

### Contenu

- □ SensorManager & Sensor
- □ SensorEvent & SensorEventListener
- □ Exemples d'applications
- 🗆 Filtrage des valeurs du capteurs 😟

# **Les Capteurs**

- □ Des équipements matériels qui donnent des mesures de l'environnement physique:
  - **■** Mouvement
  - Position
  - **□** Environnement

## **Exemples des Capteurs**

- □ Mouvement 3 Axes pour un accéléromètre
- □ **Position** 3 Axes pour le champ magnétique
- □ **Environnement** pression

5

# **SensorManager**

- □ Un service système qui gère les capteurs.
- □ Pour avoir une référence :
  - □ getSystemService (Context.SENSOR\_SERVICE)
- □ Accéder à un capteur spécifique:
  - □ SensorManager.getDefaultSensor (int type)

# **Quelques constantes pour les types de capteurs**

- □ Accéléromètre Sensor.TYPE\_ACCELEROMETER
- □ Champ magnétique Sensor.TYPE\_MAGNETIC\_FIELD
- □ Pression- Sensor. TYPE\_PRESSURE

7

### **SensorEventListener**

- □ Interface pour les appels du « <u>SensorEvent</u> »
- □ Invoquée quand une précision d'un capteur a changé
  - void on Accuracy Changed (Sensor sensor, int accuracy)
- □ Invoquée quand la valeur du capteur a changé:
  - void onSensorChanged (SensorEvent event)

#### S'enregistrer pour les « SensorEvents » (1)

□ Utiliser le « **SensorManager** » pour <u>s'enregister</u> / <u>désenregistrer</u> au «**SensorEvents** ».

9

### S'enregistrer pour les « SensorEvents » (2)

- □ Pour enregistrer à un «SensorEventListener » à un capteur donné:
  - public boolean registerListener (SensorEventListener listener, Sensor sensor, int rate)

#### S'enregistrer pour les « SensorEvents » (2)

- Pour désenregistrer un «SensorEventListener » d'un capteur donné:
  - public void unregisterListener (SensorEventListener listener, Sensor sensor)

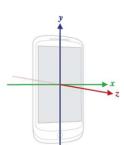
11

### **SensorEvent**

- □ Représente un évènement spécifique à un capteur.
- 🗖 La forme des données dépendra du type du capteur.
  - □ Type du capteur
  - □ Horodatage
  - □ Précision
  - □ Les données des mesures

# Les coordonnées système d'un capteur (1)

Lorsque l'orientation par défaut est portrait et l'appareil est plat et face en haut sur une table, la disposition des axes est comme suit:

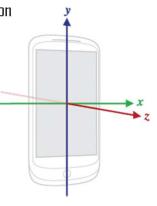


- X Right to left
- Y Bottom to top
- **Z** Down to up

13

# Les coordonnées système d'un capteur (2)

□ Les coordonnées système ne changent pas quand l'appareil change d'orientation



### **SensorRawAccelerometer (1)**

□ Affiche des valeurs brutes lues à partir de l'Accéléromètre de l'appareil.



15

### SensorRawAccelerometer (2)

### SensorRawAccelerometer (3)

17

### Les valeurs de l'Accéléromètre (1)

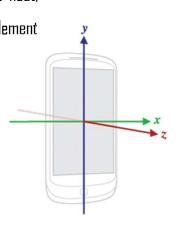
 $\hfill\Box$  Si l'appareil étaient debout vers le haut,

l'accéléromètre devrait idéalement signaler:

 $\square X \approx Om/s^2$ 

 $\square Y \approx 9.81 \text{m/s}^2$ 

 $\square$  Z  $\approx$  Om/s<sup>2</sup>



### Les valeurs de l'Accéléromètre (2)

Mais ces valeurs varient en raison de mouvements naturels, des surfaces non planes, le bruit, etc.

TIUM y

19

## **SensorCompass (boussole)**

□ Utilise l'accéléromètre et magnétomètre de l'appareil pour orienter une boussole.

### TP:

Modifier le code pour qu'il indique la position de la Qibla (القبلة), pour la ville de tiaret.

