



Датчики

QT Sensors

- **QML**
 - `import QtSensors 5.2`
 - Requires в spec: `qt5-qtdeclarative-import-sensors`
- **C++**
 - pro-файл: `QT += sensors`
 - Requires в spec: `qt5-qtsensors`
 - `#include <QtSensor>`

Компоненты и классы датчиков в Qt

Компонент QML	Класс C++	Описание
ProximitySensor	QProximitySensor	Датчик приближения
LightSensor	QLightSensor	Датчик света
AmbientLightSensor	QAmbientLightSensor	Датчик освещённости
Accelerometer	QAccelerometer	Акселерометр
OrientationSensor	QOrientationSensor	Датчик ориентации
RotationSensor	QRotationSensor	Датчик поворота
Gyroscope	QGyroscope	Гироскоп
Magnetometer	QMagnetometer	Магнитометр
Compass	QCompass	Компас

Список доступных датчиков

- **Список доступных типов датчиков**

- `QmlSensors.sensorTypes()` : `list<string>`
- `QSensor::sensorTypes()` : `Qlist<QByteArray>`

- **Список датчиков указанного типа**

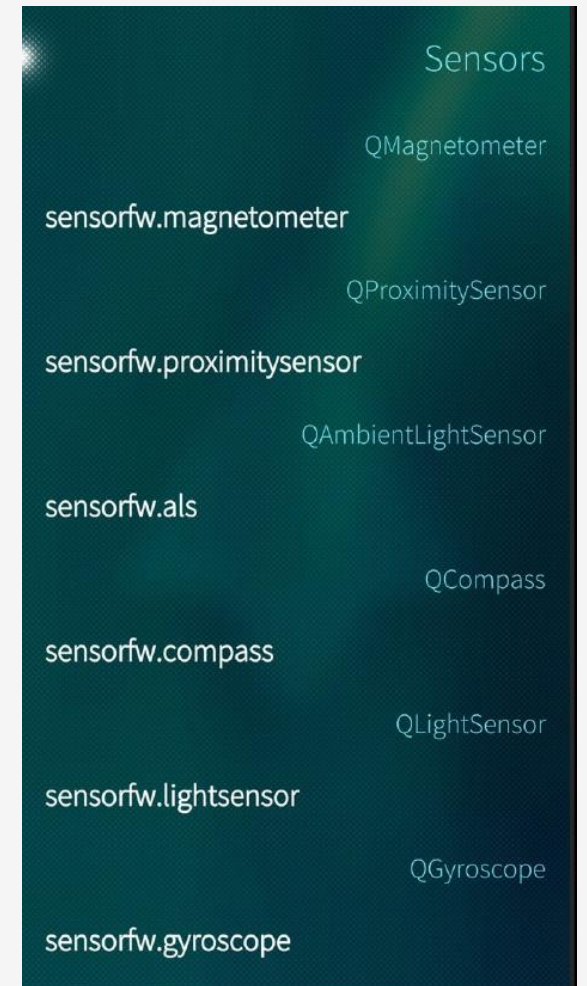
- `QmlSensors.sensorsForType(type)` : `list<string>`
- `QSensor::sensorsForType(const QByteArray &type)` : `Qlist<QByteArray>`

- **Стандартный датчик указанного типа**

- `QmlSensors.defaultSensorForType(type)` : `string`
- `QSensor::defaultSensorForType(const QByteArray &type)` : `QByteArray`

Список доступных датчиков

```
Component.onCompleted: {  
    QmlSensors.sensorTypes().forEach(function (sensorType) {  
        console.log(sensorType);  
        var defaultSensor =  
            QmlSensors.defaultSensorForType(sensorType);  
        QmlSensors.sensorsForType(sensorType)  
            .forEach(function (sensor) {  
            model.append({  
                sensorIdentifier: sensor,  
                type: sensorType,  
                isDefault: sensor === defaultSensor  
            })  
        });  
    });  
}; }
```



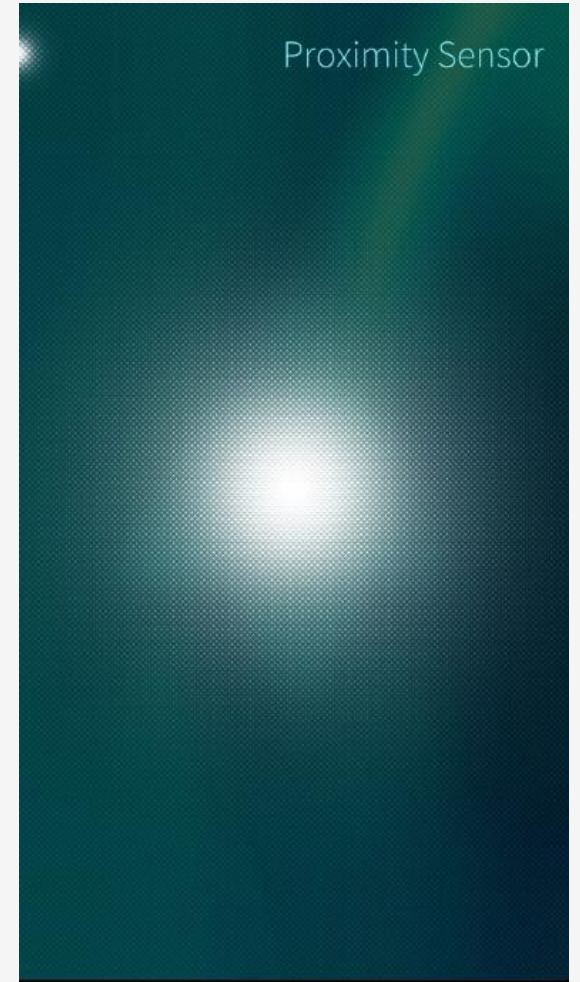
Sensor и QSensor

- `description, type : string` — описание и тип
- `active : bool` — включен ли датчик
- `start()` — начать получать данные
- `stop()` — прекратить получать данные
- `busy : bool` — доступен ли для использования
- `alwaysOn : bool` — работает ли при выключенном экране
- `dataRate : int` — частота обновления в герцах
- `skipDuplicates : bool` — пропускать ли повторы
- `reading : SensorReading` — актуальные значения датчика
 - `timestamp : quint4` — отсчёт времени в микросекундах

ProximitySensor

- `reading : ProximityReading`
 - `near : bool` — есть ли объект поблизости

```
ProximitySensor {  
    id: proximitySensor  
    active: true  
}  
Switch {  
    anchors.centerIn: parent  
    enabled: proximitySensor.active  
    checked: proximitySensor.active &&  
            proximitySensor.reading.near  
    automaticCheck: false; scale: 10  
}
```



LightSensor – датчик освещённости

- `fieldOfView` : `real` — угол зрения
- `reading` : `LightReading`
 - `illuminance` : `real` — освещённость в люксах

```
LightSensor {id: lightSensor; active: true }
```

```
Label {
```

```
    anchors.centerIn: parent
```

```
    text: lightSensor.reading ?
```

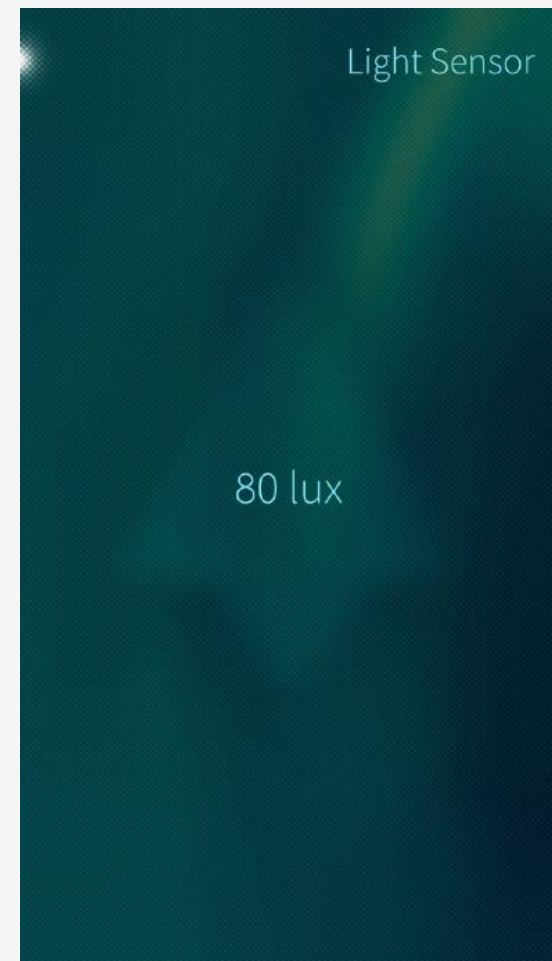
```
        qsTr("%1 lux").arg(lightSensor.reading.illuminance) :
```

```
        qsTr("Unknown")
```

```
    font.pixelSize: Theme.fontSizeExtraLarge
```

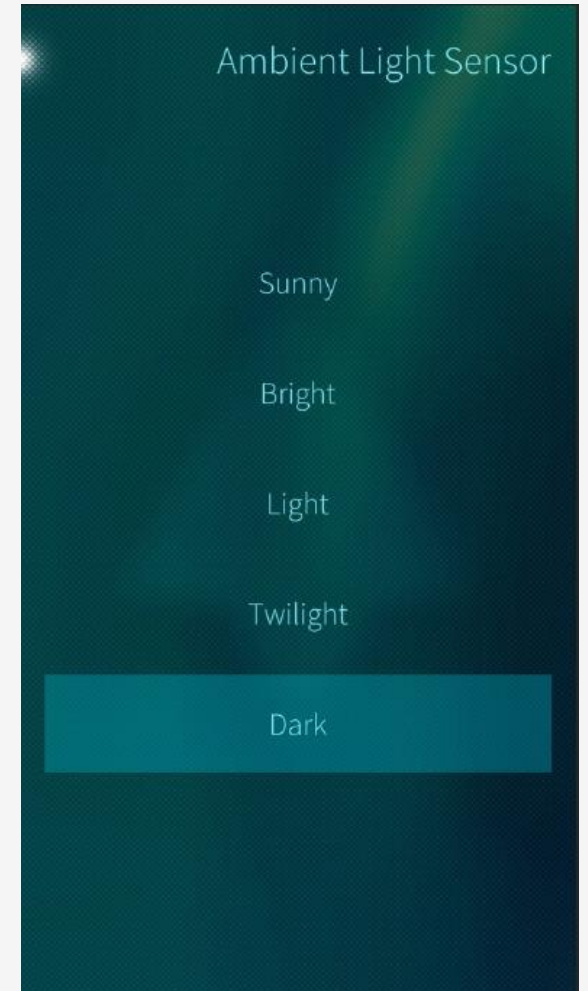
```
    color: Theme.highlightColor
```

```
}
```



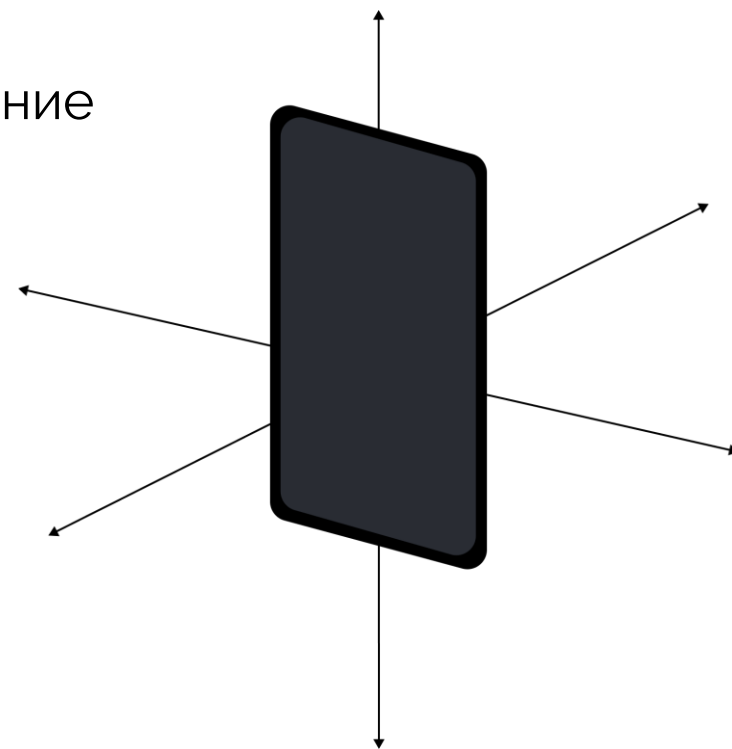
AmbientLightSensor

- `reading : AmbientLightReading`
 - `lightLevel : LightLevel` — уровень освещённости
 - `AmbientLightReading.Undefined` — не определено
 - `AmbientLightReading.Dark` — темно
 - `AmbientLightReading.Twilight` — сумерки
 - `AmbientLightReading.Light` — светло
 - `AmbientLightReading.Bright` — ярко
 - `AmbientLightReading.Sunny` — очень ярко



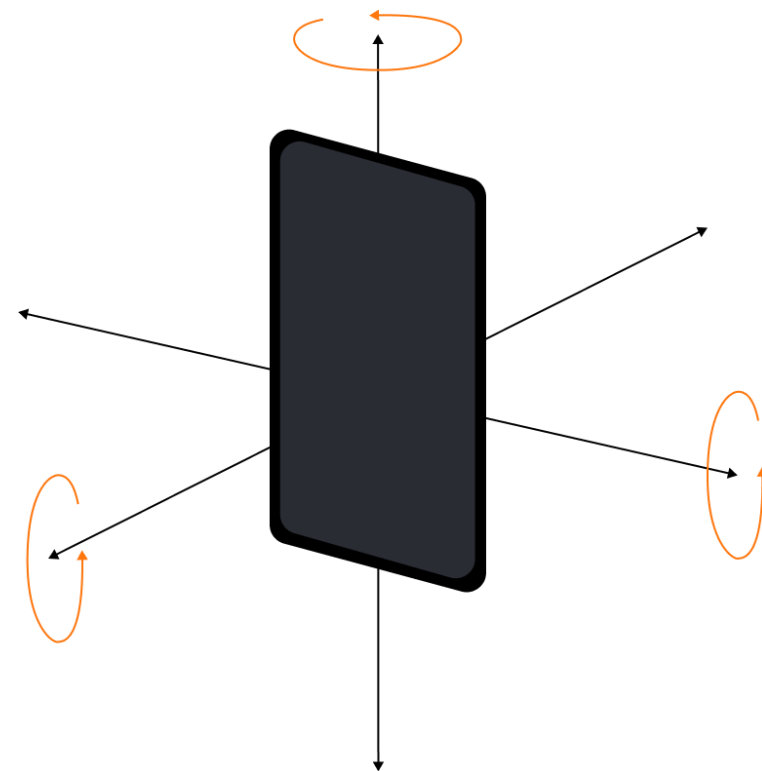
Акселерометр

- **accelerationMode** : **AccelerationMode** — режим замеров (доступно не на всех устройствах)
 - **Accelerometer**.Combined — учитываются все силы
 - **Accelerometer**.Gravity — учитывается только направление ускорения свободного падения
 - **Accelerometer**.User — учитываются только перемещения устройства
- **reading** : **AccelerometerReading**
 - **x** : **real** — ускорение вдоль оси x в м/с^2
 - **y** : **real** — ускорение вдоль оси y в м/с^2
 - **z** : **real** — ускорение вдоль оси z в м/с^2



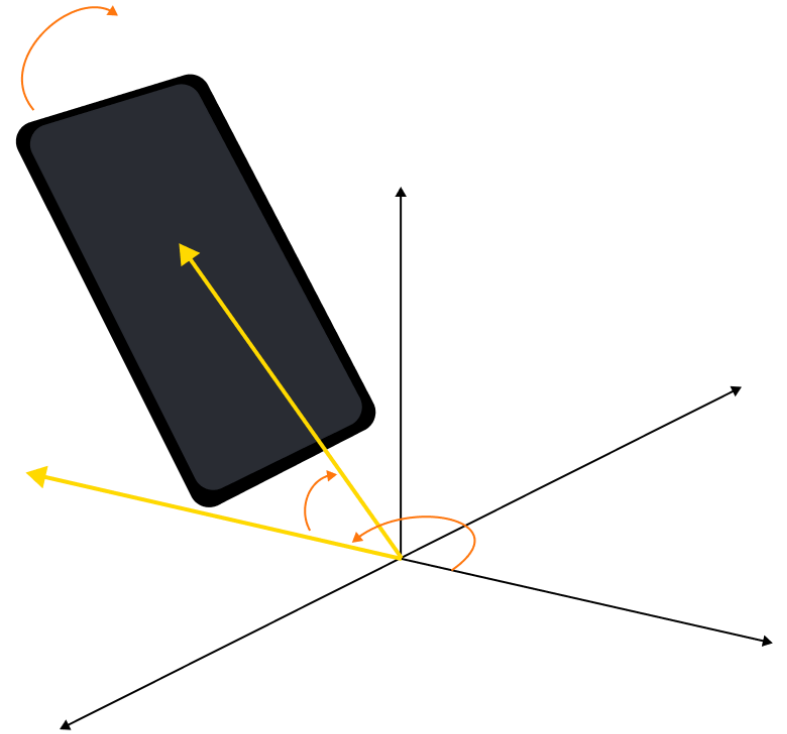
Гироскоп

- `reading : GyroscopeReading`
 - `x : real` — отклонение по x
 - `y : real` — отклонение по y
 - `z : real` — отклонение по z



RotationSensor

- `hasZ : bool` — доступен ли угол поворота вокруг оси z
- `reading : RotationReading`
 - `x : real` — угол поворота в градусах вокруг оси x
 - `y : real` — угол поворота в градусах вокруг оси y
 - `z : real` — угол поворота в градусах вокруг оси z



Магнитометр

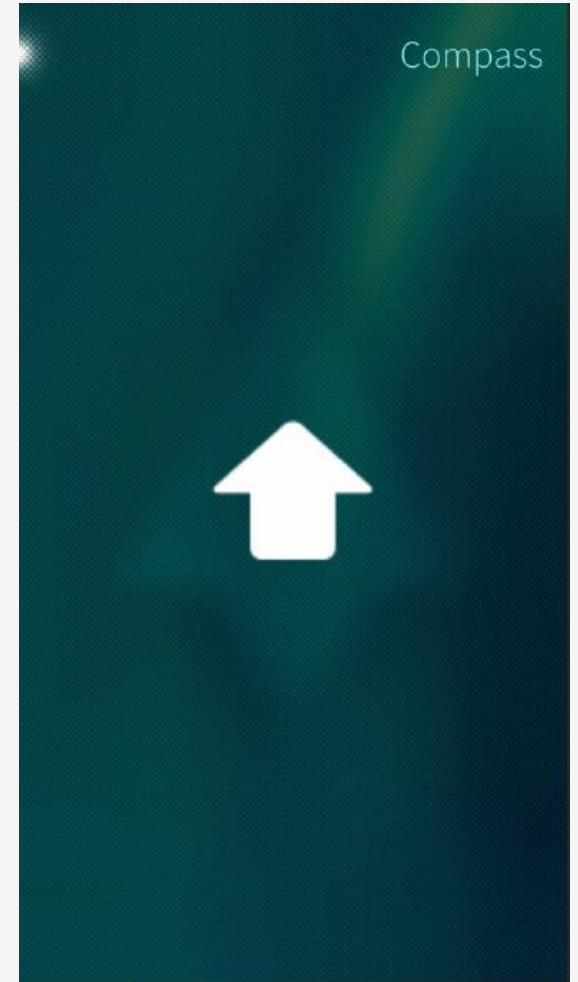
- `reading : MagnetometerReading`:
 - `calibrationLevel : real` — точность показаний датчика (от 0 до 1)
 - `x : real` — отклонение по x
 - `y : real` — отклонение по y
 - `z : real` — отклонение по z

Компас

- `reading : CompassReading`
 - `azimuth : real` — угол между северным магнитным полюсом Земли и направлением верхней грани устройства
 - `calibrationLevel : real` — точность показаний датчика (от 0 до 1)

`Compass { id: compass }`

```
Image {  
  anchors.centerIn: parent  
  source: "image://theme/icon-m-capslock"  
  width: Theme.pixelRatio*200  
  height: Theme.pixelRatio*200  
  rotation: {  
    if (!compass.reading) return 0;  
    return compass.reading ? - compass.reading.azimuth : 0  
  }  
}
```



QSensorFilter

- Эффективная обработка данных датчиков с помощью callback-метода до испускания сигнала
- Возможность скорректировать данные датчика или отменить испускание сигнала
- Привязка фильтра к объекту класса `QSensor`
 - `virtual bool addFilter(QSensorFilter *filter);`
- Для использования — перегрузить метод
 - `virtual bool filter(QSensorReading *reading);`
- Должен вернуть true, чтобы значение reading было передано дальше

Классы фильтров

Класс датчика	Класс фильтра	Тип аргумента метода <i>filter</i>
QProximitySensor	QProximityFilter	QProximityReading*
QLightSensor	QLightFilter	QLightReading*
QAmbientLightSensor	QAmbientLightFilter	QAmbientLightReading*
QAccelerometer	QAccelerometerFilter	QAccelerometerReading*
QOrientationSensor	QOrientationFilter	QOrientationReading*
QRotationSensor	QRotationFilter	QRotationReading*
QGyroscope	QGyroscopeFilter	QGyroscopeReading*
QMagnetometer	QMagnetometerFilter	QMagnetometerReading*
QCompass	QCompassFilter	QCompassReading*

Эмуляция датчиков

Настройка датчиков

Установка датчиков

Ориентация

Местоположение

Камера

Акселерометр

X 0.000 g= 0.000 м/с²

Y 0.100 g= 0.981 м/с²

Z 0.000 g= 0.000 м/с²

Компас

Азимут 180

Уровень калибр. 0

Датчик ориентации

Ориентация

TopUp

Датчик освещенности

80 лк

Уровень освещенности

Light

Датчик нажатия

Направление

Y_Neg

Магнитометр

X 0.000 мкТл

Y 5.950 мкТл

Z -48.760 мкТл

Уровень калибр. 0

Магнитное поле

X 0.000 мкТл

Y 5.950 мкТл

Z -48.760 мкТл

Гироскоп

X 0.000 °/с

Y 0.000 °/с

Z 1.146 °/с

Датчик приближения

Коэф. отражения 5 0.48876

Близко

Далеко

Сбросить значения



True Engineering

630128, г. Новосибирск,
ул. Кутателадзе, 4г

(383) 363-33-51, 363-33-50
info@trueengineering.ru
trueengineering.ru

**Новосибирский
Государственный
Университет**