

SenseGlove Nova スターターガイド

SenseGlove-Unity

SenseGlove 用の最新 Unity SDK は Unity 2017.4.30f1 を使用して構築されました。Unity 2017.4 以上バージョンでパッケージをインポートするとアセットが自動的に更新されます。Unity 2017.4 より古いバージョンの Unity を使用する場合、問題が発生する可能性があります。

現在最新の SenseGlove Unity バージョン 2.0 は 2021 年 5 月 7 日にリリースされました。

アップグレードガイド

Sense Glove SDK の新しいバージョンをインポートする場合、一部のファイルが削除されている可能性があるため、再インポートする前に SenseGlove フォルダを削除することをお勧めします。

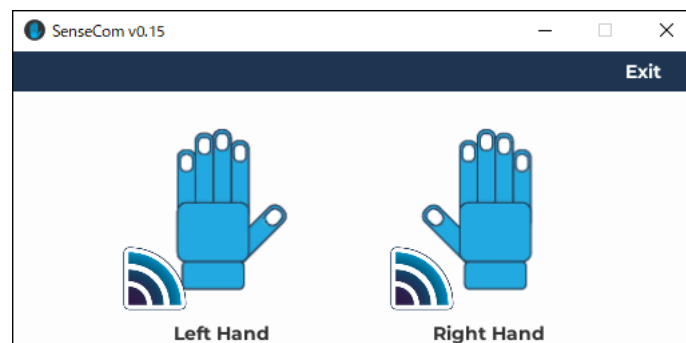
プラットフォーム互換性

SenseGlove Unity API は Windows と互換性を持ち、Linux サポートも間もなく提供されます。また、Oculus Quest や Pico Neo 2 などの Android デバイスと互換性があります。

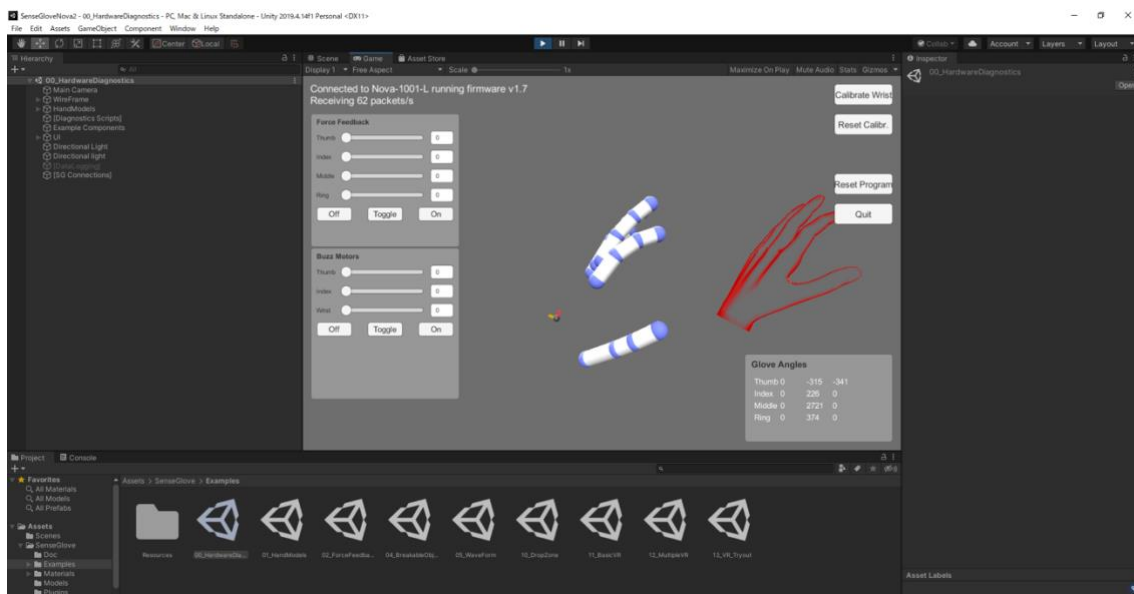
初めに

最初にすべきことは、Sense Glove が機能していることを確認することです。

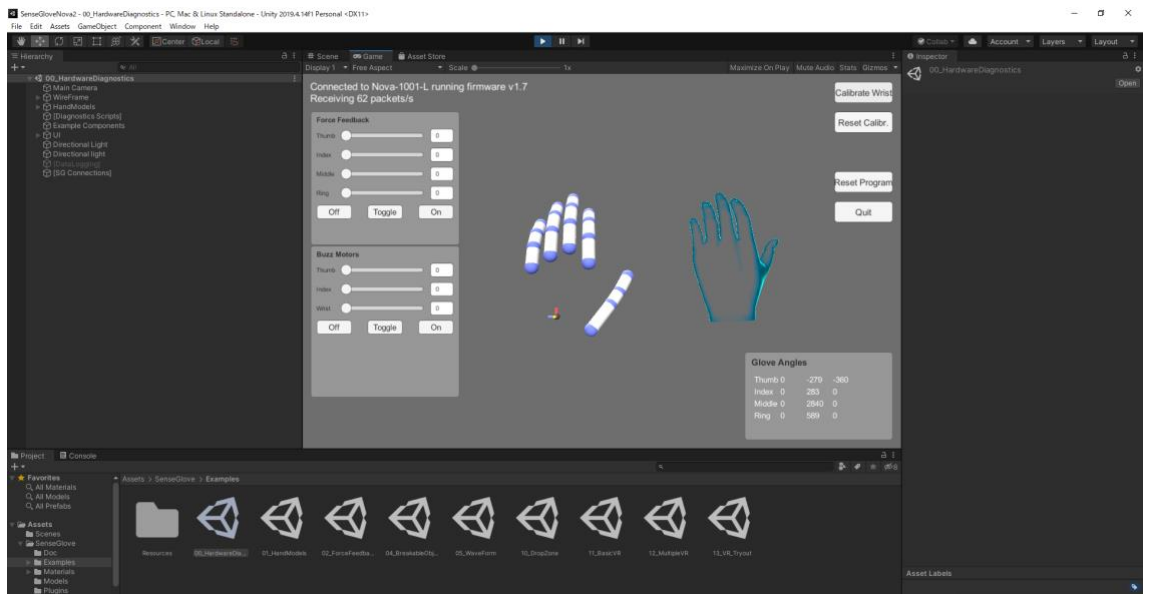
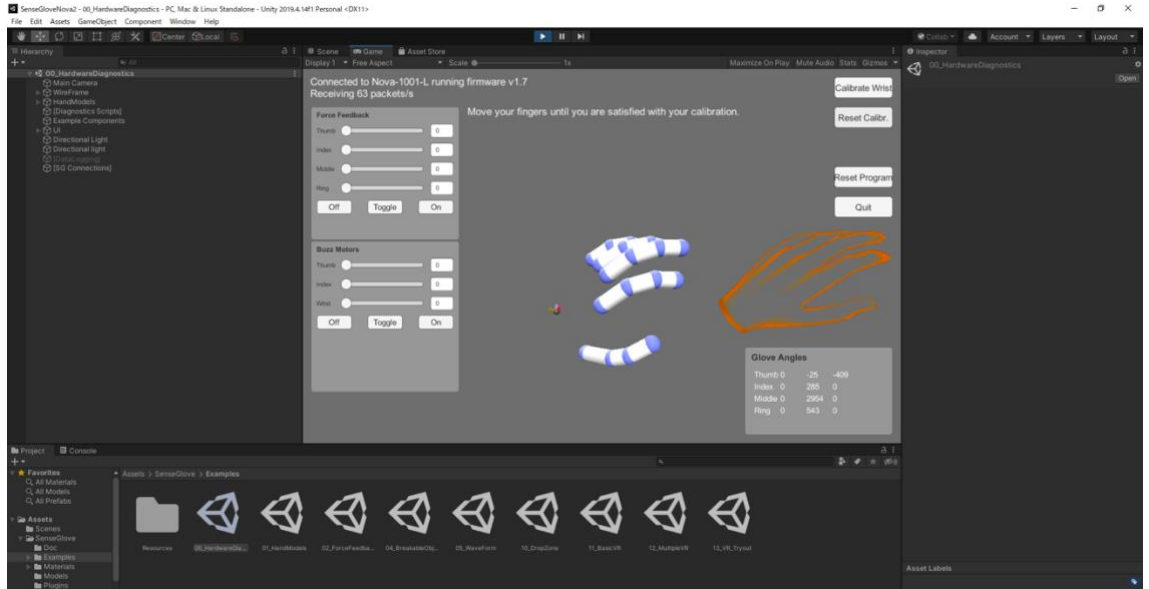
1. 最新バージョンの SenseGlove SDK (Unity Package) および SenseCom ファイルをダウンロードします。
2. SenseGlove がコンピュータに Bluetooth 接続され、認識されていることを確認します。(同梱マニュアル 7 ページ Bluetooth Pairing 参照)
3. SenseCom フォルダ内の SenseCom.exe ファイルを実行します。
4. 接続状態を示す小さな UI が表示されます。両手が青く表示されれば接続完了になります。



5. Unity Package を Unity プロジェクトにインポートします。
6. Examples フォルダの 00_HardWareDiagnostics シーンを開き、再生ボタンをクリックします。Unity 画面上に仮想の手が現れ、手の動きを確認できます。



7. 手の形が正常ではない場合、Reset Calibration をクリックしてください。手がオレンジ色になり、複数回指を動かすとキャブレクションが終了し、手の色が青になります。



8. このシーンではグローブモデルの動きが実際の動きと一致するかを確認し、左のスライダーを動かして、フォースフィードバック及びハプティック（振動）機能の一部をテストすることができます。

*最新ソフトウェアおよびマニュアルは弊社ホームページのサポートページからご確認ください。

<https://www.0c7.co.jp/products/senseglove/products.html>

ご質問などございましたら、弊社サポートまでご連絡ください。

Email: support@0c7.co.jp

Tel: 03-4360-8261