# NikoOberfläche:

Class GUI

def \_\_init\_\_:

Zu Beginn wird ein Roboterobjekt und ein Frame „button\_FRM“ erstellt, welches die Struktur des Frames „roboter.guiLayout.leiste\_FRM“ übernimmt. Danach werden die zum „TeachIn“ Modus gehörenden Buttons erstellt (vor, links, rechts, gib, nimm, record), ihre Eigenschaften und auszuführenden Methoden werden festgelegt und letztendlich platziert. Dem „record“ Button wird ein Bild angefügt. Der Parameter „log“ dient zur späteren Dokumentierung bzw. zum Erstellen einer ausführbaren Datei, der Bewegungen des Roboters. Des Weiteren wird das Roboterbild geöffnet und abschließend das Interface aktualisiert.

def guirechts/-links/-vor/-nimm/-gib:

Die Methode speichert im „log“ ab, dass sie verwendet wurde, wenn die Aufnahme aktiviert ist. Sie ruft im Roboter die Methode „links/vor/nimm/gib“ auf.

def recordstart:

Die Methode wird beim Drücken des „Recordingbuttons“ aufgerufen. Sie verändert dessen aufzurufende Methode auf „recordstop“ und seine Beschriftung. Das Logbuch wird mit den Anfangsinformationen gefüllt, die für das laufen jedes Programmes wichtig sind und der Parameter „recording“ wird auf „True“ gesetzt damit für alle Methoden ersichtlich ist, dass die Aufnahme gerade läuft.

def recordstop:

Die Methode wird beim Drücken des „Recordingbuttons“ aufgerufen. Sie verändert dessen aufzurufende Methode auf „recordstart“ und seine Beschriftung. Der Parameter „recording“ wird auf „False“ gesetzt. Danach wird eine Datei erstellt die als neues Programm die während der Aufnahme vorgenommenen Schritte des Roboters darstellt. In diese werden nun die Einträge des Logbuchs durch eine Schleife (damit alles in einer eigenen Zeile steht) eingefügt. Die Datei wird geschlossen.