



STEAM VR™

Tracking 培训



STEAM® VR
Tracking 培训

定位问题故障排除

启动

- JSON 错误会阻止启动
- 使用已知良好的渲染模型进行测试！
- 如果对象不启动，查看日志文件获取详细信息
 - `C:\Program Files (x86)\Steam\logs\vrserver.txt`
 - 还可尝试以下命令...
 - `tail -f C:\Program Files (x86)\Steam\logs\vrserver.txt`
- 光学传感器错误
 - `Insufficient samples for a bootstrap pose`
 - `Can't start tracking: Not enough contiguous samples for a bootstrap pose`

启动（续）

- IMU 错误
- 如果在 JSON 中错误地配置了 IMU，对象不会启动
 - Resetting tracking: IMU misalignment unreasonably large
- 通过更改设置，测试不使用 IMU 的光学启动和定位
 - C:\Program Files (x86)\Steam\config\steamvr.vrsettings
 - 将以下内容添加到 SteamVR™ 设置文件...（不是 JSON 文件）

```
"driver_lighthouse" : {  
    "disableimu" : true  
}
```

启动（续）

- 有时对象将仅在特定姿势下启动或会随机地失去定位（看似如此）。
- 仔细检查 JSON 文件
 - 所有传感器的通道数是否正确？
 - 所有传感器的法线是否正确？
 - 所有传感器的位置是否正确？
 - 对象是否已经过光学校准？

定位

- 有时对象会在 VR 中晃动
- 是否记得启用 IMU?
- 对象是否已校准?
- 核实问题是否出在 HMD 上
 - 与已知良好对象的进行对比
- 核实是否定位器出现问题
 - 是整个世界都在晃动还是只是对象在晃动?
- 尝试定位静态姿势
 - 将对象放在桌上或地上
 - 对象是否有漂移?

定位光学

- 检查尽可能多的不同姿势
- 使对象静止不动也是一种姿势
- 如果强制使对象依赖于 IMU 时，它会开始漂移

让我们打破定位！

- 去除传感器（通过模拟进行验证）
 - 从 JSON 文件中移除传感器，以创建问题区域
 - 将无法启动的姿势
 - 具有严重旋转误差的姿势
 - 具有严重平移误差的姿势
- 更改传感器方位值（通过可视化进行验证）
 - 通道图：重新分配传感器
 - 通道图：交换两个传感器
 - 法线：将一个或多个传感器内外翻转
 - 法线：将单位向量归零
 - 位置：更改传感器位置
 - 位置：对多个传感器进行细微改动
- IMU（进行可视化验证）
 - 按各种量级更改位置
 - 以不同的方式打破方位

完成...

- 将校准的 JSON 上传到对象！