پروژه ۱ (BMI calculator): برنامهای با رابط کاربری گرافیکی (GUI) برای محاسبه شاخص توده بدنی (BMI)، که به صورت

BMI = 
$$\frac{e_{ij}}{\left($$
قد بر حسب متر $\right)^{\Upsilon}}$ 

تعریف می شود، بنویسید. برنامه شما باید شامل جزئیات زیر باشد.

- دو فیلد برای وارد کردن اطلاعات کاربر، یکی برای واردن کردن وزن و دیگری برای واردن کردن قد
  - دارای قابلیت انتخاب واحد اعداد ورودی
  - $\circ$  وزن میتواند بر حسب کیلوگرم، گرم و پوند (۱ پوند = ۴۵۳۵,  $\circ$ کیلوگرم) وارد شود.
    - $\circ$  قد میتواند بر حسب متر، سانتی متر و اینچ (۱ اینچ = ۲۵۴  $\circ$ , متر) وارد شود.

توجه داشته باشید که برای محاسبهی BMI، وزن باید به کیلوگرم و قد باید به متر تبدیل شوند.

- خواندن اطلاعات وارد شده و سپس خالی کردن فیلدها برای این که برنامه آماده گرفتن ورودی های جدید شود.
  - محاسبه BMI و نمایش آن به کاربر.

هرگونه شخصی سازی، بهبود و ارتقا، افزایش جزئیات کاربردی و دیگر کارهای خلاقانه و مفید در برنامه مجاز است و در صورت لزوم نمره تشویقی برای آن در نظر گرفته می شود.

پروژه ۲ (آسانسور): یک برج تازه تاسیس اقدام به استفاده از نوع خاصی از آسانسورها کرده که مدت زمان بالا رفتن و پایین رفتن آسانسور مساوی و به ازای هر طبقه یک ثانیه است. تیم برنامهنویسی مدار فرمان این آسانسور با مفروضات زیر، نیاز به همراهی شما برای ساخت این پروژه دارد.

۱- آسانسور در یک برج n طبقه و شامل طبقات 1 تا n قرار دارد، ظرفیت آسانسور همواره از جمعیت ساکنین ساختمان بزرگتر است.

۲- در هر طبقه مانند q به نحوی که  $q \leq n$  ، ممکن است فردی قصد بالا رفتن یا پایین رفتن داشته باشد، همچنین ممکن است در طبقات خاصی هیچ درخواستی نداشته باشیم.

۳- این آسانسور پیشرفته در بیرون از کابین دارای یک صفحه کلید است، به این معنی که قبل از سوار شدن افراد میتوانند طبقه مقصد را به مدار فرمان اعلام کنند، در صورتی که قصد جابجایی نداشته باشند مدار فرمان و دریافت میکند.

۴- همه درخواستهای جابجایی در یک لحظه به مدار فرمان فرستاده میشود. برای مثال، چنین اطلاعاتی به شکل:
 1:5

در قالب یک درخواست به مدار فرمان ارسال می شود. به این معنی که فرد ساکن طبقه ۱ قصد دارد به طبقه ۵ برود. یا مثلا: به این معنی که فرد ساکن در طبقه ۳ قصد دارد به طبقه ۱ برود.

فرض کنید آسانسور در ابتدا در طبقه ۱ قرار دارد.

برنامه ای بنویسید که به ازای هرنوع جابجایی (بالا، پایین، بدون درخواست) از هر طبقه ای (1) با صرف کوتاه ترین رمان ممکن (چون بالا رفتن و پایین رفتن مدت یکسان طول میکشد، پس همان کوتاه ترین مسافت ممکن) همه افراد را به مقصد برسانیم.

این برنامه را باید با استفاده از ابزارهای oop و رابط کاربری گرافیکی (GUI) پیاده سازی کنید.

پروژه ۳ (فضای برداری ۳-بعدی): هدف این پروژه ایجاد یک class جدید در زبان Python برای معرفی بردارهای ۳-بعدی است. برای این منظور کلاس کنید. خواص vec\_3 را به عنوان زیرکلاسی از کلاس object تعریف کنید. خواص (attributes) این کلاس عبارتند از:

۱- مؤلفه طولى: length

۲- مؤلفه عرضی: width

۳- مؤلفه عمودی: height

بعلاوه، این کلاس باید شامل توابع زیر باشد:

## :Magic methods

ر x و y ، x و y ، x و y ، x و y ، x و init\_\_ (self, a, y, z) −۱ ایجاد یک بردار سه بعدی با مولفه های

str\_\_(self) -۲: برای نمایش یک بردار با مولفه های y ،x و y ; z یا ،

add\_\_(self, other) -۳: برای جمع دو بردار

sub\_\_(self, other) - \* :\_\_sub\_\_

mul\_\_(self, other) −۵: برای ضرب داخلی دو بردار

eq\_\_(self, other) -9 : برای بررسی تساوی دو بردار

ne\_\_\_(self, other) -V : برای بررسی نامساوی بودن دو بردار

abs\_\_(self) - ۸ (self) یک بردار

qe\_ (self, other) -9: برای بررسی بزرگتر یا مساوی بودن بردار self از بردار other بر اساس

۱۰ (self, other) -۱۰ : برای بررسی کوچکتر یا مساوی بودن بردار self از بردار other بر اساس مقایسه طول دو بردار

self برای بررسی بزرگتر بودن بردار self از بردار gt\_\_\_; برای بررسی بزرگتر بودن بردار other از بردار other بر اساس مقایسه طول دو بردار

self از بردار الساس مقایسه ایررسی کوچکتر بودن بردار self از بردار الساس مقایسه ایررسی کوچکتر بودن بردار self بر اساس مقایسه طول دو بردار

# توابع دیگر:

- unit (self) -۱: برای یکه کردن بردار ناصفر. اگر بردار صفر باشد، ضمن نمایش یک پیغام خطا، خود بردار صفر را برمی گرداند.
  - out\_prod(self, other) -۲: برای محاسبه ضرب خارجی دو بردار
    - dist(self, other) -۳: برای محاسبه فاصله دو بردار
    - angle (self, other) ۴: برای محاسبه زاویه بین دو بردار
  - other) برای محاسبه تصویر بردار self بر روی بردار proj (self, other) -۵
    - other برای محاسبه قرینه بردار self نسبت به بردار (self, other) -۶
      - parall (self, other) -V: برای بررسی موازی بودن دو بردار
      - prepend (self, other) ۸: برای بررسی عمود بودن دو بردار
  - triangle\_area (self, other) -9: برای محاسبه مساحت مثلث ایجاد شده بر روی دو بردار
- ۰۱- (parallelogram\_area (self, other): برای محاسبه مساحت متوازی الاضلاع ایجاد شده بر روی دو بردار
- parallelepiped\_vol(self, other1, other2) -۱۱: برای محاسبه حجم متوازی السطوح السطوح: برای محاسبه حجم متوازی السطوح
- prism\_vol(self, other1, other2) -۱۲: برای محاسبه حجم منشور ایجاد شده بر روی سه بردار
- pyramid\_vol(self, other1, other2) -۱۳: برای محاسبه حجم هرم ایجاد شده بر روی سه بردار
- در ادامه، یک زیر کلاس vec\_2 از کلاس vec\_3 ایجاد کنید، که ضمن به ارث بردن متودهای کلاس vec\_3، شامل تابع زیر نیز باشد:
  - rotate (self, theta): برای دوران یک بردار به مرکز مبدا و اندازه زاویه

پروژه ۴: مطالعه و فهم کامل بخش ۱۰٫۴ کتاب Guttag، پیادهسازی و آزمون پروژه مطرح شده در این بخش.

# پروژه امتیازی (Enigma machine simulator):



#### تاريخچه:

انیگما یک ماشین رمزنگاری است که در پایان جنگ جهانی اول توسط یک شرکت آلمانی ساخته شد و از آن برای محافظت از اطلاعات تجاری و دیپلماتیک و نظامی استفاده می شد و سپس به طور گسترده در جنگ جهانی دوم مورد استفاده ی ارتش آلمان قرار گرفت (نوع نظامی آن پیشرفته ترین نوع انیگما بود). این ماشین بر مبنای یک الگوریتم ترکیبیاتی با کمک مکانیزم چرخ دنده های الکترومکانیکی کار می کند. در نهایت شکستن رمز آن که یکی از مهم ترین دلایل پیروزی متفقین بود حاصل تلاشهای لهستانی ها و انگلیسی ها بود و از جمله معروف ترین آنها می توان به آقای آلن تورینگ اشاره کرد.

# برخی از مهمترین نقطه قوتهای این ماشین:

- اگر در plain text حروف تکراری موجود باشد، حروف تکراری در cipher text تولید نمی شود.
  - یک تابع به تنهایی مسئولیت encryption و decryption را بر عهده دارد.
- تعداد حالاتی که برای شکستن رمز آن باید امتحان کرد بسیار زیاد است و شکستن رمز آن با روش brute و شکستن رمز آن با روش force حتی برای کامپیوترهای نسل جدید هم دشوار است.

#### نحوه کارکرد دستگاه:

چرخدندهها وظیفهی جابهجا کردن حروف را بر عهده دارند و هر حرف الفبا را به حرف دیگری متناظر میکنند (مثلا اگر حرف B وارد آن شود حرف Z را خروجی دهد).

سپس خروجی هر چرخدنده را به عنوان ورودی به چرخدنده بعدی داده میشود.

در نهایت خروجی اخرین چرخ دنده را به یک منعکسکننده میدهیم.

برای مثال اگر رشته حروف "abcde" بود باید حرف a را به e تبدیل کند و حرف b را به d معرفی خواهیم کرد.

خروجی منعکس کننده را هم با ترتیب برعکس به چرخدندهها میدهیم.

و این کار را برای هر حرف موجود در plain text تکرار میکنیم. اما به ازای هر حرفی که کد می شود چرخ دنده اول به اندازه یک حرف می چرخد و هر اندازه یک حرف می چرخد و هر 27 چرخش چرخ دنده اول، چرخ دنده دوم به اندازه یک حرف می چرخد و هر 27 چرخش چرخ دنده دوم می شود.

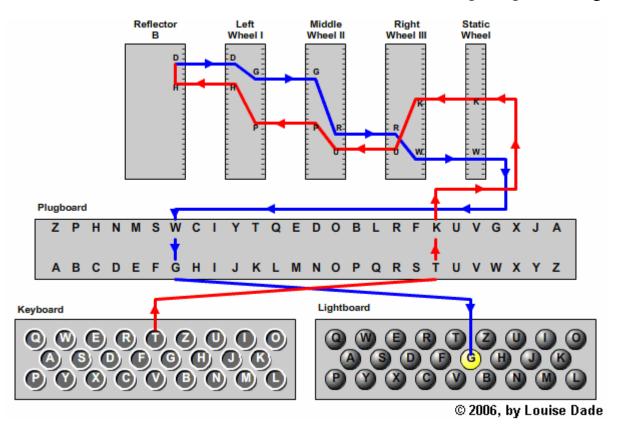
حالا اگر شخصی در طرف دیگر از تنظیمات مشابه (چرخدندهها و طرز قرار گرفتنشان و اتصالات plugboard) استفاده کند و حروفی که رمز شدهاند را وارد کند، به متن اصلی دست پیدا میکند.

آلمان ها تقویمی داشتند که نشان میداد هر روز باید از چه تنظیماتی استفاده کنند.

(لازم به ذکر است که این تقویم بخش مهمی از این رمزنگاری بود و باید از آن به شدت محافظت میشد برای همین با جوهر بسیار حلالی نوشته میشد که در صورت محاصره شدن، بتوانند به سرعت آن را از بین ببرند).

Tag	Walzenlage	Ringstellung	Steckerverbindungen	Kenngruppen
30 29 28 27 26 25 24 23 22 21 20 9 18 17 16 15 11 10 09 8 07 06 05 06 05 06 06 06 06 06 06 06 06 06 06 06 06 06	IV	07 21 20 20 19 03 15 26 13 12 16 05 04 15 12 08 13 11 14 05 26 11 24 23 13 12 04 04 06 17 24 06 09 10 15 11 11 15 18 16 14 15 17 02 13 23 26 02 05 21 10 17 12 17 26 09 11 08 02 18 15 02 21 13 22 08 04 08 04 03 06 06 13 18 05 20 20 12 09 12 13 15 21 03 06 04 09	AO BX CS DL GH IU JK MZ NP RY AR FM GP HZ IQ JU LV NS OT WX AQ BM CP DN ER FY GI JV SZ WX AJ BZ DP EW HU KS LM NO RY TV BO CD ER GV HU LJ KP LQ MO RW TY BD CX EV FY HI JQ LZ NT OR SW AP BF EY HS IK JT MO QW UX VZ AG CO DY EF IQ JK MR PT SX WZ BY DS FR GH JX KO LU MQ NW TV AC BL DY FO GI HR KV MX NU SW AW BS CO DE GP HR IL JV MY UZ BK CI EV FT HX JP LR MN QU SY BU CJ EI FL GS HX MY OZ PR TV AM BH DP ET GJ LN QY RW SX UV AN BL CH DK EJ MQ OT RW VX YZ AL BO CZ EJ FK GS HV PR TX WY AG BX CW DK JN LV MS OU PR QZ AL CQ DZ EP FX IT MR NW OU SY AW BV CP FX HZ IN KU LS MT RY AM BW CT EF HR IY JQ KV LU OX AR BC DM EF GW HZ NX OV PS QT AZ BE DV HX IU JL KS NP OQ TW AS BY CD EW FN IT JZ KV MR PU AX CS DI HN JO KM LR PU VW YZ AL BV CI DO EQ FX GH KP SY UZ AY BZ CK FU GT HP IN MO QR SV AM BO CD EQ FW GJ HU KR NZ VX	RNN VJR SSM DDG XTY YGQ VZF TBX XQD GWJ HCZ MWS GRP TLI IAT GXH YXU QSE FXN ZKS TZX PTI LQR MJZ NVH HZU UCU PUW UQA TRG SFU VLV AHX FVI UTO WCM NAV YNY OLD BNX VEE SGG ZMR CKN VOW QZZ EIN CZW LTK BPE VTX HMD PYO BZV JNB DUP TYP LVN BRK HDJ HUN IDO PGB XJU PMM ZQE NEU BXU JSY IRD TQV AMN IRN LRL SLG PET PYP BEG UJW ROJ RQD MEX DCO PBY GAU QAT WZQ FQE DFG QAT WZQ FQE DFG QAT WZQ FQE DFG QAT XYO DHH FBV DKF LIY QJH VNK OVA VXZ ANZ TVF AWC QGE KEI YLR BFO CYO VJV BUV SVE PRG DGL

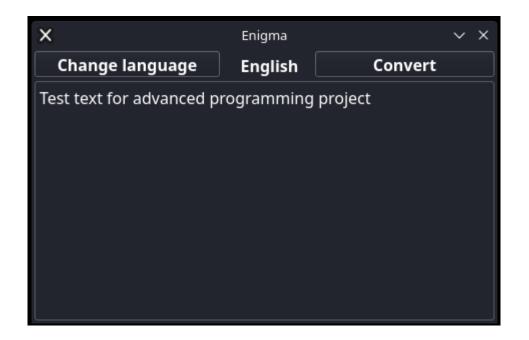
## شمای کلی از کارکرد این ماشین:



# الزامات يروژه:

- تولید و ذخیره چرخ دندههای انتزاعی و امکان استفاده از آنها
  - طراحی بخشی مخصوص تنظیمات ماشین
  - یا توسط کاربر ورودی گرفته شود.
- o یا با استفاده از خواندن تاریخ و ساعت سیستم، تنظیمات به صورت خودکار به روز رسانی شوند.
  - ایجاد یک textbox جهت گرفتن ورودی و نمایش دادن خروجی
    - طراحی تابعی برای encryption و decryption
      - اتصال این تابع به یک push button
      - پیاده سازی plug board الزامی نمی باشد.
  - پشتیبانی از زبان انگلیسی کافی است. (2×26 حرف (کوچک و بزرگ) و یک space)
- هرگونه شخصی سازی، بهبود و ارتقا، افزایش جزئیات کاربردی و دیگر کارهای خلاقانه و مفید در برنامه مجاز است و در صورت لزوم نمره تشویقی برای آن در نظر گرفته می شود.

# نمایی از پروژه:



متن دلخواه را در textbox وارد میکنیم و سپس آن را Convert میکنیم:



همانطور که مشاهده میکنید متن ما رمزنگاری شدهاست و میتوانیم آن را کپی و ارسال کنیم. هر کسی که با تنظیمات مشابه، این متن را convert کند به متن اصلی دست پیدا میکند) در این برنامه تنظیمات ماشین در هر ساعت به صورت خودکار تغییر میکند.