Rokid Glass SDK Windows 集成指南

支持环境

系统版本: windows 10 32 bit/64 bit

编译环境: Virtual Stdio 2019

文件描述

1、RokidGlassDemo 测试工程示例,基于 Virtual 2019 开发。

 2、x86
 32bit 库文件目录

 3、X64
 64bit 库文件目录

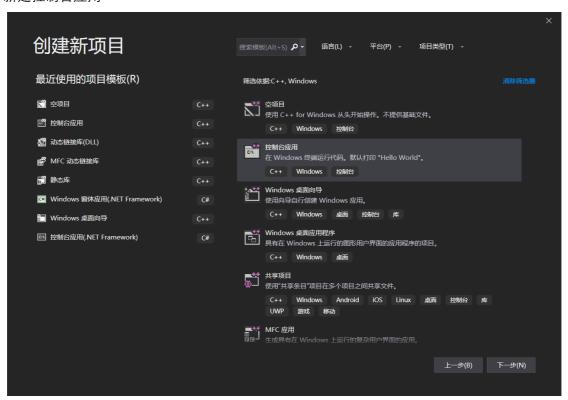
4、RokidGlassSDK.dll dll 库文件,运行时需要使用

5、RokidGlassSDK.lib 链接文件,编译时需要导入到工程

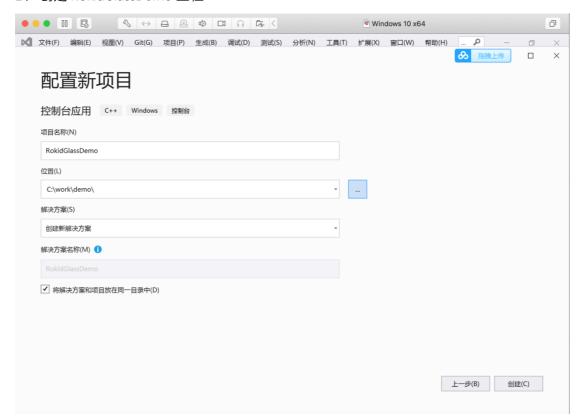
6、Glass.h SDK 头文件,导入必要的函数和结构体

集成步骤

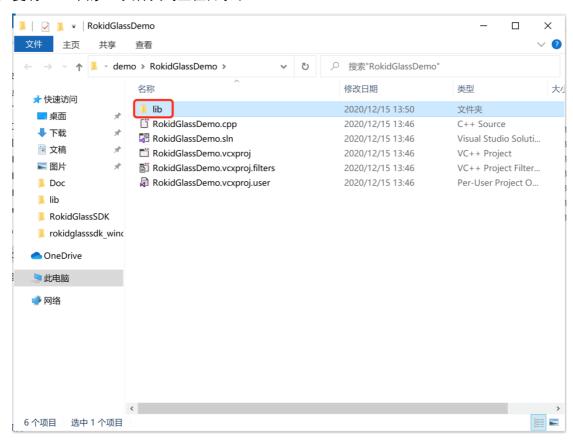
1、新建控制台应用



2、创建 RokidGlassDemo 工程

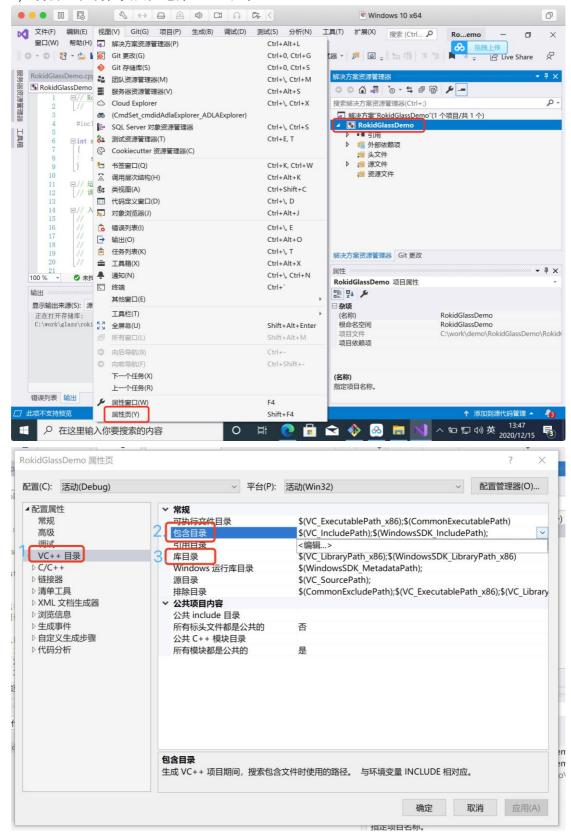


3、复制 SDK 中的 lib 文件夹到工程目录下



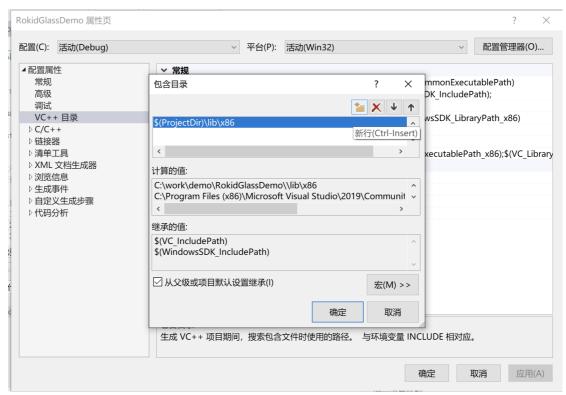
4、添加引用和头文件路径\

1) 打开工程属性页面,选择 VC++目录

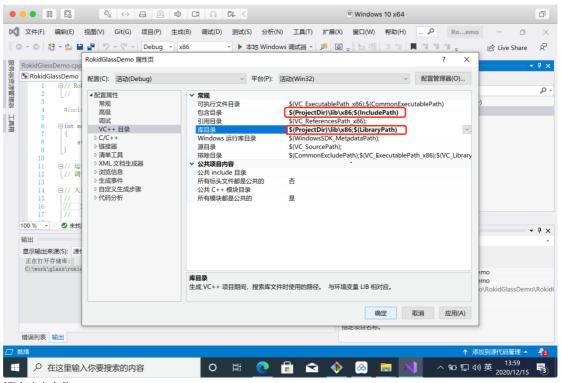


2) 根据工程属性选择包含目录,根据提示添加 lib 路径到工程中,如果工程是 win32,则添加 lib\x86. 如果工程是 x64,请添加 lib\x64. 【NOTE:设置相对路径,可以加入项

目宏\$(ProjectDir)】



3) 分别添加头文件和库文件路径,添加完成后如下图:



5、添加测试代码

```
nssDemo (全局范围)

□ // RokidGlassDemo.cpp: 此文件包含 "main" 函数。程序执行将在此处开始并结束。
♣ RokidGlassDemo
                                                              → 🔍 main()
       8
9
10
11
12
13
14
15
16
17
18
19
20
21
22
            quaternion[2], quaternion[3]);
          std::cout << "Hello World!\n"
          static GlassEvent EventCallback = { 0 };
GlassHandle glass;
EventCallback.onRotationVectorEvent;
         glass = GlassInitial(&EventCallback);
if (!glass) {
            return -1;
#include <iostream>
#include <glass.h>
#pragma comment(lib, "RokidGlassSDK.lib")
/*Glass 上报事件的回调函数*/
void onRotationVectorEvent(unsigned long timeStamp, float* quaternion) {
 printf("Rotation Vector:%.08f %.08f %.08f %.08f\r\n", quaternion[0], quaternion[1],
quaternion[2], quaternion[3]);
}
int main()
    std::cout << "Hello World!\n";</pre>
 static GlassEvent EventCallback = {0};
 GlassHandle glass;
 EventCallback.onRotationVectorEvent = onRotationVectorEvent;
 glass = GlassInitial(&EventCallback);
 if (!glass) {
  printf("Unable Initial glass!");
  return -1;
 }
 while (true) {
  printf("try to open glass...");
  if (GlassOpen(glass) == true)
   break;
  Sleep(1000);
```

```
printf("open glass sucess!\n");
GlassWaitEvent(glass);

GlassClose(glass);

// 运行程序: Ctrl + F5 或调试 > "开始执行(不调试)"菜单

// 调试程序: F5 或调试 > "开始调试"菜单

// 入门使用技巧:

// 1. 使用解决方案资源管理器窗口添加/管理文件

// 2. 使用团队资源管理器窗口连接到源代码管理

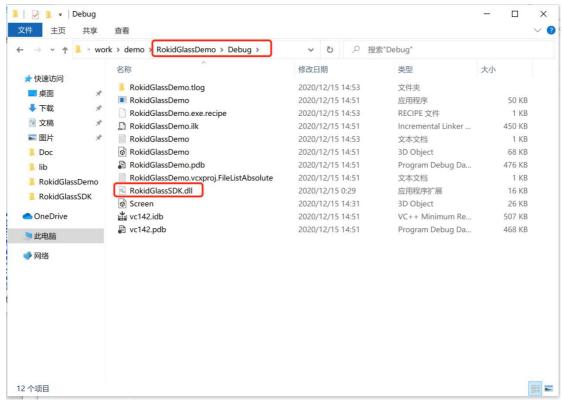
// 3. 使用输出窗口查看生成输出和其他消息

// 4. 使用错误列表窗口查看错误

// 5. 转到"项目">"添加新项"以创建新的代码文件,或转到"项目">"添加现有项"以将现有代码文件添加到项目

// 6. 将来,若要再次打开此项目,请转到"文件">"打开">"项目"并选择 .sln 文件
```

6、根据工程属性拷贝对应的 RokidGlassSDK.dll 文件到目标运行目录 若工程是 win32 平台,请拷贝 x86 目录下的 RokidGlassSDK.dll,若工程是 x64 平台,请 拷贝 x64 目录下的 RokidGlassSDK.dll。



7、编译运行,运行结果如下图所示。

常见问题汇总

- 1、找不到 glass.h 或者 RokidGlassSKD.lib 未能正确添加头文件目录或者库文件目录,请检查设置属性中的配置和当前编译配 置是否相同。(常见配置属性页是 x64/release,编译却选择的设置的 x86/debug)
- 2、系统找不到 RokidGlassSDK.dll 请手工拷贝 RokidGlassSDK.dll 到 exe 文件所在的目录
- 3、运行提示"unable to open device"
 - 1、请检查眼镜与电脑之间的连接
 - 2、请检查电脑中是否还有一其他程序调用 sdk