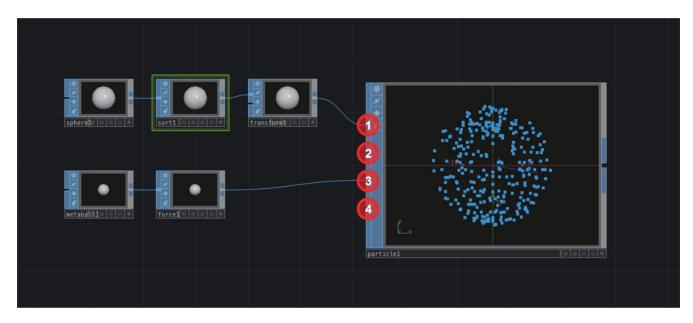
# **Particle SOP**

- 1 Input 0=パーティクルの発生源 入力されたジオメトリの各ポイントからパーティクルを発生させます
- 2 Input 1=衝突 パーティクルが入力されたオブジェクトに衝突します
- 3 Input 2=外部からの力 パーティクルに作用する力場を設定できます
- 4 Input 3=**引力** 入力したジオメトリ表面のランダムな位置にパーティクルが向かいます



Input0 に入力されたジオメトリの各ポイントからパーティクルが発生します Sort SOP の Point Sort を変更するとパーティクルの発生順を変更できます

今回はパーティクルの動きをコントロールするための力が作用する位置を移動させるため、
Particle SOP の3番目の入力口(Input2 Force)を利用します。力が作用する場は Metaball SOP と
Force SOP を組み合わせます。 Metaball SOP の大きさが Force の影響範囲になります。

## Force SOP のパラメーター



#### Radial Force

メタボールの中心から外にかけての引力、斥力(反発力)を設定します

#### **Directional Force**

ディレクション・ベクトルに沿ってフォースが作用します。

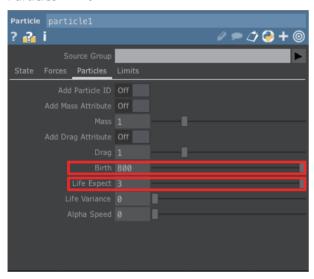
Axial Force 任意の軸方向の力が加わる

Vortex Force 任意の軸まわりにパーティクルを回転させます

Spiral Force 任意の軸に垂直な引力、反発力が発生します

## Parcle SOP のパラメーター

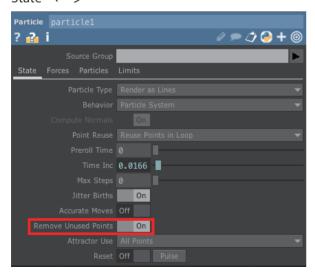
Particles ページ



Birth 毎秒生まれるパーティクルの数

Life Expect パーティクルが存在する期間 (デフォルトは3秒です)

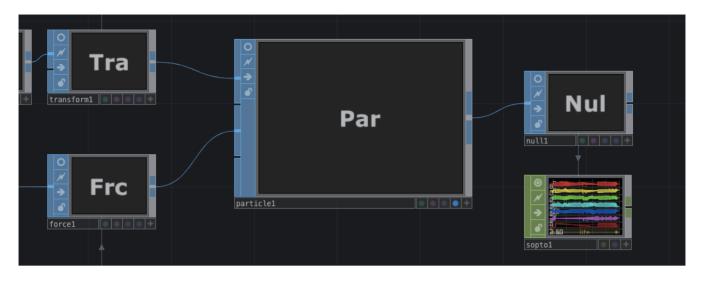
#### State ページ



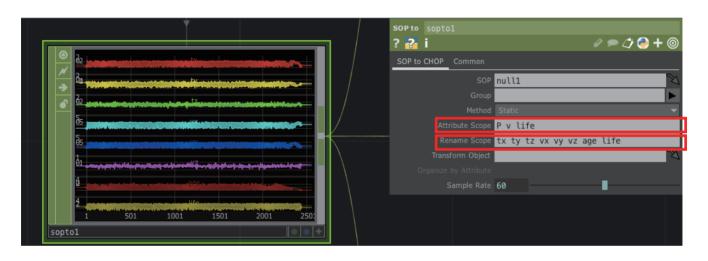
Remove Unused Points

On にすると寿命を終えたパーティクルが削除されます

# — SOP to CHOP



Particle SOP のジオメトリオブジェクトからチャンネルを作成します



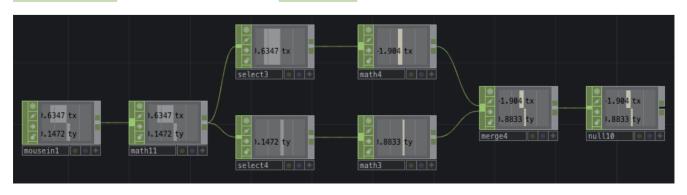
P アトリビュート (位置) を tx ty tz に、v アトリビュート (速度) を vx vy vz、life アトリビュート (寿命) を life age に指定します。Rotate to Vector[xyz] にベクトルを指定すると向き方向を指定できます。その時に v アトルビュートが使用できます。

これらを Geometry COMP のインスタンシングのパラメーターとして適用します。

# ― マウスや Leap Motion でコントロールします

# マウスの場合

Mouse In CHOP でマウスの座標を取得し、Math CHOP で値を調整します。



# Leap Motion の場合

Leap Motion CHOP でマウスの座標を取得し、Select CHOP で hand0/palm:rx,ry,rz の 3 つのチャンネルを取り出します。その後 Math CHOP で値を調整します。

どちらの場合も出てきた値を Metaball SOP の center に入れます。

# **一** レンダリング

#### **LIGHT**

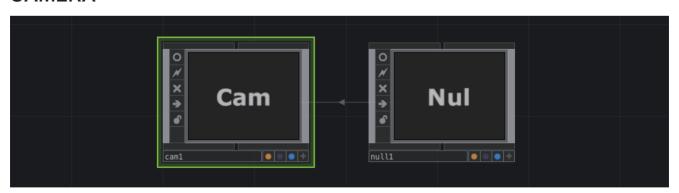


Light COMP と Environment Light COMP (環境光)の二つを配置します。

Environment Light COMP には HDRI(High Dynamic Range Image) と呼ばれる環境光の情報の入ったパノラマ 画像を使います。

HDRI は、<u>HDRI Haven</u> などのサイトから画像が無料で入手できます。(https://hdrihaven.com/hdris/)

### **CAMERA**



Camera COMP と Null COMP を配置します。 Camera COMP の Look at に Null COMP を指定するとカメラは Null COMP の方向を常に見るようになります。

# **GEOMETRY**



### PBR MAT

PBR (物理ベースレンダリング)

Metallic 金属かそうでないかを指定。1が金属、0が非金属

Roughness 素材の表面の粗さを指定。1だと荒く、0だとツルツルした質感になる

### Constant MAT

テクスチャーを適用する場合は Color Map を使用します。

今回参考にしたリンク先です。どうもありがとうございます。

http://satoruhiga.com/TDWS2018/day15/ http://satoruhiga.com/TDWS2018/day16/ http://satoruhiga.com/TDWS2019/day9/