Assignment 1

Due March 25, 2020 for class 2a.

Describe how to do an efficient random grouping for this course or do the roll calling randomly?

40723145(task leader) \ 40723126 \ 40723146

Random grouping

亂數分組程式流程:

1.抓出學員資料

利用 Python 的 requests 模組來擷取網頁上的內容

2.將抓出的資料轉為文字檔

設定一變數將剛剛擷取出來的內容轉為文字檔方便之後做處理

3.將文字檔內容轉為數列

利用 split 語法將剛剛的文字內容以空格作為分割依據來建立一數列

4.使用 random 模組將學員資料打亂

將上述的數列內容由原本依照學號排序之順序改為亂 數排序

5.利用迴圈及判斷式列印文字

利用第一層迴圈來顯示 1~4 組,接著利用判斷式來 分辨目前分到第幾組了並再次利用迴圈來做組員分配

```
import requests
     import random
 3
     url = "https://mde.tw/cd2020/downloads/2020spring_cd_2a_list.txt"
 4
     Msource = requests.get(url)
 5
     #print(Msource.text)
 6
     member = Msource.text
 7
     mlist = member.split("\n")
 8
     mlist.pop()
9
     #print(member)
10
     mlen = len(mlist)
11
     #print(mlist[0:13])
12
     random.shuffle(mlist)
13
14
     g1 = 13
15
     g2 = 2*g1
16
     g3 = 3*g1
17
     g4 = int(mlen)
18
19
     print("全班共",mlen,"人")
20
     for i in range(1,5):
21
         print("Group",i,":")
22
         if (i == 1):
23
             for j in range(0,g1):
24
                 print(mlist[j])
25
                 j += 1
             print("-"*20)
26
27
         elif (i == 2):
             for m in range(g1,g2):
28
29
                 print(mlist[g1])
30
                 g1 += 1
         print("-"*20)
elif (i == 3):
31
32
33
             for k in range(g2,g3):
34
                 print(mlist[g2])
35
             g2 += 1
print("-"*20)
36
37
         elif (i == 4):
38
             for 1 in range(g3,g4):
39
                 print(mlist[g3])
40
                 g3 += 1
             print("-"*20)
41
    print(mlist)
```

```
全班共 51 人
Group 1 :
40723128
40723125
40723122
40723143
40723129
40723102
40723114
40723142
40723124
40723118
40723130
40723115
40723133
Group 2:
40723106
40723123
40723149
40723151
40723121
40723141
40723155
40723132
40723134
40623123
40723138
40723145
40723103
Group 3:
40723135
40723119
40723150
40723147
40723104
40723144
40423155
40723108
40723139
40723126
40723148
40723111
40623143
Group 4:
40723120
40723107
40723140
40723136
40723127
40723110
40723137
40723112
40723146
40723153
40723101
40723154
['40723128', '40723125', '40723122', '40723143', '40723129', '40723102'
>Exit code: 0
```

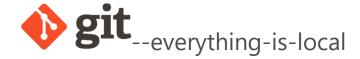
•Describe how to prepare a portable Python programming system for Windows 10 64bit system to allow one the maintain CMSiMDE website, Pelican blog and Reveal.js presentation on Github?

40723110(task leader) \ 40723112 \ \ 40723130

Python3.8.2

basic Win10 portable programming

在你的可攜下創建一個 data 子目錄 :



https://git-scm.com/download/win

要用 git 指令要有※ portablegit 。 data 下子目錄 存取為 portablegit(需與啟動檔配合)。

start.bat (參考):

```
set PYTHONHOME=%Disk%:\py38
set path_python=%Disk%:\py38;%Disk%:\py38\Scripts;
set path_msys2=%Disk%:\msys64\mingw64\bin;
REM coreutils is for compiling fossil scm
set path_coreutils=%Disk%:\coreutils-5.3.0\bin;%Disk%:\depends22_x64;
set path_tcc=%Disk%:\tcc;
set path_tcc=%Disk%:\cmake-3.10.1-win64-x64\bin;
set path_nodejs=Disk%:\nodejs;%Disk%:\nodejs\appdata\roaming\npm;
set path_git=%Disk%:\portablegit\bin;
set path_latex=%%Disk%:\Zming;
```



https://www.python.org/downloads/

選取需要的版本(EX: 3.8.2)

點取執行檔 Windows x86-64 executable installer

data 下子目錄存取的名稱要跟執行檔相配合(EX:

% py38)

```
start.bat - Sc1
                                                                                   File Edit Search View Tools Options Language Buffers Help
  set HomePath=%Disk%:\home_mdecourse
  set HomeDrive=%Disk%:\home_mdecourse
  set Home=%Disk%:\home_mdecourse
  set USERPROFILE=%Disk%:\home mdecourse
  REM for putty
  set GIT HOME=%Disk%:\portablegit\bin\
  set GIT SSH=%Disk%:\putty\plink.exe
  REM 將系統 Python 程式的 io 設為 utf-8
  set PYTHONIOENCODING="utf-8"
  set PYTHONPATH=%Disk%:\py38\DLLs;%Disk%:\py38\Lib;%Disk%:\py38\Lib\site-packages;
  set PYTHONHOME=%Disk%:\py38
  set path_python=%Disk%:\py38;%Disk%:\py38\Scripts;
  set path msys2=%Disk%:\msys64\mingw64\bin;
  REM coreutils is for compiling fossil scm
  set path_coreutils=%Disk%:\coreutils-5.3.0\bin;%Disk%:\depends22_x64;
  set path_tcc=%Disk%:\tcc;
  set path_cmake=%Disk%:\cmake-3.10.1-win64-x64\bin;
  set path_nodejs=Disk%:\nodejs;%Disk%:\nodejs\appdata\roaming\npm;
  set path_git=%Disk%:\portablegit\bin;
  set path_xming=%Disk%:\Xming;
  set path latex=%%Disk%:\Pandoc;%Disk%:\TinyTeX\bin\win32;
  path=%Disk%:;%path_python%;%path_msys2%;%path_tcc%;%path_git%;%path_cmake%;%r
  start /MIN cmd.exe
  start /MIN cmd.exe
  start /MIN cmd ava
```



Download Scintilla and SciTE

編輯器(用來創建 start.bat, stop.bat)

https://www.scintilla.org/SciTEDownload.html

解開檔案為※ wscite

通過打開 SciTE.exe \ Option \ Open Global Options
File 找到 code.page 的部分 , 把 code.page=0 給註
記掉 , 並把 code.page=65001 取消註記

```
SciTEGlobal.properties - SciTE
File Edit Search View Tools Options Language Buffers Help
1 SciTEGlobal.properties
        command.scite.help=xdg-c^
 # Internationalisation
 # Japanese input code page 932 and
 #code.page=932
 #character.set=128
  # Unicode
 #code.page=65001
 code.page=0
  #character.set=204
 #command.discover.properties=pyt
  # Required for Unicode to work on (
 #LC CTYPE=en US.UTF-8
 if PLAT GTK
        output.code.page=65001
 if PLAT MAC
```

File Edit Search View Tools Options Language Buffers Help

1 SciTEGlobal.properties *

```
command.scite.help=xdg-c^
# Internationalisation
# Japanese input code page 932 and
#code.page=932
#character.set=128
# Unicode
code.page=65001
#code.page=o
#character.set=204
#command.discover.properties=pyt
# Required for Unicode to work on (
#LC CTYPE=en US.UTF-8
if PLAT_GTK
     output.code.page=65001
if PLAT MAC
```

start.bat :

```
@echo off
     set Disk=y
     subst %Disk%: "data"
 4
 5
     %Disk%:
     set HomePath=%Disk%:\home_mdecourse
 8
     set HomeDrive=%Disk%:\home_mdecourse
 9
     set Home=%Disk%:\home mdecourse
     set USERPROFILE=%Disk%:\home_mdecourse
10
11
     REM for putty
set GIT_HOME=%Disk%:\portablegit\bin\
12
13
14
     set GIT_SSH=%Disk%:\putty\plink.exe
15
16
     REM 將系統 Python 程式的 io 設為 utf-8
17
     set PYTHONIOENCODING="utf-8"
18
19
     set PYTHONPATH=%Disk%:\py38\DLLs;%Disk%:\py38\Lib;%Disk%:\py38\Lib\site-pac
20
     set PYTHONHOME=%Disk%:\py38
21
22
     set path_python=%Disk%:\py38;%Disk%:\py38\Scripts;
23
     set path_msys2=%Disk%:\msys64\mingw64\bin;
     REM coreutils is for compiling fossil scm
24
25
     set path_coreutils=%Disk%:\coreutils-5.3.0\bin;%Disk%:\depends22_x64;
26
     set path_tcc=%Disk%:\tcc;
27
     set path_cmake=%Disk%:\cmake-3.10.1-win64-x64\bin;
28
     set path_nodejs=Disk%:\nodejs;%Disk%:\nodejs\appdata\roaming\npm;
29
     set path_git=%Disk%:\portablegit\bin;
     set path_xming=%Disk%:\Xming;
31
     set path_latex=%%Disk%:\Pandoc;%Disk%:\TinyTeX\bin\win32;
32
33
     path=%Disk%:;%path_python%;%path_msys2%;%path_tcc%;%path_git%;%path_cmake%;
34
35
     start /MIN cmd.exe
     start /MIN cmd.exe
36
     start /MIN cmd.exe
37
     start /MIN cmd.exe
39
40
     start /MIN %Disk%:\wscite\SciTE.exe
41
     start /MIN %Disk%:\wscite\SciTE.exe
42
43
     Fxit
4 ■
```

stop.bat

```
@echo off
2
     set Disk=v
3
     path=%PATH%;
     taskkill /IM python.exe /F
5
6
     taskkill /IM pythonw.exe /F
     taskkill /IM node.exe /F
8
     taskkill /IM Range.exe /F
9
     taskkill /IM SciTE.exe /F
10
     REM 終止虛擬硬碟與目錄的對應
11
     subst %Disk%: /D
     REM 關閉 cmd 指令視窗
taskkill /IM cmd.exe /F
12
13
14 FXTT
```

假使要快速比較修改前後:,可使用一個工具:



http://kdiff3.sourceforge.net/

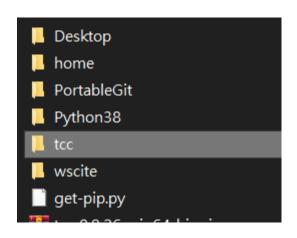


※ KDIFF 可即時看到檔案間的差別

也可以用來比較 ※ Tiny C Compiler

https://directory.fsf.org/wiki/Tiny_C_Compiler 檔案

編輯前後的差異





Tiny C Compiler

News

[Note: I am no longer working on TCC. Che

Features

https://bellard.org/tcc/

% pip

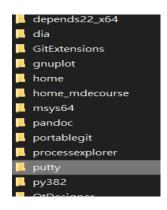
get-pip.py 頁面存取成 data 下的 get-pip.py

再繼續用:

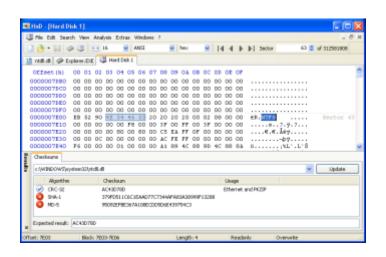
1 | python -m pip install flask lxml bs4 flask-cors Markdown pelican leo

下載網際系統相關套件

putty putty



X HxD - Freeware Hex Editor and Disk Editor



https://mh-nexus.de/en/hxd/

選取該 version 區目前適合的版本

利用 HxD 修改 pip.exe 中 python.exe 的所在位置(pip.exe 是存取在 p38 的 Scripts 裡), HxD 開啟之後搜尋 c:\py38\python.exe, 然後將滑鼠停在 c 然後輸入 y:\p37\python.exe, 以便讓可攜系統啟動後,可以將指令搜尋路徑設到 y:\p38\Scripts, 這樣就可以直接以 "pip install " 指令安裝套件.

1 | pip install Flask Markdown lxml bs4 flask_cors pelican lec

***MSYS2** installer

MSYS2: https://www.msys2.org/

gnuplot	2019/11/20 下午 12:43 檔案資料	夾
home	2019/6/7 下午 03:25 檔案資料	夾
nome_maecourse	2019/11/20 下午 12:43 檔案資料:	夾
msys64	2019/11/20 下午 12:46 檔案資料	夾
= pandos	2019/11/20 下午 12:46 檔案資料:	灭
portablegit	2019/11/20 下午 12:47 檔案資料	夾
processexplorer	2019/11/20 下午 12:47	夾

接著設定 start.bat

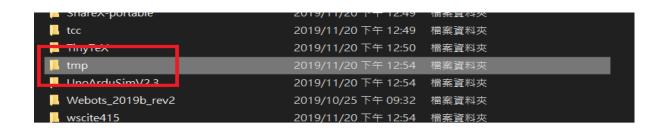
- 1 | REM 設定 msys2 64 位元的執行路徑
- set path_msys2=%Disk%:\msys64\mingw64\bin;
- 4 path=%Disk%:;%path_python%;%path_git%;%path_msys2%;

%ShareX

ShareX: https://getsharex.com/

processexplorer	2019/11/20 下午 12:47 檔案資料夾
putty	2019/9/13 下午 06:34 檔案資料夾
py382	2019/11/20 下午 12:49 檔案資料夾
QtDesigner	2019/11/20 下午 12:49 檔案資料夾
ShareX-portable	2019/11/20 下午 12:49 檔案資料夾
tcc	2019/11/20 下午 12:49 檔案資料夾
TinyTeX	2019/11/20 下午 12:50 檔案資料夾
· .	2040 (44 /20 T to 42 F 4 - 15 T to 10

%Tmp (Y\tmp : git clone)



% flutter



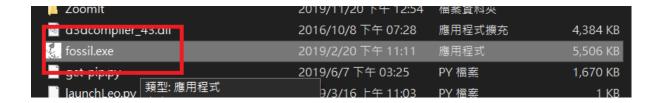
https://github.com/flutter/flutter





https://www.fossil-

scm.org/index.html/doc/trunk/www/build.wiki



https://s40723110.github.io/cd2020ag3/content/Python3.8.2.html

•What do you need to know from http://www.coppeliarobotics.com/helpFil es/index.html to implement a four-wheeled robot?

40723125(task leader) \(\dot 40723103 \) \(\dot 40723120 \) \(\dot 40723142 \)

CoppeliaSim 高度可定制的模擬器,可以自定義模擬的每個方面。此外對於機器人學習者可以大大降低學習成本。

機器人設計工具可以透過 v-rep 裡的模擬平台,加入相關引擎、物理碰撞等旋轉功能。

v-rep 是一款靈活、可拓展的通用機器人模擬器,支持六種不同的編程或編碼方法,每種方法都具有相對於其他方法的特殊優點(顯然還有缺點),但所有六種方法都是相互兼容的(即可以同時使用,甚至可以協同使用)。

這可以通過精心設計的應用程序編程接口 (API)來實現。

環境

scenes

場景和模型是 CoppeliaSim 的主要模擬元素。 模型是場景的子元素,明確標記為模型。

models

模型是場景的子元素。除了文件("*.ttm"-文件類型)外,模型本身不能存在,也不能通過自身進行模擬。模型必須包含在場景中才能運行。

通過在同一層次樹上構建的場景對象的選擇來定 義模型,其中樹的基礎必須是標記為對像是模型基礎 的對象。

environment

CoppeliaSim 中的環境定義了屬於場景但不屬於場景對象的屬性和參數。 保存模型時不保存環境屬性和參數,而僅保存場景時不保存。

entities

實體是指場景對像或集合的術語。

Calculation modules

https://www.coppeliarobotics.com/helpFiles/en/calculationModules.htm

Collision detection: 與碰撞檢測有關的屬性。

Distance calculation: 與最小距離計算有關的屬性。

Inverse kinematics: 與逆運動學相關的屬性。

Dynamics: 與動力學有關的屬性。

備註:

逆力學是決定要達成所需姿勢所設置的關節可動對象的參數過程

Simulation

https://www.coppeliarobotics.com/helpFiles/en/simulation.htm

Tutorials

https://www.coppeliarobotics.com/helpFiles/en/tuto rials.htm