

チームラボ流 モーション制作術

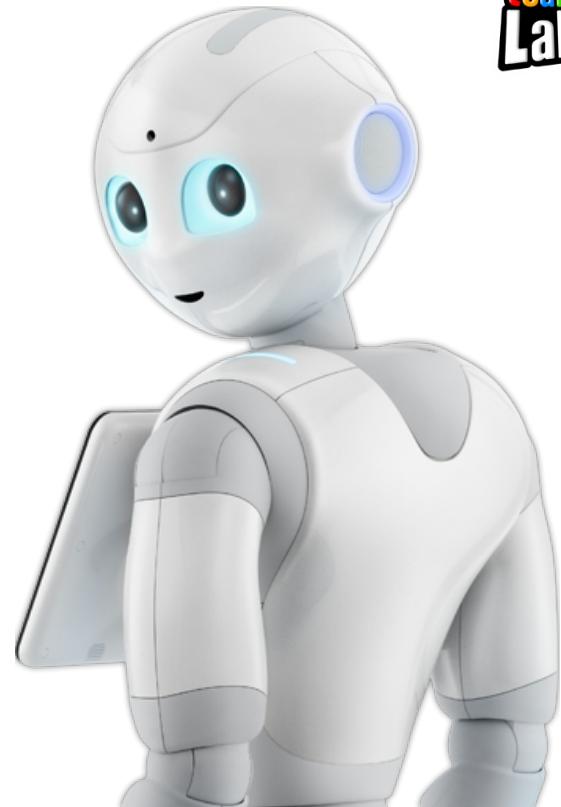
チームラボ株式会社
田口 優希

— 前編 —

自己紹介

田口 優希(たぐち ゆうき)

チームラボ株式会社
デベロッパーDiv 工作室所属



- ハードウェア開発～Webアプリ開発を担当
- Pepper、Choregraphe使用歴 約4ヶ月
- Pepperの好きなところ 後ろ姿

アジェンダ-前編-

1. Tech Fesについて

- ・Pepperでやったこと
- ・TechFesの課題
- ・モーション制作の課題

2. 課題①: 動きがロボットっぽい

- ・ロボットっぽい動きとは

3. アプローチ: 人間らしい動きにする

- ・メインとなる動きの関節以外も動かす
- ・関節が動くスピードが変化させる
- ・動きを曲線的にする

4. 課題②: モーション制作に時間がかかる

5. アプローチ: 短期間でクオリティを高める

- ・人が演じたモーションの動画を撮る
- ・基本姿勢を決める
- ・モーションを細かく分割する
- ・モーションを付ける順番
- ・バーチャルロボットで作りこむ

6. まとめ

7. 質疑応答

Pepperでやったこと

The light orchestra with Pepper



teamLab★



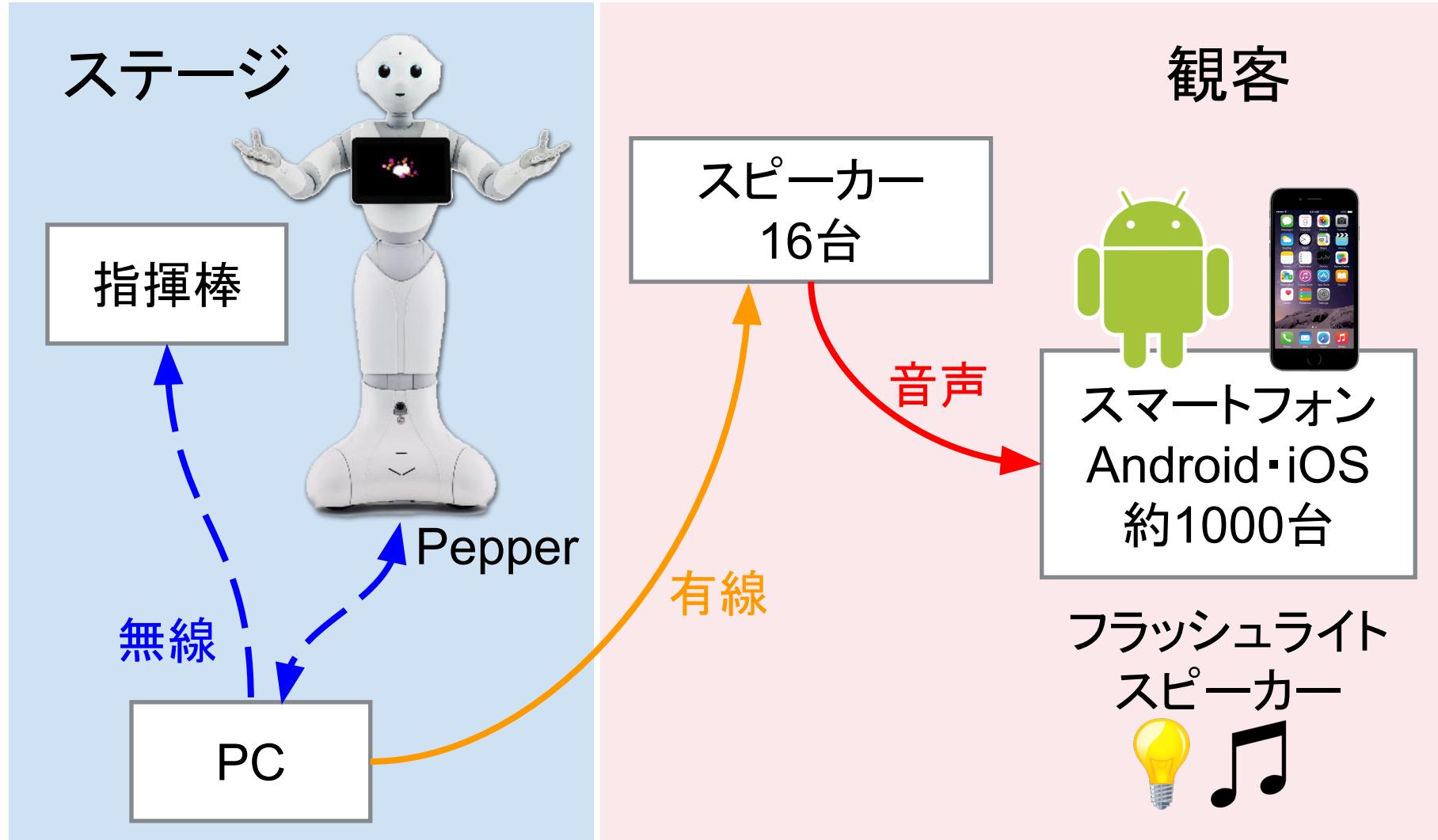
Pepperでやったこと

Pepper Tech Festivalで観客参加型のショー
「The light orchestra with Pepper」を実施

観客のスマートフォンのライトとスピーカーを制御して、会場に巨大なディスプレイを構築。Pepperの演奏に合わせて光で線を描いた。

スマートフォンの位置検知はGPSを使わないシステムを開発。

システム構成



難しい案件

- 開発期間 2ヶ月
- 開始時点でPepper使用歴 2ヶ月
- ロボット開発の経験なし
- モーションデザインの経験なし
- 演出時間 5分
- スマートフォンとの連携動作あり

モーション制作の課題

1. 動きがロボットぽい

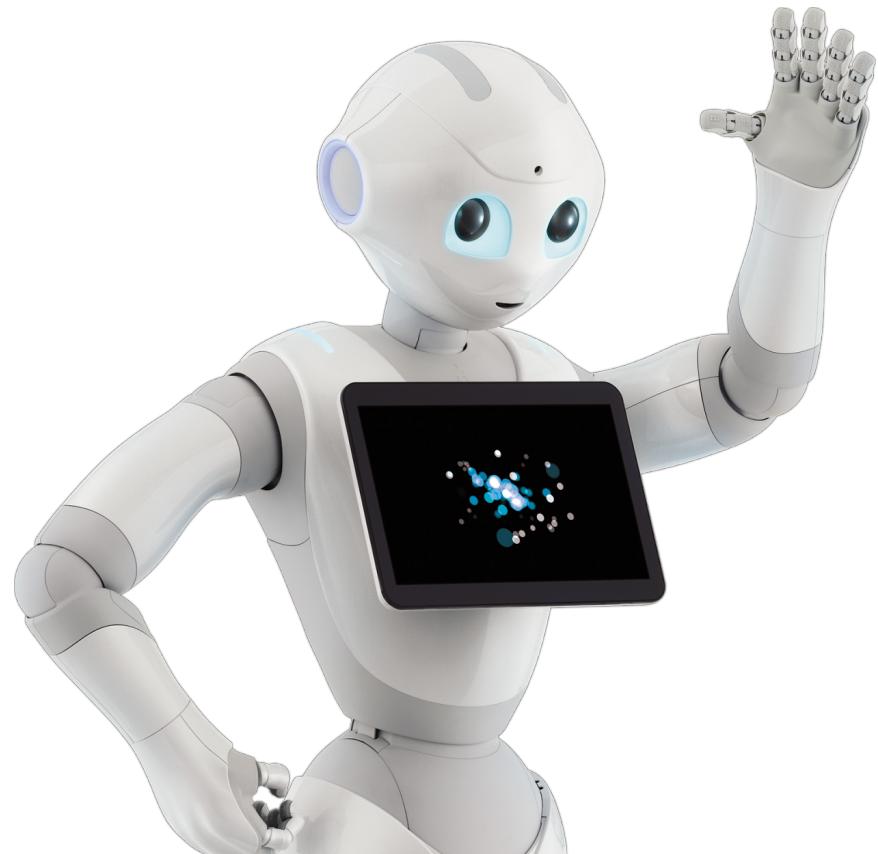
- ヒト型のため、人間の動きを期待される
- 指揮者は全身を使った優雅な動きをする

2. モーションの制作に時間がかかる

- 演出時間 5分
 - 制作期間 2ヶ月
- プロのアニメーターでも1分で1週間かかる

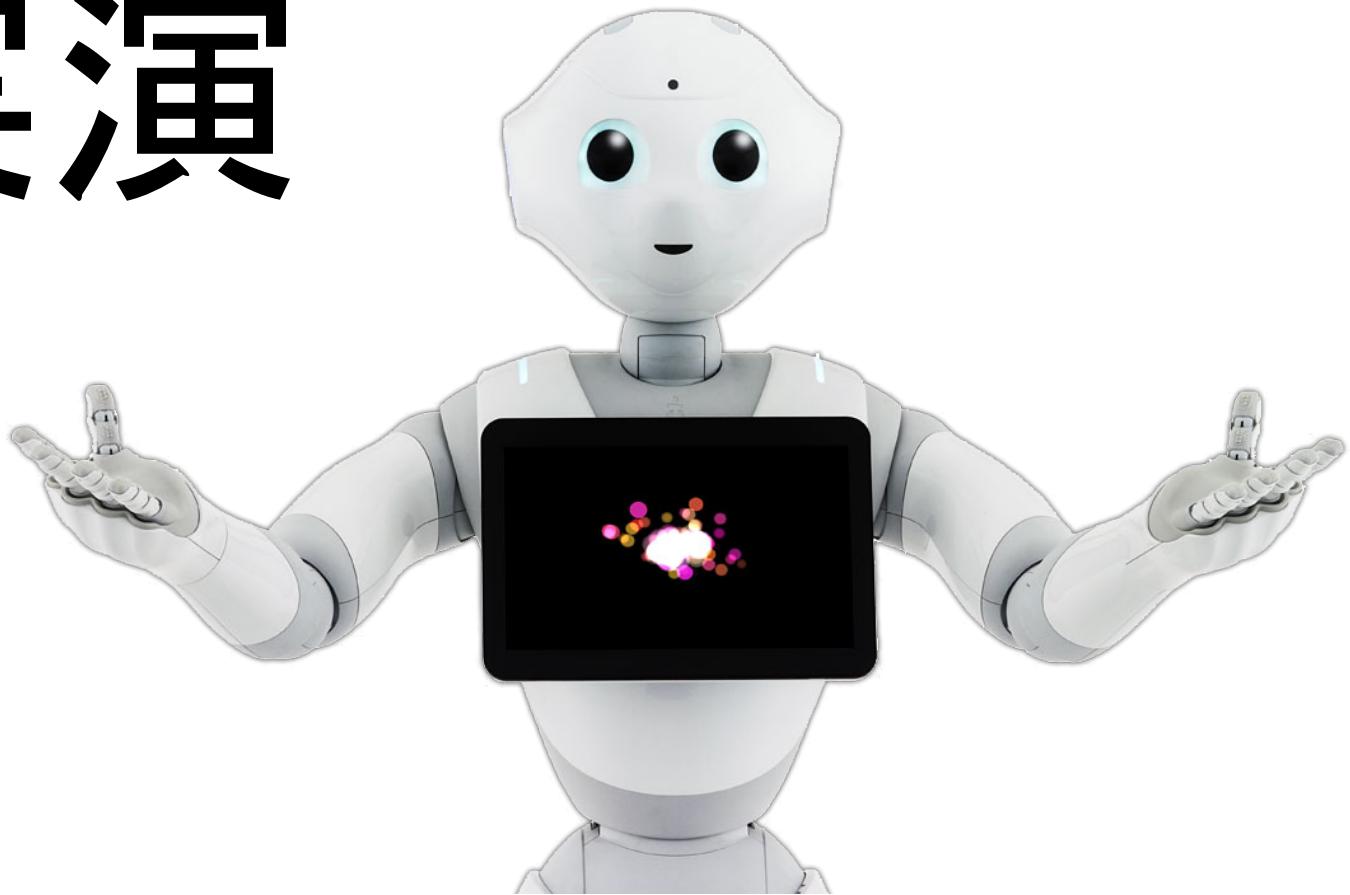
1. 動きがロボットぽい

そもそもロボットぽい動きとは？



ロボットぽい動きとは？

実演

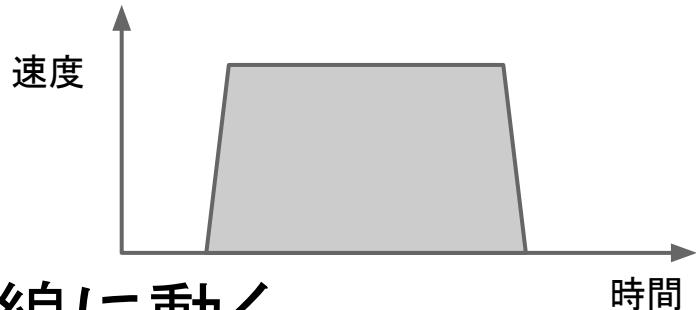




ロボットぽい動きとは？

原因

- メインとなる動きの関節しか動いていない
例) 腕を振る動きの場合、腕の関節しか動いていない
- 関節が動くスピードが最初から最後まで一定
加速・減速の時間が短い
- 直線的な動き
開始点から終了点まで一直線に動く



人間らしい動きにするには？

- A. メインとなる動きの関節以外も動かす
- B. 関節が動くスピードを変化させる
- C. 動きを曲線的にする

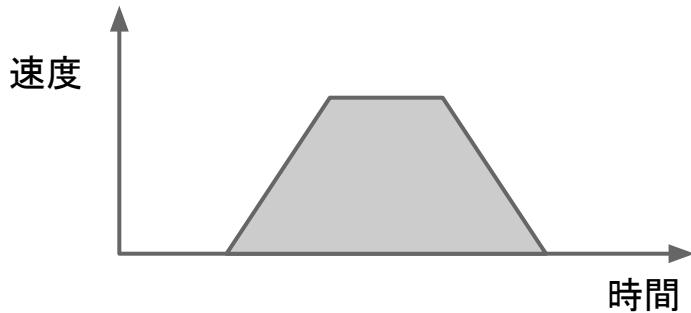
A. 中心となる動きの関節以外も動かす

例) 右手の指揮棒を振る動作

- 左腕の動きは？ 体の動きに合わせて微動
- 頭の動きは？ 指揮棒の動きに合わせて上下
- 腰の動きは？ 振り下ろした時に体を傾ける

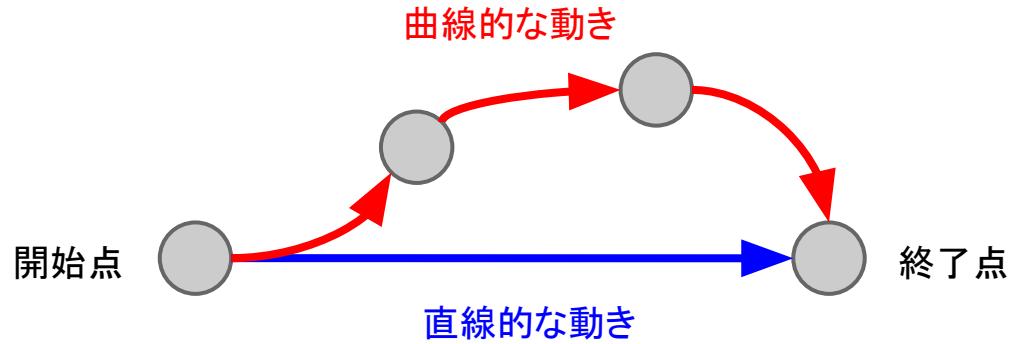
B. 関節が動くスピードを変化させる

- 動き始め、動き終わりはゆっくり
 - 急な動きは不自然
- 動作の反動を加える
 - 機械的な反動はないので、手動で付ける
- 各関節の開始、終了キーフレームをずらす
 - 各関節が動き出すタイミングを変えて緩急を付ける



C. 動きを曲線的にする

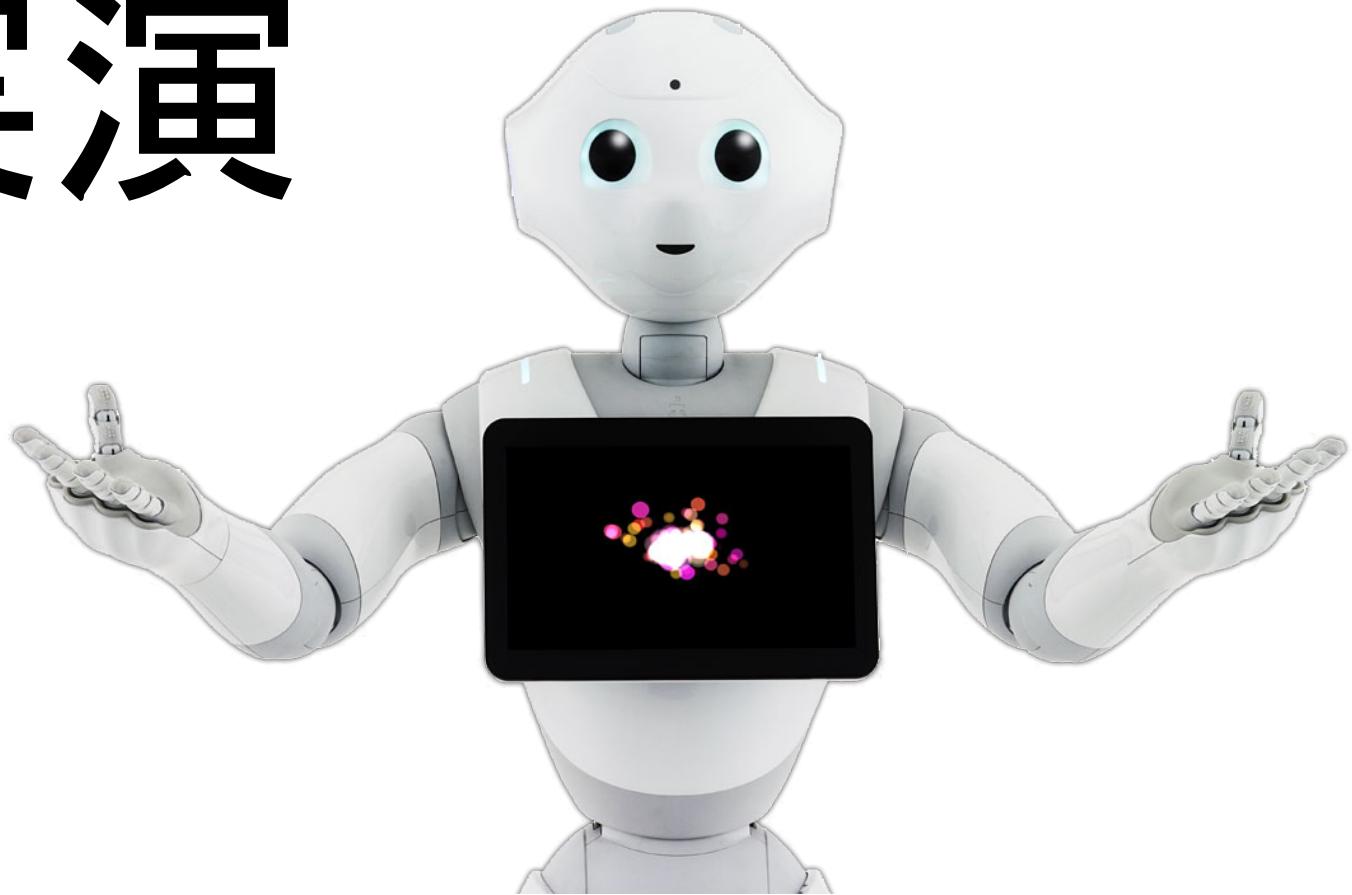
- 動きの開始点から終了点の間にキーフレームを入れる



- 腕の場合、同時に関節を動かす必要がある
 - 多めにキーフレームを打って、ポーズを決め、後から余分なキーフレームを消す

人間らしい動きにするには？

実演



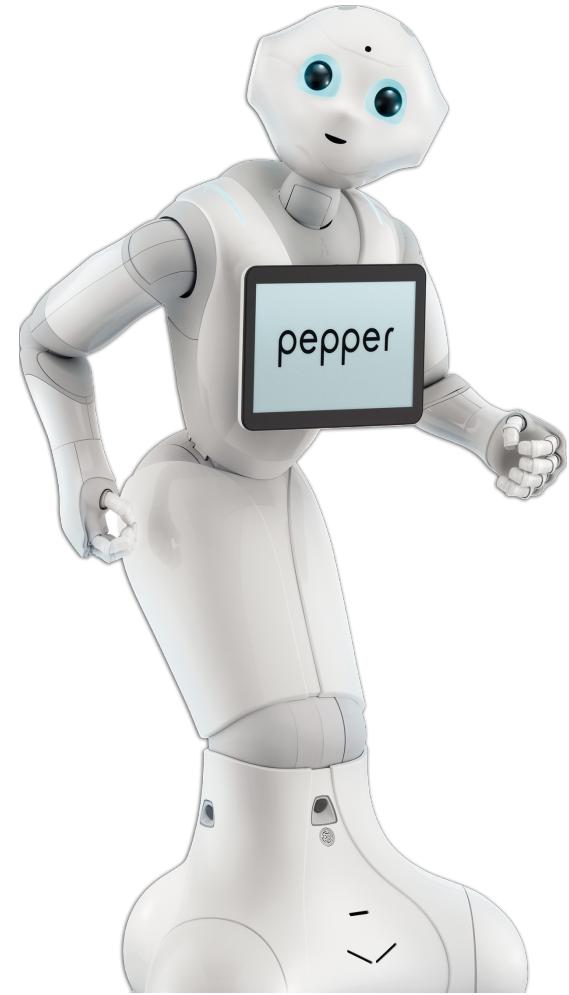


2. モーションの制作に時間がかかる

1個のモーション制作に3日以上

際限なく、作り込んでしまう...

でも、制作期間は2ヶ月...



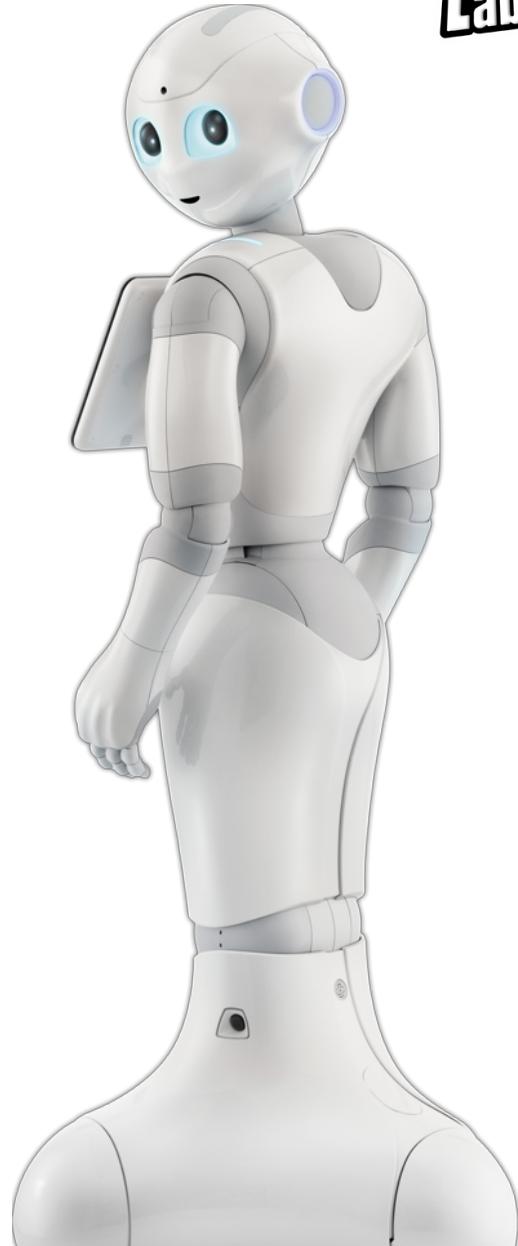
短期間でモーションの質を高めるには？

- 人が演じたモーションの動画を撮る
- 基本姿勢を決める
- モーションを細かく分割する
- モーションを付ける順番に気を付ける
- バーチャルロボットで作りこむ

一番大事なのは

Pepperへの

愛情



人が演じたモーションの動画を撮る

- 人が演じることで、Pepperの気持ちになれる
 - 無理なモーション(姿勢)が分かる
- 人の動きをトレースして制作できる
 - 人と比較すると、差異が分かりやすい
- 完成のイメージがつかみやすくなる
 - 表現の印象、時間の検討ができる

基本姿勢を決める

- モーションの先頭、末尾を基本姿勢にする
 - モーションのつなぎが楽になる
 - ポーズライブラリに登録しておく
- 姿勢によってはモーターの負担が抑えられる
 - 腕を上げた状態は辛い
- メリハリがつく
 - 待機時は小さく、動作時は大きく見せる

モーションを細かく分割する

- ベースとなるモーションを使い回せる
 - 基本姿勢、腕を振る、腕を回す
- モーションの差し替えが簡単になる
 - 制作初期は頻繁にモーション変更がある
- 長いとChoreographが強制終了する
 - 長くしたい場合はファイルを直接編集
 - ビヘイビアのファイルはXMLファイル

モーションを付ける順序

腰 → 腕 → 手 → 頭 → 足

- 関節には親子関係があるので、親から付ける
 - 子の関節から付けると後から修正が必要

Pepperの感情表現の中心は腕、手

バーチャルロボットで作りこむ

- 実機よりアップロードが早い
 - 試行錯誤が多くできる
- 実機では関節のモーターが過熱する
 - 動作停止につながる
 - 肩の関節が弱く、腰の場合は転倒する
- 無理なモーションで機体を傷つけない
 - セーフティー無効の場合、強くぶつかる

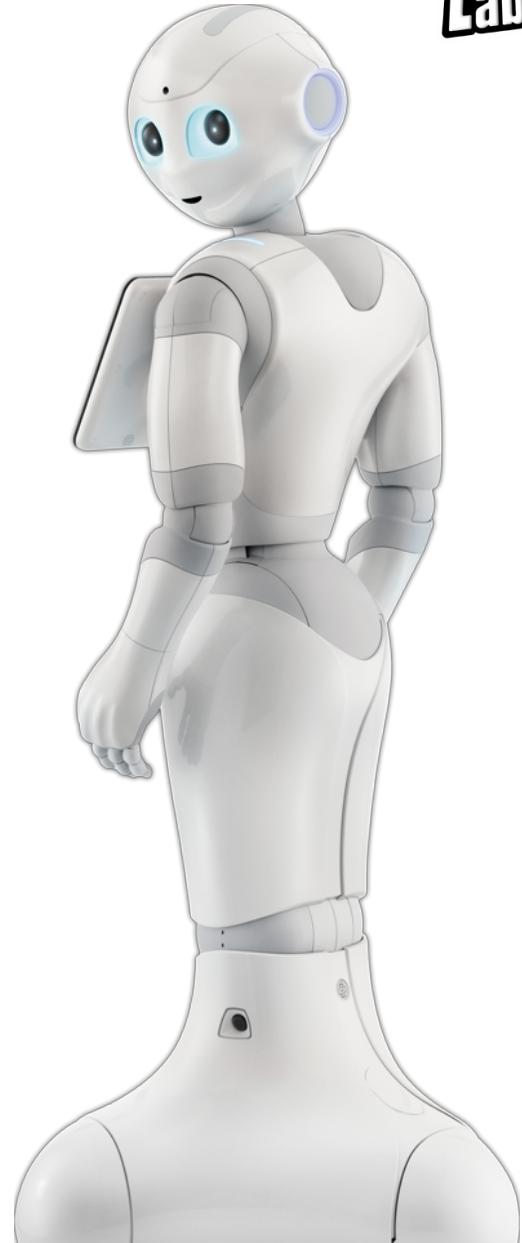
まとめ

- 人が演じたモーションの動画を撮る
- 基本姿勢を決める
- モーションを細かく分割する
- モーションを付ける順番に気を付ける
- バーチャルロボットで作りこむ

一番大事なのは

Pepperへの

愛情



質疑応答

