

## 一、文件

- (1)、【Dist】文件夹-----支持 Python3 的通用版本软件包
- (2)、【Script】文件夹-----可执行脚本（SDK 数据接收验证；客户端接收程序，修改连接服务器 IP，例如 10.1.1.198），双击运行。
- (3)、vcredist\_x64.exe-----VS2019 运行库，若运行报错丢失 msucr140.dll，双击安装即可

## 二、Python 运行环境配置

- (1) 安装 Python3 64 位，URL: Python (<http://python.org/download/>)
- (2) 安装测试 Nokov 模块
  - 1) 进入 Dist 目录，根据指导进行如下操作，下面以 windows x64 位为例，Linux x64 同理
    - a) 安装软件包 `pip install nokovpy-3.0.1-py3-none-any.whl`
  - 2) 测试模块，进入 Script 目录
    - 1) 运行 `python Nokov_SDK_Client.py`，根据需要修改待连接的 XINGYING 的 IP 地址，例如  
  
`python Nokov_SDK_Client.py -s 10.1.1.198`
    - 2) 使用 Python 解释器，键入相关 python 命令，参见 Python 包安装路径下的 `nokovsdk.py` 中的函数定义与注释，例如 `C:\Users\Administrator\pyenv\python-win\versions\3.9.6\Lib\site-packages\nokov\nokovsdk.py`，也可参照 `Nokov_SDK_Client.py` 脚本

## 三、操作流程（SDK 数据接收验证）

(1)、设置电脑 IP 为 10.1.1.198，子网掩码为 255.255.255.0。关闭防火墙和网络拦截软件。

(2)、以管理员的方式运行 NOKOV 动捕软件。

(3)、勾选菜单栏=》工具=》设置=》SDK Enabled。

(4)、设置菜单栏=》工具=》设置=》NIC Address 为 “10.1.1.198”。

(5)、实时模式下，点击运行；

或者，后处理模式下，播放数据。

(6)、根据说明配置好 Python 运行环境后，双击运行 Nokov\_SDK\_Client.py 脚本，即可接收到 SDK 数据。

注意：在后处理模式下，需要先关闭客户端接收程序，才能切换动捕数据。

### 三、数据说明

(1)、坐标系为右手坐标系

(2)、对于 Markerset 中已经定义的 Marker，由于软件操作问题、Marker 遮挡等原因，造成丢点或识别不到的情况，X、Y、Z 坐标值会填充为 9999999.000000

(3)、Skeleton Builder 方式建立的骨骼，在骨骼运动过程中，Rx、Ry、Rz 可能超过 360 度。例如：旋转两圈，对应旋转角度为 720 度

(4)、欧拉角旋转顺序，见 Markerset Properties =》Rotation Order，默认旋转顺序为 ZYX

(5)、骨骼轴朝向，见 Markerset Properties =》Bone Axis，默认骨骼轴朝向 Y 轴正方向

(6)、骨骼六个自由度信息，为骨骼相对于父段骨骼的平移和旋转。创建 Markerset 时，

定义的骨骼默认相对于大地坐标系