





定义传感器布置

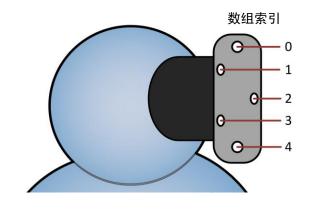


回顾练习

在对象上生成 32 个传感器: 070_Defining_sensor_placement generate_exercise

JSON 文件

- 每个对象均包含一个描述自身的 .json 文件
- 传感器位置和法线属于一个主要分量
- "modelPoints"
 - 相对于各个传感器中心的坐标数组
 - 各个传感器的 [X, Y, Z]
- "modelNormals"
 - 单位向量的数组,垂直于各个传感器的正面
 - [X 分量, Y 分量, Z 分量]
- "channelMap"
 - FPGA 输入通道 ID (0 31) 的数组

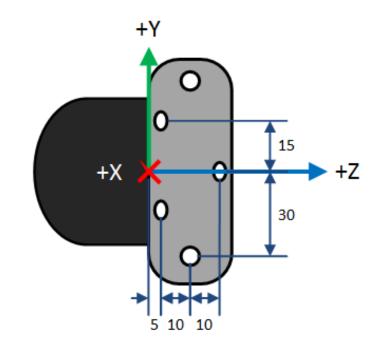




模型点

- 各个传感器的 [X, Y, Z] 坐标
- 单位为米!

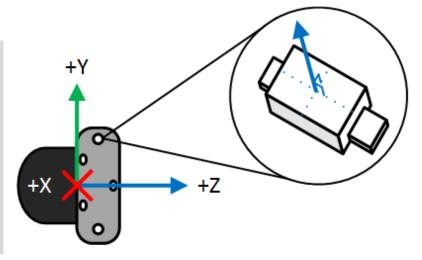
```
"modelPoints" : [
    [ -0.055, 0.030, 0.015 ],
    [ -0.050, 0.015, 0.005 ],
    [ -0.050, 0.0, 0.025 ],
    [ -0.050, -0.015, 0.005 ],
    [ -0.055, -0.030, 0.015 ]
```



模型法线

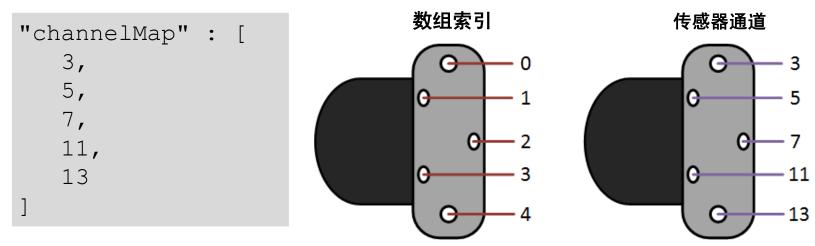
- 三维的单位向量
- 量级必须为 1!

```
"modelNormals" : [
    [ -0.7071, 0.7071, 0.0 ],
    [ -0.7071, 0.0, -0.7071 ],
    [ -0.7071, 0.0, 0.7071 ],
    [ -0.7071, 0.0, -0.7071 ],
    [ -0.7071, -0.7071, 0.0 ]
```



通道映射图

- FPGA 的输入通道
 - 由示意图和 FPGA 配置定义
- 数组索引通过所有三个数组来辨别各个传感器
 - "modelNormals" \ "modelPoints" \ "channelMap"



编写 JSON 文件

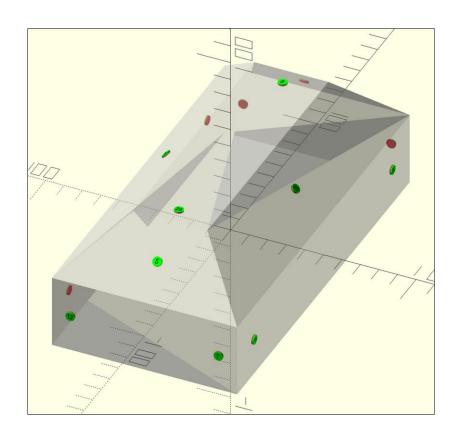
• 所有内容都用括号括起来,并用逗号分隔

```
"channelMap" : [...],
"modelNormals" : [...],
"modelPoints" : [...]
```

- 看看模拟目录中的一个例子
- 是时候编写自己的文件了!

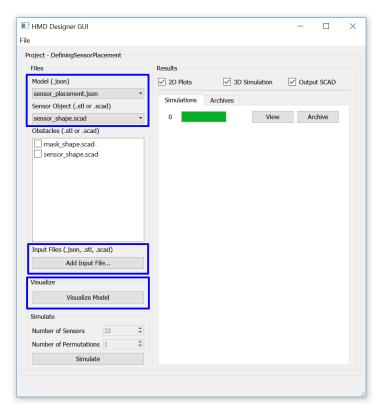
可视化 JSON 文件

- HMD Designer GUI 包括一个 JSON 可视化工具
- 对象以透明的形式显示
- 根据 JSON 文件布置传感器
- 绿色表示传感器的正面
- 红色表示传感器的背面
- 通道编号写在正面上



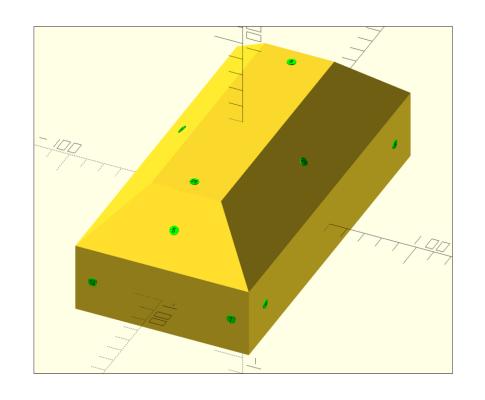
配置 HMD Designer GUI 以可视化

- 添加 JSON 文件
- 添加传感器对象文件
- 选择 JSON 文件
 - 而非"生成"
- 选择传感器对象文件
- 单击: 可视化模型



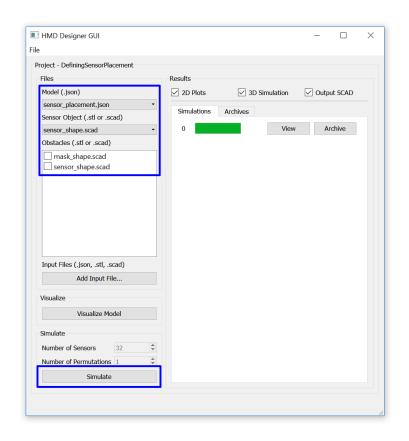
JSON 传感器布置练习

- 打开 070_defining_sensor_ placement\json_exercise 中的 example.scad
- 编写一个 JSON 文件以描述所显示的传感器布置
 - sensor_placement.json
 - sensor_shape.scad
- 通道编号写在传感器上
- 执行可视化,以验证布置



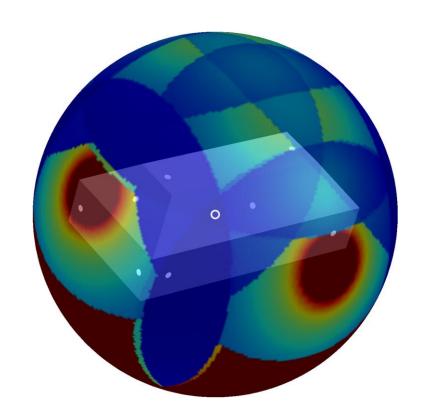
模拟 JSON 文件

- HMD Designer 可以模拟给定的 JSON 文件
- 选择
 - o JSON 文件
 - 传感器对象
 - 障碍物
- 单击: 模拟
- 生成需要一定的时间,模拟则 很快!



改进传感器布置

- 如何改进此布置?
 - 移动传感器?
 - 调整传感器朝向?
 - 添加传感器?
- 将当前结果归档
- 创建 JSON 文件的副本
- 对新 JSON 文件进行更新并模 拟



记住实际情况!

- 在 VR 中,手和手臂都不是存在的
 - 但在现实中它们是存在的!
 - 少于 32 个传感器也许能实现良好的模拟效果
 - 可是,当用户握住对象时,会发生什么情况?
 - 添加更多传感器可缓解此问题
 - 模拟障碍物以了解确切的情况!