题目：

模型中的点 v1坐标（10，10，0）

两块骨骼层级关系joint0是joint1的父节点

建立骨骼时候初始local pose是

joint0 （10，5，0） （0，0， 30）

joint1 （5，5，0），（0，0，0）

当前动画 joint0（ 10，18，0） （0，0，-90）

joint1（5，5，0），（0，0，0）变换后v1的坐标

其中v1只受joint1影响，所有缩放都是1，1，1

答：

局部姿势第j个关节可以表示为仿射变换矩阵Pj

  

关节2全局姿势可以写成



当前姿势

 

点的最终坐标公式为：



