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msvcr140.dll，双击安装即可

1. 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

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

1. 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\pyenv-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