

دانشگاه تهران دانشکدهی مهندسی برق و کامپیوتر



سیستمهای نهفتهی بیدرنگ

تمرین سوم

آشنایی با سیستم عامل اندروید و استفاده از سنسور های تلفن همراه

طراحان:

روح الله ابوالحسنى(<u>roohi.abol@gmail.com)</u> نيما مدرس گرجى(<u>nima.mg.edu@gmail.com</u>)

> اساتید: دکتر مهدی کارگهی، دکتر مهدی مدرسی

> > نيمسال دوم ١٤٠٠–١٣٩٩

۱. مقدمه

در این تمرین قرار است با سیستم عامل اندروید و امکاناتی که جهت تعامل با سنسور های موبایل(حتما این لینک رو بخونید) در اختیار ما قرار می دهد آشینا شویم. همچنین در این تمرین با برخی محدودیت هایی که سیستم عامل جهت استفاده از سنسور ها و ارتباط با سخت افزار لایه پایین ایجاد می کند، آشنا خواهید شد.

امروزه تلفن های همراه پیشرفت چشم گیری کرده اند و دارای قدرت پردازشی بالا، تنوعی از سنسور های مختلف با دقت بالا و پشتیبانی از چندین شبکه ارتباطی مختلف مانند NFC ، WiFi ، Bluetooth و ... هستند. بعلاوه تمام این امکانات در ابعاد پایین و وزن کم در اختیار کاربران قرار گرفته اند.

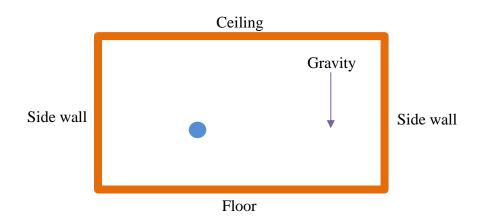
حال سوال اساسی اینجاست که چطور می توان از این همه امکانات که همیشه همراه ماست استفاده بهینه کرد؟ آیا می توان از یک smart phone در کاربرد ها صنعتی و تجاری بجای برد های مرسوم استفاده نمود؟ چه محدودیت هایی برای این کار وجود دارد؟

در این تمرین پاسخی برای سوالات فوق پیدا خواهید کرد.

۲. شرح تمرین

در این تمرین بازی Legend of Bounca را پیاده سازی خواهید کرد.

در بازی Legend of Bounca یک گوی وزن دار در یک اتاقک معلق قرار دارد. کف، سقف و دیوارهای کناری اتاق همان حاشیههای صفحهنمایش موبایل هستند. پس از زدن دکمه شروع بازی، گوی در یک نقطه تصادفی در اتاق قرار می گیرد و بازی شروع می شود. به شکل زیر دقت کنید.



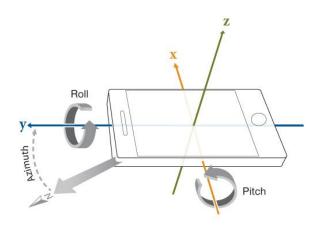
زمانی که توپ روی زمین قرار ندارد، حرکت توپ به صورت یک حرکت سقوط آزاد است. چراکه همواره نیروی جاذبه بر توپ اعمال میشود. همچنین با توجه به زاویه برخورد بین بردار سرعت گوی و سطح، بردار سرعت جدید توپ باید با استفاده از روابط برخورد دو جسم محاسبه شده و سپس توپ در جهت بردار سرعت محاسبه شده حرکت کند. توجه کنید که بردار شتاب گرانش تنها بردار شتابی است که همواره بر حرکت توپ تاثیر می گذارد. همچنین دقت کنید که حرکت گوی باید پیوسته باشد و پرش تصویر نباید بوجود آید.

برای این کار نیاز است تا به کمک سنسورهای ژیروسکوپ تعبیه شده در موبایل، زاویه موبایل را با محورهای سطح افق تشخیص دهید.علاوه بر آن، شما باید علاوه بر دکمه شروع بازی، دکمهای در صفحه بازی پیادهسازی کنید که با فشردن آن، توپ در جهت یک بردار سرعت تصادفی رو با بالا شروع به حرکت کند.

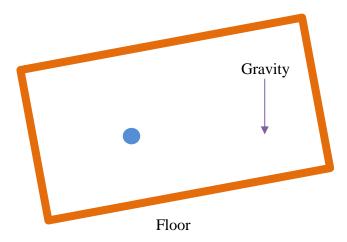
در پایان نیاز است تا با ابزار Systrace مجموعه eventهایی را که در سطح سیستم عامل رخ می دهد تا داده از سنسور خوانده شده و در صفحه نمایش گوی حرکت کند را رصد(profile) کنید و با توجه به نتایج آن، به سوالات بخش ۶ در گزارش خود پاسخ دهید.

۳. طراحی مفهومی

برای حرکت دادن گوی در اتاقک نیاز است تا قوانین فیزیک حاکم بر مسئله تعیین گردد. در این تمرین جرم گوی ۱۰ گرم است. از اصطکاک هوا صرف نظر کنید. همانطور که پیشتر اشاره شد، این اتاقک معلق است. بدین صورت که با چرخش زاویه موبایل در جهت z مشخص شده در تصویر زیر، کل اتاقک به همان اندازه کج می شود.

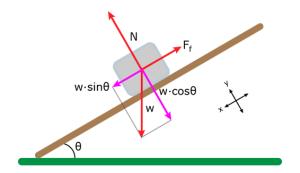


مثلا درصورتیکه موبایل را ۲۰ درجه حول محور z بچرخانیم، وضعیت اتاق، گوی و نیرو جاذبه بصورت زیر می شود.



در شرایطی که گوی با کف، سقف یا دیوارههای کناری برخورد کند، شما باید با استفاده از روایط پایستگی انرژی و پایستگی تکانه خطی، بردار سرعت جدید گوی را پس از برخورد محاسبه کنید. دقت کنید که برخورد توپ با کف، سقف و دو دیواره جانبی اتاقک، یک برخورد نیمه کشسسان با ضریب اتلاف ۰/۱ است. این بدان معناست که ۱۰ درصد انرژی جنبشی توپ دقیقا قبل از برخورد، پس از برخورد با سطح از دست می رود. بعلاوه، دقت کنید که برای ساده سازی روابط فیزیکی برخورد، گوی را بصورت جسم نقطهای درنظر بگیرید و از اثراتی مانند spin و غیره صرفنظر کنید.

درصورتیکه توپ روی کف اتاق قرار داشته باشد، حرکت توپ بصورت لغزشی است. در شکل زیر، دیاگرام جسم آزاد برای یک جسم در حال لغزش رسم شده است.



در شکل بالا، زاویه θ همان زاویه انحراف کف اتاق از افق است. همچنین F_f نیروی اصطکاک است. این نیرو درصورتیکه جسم در حرکت باشد نیروی اصطکاک دینامیک و درصورتیکه جسم در حال سکون باشد، نیروی اصطکاک ایستایی است.

درصورتیکه گوی در حال سکون باشد و اندازه برآیند نیروهای محرک جسم(ناشی از شیب) از مقدار نیروی اصطکاک ایستایی(N μ_s) کمتر باشد، گوی حرکتی نمی کند. اما اگر مقدار این نیرو بیشتر باشد، گوی بر آن شروع به حرکت می کند و نیروی اصطکلاک دینامیک به مقدار N و در خلاف جهت بردار سرعت گوی بر آن اعمال می شود. در شکل بالا، N نیروی وزن جسم و N نیروی عمود بر سطح است.

اگر گوی در حال حرکت باشد، همواره نیروی اصطکاکی برابر با N و مر خلاف جهت بردار سرعت به آن اعمال می شود. در این اتاقک، ضریب اصطکاک ایستایی 0.10 و ضریب اصطکاک دینامیک 0.10 هست.

در زیر بعضی از قوانین فیزیک مورد نیاز آمده است:

- F = m a رابطه نیرو و شتاب: •
- $v = a t + v_0$ و سرعت اولیه: •
- $\Delta \theta = \omega \, \Delta t$ رابطه شتاب زاویهای و تغییرات زاویه •
- $\Delta x = \frac{1}{2} a \, \Delta t^2 + \, v_0 \, \Delta t$ زمانی: کمان یک جسم شتابدار با شتاب ثابت در یک بازه زمانی:
 - برای شبیه سازی برخورد گوی و دیوار حتما این لینک را بدقت مطالعه کنید.

با توجه به اینکه در واقع بردارهای شـتاب و سـرعت گوی ثابت نیسـتند، بنابراین نیاز اسـت تا بطور تقریبی حرکت گوی شبیهسازی شود. به اینصورت که بردارهای شـتاب و سرعت گوی در فواصل زمانی بسیار کوچک، ثابت درنظر گرفته شود و محاسبات بردار مکان بر اسـاس آن شـتاب انجام شـود. دقت کنید که حرکت گوی باید بصورت پیوسته احساس شود.

۴. پیاده سازی

پیاده سازی این تمرین به دو صورت انجام خواهد شد:

• استفاده از سنسور Gyroscope میبایست سنسور مذکور را از SensorManager دریافت برای استفاده از سنسور کور کور را از SensorManager دریافت کنید. برای این کار می توانید از کد زیر کمک بگیرید:

sensorManager = (SensorManager) getSystemService(Context.SENSOR_SERVICE); sensor = sensorManager.getDefaultSensor(Sensor.TYPE_GYROSCOPE);

برای دریافت داده از سنسور باید یک SensorEventListener در SensorManager ثبت نام این دریافت داده از سنسور باید یک registerListener در کلاس SensorManager استفاده نمایید. در شکل ۱ می توانید اطلاعات مربوط به سنسور را مشاهده نمایید:

TYPE_GYROSCOPE	SensorEvent.values[0]	Rate of rotation around the x axis.	rad/s
	SensorEvent.values[1]	Rate of rotation around the y axis.	
	SensorEvent.values[2]	Rate of rotation around the z axis.	

شكل 1

• استفاده از سنسور Gravity

برای استفاده از سنسور Gravity در برنامه، مشابه سنسور Gyroscope عمل نمایید. به تفاوت خروجی این سنسور با سنسور Gyroscope توجه داشته باشید. می توانید اطلاعات مربوط به سنسور را در شکل ۲ مشاهده نمایید:

TYPE_GRAVITY	SensorEvent.values[0]	Force of gravity along the x axis.	m/s ²
	SensorEvent.values[1]	Force of gravity along the y axis.	
	SensorEvent.values[2]	Force of gravity along the z axis.	

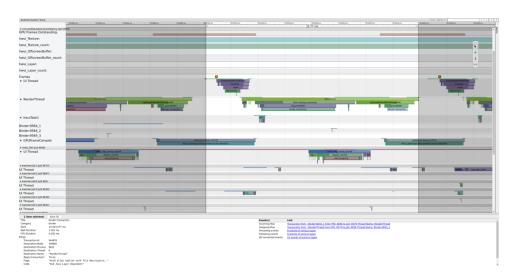
شكل 2

برای تحویل این دو حالت، دو خروجی apk. تحویل خواهید داد. در صــورتی که هر دو حالت را در یک فایل apk. در دو Activity مختلف پیاده سازی کرده و امکان سوییچ بین آنها به انتخاب کاربر وجود داشته باشد نمره امتیازی تعلق خواهد گرفت.

Register 1

۵. ابزار profile

ابزار Systrace نرمافزاریست که با استفاده از آن می توان اتفاقاتی را که در سیستم عامل رخ می دهد، رصد کرد. این برنامه روی سیستم شما اجرا می شود و موبایلی را که به سیستم متصل شده است profile می کند. در شکل ۳ یک نما از این برنامه آمده است.



شکل ۳

هر ریسـه که در این برنامه یک نوار مختص به خود دارد که وضعیت آن ریسـه در زمان را نمایش میدهد. هر وضعیت یک رنگ خاص دارد. بطور مثال در مدت زمانی که یک ریسه idle باشد، در نوار مربوطه به آن ریسه، رنگ آن بخش خاکستری است. از این طریق میتوان وضعیت زمانبندی ریسهها و پردازههای مختلف را مشاهده کرد.

برای نصب این برنامه ابتدا لازم است Android Studio روی ماشین شما نصب شده باشد. سپس:

- بـایــد در Appearance&Behavior > System Settings > Android SDK، گزینــه Studio Tools
 - Python باید نصب باشد و در execution path پروژه شما اضافه شده باشد.
 - دستگاه شما باید نسخه اندروید ۴/۳ یا بیشتر داشته باشد.

Thread ²

• گزینه USB debugging tool باید در موبایل شما فعال شده باشد.

نرمافزار systrace در آدرس systrace الست. است: فرمت دستور اجرای این نرمافزار بصورت زیر است:

\$ python systrace.py [options] [categories]

بطور مثال:

\$ python systrace.py -o mynewtrace.html sched freq idle am wm gfx view \ binder_driver hal dalvik camera input res

حتما این لینک درباره Systrace را مطالعه کنید^۳.

پس از اجرای نرم افزار، خروجی آن در یک فایل با پسوند html ذخیره می گردد.

۶. سوالات

- ۱. از وقتی که درخواست خواندن داده به سنسور داده شده تا گرفتن داده چه اتفاقاتی در سطح سیستمعامل افتاده است؟ توضیح خود را با خروجی systrace توضیح داده و توجیه کنید.
- ۲. چه مدت زمانی طول می کشـد تا مکان جدید گوی بر اسـاس مقدار جدیدی که از سـنسـور خوانده شده است، روی صفحه نمایش ظاهر شود؟(تصویر واضح از systrace فراموش نشه ☺)
- ۳. بنظر شما بهترین دوره تناوب برای خواندن مقادیر سنسورها و محاسبه مکان گوی چه مقدار است؟
- ۴. بنظر شـما اگر از Android NDK بجای Android SDK اسـتفاده میشـد، بازی شـما چه مزایا و معایبی داشت؟
- ۵. در مورد سنسورهای hardware-based و software-based تحقیق نمایید و هر یک را تشریح نمایید. هر کدام از سنسورهای مورد استفاده در این تمرین در کدام دسته قرار می گیرند.

اگر لازم داشتید این $\frac{\textbf{Liv}}{2}$ رو هم بخونید.

- ج. تفاوت سنسور های Gravity و Gyroscope را تشریح نمایید. این تفاوت ها چه تاثیری بر محاسبات شما داشته است؟
- ۷. در صورتی که بازی در حالتی شروع شود که گوشی روی سطح شیبدار قرار داشته باشد، چه اتفاقی می افتد؟ در این حالت آیا تفاوتی میان استفاده از سنسور Gyroscope و Gravity و جود دارد یا خیر؟ توضیح دهید.

۷. نكات مهم

- برای پیادهسازی این تمرین تنها میتوانید از زبانهای Java و ++ استفاده نمایید.
- گزارش کار باید کامل باشد. بنابراین تمامی تصاویر مربوط به خروجی برنامه و تصاویر systrace و نمره دهی طبق آن صورت خواهد گرفت. لذا برای نوشتن آن و پاسخ به سوالات مطرح شده وقت کافی بگذارید.
 - این تمرین تحویل اسکایپی دارد.
- علاوه بر کدها، فایل apk مربوط به پیاده سازی تان را نیز باید آپلود کنید. دقت کنید که فایل apk شما باید سازگار با اندرویدهای ۶ به بالا باشد.
 - کد شما باید روی گوشی واقعی تست شده باشد.
 - بازی بر روی یک دستگاه فیزیکی با اندروید ۶ و بالاتر تست خواهد شد.
- حتما یک V_P_N خوب داشــته باشــید!!! برای نصــب Android Studio و خوندن منابع لازمتون میشه.
 - هرگونه شباهت در کدها و گزارشها به عنوان تقلب به اساتید درس گزارش خواهد شد.
- تسلط به تمام بخش های تمرین از راه اندازی ابزارها تا کدهای نوشته شده الزامی است و در تحویل، از بخشهای مختلف کد سوال پرسیده خواهد شد.
- درصورتیکه هیچ تجربهای در نوشته برنامه اندروید ندارید از همین امروز تمرین را شروع کنید تا از نظر زمانی به مشکل نخورید. از این لینک هم برای نوشتن اولین برنامه تون استفاده کنید و بعد تمرین رو شروع کنید.

- برای آشنایی با محیط Android Studio می تونید این صفحه رو ببینید.
- هر سوالی هم که داشتید رو توی فروم درس بپرسید. اگر هم سوال شخصی تر داشتید می تونید به هر کدام از ما ۲ نفر ایمیل بزنید.

موفق باشيد