Assignment 1

亂數分組

資料提供:40723250

1.描述如何為該課程進行有效的隨機分組或隨機點名? 在討論如何有效的運用亂數分組的程式前,我們得要先了解亂 數分組的程式:

類型	描述	例子
str	一個由字元組成的不可更改的有序列。在Python 3.x里,字串由Unicode字元組成。	'Wikipedia' "Wikipedia" """Spanning multiple lines"""
bytes	一個由位元組組成的不可更改的有序列。	b'Some ASCII' b"Some ASCII"
list	可以包含多種類型的可改變的有序列	[4.0, 'string', True]
tuple	可以包含多種類型的不可改變的有序列	(4.0, 'string', True)
set, frozenset	與數學中集合的概念類似。無序的、每個元素唯一。	{4.0, 'string', True} frozenset([4.0, 'string', True])
dict	一個可改變的由鍵值對組成的無序列。	{'key1': 1.0, 3: False}
int	精度不限的整數	42
float	浮點數。精度與系統相關。	3.1415927
complex	複數	3+2.7j
bool	布林值;只有兩個值:真、假	True False

參考資料: https://zh.wikipedia.org/zh-tw/Python

其他字的用法:

1.for:

用於循環被用於迭代一個序列(也就是無論是一個列表, 一個元組,一個字典,一組,或一個字符串)。

這不太像其他編程語言中的<mark>for</mark>關鍵字,而更像其他面向 對象編程語言中的迭代器方法那樣工作。 使用<mark>for</mark>循環,我們可以執行一組語句,對列表,元組, 集合等中的每個項目執行一次。

2.if:指如果,如果只有一條語句要執行,則可以將其與if語 句放在同一行

參考資料:

https://www.w3schools.com/python/python for loops.asp

*回到問題,我認為可以更有效的去抽點同學的倉儲以及點名,可以避免偏袒的情況,並且使班上的所有人被點到的機會的機率也會相同,不只是在學業上,我認為出社會後也會有很大的幫助,例如:大量生產時需要抽驗時就可以運用亂數分組的程式進行檢驗

可攜系統

- 2.描述如何為Windows 10 64位系統準備一個可移植的 Python編程系統,以允許在Github上維護CMSiMDE網站 ,Pelican博客和Reveal.js演示文稿?
- 1. 首先在隨身碟裡創建cd2020資料夾,然後在cd2020裡創建data資料夾,並在data裡分別創home/msys2/PortableGit/python383/tmp/wscite237
- 2.到 https://git-scm.com/download/win下載64-bit Git for Windows Portable,並開啟安裝至cd2020>data>PortableGit
- 3.到 https://www.msys2.org/ 下載 msys2-x86_64-20190524.exe ,並開啟安裝至cd2020>data>msys2

- 4.到 https://www.python.org/downloads/release/python-382/ 下載 Windows x86-64 executable installer,開啟點選 modify,將pip 選項取消 py launcher 打勾並開始安裝,因為安裝路徑無法更改所以要到內定安裝路徑將下載的東西貼到 python383
- 5.到 https://www.scintilla.org/SciTEDownload.html 下載 full 64-bit download,下載完後解壓縮到 wscite237。到解壓縮完的資料夾找到 SciTE.exe 檔並開啟,利用它開啟start.bat 檔,將所有 py373 更改為 py383。然後將所有 wscite415 更改成 wscite237,將此 start.bat 檔跟 stop.bat 放到 cd2020 裡。打開 options 下的 open global options files,找到 load.on.activate=1 / code.page=65001 / code.page=0 將前面 # 刪掉,如此一來便完成可攜系統的操作了。

四輪車

3.要實施四輪機器人,您需要從

http://www.coppeliarobotics.com/helpFiles/index.html 了解什麼?

Line following BubbleRob tutorial:

藉由翻譯這篇文章,讓我了解到我們可以使用 BubbleRob tutorial 向機器人下達路徑指令,使機器人可以按照我們所想的位置移動

External controller tutorial:

這一章節是在告訴我們該如何對機器做遠端操作

Simulation:

這一章節是在教我們如何模擬機器人的運動模式,以確保不會出問題

Simulation settings dialog:

為上篇 Simulation 的延伸,使我們在對機器進行磨逆時可以更精確,進而提高工作效率