

# Hi5-2 交互 SDK 用户手册

## ——Pico Neo3

### 目录

一、	Unity VR 基础环境配置 .....	2
二、	Hi5_2 交互 SDK 安装 .....	6
三、	Hi5_2 交互 SDK 应用 .....	6
1.	工程设置 .....	6
2.	场景设置 .....	8
3.	物体设置 .....	9
4.	按钮设置 .....	12
四、	相关接口 .....	13
1.	手相关接口 .....	13
2.	手事件接口 .....	14
3.	交互物体接口 .....	16
4.	按钮接口 .....	18

# 一、 Unity VR 基础环境配置

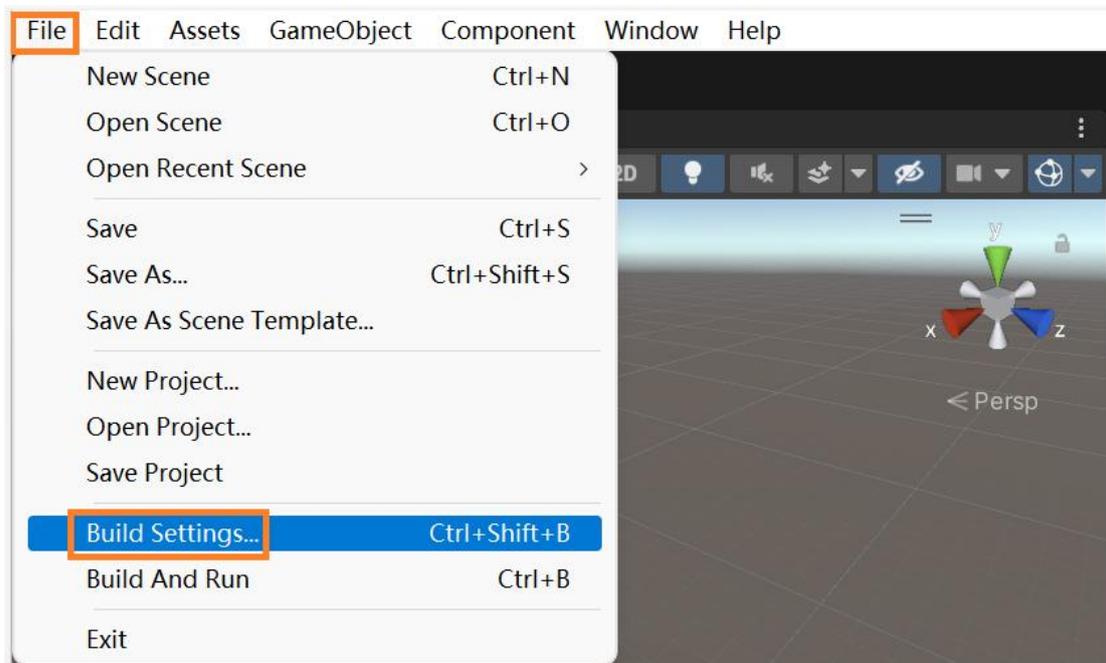
建议使用 Unity 2019.x/2020.x/2021.x LTS 版本新建工程，目前只支持 Pico Neo3 ，不支持 Pico Neo2， Unity 2022 版本正在适配中。

## 1. 插件下载

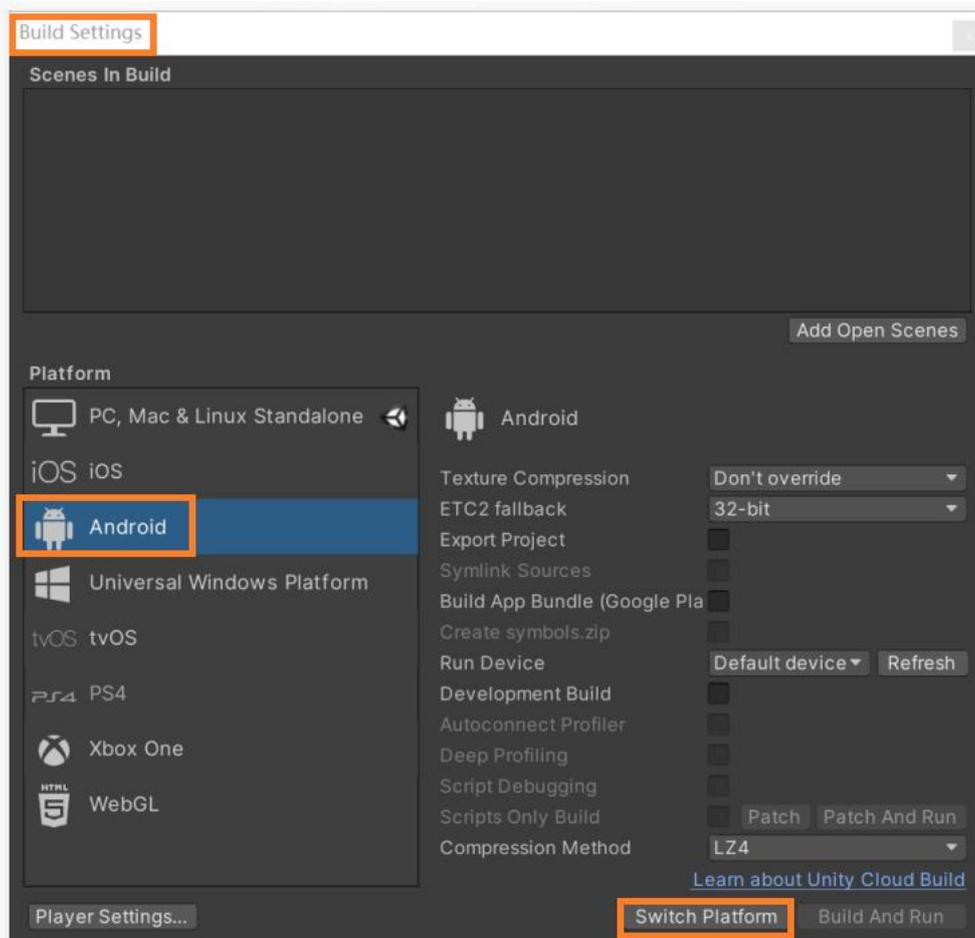
到 Pico 官网 <https://developer.pico-interactive.com/sdk> 下载最新版本 Unity XR SDK  
pico vr unity 快速开发文档 <https://developer.pico-interactive.com/document/doc>

## 2. 插件安装

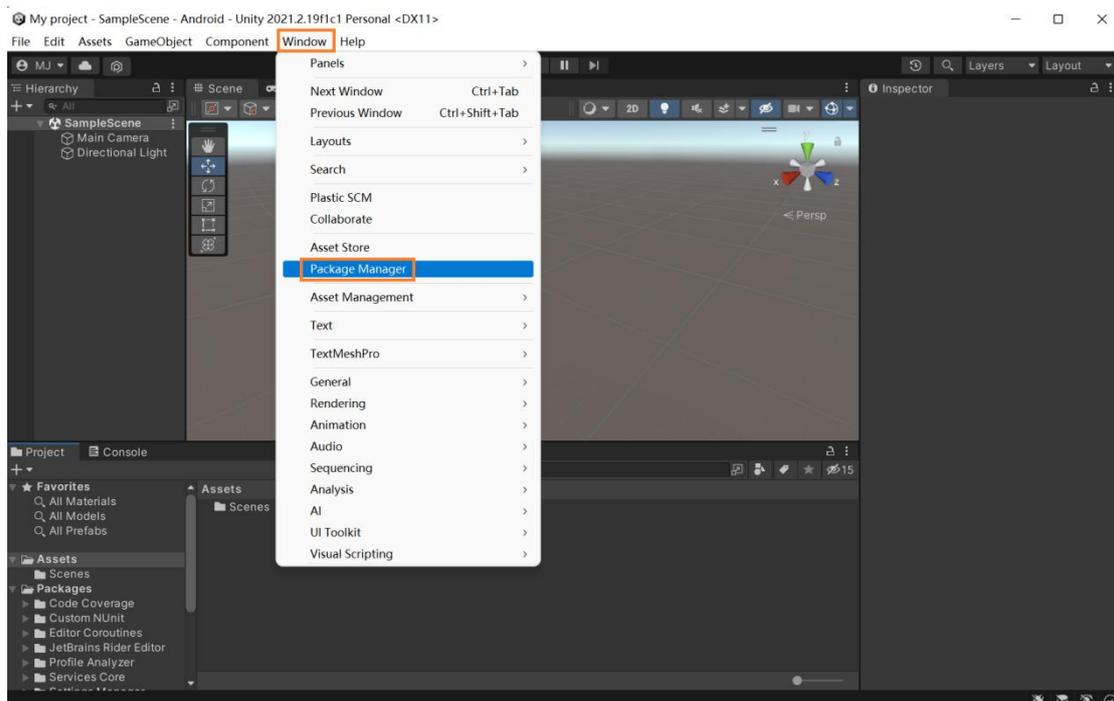
- 1) 解压 SDK 文件 Pico UnityXR SDK v2.0.5.zip
- 2) 新建或打开 Unity 工程，切换到 Android 平台，点击 File -> Build Settings



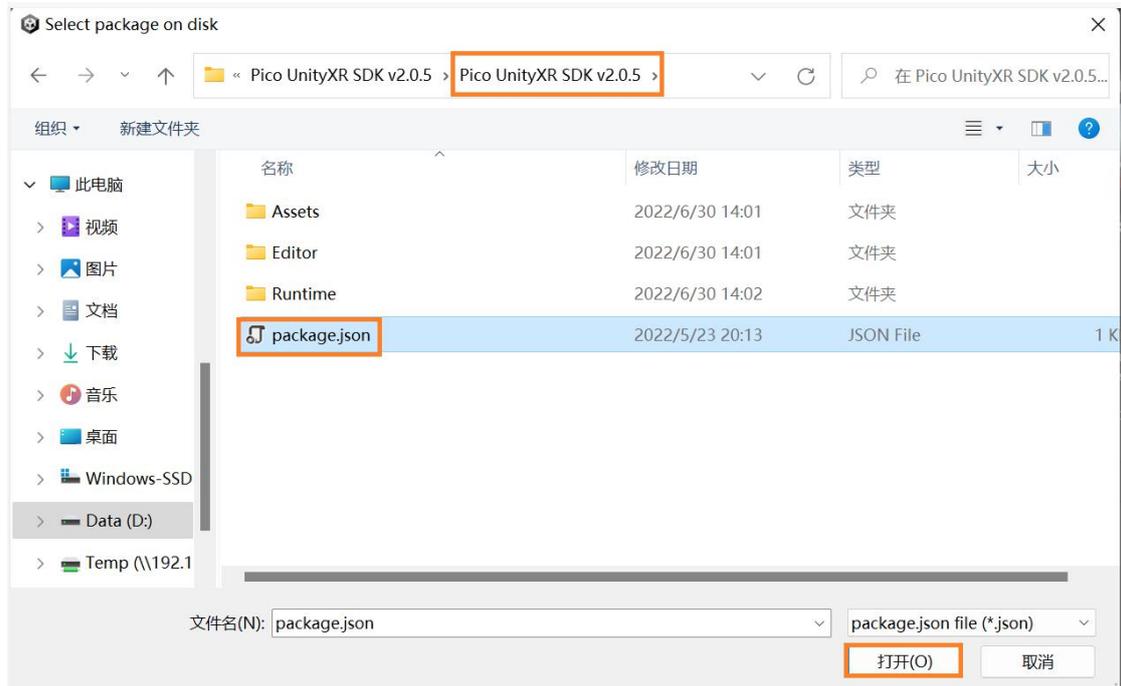
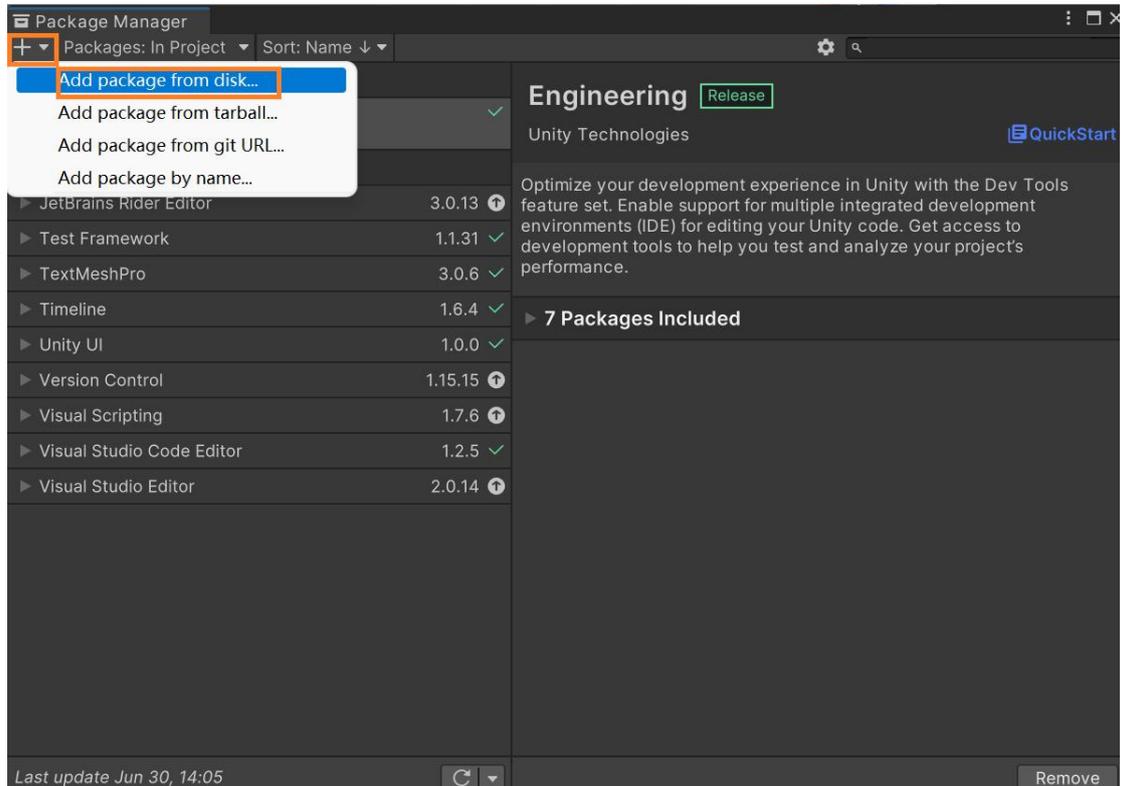
Build Settings 窗口中选择 Android 平台，然后点击 Switch Platform 按钮



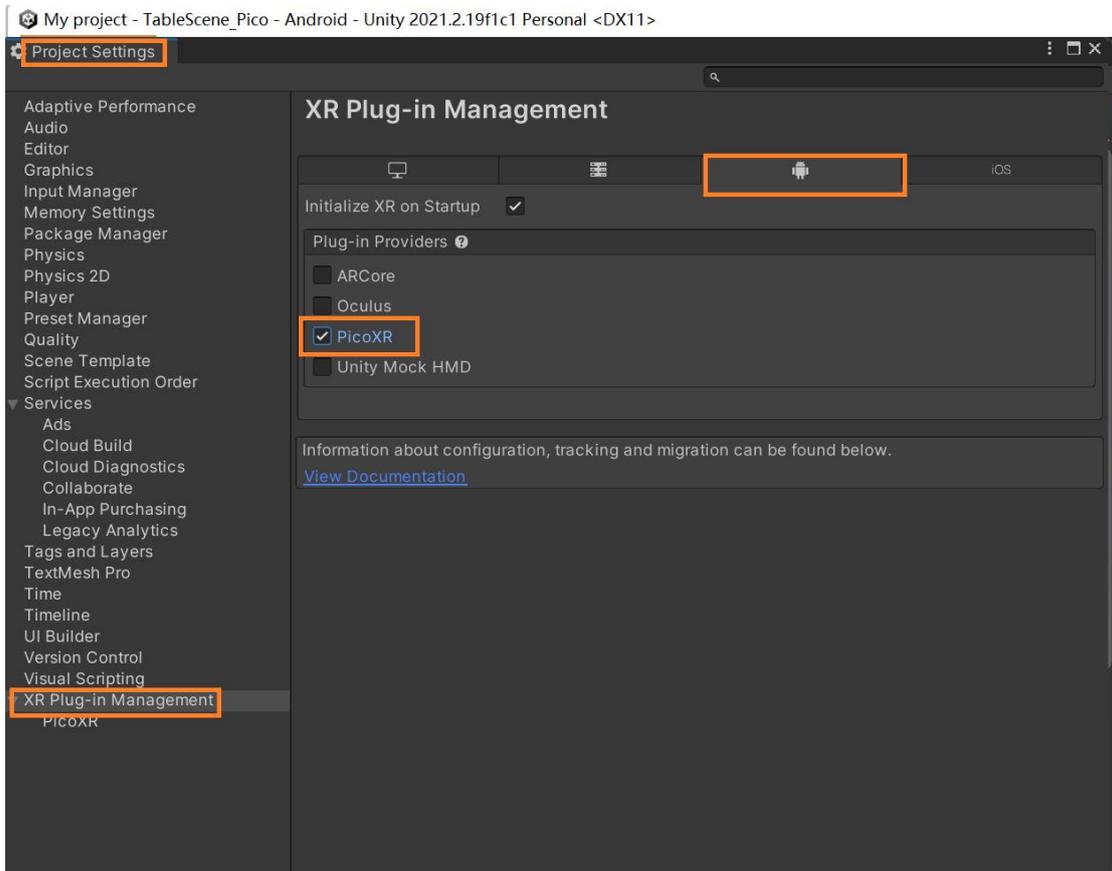
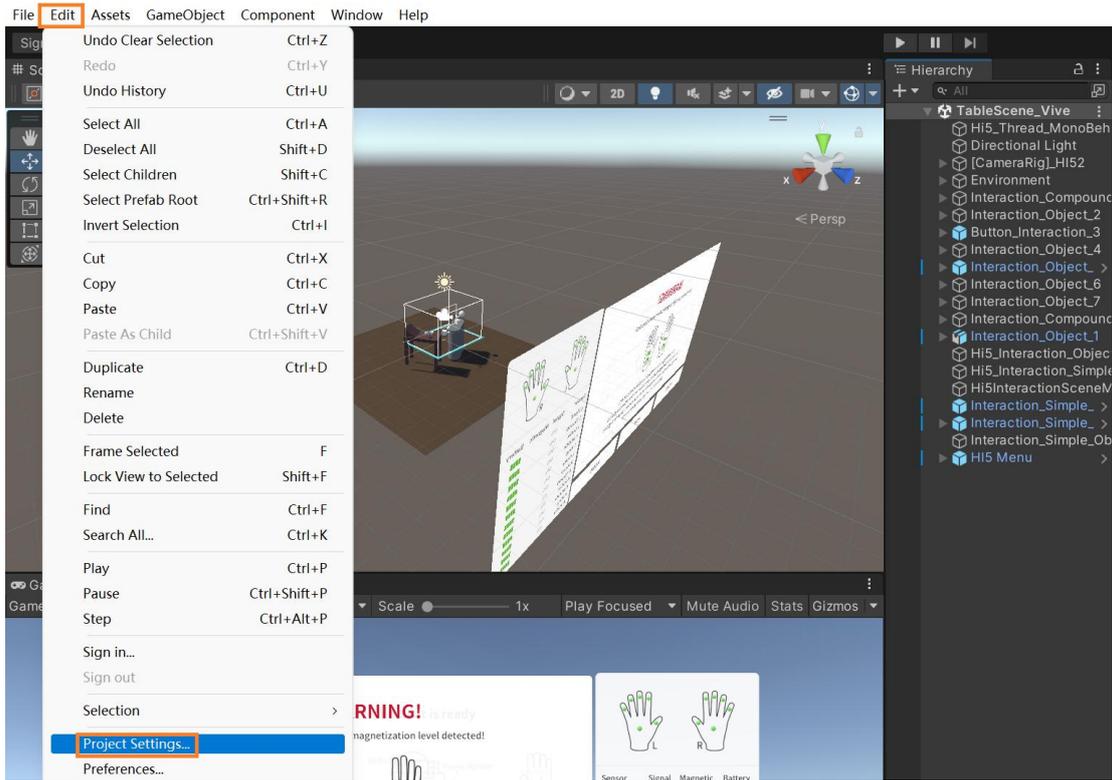
- 3) 点击 Windows -> Package Manager 打开 Package Manager 窗口, 导入 Pico Unity XR SDK, 如图所示:



Package Manager ->Add package from disk... ,导入 package.json 文件,如图所示:



4) 导入成功后点击 Edit ->Project Settings, 应用 PicoXR 插件, 如图所示:



## 二、 Hi5\_2 交互 SDK 安装

Unity VR 环境配置完成后，先安装 Hi5-2 SDK，再安装交互 SDK。

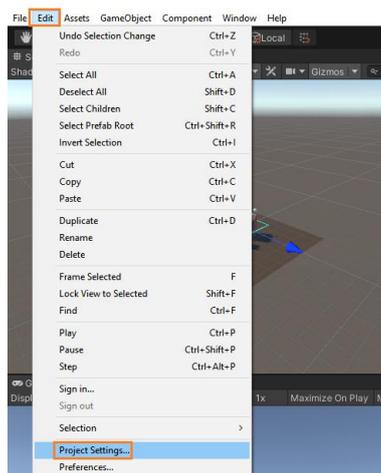
1) 先导入 Hi5-2 SDK：**Hi5\_2\_Package\_Pico.unitypackage**

2) 再导入交互 SDK：**Hi5\_2\_Interaction\_Pico.unitypackage**

## 三、 Hi5\_2 交互 SDK 应用

### 1. 工程设置

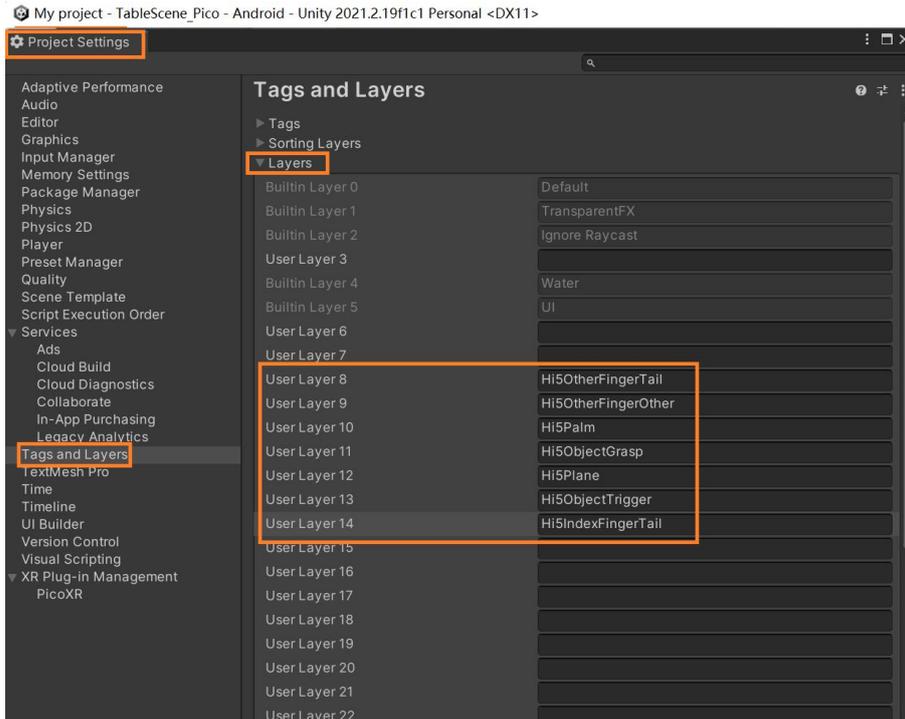
点击 Edit -> Project Settings 打开工程设置窗口，如图所示：



### 1.1 设置 Tags and Layers

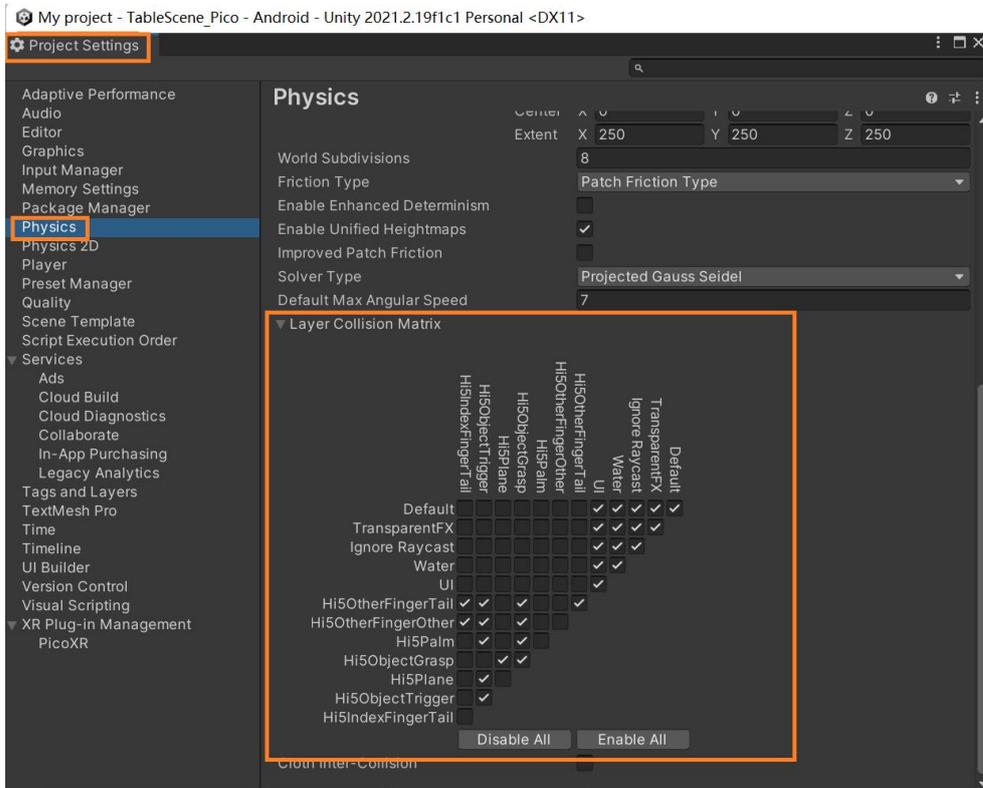
如图所示：

Layer 8	Hi5OtherFingerTail
Layer 9	Hi5OtherFingerOther
Layer 10	Hi5Palm
Layer 11	Hi5ObjectGrasp
Layer 12	Hi5Plane
Layer 13	Hi5ObjectTrigger
Layer 14	Hi5IndexFingerTail



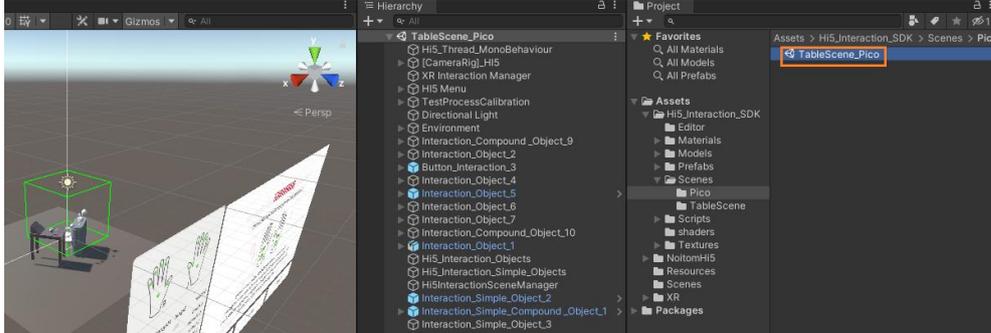
## 1.2 设置 Physics

如图所示:



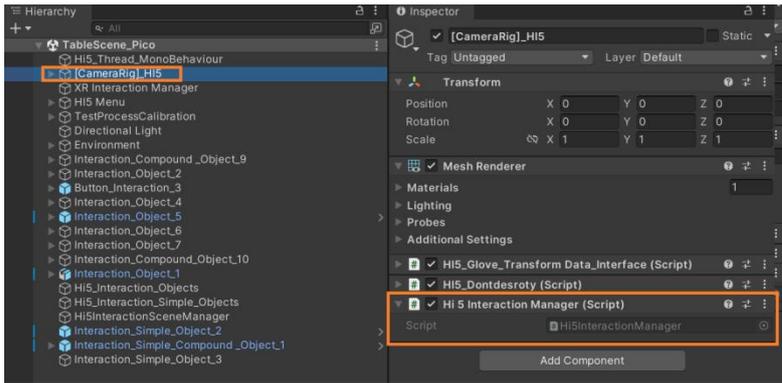
## 2. 场景设置

打开示例场景 TableScene\_Pico，参考其设置，如图所示：

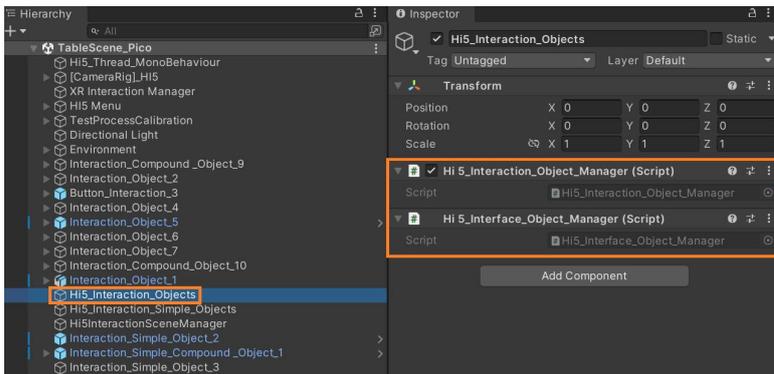


场景中必须包含以下内容：

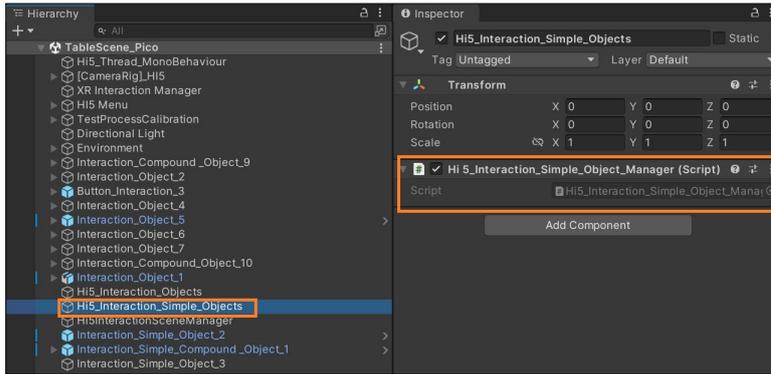
1) Hi5 Interaction Manager，如图所示：



2) Hi5\_Interaction\_Objects，如图所示：



3) Hi5\_Interaction\_Simple\_Objects，如图所示：



4) Hi5\_Left\_Hand\_C , Hi5\_Right\_Hand\_C , Hi5\_Left\_Hand\_V , Hi5\_Right\_Hand\_V ,

如图所示:

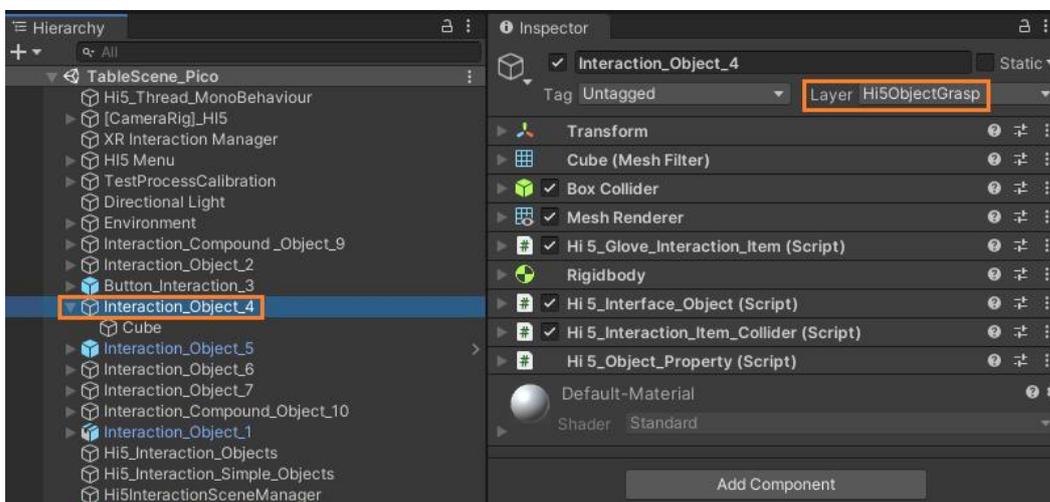


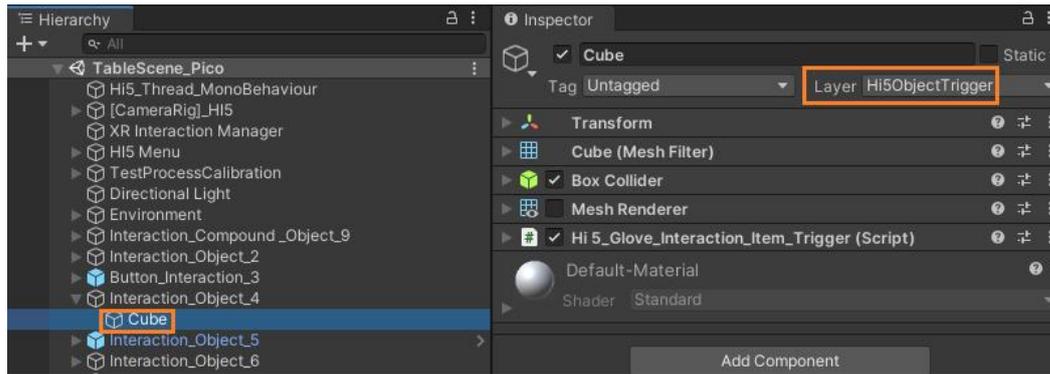
### 3. 物体设置

#### 3.1 普通交互物体设置

物体设置分为父级物体和子级物体设置，父级物体 Layer 要设置为 Hi5ObjectGrasp，子级物体 Layer 要设置为 Hi5ObjectTrigger，例如 Interaction\_Object\_4 -> Cube，设置如

图所示:

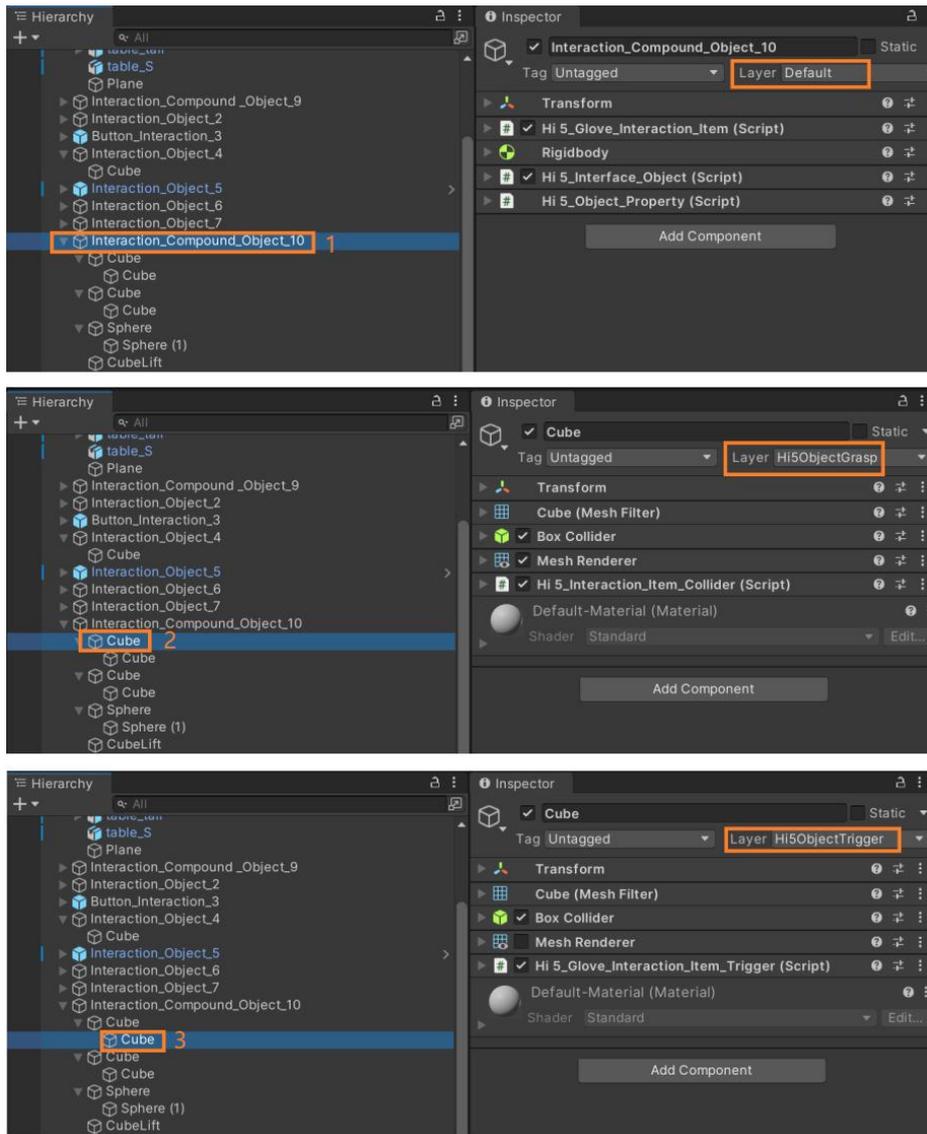




### 3.2 组合物体设置

组合物体分为三层, 组合物体的最外层物体 Layer 设置为 Default, 组合物体中的外层物体的 Layer 设置为 Hi5ObjectGrasp , 组合物体中的内层物体的 Layer 设置为 Hi5ObjectTrigger,

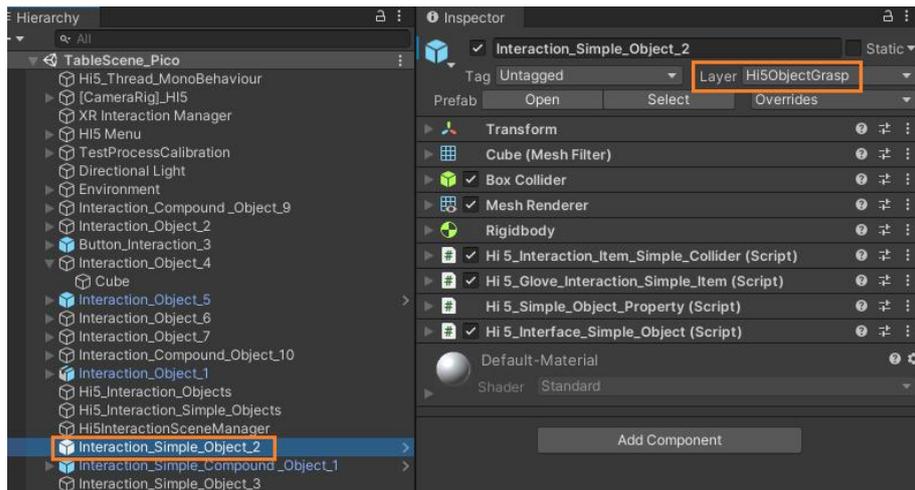
例如 Interaction\_Compound\_Object\_10, 设置如图所示:



### 3.3 简单物体设置

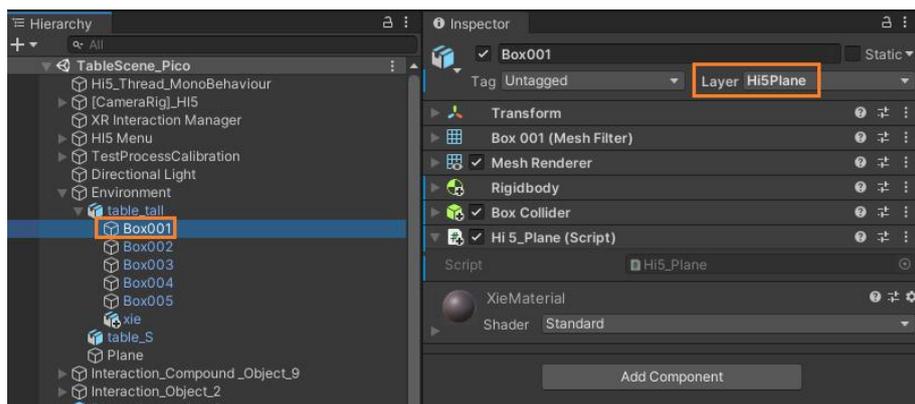
简单物体只有抓握等功能，自身不会产生运动，当抓住释放后会停留在原位置，其 Layer

要设置为 Hi5ObjectGrasp，例如 Interaction\_Simple\_Object\_2，设置如图所示：



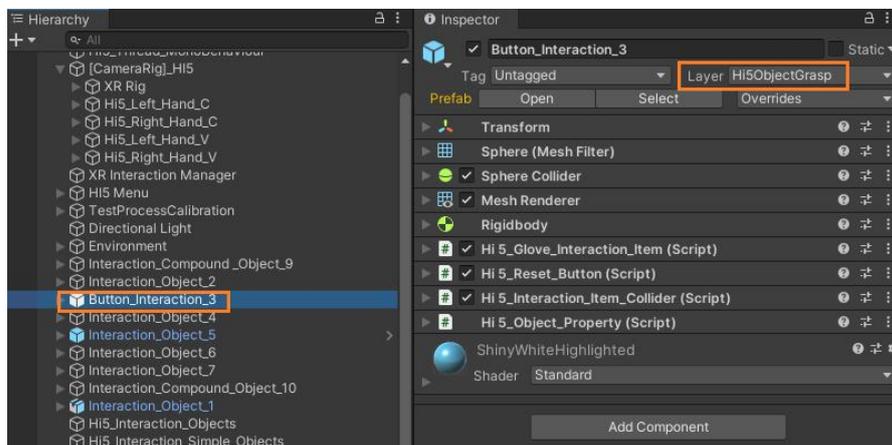
### 3.4 桌面物体

桌面放置物体的 Layer 要设置为 Hi5\_Plane，例如 Box001，设置如图所示：



### 4. 按钮设置

例如 Button\_Interaction\_3，设置如图所示：



## 四、 相关接口

### 1. 手相关接口

Hi5\_Interface\_Hand 脚本

#### 一、手状态

enum E\_Interface\_Hand\_State

```
{  
  
    ERelease = -1,  
  
    EPinch = 2,  
  
    ELift = 4,  
  
}
```

E\_Interface\_Hand\_State GetHandState(out int interactionObjectId)

E\_Interface\_Hand\_State 返回手部状态, interactionObjectId 返回交互物体 Id 索引

#### 二、手姿态识别状态

enum Hi5\_Glove\_Gesture\_Recognition\_State

```
{  
  
    ENone = 0,  
  
    EOk,  
  
    EFist,  
  
    EIndexPoint,  
  
    EHandPlane  
  
}
```

Hi5\_Glove\_Gesture\_Recognition\_State GetRecognitionState()

Hi5\_Glove\_Gesture\_Recognition\_State 返回手当前状态

## 2. 手事件接口

```
public void MessageFun(string messageKey, object param1, object param2)
{
    if
(messageKey.CompareTo(Hi5_Glove_Interaction_Message.Hi5_MessageMessageKe
y.messageHandEvent) == 0)
    {
        Hi5_Glove_Interaction_Hand_Event_Data data = param1 as
Hi5_Glove_Interaction_Hand_Event_Data;

        switch (data.mEventType)
        {
            case EEventHandType.EClap:
                {
//拍击事件
                }

                break;

            case EEventHandType.EPoke:
                {
```

```
//戳事件
}

break;

case EEventHandType.EPinch:

{

//抓取事件

}

break;

case EEventHandType.EThrow:

{

//抛出事件

}

break;

case EEventHandType.ELift:

{

//托举事件

}

break;

case EEventHandType.ERelease:

{

//释放事件

}
```

```
                break;
            }
        }
    }
}
```

### 3. 交互物体接口

Hi5\_Interface\_Object

交互物体状态

```
enum E_Object_State
{
    ENone = -1,
    EStatic = 1,
    EPinch = 3,
    EMove = 2,
    EClap = 4,
    EFlyLift = 5,
    EPoke = 6,
}
```

E\_Object\_State GetObjectItemState();获取交互物体状态

int GetObjectId(); 返回交互物体 Id

交互物体事件

```
public void MessageFun(string messageKey, object param1, object
```

```
param2)
    {
        if
            (messageKey.CompareTo(Hi5_Glove_Interaction_Message.Hi5_MessageMessageKey.messageObjectEvent) == 0)
        {
            Hi5_Glove_Interaction_Object_Event_Data data = param1 as
            Hi5_Glove_Interaction_Object_Event_Data;

            if (data.mObjectId == ObjectItem.idObject)
            {
                switch (data.mEventType)
                {
                    case EEventObjectType.EClap:
                        {
                        }
                        break;

                    case EEventObjectType.EPoke:
                        break;

                    case EEventObjectType.EPinch:
                        break;

                    case EEventObjectType.EMove:
                        break;
```

```

        case EEventObjectType.ELift:
            break;

        case EEventObjectType.EStatic:
            if (mItem != null)
            {

                mItem.ResetCorlor();

            }
            break;
    }
}
}
}
}

```

## 4. 按钮接口

Hi5\_Interface\_Button

```
virtual public void MessageFun(string messageKey, object param1, object param2)
```

```
{
```

```
    if
```

```
(messageKey.CompareTo(Hi5_Glove_Interaction_Message.Hi5_MessageMessageKey.y.messageObjectEvent) == 0)
```

```
{
```

```
Hi5_Glove_Interaction_Object_Event_Data data = param1 as
Hi5_Glove_Interaction_Object_Event_Data;

if (data.mObjectId == ObjectItem.idObject)
{
    if (data.mEventType == EEventObjectType.EClap)
    {

    }

    else if (data.mEventType == EEventObjectType.EPoke)
    {

    }

    else if (data.mEventType == EEventObjectType.EStatic)
    {

    }
}
}
```