变形金刚

使用说明

I =.
ন্দ

1	L 使用全站仪	3
2	2 软件的安装	7
3	3 软件的运行	8
	3.1 获得运行许可	8
	3.2 设置系统参数(F2)	9
	3.3 测距(F3)	10
	3.4 标定 (F4)	12
	3.5 几何调整(F5)	13
	3.6 定义融合区(F6)	14
	3.7 裁剪(F7)	16
	3.8 颜色调整(F8)	16
	3.9 辅助(F9)	16
	3.10 多头显示模式下软件的运行	17
4	↓ 与应用软件的配合使用	20

1 使用全站仪

变形金刚软件必须与带有测距功能的全站仪配合使用。请按以下步骤设置全站仪(以下以苏州一光 OTS 632N 全站仪为例):

第一步: 将全站仪调平,否则全站仪不能工作。

第二步: 将全站仪放置在投影屏幕前的任意一个位置,尽量使全站 仪发出的激光点可以投射到屏幕上的任意位置。

第三步: 打开全站仪,按全站仪上的提示转动镜头 360 度,这时全站仪进入初始显示界面, 如下图:

VZ: 274°	53' 09"
HR: 61°	32' 25"
置零 锁定]记录 P1

VZ 代表垂直方向角, HZ 代表水平方向角。

有时全站仪会显示 Tilt Over!, 代表这时全站仪没有调平, 需要将全站仪调平后再继续工作。

第四步: 在垂直方向上转动全站仪的镜头,使其 VZ 读数为 90°,再水平转动全站仪,使 镜头指向屏幕。

第五步:水平转动全站仪至水平 0°方向,然后将全站仪水平置 0(全站仪初始界面下按[F1] 键)。水平 0°的方向是指与屏幕中轴线的方向平行的方向,如下图 1 所示。水平 0°方向就 是眼点的 0°方向,在有座舱的系统中,如果座舱摆放不正,座舱的轴线方向与屏幕的中轴 线不重合,应该以平行座舱轴线的方向为水平 0°方向,如下图 2 所示。为了能够比较精确 地确定水平 0°的方向,在实际操作中,可以先在地面上找一条与屏幕中轴线平行的参考线, 用全站仪在地面上打出两个激光点,测量这两个激光点与参考线的距离 d1,d2,水平转动 全站仪,直至 d1 与 d2 相等,这时的方向就是水平 0°方向(图 3)。

打开全站仪的激光点的方法是: 在全站仪初始界面按 [DISP]键 — [F1]键(瞄准)。这时, 按全站仪[DISP]键 3 次, 可以返回初始界面。





图 1



图 2



图 3

2 软件的安装

第一步 运行自解压文件 Transformers_v61.exe,指定安装路径,本文以"D:\"为例,软件将 安装到 D:\Transfomers v61 目录下。如想卸载本软件,只需将这个目录删除。

第二步 将路径 "D:\Transformers_v61\v73\runtime\win32" 加入到系统的环境变量 "Path" 中。 方法如下: 鼠标右键单击"我的电脑"、"属性"、"高级"、"环境变量",在"系统变量(S)" 中选择"Path",点击"编辑",在"变量值(V)"的最后加入:"; D:\Transformers v68.3\v73\runtime\win32", 点击"确定"。

第三步 变形金刚可以直接从全站仪的串口读取数据。编辑 D:\Transfomers_v61\com.txt 对串 口进行设置,第一行为串口的端口号;第二行为串口的波特率。如果使用串口 3,波特率为 9600, com.txt 的内容应该为:

3

9600

同时还要相应对全站仪进行如下设置:

- (1) 将全站仪的记录口设置为串口。 在全站仪的初始界面按[MENU]键 - [EDM]键 - [F2]键(记录口) - [F2]键(232) - [F4]键 (确认) - [ESC]键 2 次返回初始界面。 (2) 将全站仪串口波特率设置为9600。

在全站仪的初始界面按[MENU]键 - [EDM]键 - [F3]键(设置) - [EDM]键(第二页) - [EDM]键(第三页) - [F1]键(通讯) - [F2]键(波特率) - 选中 9600 - [F4] (确认)键 - [ESC]键 4 次返回初始界面。

3 软件的运行

3.1 获得运行许可

第一步 运行安装目录下的"dog_driver.exe",点击"安装驱动",安装加密狗的驱动程序。

	2003驱动	- ×
Copyright (C) 2004 SafeNet China Ltd.		
驱动状态		
没有发现宏狗驱动。		
◆ ◆	> 卸载驱动	
▲ 检测驱动信息 ★	退出	

驱动程序安装成功后,应显示如下提示信息:

宏狗Windows 98/ME/2K/XP/S	erver	2003驱动	- X
Copyright (C) 2004 SafeNet China Lto	d.		
驱动状态			
驱动安装成功。			
安境驱动	æ	卸載驱动	
○○○ 检测驱动信息	×	退出	

第二步 插上加密狗,运行安装目录下的"Transformers.exe",进入变形金刚软件的主界面, 按[Esc]键退出程序:



(图:变形金刚软件主界面)

* 如果您的运行许可证已经过期,可以通过运行安装目录下的"RC_CUpdate.exe"进行许可证的远程升级。

3.2 设置系统参数 (F2)

在主界面下按[F2]键,弹出设置参数菜单,各项含义如下:

设置参数-F2 🔀
授影方式: 〇 球幕 半 径: 6.500 柱 心 高: 0.000
眼点位置: ✔ 中心 x: 0.000 y: 0.000 z: 0.000
全站仪位置: 「中心
分辨率: 1024 - 600
全站仪正方向: C 逆时针 阿时针
水平视角: 50.000 垂直视角: 30.000
水平角(head) : 0.000
俯仰角(pitch): 0.000
旋转角(roll): 0.000
变形精度: 0.020
水平起始角: -120.00 120.00
垂直起始角: -40.00 40.00 保存
网格间距角: 5.00 5.00
角度标注间隔: 3 3 关闭

* 投影方式:选择球幕或者柱幕。

* 半径: 球幕或者柱幕的半径。单位: 米。

* **柱心高**: 柱心相对全站仪的高度(该项只有当投影方式选择柱幕时才有意义),单位:米。例: 柱心距离地面1米,全站仪距离地面1.5米,则柱心高为: 1.5-1=0.5米

* **眼点位置:**选择眼点是否位于投影系统的中心。对于球幕,投影系统的中心指球心;对于 柱幕,投影系统的中心指柱心。如果眼点不在中心,可以通过输入眼点的坐标(x,y,z) 来确定眼点的位置。坐标系以投影系统的中心为坐标原点,向前(指向屏幕)为x的正方向, 向左为y轴的正方向,向上为z轴的正方向。

* **全站仪位置**:选择全站仪是否位于投影系统的中心。全站仪可以放置在任意位置,因此通常全站仪不在投影系统的中心。

* 分辨率: IG 的分辨率。

* **全站仪方向**:如果全站仪的水平读数在逆时针水平旋转全站仪时递增,则选择逆时针,否则选择顺时针。

* 水平视角: 定义本通道的水平视角, 单位: 度。

- * 垂直视角: 定义本通道的垂直视角, 单位: 度。
- * 水平角(head): 定义本通道的偏航角,单位: 度。
- * 俯仰角 (pitch): 定义本通道的俯仰角, 单位: 度。
- * 旋转角 (roll): 定义本通道的滚转角,单位: 度。
- * 水平起始角:参考网格的水平起止度数,单位:度。
- * 垂直起始角:参考网格的垂直起止度数,单位:度。
- * 网格间距角: 定义网格的密度, 单位: 度。(注意: 输入值只能是整数)。
- *角度标注间隔:定义网格度数标注的间隔。单位:格。(注意:输入值只能是整数)。

再次按"F2"或者"Esc"键,返回主界面。

3.3 测距(F3)

在变形金刚的主界面下按[F3]键,弹出测距表单,这一步操作的目的是计算全站仪所在的位置。

渊距-F3 🛛 🔀			
已测精纬仪	点:		
序号	h:	v:	s:
0			
□ 启用串	口接收		
h:	v:		s:
x:		添加	保存计算
у:		·= R	 关 (刊
z:		佰 际	

第一步选取屏幕上的任意一点,测量这一点与全站仪之间的距离。方法如下:首先打开全站仪的激光点,全站仪的初始界面下按[DISP]键 — [F1]键(瞄准)— 转动全站仪使激光点射到屏幕上任意一点 — 再按[F1]键(测距),测距结束后,全站仪上会显示 VZ,HR,SD 三个读数,分别代表这时激光点所对应的垂直方向角、水平方向角、以及激光点与全站仪之间的距离。

第二步 在变形金刚的测距界面(F3)中勾选"启用串口接收"一 按全站仪的[F2]键(记录),这时全站仪的 HR、VZ和 SD 度数会自动填入表单中的 h, v, s, 用鼠标点击"添加"按钮,添加一个标定点。不通过串口,也可以手工键入全站仪的度数。全站仪中的 VZ, HR, SD 三个度数分别对应表单中的 v, h, s。角度精确到分。例如:全站仪的度数为 32°09'35",键入 32.10。

第三步 重复以上步骤,在整个屏幕上均匀地添加6个标定点,点击"保存计算",在菜单的 左下角可以看到计算出的全站仪位置坐标(x,y,z)。坐标系的定义参考 3.2 节"眼点位置" 中的说明。

在多通道投影系统中,这步工作只需在任意一个通道进行一次。点击"保存计算后",在软件的安装目录下,会生成一个 abs.txt 的文件,将这个文件拷贝到其他通道 IG 的安装目录中, 其他通道就不必再进行这步工作了。

按[Esc] 或 [F3]键返回变形金刚的主界面。按全站仪的[DISP]键 3 次,返回全站仪的初始界面。

在变形金刚的主界面下按[F4]键,进入标定界面。

第一步打开全站仪的激光点(在全站仪的初始界面按[DISP]键 — [F1]键)。转动全站仪, 将激光点投射到本通道投影区域中的任意一点。

第二步将鼠标的光标移到激光点附近,并点击左键,屏幕上会出现一个十字光标,用键盘上的方向键移动十字光标,使十字的中心对准激光点,并按回车键,弹出以下菜单:

标定					×
序号: 1 □ 启用串□	口读取	X: 533		Y: 344	
水平角: 🗌		俯仰角:			添加
序号	x:	у:	h:	v:	
		×	闭 伤	₹存	清除

第三步 勾选"启用串口读取"一 按全站仪[F2](记录)键,全站仪中的 VZ 和 HR 读数会自 动填入表单中的水平角和俯仰角。不用串口,也可手工键入全站仪度数,键入方法请参考 3.3 节中的描述。

第四步 点击"添加"按钮,添加第一个标定点。

第五步 重复以上步骤, 在本通道内均匀地添加 16 个标定点。

第六步 在任意位置点击鼠标左键,按"回车"键弹出标定菜单,点击"保存"按钮保存标 定结果,点击"退出"按钮退出。按[Esc]或[F4]键返回变形金刚初始界面。

3.5 几何调整(F5)

在变形金刚主界面按[F5]键进入几何调整界面。在几何调整界面中,首先按鼠标右键,弹出 "几何"菜单:

几何-F5	
保存手动几何校正	清除手动几何校正
自动几何校正计算	清除自动几何校正
☞ 控制线 ☞ 手动几何枝	咬正 🔽 自动几何校正

第一步 点击"自动几何校正计算"进行自动几何校正。

首先在各个通道都进行一次自动几何校正,各通道自动几何校正结束后,再用手动几何校正 进行微调。

第二步 手动几何校正。在变形金刚主界面按"F5"键进入几何调整界面,按[N]键,弹出 NURBS SET 对话框。

NURBS SET	
NURBS列表:	_
NURBS-2-5	添加
	删除
	清除
, 控制点数: 5	÷
控制阶数: 2	÷

根据需要选择控制点数和控制阶数(控制阶数是指拟合曲线的次数,最大值 = 控制点数-2), 例如,控制点数选 5,控制阶数选 2,点击"添加",表单中会新添一条记录"NURBS-2-5", 双击这条记录,弹出 NURBS 设置对话框。



控制点的颜色为蓝、红闪烁时,表示控制点处于待选状态,这时可以用键盘上的方向键选择 不同的控制点;控制点的颜色为绿色时,表示控制点处于选定状态,这时可以用键盘上的方 向键对该控制点进行调整(按方向键的同时按[shift]键,可以增大调整的幅度)。通过回车键 切换控制点的待选状态和选定状态。

对话框中控制点的位置,对应着其控制的图像区域。例如:中心点控制图像的中心区域,左 上角控制点控制图像的左上角区域等。对于控制点的调整,对应着调整控制点所对应的图像 区域。

手动调整结束后,关闭 NURBS 设置对话框,点击鼠标右键,弹出"几何"对话框,单击"保存手动几何校正"按钮保存手动几何校正的结果。

"几何"对话框其他各项的含义如下:

"控制线"单选键: 启用或隐藏控制线。

"手动几何校正"单选键: 启用或关闭手动几何校正。

"自动几何校正"单选键: 启用或关闭自动几何校正。

关闭"几何"对话框,按[Esc]或[F5]键,退出几何校正,返回变形金刚初始界面。

3.6 定义融合区 (F6)

在变形金刚初始界面按[F6]键进入融合区定义界面。

第一步 反复按[Tab]键,融合区将在上、下、左、右四条边界中切换,选择所要定义的融合 区,按[回车]键确定。

第二步 当控制点处于蓝、红闪烁状态时,表示控制点处于待选状态,这时用键盘上的方向 键可以选择需要调整的控制点;当控制点处于常绿状态时,表示控制点处于选定状态,这时 用键盘上的方向键可以调整控制点的位置(同时按下[shift]键,可以增大调整幅度);用[回 车]键切换控制点的待选状态和选定状态。

通过调整控制点的位置,可以将融合区调整为所需要的任意形状。

第三步 点击鼠标右键,弹出"融合"菜单,点击"保存"按钮,保存融合区定义的结果。 融合菜单其他各项的含义如下:

羽化参数
珈玛値 2.0 ゴ 中心亮度 0.50 ゴ
指数2.0 ····································
指数1.0 ÷

"融合启用": 启用或关闭定义的融合区。

"清除":清除所定义的融合区,清除之后不能恢复。

"隐藏控制线": 隐藏或显示控制线。

"控制线颜色":改变控制线的颜色。

"输出羽化图像":将定义的融合区保存为图像文件。

"伽马值": 与显示设备有关,通常选择 1.8-2.1 之间的数值。

"中心亮度":融合区中心区域的亮度。这个值变化时,不但会改变融合区中心区域的亮度, 也会带动整个融合区亮度按"指数"框中定义的指数发生变化。中心区域变化快,两侧变化 慢。 "调整值":改变整个融合区的亮度,按下面"指数"框中定义的指数值进行变化。

按 [Esc]或[F6]键可以返回变形金刚初始界面。

3.7 裁剪(F7)

在变形金刚初始界面按[F7]键进入裁剪界面。裁剪功能的使用与融合区的定义完全相同,只 是所定义的裁剪区域为全黑,用于将通道边缘裁剪整齐。

按 [Esc]或[F7]键返回变形金刚初始界面。

3.8 颜色调整(F8)

在变形金刚初始界面按[F8]键进入颜色调整界面,可以调整通道的"红""绿""蓝"三基色。

颜色-F8		
紅: 🔳		▶ 1.000
绿: •		▶ 1.000
≝:		• 1.000
	保存	青除

点击"保存"按钮保存调整的结果。按 [Esc]或[F8]键返回变形金刚初始界面。

3.9 辅助(F9)

在变形金刚初始界面按[F9]键进入辅助设置界面。

辅助-F9	×
选项	
颜色: 🔽 紅	☑绿 ☑兰
背景: ● 无 ● 刍	全白 🗘 欢迎界面
● 弧面	C 平面
显示: ▼ 网格 ▼	标注 「 红底格
导出配置文件	导入配置文件
关闭	退出系统

各项含义如下:

"颜色":关闭/开启本通道的三基色。

"背景":选择背景图案。如果选择"欢迎界面",则背景将显示安装目录下的"Index.bmp"。 如果希望根据实际场景调整融合区的参数,可以将场景全屏拷贝后保存为本目录下的 "Index.bmp"文件,这样选择欢迎界面后,背景显示的就是用户的实际场景,方便用户对 照实际场景调整融合区、颜色等参数。

"显示":关闭/开启变形金刚初始界面中的网格线及标注信息。

3.10 多头显示模式下软件的运行

多头显示模式是指一块显卡的多个 DVI 口,分别连接投影机并输出不同的图像,如下图是 一种典型的用双头显示模式组成的双通道投影系统,显卡的双头设置成水平跨越模式。



图 双头显示模式组成的双通道投影系统

假定 DVI 1 和 DVI 2 的输出分辨率都是 1024X768,按以下步骤在多头显示模式下运行变形 金刚软件:

第一步将软件的安装目录复制一个备份,将两个安装目录改名为 Transformers_ch1 和 Transformers_ch2,分别对应 DVI1 和 DVI 2。

第二步 在 Transformers_ch1 目录下,创建一个名为 window.txt 的文本文件,该文件共有 4 行,内容如下:
0
0
1024
768
这 4 行的含义为:
0.......窗口起始点横坐标
0.......窗口起始点纵坐标
1024以像素为单位的窗口宽度
768以像素为单位的窗口高度

第三步在 Transformers_ch1 目录下运行 Transformers.exe,这时所有调整都是针对 DVI 1 的。

第四步 在 Transformers_ch2 目录下,创建一个名为 window.txt 的文本文件,该文件共有 4 行,内容如下:

含义与第二步中的相同。

第五步 在 Transformers_ch2 目录下运行 Transformers.exe,这时所有调整都是针对 DVI 2 的。

4 与应用软件的配合使用

将如下文件拷贝到应用程序可执行文件所在的目录下: 安装目录\opengl32\dpt_dog.dat 安装目录\opengl32\mulit.txt 用于定义反走样倍数,能够取的值是 1,2,4,8,16。 安装目录\opengl32\OpenGL32.dll

安装目录\result.csv (自动几何校正) 安装目录\shoudong.csv (手动几何校正) 安装目录\ronghe.txt (融合) 安装目录\caijian.txt (裁剪) 安装目录\color.txt (颜色)

如果是多头显示系统,还需在应用程序可执行文件所在的目录下建立以下文件:

window_sum.txt window0.txt window1.txt

下面以2个1024x768的显示通道为例,说明各文件的内容。

window_sum.txt 包括3行,内容如下:

2

2048

768

含义为:

2 ………2 个显示输出通道
 2048 ……以像素为单位的窗口总宽度
 768 …… 以像素为单位的窗口总高度

window0.txt

0 1024

768

含义请参考 3.10 节中的相关介绍。

从 Transformers_ch1 目录下:

拷贝 result.csv 到应用程序可执行文件所在的目录下后改名为 result0.csv 拷贝 shoudong.csv 到应用程序可执行文件所在的目录下后改名为 shoudong0.csv 拷贝 ronghe.txt 到应用程序可执行文件所在的目录下后改名为 ronghe0.txt 拷贝 caijian.txt 到应用程序可执行文件所在的目录下后改名为 caijian0.txt

从 Transformers_ch2 目录下:

拷贝 result.csv 到应用程序可执行文件所在的目录下后改名为 result1.csv 拷贝 shoudong.csv 到应用程序可执行文件所在的目录下后改名为 shoudong1.csv 拷贝 ronghe.txt 到应用程序可执行文件所在的目录下后改名为 ronghe1.txt 拷贝 caijian.txt 到应用程序可执行文件所在的目录下后改名为 caijian1.txt