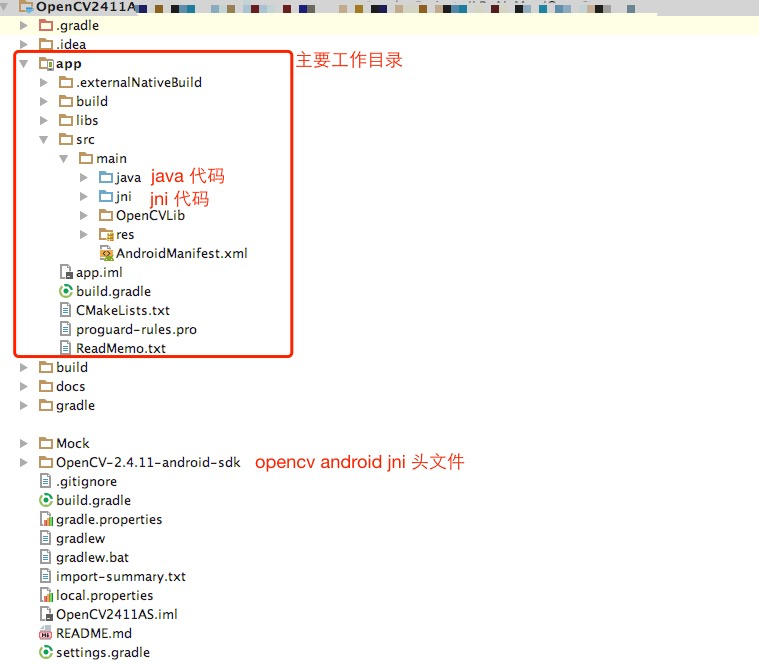
、an﷽﷽﷽﷽﷽﷽﷽﷽﷽﷽﷽﷽﷽﷽﷽﷽﷽﷽﷽﷽﷽﷽Android工程概要

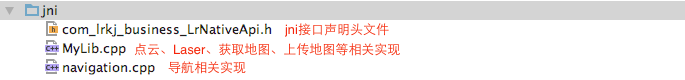
本工程开发使用IDE为AndroidStudio2.3.1+，JavaSDK 7.0+， AndroidSDK 25。

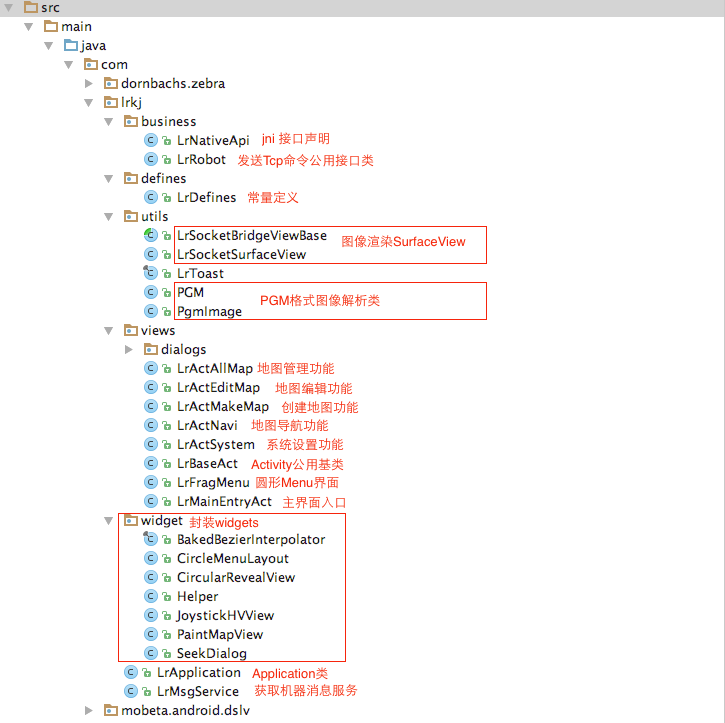
工程使用NDK 13+， CMake编译工具。

1. 目录结构



1. jni ／ src目录详细





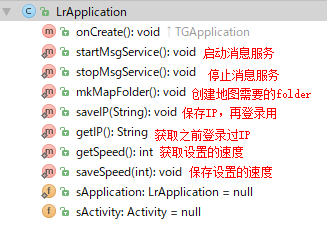
1. 重要类详细

* 通用及工具类

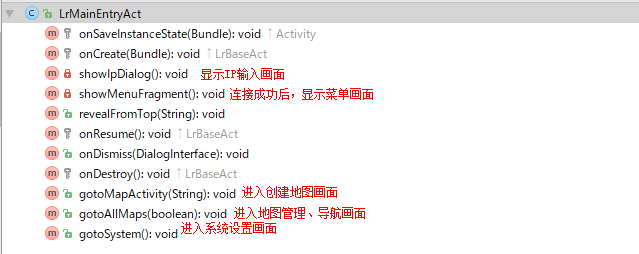
1. LrNativeApi 这个类中几个函数定义native接口和初始化加载so库
2. LrRobot 发送命令的工具类，使用sendCmd / sendCommand
3. LrSocketSurfaceView 这是负责socket传输的图像数据显示的view。一般情况下不要改动它如果你不明白。
4. JoystickHVView 这是自定义垂直和水平摇杆的类
5. PaintMapView 这是地图编辑使用的view类。
6. 其他自定义widget一般不需要更改，使用即可。

* 按功能画面

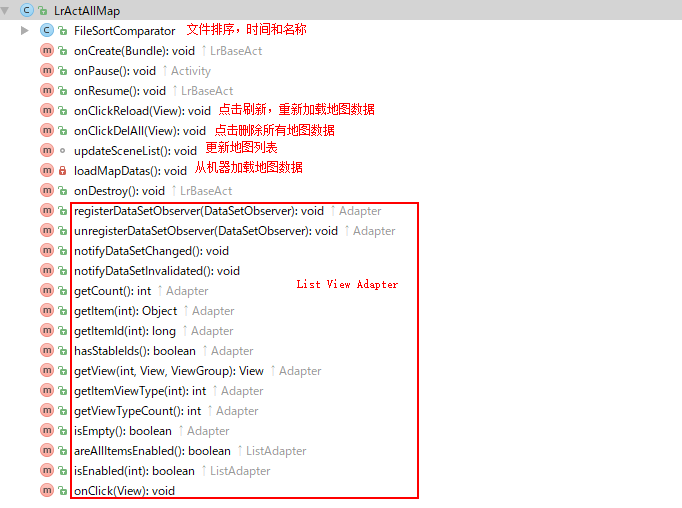
1. LrApplication 应用程序入口类。



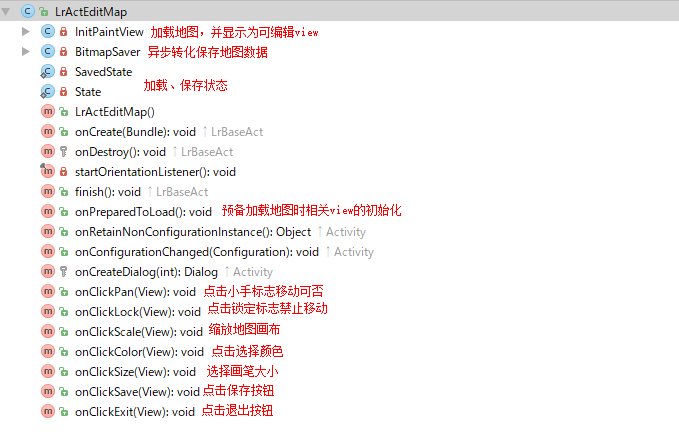
1. LrMsgService 机器系统消息获取显示服务
2. LrMainEntryAct 主菜单界面



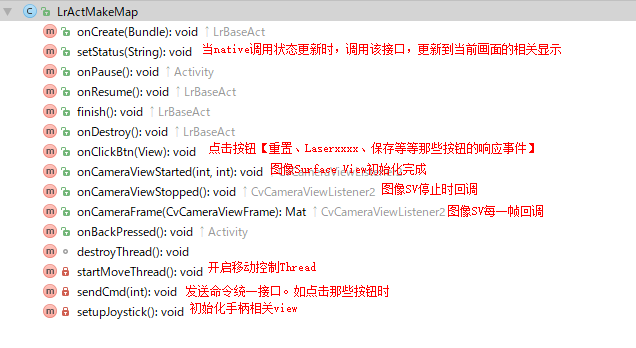
1. LrIpDialog IP输入画面。发送命令主要在BackgroundThread
2. LrFragMenu 主菜单画面。点击不同按钮，进入不同功能画面。很简单。
3. LrActSystem 系统设置画面。sendCmd函数发送相关命令。
4. LrActAllMap 地图列表管理画面。同时，复用该类显示地图导航列表画面。



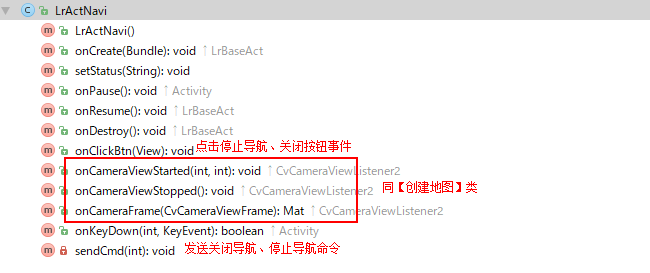
1. LrActEditMap 地图编辑画面。



1. LrActMakeMap 创建地图（点云、laser）画面。

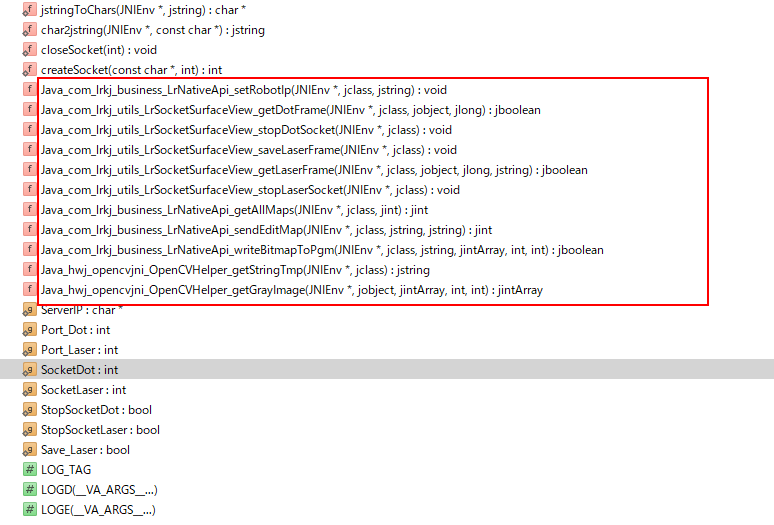


1. LrActNavi 地图导航画面。



* JNI 相关文件

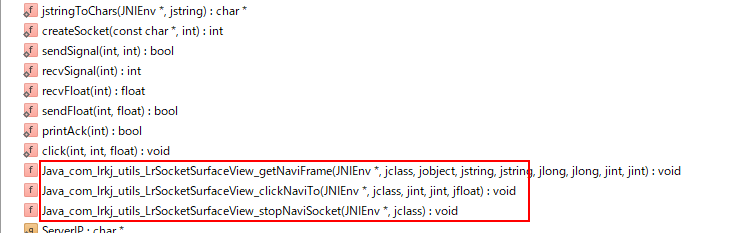
1. com\_lrkj\_business\_LrNativeApi.h 所有java定义的native方法声明。
2. MyLib.cpp 主要点云、Laser、获取地图数据、上传地图数据等。



其中Java\_XXXX就是java调用接口，功能看名字就能了解了。

1. Navigation.cpp 地图导航native接口。

主要是获取导航地图数据、点击位置接口等。



* 重要配置文件

1. keystores 文件夹里有两个签名文件，分别用于debug和release应用时使用。
2. app文件夹中的build.gradle是工程编译脚本，无需赘述。上述两个文件的密码也在这里有定义。
3. app文件夹中的CMakelist.txt是make编译脚本。