

注意事项

注意事项:

1: NOLO 的位置和姿态坐标系与 OpenVR 不同,在实现 OpenVR 驱动时需要进行如下调整。 具体可参考 NOLO 提供的手柄驱动源码。

位置数据调整如下:

- m_Pose.vecPosition[0] = data.pos[0];
- m_Pose.vecPosition[1] = data.pos[1];
- m_Pose.vecPosition[2] = -data.pos[2];//Z

姿态数据调整如下:

```
m_Pose.qRotation.w = -data.rot_quat[0];//w
```

- m Pose. qRotation.x = data.rot_quat[1];
- m_Pose.qRotation.y = data.rot_quat[2];
- m_Pose.qRotation.z = -data.rot_quat[3];//z
- 2: 在 OpenVR 中需要设置手柄的旋转中心,如下,具体可参考 NOLO 提供的手柄驱动源码。
 - m_Pose.vecDriverFromHeadTranslation[0] = 0.000f;
 - m Pose.vecDriverFromHeadTranslation[1] = 0.007f;
 - m Pose.vecDriverFromHeadTranslation[2] = -0.073f
- 3: 实现扔东西功能时,不能一直给 OpenVR 提供速度和角速度数据,这样会导致手柄抖动剧烈,只需要在按下 trigger 按键时给 OpenVR 提供速度和角速度数据,松开 trigger 按键时,将速度和角速度数据置为 0。体可参考 NOLO 提供的手柄源码。
- **4:** 头显姿态数据,不建议使用 NOLO 头盔定位器的姿态数据,最好采用第三方头显的姿态数据。
- 5:本 SDK 自带快速 SteamVR 房间设置功能,将头盔定位器放置地面并按下头盔定位器的配对按键将会实现 SteamVR 房间设置功能。如果用户是第一次使用 SteamVR,需要先做一次 SteamVR 的房间设置。
- 6: SteamVR 头部驱动:

防止被某些游戏踢出:

Prop_ModelNumber_String: "ViveMV", Prop_ManufacturerName_String: "HTC"

m Pose.shouldApplyHeadModel = false;

SteamVR 的手柄驱动:

手柄模型选择:

Prop RenderModelName String:" vr controller vive 1 5"

```
LYROBOTIX
```

```
震动设置:
```

```
bool NOLOTrackedDevice::TriggerHapticPulse(uint32 t unAxisId, uint16 t
usPulseDurationMicroseconds)
    int n = usPulseDurationMicroseconds/40;
    if (n>50)
        n = 50:
       (m nId == 0)
        set_Nolo_TriggerHapticPulse(NoloDeviceType::LeftControllerDevice, 50+n);
    else if (m_nId == 1)
        set Nolo TriggerHapticPulse(NoloDeviceType::RightControllerDevice, 50+n);
```

接入 NOLO 必须实现如下功能:

- 1: 必须在您的软件中显示 NOLO 设备连接状态以及电量信息,方便用户查看设备是否处于 工作状态。
- 2: 必须实现双击任意手柄 system 按键(电源键)校准姿态功能,即正对 NOLO 基站双击任 意手柄的 system 按键(电源按键)时,将头显的 Yaw 轴姿态清零,保证 SteamVR 中正方向 指向 NOLO 基站。
- 3: 必须实现双击任意手柄 menu 按键旋转 180 度功能,具体可参考 NOLO 提供的手柄驱动 源码以及 NOLO_OSVR_SteamvrDriver 源码。
- 4: 当用户使用您的软件时, 监听到用户已经开启了 NOLO PC 软件, 请提醒用户关闭 NOLO PC 软件。
- 5: 当用户关闭您的软件时请不要在后台运行此 sdk。

close_Nolo_Device();

使用案例:

https://github.com/NOLOVR/NOLO-Windows-SDK/tree/master/Examples