



STEAM VR™

Tracking 培训



STEAM® VR
Tracking 培训

对象原型设计

机械考虑因素

- 设计初始模型以充分利用快速成型技术
 - FDM
 - SLA
- 各形状仅需在正确位置和方位布置传感器
 - 无传感器覆盖
 - 容纳 Chicklet 传感器板
 - 粗略安装 HDK PCB
- 安装在外壳内时，避免阴影效应
 - 无遮盖传感器周围的侧壁可能阻挡信号
 - 在侧壁上开槽，使传感器的视角毫无阻碍

HDK 硬件

- 传感器板 “Chicklets” x 40

- WLCSP 组件要小心轻放

- 核心模块

- EVM 应用板

- 传感器分接板

- 32 个周边传感器连接
- 32 个北向传感器连接

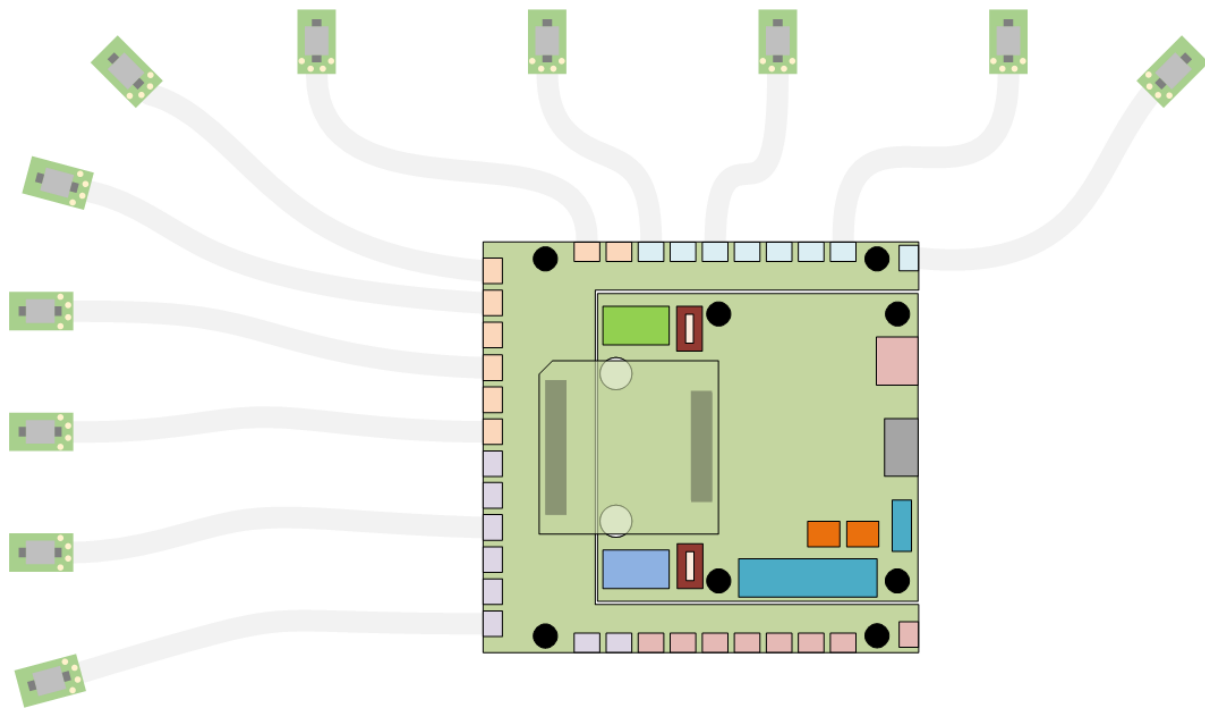
- 触控板控制器板

- 配件

- 传感器 FFC
- 电池
- 天线
- 触控板
- 适配器

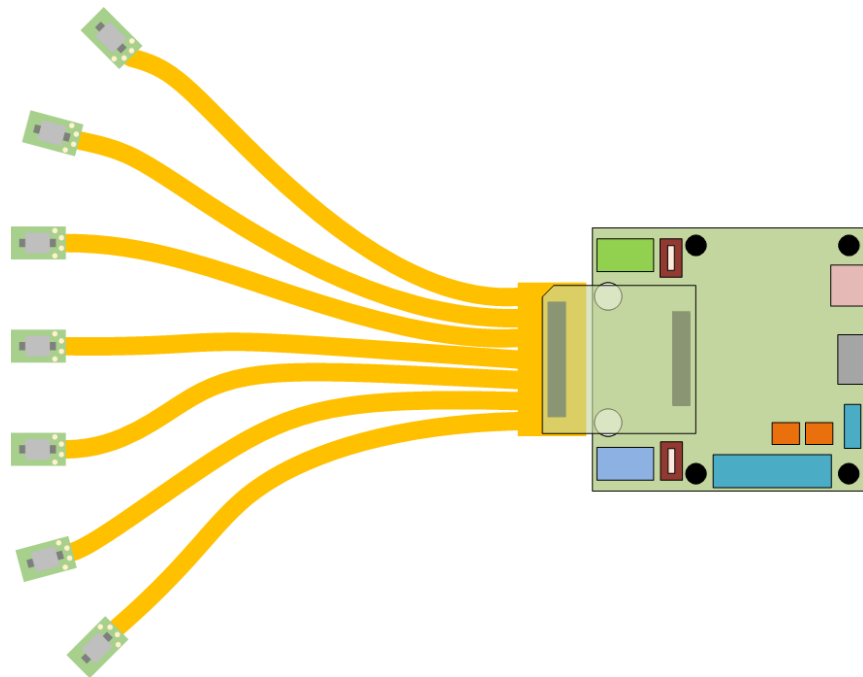
原型：选项 A

- 仅使用 HDK 硬件



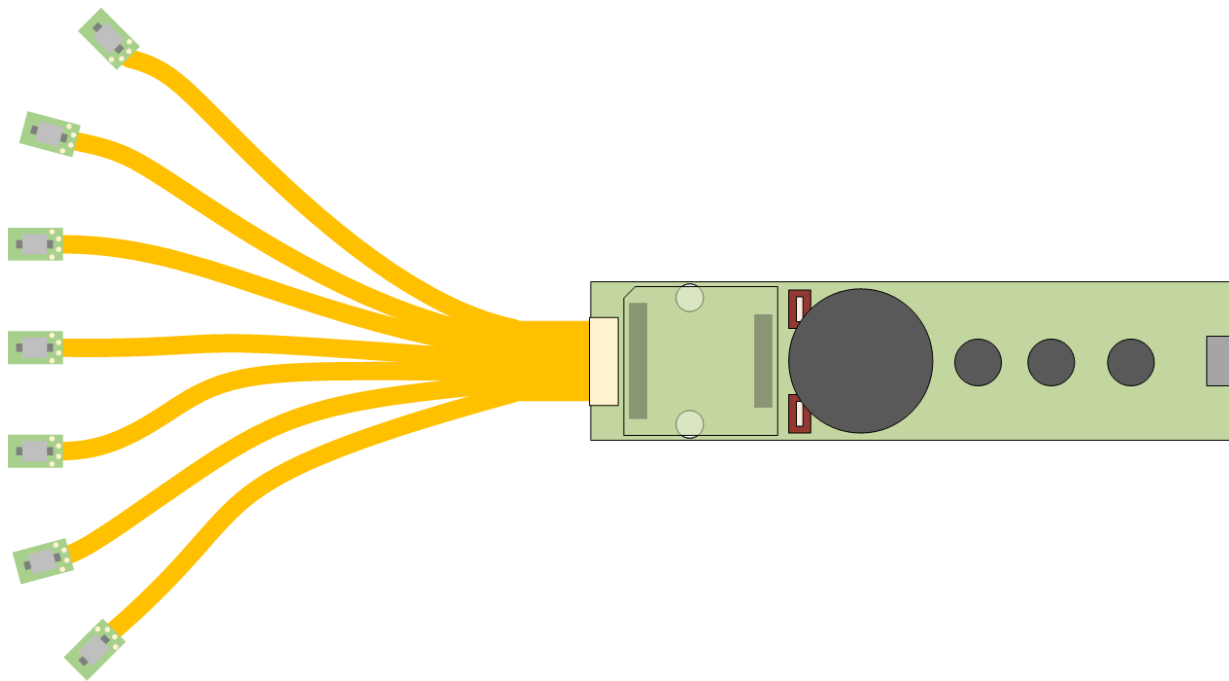
原型：选项 B

- 替换传感器接出板



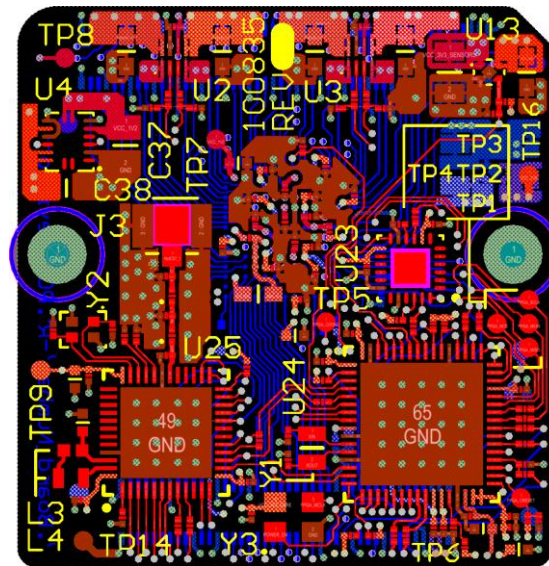
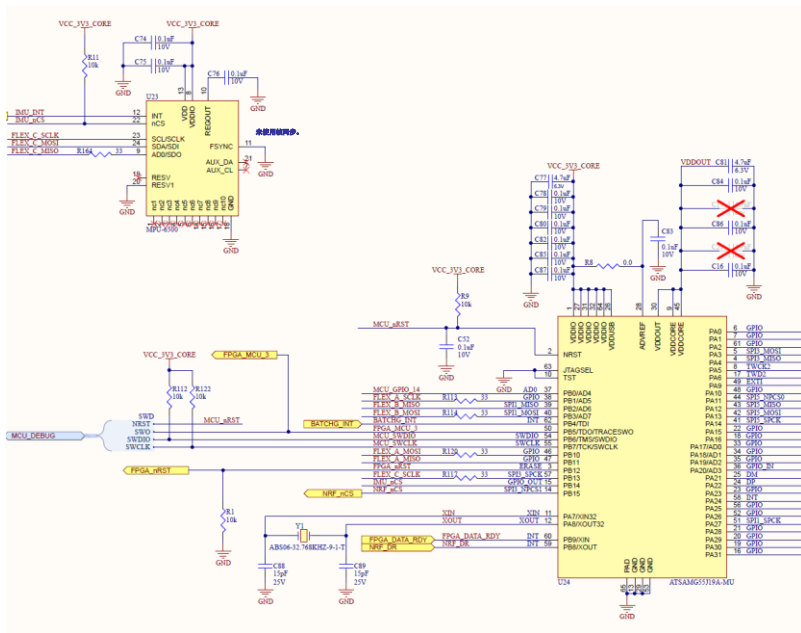
原型：选项 C

- 新应用板，重复使用核心模块



原型：选项 D

- 基于 HDK 设计文件的全新设计



双目显示屏的开发

- 使用参考对象将定位功能添加到双目显示屏
 - 将“device_type”更改为“hmd”
 - 调整“head”变量
 - 设置显示参数
 - 添加必要的光学校准数据

从简单开始

选择一个简单的形状和最低数量的传感器试试看！