

**PixelNormalWS**：表达式输出表示像素基于当前法线所面向的方向的矢量数据

**dot**：向量的点积

**constantBiasscale**：有个ConstantBiasScale节点，它经常出现在sin节点之后，用于调节函数曲线的上下位置和振幅。这个节点有两个参数，分别是Bias和Scale。其中，Bias是调整曲线在Y轴的上下位置，Scale是调节振幅，也就是曲线的最大值和最小值。

**curveAtlasrow**：参数节点调用曲线图0谱以及二值化曲线

**Normalize**表达式：计算并输出其输入的标准化值。归一化向量（也称为“单位向量”）的总长度为1.0。这意味着输入的每个分量都除以向量的总大小（长度）

**CameraVector**：表达式输出一个三通道矢量值，表示相机相对于表面的方向。换句话说，从像素到相机的方向

**VertexNormalWS**：输出世界空间顶点法线。它只能用于在顶点着色器中执行的材质输入，例如WorldPositionOffset。这对于使网格增大或缩小非常有用。请注意，沿法线偏移位置将导致几何体沿UV 接缝分开