

- <블루투스 연결시> <함수>
- 1번 그림이 1-1번 그림으로 변경
- 2번 그림이 2-1번 그림으로 변경



<블루투스 연결을 끊을 시> <함수>

- 블루투스 연결을 끊음
- 1번 그림이 1-1번 그림으로 변경
- 2번 그림이 2-1번 그림으로 변경
- 4-1번 그림과 같이 출력되던 것이 4번 그림과 같이 변경

when Screen1 · Initialize

do set Screen1 · BackgroundColor · to make color @ make a list 73
91
122
call 블루투스\_연결\_끊기 ·
set 시계1 · TimerEnabled · to true ·
set 시계1 · TimerInterval · to 1000

<화면 초기화>

- 배경 색 설정
- 블루투스 연결을 끊은 상태로
- 1초마다 화면 갱신



<블루투스 목록에서 고른 후> - 블루투스가 연결되어 있다 <블루투스 연결> 함수 실행

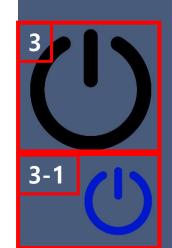


4

거리:???KM

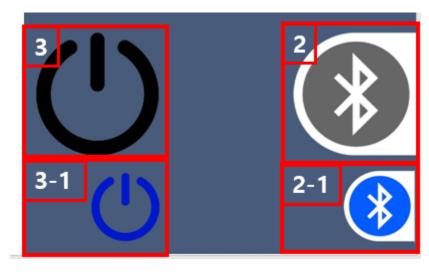
위도:??? 경도:???

4-1 거리: 0KM <sup>위도: 0.00000 경도: 0.00000</sup>









<블루투스 버튼 클릭 시>

- 휴대폰 블루투스가 활성화 되어있을 때
  - 블루투스 연결되어 있을 때 블루투스 연결 끊기 알림
  - 블루투스 연결되어 있지 않을 때 블루투스 연결할 목록 보이기



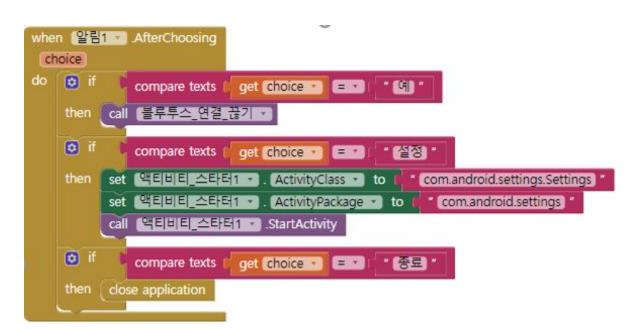
- 휴대폰 블루투스가 활성화 되어있지 않을 때
  - 블루투스 활성화 요청 알림



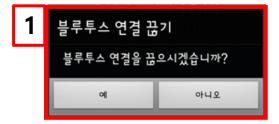


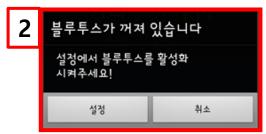
## <화면에서 뒤로 가기 클릭 시>

- 앱 종료 알림



- <알림 후 선택지 중 선택 시>
- 1번 그림에서 예를 클릭 시
  - 블루투스 연결 끊기
- 2번 그림에서 설정 클릭 시
  - 휴대폰 설정 열기
- 3번 그림에서 종료 클릭시
  - 앱 종료









있는지 확인하세요!

## <오류 발생 시>

- 오류 번호 507번이면1번 그림과 같이 출력
- 오류 번호 515번이면2번 그림과 같이 출력
- 오류 번호 516번이면3번 그림과 같이 출력
- 설정하지 않은 오류 번호이면밑의 그림과는 같은 형식이지만메시지가 다르게 출력
- 블루투스 연결 끊기 함수 실행



## 하버사인 공식 (Haversine Formula)

- 경도와 위도가 주어진 구의 두 점 사이 의 대원 거리를 결정

```
to 좌표 간 거리
       initialize local 위도 차 to
result
       initialize local 사용자_위도 to
        initialize local 장치_위도 to
          initialize local 경도차 to
            initialize local 결과 to (
               set 위도_차 to
                                  sin 🔻
                                                                                                        2
                                                                                               2
                                             get global 장치_위도 ▼ - 🕻 get global 사용자_위도 ▼
               set 사용자_위도 v to cos v
                                           get global 사용자_위도 ▼
                                 cos 🔻 📜 get global 장치_위도 🔻
               set 장치_위도 v to
               set 경도차 v to
                                 sin 🔻
                                                                                              2
                                            get global 장치_경도 🔻
                                                                  🥊 get (global 사용자_경도 🔻
               set 결과 🔻 to 🥻 square root
                                               get [위도_차 ▼]
                                                                      get 사용자_위도 ▼
                                                                                        × [ get [장치_위도 🔻
                                                                                                           × 🕻 get (경도차 🔻
                               6371
                                         convert degrees to radians *
                                                                         [ get 결과
                                                                   asin 🔻
```

https://aia.bizadmin.co.kr/gps%EC%A2%8C%ED%91%9C%EA%B0%84%EC% 9D%98-%EA%B1%B0%EB%A6%AC%EA%B5%AC%ED%95%98%EA%B8%B0/

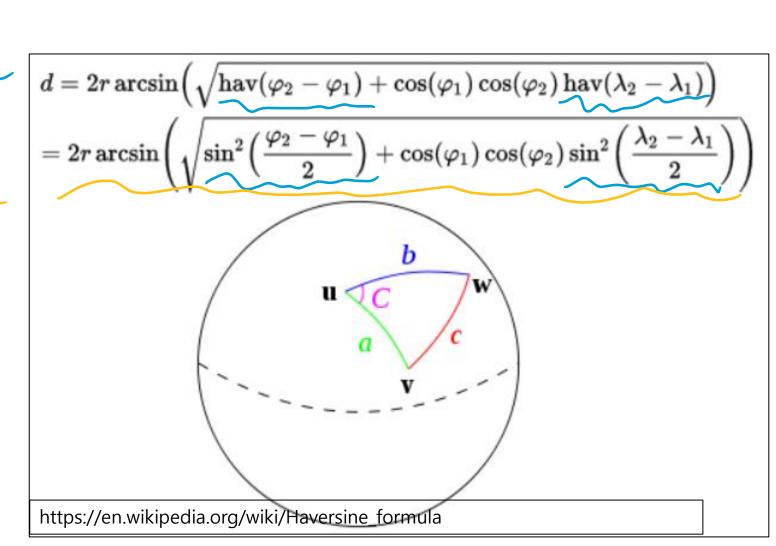
$$ext{hav}( heta) = ext{hav}(arphi_2 - arphi_1) + ext{cos}(arphi_1) ext{cos}(arphi_2) ext{hav}(\lambda_2 - \lambda_1)$$
 이 사용자\_위도 장치\_위도 경도\_차

하버 사인 
$$\operatorname{hav}( heta) = \sin^2\left(rac{ heta}{2}
ight) = rac{1-\cos( heta)}{2}$$

$$d = r \operatorname{archav}(h) = 2r \operatorname{arcsin}(\sqrt{h})$$

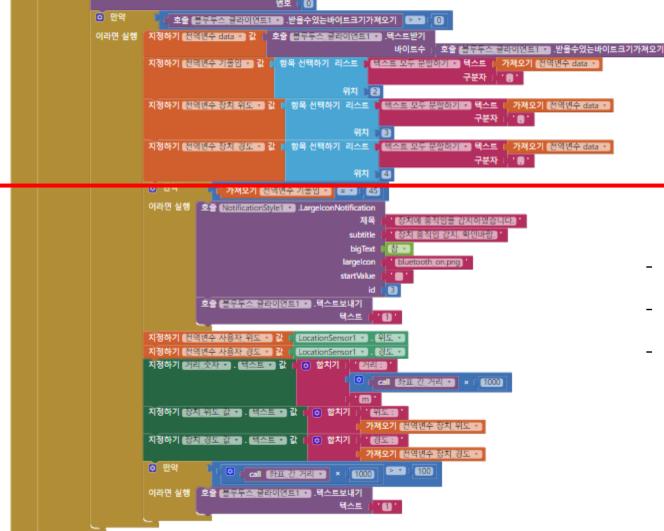
$$\lambda_1, \lambda_2$$
 (각 위치의 경도)

$$\theta = \frac{d}{r}$$
 (중심각)



© 만약 불부투스 클라이앤트1 · . 연결때무 · 이라면 실행 ② 호출 특별투스 클라이앤트1 · . 1바이트숫자보내기

## 장치에서 받아온 값들과 핸드폰의 위치 값을 저장하기 위한 전역 변수 생성





<입력 값 및 출력 값 갱신>

- 블루투스가 연결되어 있을 때
- 작동 확인을 위해 장치에 0의 신호를 보냄
- 블루투스가 장치와 통신하고 있다면
  - 장치에서 데이터를 받아 옴
  - 기울임 = ","을 기반해서 받아온 데이터의 2번째 값
  - 위도 = ","을 기반해서 받아온 데이터의 3번째 값
  - 경도 = ","을 기반해서 받아온 데이터의 4번째 값

•



장치에서 받아온 값들과 핸드폰의 위치 값을 저장하기 위한 전역 변수 생성

<데이터 값> "Start,(기울기 값),(장치 위도 값),(장치 경도 값),Stop"

<입력 값 및 출력 값 갱신>

만약 기울임의 값 45라면

- 5번 그림과 같이푸시 알림으로 핸드폰에 알림을 보냄
- 장치에 "1"을 보내 부저를 울림
- 사용자의 위도, 경도 값을 갱신함
- 4-1번 그림과 같이 거리 값과 위도, 경도를 표시함
- 만약 거리 차이가 1000m가 넘어가면
  - 장치에 "1"을 보내 부저를 울림

