

Version	Contributor	Date	Change Log
v1.0	kevin.liu	18/04/24	第一版发布

概述

系统事件服务，是为机器人端**apps**获取系统最新状态和统一发布系统事件的服务**app**。

事件类别

活跃状态事件、电池电量事件、物理按键-拍头事件、物理按键-电源键事件、物理按键-音量键事件等。

事件分发策略

- 全部派发（针对系统活跃状态、电量信息等状态类事件进行优先级有序派发）。
- 优先级有序派发（物理按键对最高优先级依次派发，直到有消费对象消费）。

事件订阅和清除

在需要监听的时候注册监听，在不需要监听时反注册监听 如果在**Skill**中使用，须传入**Skill**，服务内部会通过**skill name**进行清除监听。

SDK

gradle 依赖 'com.ubtrobot.lib.packets:syseventsdk:0.1.4-SNAPSHOT',

接口：

```
/**
 * 订阅事件接收器
 *
 * @param receiver
 */
void subscribe(final BaseEvent event, final BaseReceiver receiver);

/**
 * 反订阅事件接收器
 *
 * @param receiver
 */
void unsubscribe(final BaseReceiver receiver);

void unsubscribeBySkill(MasterSkill skill);

/**
 * 异步获取获取当前电池电量信息
 *
 * @return
 */
void getCurrentBatteryInfo(final GetBatteryInfoListener getBatteryInfoListener);

/**
 * 同步获取当前电池电量信息
 *
 * @return
 */
SysMasterEvent.BatteryStatusData getCurrentBatteryInfoSync();

/**
 * 异步获取当前系统活跃状态
 *
 * @return
 */
void getCurrentSysActiveStatus(final GetSysActiveStatusListener getSysActiveStatusListener);

/**
 * 同步获取当前系统活跃状态
 *
 * @return
 */
```

```
SysMasterEvent.ActiveStatusData getCurrentSysActiveStatusSync();

/**
 * hide
 * @param newStatus
 * @param listener
 */
void publishSysActiveStatus(SysMasterEvent.ActiveStatusType newStatus, @NonNull final
PublishSysActiveStatusListener listener);

/**
 * hide
 * @param newStatus
 */
void publishSysActiveStatusSync(SysMasterEvent.ActiveStatusType newStatus);
```

调用方式:

SysEventApi.get().subscribe(event, receiver); SysEventApi.get().unsubscribe(event, receiver);