

VRTRIX Data Glove MotionBuilder Plugin Tutorial



Date	Modified by	Comments
2019-08-27	Guo	Init Version.
2019-09-05	Guo	Update for VRTRIX Data Gloves Pro

简介

Introduction

VRTRIX™数据手套支持通过插件在 MotionBuilder 中对手套数据进行实时观看,录制以及回放,支持通过插件在 MotionBuilder 界面下将手部骨骼数据与模型进行骨骼朝向和骨骼长度的匹配,对手部骨骼数据解算算法进行微调,实现 MotionBuilder 平台下与全身动捕系统的对接。

插件支持 Motionbuilder 2016, Motionbuilder 2017, Motionbuilder 2018, Motionbuilder 2019。手套硬件支持 VRTRIX Data Glove DK1, DK2, Pro。

系统要求

System Requirements

- MotionBuilder 2016 及以上版本,目前最新测试兼容 MotionBuilder 2019。
- Windows 10 及以上版本。
- Visual Studio 2015 及以上版本用于重新编译插件。

开发准备

Prepare for Development

- **1. 数据手套配置:** 请首先确保数据手套驱动软件已经成功安装,且数据手套已经成功配对,如果还未进行该操作,请按数据手套操作手册安装软件和操作后再进行下面的步骤。
- 2. 插件下载:可以从官方 github 网站下载所需 MotionBuilder 插件:

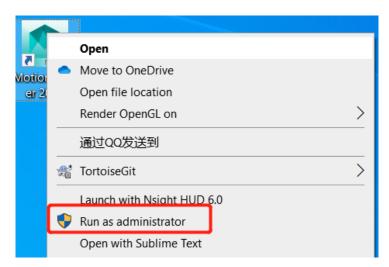
(https://github.com/VRTRIX/VRTRIXGlove_MotionBuilder_Plugin/releases),请根据需要下载你所需要的版本,目前插件支持下列版本:Autodesk Motionbuilder 2016-2019。

3. 安装插件: 将插件压缩包中的内容解压缩到 PATH_TO_MB/bin/x64/plugins 中即可。注意: PATH_TO_MB 指 MotionBuilder 安装路径,不同版本 MotionBuilder 对应的插件文件不同,请根据 PC 上使用的 MotionBuilder 实际版本下载和安装插件,版本不对应无法使用。

插件使用

Basic

1. 打开 MotionBuilder: 如果 MotionBuilder 被安装在 C 盘默认路径,则需要右键使用管理 员模式打开软件,否则插件将无法储存骨骼参数。如果安装在其他路径,则正常打开 即可。



2. 导入模型: 插件安装完毕后,打开 MotionBuilder 并通过菜单栏 File-Open 选择要导入的模型,将模型导入场景中。

模型要求:

- 全身模型需满足 HumanIK 解算器所必须的 15 个节点,具体信息请参考 https://knowledge.autodesk.com/zh-hans/support/maya/learnexplore/caas/CloudHelp/cloudhelp/2018/CHS/Maya-CharacterAnimation/files/GUID-5DEFC6E5-033C-45D5-9A0E-224E7A35131B-htm.html。
- 全身模型与骨骼匹配时最好保证:从前视图看骨骼为 T-Pose,从侧视图看骨骼 是一条直线,所有骨骼的轴向朝向一致,蒙皮权重处理好后确保所有骨骼的全局旋转为 0。

- 手部骨骼层级与插件压缩包中提供的模型手部骨骼层级一致。
- 3. 骨骼参数导出: 该步骤通过 python 脚本,将所导入的全身模型所有骨骼参数导出,将 其复制到插件 C++工程源码中,重新编译后得到与该模型匹配的插件文件。骨骼参数 导出分为两个步骤: 全身骨骼初始位姿导出以及手部各关节相对位置导出。

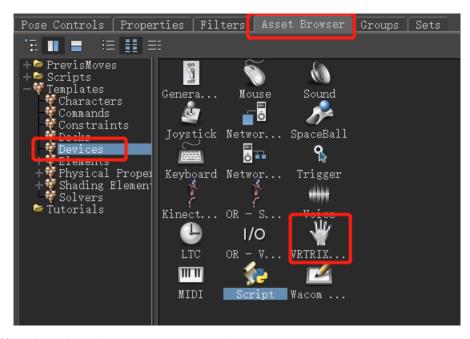
全身骨骼初始位姿导出: 首先选取模型的根关节,然后打开 Python 脚本编辑器,打开 SkeletonGeneration.py 脚本,运行后将输出的内容拷贝至插件工程中 BoneHierarchySetup.h 文件中的 SkeletonHierarchySetup 函数下。

手部各关节相对位置导出: 首先选取模型右手手腕关节,然后按住 Ctrl 键同时选取模型左手手腕关节,然后打开 Python 脚本编辑器,打开 HandSkeletonGeneration.py 脚本,运行后将输出的内容拷贝至插件工程中 BoneHierarchySetup.h 文件中的 HandHierarchySetup 函数下。(注意:该步骤要先选取右手,再选取左手,顺序不能反,同时手部骨骼层级顺序需完全下图相同,手指关节顺序也需相同,从拇指依次到小拇指)。

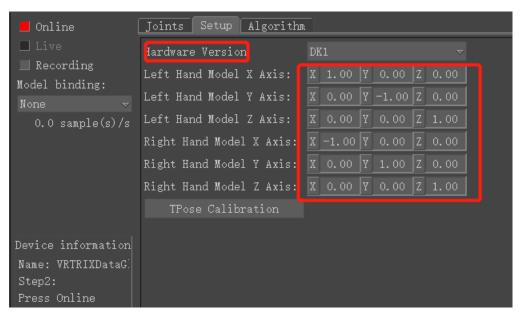


编译插件: 源码编辑完毕后,重新编译插件,获得与该模型匹配的 dll 插件文件。

4. 导入插件: 重新运行 MotionBuilder 软件之后(重新导入模型),在 Asset Browser 窗口下选择 Devices,找到 VRTRIX Data Gloves,将其拖动到软件的场景窗口中。



5. 配置参数: 在手套插件的 Setup 选项卡中首先对参数进行配置,如下图:

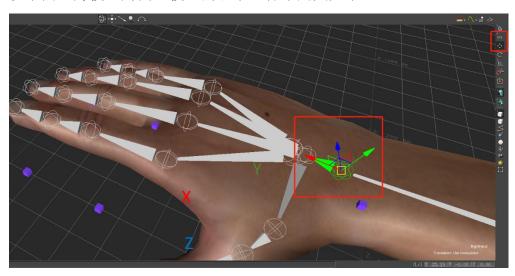


图中 Hardware Version 分为 DK1, DK2 和 Pro 三种,请根据对应硬件版本选择,如果不确定硬件版本,请联系我们的技术支持。

图中后面六行参数分别为双手 X,Y,Z 三个坐标轴模型定义与硬件定义的对应情况,手套硬件的坐标系定义如下(左右手定义一致)

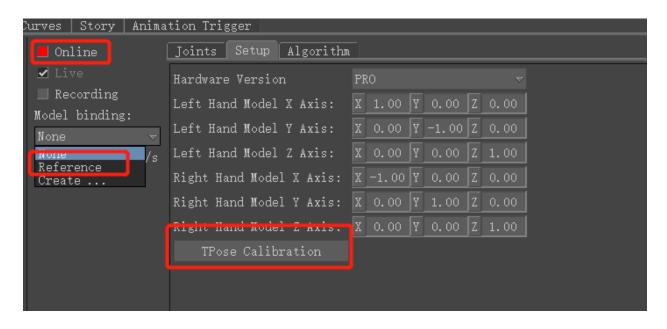


以下面全身模型为例,模型的右手坐标系定义如下:



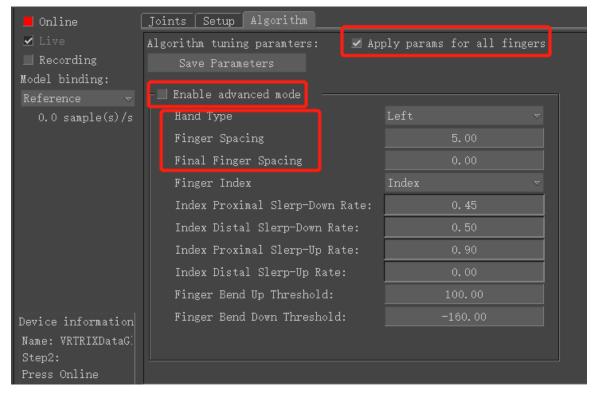
两者对比可以看出,模型的 x 轴与硬件定义相反,y 轴 z 轴与硬件定义相同,所以右手的三个参数分别为 x 轴:(-1,0,0) y 轴:(0,1,0) z 轴:(0,0,1),左手同理。

6. 运行插件实时获取数据: 在左侧 Navigator 参数面板中的 Model Binding 下拉菜单中找 到与模型根关节匹配的名称,如下图,而后点击 Online 连接手套。



手套连接成功后,Online 按钮会从红色变为绿色,模型也会被对应的数据驱动。插件默认点击 Online 连接时,演员也为 T-pose 状态,如果开始时不是 T pose, 也可以随后摆出 T-pose 后点击 Setup 选项卡下的 T-pose calibration 进行手腕初始化姿态对齐。

7. 算法参数调整:

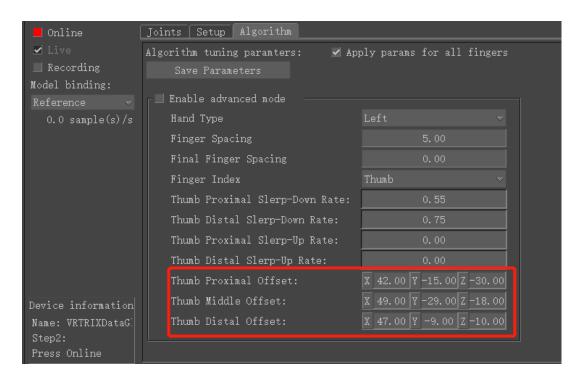


切换到插件 Algorithm 选项卡,可以看到算法参数调整框。

以下对参数含义进行详细解释:

- Apply params for all fingers:如果勾选则调整一个手指的参数会作用于所有手指,默认为勾选。
- Enable advanced mode: 如果勾选则解锁五指航向角张开动作,否则五指张开角度由 Finger Spacing 控制,默认为不勾选。
- Hand Type: 选择调整左手参数还是右手参数。
- Finger Spacing: Advanced mode 不勾选时控制五指张开角度,默认为 5 度。
- Finger Spacing: 控制五指握拳时的张开角度,默认为 0 度(即默认握拳时四 指平行)。
- Proximal/Distal Slerp-Down Rate: 手指近端关节和远端关节向下弯曲(即握拳动作)插值参数,取值范围 0-1。
- Proximal/Distal Slerp-Up Rate: 手指近端关节和远端关节向上弯曲插值参数,取值范围 0-1。
- Finger Bend Up/Down Threshold: 手指握拳和上翘阈值,即默认握拳时弯曲角度不超过 160 度,上翘时角度不超过 100 度。

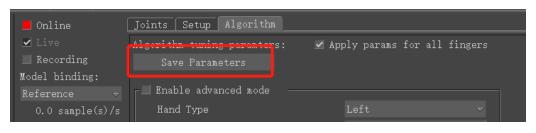
对于大拇指来说,有一组特殊的参数:



• Thumb Proximal/Middle/Distal Offset: 拇指姿态微调参数,分别微调拇指三个 关节。左右手可分别调整,以此弥补手套传感器装配不一致的误差,以达到 最佳效果。

8. 算法参数保存

当算法参数已经调整完毕,模型捕捉效果满足要求之后,则可以选择将调整好的算法参数保存至配置文件,点击 Save Parameters,则可以保存当前参数。



如果弹出成功窗口则说明保存成功。



如果提示 Failed to save parameters,则是由于 MotionBuilder 安装在 C 盘且没有使用管理员权限打开。请重新使用管理员权限打开再进行存储操作

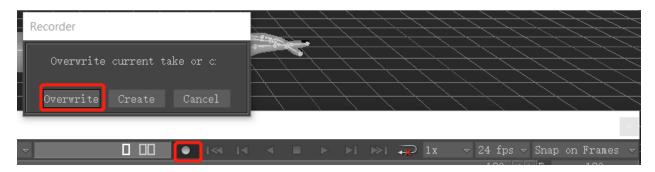


9. 实时动画录制与回放

以上所有步骤完成之后,确认手部实时动画正常,然后进行录制。首先勾选插件 UI 左侧导航栏中的 Recording,即可进入录制模式。



然后点击动画控制栏中的 Recorder,弹出对话框选择 Overwrite,随后点击播放按钮就能开始录制。



在录制完成之后,点击"暂停"或者"停止"按钮,然后将左侧导航栏的"Live"框勾选取消,点击播放就能对刚才录制的动画进行回放了。