

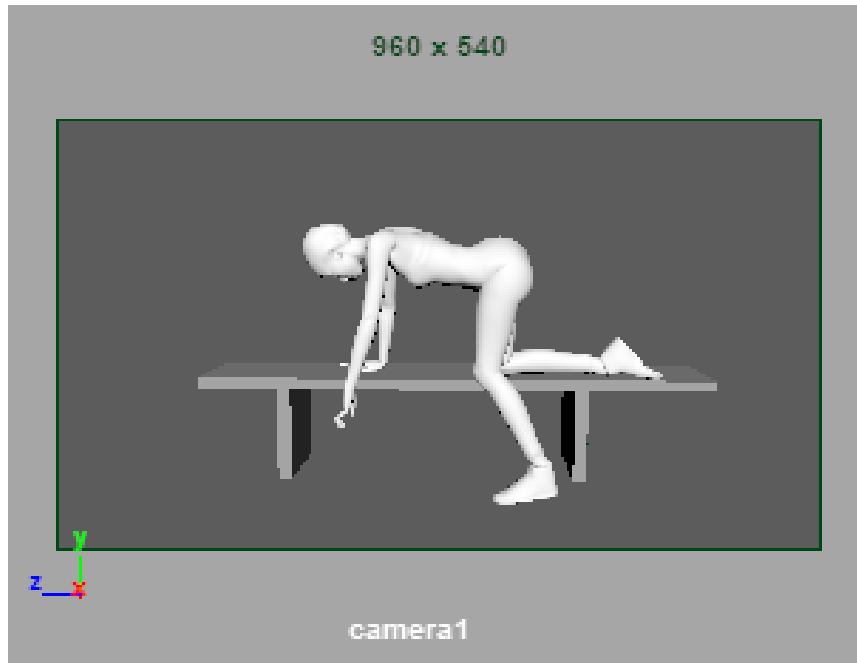
SW스타랩(0730)

오나예

덤벨 노우

오른쪽	어깨			팔-상복부			팔꿈치			팔-하복부		
	회전축	오른손 좌표계 (object's local)										
	회전순서	XYZ										
	회전기준	어깨		회전기준	어깨		회전기준	팔꿈치		회전기준	팔꿈치	
	회전축	X	90	회전축	X	90	회전축	X	-90	회전축	X	-90
		Y	0		Y	0		Y	0		Y	0
Z		0	Z		0	Z		0	Z		0	
1단계 (엉덩이를 뒤로 빼고 상체를 숙 인 후 팔을 축 늘어트린 상태)	각도	X	-40	각도	X	0	각도	X	0	각도	X	0
		Y	0		Y	0		Y	0		Y	0
		Z	-100		Z	0		Z	0		Z	0
	시간	2초										
	2단계 (팔을 위쪽으로 구부리면서 당 긴다. 손목은 배꼽과 같은 선상 에 위치)	각도	X	-40 → -60	각도	X	0	각도	X	0 → 60	각도	X
Y			0 → 130	Y		0	Y		0 → 40	Y		0
Z			-100 → -100	Z		0	Z		0 → 120	Z		0
시간		3초										
3단계 (옆에서 보았을 때 팔의 각도를 90도로 유지하면서 손목은 계 속 배꼽과 같은 선상에 위치하 여 버티기)		각도	X	-60	각도	X	0	각도	X	60	각도	X
	Y		130	Y		0	Y		40	Y		0
	Z		-100	Z		0	Z		120	Z		0
	시간	3초										
	4단계 (팔을 1단계와 동일하게 내린 다.)	각도	X	-60 → -40	각도	X	0	각도	X	60 → 0	각도	X
Y			130 → 0	Y		0	Y		40 → 0	Y		0
Z			-100 → -100	Z		0	Z		120 → 0	Z		0
시간		3초										
1~4단계 반복												

덤벨 로우 데이터 적용 애니메이션



데이터 가공	
roll	키애니메이션 2단계: 0, 3단계: 60 센서 데이터 최대값: -162, 최소값: -9 $rotateX = -((roll / 3) - 3)$
pitch	키애니메이션 2단계: 0, 3단계: 120 센서 데이터 최대값: 86, 최소값: -8 $rotateZ = pitch + 20$
yaw	키애니메이션 2단계: 0, 3단계: 40 센서 데이터 최대값: 178, 최소값: 5 $rotateX = (yaw / 5)$