Střední průmyslová škola a Vyšší odborná škola, Liberec, příspěvková organizace

VanGogh Painter

Maturitní práce



Autor **Jan Holý**

Obor **Informační technologie**

Vedoucí práce **Ing. Tomáš Kazda DiS.**

Školní rok **2024/2025**

Počet stran **15**

Počet slov **1116**

Anotace

Práce se zabývá spojením VanGogh Painter robota s webovým rozhraním. Vychází z nekompletního a uživatelsky neideálního projektu. Přináší nové webové rozhraní s intuitivním rozhraním a vylepšení pro pohodlnější a širší možnosti použití, širší veřejnosti.

<https://van-gogh-painter-web.vercel.app>

Summary

This work deals with connecting the VanGogh Painter robot with a web interface. It is based on an incomplete and user-ideal project. It brings a new web interface with an intuitive interface and enhancements for more convenient and broader possibilities of use to a wider audience.

<https://van-gogh-painter-web.vercel.app>

Čestné prohlášení

Prohlašuji, že jsem předkládanou maturitní práci vypracoval sám a uvedl jsem veškerou použitou literaturu a bibliografické citace.

V Liberci dne

Jan Holý

Obsah

[Úvod 1](#_Toc192389682)

[1 Technologie a prostředí 2](#_Toc192389683)

[1.1 WebStorm 2](#_Toc192389684)

[1.2 React 2](#_Toc192389685)

[1.3 Micro:bit Web Bluetooth 2](#_Toc192389686)

[1.3.1 Micro:bit Web Components 2](#_Toc192389687)

[1.4 SVG Editor 3](#_Toc192389688)

[1.5 VanGogh Extension 3](#_Toc192389689)

[1.6 Figma 3](#_Toc192389690)

[1.7 Převod z SVG do Turtle Graphics 3](#_Toc192389691)

[2 Webová aplikace 5](#_Toc192389692)

[2.1 UI/UX 5](#_Toc192389693)

[2.2 Mechaniky 5](#_Toc192389694)

[2.2.1 Připojení robota k webu 5](#_Toc192389695)

[2.2.2 Protokol komunikace 9](#_Toc192389696)

[2.2.3 Zobrazení cesty robota v reálném čase 11](#_Toc192389697)

[2.2.4 Editor SVG souborů 11](#_Toc192389698)

[3 Problémy 12](#_Toc192389699)

[3.1 Bluetooth připojení 12](#_Toc192389700)

[3.2 Editor SVG 12](#_Toc192389701)

[Závěr 14](#_Toc192389702)

[Seznam zkratek a odborných výrazů 15](#_Toc192389703)

[Seznam obrázků 16](#_Toc192389704)

[Použité zdroje 17](#_Toc192389705)

[A. Seznam přiložených souborů I](#_Toc192389706)

Úvod

Cíl této práce je vytvořit webovou aplikaci pro VanGogh Painter robota. Web je schopen přeložit SVG soubory na Turtle Graphics pokyny, kterým může robot rozumět. Také je přímo v aplikaci možnost jednoduchých úprav daného SVG souboru a škálování reálného výstupu podle potřeby pomocí pravítka, které ukazuje jeho reálnou velikost. Aplikace je uživatelsky přívětivá a jednoduchá na použití. Průběh vykreslení je graficky znázorněn zobrazením celé cesty robota a zvýrazněním již vypracované části. Celá aplikace byla nejprve navrhnuta v programu Figma a poté naprogramována převážně v TypeScript Reactu v prostředí WebStorm.

Práce je dělána převážně za účelem přilákání nových zájemců o programování a zajímavé využití micro:bitu.

# Technologie a prostředí

Práce je vypracována v TypeScript React v prostředí WebStorm od společnosti JetBrains. K spojení a komunikaci byla použita knihovna Micro:bit Web Bluetooth a její rozšíření Micro:bit Web Components. Pro úpravu SVG souborů byl použit již existující webový SVG editor. Design byl navrhnut v aplikaci Figma.

## WebStorm

WebStorm je výkonné integrované vývojové prostředí (IDE) vyvinuté společností JetBrains, které je optimalizované pro vývoj v JavaScriptu a souvisejících technologiích, včetně Reactu. Nabízí pokročilé funkce jako automatické doplňování kódu, integrovanou podporu pro verzovací systémy a ladicí nástroje, což vývojářům usnadňuje práci a zvyšuje jejich produktivitu.

## React

React je open-source JavaScriptová knihovna vyvinutá společností Meta (dříve Facebook) pro tvorbu uživatelských rozhraní. Používá komponentově orientovaný přístup, což umožňuje vývojářům vytvářet znovupoužitelné prvky aplikace. Díky využití virtuálního DOM (Document Object Model) je React velmi efektivní při aktualizaci a vykreslování uživatelského rozhraní, čímž zvyšuje výkon webových aplikací.

## Micro:bit Web Bluetooth

Micro:bit Web Bluetooth je technologie umožňující bezdrátovou komunikaci mezi zařízením micro:bit a webovou aplikací pomocí protokolu Bluetooth Low Energy (BLE). Díky této technologii mohou vývojáři vytvářet interaktivní webové aplikace, které komunikují s micro:bitem přímo v prohlížeči bez potřeby instalace dodatečného softwaru. To otevírá možnosti pro vzdělávací a IoT aplikace s jednoduchou konektivitou.

### Micro:bit Web Components

Micro:bit Web Components je sada webových komponent navržených pro usnadnění integrace funkcionality micro:bit do webových aplikací. Komponenty umožňují snadné ovládání micro:bitu, přístup k jeho senzorům a interakci s externím hardwarem prostřednictvím standardních webových technologií. Díky použití Web Components mohou vývojáři jednoduše přidávat micro:bit funkce do svých projektů bez nutnosti hlubšího porozumění nízko úrovňové komunikaci s hardwarem.

## SVG Editor

Tento webový SVG editor je jednoduchý nástroj pro tvorbu a úpravu vektorové grafiky přímo v internetovém prohlížeči. Umožňuje uživatelům vytvářet základní tvary intuitivním způsobem bez nutnosti instalace specializovaného softwaru. Editor podporuje základní funkce jako kreslení čar a tvarů, přičemž umožňuje jejich přesné umístění. Díky tomuto editoru lze přímo na webové aplikaci tvořit a upravovat vektorovou grafiku přímo v prohlížeči s možností stáhnutí upraveného souboru pro další využití.

## UART

**UART (Universal Asynchronous Receiver-Transmitter)** je komunikační protokol, který umožňuje výměnu dat mezi počítačem a jinými zařízeními, například Micro:bitem, prostřednictvím **Bluetooth Low Energy (BLE)**. Tento způsob komunikace funguje podobně jako klasický **sériový port**, ale využívá bezdrátové spojení.

Pomocí služby UART může webová aplikace **odesílat textové zprávy** do Micro:bitu a zároveň **přijímat odpovědi**, které informují o průběhu zpracování příkazů. Data jsou posílána v textové podobě, což umožňuje snadnou interpretaci a ladění. Tento způsob komunikace je klíčový například pro ovládání robota, kdy aplikace předává Micro:bitu instrukce k pohybu a kreslení.

Díky UART service je možné navázat **obousměrnou komunikaci**, což znamená, že nejen webová aplikace může posílat příkazy Micro:bitu, ale Micro:bit může zároveň posílat **stavové zprávy** zpět do aplikace. Tímto způsobem lze sledovat průběh vykonávaných operací, což je potřebné při vykreslování cesty robota a její průběh v reálném čase.

## VanGogh Extension

Micro:bit VanGogh Extension je rozšíření pro Microsoft MakeCode, které umožňuje interaktivní využití pro micro:bit při práci s kresbou a grafikou. Rozšíření poskytuje nástroje pro ovládání micro:bit LED displeje a umožňuje programování jednoduchých animací a vzorů. Je vhodné pro vzdělávací účely a podporuje kreativní programování v prostředí MakeCode.

## Figma

Figma je cloudový nástroj pro návrh uživatelského rozhraní, který umožňuje týmovou spolupráci v reálném čase. Díky svému intuitivnímu rozhraní a široké škále funkcí, jako jsou vektorové kreslení, komponenty a automatizované layouty, je ideální pro návrh moderních webových a mobilních aplikací. Figma umožňuje snadné sdílení návrhů a zpětnou vazbu, což usnadňuje iterativní vývoj a zlepšuje efektivitu designového procesu.

## Převod z SVG do Turtle Graphics

Převod vektorových kreslicích příkazů z formátu SVG na Turtle Graphics umožňuje interpretovat složité grafické tvary jako sekvenci příkazů pro robota. Tento proces zahrnuje analýzu jednotlivých SVG příkazů a jejich konverzi na příslušné instrukce, které robot dokáže provést.

Prvním krokem v procesu převodu je analýza řetězce obsahujícího SVG příkazy. Každý příkaz v tomto formátu odpovídá určité operaci, například přesunu na nové souřadnice (M), vykreslení čáry (L) nebo kreslení křivky (C, Q). Skript nejprve rozdělí vstupní řetězec na jednotlivé segmenty, kde každému segmentu odpovídá konkrétní část cesty.

Po rozdělení řetězce se analyzuje každý segment a určují se příslušné parametry. Například příkaz „M“ znamená, že robot se má přesunout na určité souřadnice, zatímco příkaz „L“ značí vykreslení čáry mezi aktuální pozicí a novou souřadnicí. Při analýze se také rozlišuje mezi absolutními a relativními souřadnicemi, kde relativní hodnoty jsou vypočítávány vůči předchozí pozici robota.

Každý SVG příkaz je následně převeden na odpovídající instrukce Turtle Graphics. Tento převod zahrnuje výpočty úhlů a vzdáleností mezi body, což umožňuje robotovi správně vykreslit daný tvar.

* **Přímé čáry** (L, H, V) jsou převedeny na otočení robota požadovaným směrem a následný pohyb vpřed.
* **Křivky** (C, Q) jsou aproximovány pomocí menších segmentů přímých čar, což zajišťuje plynulost zakřivení.
* **Zavření cesty** (Z) znamená návrat robota na počáteční bod cesty.

Aby robot dokázala správně interpretovat SVG příkazy, je nutné provádět výpočty délek a úhlů. K tomu slouží funkce, která na základě souřadnic dvou bodů vypočítá vzdálenost mezi nimi a také úhel, pod kterým se má robot otočit. K výpočtu úhlu se používá funkce atan2, která zajišťuje správné určení směru v různých kvadrantech.

Před samotným vykreslením je vstupní cesta optimalizována. Proces zahrnuje:

* **Odstranění nadbytečných příkazů**, které neovlivňují výsledek.
* **Přeuspořádání segmentů**, aby vykreslování probíhalo efektivněji.
* **Převod absolutních souřadnic na relativní**, pokud je to vhodné.

Optimalizovaný SVG řetězec se poté převede na sadu příkazů Turtle Graphics, které jsou následně vykresleny.

Výsledkem je sekvence příkazů, kterou lze použít k vykreslení původního SVG objektu pomocí Turtle Graphics. Každý příkaz je reprezentován číselným kódem:

* Pohyb vpřed se zapisuje jako [1, vzdálenost]
* Otočení vlevo či vpravo se zapisuje jako [2, úhel] a [3, úhel]
* Položení nebo zvednutí pera se zapisuje jako [4, 0] nebo [5, 0]

# Webová aplikace

## UI/UX

Návrh webové aplikace byl vytvořen ve Figmě a slouží jako vizuální a funkční rozvržení celého systému. Hlavním cílem designu je vytvořit moderní a přehledné uživatelské rozhraní, které bude intuitivní a snadno ovladatelné. Struktura webu je rozdělena do jasně definovaných sekcí a používá konzistentní barevné schéma, aby bylo vše vizuálně sladěné.

Důležitou součástí návrhu je využití komponentového a modulárního přístupu, což znamená, že jednotlivé prvky webu lze snadno upravovat a opakovaně používat. Tento způsob usnadňuje rozšiřování webu v budoucnu a zajišťuje, že celý design zůstane jednotný. Návrh také respektuje principy UX/UI, tedy pravidla pro správnou použitelnost a vizuální přehlednost, což zajišťuje snadnou navigaci a pohodlnou práci s webovou aplikací.

Web také podporuje světlý a tmavý režim na základě nastavení systému.

## Mechaniky

### Připojení robota k webu

Jedním z klíčových prvků při práci s micro:bit robotem je jeho připojení k webové aplikaci. To je umožněno pomocí technologie Bluetooth Low Energy (BLE), která umožňuje komunikaci mezi micro:bitem a prohlížečem bez nutnosti instalace speciálních ovladačů.

Funkce handleConnect je hlavní částí kódu, která se stará o připojení micro:bitu k webové aplikaci. Tento proces probíhá asynchronně, protože samotné připojení přes BLE může trvat několik sekund. Nejprve je nutné ověřit, zda už není nějaké zařízení připojeno. Pokud ano, spojení se ukončí, zařízení se odpojí a stav aplikace se resetuje.

const handleConnect = async () => {

if (device) {

if (device.gatt && device.gatt.connected) {

await device.gatt.disconnect();

}

setDevice(null);

microbitStore.empty();

dispatch({ type: 'DISCONNECT\_CONNECT', payload: false });

return;

}

V této části kódu se kontroluje, zda je už nějaké zařízení připojeno (if (device)). Pokud ano, zkontroluje se stav připojení přes device.gatt.connected. Pokud je micro:bit připojen, pomocí device.gatt.disconnect() se odpojí a následně se proměnná device nastaví na null. Aby byla data správně spravována, funkce microbitStore.empty() vymaže uložené informace o zařízení. Také se pomocí dispatch aktualizuje stav aplikace, aby bylo jasné, že žádné zařízení není připojeno.

Pokud zařízení připojeno není, funkce pokračuje požadavkem na výběr micro:bitu.

const newDevice = await requestMicrobit(window.navigator.bluetooth);

if (newDevice) {

setDevice(newDevice);

microbitStore.update("device", newDevice);

const services = await getServices(newDevice);

microbitStore.update("services", services);

Tato část kódu umožňuje uživateli vybrat micro:bit pomocí requestMicrobit(), což je funkce, která otevře nativní dialog pro výběr dostupných BLE zařízení. Pokud je micro:bit úspěšně vybrán, uloží se do proměnné newDevice. Následně se provede aktualizace dat v microbitStore, což je objekt sloužící k ukládání informací o připojeném zařízení.

Další klíčovou částí je načtení BLE služeb:

if (services.deviceInformationService) {

const deviceInformation = await services.deviceInformationService.readDeviceInformation();

microbitStore.update("deviceInformation", deviceInformation);

}

Zde se ověřuje, zda micro:bit podporuje službu **Device Information Service**, což je jedna ze základních BLE služeb, která poskytuje informace o zařízení, jako je výrobce nebo verze firmwaru. Pokud je služba dostupná, načtou se informace o zařízení a uloží se do microbitStore.

Poslední část funkce handleConnect nastavuje událost pro případné odpojení zařízení a přesměrovává uživatele na stránku pro nahrávání dat do micro:bitu.

newDevice.addEventListener("gattserverdisconnected", handleConnect);

dispatch({ type: 'DISCONNECT\_CONNECT', payload: true });

navigate("/Upload");

Při nečekaném odpojení micro:bitu (například pokud se vybije nebo se vzdálí z dosahu) je nutné spojení znovu navázat. To je zajištěno tím, že se na micro:bit nastaví událost gattserverdisconnected, která při odpojení zavolá znovu funkci handleConnect. Poslední dva řádky zajistí, že stav aplikace se aktualizuje (dispatch) a uživatel je přesměrován na stránku /upload, kde může s micro:bitem dále pracovat.

Pro uložení informací o připojeném zařízení slouží objekt microbitStore, který využívá třídu Store.

export interface MicrobitStore {

device: BluetoothDevice;

services: Services;

deviceInformation: DeviceInformation;

}

export const microbitStore = new Store<MicrobitStore>();

Vytvořením rozhraní MicrobitStore je definováno, jaká data o zařízení budou uchovávána. device obsahuje informace o BLE zařízení, services představuje seznam dostupných služeb a deviceInformation ukládá podrobnosti o micro:bitu.

Třída Store umožňuje dynamické ukládání a správu dat souvisejících s připojeným micro:bitem.

export class Store<T> {

private data: { [key: string]: T[keyof T] | undefined } = {};

private listeners: Partial<T>[] = [];

private \_update<K extends keyof T>(key: K, value: T[K] | undefined) {

this.data[key as string] = value;

this.listeners.forEach(listener => {

if (listener[key] !== undefined) {

listener[key] = value;

}

});

}

Data jsou ukládána do objektu data, kde je každá hodnota přístupná podle svého klíče. Funkce \_update umožňuje změnu hodnoty v data a zároveň informuje všechny komponenty, které dané hodnoty sledují.

Kromě ukládání nových dat umožňuje třída Store i přidání posluchačů, kteří jsou upozorněni na změny hodnot. Díky této funkci je možné zajistit, že když dojde ke změně například připojeného zařízení, všechny součásti aplikace, které na této informaci závisí, budou automaticky aktualizovány.

Pro vymazání všech uložených dat je v třídě Store definována funkce empty. Tato funkce je klíčová při odpojení microbitu, protože zajistí, že v aplikaci nebudou zůstávat zastaralé informace o dříve připojeném zařízení.

### Protokol komunikace

Pro komunikaci mezi počítačem a robotem se používá **UART protokol**, který umožňuje odesílání textových příkazů. Jelikož micro:bit má omezenou velikost přenášených dat, je nutné zprávy rozdělovat na menší části, aby bylo možné je správně přenést.

Aby bylo možné poslat delší řetězec příkazů micro:bitu, je nutné ho rozdělit na menší bloky. To je úkolem funkce splitTextByBytes, která převádí vstupní text na sekvenci částí nepřesahujících stanovenou velikost v bajtech.

Funkce používá objekt TextEncoder k převodu textu na bajty. Pro každý znak ve vstupním textu se kontroluje, zda by jeho přidání do aktuálního bloku nepřekročilo limit. Pokud ano, aktuální blok se uloží do pole chunks a začne se vytvářet nový blok.

function splitTextByBytes(text: string, maxBytes: number = 500): string[] {

const encoder = new TextEncoder();

const chunks: string[] = [];

let currentChunk = "";

for (const char of text) {

const currentBytes = encoder.encode(currentChunk).length;

const charBytes = encoder.encode(char).length; if (currentBytes + charBytes > maxBytes) {

chunks.push(currentChunk + "\n");

currentChunk = char;

} else {

currentChunk += char;

}

}

if (currentChunk) {

chunks.push(currentChunk + "\n");

}

return chunks;

}

Každý blok je zakončen znakem \n, což zajistí, že micro:bit správně interpretuje jednotlivé zprávy.

Funkce sendArray je hlavní částí komunikace s micro:bitem. Nejprve ověří, zda je zařízení správně připojeno a zda je dostupná služba uartService, která umožňuje odesílání dat.

const sendArray = async () => {

const services = microbitStore.get("services");

if (!currentSVG || !services || !services.uartService) {

console.error("Micro:bit not connected.");

return;

}

Pokud je spojení dostupné, data se převedou do formátu vhodného pro odeslání. Každý příkaz je reprezentován jako pole čísel v textové podobě, která je následně spojena do jednoho řetězce.

const matrixRows: string[] = [];

outputCommands.forEach(cmd => {

matrixRows.push(`[${cmd.join(",")}]`);});

const matrixString = matrixRows.join(",");

Vzhledem k limitům přenosu přes Bluetooth se tento řetězec rozdělí na menší části pomocí výše popsané funkce splitTextByBytes. Velikost jednotlivých bloků je nastavena na 18 bajtů. Než se začne s odesíláním dat, pošle se do micro:bitu signál, který informuje zařízení o začátku přenosu. Micro:bit během procesu odesílání odpovídá různými zprávami, které indikují stav přenosu. Pro zachycení těchto zpráv se nastaví událost receiveText, která reaguje na přijatá data. Pokud zpráva začíná znakem %dr, znamená to, že se micro:bit snaží vykreslit určitou část dat. Na základě této informace se vypočítá postup vykreslování v procentech a aktualizuje se zobrazení.

if (detail.startsWith("%dr")) {

const drawn = detail.slice(3);

const x = (parseInt(drawn) / (outputCommands.length)) \* 100;

document.querySelector(`div[data-index="${drawn - 1}"]`)?.classList.remove(Styles["dactive"]);

document.querySelector(`div[data-index="${drawn - 1}"]`)?.classList.add(Styles["dcomplete"]);

document.querySelector(`div[data-index="${drawn}"]`)?.classList.add(Styles["dactive"]);

setProgress(x);

}

Dále se reaguje na konkrétní stavové zprávy:

* %rsta – potvrzuje zahájení nahrávání
* %rend – potvrzuje dokončení nahrávání
* %dsta – značí začátek kreslení
* %dend – informuje o dokončení kreslení

Následuje samotné odeslání všech bloků textu. Každý blok je postupně posílán přes uartService.sendText. Odesílání se provádí v cyklu, který zajišťuje, že každý blok je odeslán samostatně. Po odeslání všech bloků se pošle speciální znak #\n, který informuje micro:bit o ukončení přenosu.

### Zobrazení cesty robota v reálném čase

Tato práce se zabývá dvěma klíčovými funkcemi pro práci s SVG grafikou a její implementací v robotických systémech. První funkce slouží k výpočtu a transformaci vektorových dat a druhá funkce zajišťuje komunikaci s robotem v reálném čase.

Funkce calc() je základní výpočetní funkce, která zpracovává vstupní pole číselných hodnot a převádí je na geometrické prvky. Tato funkce přijímá dvourozměrné pole čísel jako vstupní parametr a vrací dva výsledky – pole úhlů a pole čar. Na začátku funkce jsou inicializovány základní proměnné pro sledování pozice a orientace – souřadnice začínají v bodě [0, 0] a počáteční úhel je nastaven na 0 stupňů. Dále je definována proměnná pendown, která sleduje, zda je pero v kreslicí poloze nebo ne.

V hlavní smyčce funkce se prochází každý příkaz ze vstupního pole a provádí se odpovídající akce podle číselného kódu příkazu. Pokud je kód příkazu 5, pero se zvedne a nebude kreslit. Naopak když je kód 4, pero se položí a začne kreslit. Příkazy s kódem 3 a 2 slouží k rotaci – příkaz 3 otáčí doprava o zadaný úhel, zatímco příkaz 2 otáčí doleva. Při každé rotaci se do pole úhlů přidá nový záznam obsahující hodnotu rotace, aktuální pozici a index příkazu.

Nejdůležitější je příkaz s kódem 1, který představuje pohyb vpřed o určitou vzdálenost. Při tomto příkazu se do pole čar přidá nový segment s informacemi o tom, zda pero kreslí, o úhlu rotace, délce čáry a aktuální pozici. Následně se aktualizují souřadnice pomocí trigonometrických funkcí, které zohledňují aktuální úhel a vzdálenost pohybu.

Druhá funkce je implementována jako posluchač událostí pro UART službu, která zpracovává textové zprávy přijaté od robota. Tato funkce je klíčová pro sledování postupu kreslení v reálném čase. Když přijde zpráva začínající řetězcem "%dr", funkce extrahuje informaci o aktuálně kresleném příkazu a vypočítá procento dokončení celého kreslení. Tato informace je použita k aktualizaci uživatelského rozhraní - funkce odstraňuje a přidává CSS třídy k příslušným elementům, čímž vizuálně označuje aktivní a dokončené části kresby.

Funkce také reaguje na specifické stavové zprávy od robota. Zpráva "%rsta" označuje začátek nahrávání dat do robota, zatímco "%rend" signalizuje dokončení nahrávání. Podobně "%dsta" označuje začátek kreslení a "%dend" jeho dokončení. Při těchto událostech funkce aktualizuje indikátor průběhu a vypisuje stavové informace do konzole.

Celkově tyto funkce tvoří základ systému, který umožňuje převést vektorová data na příkazy pro robotické rameno a následně sledovat jejich vykonávání v reálném čase. Tento systém je praktický pro aplikace vyžadující přesné kreslení nebo manipulaci s objekty podle předem definovaných vektorových dat.

### Škálování

Tato funkce slouží k úpravě velikosti cesty (path) ve formátu SVG tak, aby odpovídala požadované šířce. Při tomto procesu se zachovává poměr stran a relativní poloha prvků v cestě. Funkce přijímá dva parametry:

* path – obsahuje definici cesty ve formátu SVG.
* targetWidth – požadovaná šířka výsledné cesty.

Cílem je upravit souřadnice všech bodů v cestě tak, aby odpovídaly novému rozměru, přičemž se zachová původní poměr stran.

Vstupní cesta je nejprve rozdělena na jednotlivé příkazy a jejich číselné argumenty pomocí regulárního výrazu. V SVG cestách se používají různé příkazy, které určují tvar křivky. Každý příkaz může obsahovat několik číselných argumentů reprezentujících souřadnice bodů.

Regulární výraz (/([MLHVCSQTAZmlhvcsqtaz])([^MLHVCSQTAZmlhvcsqtaz]\*)/g) slouží k rozdělení cesty na jednotlivé příkazy a jejich argumenty. Pro každý nalezený příkaz se extrahují číselné argumenty, které jsou převedeny na pole čísel (parseFloat).

Aby bylo možné určit měřítko, je nejprve nutné zjistit rozsah souřadnic (xMin, xMax, yMin, yMax) Každý příkaz obsahující souřadnice (M, L, T, C, S, Q, A) je analyzován a jeho souřadnice jsou porovnány s aktuálním minimem a maximem. Speciální případy, jako H (horizontální čára) a V (vertikální čára), jsou zpracovány samostatně. Na konci této části se získají minimální a maximální hodnoty souřadnic v ose X a Y.

Po získání šířky (currentWidth = xMax - xMin) se vypočítá měřítko (scale = targetWidth / currentWidth), které se použije k úpravě souřadnic. Pokud je šířka 0, funkce varuje uživatele (console.warn) a vrací původní cestu.

Kromě škálování je potřeba také zajistit, aby nový SVG začínal v bodě (0,0). Toho se dosáhne odečtením xMin a yMin od všech souřadnic. Každý příkaz je převeden na novou hodnotu podle vypočteného měřítka:

* Souřadnice se vynásobí měřítkem a přepočítají tak, aby začínaly od (0,0).
* Zachovává se struktura původní cesty (např. C obsahuje šest hodnot, Q čtyři atd.).
* Čísla jsou zaokrouhlena na dvě desetinná místa (toFixed(2)), aby byla výstupní data čitelná a kompaktní.

### Editor SVG souborů

SVG editor, převzat z existujícího řešení, umožňuje uživatelům vytvářet a upravovat vektorovou grafiku přímo v prohlížeči. Je postaven na knihovně **Fabric.js**, která zajišťuje manipulaci s objekty na plátně.

Hlavní komponenta CanvasApp spravuje plátno pomocí React hooků useState a useRef. Po načtení aplikace se inicializuje plátno o velikosti **500x500 pixelů** a na něj nahraje SVG soubor, se kterým se momentálně pracuje. Editor ho načte a vykreslí pomocí fabric.loadSVGFromString, což umožňuje jeho další úpravy.

Editor obsahuje podporu pro **pohyb objektů**, při kterém se zarovnávají pomocí vodicích čar (handleObjectMoving). Po dokončení úpravy se vodicí čáry odstraní (clearGuidelines). Nechybí ani funkce **exportu do SVG**, která převede obsah plátna na XML formát a umožní stažení výsledného souboru.

Uživatelé mohou přidávat nové prvky (AddElements), jako například křivky nebo jiné základní tvary, měnit několik základních vlastností (Settings) anebo měnit rozměry plátna (CanvasSettings). Díky propojení s Reactem je editor snadno integrovatelný do webových aplikací a umožňuje základní práci se SVG bez potřeby externího softwaru.

### Převod tvarů na cesty

Součástí převodu z SVG dat na Turtle graphics je také důležité převést tvary, jako například kruhy, obdélníky a podobné. Tyto prvky nemají atribut d, a proto je nelze rovnou zpracovat stejně jako path element.

Abychom je mohli použít v našem systému, musí se převést na odpovídající cesty. Každý prvek je nejprve zkontrolován, zda není součástí <symbol>, protože symboly nechceme zahrnovat do výstupních dat. Samotný převod na path se provádí pomocí funkce shapeToPath, která je součástí knihovny svg-path-commander. Tato funkce převede všechny základní tvary do jednotného formátu path, který můžeme snadno zpracovat. Výsledný path se pak zpracuje stejně jako v předchozím případě – získá se jeho d atribut a uloží se do pole pathData. Nakonec funkce vrátí pole pathData, které obsahuje všechny extrahované cesty v jednotném formátu.

## Popis použití

Po načtení webu je možnost kliknout na tlačítko „Connect“, které otevře dialogové okno s dostupnými Bluetooth zařízeními. Po připojení micro:bitu s webem je uživatel automaticky přesměrován na /Upload, kde má možnost nahrát SVG soubor. Po nahrání je opět automaticky přesměrován, tentokrát na /Painter.

Zde se vykreslí cesta, kterou robot po spuštění objede. Světle šedé cesty nevykresluje a tmavě šedé vykresluje. Cesta, kterou momentálně projíždí je vyznačena zelenou barvou a hotové jsou vyznačeny černě. Když práci dokončí, zastaví se na konci trasy. Součástí této stránky je také pravítko podél pole, ukazující velikost obrazce a nastavení pro změnu velikosti výtvoru a možnost přiblížení a oddálení obrazce pro lepší viditelnost na webové aplikaci.

Také je přítomno tlačítko pro jednoduché úpravy SVG souboru. Při kliknutí na tlačítko se web přesměruje na /Editor. Zde je možné přidávat jednoduché tvary, jako jsou obdélníky, kruhy a čáry a manipulovat s jejich základními vlastnostmi, nebo stáhnout SVG soubor z editoru na uložiště počítače.

# Problémy

## Bluetooth připojení

Jedním z největších problémů při implementaci bylo navázání spojení mezi webovou aplikací a micro:bitem pomocí technologie Bluetooth Low Energy (BLE). I přes opakované úpravy kódu a kontrolu nastavení se nedařilo připojení stabilně navázat, což komplikovalo testování i další vývoj aplikace.

První krok při řešení problému spočíval v kontrole správné inicializace Bluetooth adaptéru v prohlížeči a ověření, zda micro:bit vysílá BLE signál a je v režimu párování. Pro testování byly použity různé prohlížeče, především Google Chrome a Microsoft Edge, protože tyto prohlížeče mají nativní podporu Web Bluetooth API. Přestože micro:bit byl aplikací rozpoznán, připojení se buď ihned přerušilo, nebo vůbec neproběhlo.

Další analýza naznačila, že problém může souviset s omezeními Web Bluetooth API, která se mohou lišit podle verze prohlížeče a operačního systému. Ukázalo se, že některé systémy vyžadují speciální oprávnění k přístupu k BLE zařízením, což mohlo být jedním z důvodů nefunkčního připojení. Kromě toho byla provedena kontrola firmwaru micro:bitu, protože správná verze softwaru je klíčová pro podporu BLE komunikace.

Nakonec se problém podařilo vyřešit díky doporučení vedoucího práce, který navrhl drobné úpravy v kódu a konfiguraci micro:bitu. Po těchto změnách a dodatečném ladění BLE komunikace se podařilo připojení úspěšně navázat. Tento problém ukázal, že práce s BLE technologií může být složitá a vyžaduje přesné nastavení jak softwaru, tak samotného zařízení. Kromě správné inicializace je nutné brát v úvahu také verzi prohlížeče, oprávnění systému a kompatibilitu firmwaru.

## Editor SVG

Při implementaci editoru SVG souborů se objevil zásadní problém, protože dostupná řešení byla velmi omezená a většina z nich nevyhovovala požadavkům na integraci do webové aplikace. Výběr vhodného editoru provázelo několik komplikací, které ztěžovaly jeho přímé využití v projektu.

Jednou z hlavních překážek byla nekompatibilita většiny dostupných editorů s Reactem, který byl použit pro vývoj aplikace. Mnoho existujících SVG editorů bylo navrženo jiným způsobem, což znamenalo, že je nebylo snadné přizpůsobit pro použití jako React komponenty. Často chyběla podpora pro správu stavu aplikace, což způsobovalo problémy při aktualizaci a synchronizaci SVG souborů s uživatelským rozhraním. Některé editory navíc neumožňovaly okamžité aktualizace, což negativně ovlivňovalo plynulost práce a uživatelskou přívětivost.

Další komplikací byla složitá integrace existujících řešení do webové aplikace. I když některé open-source SVG editory nabízely široké možnosti úprav, jejich začlenění do projektu by vyžadovalo rozsáhlé změny kódu, což by mohlo narušit celou architekturu aplikace. Mnoho těchto editorů nebylo modulárních, takže nešlo jednoduše přidat potřebné funkce nebo je efektivně upravovat.

Také stav dostupných editorů nebyl ideální. Některé z nich byly zastaralé, nepodporovaly moderní technologie a jejich užitečnost byla omezená. Jiné sice nabízely pokročilé funkce, ale chyběla jim kvalitní dokumentace nebo už nebyly aktivně vyvíjeny, což ztěžovalo jejich údržbu a přizpůsobení potřebám aplikace.

Po zvážení všech těchto problémů se jako nejlepší řešení ukázalo vytvořit vlastní SVG editor. Tento přístup umožnil mít plnou kontrolu nad jeho implementací a upravit ho přesně podle potřeb projektu. Základem se stal online návod, který poskytl základní strukturu editoru, ale bylo nutné ho dále upravovat a optimalizovat, aby byl plně funkční. Výsledný editor byl navržen tak, aby byl kompatibilní s Reactem, umožňoval plynulé zpracování SVG souborů a snadno se integroval do celého systému aplikace.

Celý proces ukázal, že hotová řešení nejsou vždy nejlepším řešením a někdy je efektivnější vytvořit vlastní nástroj, který přesně odpovídá požadavkům projektu. Tento přístup umožnil nejen lepší kontrolu nad výsledkem, ale také zajistil budoucí rozšiřitelnost a flexibilitu, což usnadní další vývoj aplikace.

## Práce s SVG

Závěr

Vytvoření webu bylo ve výsledku úspěšné, i přes mnohé strasti a komplikace.

Seznam zkratek a odborných výrazů

HTML

HyperText Markup Language – značkovací jazyk používaný pro tvorbu webových stránek.

React

Seznam obrázků

Použité zdroje

1. **Stehlík, Michal.** *Návod k maturitním pracím 2020.* Liberec : Albatros, 2020.

1. Seznam přiložených souborů

Na přiloženém datovém nosiči se nacházejí následující soubory a složky:

* **MP2010-Novák-Jan-L4-Tepelné\_čerpadlo.docx** – editovatelná verze dokumentace maturitní práce
* **MP2010-Novák-Jan-L4-Tepelné\_čerpadlo.pdf** – tisknutelná verze dokumentace maturitní práce
* **Výkresy** – kompletní výkresová dokumentace
* **Aplikace** – zdrojové kódy