# Sport frei! Mit Core Motion

#### Core Motion?

- Core Motion ist Apple's Framework zum Observieren von Bewegungs- und Orientierungsänderungen in iOS-Geräten
- Kam mit iOS 4 (2010), ab iPhone 4 voll unterstützt
- Kein Testen im iOS Simulator
- Spiele, Augmented Reality, 3D-Visualisierung, Fitness-Apps,
  ...

## "Früher..."

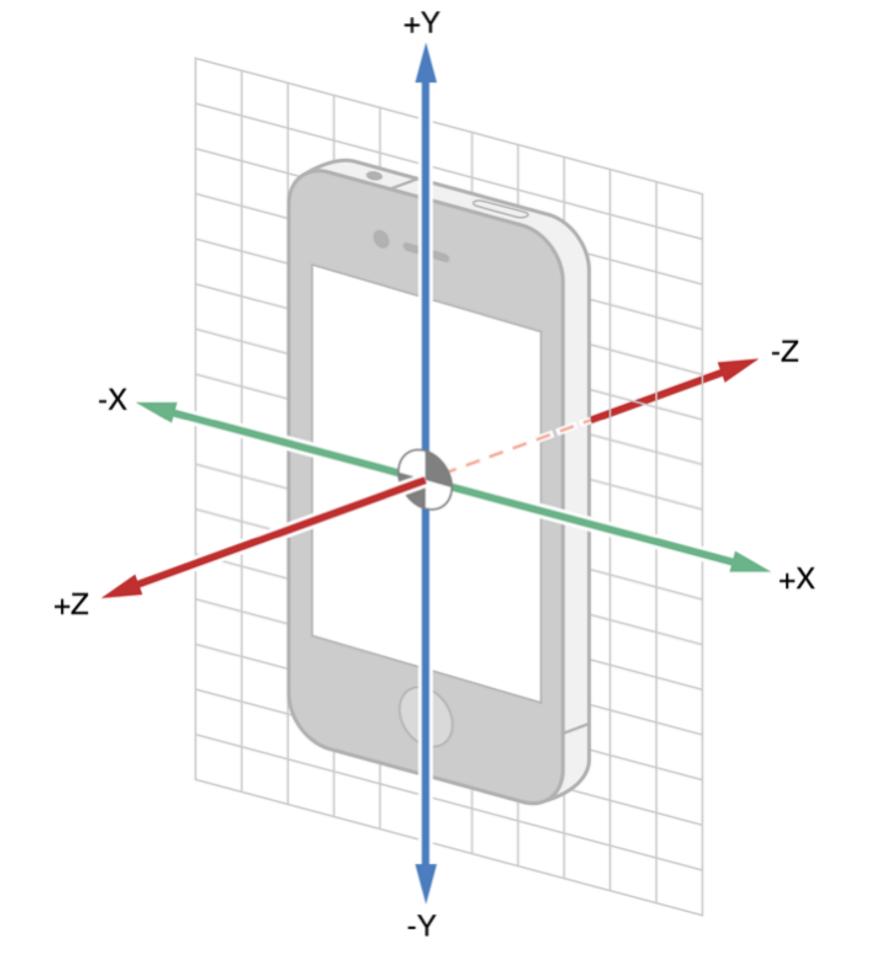
- iPhone 1: Nur Accelerometer
  - iOS 2.0: UIAccelerometer
- iPhone 3GS: Magnetometer (Kompass app)
  - iOS 3.0: CMMagnetometerData
- iPhone 4: Gyroscope
  - iOS 4.0: Core Motion

## "Früher..."

- iPhone 5S hat M7 Motion Co-Processor
  - iOS 7.0: CMMotionActivity, CMStepCounter
- iPhone 6 hat M8 Motion Co-Processor
  - iOS 8.0: CMPedometer, erweitert CMStepCounter

# Accelerometer, aka Beschleunigungsmesser

- Misst Gravitation und Beschleunigung
- Stromsparend, sehr responsiv
- Wird relativ zur Erdbeschleunigung gemessen, in g



#### Gähn...

- Zentrale Instanz: CMMotionManager
- Check ob Sensor verfügbar
- Update-Interval setzen:
  - Präzision
  - Rauschen
  - Stromverbrauch

# Datenerfassung: Pull

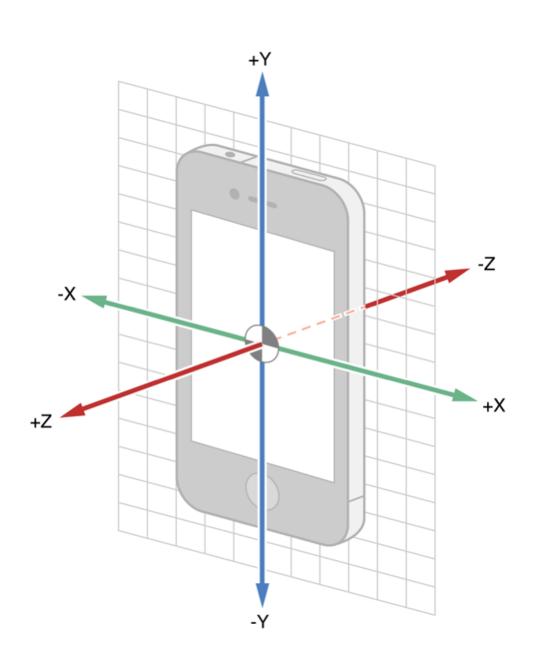
- NSOperationQueue + block
- Wird bei jedem neuen Sample aufgerufen
- Alle Samples
- Höherer Overhead

# Datenerfassung: Push

- CMMotionManager in bestimmten Abständen nach neuen Werten fragen
- Effizienter
- Braucht extra Timer

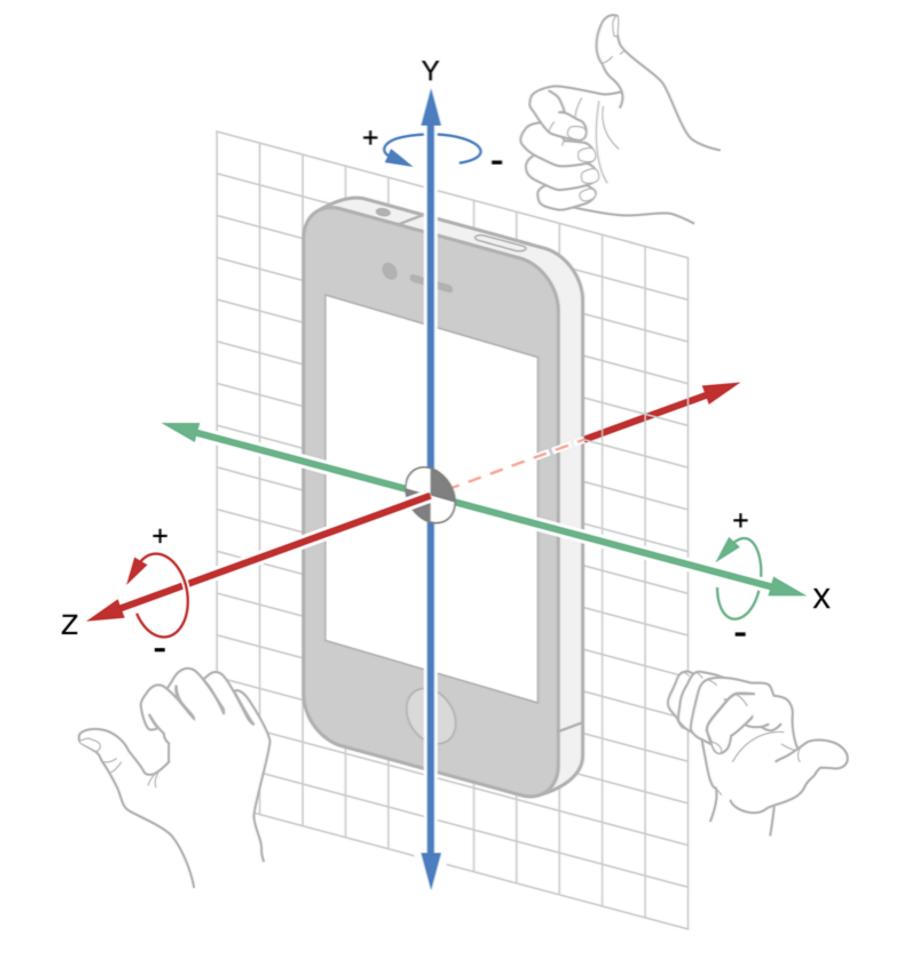
```
- (void)fetchAccelerationUpdates
CMMotionManager *motionManager = [CMMotionManager new];
 if (!motionManager.isAccelerometerAvailable)
  return;
 // Set update interval to 60 Hz
motionManager.accelerometerUpdateInterval = 1.0/60.0;
 // Pull updates
 [motionManager startAccelerometerUpdates];
CMAccelerometerData *acceleration = motionManager.accelerometerData;
 // Alternatively, push updates
 [motionManager startAccelerometerUpdatesToQueue:NSOperationQueue.mainQueue
 withHandler:^(CMAccelerometerData *accelerometerData, NSError *error) {
  // ...
```

#### Demo



# Gyroskop

• Misst Rotationsrate in rad/sec



#### Probleme: Accelerometer

- Beschleunigung herausrechnen?
  - Tiefpass für Beschleunigung
  - Hochpass für Gravitation
  - Probleme:
    - Datenverlust
    - Latenz

# Probleme: Gyroskop

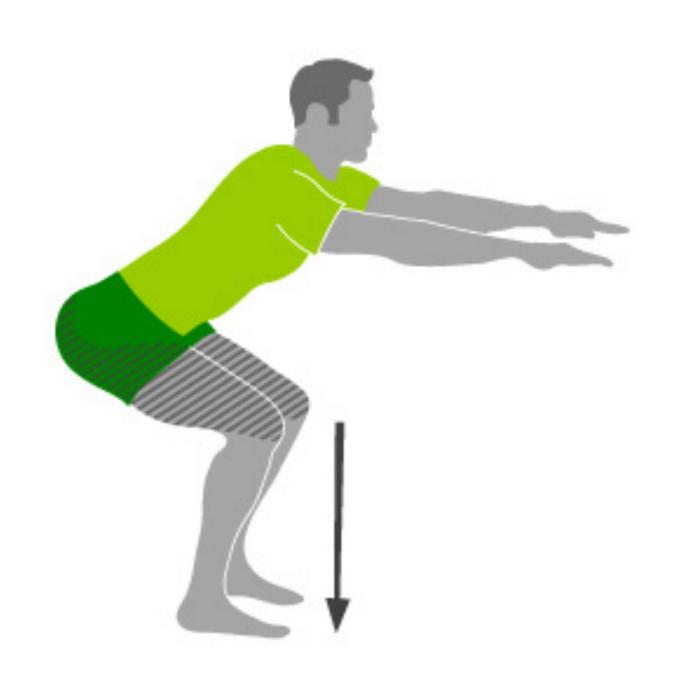
- Räumliche Orientierung berechnen?
  - Leichte Abweichung
  - Wenn man Werte über Zeit integriert akkumuliert sich Abweichung

#### Sensor Fusion

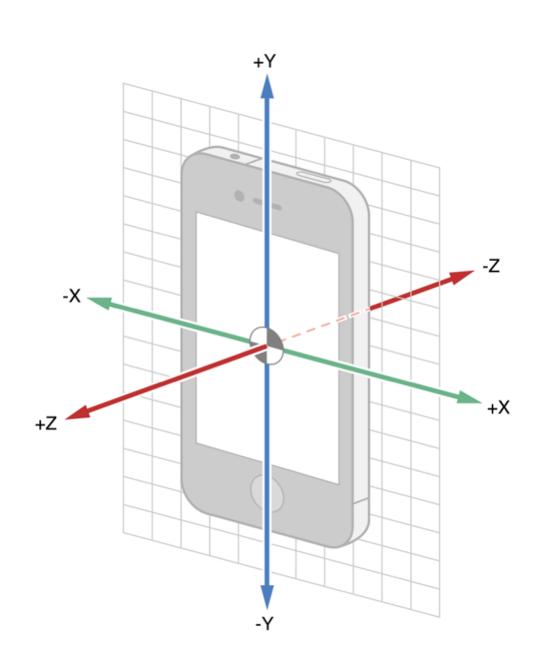
- Accelerometer + Magnetometer + Gyroskop
  - = Device Motion
  - Räumliche Orientierung (Attitude)
  - Rotationsrate
  - Gravitation
  - Beschleunigung

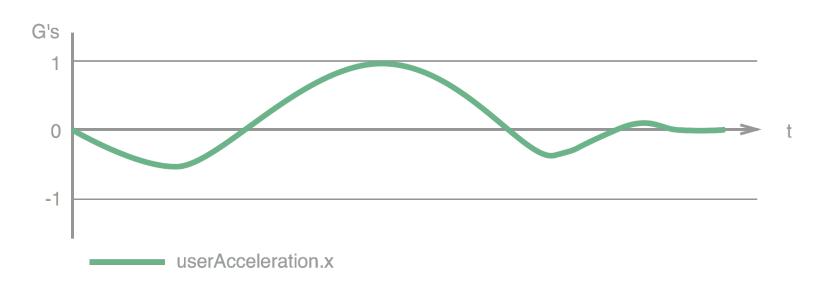
# Demo

# Kniebeuge (Squats)

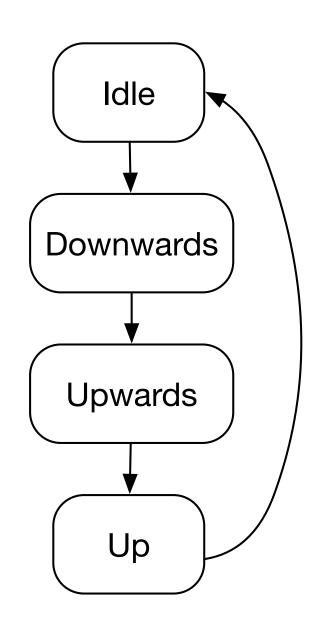


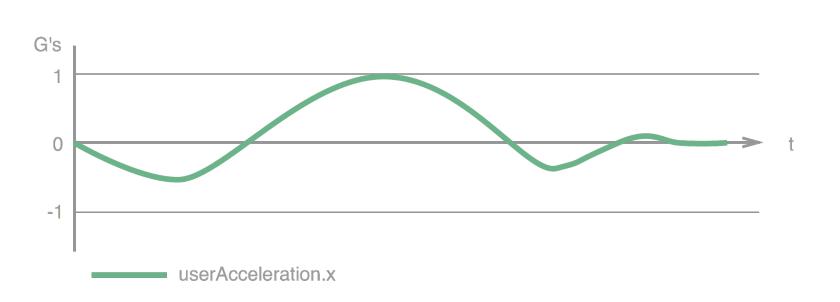
# Kniebeuge erkennen





# Kniebeuge erkennen



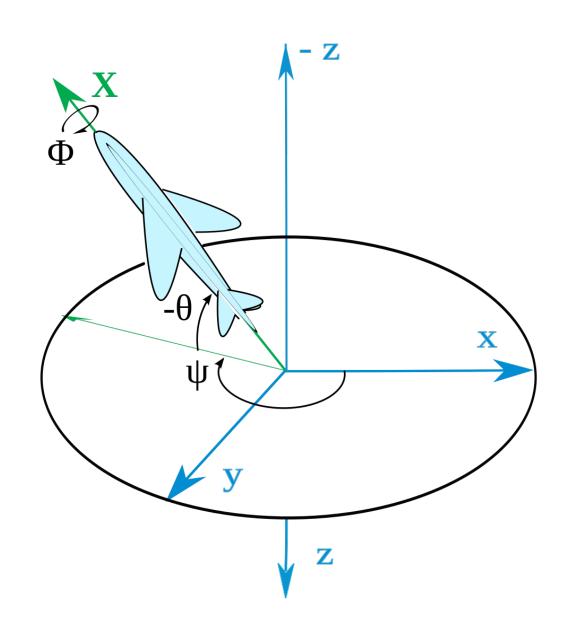


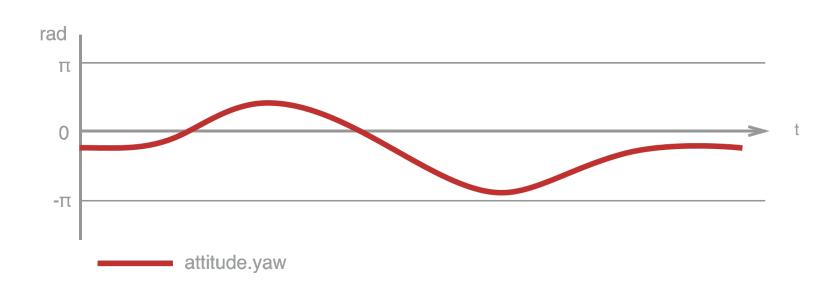
# Demo

### Russian Twists

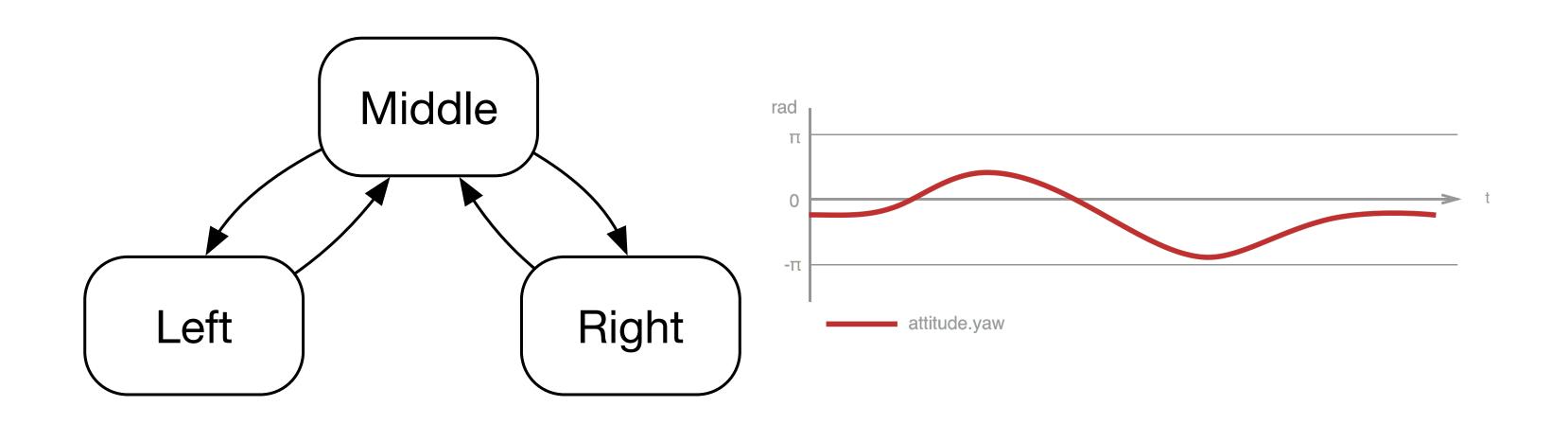


## Russian Twists erkennen





## Russian Twists erkennen



# Demo