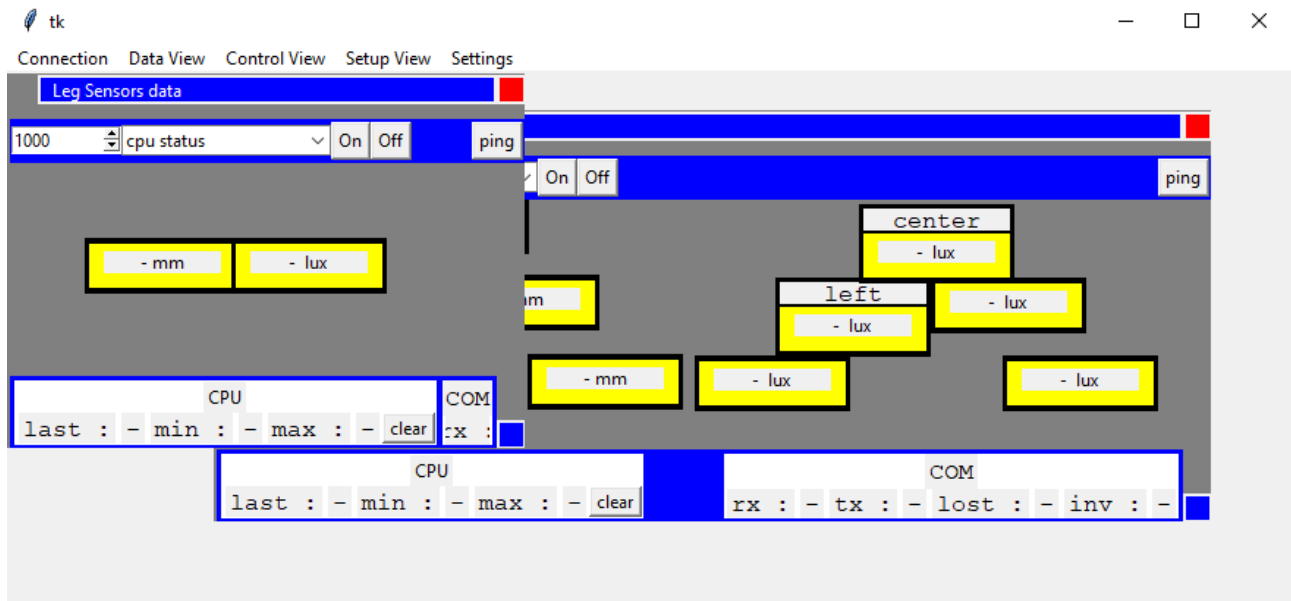


Projektarbeit RoboView (Python,tkinter)

Zu der Hauseigener Robotiksoftware RoboControl gibt es einen passenden Visualisierungs Framework, das RoboView. Da RoboControl vor kurzen von Java auf Python portiert wurde, ist auch die Visualisierungssoftware RoboView prototypisch auf Python portiert worden. Von der technischen Seite baut die Implementierung auf die hauseigene Python UI Bibliothek Tkinter. Da diese leider keine verschiebbare/skalierbare Fenster unterstützt, wurde dies im RoboView aus dem im Tkinter vorhandenen grafischen Elementen selbst nachgebaut. Die aktuelle Version ist allerdings weder schön (siehe Abbildung) noch voll funktionsfähig. Ihre Aufgabe ist also einerseits die „Verschönerung“ der Oberfläche, so das diese auch Außenstehenden vorgezeigt werden kann, anderseits das erweitern der Fähigkeiten des Viewers selbst.



In dem Rahmen der Projektarbeiten sollten hauptsächlich folgende Punkte bearbeitet werden:

- Optische Aufwertung der Anwendung selbst (Rahmen, Bedienelemente etc.).
- Fenstersystem – Beseitigung der vorhandenen Fehler (z.b. beim vergrößern der Fenster)
- Fenstermanager – Auflistung aller geöffneten Fenster/Ansichten.
- Fenstermanager – Speicherung/ Wiederherstellung der noch fehlenden Einstellungen des Desktops (Fensterpositionen, Größen, etc.), soweit dies nicht bereits implementiert ist. Das Subsystem um Einstellungen zu speichern ist bereits implementiert.
- Fenstermanager – Auswahlmöglichkeit für unterschiedliche Konfigurationen des Desktops.
- Fenstermanager – nur eine einmalige Öffnung einer Ansicht, nochmaliges öffnen bringt die bereits geöffnete Ansicht nach vorne.
- Verbindungsfenster – Auswahl sowie Anzeige der Verbindung. Automatische Verbindung mit dem Roboter (Wahlweise)