

2020.09.28

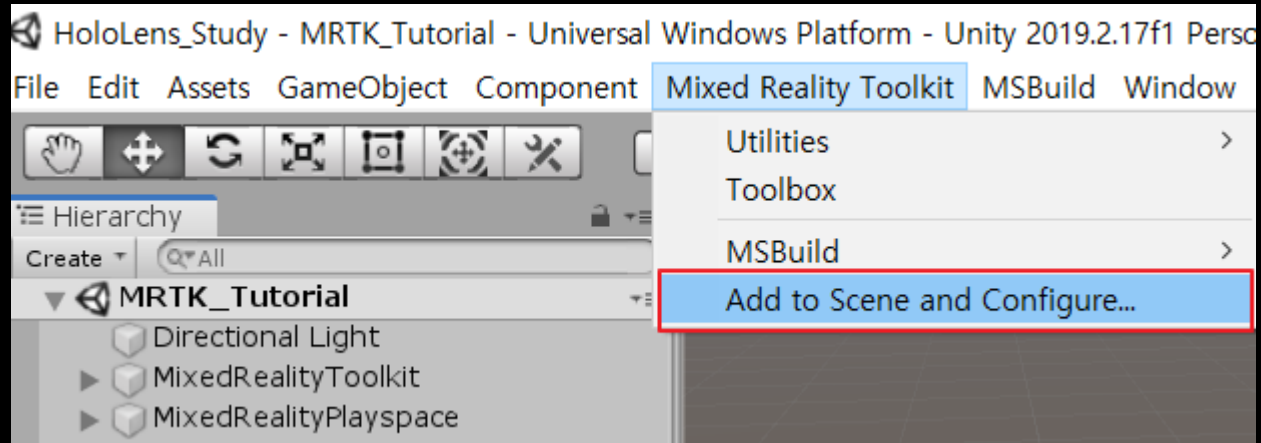
MRTK

작성자 : 김은규

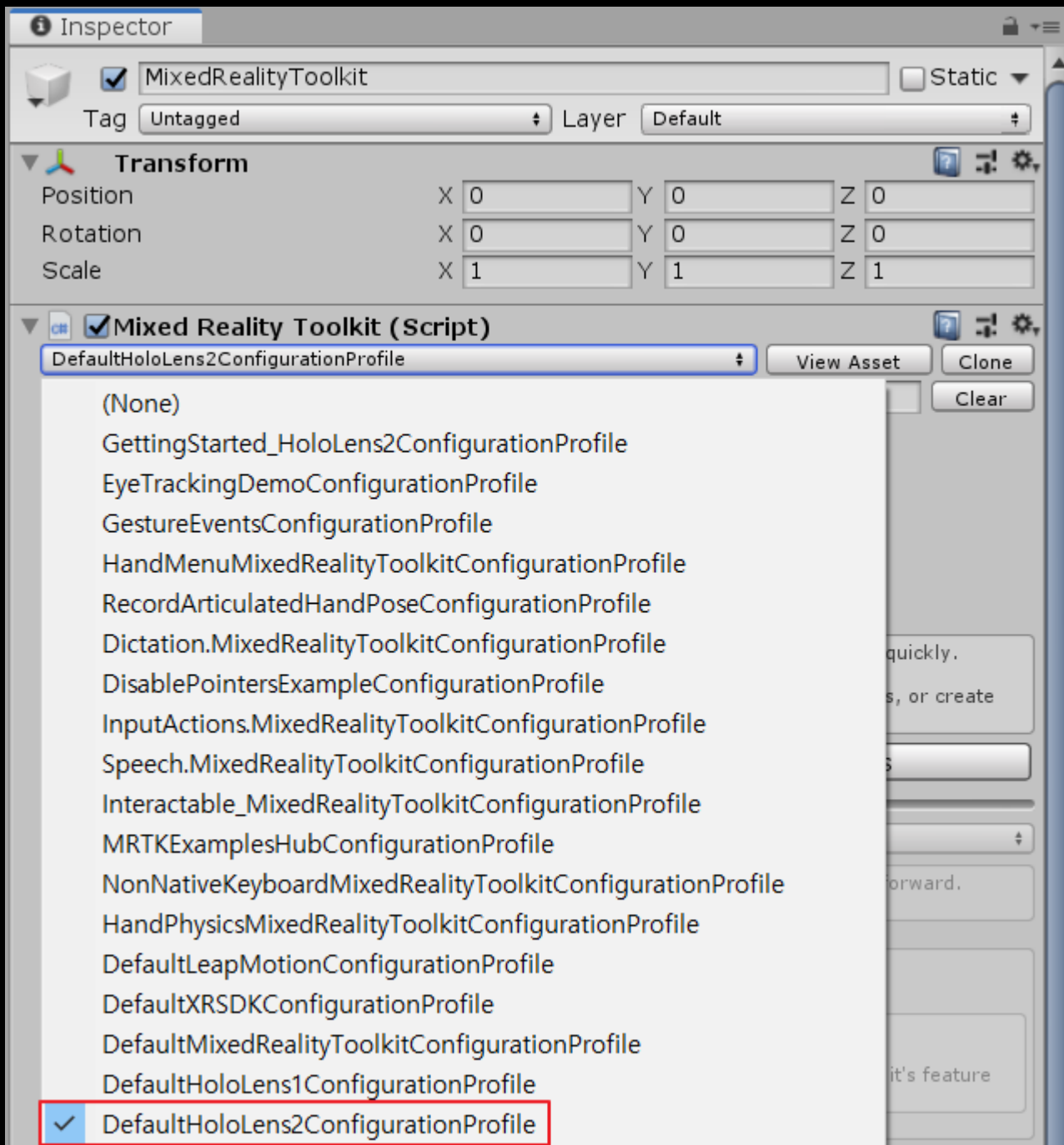
MRTK 프로필 구성

- MRTK 프로필 사용자 지정하고 구성

MRTK 프로젝트로 변경

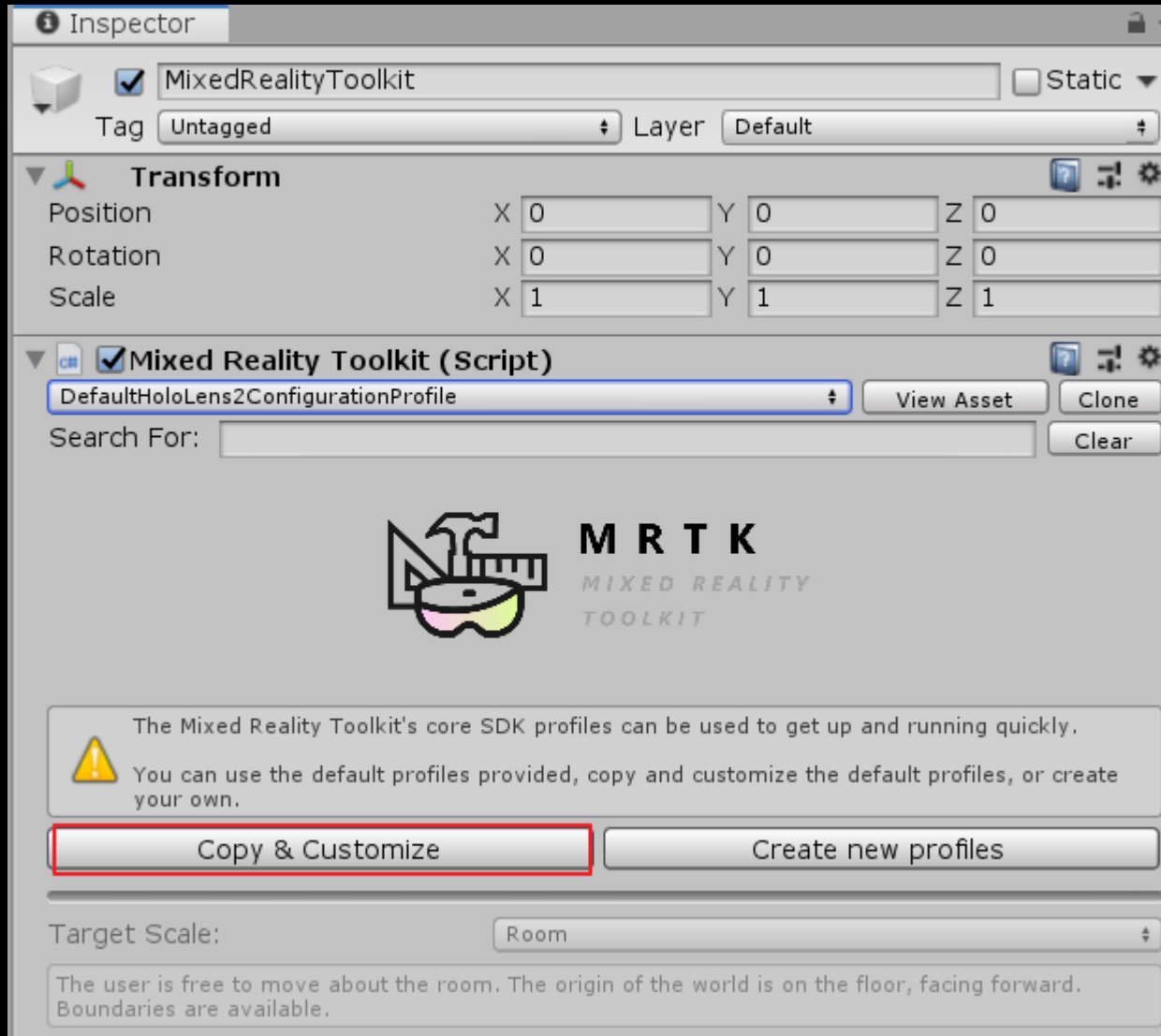


- Mixed Reality Toolkit > Add to Scene and Configure..



기본 구성 프로파일 복제

- Hierarchy 창에
서 **MixedRealityToolkit** 개체를 선택
한 다음, Inspector 창에
서 **MixedRealityToolkit** 구성 프로파일
을 **DefaultHoloLens2ConfigurationPr
ofile**로 변경합니다.



기본 구성 프로 필 복제

- Copy & Customize

Inspector

MixedRealityToolkit

Static

Tag

Untagged

Layer

Default

Transform

Position

X

0

Y

0

Z

0

Rotation

X

0

Y

0

Z

0

Scale

X

1

Y

1

Z

1

Mixed Reality Toolkit (Script)


DefaultHoloLens2ConfigurationProfile

View Asset

Clone

Search For:

Clear



MRTK

MIXED REALITY
TOOLKIT

The Mixed Reality Toolkit's core SDK profiles can be used to get up and running quickly.

You can use the default profiles provided, copy and customize the default profiles, or create your own.

Copy & Customize

Create new profiles

Clone Profile

Cloning profile

DefaultHoloLens2ConfigurationProfile (MixedRealityTo

Advanced Options

Target Folder

CustomProfiles

Put in original folder

If no folder is provided, the profile will be cloned to the Assets/MixedRealityToolkit.Generated/CustomProfiles folder.

Profile Name

New MixedRealityToolkitConfigurationProfile

Clone

Cancel

Scene System

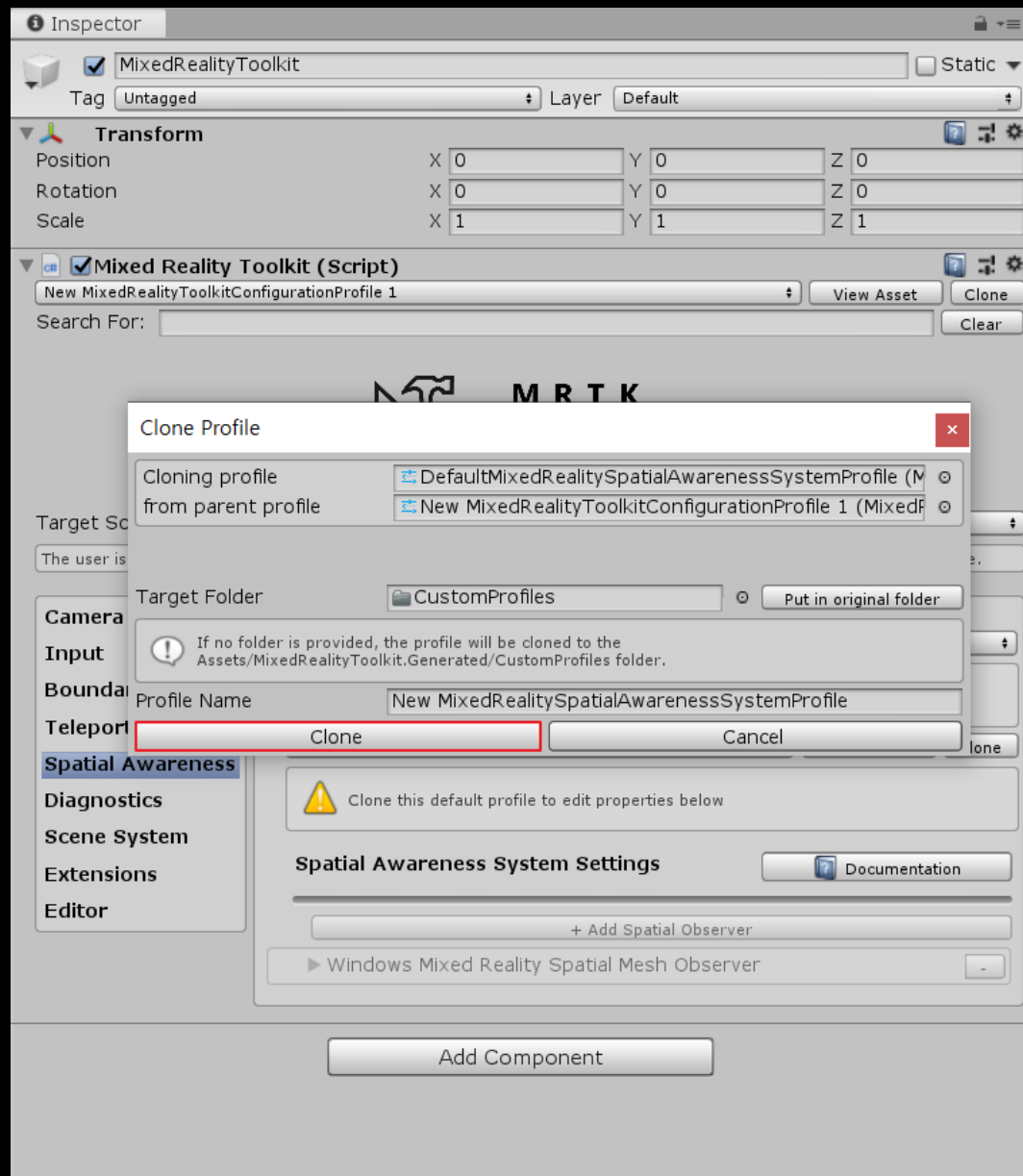
Extensions

Editor

Camera Settings Providers

Display Settings

Add Component





Target Scale:

Room

The user is free to move about the room. The origin of the world is on the floor, facing forward. Boundaries are available.

Camera

Input

Boundary

Teleport

Spatial Awareness

Diagnostics

Scene System

Extensions

Editor

Enable Spatial Awareness System ☒

Spatial Awareness System Type

MixedRealitySpatialAwarenessSystem



Spatial Awareness settings are configured per observer.

New MixedRealitySpatialAwarenessSystemProfile

View Asset

Clone

Spatial Awareness System Settings



Documentation

+ Add Spatial Observer

Windows Mixed Reality Spatial Mesh Observer



Type

WindowsMixedRealitySpatialMeshObser

Supported Platform(s)

Windows Universal

DefaultMixedRealitySpatialAwarenessMeshObserverPr

View Asset

Clone



Clone this default profile to edit properties below

Spatial Mesh Observer Settings



Documentation

General Settings

Startup Behavior

Auto Start

Update Interval

3.5

Is Stationary Observer



Observer Shape

Axis Aligned Cube



Observed meshes will be aligned to the world coordinate space.

Observation Extents

X

3

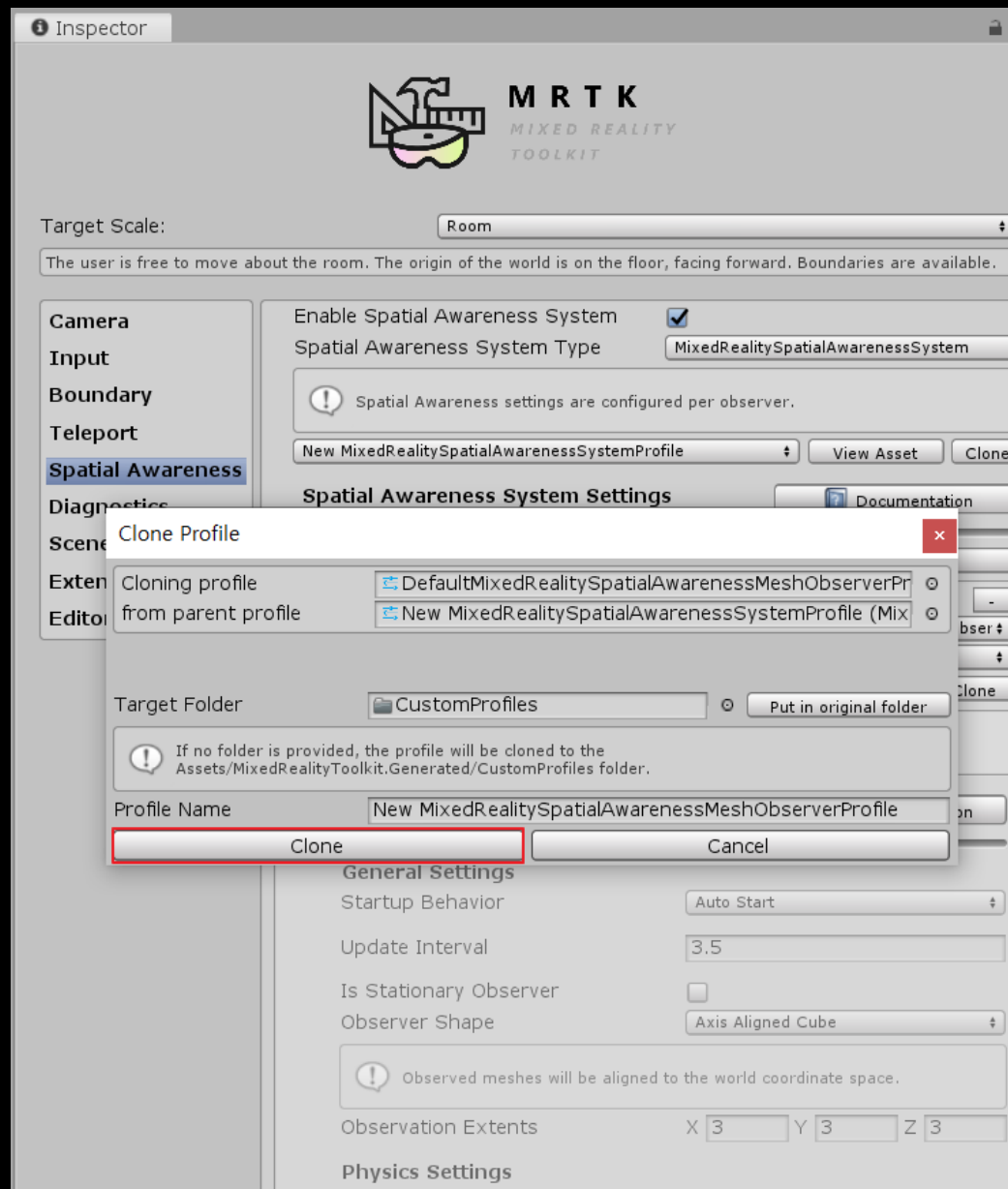
Y

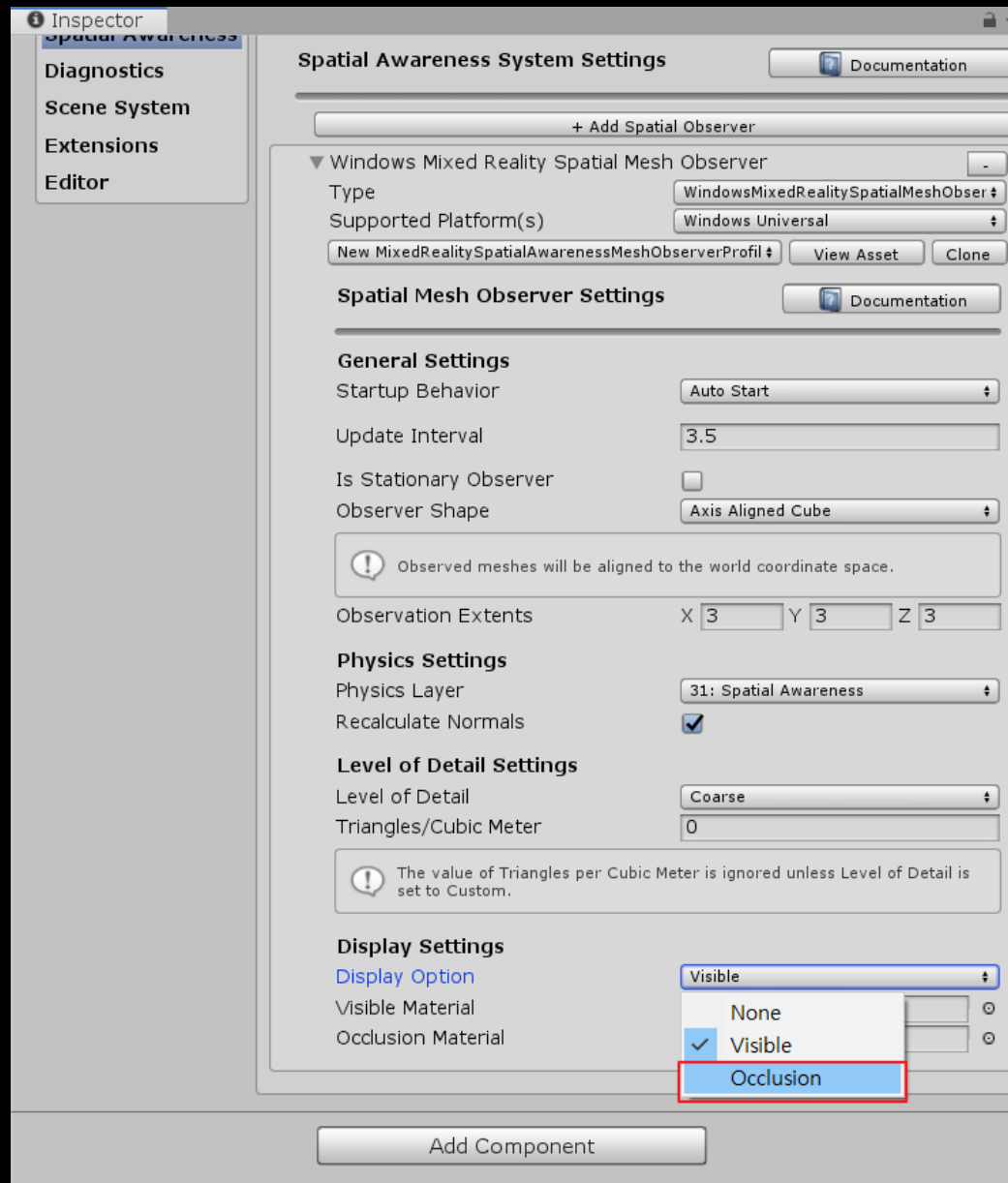
3

Z

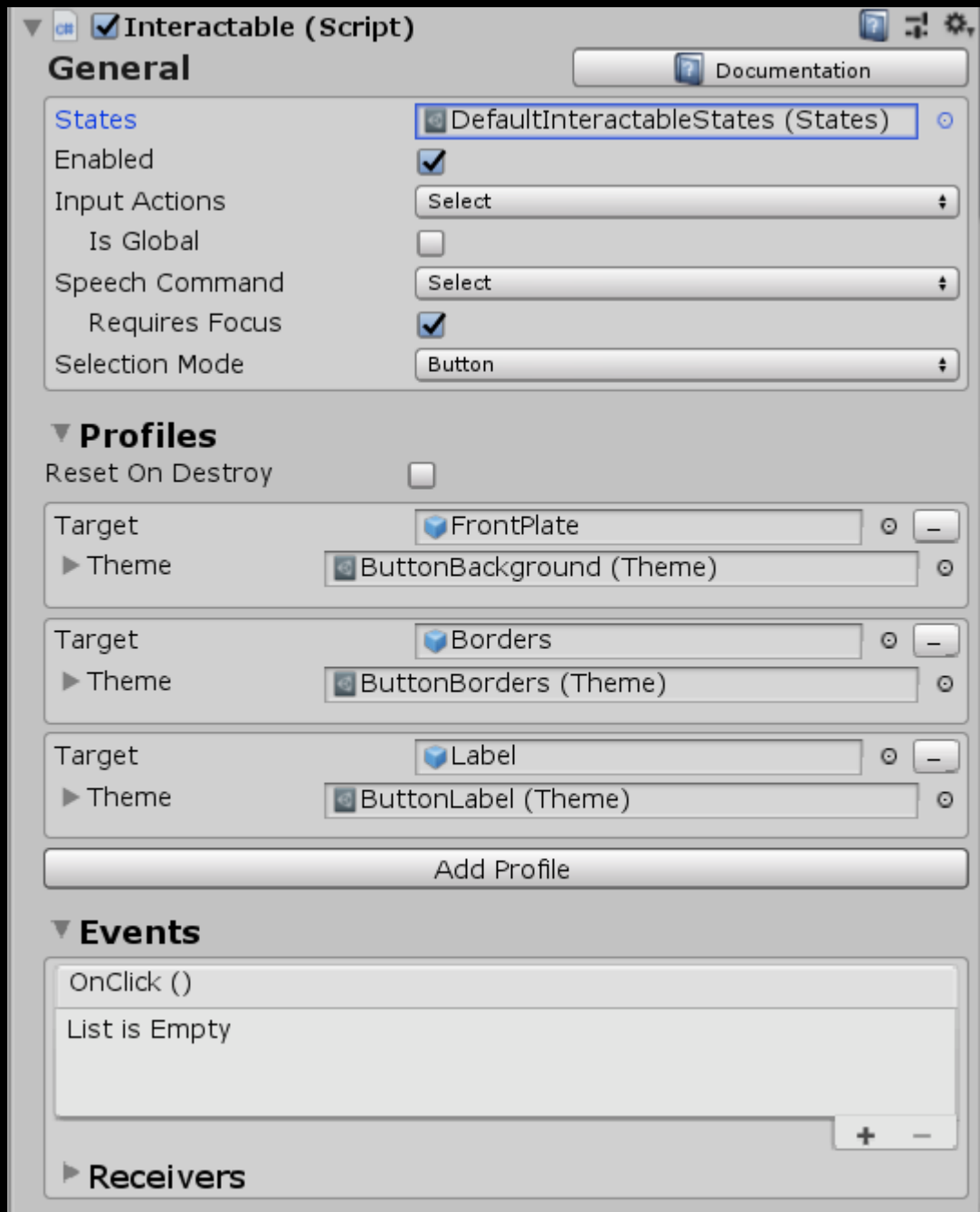
3

Physics Settings

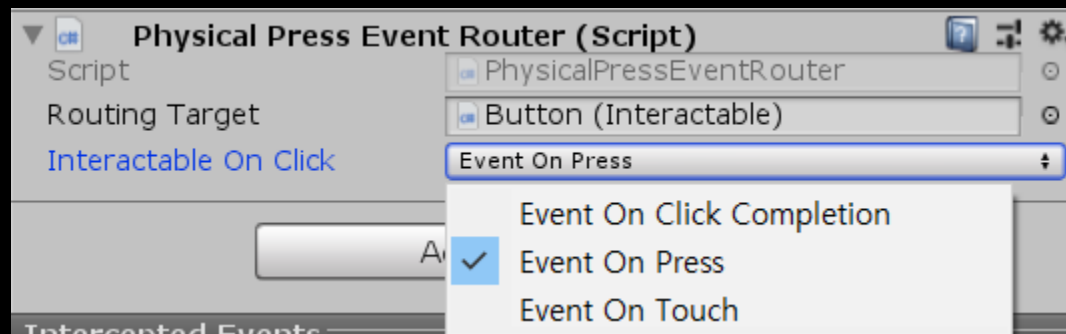




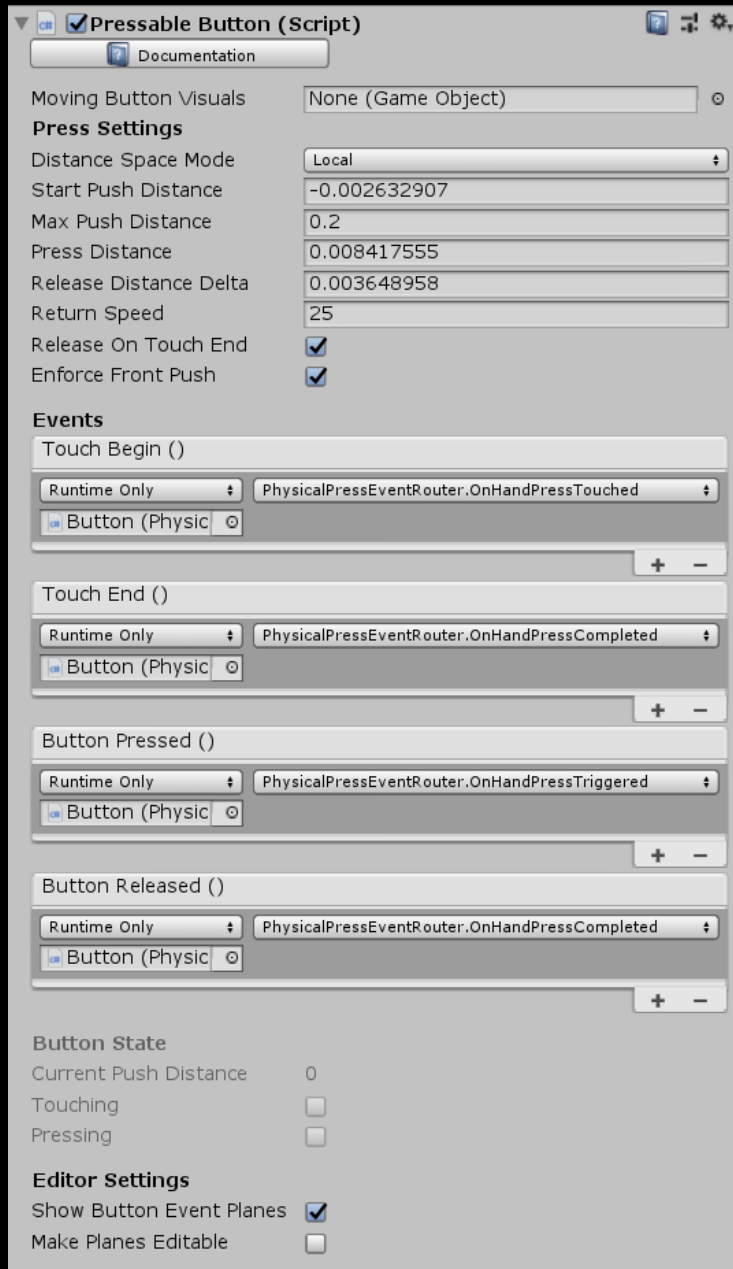
Button



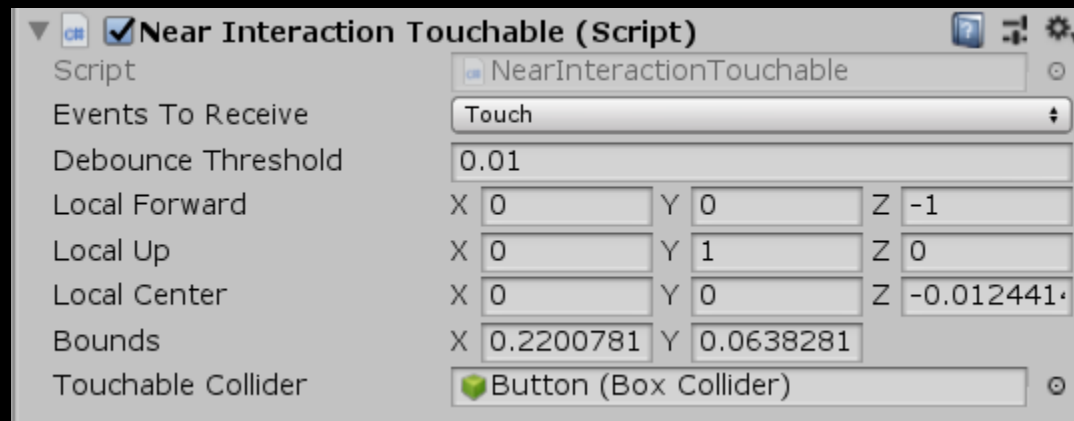
- Interactable
- Event 에 연결하면 버튼 클릭 시 해당 이벤트 실행



- Physical Press Event Router
- 손으로 버튼을 눌러 상호작용을 하면서 Interactable로 이벤트 전송 (Interactable On Click) 옵션에 따라 전송 타이밍이 달라집니다. 그러나 이벤트는 에어 탭, 핸드 레이 또는 눈 입력에 반응하지 않습니다.
- Event On Click Completion : 클릭 완료 된상태
- Event On Press : 클릭 시
- Event On Touch : 터치 시

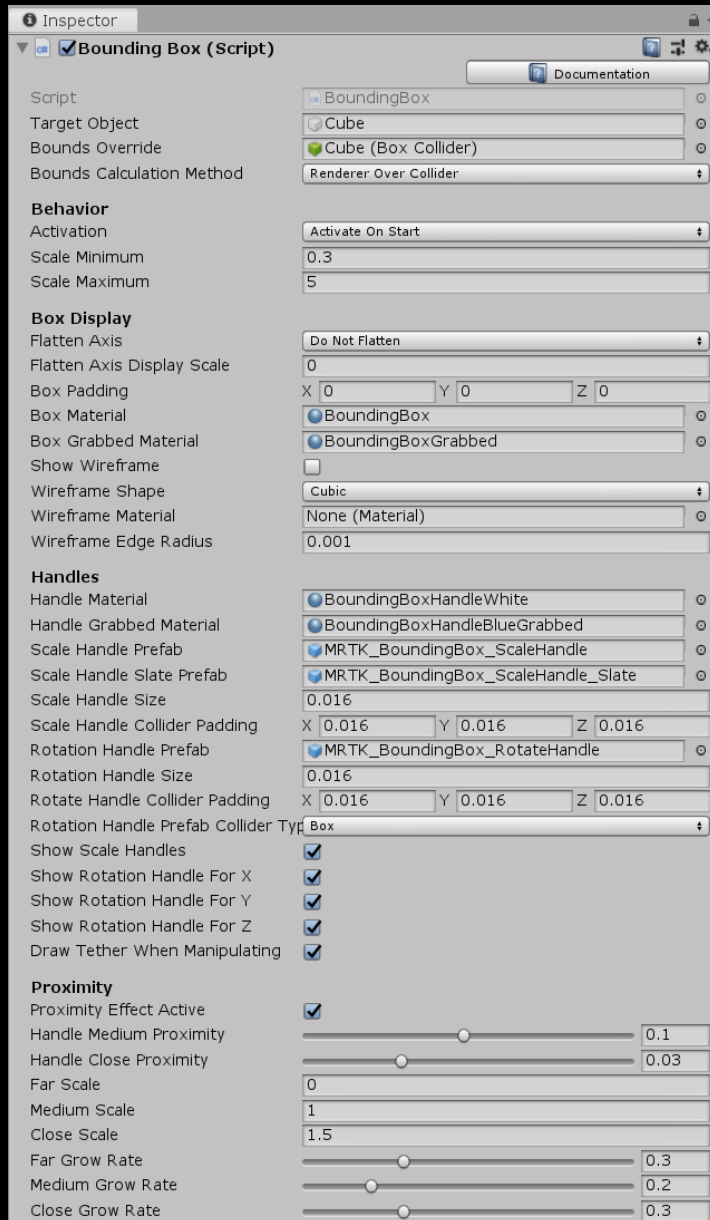


- Pressable button : 손으로 누르는 상호작용으로 버튼 기능을 조작하는 코드



- Near Interaction Touchable
- 관절이 있는 손 입력으로 모든 개체를 터치 할 수 있도록 만드는데 필요합니다.

Bounding Box



Target Object : Bounding Box 조작에 의해 변환된 객체

Bounds Override : 객체의 경계가 어디인지 알기 위해 객체의 Box Collider를 설정

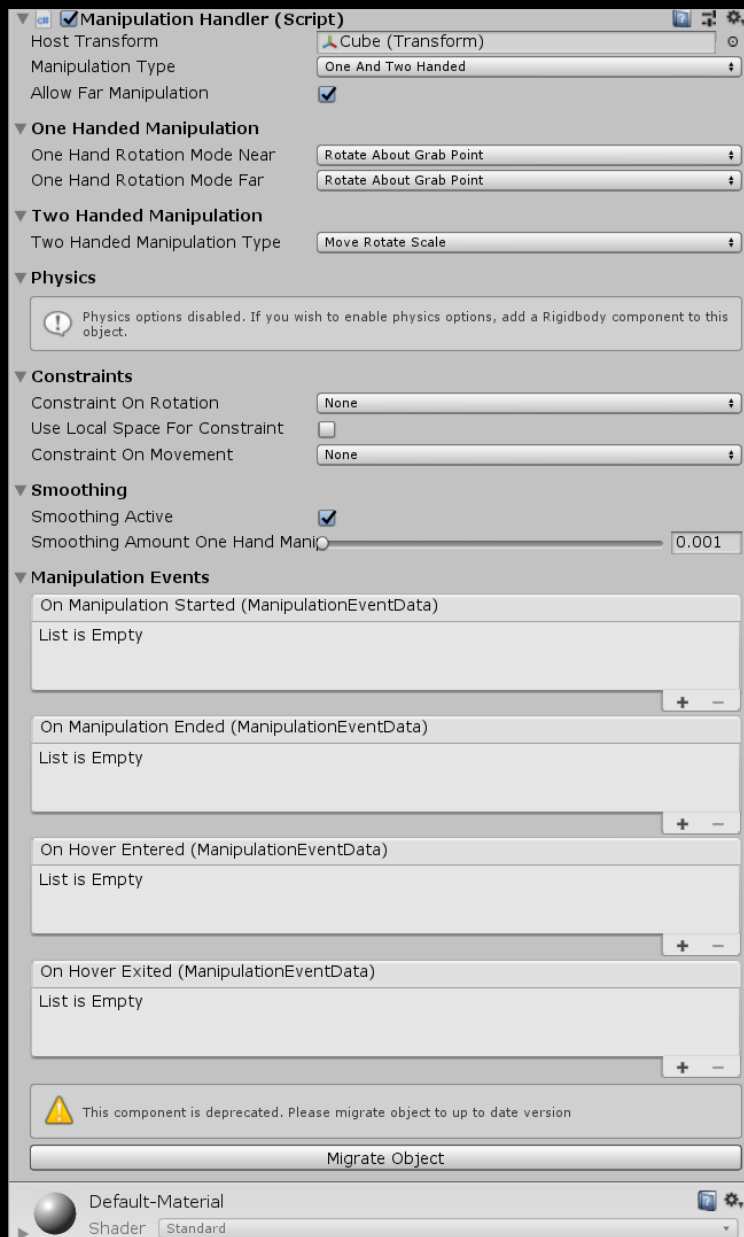
Activation Behavior : Bounding Box 인터페이스를 활성화 하기 위한 설정
start/proximity/pointer/manually

Box Display : 다양한 경계 상자 시각화 옵션

Handles : 손잡이 Style, material, prefab에 따라서 달라질 수 있음

Manipulation Handler

- ManipulationHandler는 객체가 1개 또는 두 손을 사용하여 이동하고 확장, 회전 가능합니다.



- Host Transform : 드래그 할 오브젝트의 transform
- Manipulation Type : 한 손 또는 두 손을 사용하여 어떻게 조작할 지 Type 설정
- Two Hand Manipulation Type : 두 손으로 조작할 시에 크기와 회전 값을 바꾸면서 이동하고 조작할 Type 설정
- Allow Far Manipulation : 포인터와 상호 작용을 사용하여 조작을 수행할 수 있는지 여부 지정
- One Hand Rotation Mode Near/Far : 물체가 가까이/원거리에서 잡을 때 회전할 값 설정
- One Hand rotation Mode Options : 한 손으로 물체를 잡을 때 물체가 회전하는 방법을 지정
- Constraints on Rotation : 객체가 상호작용 할 때 회전할 축을 지정

Solvers

- Solver는 물체의 위치 및 방향을 계산하는 기능을 합니다.
- 카메라를 기반으로 사용자 앞에서 맵도는 물체를 만들 수 있습니다.

