Ros Developer Documentation

上次修改时间: 2022-01-14

一、简介

Ros 语言是一个专门用于在本App中实现自定义绘制图片的轻量语言,它是一门解释型语言,Ros 代 码将被解释为 Swift 语言执行。

二、基础语法:

- 1. "{" 代表一个 Ros 语句的开始,"}" 代表一个 Ros 语句的结束。"{" 和 "}" 应成对出现。
- 2. 任意一个 Ros 语句只有如下两种形式:
 - a. 是一个函数调用语句
 - 一个函数调用语句由函数名和参数两大部分组成,参数个数视具体函数而定,例如:

Plain Text

1 {函数名,参数1,参数2,参数3}

b. 是多个 Ros 语句

这种语句常作为 "循环" 函数的最后一个参数、"判断" 函数的后两个参数等情景。例如在下面的 代码中, 2~6 行整体是一个 Ros 语句, 作为第二个参数供 "循环" 函数使用, 里面有三个小的 Ros 语句。1~7 行整体代码的作用是将 2~6 行的内容循环执行 5 次。

Plain Text

```
1 {循环,5,
3 {函数a,参数1,参数2}
4 {函数b,参数1}
5 {函数c,参数1,参数2}
7 }
```

- 3. 将使用中文逗号(",")和英文逗号(",")来分割一个 Ros 语句中的函数名和各个参数,因此可以 混用 ", "和 ","。
- 4. "//"被用来作为注释标志,"//"后面的当前行的剩余内容将不会被解释执行。
- 5. 除了注释与换行有关外,所有的空格、换行等在解释执行时均会被忽略。

三、内置函数说明

{新建画板,画板宽度,画板高度,绘画内容}

函数名称	新建画板
参数1	一个数值,可以是整数或小数,表示此画板的宽度。
参数2	一个数值,可以是整数或小数,表示此画板的高度。
参数3	一个 Ros 语句,应在里面写需要进行的绘制操作。
返回值	一个图片对象,即此画板最终生成的图片。

Plain Text

```
1 {新建画板,512,512,{
```

- 2 {画图片, 丢, 0, 0}
- 3 {画图片, {图像圆角化, 头像}, 30, 200, 100, 100}
- 4 }}

{画图片,一个图片,图片左边距画板距离,图片上边距画板距离,图片画出宽度,图片画出高度}

函数名称	画图片
参数1	一个图片,将要被画的图片。
参数2	一个数值,可以是整数或小数,表示图片将画的位置的左边距画板距离。
参数3	一个数值,可以是整数或小数,表示图片将画的位置的上边距画板距离。
参数4	一个数值,可以是整数或小数,给定图片画出时的宽度。允许与参数5一起省略,省略时则默认 使用图片本身的宽度。
参数5	一个数值,可以是整数或小数,给定图片画出时的高度。允许与参数4一起省略,省略时则默认 使用图片本身的高度。
返回值	无。

Plain Text

1 {画图片,头像,30,200,100,100}

2

- 3 // 省略了参数4和参数5
- 4 {画图片,头像,30,200}

{图像圆角化,一个图片}

函数名称	图像圆角化
参数1	一个图片,将要被圆角化处理的图片。
返回值	圆角化后的图片。

注:处理后将生成一个新图片,原图片不变。

Plain Text

1 {图像圆角化,头像}

{取图片宽度}

函数名称	取图片宽度
参数1	一个图片。
返回值	一个数值,表示传入图片的宽度。

Plain Text

1 {取图片宽度,头像}

{取图片高度}

函数名称	取图片高度
参数1	一个图片。
返回值	一个数值,表示传入图片的高度。

Plain Text

1 {取图片高度,头像}

{取颜色,红色值,绿色值,蓝色值,不透明度}

函数名称	取颜色
参数1	一个整数,必须在0~255之间,表示此颜色的红色通道的值。
参数2	一个整数,必须在0~255之间,表示此颜色的绿色通道的值。
参数3	一个整数,必须在0~255之间,表示此颜色的蓝色通道的值。
参数4	一个小数,必须在 $0 \sim 1$ 之间,表示颜色的不透明度。此参数可以省略,省略时则为 1.0 ,即完全不透明。
返回值	对应的颜色对象。

Plain Text

1 // 以下两句话都将返回红色

2

3 {取颜色, 255, 0, 0}

4

5 {取颜色, 255, 0, 0, 1}

{循环,循环次数,循环变量,循环内容}

函数名称	循环
参数1	一个整数,表示循环次数。
参数2	一个变量名,这个变量可在循环内使用,从 0 开始递增,第一轮循环为 0,第二轮循环为 1,以此类推。此参数可以省略。
参数3	一个 Ros 语句,应在里面写循环要做的事情。
返回值	无。

1 {循环, 5, { 2 {函数a, 参数1, 参数2} 3 {函数b, 参数1} 4 {函数c, 参数1, 参数2} 5 }} 6 7 8 {循环, 5, i, { 9 {画图片,图片{i}, 0, 0} 10 }}

{创建动图,内容}

函数名称	创建动图
参数1	一个 Ros 语句,应在里面写添加动图每一帧的相关操作。
返回值	一个动图对象。

```
      Plain Text

      1 {创建动图,{

      2 {添加帧,图片a}

      3 {添加帧,图片b}

      4 {添加帧,图片c}

      5 }}
```

{添加帧,图片}

函数名称	添加帧
参数1	一个图片对象,将会作为动图的一帧。
返回值	无。

注:此函数一般只会在「创建动图」函数的「内容」参数中使用。

Plain Text

1 {添加帧,图片a}

{设置帧延迟,延迟时间}

函数名称	设置帧延迟
参数1	一个数字,表示动图每帧的延迟时间,单位为秒。如果不主动使用此函数来设置延迟时间,将使用默认值: 0.1,即每帧延迟0.1秒。
返回值	无。

Plain Text

1 {设置帧延迟, 0.1}