



全景相机二次开发 SDK 手册

ClientSDK v1.0

北京极图科技有限公司

目 录

1. SDK 简介.....	3
1.1 SDK 模块划分.....	3
1.2 目录结构.....	3
1.3 库依赖关系.....	3
2. SDK 详细文档.....	4
2.1 UDeviceCtl 模块.....	4
2.1.1 函数.....	4
2.1.2 数据类型.....	6
2.1.3 错误码.....	8
2.2 UPreviewPlayer 模块.....	9
2.2.1 函数.....	9

1.SDK 简介

本 SDK 用于 WINDOWS 系统的 WIN32 平台, 提供 32 位动态库。支持 win7 win8 win10 操作系统。

1.1 SDK 模块划分

本 SDK 分为两个模块, 分别是 UDeviceCtl 模块和 UPreviewPlayer 模块。

UDeviceCtl 模块负责对设备进行控制。例如: 录制、直播、ISO 设置, 快门速度设置等等。

UPreviewPlayer 模块负责预览视频画面, 有两种预览模式: 全景预览、互动预览。

注: UPreviewPlayer 模块用 DX9 开发完成, 所以需要 DX9 运行环境。本 SDK 携带 DX9 环境安装包 `directx_Jun2010_redist.exe`。安装方法: 双击运行 `directx_Jun2010_redist.exe`, 选择 YES, 选择文件解压目录。在解压目录中双击文件 `DXSETUP.exe` 进行安装。

1.2 目录结构

(1)include 目录 --- 包含头文件。

(2)lib 目录 ---- 包含开发所用*.lib

(3)bin 目录 --- 包含运行所需*.dll

(4)Samples 目录 --- 包含两个 SDK 使用例子。UDeviceCtlSample 目录是 UDeviceCtl 模块的例子。UPreviewSample 是 UPreviewPlayer 模块的例子。这两个例子使用 vs2013 开发, 用 vs2013 可以直接打开项目运行实例。

提示: 在运行实例前, 请先配置好网络。使得电脑可以 Ping 通设备。

注: 在运行实例前, 需要修改代码中的宏。需要修改代码中的两处地方。

(1) UDeviceCtlSample 中的 `sample.cpp` 文件, 把宏 `SAMPLE_DEVICE_IPADDR` 改为自己设备的 IP 地址

(2) UPreviewSample 中的 `UPreviewSample.cpp` 文件, 把宏 `SAMPLE_STREAM_RTSP` 和 `SAMPLE_STREAM_RTMP` 改为自己需要的流地址

1.3 库依赖关系

(1)UDeviceCtl.lib

头文件: `commontypes.h`、`UDeviceCtl.h`

依赖 dll: `UDeviceCtl.dll`

(2)UPreviewPlayer.lib

头文件: UPreviewPlayer.h

依赖 dll: UPreviewPlayer.dll、avcodec-57.dll、avformat-57.dll、avutil-55.dll
libgcc_s_dw2-1.dll、libwinpthread-1.dll、swresample-2.dll

2.SDK 详细文档

2.1 UDeviceCtl 模块

函数使用流程介绍: 可参考实例 [UDeviceCtlSample](#)

第一步: [UDeviceRegisterAll\(\)](#) 全局注册

第二步: [UCreateDevice\(\)](#) 创建 device, 获取返回的 deviceId

第三步: [URegisterMessageCallBack\(\)](#) 和 [URegisterCallBackSpecific\(\)](#) 注册回调函数。

UDeviceCtl 模块有一个用来接收设备消息的 recv 线程。当 recv 线程解析完设备发过来的消息之后, 会调用相应的回调函数来反馈。回调函数的类型是 `typedef void(__stdcall *UCALLBACK_PF)(void *pData, int length);` 其中 pData 是反馈的数据, length 是反馈数据的长度。消息类型和数据类型的对应关系见 2.1.2 -3 和 2.1.2 -5

第四步: [UConnectDevice\(\)](#) 和设备建立连接。

第五步: 调用 [USendMessageSet\(\)](#) 和 [USendMessageGet\(\)](#) 和设备进行交互。

第六步: [UDisconnectDevice\(\)](#) 断开和设备的连接。

第七步: [UDeleteDevice\(\)](#) 删除设备。

2.1.1 函数

1. void [UDeviceRegisterAll\(\)](#)

函数介绍: 对 UDeviceCtl 模块进行全局初始化操作, 只可调用一次。

参数说明: 无

返回值: 无

2. UDeviceID [UCreateDevice](#) (const char *pIpAddr)

函数介绍: 创建设备。

参数说明: pIpAddr 设备 IP 地址

返回值: 成功 -- 返回创建的设备 ID。

失败 -- 返回 U_INVALID_DEVICEID

3. void [UDeleteDevice](#)(UDeviceID deviceId)

函数介绍: 删除设备

参数说明: deviceId 设备 ID

返回值: 无

4. URESULT **UConnectDevice**(UDeviceID deviceID)

函数介绍：连接设备。

参数说明：deviceID 设备 ID。

返回值：成功 -- U_SUCCESS
失败 -- 其它

5. URESULT **UDisconnectDevice**(UDeviceID deviceID)

函数介绍：和设备断开连接。

参数说明：deviceID 设备 ID。

返回值：成功 -- U_SUCCESS
失败 -- 其它

6. URESULT **USendMessageSet** (UDeviceID deviceID, UMESSAGETYPESET_E messageTypeSet, UMESSAGEDATA_ST *pMessageData);

函数介绍：向设备发送设置类型的消息，对设备进行配置。

参数说明：deviceID -- 设备 ID。

messageTypeSet -- 设置消息类型。详见 2.1.2 - 1

pMessageData -- 消息包含的内容，可以为 NULL；

返回值：成功 -- U_SUCCESS
失败 -- 其它

注：messageTypeSet 和 pMessageData 有一种对应关系。详见 2.1.2 - 2 中的表格。

(1)当 messageTypeSet 对应的类型是整形 (int) 时，应当填充
pMessageData->data->dataInt;

函数用法示例：对应关系详见 2.1.2 - 2 中的表格

把设备的 ISO 值设置为 10。由于 ISO 值的类型是整形，所以赋值给 data.dataInt;

```
UMESSAGEDATA_ST messageData;
```

```
messageData.data.dataInt = 10;
```

```
messageData.length = sizeof(int);
```

```
USendMessageSet(deviceID, SENSOR_ISO_SET, &messageData);
```

(2)当 messageTypeSet 对应的类型是字符串 (char*) 时，应当填充
pMessageData->data->dataCharArray;

函数用法示例：对应关系详见 2.1.2 - 2 中的表格

设置设备的推流地址。由于推流地址的类型是 char* 所以赋值给
data.dataCharArray.

```
char *pStreamAddr = "rtmp://192.168.1.1/live/stream"
```

```
UMESSAGEDATA_ST messageData;
```

```
strcpy(messageData.data.dataCharArray, pStreamAddr );
```

```
messageData.length = strlen(pStreamAddr)+1;
```

```
USendMessageSet(deviceID, STREAMLIVE_ADDR_SET, &messageData);
```

(3)当 messageTypeSet 对应的类型不需要填充数据时，pMessageData=NULL;

函数用法示例：对应关系详见 2.1.2 - 2 中的表格

让设备开始录制全景视频。此消息不需要参数，所以 pMessageData=NULL

USendMessageSet(deviceID, RECORD_PANOSTART_SET, NULL);

7. URESULT USendMessageGet(UDeviceID deviceID,
UMESSAGETYPEGET_E messageTypeGet);

函数介绍：向设备发送获取类型的消息，用来获取设备参数。本函数需要和

函数 URegisterMessageCallBack()配合使用。对应关系见 2.1.2 -3

参数说明：deviceID -- 设备 ID。

messageTypeGet -- 获取消息类型

返回值：成功 -- U_SUCCESS

失败 -- 其它

8. URESULT URegisterMessageCallBack(UDeviceID deviceID,
UMESSAGETYPEGET_E messageTypeGet,
UCALLBACK_PF callBackFunc);

函数介绍：此函数用来注册 UMESSAGETYPEGET_E 类型消息的回调函数。

对应关系见 2.1.2 -3

参数说明：deviceID -- 设备 ID。

messageTypeGet -- 获取消息类型

callBackFunc -- 回调函数

返回值：成功 -- U_SUCCESS

失败 -- 其它

9. URESUL URegisterCallBackSpecific(UDeviceID deviceID,
UCALLBACKSPECIFICTYPE_E callBackSpecificType,
UCALLBACK_PF callBackFunc);

函数介绍：此函数用来注册 UCALLBACKSPECIFICTYPE_E 类型消息的回调函数。

对应关系见 2.1.2 - 5

参数说明：deviceID -- 设备 ID。

callBackSpecificType-- 消息类型

callBackFunc -- 回调函数

返回值：成功 -- U_SUCCESS

失败 -- 其它

2.1.2 数据类型

1. UMESSAGETYPESET_E

类型：枚举

说明：对应想要设置的参数。每个参数都有取值范围和对应的数据类型。

详见 2.1.2 - 2 的表格

2.

typedef struct UMessageData

```

{
    union DataType
    {
        int dataInt;
        char dataCharArray[256];
    };
    DataType data;
    int length;
}UMESAGEDATA_ST;

```

结构介绍：此结构用来保存想要配置的参数。

参数：**data** -- 如果枚举值 **UMESAGETYPESET_E** 对应类型是 **int**,则赋值给 **data.dataInt**.如果对应类型是 **char*** 则赋值给 **data.dataCharArray**. 对应关系如下
length -- 数据长度

UMESAGETYPESET_E	对应参数	对应类型	取值范围
SENSOR_ISO_SET	设置 iso	int	[-1, 481]
SENSOR_SHUTTERLINE_SET	设置快门速度	int	[-1, 33334]
SCHEME_SELECT_SET	选择方案	int	[1, 3]
RECORD_PANOSTART_SET	开始全景录制	NULL	
RECORD_PANOSTOP_SET	停止全景录制	NULL	
RECORD_ORGSTART_SET	开始原始录制	NULL	
RECORD_ORGSTOP_SET	停止原始录制	NULL	
STREAMLIVE_SET	开始（停止）推流直播	int	[0, 1] 0 -- 停止 1 -- 开始
STREAMLIVE_ADDR_SET	设置推流地址	Char *	
STREAMLIVE_PUSHMODE_SET	设置推流模式（有线、4G）	int	[1, 2] 1 -- 有线 2 -- 4G

3. UMESAGETYPEGET_E

类型：枚举

说明：对应想要获取的信息，可通过此枚举注册回调函数

UMESAGETYPEGET_E	说明	回调数据类型
SDCARD_STATUS_GET	获取 SD 卡状态，如果 SD 卡状态异常，设备将会一直自动反馈此消息。反馈 7 个 sd 卡状态。即反馈所以要注意此类型注册的回调函数 数据长度为可能不发送 GET 消息也会被调用。	USDCARDDATA_ST, 回调函数会 7* sizeof(USDCARDDATA_ST)

4. typedef void(__stdcall *UCALLBACK_PF)(void *pData, int length);

类型：函数指针
说明：回调函数。pData 反馈数据，length 反馈数据长度

5. UCALLBACKSPECIFICTYPE_E
类型：枚举
说明：通过此枚举注册回调函数

UCALLBACKSPECIFICTYPE_E	说明	回调数据类型
DEVICE_DISCONNECT_SPECIFIC	设备网络连接异常断开后 (例如拔掉网线)，调用 NULL 其注册的回调函数	

6. USDCARDSTATUS_E
类型：枚举
说明：SD 卡状态

USDCARDSTATUS_E	说明
SDCARD_STATUS_NORMAL	SD 卡正常
SDCARD_STATUS_NOCARD	没有插入 SD 卡
SDCARD_STATUS_FULL	SD 卡满
SDCARD_STATUS_ABNORMAL	SD 卡异常

7. typedef struct USDCardData
{
 int sdCardID;
 USDCARDSTATUS_E sdCardStatus;
 int sdUnusedMemorySize;
 int sdTotalMemorySize;
}USDCARDDATA_ST;
结构介绍：此结构是 SDCARD_STATUS_GET 注册的回调函数的反馈数据类型。
字段介绍：sdCardID -- 取值范围 [0,6],
 0 -- 表示全景 SD 卡
 1-6 -- 表示其它 6 路 SD 卡
 sdCardStatus -- sd 卡状态
 sdUnusedMemorySize -- sd 卡剩余空间大小， 单位(MB)
 sdTotalMemorySize -- sd 卡总容量， 单位(MB)

2.1.3 错误码

错误类型	含义
------	----

U_SUCCESS	执行成功
U_FAILED	执行失败
UERROR_INVALID_DEVICEID	无效的 deviceId
UERROR_MESSAGE_LENGTH	消息长度太长或错误
UERROR_INVALID_PARAM	无效参数。可能超出有效范围
UERROR_INVALID_MESSAGETYPE	无效的消息类型
U_INVALID_DEVICEID	获取 deviceId 失败

2.2 UPreviewPlayer 模块

函数使用流程介绍：可参考实例 [UPreviewSample](#)

第一步：UVideoDecodeShowRegister() 全局注册函数。

第二步：UVideoDecodeShowStart() 开始解码显示图像。

第三步：USetViewMode() 设置预览模式。

当预览模式是互动模式时，USphereSetupMatrics()用来设置角度。

USetFrameCaptureCallBack() 设置用来获取视频帧的回调函数。

USetFrameCaptureMode() 设置获取视频帧的模式。

第四步：UVideoDecodeShowStop() 停止解码显示。

2.2.1 函数

1. void UVideoDecodeShowRegister()

函数介绍：对 UPreviewPlayer 模块进行全局初始化操作，只可调用一次。

参数说明：无

返回值：无

2. int UVideoDecodeShowStart(char* streamAddr, HWND hWnd, int streamType);

函数介绍：开始对设备图像进行解码显示

参数说明：streamAddr -- 流地址，和参数 streamType 相关。

当 streamType 等于 USTREAM_TYPE_RTSP 时,streamAddr 填入设备 IP 地址。 例如：“172.16.0.1”

当 streamType 等于 USTREAM_TYPE_RTMP 时，streamAddr 填入 rtmp 地址 -- 例如：“rtmp://127.0.0.1:1935/myapp/stream”

hWnd -- 要显示图像的窗口句柄

streamType -- 流类型。（USTREAM_TYPE_RTSP 或 USTREAM_TYPE_RTMP）

返回值：成功 -- 返回流 ID

失败 -- 返回 -1

3. void UVideoDecodeShowStop(int streamID);

函数介绍：停止对设备图像进行解码显示。

参数说明：streamID -- 流 ID

返回值：无

4. void **USphereSetupMatrics**(int streamID, float yaw, float pitch, float s);

函数介绍：当显示模式是互动模式时，此函数用来设置角度和远近。

参数说明：streamID -- 流 ID

yaw -- 设置水平方向视角

pitch -- 设置竖直方向视角

s -- 设置视角远近

返回值：无

5. void **USetViewMode**(int streamID, int viewMode);

函数介绍：设置预览模式。

参数说明：streamID -- 流 ID

viewMode 预览模式。取值范围[0,1]

viewMode 等于 UVIEWMODE_PANO, 全景预览模式.

UVIEWMODE_INTERACTION, 互动预览模式

返回值：无

/******类型说明*****/

typedef struct

{

int width;

int height;

unsigned char *data;

int dataSize;

}UFrame;

类型说明：图像帧类型。

结构说明：width -- 图像的宽。

height -- 图像的高

data -- 指向图像数据的指针。

dataSize -- 图像数据的大小。

typedef void(_stdcall *UFRAMEARRIVED_PF)(UFrame *pFrame, void *pUserData);

类型说明：用来捕获图像帧的回调函数。

参数说明：pFrame -- 捕获到的图像帧。图像格式为 yuv420p

pUserData -- 用户数据，注册回到函数时 USetFrameCaptureCallBack
传入的 pUserData.

/******

6. void **USetFrameCaptureCallBack**(int streamID,

UFRAMEARRIVED_PF pFrameArrivedPf,

void *pUserData);

函数介绍：设置用来捕获视频帧的回调函数。捕获到的图像格式为 yuv420p

参数说明：streamID -- 流 ID

pFrameArrivedPf -- 回调函数指针
void *pUserData -- 用户数据，会传入回调函数 pFrameArrivedPf 的 pUserData 参数。

返回值：无

7. void USetFrameCaptureMode(int streamID, UFrameCaptureMode frameCaptureMode);

函数介绍：设置捕获图像帧的模式。捕获的图像帧将通过回调函数传出。图像格式为 yuv420p

参数说明：streamID -- 流 ID

frameCaptureMode -- 捕获图像帧的模式：

DoNothing -- 不捕获图像帧。

OnlyOnce -- 只捕获一帧。

KeepWorking -- 持续捕获图像帧。

返回值：无