

# ROBOTPEN 鲁伯特

iOS RobotMacPenSDK

1.0.0 版参考手册

|  |   |
|--|---|
| 简介 .....                               | 3 |
| 1.RobotMacPenSDK 下载 .....              | 3 |
| 2. iOS RobotMacPenSDK 目录结构.....        | 3 |
| 3. 将 iOS RobotMacPenSDK 文件添加到工程中 ..... | 3 |
| 4.应用 .....                             | 4 |
| 1. 基础实现.....                           | 4 |

# 简介

iOS RobotMacPenSDK 封装了智能笔和电磁本交互的所有 API，应用只需要遵守协议，实现相应的代理方法即可获取到电磁本、电磁笔及电磁本笔记的相关数据。

**注：iOS RobotMacPenSDK 需要在 macOS10.10 及以上系统运行。**

## 1. RobotMacPenSDK 下载

请到 [https://github.com/PPWrite/SDK\\_Mac](https://github.com/PPWrite/SDK_Mac) 页面下载最新版本的 iOS RobotMacPenSDK。

## 2. iOS RobotMacPenSDK 目录结构

RobotMacPenSDK.framework 打包了 iOS RobotMacPenSDK 头文件定义和具体实现。

## 3. 将 iOS RobotMacPenSDK 文件添加到工程中

1. 将 iOS SDK 中的 RobotMacPenSDK.framework 文件拷贝到应用开发的目录下。
2. 将 RobotMacPenSDK.framework 文件添加到工程中。

## 4. 应用

### 1. 基础实现

注：以下 1-5 方法必须实现

#### 1. 设置SDK类型

```
[[RobotPenManager sharePenManager]  
  
setMACSDKModel:USBModel];
```

#### 2. 遵守 RobotPenDelegate 代理

```
[[RobotPenManager sharePenManager] setPenDelegate:self];
```

#### 3. 设置 SDK 上传数据点类型（原始点、优化场景点、转换点）

```
[[RobotPenManager sharePenManager] setOriginal:NO  
  
optimize:YES transform:NO];
```

#### 4. 设置场景尺寸，isOriginal = NO 时必须设置

```
[[RobotPenManager sharePenManager]  
  
setSceneSizeWithWidth:VALUE_X8_A5_HEIGHT  
  
andHeight:VALUE_X8_A5_WIDTH andIsHorizontal:NO];
```

#### 5. 设置笔迹宽度，isOptimize = YES 时必须设置

```
[[RobotPenManager sharePenManager] setStrokeWidth:2];
```

#### 6. 实现获取优化点数据协议方法，即可获取到优化场景点数据。

- (void)getOptimizesPointInfo:(RobotPenUtilPoint \*)point;

7. 连接设备 `[[RobotPenManager sharePenManager]`

```
connectDevice:nil];
```

8. 断开设备 `[[RobotPenManager sharePenManager]`

```
disconnectDevice];
```

9. 实现获取设备信息代理方法即可获取电磁板相应的状态信息。

```
- (void)getDeviceState:(DeviceState)State;
```

```
//连接状态
```

```
typedef enum {
```

```
    /**正在连接*/
```

```
    CONNECTING,
```

```
    /**连接成功*/
```

```
    CONNECTED,
```

```
    /**连接错误*/
```

```
    CONNECT_FAIL,
```

```
    /**正在断开*/
```

```
    DISCONNECTING,
```

```
    /**已断开*/
```

```
    DISCONNECTED,
```

```
    /**服务准备完成*/
```

```
    SERVICES_READY, //服务准备完成（可用可不用）
```

```
    /**笔初始化完成*/
```

```
    PEN_INIT_COMPLETE, //连接成功
```

```
/**设备信息获取*/  
    DEVICE_INFO_END, // (设备信息获取成功)  
}DeviceState;
```

注意:

RobotPenDevice 模型中与 iOSSDK 相比增加了 model 和 usbDeviceRef 两个属性。

- 1、model 表示模型类别 0: ble 1: usb
- 2、usbDeviceRef 只有在 USB 模式下有值。
- 3、MacSign 在 BLE 模式下表示一个内用标识，在 USB 模式下 0:拔出  
1:插入
- 4、BLE 模式下模型数据除增加 model 外和 iOSSDK 相同。
- 5、USB 模式下只有 model、deviceType、usbDeviceRef、SWStr、Battery、deviceName、NoteNumber、MacSign 有值。

其他：

1、- (void)setSceneSizeWithWidth:(float)width

andHeight:(float)height andIsHorizontal:(BOOL)isHorizontal;

此方法设置中width为场景（显示区域）的宽，height为场景（显示区域）的高，isHorizontal为场景的方向。

2、此处的宽高为板子横向的宽高。即：VALUE\_X8\_A5\_WIDTH 表示板子长边的像素值，VALUE\_X8\_A5\_HEIGHT 表示长边的像素值

```
/**BLE X8 纵向 宽度**/
```

```
#define VALUE_X8_A5_WIDTH 22100.0f
```

```
/**BLE X8 纵向 高度**/
```

```
#define VALUE_X8_A5_HEIGHT 14650.0f
```