

MataGama CDV IIII H O	Doc. No.	PSSM-SW2-ML-A21M-NNN
MetaCore SDK 매뉴얼	Rev. Date	2023.2.8
	Rev. No.	1.3
MetaCore SDK	Page	1 / 29

□관리본

□비관리본

MetaCore SDK 매뉴얼

모델명: A21-M



M-+-C CDV III L O	Doc. No.	PSSM-SW2-ML-A21M-NNN
MetaCore SDK 매뉴얼	Rev. Date	2023.2.8
NA L C CDV	Rev. No.	1.3
MetaCore SDK	Page	2 / 29

Revision History

개정 번호	제, 개정일	개정 내용	작성	검토	승인
1.0	2022-09-02	최초 작성	나승찬 서준영		
1.1	2022-09-23	Launcher 화면 작성	나승찬		
1.2	2022-11-29	MetaCore로 명칭 변경 및 화면 등 개정	나승찬		
1.3	2023-02-08	scrcpy 내용 추가, 캡쳐 화면 변경 SDK 경로 변경	나승찬		

P&C Solution	

Mata Cama CDV IIII L O	Doc. No.	PSSM-SW2-ML-A21M-NNN
MetaCore SDK 매뉴얼	Rev. Date	2023.2.8
N4 + 6 - 6 - 6 - 6 - 6 - 6 - 6 - 6 - 6 - 6	Rev. No.	1.3
MetaCore SDK	Page	3 / 29

1. Introduction

1.1 Purpose

이 문서는 ㈜P&C Solution에서 제공한 AR Glass(A21-M)에서 기능을 사용할 수 있도록 제공되는 Unity package의 SDK Manual이다.

1.2 System requirements

MetaCore SDK.unitypackage는 Unity 2020.3.*에서 개발되었다.

Table 2-1 MetaCore SDK contents

/Materials	Materials using hand landmarks and sample app.
/Plugins	Android aar library etc.
/Prefabs	Camera, hands, utils prefabs
/Samples	AR Drawing sample source
/Scripts	C# scrips about BridgeServices, model, ui, util.

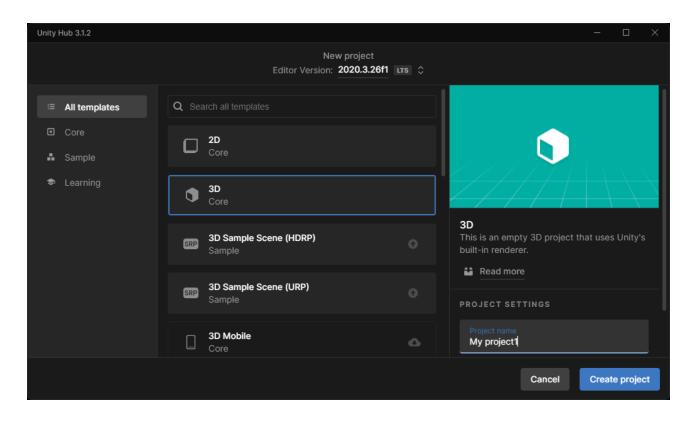


MataCana CDK III - Cl	Doc. No.	PSSM-SW2-ML-A21M-NNN
MetaCore SDK 매뉴얼	Rev. Date	2023.2.8
M · C · CDV	Rev. No.	1.3
MetaCore SDK	Page	4 / 29

2. Installation

2.1 새 프로젝트에 Unity Package 추가

1) 3D 템플릿으로 **새 프로젝트**를 생성한다.

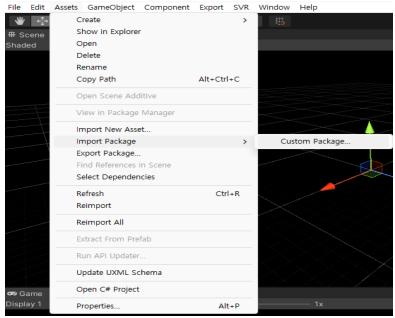


2) Assets > Import Package > Custom Package 를 선택 후 /packages/MetaLense SDK.unitypackage 파일을 선택한다.

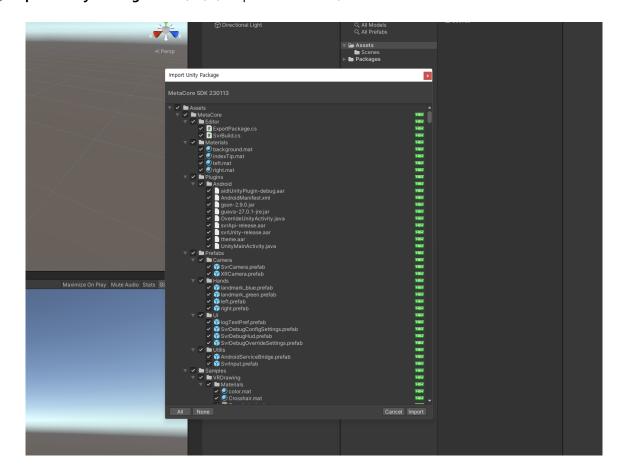


MetaCore SDK

Doc. No.	PSSM-SW2-ML-A21M-NNN
Rev. Date	2023.2.8
Rev. No.	1.3
Page	5 / 29



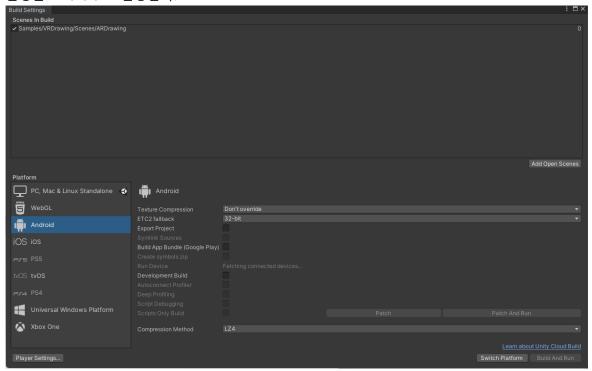
3) Import Unity Package 윈도우에서 Import를 진행한다.





MataCara CDV III L O	Doc. No.	PSSM-SW2-ML-A21M-NNN
MetaCore SDK 매뉴얼	Rev. Date	2023.2.8
M + C CDV	Rev. No.	1.3
MetaCore SDK	Page	6 / 29

4) **File >Build Settings > Platform**에서 Android를 선택 후 우측 하단 Switch Platform을 선택하여 빌드 환경을 Android로 변경한다.



2.2 기존 프로젝트에 Unity Package 추가

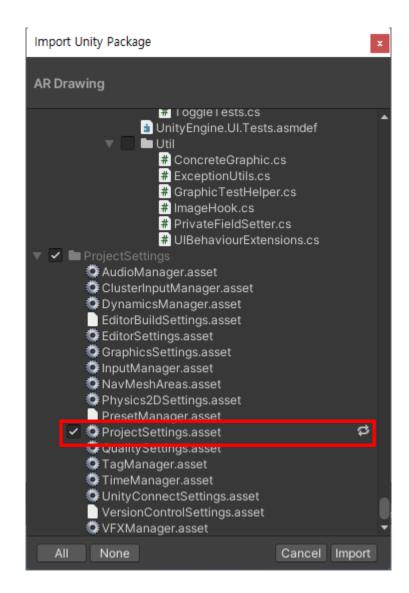
- 1) Assets > Import Package > Custom Package 를 선택 후 /packages/MetaLense SDK.unitypackage 파일을 선택한다.
- 2) Import Unity Package 윈도우에서 Import를 진행한다.

※ 모든 체크박스 선택 후 import 진행 시 Unity Setting이 자동으로 변경된다. 기존 프로젝트에 Import 하실 경우, ProjectSettings.asset을 해제하고 Import해야 한다.



MetaCore SDK

Doc. No.	PSSM-SW2-ML-A21M-NNN
Rev. Date	2023.2.8
Rev. No.	1.3
Page	7 / 29

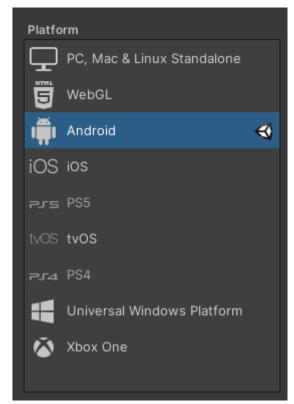


3) **File >Build Settings > Platform**에서 **Android**를 선택 후 우측 하단 Switch Platform을 선택하여 빌드 환경을 Android로 변경한다.



MetaCore SDK

Doc. No.	PSSM-SW2-ML-A21M-NNN
Rev. Date	2023.2.8
Rev. No.	1.3
Page	8 / 29



4) 빌드를 위한 Setting방법은 하단 Setting방법을 참고하여 설정한다.

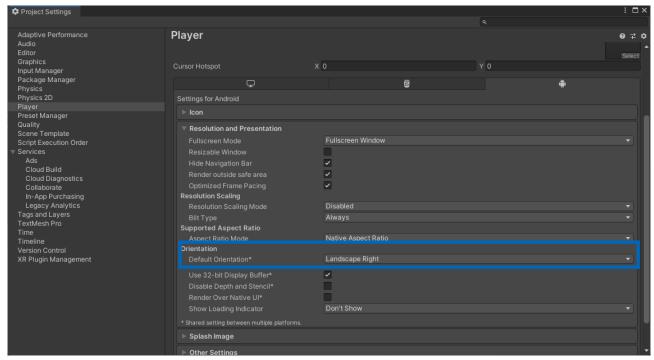
- Setting 방법 -

- 1. Player Settings
- 1) File >Build Settings > Android로 빌드 환경을 변경한 후 Player Setting을 눌러 이동한다.
- 2) **Resolution and Presentation** 탭에서 Default Orientation 설정을 **Landscape Right**으로 변경한다.



MetaCore SDK

Doc. No.	PSSM-SW2-ML-A21M-NNN
Rev. Date	2023.2.8
Rev. No.	1.3
Page	9 / 29

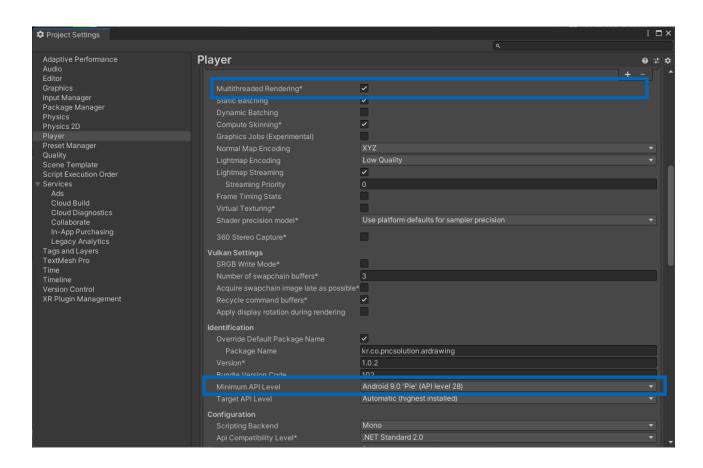


- 3) Other Settings 탭에서 Multithreaded Rendering 설정은 디스플레이 지연시간이 늘어나므로 권장하지 않는다.
- 4) Other Settings 탭에서 Minimum API Level을 Android 9.0 'Pie'(API level 28)로 설정한다.



MetaCore SDK

Doc. No.	PSSM-SW2-ML-A21M-NNN		
Rev. Date	2023.2.8		
Rev. No.	1.3		
Page	10 / 29		



2. Quality settings

1) Edit > Project Settings > Quality로 이동 후 권장되는 설정

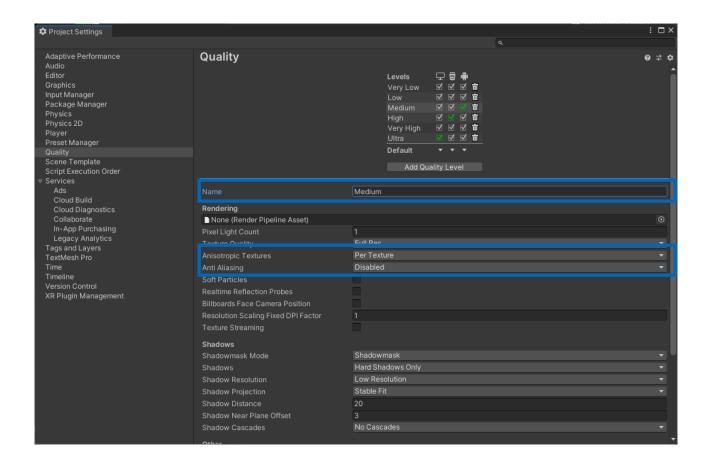
안드로이드 플랫폼에 사용되는 Quality 레벨을 선택 후 (기본설정 : Medium) 아래 옵션을 선택한다.

- ☐ Anisotropic Textures = Per Texture
- ☐ Anti Aliasing = Disabled



MetaCore SDK

Doc. No.	PSSM-SW2-ML-A21M-NNN
Rev. Date	2023.2.8
Rev. No.	1.3
Page	11 / 29



2.3 Debug

1) 스크립트에서 Debug.Log() 또는 Debug.LogError() api를 사용하여 로그를 기록한다.



MetaCore SDK

Doc. No.	PSSM-SW2-ML-A21M-NNN	
Rev. Date	2023.2.8	
Rev. No.	1.3	
Page	12 / 29	

2) Android studio 또는 command prompt 에서 adb logcat 명령어를 실행하여 로그를 조회할 수 있다.



MetaCore SDK

Doc. No.	PSSM-SW2-ML-A21M-NNN		
Rev. Date	2023.2.8		
Rev. No.	1.3		
Page	13 / 29		

```
Windows PowerShell
                                              4048 E QVRServiceClientImpl: qvrclient:1: can't ResumeVRMode mVRState 2
4048 E sxr : Error from QVRServiceClient_ResumeVRMode: QVR_ERROR
                                               4048 E sxr : Error from QVRServiceClient_ResumeVRMode: QVR_ERROR 4048 E sxrUnity: sxr resume XR failed!
11-29 02:01:21.352
11-29 02:01:21.352
                                    3905
                                    3905
                                                862 D ThermalHAL-TARGET: Entering get_temperatures
862 D ThermalHAL-TARGET: Entering get_temperatures
11-29 02:01:21.419
                                     862
11-29 02:01:21.419
11-29 02:01:21.446
11-29 02:01:21.468
                                                                          : Proximity Distance: 5.000000
                                    3905
                                               4614 I sxr
                                              4614 I sxr : Proximity
4614 I sxr : sxrSetXrResume: ResumeVRMode ...
4648 E QVRServiceClientImpl: qvrclient:1: can't ResumeVRMode mVRState 2
4648 E sxr : Error from QVRServiceClient_ResumeVRMode: QVR_ERROR
4648 E sxrUnity: sxr resume XR failed!
4614 I sxr : Proximity Distance: 5.000000
4648 I sxr : sxrSetXrResume: ResumeVRMode ...
                                    3905
11-29 02:01:21.468
                                    3905
11-29 02:01:21.468
                                     3905
11-29 02:01:21.468
11-29 02:01:21.555
                                     3905
                                    3905
11-29 02:01:21.602
                                    3905
11-29 02:01:21.602
                                               4048 E sxr : Error from QVRServiceClient_ResumeVRMode: QVR_ERROR
4048 E sxrUnity: sxr resume XR failed!
4048 I sxr : FPS: 55.12
11-29 02:01:21.602
11-29 02:01:21.602
                                    3905
                                    3905
                                               4048 I sxr
4614 I sxr
11-29 02:01:21.653
                                    3905
11-29 02:01:21.666
                                                                              Proximity Distance: 5.000000
                                              4048 E sxr : Error from QVRServiceClient_ResumeVRMode: QVR_ERROR
11-29 02:01:21.685
                                     3905
11-29 02:01:21.685
                                    3905
11-29 02:01:21.685
                                    3905
11-29 02:01:21.685
                                    3905
                                               4614 I sxr : Proximity Distance: 5.000000
1183 W ServiceManagement: Waited one second for android.hardware.drm@1.0::IDrmFactory/widevine
1183 I ServiceManagement: getService: Trying again for android.hardware.drm@1.0::IDrmFactory/w
11-29 02:01:21.775
                                    3905
11-29 02:01:21.795
11-29 02:01:21.796
                                    1011
                                    1011
 idevine..
11-29 02:01:21.802 3905 4048 I sxr : sxrSetXrResume: ResumeVRMode ...
11-29 02:01:21.802 3905 4048 E QVRServiceClientImpl: qvrclient:1: can't ResumeVRMode mVRState 2
11-29 02:01:21.802 3905 4048 E sxr : Error from QVRServiceClient_ResumeVRMode: QVR_ERROR
11-29 02:01:21.802 3905 4048 E sxrUnity: sxr resume XR failed!
```

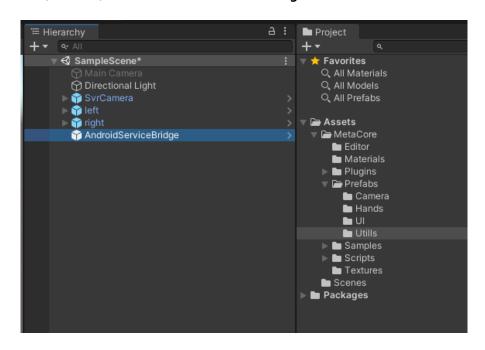


MetaCore SDK 매뉴얼	Doc. No.	PSSM-SW2-ML-A21M-NNN
Metacore SDK 메뉴털	Rev. Date	2023.2.8
M . C . CD./	Rev. No.	1.3
MetaCore SDK	Page	14 / 29

3 Using the SDK

3.1 Camera, 손 object 추가

- 1) Assets/MetaCore/Prefabs/Camera에서 SvrCamera를 Drag하여 Camera object를 추가한다.
- ※ AR Head Tracking(기기를 착용한 머리의 위치 추적 기능)을 사용하지 않고 위치가 고정된 카메라를 사용하려면 SvrCamera object를 disable 처리한다.
- 2) **Assets/MetaCore/Prefabs/Hands**에서 **left**(왼손), **right**(오른손)를 각각 Drag하여 손 object를 추가한 다.
- 3) Assets/MetaCore/Prefabs/Utils에서 AndroidServiceBridge를 추가한다.

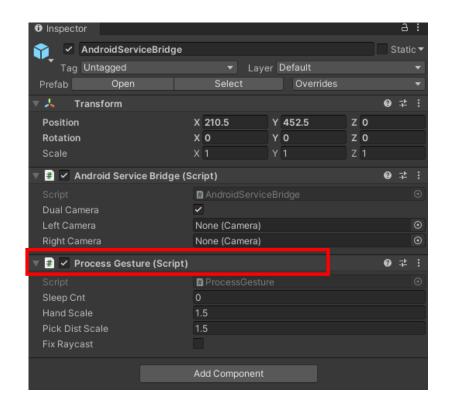


3.2 Gesture 및 손 Landmark 좌표 분석

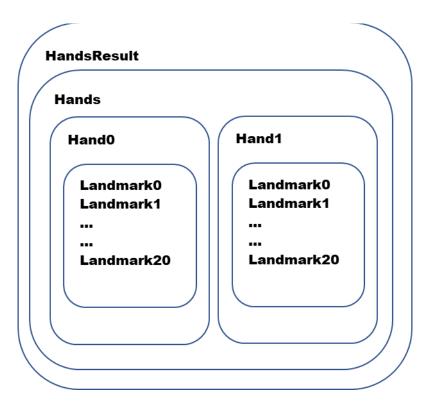
손의 위치 별 좌표들은 AndroidServiceBridge Object의 ProcessGesture(Assets/MetaCore/Scripts/util) 가 처리한다.



MetaCore SDK 매뉴얼	Doc. No.	PSSM-SW2-ML-A21M-NNN
Meracore 2DK 山山ヨ	Rev. Date	2023.2.8
NA C CDV	Rev. No.	1.3
MetaCore SDK	Page	15 / 29



인식 결과값은 다음과 같은 클래스들로 구성된다(Assets/ MetaCore/Scrips/Model/HandsResult.cs 스크 립트 참조).





MataCara CDV III - O	Doc. No.	PSSM-SW2-ML-A21M-NNN
MetaCore SDK 매뉴얼	Rev. Date	2023.2.8
NA L C CDV	Rev. No.	1.3
MetaCore SDK	Page	16 / 29

12		
8 12 116	0. WRIST	11. MIDDLE_FINGER_DIP
11	1. THUMB_CMC	12. MIDDLE_FINGER_TIP
7 \ 15	2. THUMB_MCP	13. RING_FINGER_MCP
6 10 14 20	3. THUMB_IP	14. RING_FINGER_PIP
19	4. THUMB_TIP	15. RING_FINGER_DIP
⁴ ⁵ ⁹ 13 18	INDEX_FINGER_MCP	16. RING_FINGER_TIP
3 \ /17	6. INDEX_FINGER_PIP	17. PINKY_MCP
	7. INDEX_FINGER_DIP	18. PINKY_PIP
2 /	8. INDEX_FINGER_TIP	19. PINKY_DIP
1	9. MIDDLE_FINGER_MCP	20. PINKY_TIP
' _0	10. MIDDLE FINGER PIP	

프로그램에서 감지하는 손의 위치(오른손 손등 기준)이며, 한 손에 21개의 landmark가 존재한다.

※ ProcessGesture.cs 내 주요 Type 또는 API

1) GestureType : 손 모양에 따른 제스처 정의이며, 자유롭게 추가 또는 제거할 수 있다.

```
public enum GestureType {
   UNKNOWN=0,
   ONE,
   TWO,
   THREE,
   FOUR,
   FIVE,
   PICK,
   RELEASE,
   FIST,
   CLICK,
   PAGE_UP,
   PAGE_DOWN,
   ETC,
   RESERVED1,
   CUSTOM1,
   MY_GESTURE1
```

아래는 제스처 사용 예시이다.



MetaCore SDK

Doc. No.	PSSM-SW2-ML-A21M-NNN		
Rev. Date	2023.2.8		
Rev. No.	1.3		
Page	17 / 29		

Click(select):



Page down:



Page up:



이전(backward):



2) GetCamera : 기본 카메라를 얻는다. Head Tracking을 사용할 경우 "Eye Left" 카메라 반환.

public Camera GetCamera()

3) GetHand: 손 object를 얻는다(왼손 또는 오른손의 제스처와 21개의 landmark 포함)

public Hand GetHand(bool isLeft=true)

4) GetGesture : 인식된 손의 Gesture를 반환한다. 없을 경우 0.

public int GetGesture(bool isLeft=true)

5) Execute : 인식된 각 손의 21개의 Landmark의 좌표 정보를 기준으로 Gesture를 파악하고 저장하는 부분. ProcessGesture의 메인 로직이다.

public void Execute(HandsResult handsResult)

6) DisableLandmarks : 유효하지 않는 손은 화면에 표시하지 않는다.

void DisableLandmarks(bool validLeftHand, bool validRightHand)

7) setPreGestures : 이전 Gesture와의 비교를 위해 특정 개수(MAX_FRAME_GESTURE, 현재 5개)의 Gesture를 저장한다.

private GestureType setPreGestures(int nHandIdx)

8) is2PointsNearScaled : 두개의 landmark의 거리가 가까운지 scale에 따라 판단한다. Unity camera 와 world 좌표의 scale에 따라 조정할 수 있다.

private bool is2PointsNearScaled(Landmark lm0, Landmark lm17, Landmark point1,

Landmark point2)



MataCara CDV III L O	Doc. No.	Р
MetaCore SDK 매뉴얼	Rev. Date	
M + C - CD/	Rev. No.	
MetaCore SDK		

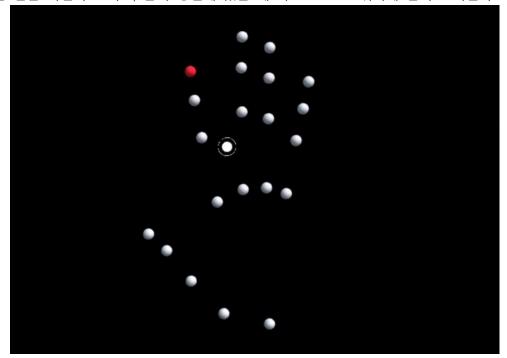
Doc. No.	PSSM-SW2-ML-A21M-NNN		
Rev. Date	2023.2.8		
Rev. No.	1.3		
Page	18 / 29		

3.3 Sample App(AR Drawing) 설명

AR 환경에서 가상의 3차원 공간에 제스처를 이용해 그림을 그릴 수 있는 App이다 (Assets/Samples/VRDrawing/Scenes/ARDrawing Scene 참조).

Unity 공간에서 제스처와 XR 카메라를 연동하여, 공간에 그린 AR 이미지를 체험할 수 있다.

실행 후에는 검은 화면이 보이고, 손이 정면에 있을 때 각 landmark 위치에 점이 표시된다.



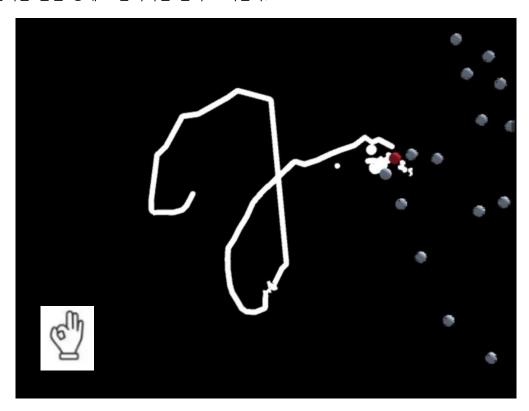


MetaCore	SDK	매뉴얼
----------	-----	-----

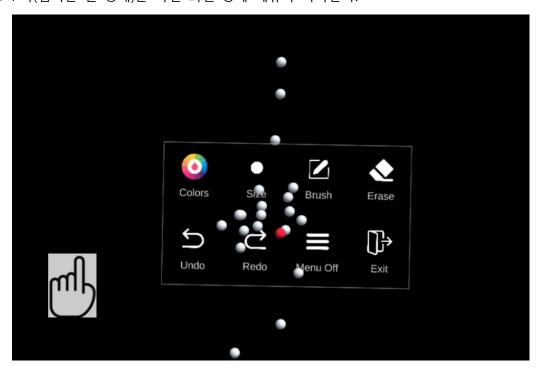
MetaCore SDK

Doc. No.	PSSM-SW2-ML-A21M-NNN
Rev. Date	2023.2.8
Rev. No.	1.3
Page	19 / 29

엄지와 검지를 붙인 상태로 움직이면 선이 그려진다.



왼손으로 1자(검지만 편 상태)를 하면 화면 상에 메뉴가 나타난다.



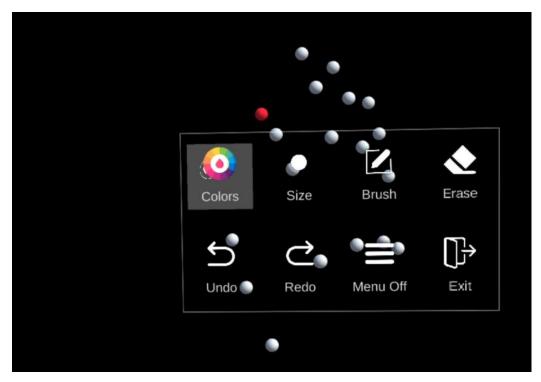


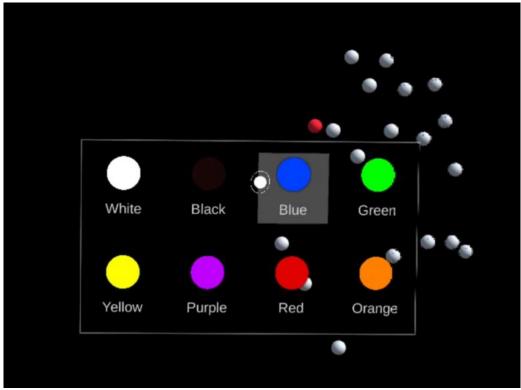
MetaCore	SDK	매뉴엌
Mictacorc	ンレバ	-11 11 2

MetaCore SDK

Doc. No.	PSSM-SW2-ML-A21M-NNN
Rev. Date	2023.2.8
Rev. No.	1.3
Page	20 / 29

오른손 손바닥을 편 상태로 메뉴 위에서 움직이면 메뉴가 활성화된다.



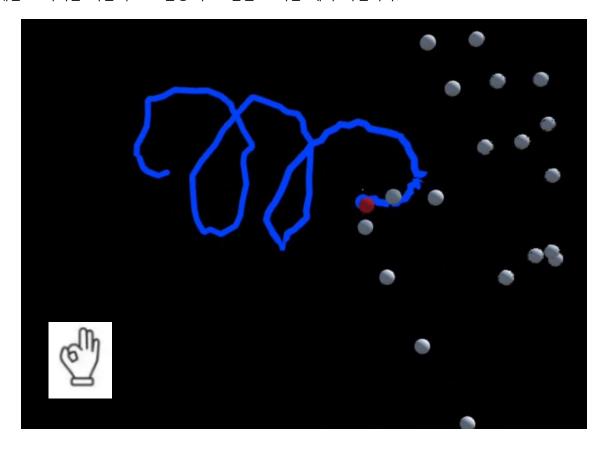




MataCava CDV III L O	Doc. No.	PSSM-SW2-ML-A21M-NNN
MetaCore SDK 매뉴얼	Rev. Date	2023.2.8
M + C CDV	Rev. No.	1.3
MetaCore SDK	Page	21 / 29

활성 상태의 메뉴를 클릭하면 다음 메뉴가 나타나고, 같은 방법으로 선의 색상, 굵기, 브러시의 종류 등을 변경할 수 있다.

아래는 브러시를 파란색으로 변경 후 그림을 그리는 예시 화면이다.



이전(backward) 제스처를 취하면 앱이 종료된다.





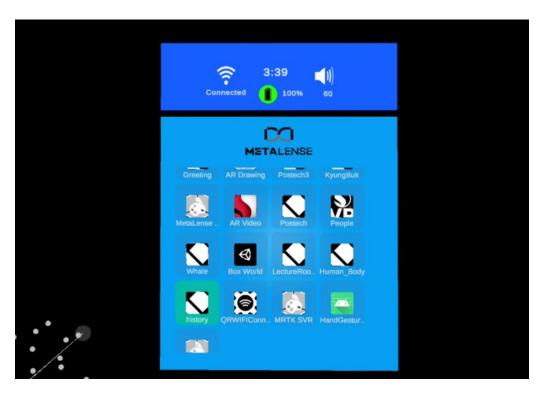
MataCara CDV III L O	Doc. No.	PSSM-SW2-ML-A21M-NNN
MetaCore SDK 매뉴얼	Rev. Date	2023.2.8
M + C CDV	Rev. No.	1.3
MetaCore SDK	Page	22 / 29

실행 확인 4

Launcher 화면

아래와 같은 intro 영상 재생 뒤에 Launcher 메뉴가 표시된다.



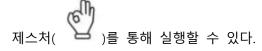


㈜피앤씨솔루션 PSQP702-09 (Rev.0)



	Doc. No.	PSSM-SW2-ML-A21M-NNN
MetaCore SDK 매뉴얼	Rev. Date	2023.2.8
M + C CDV	Rev. No.	1.3
MetaCore SDK	Page	23 / 29

Launcher 에는 설치된 프로그램이 표시되고, 손이 향하는 방향에 파란 점이 아이콘 위에 표시되며, Click



리스트가 많을 때는 Page up/down 제스처로 위아래로 스크롤 할 수 있다.

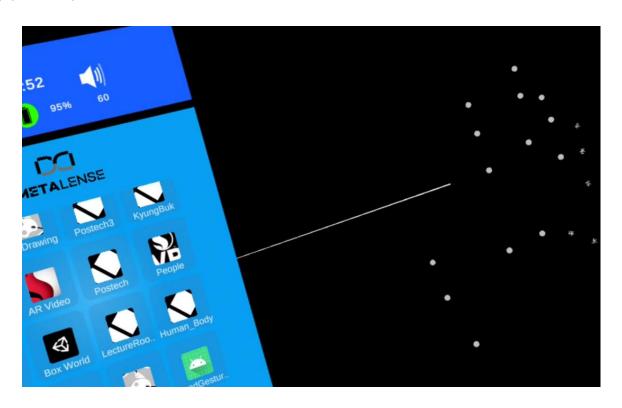
Page down:



Page up:



아래와 같이 카메라가 화면을 벗어나 선택이 어려울 때는 손가락 3개를 펴면() 화면 중앙으로 위치가 변경된다.





MataCarra CDV III L O	Doc. No.	PSSM-SW2-ML-A21M-NNN
MetaCore SDK 매뉴얼	Rev. Date	2023.2.8
NA . C CDV	Rev. No.	1.3
MetaCore SDK	Page	24 / 29

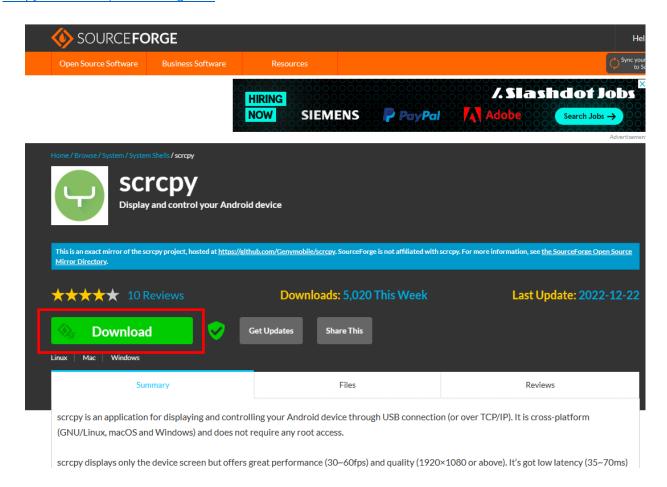
5 Trouble shoot

5.1 scrcpy 사용법

1) 설치

아래 링크로 들어가 Download를 클릭한다.

scrcpy download | SourceForge.net



압축을 풀어 아래처럼 실행한다.

2) 실행

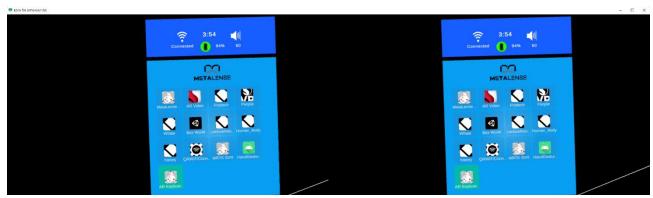
A21-M 기기 전원을 켜고 PC와 USB 케이블로 연결한다. scrcpy.exe를 실행한다.

다음과 같은 윈도우가 뜬다.



MetaCore SDK

Doc. No.	PSSM-SW2-ML-A21M-NNN
Rev. Date	2023.2.8
Rev. No.	1.3
Page	25 / 29

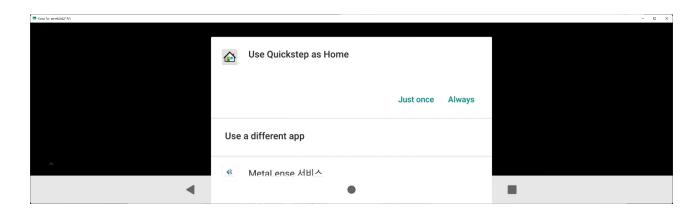


현재 A21-M 기기에서 보여주고 있는 화면이 scrcpy 윈도우 상에 mirroring되어 표시된다.

3) 안드로이드 바탕화면(Quickstep) 보기

scrcpy 윈도우 상에서 우클릭을 하면 이전 화면으로 돌아간다. 이때 Home app이 설정되어 있지 않은 상태라면 다음과 같은 화면이 뜬다. 안드로이드 기본 바탕 화면 을 보려면 [Just once] 또는 [Always]를 선택한다.

※ 여기서 [Always]를 선택하면 앞으로도 기본 바탕화면이 MetaLense Launcher 대신 안드로이드 바탕화면으로 변경되므로 신중히 선택한다(Home App은 안드로이드 설정에서 변경할 수 있다).



다음은 바탕화면의 모습이다. 화면 상에는 좌측 하단의 화살표만 표시된다.

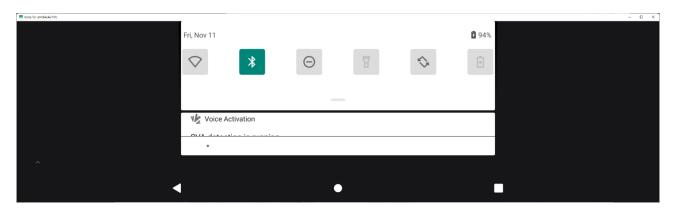


MetaCore SDK

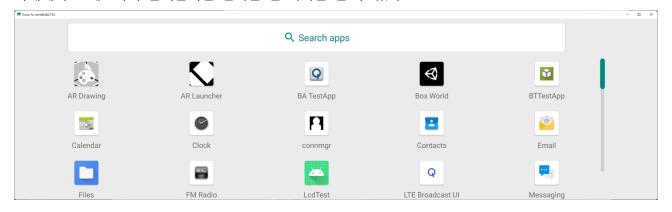
Doc No	PSSM-SW2-MI-A21M-NNN
Doc. No.	PSSIVI-SVVZ-IVIL-AZTIVI-INININ
Rev. Date	2023.2.8
Rev. No.	1.3
Page	26 / 29



마우스로 화면 위에서 드래그하여 끌어내리면 다음과 같이 표시되고, 설정으로 진입할 수 있다.



아래에서 드래그하여 끌어올리면 설치된 앱 목록을 볼 수 있다.



4) App(.apk) 설치

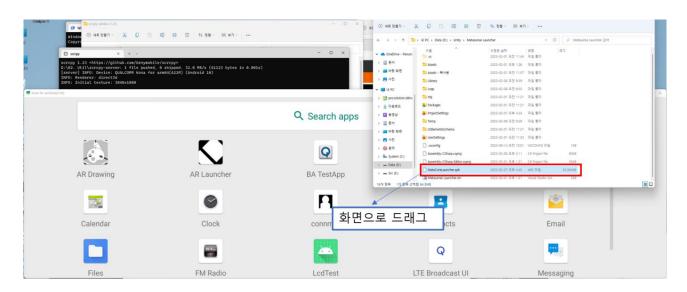
다음과 같이 apk 파일을 scrcpy 화면으로 드래그하면 설치된다.



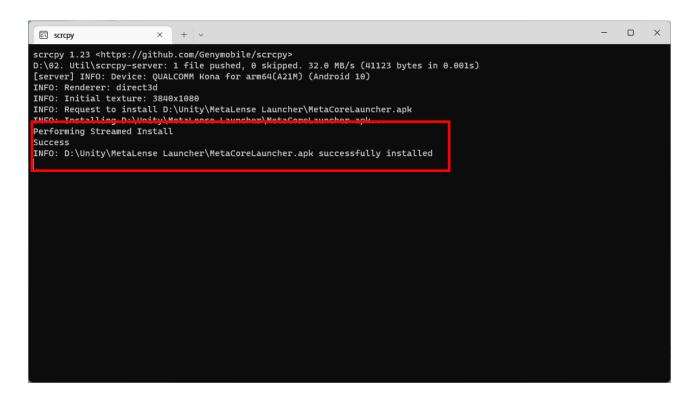
Doc. No. PSSM-SW2-ML-A21M-NNN Rev. Date 2023.2.8 Rev. No. 1.3

MetaCore SDK

Page	27 / 29
_	



설치에 성공하면 다음과 같이 scrcpy 콘솔 창에 표시된다.



5.2 서비스 실행 상태 확인

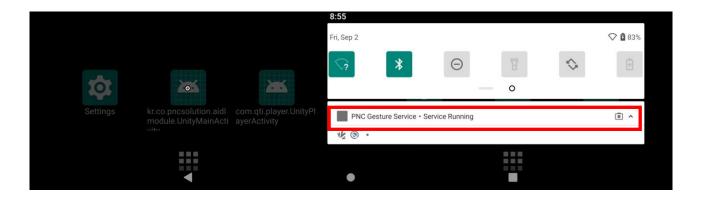
화면 상단에서 아래로 드래그하여 설정 메뉴에 PNC Gesture Service – Service Running 상태가 표시되는지 확인한다.



Doc. No. PSSM-SW2-ML-A21M-NNN Rev. Date 2023.2.8 Rev. No. 1.3

28 / 29

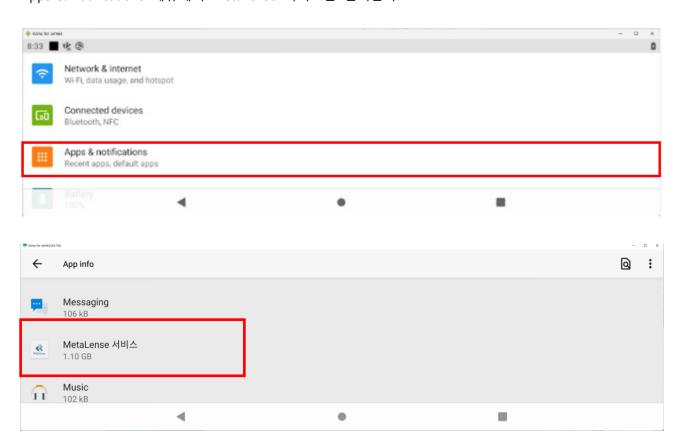
MetaCore SDK



Page

5.3 서비스 재시작

Apps & notifications 메뉴에서 MetaLense 서비스를 선택한다.



FORCE STOP을 눌러 서비스를 강제 종료한 후, OPEN을 눌러 재실행한다.

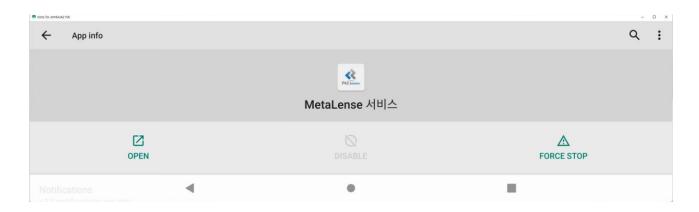


Rev. Date 2023.2.8 Rev. No. 1.3

PSSM-SW2-ML-A21M-NNN

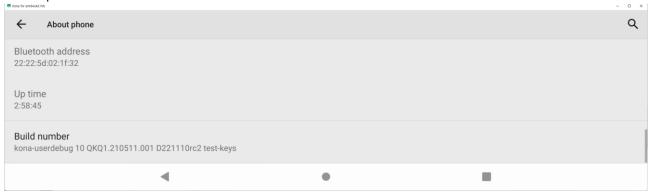
Doc. No.

MetaCore SDK



5.4 펌웨어 버전 확인

About phone 메뉴에서 Build number를 확인한다.



5.5 Contact

㈜피앤씨솔루션