#### 1、实验名称及目的

Twinmotion 演示场景导入实验: 通过该实验,旨在熟悉并掌握将 Twinmotion 自带演示场景导入 RflySim 平台的流程。具体包括将场景通过 Datasmith 插件从 Twinmotion 导入到 Unreal Engine 4 (UE4),在 UE4 中进行处理和烘焙,最终将场景导入 RflySim3D 和 Copt erSim 的步骤。

#### 2、实验原理

Twinmotion 演示场景: Twinmotion 是一款基于 UE 的可视化软件,它具备强大的实时渲染引擎,能够在用户进行场景设计的同时即时呈现高质量的视觉效果。它还提供了丰富的演示场景和资源库,包含各种现成的建筑、植被、家具等模型,以及高质量的材质。这些资源使用户能够更轻松地创建逼真的场景,而无需从头开始建模。

UE4 中的处理: 使用 Datasmith Twinmotion 导入器和 Twinmotion 内容导入器,将选定的 Twinmotion 演示场景导入到 Unreal Engine 4 中。Datasmith 插件能够有效保留场景的细节和材质。在 Unreal Engine 4 中,还需对导入的场景进行必要的处理,这包括调整光照、添加特效、优化模型,以确保在 UE4 中的呈现效果最佳。最后,通过烘焙将光照信息、阴影和其他场景细节预先计算并存储到贴图或纹理中,以便最终在不同平台上展示。这是为了优化性能并确保在多个平台上获得一致的视觉效果。

#### 3、实验效果



图 1

#### 4、文件目录

文件夹/文件名称	说明

### 5、运行环境

序号	软件要求	硬件要求

		名称	数量
1	Windows 10 及以上版本	笔记本/台式电脑①	1
2	RflySim 平台免费版		
3	Unreal Engine4.27		
	EpicLauncher		
	Twinmotion2023.1.2		

推荐配置请见: https://doc.rflysim.com/

#### 6、实验步骤

#### Step 1: 安装 Twinmotion 及相关插件

打开 Epic, 然后依次点击 虚幻引擎->Twinmotion, 下载 Twinmotion 即可。注意,这里试用版版已经能满足平台需求,学校用户可申请教育版(Twinmotion 内部导出视频时可选更高分辨率,RflySim 平台不依赖此功能)。



图 2

在虚幻商城中搜索 Twinmotion 安装, Twinmotion 需要使用到的两个插件。 "Datasmith Twinmotion 导入器插件"和"面向虚幻引擎的 Twinmotion 内容"。

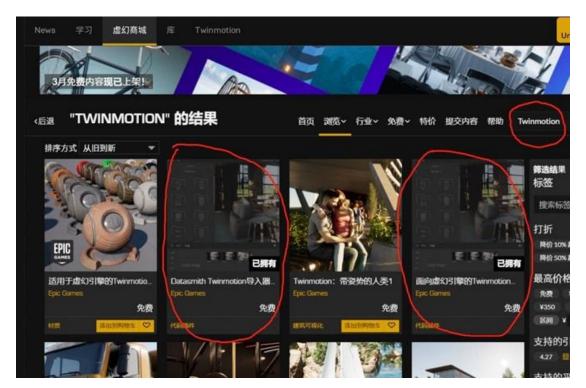


图 3

### Step 2: 导出 Twinmotion 场景

在 Twinmotion 导入演示场景。可以如下图,直接使用演示场景: Materials room

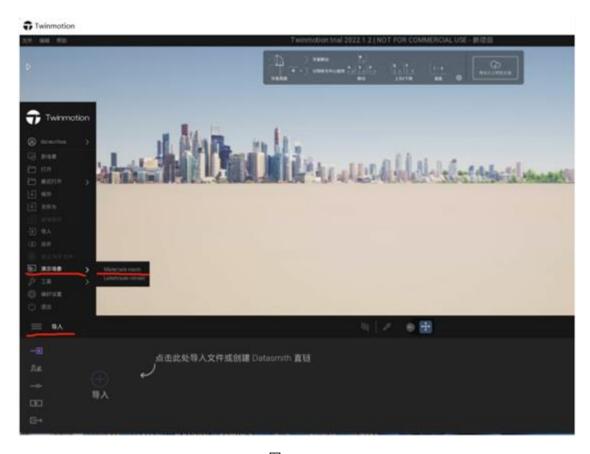


图 4

背景图片的删除(地形可以直接选中后 Delete)

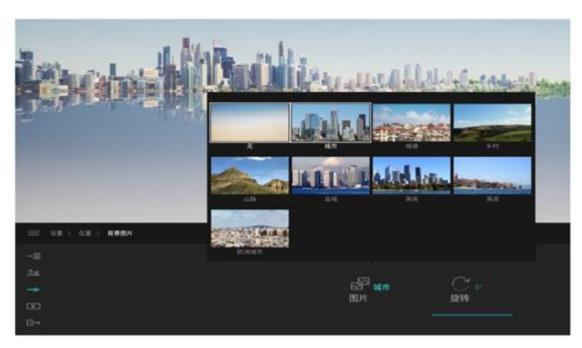


图 5

保存 Twinmotion 场景(使用快捷键 Ctrl + Shift + S)。注意,自带的场景不支持通过菜单 栏保存(按键为灰),但是可用快捷键保存。另存为后会得到一个后缀为 tm 的 Twinmotion TwinTest.tm

2022/3/4 10:10 TM 文件 19,315 KB

图 6

## Step 3: 创建 UE 项目

启动 UE 4。27。



图 7

选择 游戏 -> 空白 -> 创建项目(创建项目时启动光线追踪, 不带初学者内容包), 使 用英文名命名项目。



图 8

#### **Step 4:**

打开 UE4 并启用 Twinmotion 相关插件 (用搜索工具, 然后勾选下图两个插件), 启用插件后重启 UE4。



图 9

删除场景多余文件,新建场景会自带一个灰色方块地板、光线和雾等物体,我们需要先删除所有元件,使其变成全黑窗口,再进行后续的场景导入,避免产生冲突。



图 10

使用工具栏的 DataSmith 工具,选择并导入 Twinmotion 场景文件



图 11

导入时,会弹出选项窗口,这里选择最高分辨率,保证显示效果。

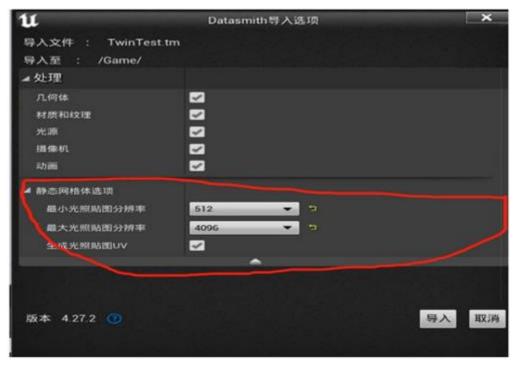
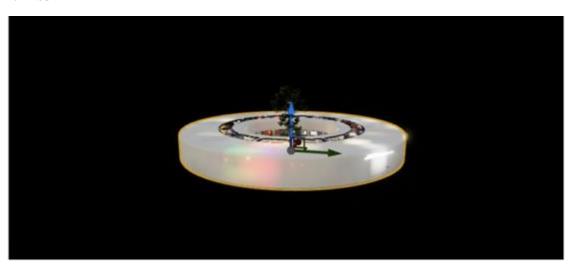


图 12

#### 导入效果



可以在左侧添加合适 Actor(后续步骤测试并未添加)



将场景中的物体的移动性属性改成可移动(或固定,不要使用静态,可能导致光线

构建出错),例如下图中的环形房间的内墙(下图为静态网格移动性为静态光照构建 后效果)



还需要重新构建光照,在工具栏-构建-仅构建光线



下图为修改静态网格属性为固定后, 重新构造光照后的效果



上述步骤完成后,建筑外墙会出现漏光现象,这些为 Twinmotion 场景内的矩形光源,可以选中这些光源然后修改其位置或大小(也可以删除后自行在 UE4 上重新放置光源),来使光源完全位于建筑内部,这样就不会出现下图情况



下图为更改矩形光源位置后重新构建光照后效果



Step 5: 移动场景,使地图原点(机器的初始位置)到达所需位置 (在本例中为房间内部)

设置无人机在场景中的初始位置。 在场景中拖入一个 "Player Start"(或其他不可见物体, 我们仅用他作为坐标系载体, 不需要显示)

将 Player Start 的坐标设置为 0000

将导入的场景在世界大纲视图中选中需要移动的三维物体实体(Fog、light 之类可不选,房屋、桌椅、树木、人物等实体需要全选),然后 鼠标右击->附加到->Player Start,这样就可以所有物体绑定在 Player Start 的坐标系下。

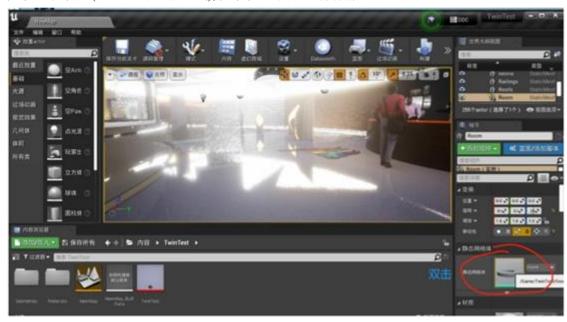


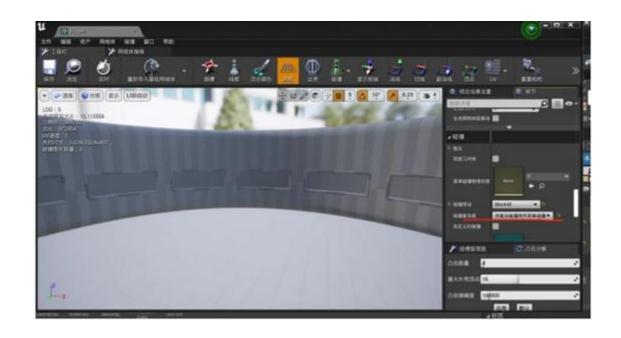
再往场景中拖进一个小球,坐标设为0000

慢慢修改 Player Start 的坐标,使得小球的位置(也就是 UE4 的[0,0,0]坐标)的位置(无人机出生的位置),位于我们期望的位置,例如房间内地板上,然后删除小球。 经过上述步骤,我们就实现了场景中心的调整。

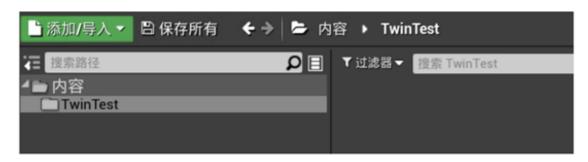
### Step 6: 场景烘焙

更改碰撞设置(双击红圈选中区域),更改完碰撞后记得保存。





保存关卡。 应当新建一个文件夹,并将此关卡保存其中(Ctrl+S),而不是放到内容(Content)主目录下。 这样有助于后续场景的打包和发布。



打包设置(这里和其他场景导入相同),在菜单栏中选中编辑->项目设置,然后在项目->打包以下选项取消选取



进行烘焙,文件->烘焙 Windows 的内容(烘焙前注意保存场景)

#### Step 7: 场景直接导入方法

烘焙完成后,需要将烘焙文件拷贝至 PX4PSP\RflySim3D 下的三个文件

- 1) 【项目名】-> Saved -> Cooked -> WindowsNoEditor -> 【项目名】-> Content 拷贝至 PX4PSP -> RflySim3D -> RflySim3D -> Content 下。
- 2) 【项目名】-> Saved -> Cooked -> WindowsNoEditor -> Engine -> Plugins -> Marketp lace -> TMtoUnrealContent 拷贝至 PX4PSP -> RflySim3D -> Engine -> Plugins -> Marketplace -> TMtoUnrealContent 下。
- 3) 【项目名】 -> Saved -> Cooked -> WindowsNoEditor -> Engine -> Plugins -> Enterprise -> DatasmithContent 拷贝至 PX4PSP -> RflySim3D -> Engine -> Plugins -> Enterprise -> DatasmithContent 下。

上述路径下的文件直接拷贝至对应路径下即可。

#### Step 8: 场景导入测试

此时, 打开 RflySim3D.exe, 按 M 键切换到刚才导入的场景, 能看到纹理即可。



#### Step 9: 生成 CopterSim 需要的地形文件

启动 RflySim3D 并切换到导入场景, 按下 键盘左上角的'键后键入 RflyScanTerrainH 左下角 X 左下角 Y 右上角 X 右 s 上角 Y 高度 H 间隔 I.

注意:单位都是米,上述指令设置了扫描的矩形区域、扫描的高度和扫描的间隔。

注意: 当前场景使用 RflyScanTerrainH -20 -20 20 20 1 0.1 (40 米边长的矩形区域, 1 米高度向下扫描, 0.1 米的扫描间隔)



去 PX4PSP -> RflySim3D 目录可以得到 png 和 txt 的场景文件。

- RflySim3D.exe
- TwinMotion.png
- TwinMotion.txt

选中连接即可通过 CopterSim 来切换场景

将生成的文件拷贝至 CopterSim -> external -> map 下, 然后启动 CopterSim 和 RflySim

CopterSim v2.53-20230616 引》 飞思实验室 ○ 自定义设计 四旋翼 电机品牌: 型号: 0月(大疆) 2312 KV960 电调品牌: 型号: Hobbywing(好强) 电池品牌: 펜믁: ACE(格氏电池) LiPo 3S-11.1V-25C-5500mAh 模型参数 本机ID: 咖啡快端口 使用DLL模型文件: 仿真模式: 三维显示场景: 联机 飞机起点位置: 偏航:  $\overline{\mathbf{v}}$ 20100 PX4\_HITL VisionRingBlank 飞控选择 : 蓝牙链接上的标准串行 COM3 WP\_Full 开始仿真 停止仿真 重新仿真 Activation successful!
CopterSim: UNP destination IF list includes
CopterSim: 127.0.0.1
CopterSim: Got GFS position: 28.143, 112.984, 70
CopterSim: Got GFS position: 28.974, 116.339, 45
CopterSim: Got GFS position: 22.317, 114.16, 57 Vx 0

### 7、参考资料

- [1]. Hour of Code with Unreal Engine (1 of 5) YouTube: https://www.youtube.com/watch?v=b cu6GmTY8mI
- [2]. Your First Hour in Unreal Engine 5.0 Overview Your First Hour in Unreal Engine 5.0 (epic games.com): https://dev.epicgames.com/community/learning/courses/ZpX/your-first-hour-in-unreal-engine-5/RPwK/your-first-hour-in-unreal-engine-5-0-overview
- [3]. <u>【虚幻 4】UE4 初学者系列教程-基础入门全集|谌嘉诚\_哔哩哔哩\_bilibili</u>: https://www.bilibili.com/video/BV1C54y1R7co
- [4]. 虚幻引擎 4 入门 | 虚幻引擎文档 (unrealengine.com): https://docs.unrealengine.com/4.27/z h-CN/Basics/GettingStarted/
- [5]. RflySim3D 快捷键接口总览(见 API 文档)
- [6]. RflySim3D 控制台命令接口总览(见 API 文档)

# 8、常见问题

1. 无