**交互引擎及附件使用前说明**

InteractiveEngine --交互引擎。

SendToEngine --发送udp控制指令给交互引擎的安卓端。

**请严格按以下步骤执行**

**运行环境：**

1. 程序运行前，务必将不需要的软件关闭，例如防火墙、安全卫士、杀毒软件等。以免误删文件。
2. 程序所在路径不能有中文。
3. 桌面分辨率必须大于1020\*750

**必须安装（无法安装的话先更新系统补丁）：**

1. 安装：【安装文件】→【vcredist\_x86\_2012.exe】
2. 安装：【安装文件】→【vcredist\_x86\_2013.exe】
3. 安装：【安装文件】→【vcredist\_x86\_2017.exe】

**根据使用的硬件选择安装：**

1. 使用电容感应器：安装【安装文件】→【电容感应器驱动】→【CH341SER.EXE】
2. 使用国产思岚、EAI等usb口雷达：安装【安装文件】→【USB口雷达驱动】→【CP210xVCPInstaller\_x64.exe】/【 CP210xVCPInstaller\_x86.exe】（根据系统选择）
3. 使用Realsense：安装Realsense驱动（去intel官网下载）。
4. 使用Kinect2.0：安装Kinect2.0驱动（去微软官网下载）。
5. 使用Leap motion： 安装Leap motion驱动LeapDeveloperKit\_3.2.1\_win。
6. 使用语音识别：确认系统是否安装了SAPI，没有的话安装一个。
7. 使用A2/A3/S1网口雷达：使用【雷达数据查看器】→【a2-a3-s1】→【网口设置 端口必须为8000】→【USR tools】→【USR-M0-V2.1.2.118.exe】设置IP，参考【a2-a3-s1网口设置.png】这张图片。
8. 使用北阳网口雷达：端口为默认的10940。
9. 使用G4网口雷达：使用【雷达数据查看器】→【g4-x4】→【配置IP工具--确保端口设置为8000】→【NetModuleConfig.exe】，参考【g4雷达ip设置示意图.png】，端口为8000。
10. 使用星秒雷达：设置雷达和电脑的ip/端口，雷达端口必须是2368。交互引擎里面选择pavo，输入**雷达IP**和**本机的端口**，中间用英文的冒号:隔开。例如192.168.1.100:1234，ip为雷达ip，端口为本机的端口。然后应用ip。
11. 使用海康威视网络摄像头：先阅读【说明资料(Document)-中文】→【海康威视ip设置教程.docx】。然后阅读【说明资料(Document)-中文】→【海康威视摄像头设置教程.docx】

**使用入门：**

1. 运行InteractiveEngine\ InteractiveEngine.exe
2. 点击【增加雷达】/【增加摄像头】/【增加深度摄像头】。
3. 使用雷达的话拖动【画面旋转】，将投影/屏幕的上边旋转到与黑色画面的上边平行对齐。
4. 将手放到投影/屏幕上去，左右移动。如果左右反了，则勾选【左右镜像】。
5. 精准框定四个点（雷达可以用滚轮放大后再框定），四点对应投影/屏幕触发区域（红色点默认对应左上角）。
6. 开启【鼠标移动】，测试效果（按F8可以关闭鼠标功能）。