 POLITECHNIKA WARSZAWSKA

WYDZIAŁ MATEMATYKI

I NAUK INFORMACYJNYCH

PRACA DYPLOMOWA

INŻYNIERSKA

INFORMATYKA

**Gogle do rzeczywistości wirtualnej i rozszerzonej oparte o ekran i kamerę smartfona**

Goggles for virtual and augmented reality based on smartphone’s screen and camera

Autor:

Anna Zawadzka

Współautorzy:

Sylwia Nowak

Jakub Cieślik

Promotor: dr inż. Paweł Kotowski

Warszawa, luty 2016

............................................. .............................................

podpis promotora podpis autora

**STRESZCZENIE**

Celem niniejszej pracy dyplomowej było stworzenie aplikacji przeznaczonej na urządzenia mobilne realizującej koncepcję gogli do rozszerzonej i wirtualnej rzeczywistości.

Praca składa się z X części….

SŁOWA KLUCZOWE

Rzeczywistość rozszerzona | Android | Google Cardboard

**ABSTRACT**

The purpose of present thesis vas to create application for mobile devices…

KEY WORDS

Ambient reality | Android | Google Cardboard

Spis treści

[1 Wstęp 6](#_Toc441404439)

[1.1 Rzeczywistość wirtualna i rozszerzona 6](#_Toc441404440)

[1.2 Google Cardboard 7](#_Toc441404441)

[2 Aplikacja FindMyMeal 10](#_Toc441404442)

[2.1 Opis aplikacji 10](#_Toc441404443)

[2.2 Diagram przypadków użycia 11](#_Toc441404444)

[2.3 Instrukcja użytkownika 12](#_Toc441404445)

[2.3.1 Uruchomienie aplikacji 12](#_Toc441404446)

[2.3.2 Menu główne 13](#_Toc441404447)

[*2.3.3* Opcja *Find* 15](#_Toc441404448)

[2.3.4 Opcja Favourites 16](#_Toc441404449)

[*2.3.5* Opcja *Help* 19](#_Toc441404450)

[2.3.6 Powrót 19](#_Toc441404451)

[2.3.7 Wyjście z aplikacji 20](#_Toc441404452)

[3 Wymagane środowisko sprzętowe i systemowe 21](#_Toc441404453)

[3.1 Wymagania systemowe 21](#_Toc441404454)

[3.2 Wymagania sprzętowe 21](#_Toc441404455)

[3.3 Wymagane moduły 21](#_Toc441404456)

[4 Dokumentacja techniczna 22](#_Toc441404457)

[4.1 Model dziedziny 22](#_Toc441404458)

[4.2 Opis klas 22](#_Toc441404459)

[4.3 Biblioteki 22](#_Toc441404460)

[4.4 Algorytmy 22](#_Toc441404461)

[4.4.1 Przekształcenia współrzędnych geograficznych 22](#_Toc441404462)

[5 Proces wytwarzania oprogramowania 26](#_Toc441404463)

[5.1 Scenariusze testów 26](#_Toc441404464)

[5.2 Wersjonowanie 26](#_Toc441404465)

[6 Testy użytkowe S 26](#_Toc441404466)

[7 Podsumowanie 26](#_Toc441404467)

[7.1 Problemy nierozwiązane 26](#_Toc441404468)

[7.2 Dalsze plany rozwojowe 26](#_Toc441404469)

[7.3 Wnioski 26](#_Toc441404470)

[8 Bibliografia 26](#_Toc441404471)

# Wstęp

## Rzeczywistość wirtualna i rozszerzona

Rzeczywistość rozszerzona (*poszerzona rzeczywistość*, ang. *augmented reality*) to metodologia pracy z systemami informatycznymi, polegająca na łączeniu świata rzeczywistego z obiektami pochodzącymi z świata wirtualnego. Nakładanie informacji odbywa się za pośrednictwem *wirtualnej powłoki* i następuje w czasie rzeczywistym. Rzeczywistość rozszerzona zdobywa informacje o otoczeniu dzięki przetwarzaniu danych z kamery, czujników lokalizacji (takich jak GPS lub poprzez wykonanie tzw. trangulacji) oraz dzięki odczytom z sensorów położenia mówiących np. o jego fizycznym położeniu względem powierzchni ziemi. Dzięki temu generowane w ramach *wirtualnej powłoki* rozszerzenia mogą przybierać wszelaką postać. Poczynając od prostych informacji nałożonych na świat rzeczywisty (np. nazwy ulic lub nawigacja) aż do skomplikowanych obiektów fotorealistycznych, które wtapiają się w świat realny i tworzą z nim jedną całość (np. rekonstrukcje zniszczonych historycznych budynków czy symulacje militarne).

Rzeczywistość wirtualną (ang. *virtual reality*) od rzeczywistości rozszerzonej odróżnia fakt niewchodzenia w interakcje z obiektami rzeczywistymi, poprzestając jedynie na wyświetlaniu generowanych komputerowo obiektów.

W 1994 roku Paul Milgram i Fumio Kishino sformułowali definicję rzeczywistości mieszanej (ang. *mixed reality*) za pomocą koncepcji schematu ciągłości rzeczywistość – wirtualność (ang. *virtuality continuum*) przedstawiającego relacje między rzeczywistym a wirtualnym światem.



Rysunek 1. Schemat ciągłości rzeczywistość – wirtualność

Za jeden z końców powyższego schematu przyjęto środowisko rzeczywiste (ang. *real environment*), obok którego umiejscowiono rzeczywistość rozszerzoną (ang. *augmented reality*). Im bliżej systemowi do wirtualnej rzeczywistości, tym bardziej zredukowana jest liczba elementów rzeczywistych. Rzeczywistość może być „rozszerzana” o wirtualne obiekty, analogicznie do tego wirtualny świat może być „rozszerzany” przez rzeczywiste obiekty. Takie środowisko nazywane jest rozszerzoną wirtualnością (ang. *augmented virtuality*). Na schemacie umiejscowiona jest tuż przy środowisku wirtualnej rzeczywistości (ang. real environment). Opanowanie idei całego schematu pomaga w klasyfikacji wszystkich systemów, w których mieszany jest świat rzeczywisty i wirtualny.

Aplikacje wykorzystujące rzeczywistość wirtualną i rozszerzoną najczęściej spotykane są na takich urządzeniach jak telefony, tablety i PDA. Proces miniaturyzacji sprzętu oraz chęć uczynienia go coraz bardziej funkcjonalnym powodują, iż rynek domaga się rozwiązań zintegrowanych, łączących maksimum funkcjonalności w jednym urządzeniu. Jedyną wadą wymienionych wcześniej urządzeń jest stosunkowo niewielki obszar roboczy wyświetlacza, ograniczający w pewien sposób możliwości pełnej interakcji użytkownika z aplikacją. Dlatego też pionierzy w dziedzinie rozwiązań mobilnych opartych o rozszerzoną rzeczywistość dążą do opracowania okularów przeziernikowych, pozwalających oglądać świat własnymi oczami. Firma Google jako jedna z pierwszych postanowiła poważnie zainwestować w projekt oparty o takie rozwiązanie. Jednak ich pomysł na Google Glass z szerzej nie znanych powodów nie został oddany do szerokiej sprzedaży. Amerykański producent postanowił wystartować z dużo bardziej dostępnym produktem Google Cardboard, który odróżnia się tym, iż obraz trafia do użytkownika za pośrednictwem ekranu i kamery telefonu przytwierdzonego do specjalnego, zewnętrznego modułu.

http://www.e-edukacja.net/piata/referaty/sesja\_IIIb/26\_e-edukacja.pdf

## Google Cardboard

*Google Cardboard* to platforma wirtualnej rzeczywistości stworzona przez firmę *Google* do użycia z kartonowymi goglami oraz smartfonem.

Jednym z elementów *Google Carboard* są gogle, składające się z odpowiednio wyciętych kartonowych części, dwóch soczewek o średnicy 25 mm i ogniskowej około 40 mm, dwóch magnesów (jeden neodymowy oraz jeden ferrytowy lub ceramiczny), rzepów oraz gumki podtrzymującej smartfon.



Rysunek 2. Elementy gogli Google Cardboard przed złożeniem



Rysunek 3. Gogle Google Cardboard po złożeniu

Aplikacje kompatybilne z Google Cardboard dostępne są do zainstalowania w Sklepie Google Play lub Apple App Store. Najważniejszym ich elementem jest podzielenie ekranu na dwie części i wyświetlenie jednocześnie dwóch identycznych obrazów - po jednym dla każdego oka. Dzięki niewielkiemu przesunięciu wyświetlanych części uzyskuje się efekt widzenia trójwymiarowego. Kolejnym niezbędnym aspektem jest śledzenie ruchów głowy (ang. *head tracking*). Dzięki akcelerometrom, które śledzą zarówno położenie jak i kąt nachylenia urządzenia, możliwe jest swobodne rozglądanie się po wirtualnym otoczeniu. W efekcie ruchy na ekranie odzwierciedlają ruchy głowy użytkownika w rzeczywistości.

Jedną z popularniejszych aplikacji dostępnych w Google Play jest *Cardboard*. Pozwala ona poznać możliwości jakie daje rozszerzona i wirtualna rzeczywistość, odkrywać nowe aplikacje oraz ustawiać gogle.



Rysunek . Aplikacja Cardboard w sklepie Google Play

https://play.google.com/store/apps/details?id=com.google.samples.apps.cardboarddemo

Urządzenia, kompatybilne z Google Cardboard:

* Google/LG Nexus 4, 5, 6
* HTC Eco 3D, One (Mini, S, X, X+), Sensation, Sensation XE, Velocity 4G
* Huawei Ascend G 615 + P1
* iOcean X7
* LG G2, G3, Optimus 3D Max (P720), Optimus 4X HD (P880), Optimus G (E975), Optimus G Pro + P940 Prada 3
* Samsung Aktiv S, Galaxy (Beam, S2, S3, S3 Mini), S4 (Active, Mini)
* Sony Xperia S, SP, T + Z1
* Wiko Highway

Źródło: <http://shop.zaak.io/pages/compatible-smartphones>, dostęp 9.01.2016

# Aplikacja FindMyMeal

## Opis aplikacji

Realizacją tematu pracy dyplomowej jest aplikacja mobilna wykorzystująca rzeczywistość rozszerzoną, która może być elementem pomocnym w codziennym życiu użytkownika.

Głównym założeniem aplikacji jest wskazywanie użytkownikowi najbliższych restauracji, stąd też nazwa projektu – FindMyMeal. Dodatkowo umożliwia ona użytkownikowi zapamiętywanie ulubionych miejsc oraz pozwala na nawigację do wybranego przez niego lokalu.

Aby umożliwić stały dostęp do usług świadczonych przez aplikację na bieżąco przetwarzane są dane o obecnym położeniu użytkownika pobierane z modułu GPS. Dane o lokalizacji restauracji pobierane są przez API Google Maps.

Interfejs użytkownika zbudowany jest przy użyciu biblioteki Google Cardboard. Jego działanie opiera się na informacjach pochodzących z dwóch akcelerometrów: żyroskopu oraz akcelerometru orientacji. Dodatkowo, w ramach API Google Cardboard odczytywane są akcje związane z wciśnięciem przez użytkownika klawisza akceptującego dane działanie bądź akcję. Dane z interfejsu użytkownika używane są dalej do generowania odpowiednich zachowań aplikacji, przez intuicyjną obsługę menu głównego do wyświetlania przybliżonych informacji o kierunku włącznie.

Jak już wspomniano, dodatkowa funkcjonalność aplikacji pozwala użytkownikowi na zapisywanie ulubionych lokalizacji (restauracji, lokali, pubów). Zebrane w ten sposób dane są dostępne z menu głównego aplikacji po wybraniu opcji Ulubione miejsca (ang. *Favourites*). Dane zaprezentowane są w postaci wybieralnej listy. Wybranie elementu powoduje przejście do okna z nawigacją do wskazanej przez użytkownika lokalizacji.

W celu zapewnienia jak najwyższej dostępności aplikacji dostępna jest opcja pomocy w postaci filmu instruktażowego.

## Diagram przypadków użycia

Diagram przypadków użycia przedstawia pokrótce funkcjonalność systemu wraz z jego otoczeniem.



Rysunek 5. Diagram przypadków użycia

## Instrukcja użytkownika

Przed uruchomieniem aplikacji należy upewnić się, że moduł *Google Cardboard* został prawidłowo założony na telefonie.

### Uruchomienie aplikacji

Po uruchomieniu aplikacji na ekranie wyświetlane jest jej logo. W tym momencie w tle aktywowane są wszystkie usługi umożliwiające poprawne działanie poszczególnych modułów aplikacji.



Rysunek 6. Okno ładowania aplikacji

### Menu główne

Po załadowaniu wszystkich komponentów pojawia się ekran zawierający menu główne aplikacji, które zawiera trzy opcje: *Favourites* (*Ulubione*), *Find* (*Znajdź*) oraz *Help* (*Pomoc*).



Rysunek 7. Menu główne

Przechodzenie między różnymi elementami menu głównego następuje poprzez poruszanie modułem *Cardboard* przez użytkownika w prawą i lewą stronę.



Rysunek 8. Kierunki poruszania modułem Cardboard

Wybieranie zaznaczonej opcji wykonywane jest przy pomocy przycisku magnetycznego modułu Google Cardboard.



Rysunek 9. Wciśnięcie przycisku magnetycznego

### Opcja *Find*

Po wybraniu opcji *Find* następuje przejście do okna nawigacji.



Rysunek 10. Okno nawigacji

Na ekranie widoczny jest obraz z kamery wzbogacony o informacje o aktualnym położeniu (bieżący adres) oraz o najbliżej znajdujących się restauracjach.

Na pasku stanu (dolna belka) wyświetlany jest pełny adres oraz kompas informujący, w jakim kierunku zwrócony jest użytkownik.

Komunikaty o najbliższych lokalach (co najwyżej trzy komunikaty, zawierające nazwę restauracji, odległość do pokonania oraz strzałkę, wskazującą kierunek poruszania) wyświetlane są w lewym górnym rogu okna. Informacje te będą zmieniać się wraz ze zmianą położenia użytkownika.

Z poziomu tej opcji możliwe jest dodatkowo dodanie nowego miejsca do listy ulubionych. Następuje to poprzez użycie przycisku magnetycznego – do listy dostępnej pod opcją *Favourites* dodawany jest rekord zawierający nazwę lokalu i adres pierwszego elementu z listy najbliższych restauracji, po czym pojawia się odpowiedni komunikat.



Rysunek 11. Komunikat o dodaniu miejsca do listy ulubionych

### Opcja Favourites

Kolejną opcją, którą można wybrać z menu głównego jest *Favourites.* W tym miejscu na ekranie pojawia się lista zapisanych przez użytkownika ulubionych miejsc (nazwa lokalu oraz adres) posortowana malejąco po dacie dodania rekordu.



Rysunek 12. Lista ulubionych miejsc

W przypadku braku zapisanych miejsc wyświetlany jest odpowiedni komunikat.



Rysunek 13. Komunikat o braku elementów na liście ulubionych miejsc

Przechodzenie po liście odbywa się poprzez poruszanie przez użytkownika modułem *Cardboard* w dół. W momencie osiągnięcia końca listy kolejnym zaznaczonym elementem jest pierwsza restauracja na liście (dodana jako ostatnia).



Rysunek 14. Schemat poruszania modułem Cardboard w dół

Wybranie elementu listy odbywa się poprzez użycie przycisku magnetycznego. Po wybraniu elementu następuje przejście do okna widoku z kamery uzupełnionego informacją o kierunku poruszania i pozostałym dystansie do wybranego miejsca.



Rysunek 15. Okno nawigacji wybranego ulubionego miejsca

### Opcja *Help*

Po wybraniu tej opcji następuje uruchomienie filmu instruktażowego.



Rysunek 16. Okno pomocy

### Powrót

Aby powrócić do poprzedniego okna aplikacji należy przechylić moduł Google Carboard w lewo pod kątem 90 stopni, następnie powrócić do normalnego położenia.



Rysunek 17. Ruch modułem Google Cardboard – powrót

### Wyjście z aplikacji

Zgodnie z oficjalnymi wytycznymi Google przechylenie modułu Carboard w prawo pod kątem 90 stopni skutkuje wyjściem z aplikacji FindMyMeal.



Rysunek 18. Ruch modułem Google Cardboard - wyjście

# Wymagane środowisko sprzętowe i systemowe

## Wymagania systemowe

Projekt realizowany jest w technologii *Android*.

Minimalne wymagania systemu to *API 19 – Android KitKat*.

## Wymagania sprzętowe

Projekt przeznaczony jest na urządzenia mobilne o minimalnej przekątnej ekranu 4.4’’. Przekątna ekranu telefonu nie powinna przekraczać 7’’ .

Urządzenie mobilne musi posiadać kamerę oraz czujniki: żyroskop, akcelerometr orientacji oraz akcelerometr pola magnetycznego.

Urządzenie musi mieć stały dostęp do Internetu oraz wbudowany moduł GPS.

## Wymagane moduły

Aby w pełni korzystać z funkcji udostępnianych przez aplikację FindMyMeal, użytkownik powinien posiadać dodatkowo zakupiony moduł *Google Cardboard*, który umożliwia obsługę interfejsu aplikacji. Moduł ten powinien być dopasowany do wielkości ekranu urządzenia.

# Dokumentacja techniczna

## Architektura systemu

Projekt został zrealizowany w architekturze komponentowej. Aplikacja składa się z następujących modułów:

* *common*
* *favourites*
* *help*
* *home*
* *main\_menu*
* *navigation*

Ze względu na architekturę systemu android każdy ekran generowany jest przez odpowiadającą mu aktywność. Aby uwspólnić funkcjonalność ekranów, wprowadzono aktywność *BaseActivity*, po której dziedziczą wszystkie inne aktywności. Dzięki *BaseActivity*, która jest kompatybilna z aktywnością *CardboardActivity* dostępną z *API Google Cardboard*, możliwe jest przechwytywanie akcji wciśnięcia przycisku magnetycznego oraz zmiany położenia telefonu względem ziemi i stron świata. Każda aktywność zachowuje się w sposób identyczny w momencie wykrycia przechylenia telefonu o 90 stopni w prawą stronę – następuje wyjście z aplikacji. Analogicznie dla przechylenia telefonu w lewą stronę o 90 stopni – następuje powrót do poprzedniego ekranu.

Aby przyspieszyć działanie aplikacji, każdy widok przechowywany jest w odpowiadającym mu *Fragmencie*. Dzięki tak zastosowanemu rozwiązaniu aktywności odpowiadają za logikę aplikacji, a fragmenty za widoki. Przykładowo aktywność *NavigationActivity* odpowiada za łączenie się z *API Google Maps* w celu uzyskania listy najbliżej położonych, najlepiej ocenianych miejsc i przekazuje dane do *NavigationFragment*, który dla każdej restauracji buduje widok w postaci prostokąta w lewym górnym rogu ekranu.

Każda lista prezentowana w aplikacji jest w architekturze MVVM, to znaczy każdy element listy posiada dane informacyjne, np. *NearestItem* przechowuje informacje jedynie o nazwie restauracji i odległości do niej. Widokiem przetrzymującym pojedynczy *NearestItem* jest *NearestItemViewHolder* posiadający dwa *TextView* oraz *ImageView*. Komponentem łączącym dane z modelu i widoku jest zawsze *Adapter*, w przypadku listy najbliżej położonych restauracji jest to *NearestPlacesAdapter*. Dla każdej listy elementów adaptery są własnością *RecycleView*, który rozumiany jest jako lista. Wszystkie listy posiadają własnych *LayoutManager’ów*, dzięki którym przechodzenie z jednego elementu do drugiego odbywa się przy pomocy ruchów głowy użytkownika.

Połączenie z *API Google Maps* wykonywane jest jedynie z modułu *navigation*.   
Tworzony jest własny klient http w celu połączenia się z adresem *https://maps.googleapis.com/maps/api/place/search/json* z parametrami: unikalny klucz aplikacji, obecna lokalizacja, typ wyszukiwanych miejsc oraz maksymalny promień wyszukiwania. Dane otrzymane w postaci *JSON* rzutowane są na komponent typu *Restaurant*. Informacje przechowywane w tym komponencie to identyfikator restauracji, nazwa restauracji oraz jej lokalizacja geograficzna.

Dane dotyczące listy ulubionych restauracji przechowywane są w lokalnej bazie danych na urządzeniu. Dostęp do bazy – wczytywanie oraz zapisywanie danych wykonywane jest w *NavigationFragment* oraz *FavouritesFragment*. System zabezpiecza się przed sytuacją dodania dwóch identycznych miejsc do listy ulubionych. W takim przypadku aktualizowana jest data dodania rekordu. Każdy rekord przechowuje następujące informacje: identyfikator miejsca pobrany z *API Google Maps*, nazwa lokalu, data ostatniego dodania do listy oraz współrzędne geograficzne. Wszystkie komponenty potrzebne do łączenia się z bazą danych znajdują się w module *common* w pakiecie *database*.

Komponentem dostępnym z każdego poziomu aplikacji odpowiadającym za wykonywanie statycznych obliczeń jest *ApplicationUtils*. Wylicza on odległości między współrzędnymi geograficznymi, zwracając wynik w sposób przyjazny dla użytkownika. Dodatkowo każda lokalizacja geograficzna prezentowana jest w postaci adresu zrozumiałego dla użytkownika.



Rysunek 19. Model dziedziny

## Opis klas

### Klasa BaseActivity

Dziedziczy po klasie *CardboardActivity*, implementuje interfejsy *SensorEventListener* oraz *Cardboard*.*StereoRender*. Tę klasę dziedziczą główne aktywności aplikacji – klasy *FavouritesActivity*, *NavigationActivity*, *MenuActivity* oraz *HelpActivity*.

Interfejs *SensorEventListener* wykorzystywany jest do otrzymywania informacji o bieżącym położeniu telefonu w przestrzeni.

Interfejs *Cardboard*.*StereoRender* służy do wykonywania operacji na macierzach kamery. Dzięki niemu można określić, w którą stronę skierowana jest kamera urządzenia.

Zaimplementowane w ramach tej klasy funkcje pozwalają użytkownikom na nawigację wewnątrz aplikacji zgodną ze standardami innych aplikacji kompatybilnych z *Google Cardboard*. Klasa ta odpowiada za rozpoznawanie ruchu dedykowanego wyłączaniu aplikacji lub ruchu przypisanego do cofania do poprzedniego widoku. Do tego celu wykorzystywana jest instancja klasy *SensorManager* pobierana z serwisu udostępnianego przez system *Android*.



Rysunek 20. Klasa BaseActivity

### Klasa ApplicationUtils

Klasa ta służy do translacji lokalizacji geograficznych (domyślnych formatów Google do przetrzymywania informacji o położeniu geograficznym danego miejsca) na adres zawierający ulicę, numer budynku, miasto i kraj, w którym znajduje się dana lokalizacja.

Dodatkowo oblicza odległości między dwoma lokalizacjami geograficznymi i prezentuje wynik w sposób zrozumiały dla użytkownika. Zmienia lokalizacje (szerokość i długość geograficzną) na punkty płaszczyzny.



Rysunek 21. Klasa ApplicationUtils

### Klasa MainActivity

Dziedziczy po klasie *BaseActivity*. Klasa ta jest ustawiona jako *launcher* (uruchamiana jest jako pierwsza po starcie programu). Odpowiada za wyświetlenie loga aplikacji i jego animacji oraz za przejście do menu głównego – klasy *MenuActivity*. Fragmentem przetrzymującym widok *MainActivity* jest *HomeFragment*.



Rysunek 22. Klasa MainActivity oraz klasa HomeFragment

### Klasa MenuActivity

Głównym zadaniem klasy *MenuActivity* jest utworzenie i wyświetlenie menu głównego aplikacji. Pozycje menu przetrzymywane są wewnątrz obiektu klasy *MenuAdapter* w postaci listy. Dane każdego elementu menu przechowywane są w postaci instancji klas *MenuItem*. Widok każdego elementu listy przechowywany jest w instancji klasy *MenuItemViewHolder*. Elementy menu przenoszą kolejno do *FavouritesActivity*, *NavigationActivity* oraz *HelpActivity*. Wybór pozycji z menu odbywa się za pomocą użycia przycisku magnetycznego. Dzięki dziedziczeniu po klasie *BaseActivity* klasa *MenuActivity* nasłuchuje zdarzenia wciśnięcia tego przycisku. Zmiana pozycji z menu na inną odbywa się poprzez obsłużenie zdarzenia zmiany położenia urządzenia w przestrzeni. Do przełączania między pozycjami menu wykorzystywana jest klasa *ScrollingMenuLinearLayoutManager*.



Rysunek 23. Klasa MenuActivity wraz z komponentami

### Klasa FavouritesActivity

Dziedziczy po klasie *BaseActivity*. Podczas wywołania konstruktora obiektu dokonywana jest inicjalizacja połączenia z lokalną bazą danych. Jeżeli połącznie zostanie nawiązane pomyślnie, z bazy tej pobierane są wszystkie istniejące rekordy zawierające informacje o ulubionych miejscach. Każdy rekord rzutowany jest na obiekt klasy *FavouriteItem*. Widokiem danych instancji klasy *FavouriteItem* jest instancja klasy *FavouriteItemViewHolder*. Model ulubionego miejsca *bind’owany* jest z odpowiadającym mu widokiem w instancji klasy *FavouritesPlacesAdapter*. Widok listy ulubionych restauracji przechowywany jest we fragmencie *FavouritesFragment*.

Poruszanie się między elementami listy obsługiwane jest poprzez instancję klasy *ScollingFavouritesLinearLayoutManager* przyjmującym parametr typu *VerticalScrollingType* informujący o podświetleniu następnego elementu na liście, bądź pozostaniu na obecnie zaznaczonym.

W momencie, w którym użytkownik wykona operację naciśnięcia przycisku magnetycznego rozpoczęta zostaje nawigacja do wybranego miejsca przy wykorzystaniu *NavigationActivity*. Element, który był podświetlony na liście ulubionych miejsc zostaje obrany za docelowy punkt nawigacji.



Rysunek 24. Klasa FavouritesActivity wraz z komponentami

### Klasa NavigationActivity

Dziedziczy po *BaseActivity*, implementuje *GoogleApiClient.ConnectionCallbacks*, *GoogleApiClient.OnConnectionFailedListener*   
oraz *com.google.android.gms.location.LocationListener*. Klasą odpowiedzialną za przetrzymywanie widoku jest *NavigationFragment*. Dodatkowo klasa *NavigationActivity* nasłuchuje zmianę pola magnetycznego i pobiera dane otrzymane z sensora, wyświetlając obraz kompasu w odpowiednim kierunku, jak również wyznacza kąt obrotu strzałek wskazujących kierunki najbliższych lokali.

Dzięki implementacji *GoogleApiClient.ConnectionCallbacks* możliwe jest wystawienie klienta *Google API* oraz wykonywanie zapytań do *Google API Web Services*.

Interfejs *com.google.android.gms.location.LocationListener* umożliwia przechwytywanie zamian lokalizacji w momencie przemieszczania się użytkownika, bądź przy pozytywnym połączeniu z *Google API Web Services*.

W momencie zmiany lokalizacji (z dokładnością do około 10 metrów) wykonywane jest nowe zapytanie o najbliższe restauracje do *Google API Web Services*. Zawsze zwracana jest lista zawierająca maksymalnie 20 lokali w odległości do 3 kilometrów od obecnej lokalizacji. Zwracana lista jest już posortowana ze względu na trafność wyszukiwania. Każdy element listy przechowuje swoje dane w instancji klasy *NearestItem*, a jego widok przechowywany jest w instancji klasy *NearestItemViewHolder*. Obie listy najbliższych lokali wyświetlane na prawej i lewej stronie ekranu urządzenia posiadają instancje klasy *NearestPlacesAdapter* łączące maksymalnie 3 dane pobrane z *Google API Web Services* z prostokątnymi kafelkami pojawiającymi się w lewym górnym rogu ekranu.

Naciśnięcie przycisku magnetycznego powoduje zapisanie lokalu znajdującego się na pierwszej pozycji na liście najbliższych restauracji do listy ulubionych miejsc. Wykonywane jest połączenie z lokalną bazą danych w celu wpisania elementu do tabelki o nazwie *place.*

Wszystkie zapytania do *Google API Web Services* wykonywane są asynchronicznie przy pomocy instancji klasy *GetPlaces* będącej *AsyncTask’iem*. W tle tworzony jest serwis *PlacesService* łączący się bezpośrednio przy użyciu protokołu http z *Google API Web Services*. Otrzymane dane w postaci *JSON* rzutuje na instancje klas *Restaurant* i przekazuje z powrotem do *NavigationActivity*. Dzięki takiemu rozwiązaniu urządzenie nie zawiesza się podczas wielokrotnych zapytań, a jakiekolwiek niepowodzenie nie skutkuje utratą danych.



Rysunek 25. Klasa NavigationActivity wraz z komponentami

### Klasa HelpActivity

Dziedziczy po *BaseActivity*, jej zadaniem jest poprawne wyświetlenie filmu instruktażowego w sposób jednoczesny na prawej i lewej stronie ekranu urządzenia. Klasą odpowiedzialną za widok *HelpActivity* jest *HelpFragment*. Aby uzyskać efekt jednoczesnego odtwarzania wideo na dwóch widokach jednocześnie wykorzystano instancję klasy *TextureView*, która umożliwia przechwytywanie obrazu z filmu w momencie aktualizacji widoku wideo.



Rysunek 2. Klasa HelpActivity oraz HelpFragment

### Klasa ItemViewHolder

Pozwala ona na wybieranie lub odznaczanie danego elementu na widoku listy przy pomocy interfejsu *ItemViewHolderClick*. Jest to bazowa klasa wszystkich widoków list wykorzystanych w aplikacji.



Rysunek 2. Klasa ItemViewHolder oraz interface ItemViewHolderClick

**SOLID**

**S** (single responsibility principle) - zadaniem tej klasy jest udostępnienie klasom ją dziedziczącym zaplecza pozwalającego na dokonywanie operacji zaznaczania bądź odznaczania wybranego elementu listy.

**O** (open/closed principle) - klasa ta jest zamknięta, ale otwarta na dalsze rozszerzenia. Dokonują ich między innymi klasy *FavouriteItemViewHolder* i *MenuItemViewHolder*.

**L** (Liskov subsitution principle) - obiekty klas dziedziczących po tej klasie można z dużą łatwością między sobą wymieniać w przypadku gdy dochodzi do konieczności wymiany np. sposobu zaznaczania pozycji w menu.

**I** (Interface segregation principle) - pomimo tego, że klasa nie implementuje żadnego interfejsu, rozszerza klasę *ViewHolder* z *package’u* *RacycleView*. Nie dochodzi tu więc do dziedziczenia np. całej, ogromnej klasy ogólnej widoku.

**D** (Dependency inverios principle) - klasa ta nie uściśla w jaki sposób dochodzi do wybrania danej pozycji w menu lub przejście do kolejnej. Obsługuje jedynie operacje zaznaczania i odznaczenia.

### Klasa ScrollingLinearLayoutManager

Jej zadaniem jest umożliwienie poruszania się po liście w sposób płynny, z określoną prędkością do wcześniej określonej pozycji. Po zakończeniu etapu przesuwania wywoływana jest metoda aktualizacji widoku elementów z poziomu instancji klasy SmoothScroler. Skutkiem jest zaznaczenie bądź odznaczenie elementów listy.



Rysunek 2. Klasa ScrollingLinearLayoutManager oraz klasa SmoothScroller

**SOLID**

**S** (single responsibility principle) - klasa ta odpowiada za wykonywanie jednej czynności - umożliwienie przemieszczania się po liście w sposób zgodny z *User Experience*.

**O** (open/closed principle) - klasa ta otwarta jest na rozszerzenia. Dziedziczą po niej i rozszerzają ją klasy *ScrollingFavouritesLinearLayoutManager* i *ScrollingMenuLinearLayoutManager* dodając odpowiednie im względem zastosowania funkcjonalności.

**L** (Liskov subsitution principle) - obiekty klas, które dziedziczą po tej klasie mogą być łatwo między sobą wymieniane w momencie jeżeli dojdzie np. do potrzeby zmiany zachowania obsługi menu z wertykalnego na horyzontalne.

**I** (Interface segregation principle) - klasa ta co prawda nie implementuje żadnego interfejsu, ale dziedziczy natomiast po klasie *LinearLayoutManager*. Istnieje wiele klas typu *LayoutManager* dedykowanych odpowiednim widokom.

**D** (Dependency inverios principle) - klasa ta nie bazuje na żadnym uściśleniu (odpowiada tylko i wyłącznie za obsługę menu wertykalnego).

## Biblioteki

## Algorytmy

### Przekształcenia współrzędnych geograficznych

W aplikacji zastosowano dwa algorytmy służące do przekształcania współrzędnych geograficznych - szerokości geograficznej (ang. *latitude*) oznaczanej przez φi długości geograficznej (ang. *longitude*) oznaczanej przez λ. Obie te wartości mierzone są w stopniach, minutach i sekundach kątowych. Początkiem układu współrzędnych geograficznych jest przecięcie się południka zerowego z równikiem.

Kąt λ przyjmuje wartości od -180º do 180º i jest on zawarty między półpłaszczyzną południka przechodzącego przez dany punkt i półpłaszczyzną południka zerowego. Wartości ujemne liczone są w kierunku zachodnim natomiast dodatnie w kierunku wschodnim.

Kąt φ przyjmuje wartości od -90º do 90º i zawarty jest między kierunkiem normalnej do powierzchni Ziemi (od jej jądra) a płaszczyzną równika ziemskiego. Wartości dodatnie otrzymywane są w kierunku północnym, ujemne natomiast w kierunku południowym.



Rysunek 9. Sfera przedstawiająca wartości współrzędnych geograficznych  
https://pl.wikipedia.org/wiki/Plik:Geographic\_coordinates\_sphere.svg

https://pl.wikipedia.org/wiki/Wsp%C3%B3%C5%82rz%C4%99dne\_geograficzne  
http://encyklopedia.pwn.pl/haslo/wspolrzedne-geograficzne;3998457.html

#### Obliczanie kierunku nawigowania

##### Cel algorytmu

Celem algorytmu jest obliczenie kierunku, w którym ma podążać użytkownik aby osiągnąć miejsce docelowe.

##### Opis ogólny algorytmu

W celu ułatwienia zrozumienia działania algorytmu został on przedstawiony w sposób opisowy. Podczas działania naszej aplikacji algorytm ten wykonywany jest wielokrotnie dla wielu restauracji w pętli. Zastosowane w programie z tego tytułu optymalizacje zostały pominięte.

Argumenty wejściowe:

* *bieżąca lokalizacja użytkownika* - wielkości kątów współrzędnych geograficznych,
* *lokalizacja docelowej restauracji* - wielkości kątów współrzędnych geograficznych,
* *miara kąta odchylenia urządzenia od kierunku północnego* - w radianach, pochodząca z sensora magnetycznego.

Zwracana wartość:

* *miara kąta między punktem docelowym a kierunkiem północnym* - w radianach.

Kolejne kroki algorytmu:

1. Dla wejściowych obiektów lokalizacji wykonywane jest przekształcenie z współrzędnych geograficznych do współrzędnych płaszczyzny i zapisanie otrzymanych wartości *x* i *y* w postaci punktu. Wykorzystywane do tego celu jest rozwiązanie problemu *odwzorowania walcowego równokątnego*. Wielkości *x* i *y* obliczane są według wzorów:

Wielkość *R* jest stałą skalowania mapy. Do naszych obliczeń przyjmujemy *R = 256* z *8-ktornym przybliżeniem* (tj. nasz obszar odwzorowywanej mapy zostaje podzielony na *28 kawałków*). Obliczenia te w swej postaci uwzględniają krzywiznę Ziemi.

https://en.wikipedia.org/wiki/Mercator\_projection#Derivation\_of\_the\_Mercator\_projection  
https://pl.wikipedia.org/wiki/Odwzorowanie\_walcowe\_r%C3%B3wnok%C4%85tne

1. W drugim kroku dokonywane jest obliczenie kąta miedzy dwoma obliczonymi wcześniej wartościami punktów (tj. dla bieżącej lokalizacji i lokalizacji docelowej). Punkty traktowane są jako dwa wektory. W celu ułatwienia i znormalizowania obliczeń używana jest funkcja *atan2*, której jako parametr zostaje podany wektor różnicy dwóch wcześniej wymienionych wektorów. Otrzymany wynik w radianach mówi nam jak wielki jest kąt między wektorem różnicy a *osią* *X*.
2. Aby obliczony kąt był zrozumiały dla użytkownika musi on odnosić się do kierunku północnego - *osi* *Y*. Dlatego też do obliczonego kąta należy dodać miarę *π/2* co odpowiada obrotowi o *90º* przeciwnie do ruchu wskazówek zegara.
3. Ostatnim krokiem algorytmu jest dodanie obliczonej wartości w radianach do informacji o kierunku położenia telefonu otrzymanego z sensora magnetycznego.

Do implementacji wykorzystywane są następujące klasy pomocnicze:

* klasa Point,
* klasa Location.

#### Obliczanie odległości między dwiema współrzędnymi geograficznymi

##### Cel algorytmu

Celem algorytmu jest obliczenie odległości między dwiema współrzędnymi geograficznymi uwzględniając krzywiznę powierzchni Ziemi.

##### Opis algorytmu

Dane wejściowe:

* *bieżąca lokalizacja* - wielkości kątów współrzędnych geograficznych,
* *lokalizacja docelowa* - wielkości kątów współrzędnych geograficznych,
* *długość promienia Ziemi* - zależny od bieżącego położenia, wyrażony w jednostce metrycznej *układu SI* (np. metry lub kilometry).

Zwracana wartość:

* *odległość między dwiema lokalizacjami* - wyrażona w określonej wcześniej jednostce metrycznej *układu SI* dla promienia Ziemi*.*

Pseudokod algorytmu:

obliczOdleglosc(biezacaLokalizacja, docelowaLokalizacja, promienZiemi) {

roznicaLatitude = docelowaLokalizacja.Latitude - biezacaLokalizacja.Latitude

roznicaLongitude = biezacaLokalizacja.Longitude - biezacaLokalizacja.Longitude

radianyLatitude = stopnieDoRadianow(roznicaLatitude);

radianyLongitude = stopniedoRadianow(roznicaLongitude);

a = cos(stopnieDoRadianow(docelowaLokalizacja.Latitude))

a \*= cos(stopnieDoRadianow(biezacaLokalizacja.Latitude))

a \*= sin(radianyLongitude /2)^2

a += sin(radianyLatitude/2)^2

c = 2 \* atan2(,);

zwróć promienZiemi \* c;

}

stopnieDoRadianow(stopnie) {

zwróć stopnie \* (π/180)

}

### Obliczanie wielkości ikon w menu głównym

Przedstawiony poniżej pseudokod w sposób ogólny opisuje sekwencję kodu, który wykorzystywany jest w momencie dodawania kolejnych elementów menu głównego do listy. Lista ta następnie jest wykorzystywana przez widok menu.

width:=szerokość urządzenia   
height:=wysokość urządzenia   
imgSize:=min(width,height)   
smallImgSize:=50%\*imgSize   
szerokość kontenera:=imgSize   
wysokość kontenera:=imgSize   
ustaw domyślną wielkość czcionek   
jeżeli width<szerokość kontenera   
 szerokość kontenera:=width   
jeżeli height <wysokość kontenera   
 wysokość kontenera:=height   
ustaw szerokość i wysokość obiektu menu na width i height

# Proces wytwarzania oprogramowania

## Wersjonowanie

Do celów wersjonowania kodu naszej aplikacji wykorzystaliśmy programu *Git*. Umożliwia on współpracę wielu użytkowników jednocześnie, bez centralnego punktu referencyjnego (czyli np. serwera, z którym łączyli by się wszyscy użytkownicy). Dzięki temu znacząco zredukowaliśmy szansę na utracenie całości historii zmian w projekcie. Dodatkowo zyskaliśmy łatwy w obsłudze sposób zarządzania różnymi *branchami* (równoległymi pracami nad różnymi, często nie związanymi ze sobą funkcjonalnościami).



Rysunek . Przykład pracy na kilku, równolegle rozwijanych branchach

Nasze *repozytorium* postanowiliśmy założyć na popularnym serwisie *GitHub.* Każdy z użytkowników dodatkowo sklonował je do pamięci swojego komputera. Serwis *GitHub* udostępnia łatwy w obsłudze zestaw narzędzi umożliwiający kontrolowanie zmian zachodzących w trakcie rozwijania aplikacji.

Dodatkowym atutem programu Git jest jego synchronizacja z *IDE* *AndroidStudio* co pozwoliło nam na śledzenie w czasie rzeczywistym zmian w kodzie dokonywanych przez innych użytkowników.

## Scenariusze testów

## Testy użytkowe

# Podsumowanie

## Problemy nierozwiązane

### Problem z zakłamywaniem odczytów magnetometru (sensora magnetycznego)

Magnetometr jest przyrządem do pomiaru wielkości, kierunku oraz zmian pola magnetycznego. W naszej aplikacji wykorzystywany jest on do wskazywania kierunku północnego kompasu, a ten jako kierunek referencyjny w module nawigacji.

Istnieją 3 typy magnetometrów wykorzystywanych przez nowoczesne *smartphony* i są to *Hallotron*, *Anizotropowy magnetoopór* (ang. *Anisotropic Magnetoresistive,* w skrócie *AMR*) oraz *Gigantyczny magnetoopór* (ang. *Giant Magnetoresistive*, w skrócie *GMR*). Dane odczytywane przez te urządzenia mogą być zapisywane w postaci punktów przestrzeni dwu (współrzędnych *x, y*) lub trzy wymiarowej (współrzędnych *x, y, z*).



Przykład modułu kompasu AK8970N odczytującego dane w trzech wymiarach firmy AKM Semiconductor

http://www.electronicproducts.com/Analog\_Mixed\_Signal\_ICs/Electronic\_compass\_IC\_brings\_three-axis\_measurement\_to\_handhelds.aspx

Problem pojawia się w momencie, gdy użytkownik przed założeniem modułu Google Cardboard źle założył magnesy - tj. neodymowy w środku a ferrytowy na zewnątrz - lub posiada tańszą wersję modułu, gdzie oba magnesy są ferrytowe. Dochodzi wtedy do zaburzenia pola magnetycznego w otoczeniu telefonu. Zjawisko to odbija się negatywnie na odczytach, które nasza aplikacja odbiera z magnetometru. Nie jest to oczywiście niczym zadziwiającym, ponieważ magnes przyłożony do kompasu powoduje, że jego igła zaczyna wskazywać błędny kierunek bądź wręcz obraca się w kółko, nie mogąc przejść do stanu ustalonego.

W tym momencie wszystkie moduły korzystające z odczytów magnetometru - czyli kompas i nawigacja wskazują na ekranie błędne kierunki, co uniemożliwia poprawne ich wykorzystywanie.

Niestety, ponieważ problem ten jest natury czysto fizycznej nie ma dla niego łatwego programistycznego rozwiązania.

https://en.wikipedia.org/wiki/Magnetometer

https://www.quora.com/How-does-a-compass-work-in-smart-phones-What-sensors-are-used-and-how-do-they-show-the-correct-directions

https://pl.wikipedia.org/wiki/Hallotron

https://pl.wikipedia.org/wiki/Anizotropowy\_magnetoop%C3%B3r

https://pl.wikipedia.org/wiki/Gigantyczny\_magnetoop%C3%B3r

## Dalsze plany rozwojowe

Po zakończeniu projektu w ramach działań związanych z Pracą Inżynierską planujemy dalej rozwijać naszą aplikację. Naszym celem jest jej dalsze dopracowywanie tak, a by była w jak największym stopniu kompatybilna z kolejnym produktem - *Google Glass*.

W tym celu zamierzamy dalej rozwijać interfejsy w kierunku rzeczywistości rozszerzonej, planujemy rozszerzyć naszą aplikację o rozwiązania platform społecznościowych oraz ...

Rozwinięcia interfejsu

Mamy kilka pomysłów, których wprowadzenie w ramach interfejsu naszej aplikacji mogło uczynić by ją jeszcze bardziej użyteczną i atrakcyjną.

1. Kompas trójwymiarowy

Obecnie w naszej aplikacji kompas generowany jest jako obrazek dwuwymiarowy na płaskiej powierzchni paska bieżącej lokalizacji - patrz rysunek xx.



Przykład układu kompasu na pasku bieżącej lokalizacji.

Naszym pomysłem jest jego zamiana na kompas generowany w trzech wymiarach.

1. Interaktywne strzałki nawigacji

W obecnym momencie nasza aplikacja wyświetla informacje o nawigacji w postaci dymków w lewym górnym rogu każdego widoku - patrz rysunek xx.

  
Przykład 3 dymków nawigacji

Pierwszym z pomysłów jest zamienienie ich na strzałki, które poruszają się po obszarze widoku w kierunku, w którym powinien przemieszczać się użytkownik. Przykład możliwej został implementacji został przedstawiony na rysunku xxx.



Przykład możliwej implementacji poruszających sie strzałek

Drugim pomysłem jest zastosowanie ścieżek, które mają aproksymować kierunek, w którym ma przemieszać się użytkownik - patrz rysunek xxx.



Przykład możliwej implementacji ścieżki kierunku.

## Wnioski

# Bibliografia

[1] Ronald Azuma, Yohan Baillot, Reinhold Behringer, Steven Feiner, Simon Julier, Blair MacIntyre. Recent Advances in Augmented Reality. IEEE Computer Graphics and Applications 21, 6 (Nov/Dec 2001), 34-47

Warszawa, dnia ...............

Oświadczenie

Oświadczam, że pracę inżynierską pod tytułem: „Gogle do rzeczywistości wirtualnej i rozszerzonej oparte o ekran i kamerę smartfona”, której promotorem jest dr inż. Paweł Kotowski, wykonałem/am samodzielnie, co poświadczam własnoręcznym podpisem.

...........................................