Sprawozdanie z realizacji zadania z Aplikacji mobilnych	POZNATA POZNAT
Imię i nazwisko:	Data wykonania (wysyłki) zadania:
Dawid Królak	24.03.2022
Nr albumu: 1 45383	
Temat zajęć:	
Aplikacja w środowisku MIT AppInventor wykorzystująca wybrane sensory smartfona	

A) Opis aplikacji:

Aplikacja pozwala na bardzo prymitywne pokazywanie drogi użytkownikowi. Witany jest on ekranem z mapą, na której umieszczone są dwa znaczniki. Niebieski jest to lokalizacja użytkownika, natomiast czerwony można ustawić w dowolnym miejscu. Po kliknięciu na mapę, ekran zmienia się na widok kompasu, który wskazuje, w którą stronę użytkownik powinien się kierować, aby dotrzeć do wyznaczonego celu.

B) Lista zrealizowanych funkcjonalności:

Obliczanie azymutu, którym użytkownik ma się kierować, aby dotrzeć ze swojej lokalizacji do wyznaczonego przez siebie punktu.

C) Lista użytych sensorów smartfona: GPS, Sensor Orientacji

D) Projekt interfejsu aplikacji (zrzut ekranu):



```
set Map1 . Visible to true
                                                            azimuth pitch roll
                                                                          call getAzimuth
                                                                                                                          < 0
                                                                                                Marker2 . Longitude .
                                                                                          latd Marker2 . Latitude .
                                                                                         Ions | Marker1 | Longitude | lats | Marker1 | Latitude |
set Map1 . Visible to false
                                                                     set [mage1 v]. RotationAngle v to [
                                                                                                                   call getAzimuth
                                                                                                                                        Marker2 . Longitude .
                                                                                                                                        Marker1 . Longitude .
 LocationSensor1 •
                                                                                                                                  lats | Marker1 - Latitude -
set Marker1 . Latitude to l get latitude set Marker1 . Longitude to l get longitude
                                                                      set [mage1 v . RotationAngle v to
set [Map1] . (Visible) to (false) set [Image1] . (Visible) to (true)
                                                                                                                            latd [ Marker2 v . Latitude v
                                                                                                                                  Marker1 Longitude
                                                                                                                            lats [ Marker1 v . (Latitude v
                             get (lond •
                     cos v get (lats v × sin v ) get (latd v
                                                                                  sin v get lats v × ( cos v ) get latd v
```

F) Przykładowe zrzuty ekranu działającej aplikacji:

Punkt D przedstawia całość aplikacji