

Лабораторная работа № 3
Использование датчика ориентации для
управления пользовательским
интерфейсом

Цель лабораторной работы

Демонстрация процесса разработки
практического приложения.

www.math.spbu.ru/user/gran/Atom21/lab03

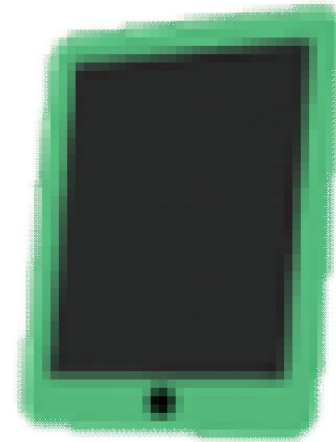
Необходимые навыки и инструменты

- ▶ Базовые знания языка C++
- ▶ Знание основ фреймворка Qt. Желательно знакомство с библиотеками Qt Mobility и MeeGoTouch
- ▶ Представление о процессе кросс-разработки приложений
- ▶ **Устройство с датчиком ориентации — планшет или смартфон**



Постановка задачи

- ▶ Получить список датчиков на устройстве
- ▶ Подписаться на получение данных от датчика ориентации
- ▶ Обновить интерфейс пользователя согласно полученным данным



Доступ к датчикам

- ▶ Компонента `sensors` библиотеки Qt Mobility
- ▶ Подключаем в файле проекта:
- ▶ `CONFIG += mobility`
- ▶ `MOBILITY = sensors`
- ▶ Добавляем макрос `QTM_USE_NAMESPACE`
- ▶ Основной класс `QSensor`
- ▶ Датчики измеряют очень разнородные параметры — положение, скорость, освещенность и т.д.

Перечень датчиков

- ▶ `QSensor::sensorTypes()`
- ▶ список типов датчиков
- ▶ `QSensor::sensorsForType()`
- ▶ список идентификаторов датчиков данного типа
- ▶ Типы и идентификаторы — строки в форме `QByteArray`

Датчик QOrientationSensor

Класс данных QOrientationReading

Возможные значения:

- ▶ QOrientationReading::Undefined
- ▶ QOrientationReading::TopUp
- ▶ QOrientationReading::TopDown
- ▶ QOrientationReading::LeftUp
- ▶ QOrientationReading::RightUp
- ▶ QOrientationReading::FaceUp
- ▶ QOrientationReading::FaceDown

Последние два значения мой планшет определять не умеет



Создание датчика

```
QSensor sensor(type);  
// или QOrientationSensor sensor;  
sensor.setIdentifier(identifier);  
  
// проверка на работоспособность  
if (!sensor.connectToBackend()) {  
    // fail...  
}  
  
// Можно создать много QSensor  
// для одного датчика!
```



Способы чтения данных

▶ Поллинг

- ▶ Периодический опрос оборудования
- ▶ Простота реализации
- ▶ Низкая вычислительная эффективность

▶ Прерывания

- ▶ Чтение по запросу от оборудования
- ▶ Высокая вычислительная эффективность
- ▶ Сложность реализации
- ▶ Использование механизма слотов и сигналов Qt упрощает реализацию!



Подписка на датчик

```
// Сигнал readingChanged() испускается
// когда новые данные готовы для чтения
QObject::connect(mySensor,SIGNAL(readingChanged()),
                this,SLOT(readSensor()));
// Запускаем датчик
// (физически датчик мог работать и раньше!)
mySensor->start();
```

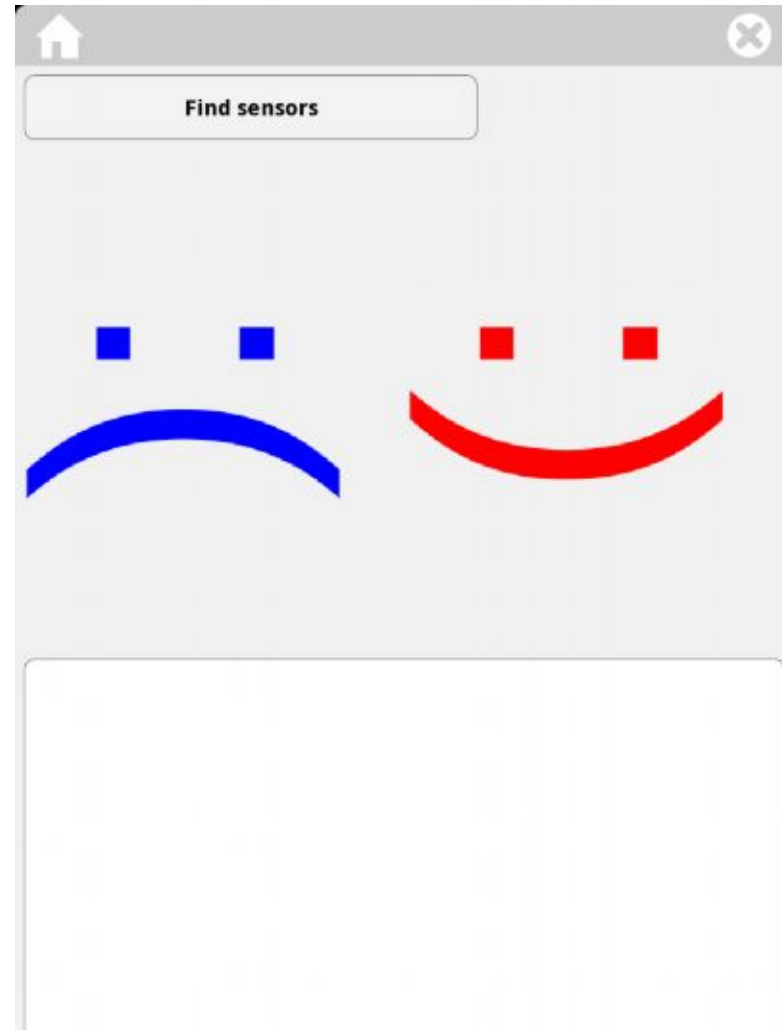
Чтение датчика QOrientationSensor

```
// Слот, связанный с readingChanged()
void MyApp::readSensor() {
    QOrientationReading *read = this->mySensor-
>reading();
    int orientation = read->orientation();
    // полученную ориентацию можно использовать
для
    // изменения внешнего вида приложения
}
```



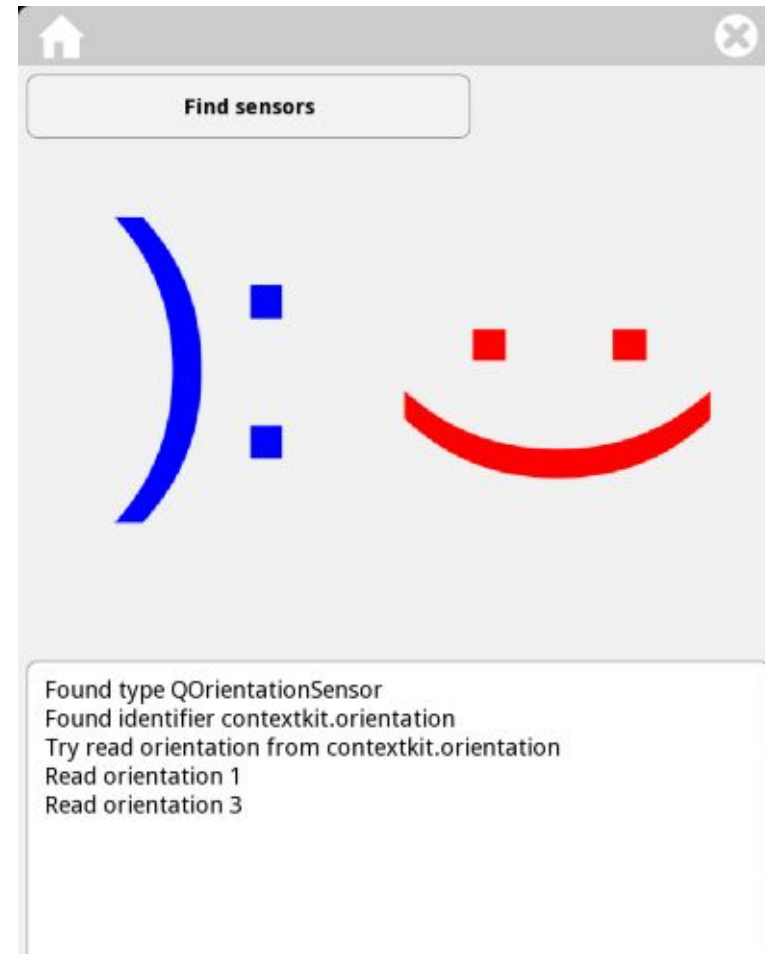
Библиотека MeeGoTouch: GUI

- ▶ GUI MeeGoTouch имеет встроенную поддержку датчика ориентации
- ▶ Красный смайл ориентируется с помощью MeeGoTouch (по умолчанию)
- ▶ Синий смайл ориентируется непосредственно с помощью датчика



Библиотека MeeGoTouch: GUI

- ▶ После активации датчика синий смайл сохраняет ориентацию относительно корпуса планшета



Вращение смайла

```
▶ int angle = 90;
▶ switch (orient) {
▶ case QOrientationReading::Undefined:
▶ case QOrientationReading::TopUp:
▶ default:
▶     // do nothing
▶     break;
▶ case QOrientationReading::LeftUp:
▶     angle += 90;
▶     break;
▶ case QOrientationReading::TopDown:
▶     angle += 180;
▶     break;
▶ case QOrientationReading::RightUp:
▶     angle += 270;
▶     break;
▶ }

▶ QImage
image(w,h,QImage::Format_RGB888);
▶ QPainter* painter = new QPainter(&image);
▶ QSize size = image.size();
▶ // Задаем преобразование
▶ painter->translate(size.height()/2,
    □ size.height()/2);
▶ painter->rotate(angle);
▶ painter->translate(-size.height()/2,
    □ -size.height()/2);
▶ painter->drawText(image.rect(),
    □ Qt::AlignCenter, text);
```

/usr/lib/qtmobility/examples/sensor_explorer

- ▶ Список всех датчиков
- ▶ Монитор состояния
- ▶ Доступен в пакете qt-mobility-examples

Sensors that were detected on the device are listed in the list on the left, grouped by type. The reading properties for the sensor will be presented on the right.

Sensor: `n900.accelerometer`

Name	Type	Value
type	QByteArray	QAccelerometer
connectedToBacke...	bool	true
availableDataRates	qrangeList	100 Hz, 400 Hz
dataRate	int	100
busy	bool	false
active	bool	false
outputRanges	qoutputrangeList	(-22.418, 22.418) +/- 0.17651, (-89.672, 89.672) +/- 0.706...
outputRange	int	0
description	QString	lis302dl
error	int	0

Reading Properties

Index	Value	Type	Value
N/A	timestamp	qtimestamp	
0	x	qreal	
1	y	qreal	
2	z	qreal	



Домашние задания

1. Создать приложение для работы с двумя датчиками одновременно
2. Создать Qt-приложение без использования MeeGoTouch, так чтобы его пользовательский интерфейс реагировал на датчик ориентации



САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ



Благодарю за внимание!

Вопросы?