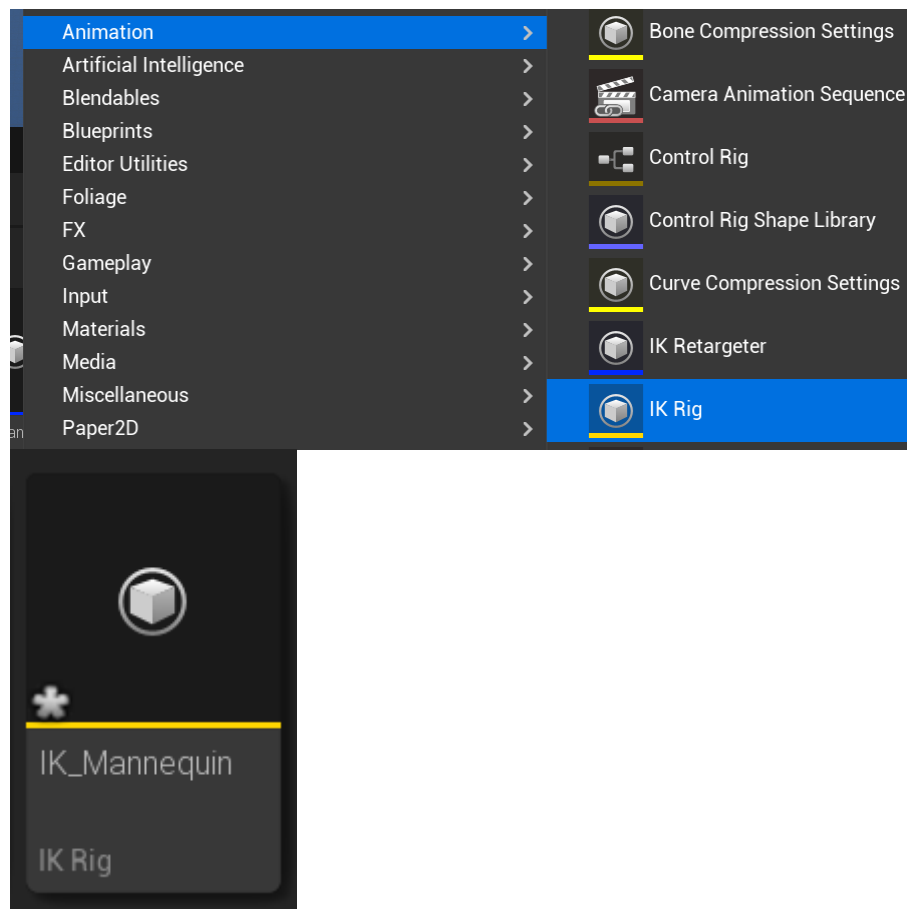


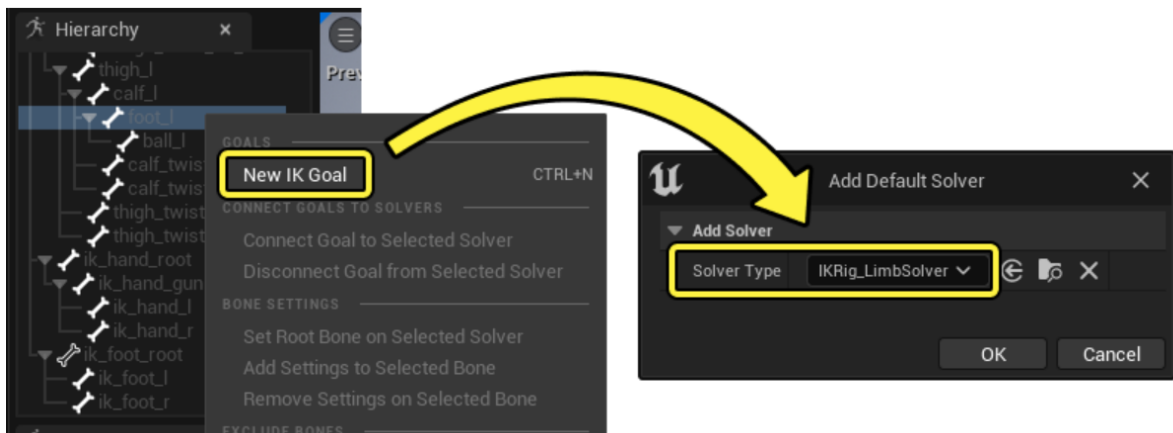
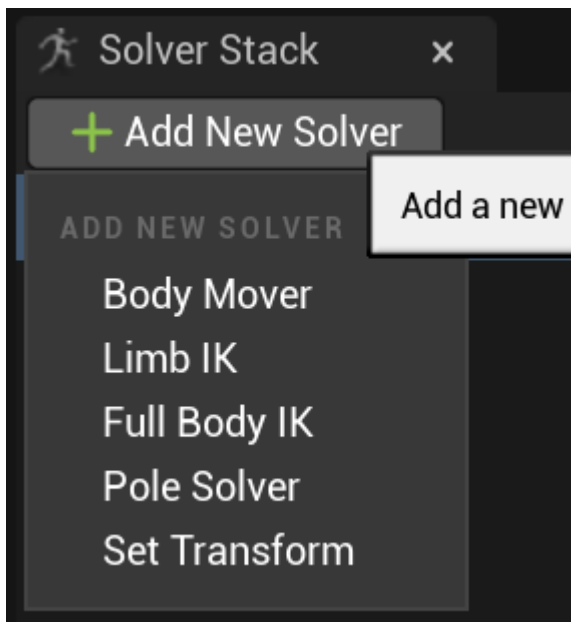
IK Rig不仅可以进行动画重定向，还可以设置IK绑定。

IK Rig使用流程：

创建IK资产

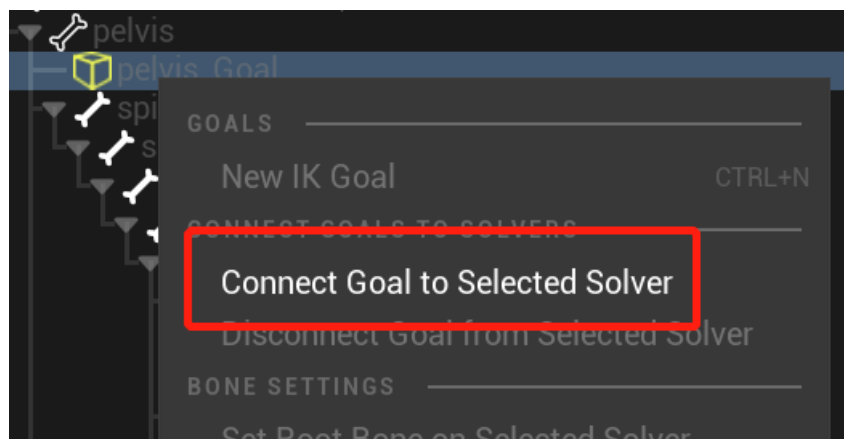


在IK解算器面板添加解算器，或者在骨骼上右键通过创建IK Target的方式创建IK解算器。

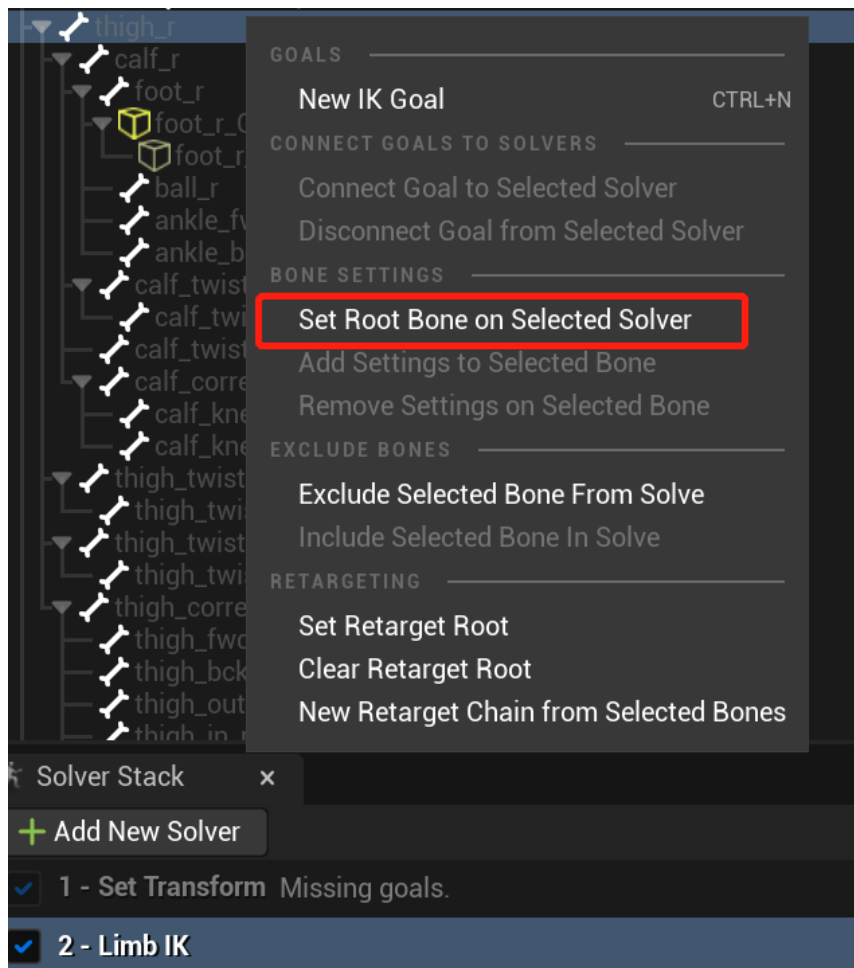


以创建脚步IK为例，需要创建三个解算器，分别为SetTransform、左脚LimbIK和右脚LimbIK。

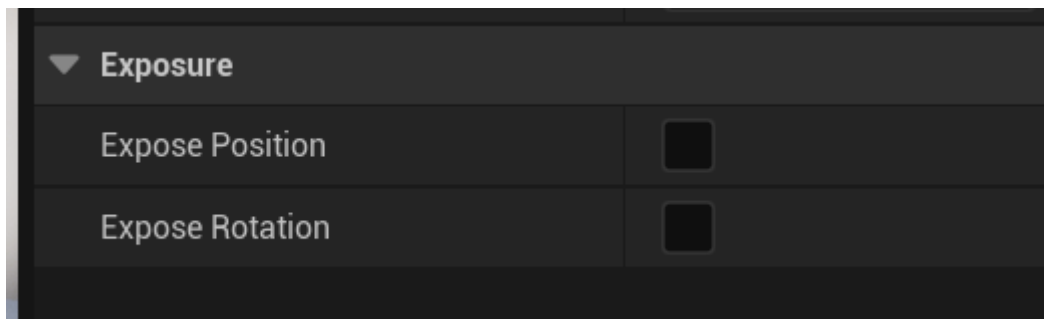
选中SetTransform，并在Pelvis的IK上右键选择Connect Goal to Selected Solver，将盆骨IK与解算器连接建立关系。



在左右脚LimbSolver解算器上分别选中，依次选择脚IK，建立连接。然后选择thigh设置其为解算器的根骨骼，即Root Bone为起始骨骼，脚为结束骨骼。



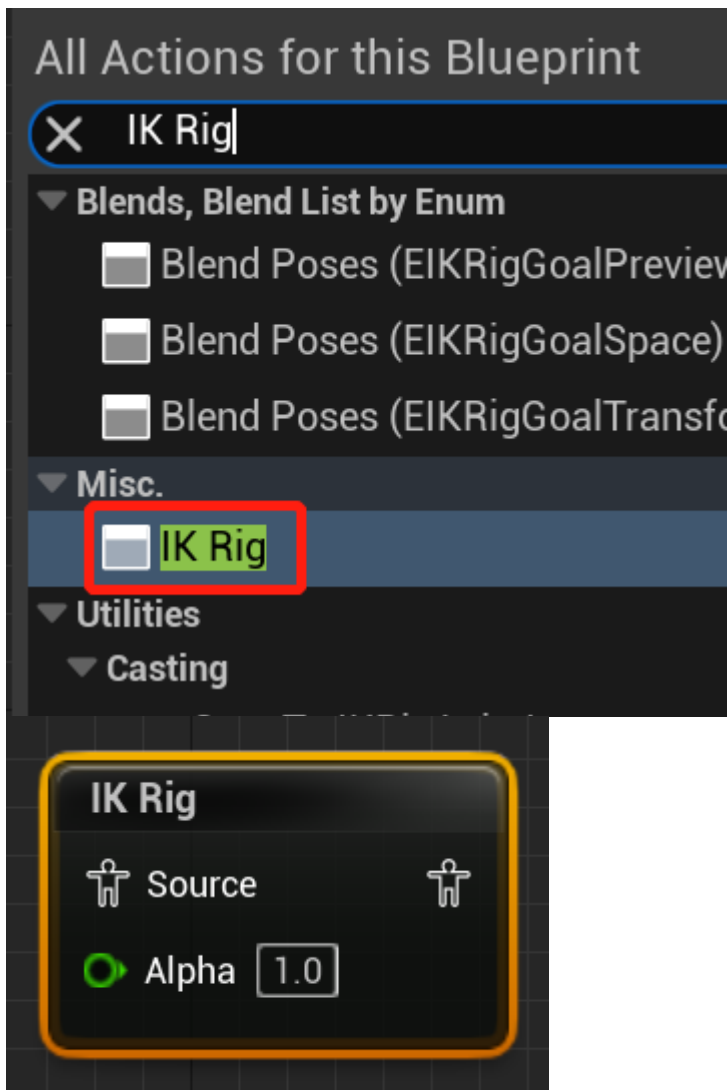
如果IK的位置、旋转等数据需要再动画状态机中调用修改，可以在IK的Details面板中选择将其暴露出来：



这样就完成了一组脚部IK的绑定。以上要注意三点：

1. 双腿连接处的盆骨Pelvis骨骼需要与SetTransform建立连接；
2. LimbSolver的根骨骼为thigh，脚步IK与LimbSolver建立连接；
3. 解算器具有严格的解算顺序：SetTransform在LimbSolver的前面。

然后在动画状态机中调用节点IK Rig：



在节点的Details面板可以选择对应的IK Rig资产，然后资产中暴露的IK数据就显示在节点上了：



拉伸模型

当选中解算器时，可以在Details面板中选择是否允许模型拉伸

限制骨骼

在骨骼上右键AddSettings，可以设置骨骼的Transform限制以及优先偏转方向等

解算器说明：

<https://docs.unrealengine.com/5.0/en-US/ik-rig-solvers-in-unreal-engine/>