

密级状态：绝密( ) 秘密( ) 内部( ☒ ) 公开( )

## RK3399\_VR 分体机\_NANOC\_sensor 方向配置

(技术部，第二系统产品部)

文件状态： [ ] 正在修改 [ <input checked="" type="checkbox"/> ] 正式发布	当前版本：	V1.0
	作 者：	兰顺华
	完成日期：	2016-09-03
	审 核：	黄祖芳、张文平、王剑辉
	完成日期：	2016-09-03

福州瑞芯微电子股份有限公司

Fuzhou Rockchips Semiconductor Co. , Ltd

(版本所有, 翻版必究)

## 更新记录

版本	修改人	修改日期	修改说明	备注
V1.0	兰顺华	2016-09-03	初始版本	

## 目 录

1 配置目的.....	3
2 配置.....	3

## 1 配置目的






由于各个产品里面，sensor 贴的方向存在差异性，而 USB 在传输 sensor 数据过程中，是统一格式的数据，所以需要采集的 sensor 数据方向进行配置。

## 2 配置

### 2.1 方向的确立

首选我们要确立 sensor 的方向和板子的方向的相对关系。在 nanoc 获取 sensor 数据的过程中，读取顺序是 X、Y、Z，而 nanoc 发送数据到 rk3399 的顺序是 X、Y、Z。而在实际硬件设计过程中，sensor 和板子的方向有可能不会一一对应，所以需要重新配置。

### 2.2 配置方式

sensor 方向通过 `/common/include/rkvrinterface.h` 文件里面的 ORIENTATION 宏配置，ORIENTATION 包含 9BITS,    分别表示 VR 板子的 Z、Y、X 方向，XX 里面的值里面，00、01、10 分别表示 sensor 的 X、Y、Z 方向，S 表示正负。如在实际应用中，板子方向和 sensor 方向对应关系是 X=X、Y=-Z、Z=Y，则 ORIENTATION 定义为：  001110000。