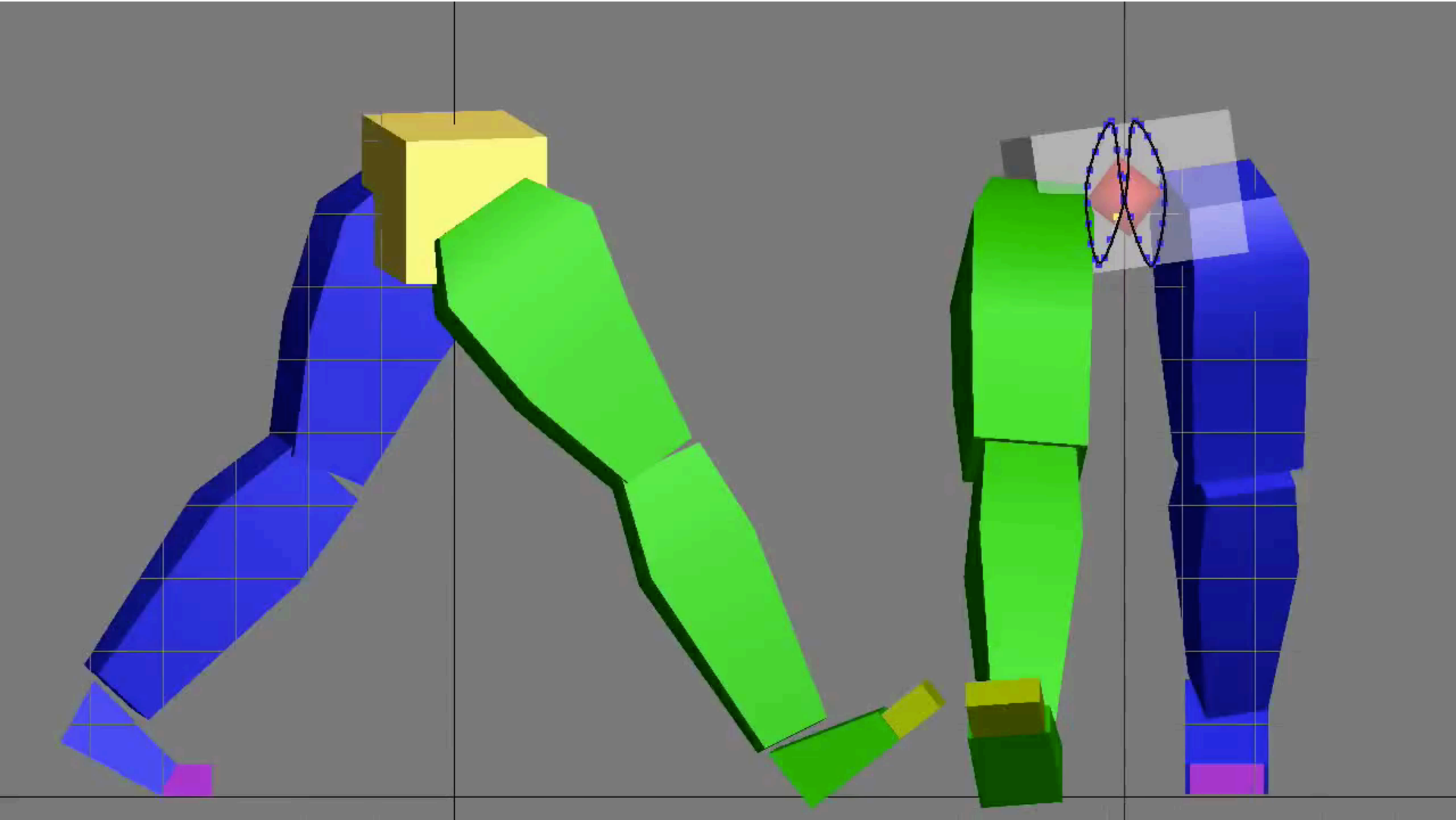


# Animación Humana

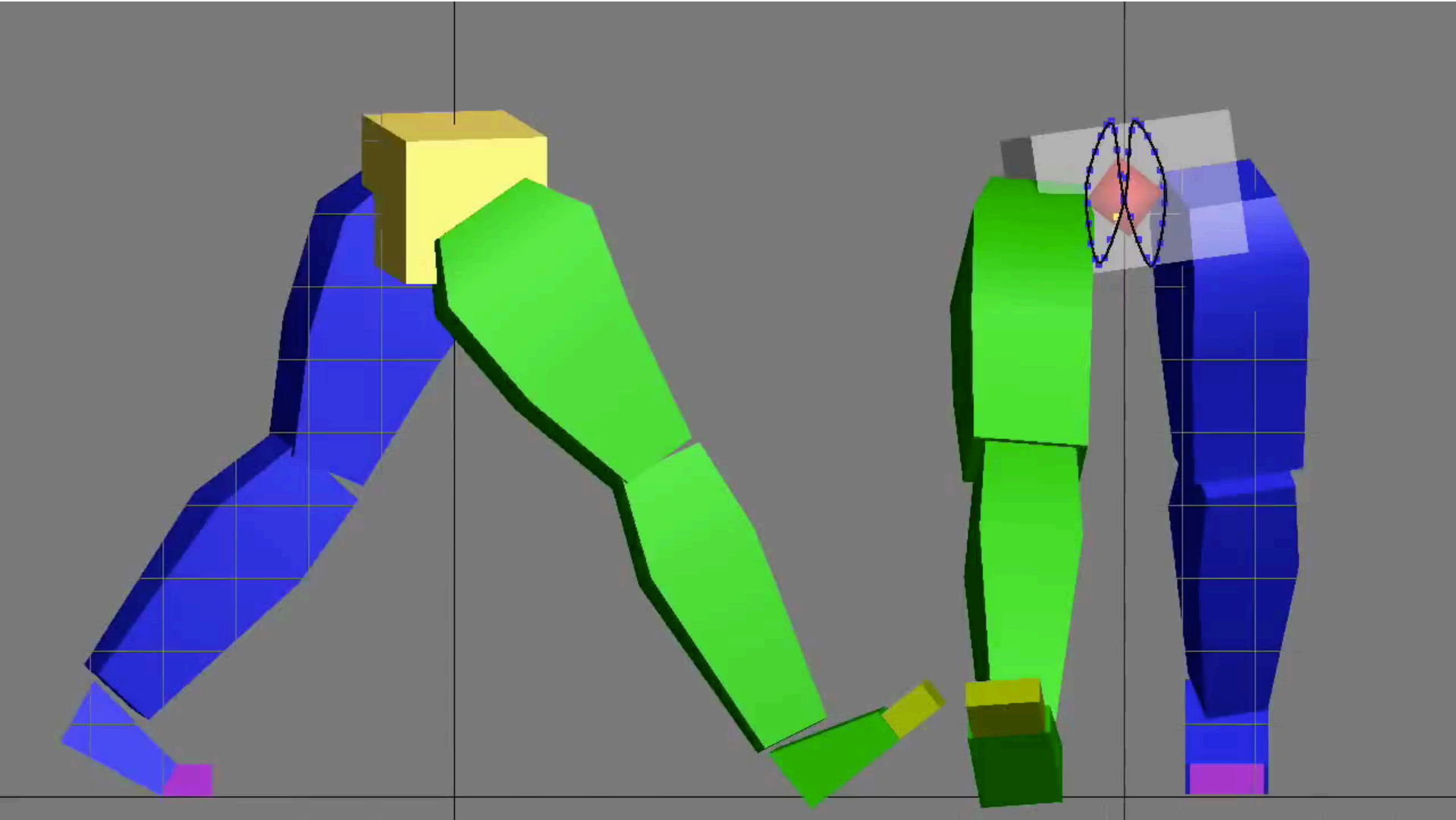
Dan Casas

# Animación Humana



<https://www.youtube.com/watch?v=feCEDYXJBRw>

# Animación Humana



<https://www.youtube.com/watch?v=feCEDYXJBRw>

# Animación Humana

## Caminar. Introducción.

Una de las actividades más comunes es caminar.

Es un movimiento complejo aprendido en años a base de prueba y error.

Se trata de un **movimiento cíclico**.

Aunque complejo, ya que intervienen numerosas articulaciones, sus actuaciones son igualmente cíclicas.



# Animación Humana

## Caminar. Introducción.

Es necesario mantener el movimiento **cíclico**, la **coordinación** de todo el cuerpo y el **mantenimiento** del equilibrio.

Caminar es una actividad **sólo estable dinámicamente** es decir, sólo en movimiento se mantiene estable, si ese movimiento desaparece, se puede llegar a perder el equilibrio.

En términos de animación implica que caminar **no puede ser analizado estáticamente** para estudiar las fuerzas que intervienen en el movimiento. Es necesario un **control global** del movimiento.

# Animación Humana

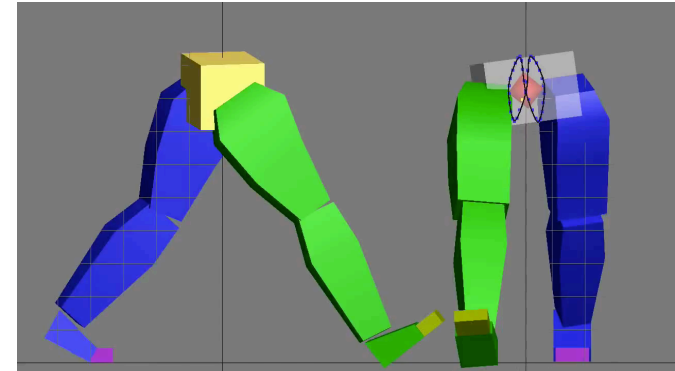
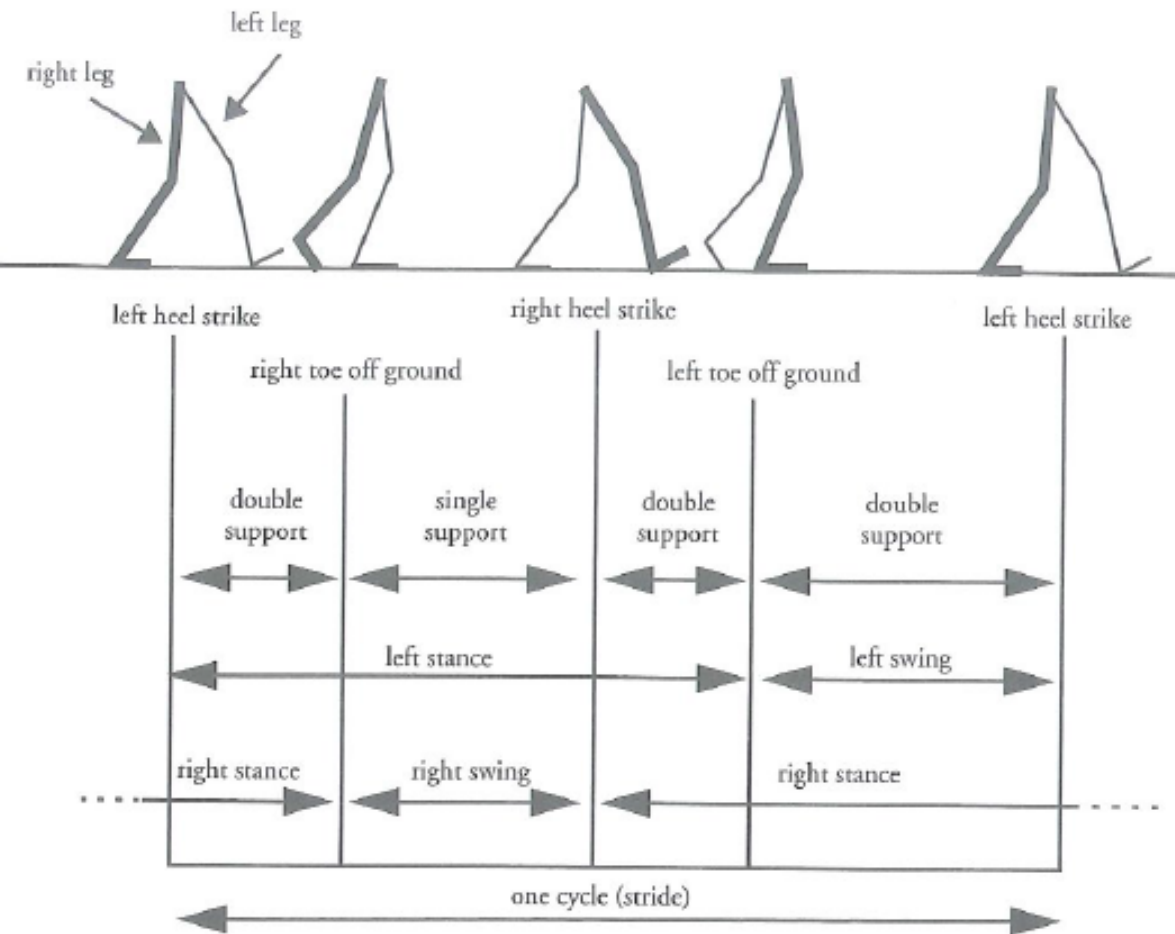
## Caminar. Mecanismo de andar-Ciclo de andar.

Se puede dividir el ciclo de andar en diferentes fases, relativas a la posición de los pies y los momentos de contacto con el suelo.

1. **Stride:** todo el ciclo.
2. **Left stance:** Se inicia esa fase con el pie derecho en el suelo y el izquierdo a punto de posarse sobre el suelo. Durante esta fase el pie izquierdo mantiene el peso del cuerpo. La fase termina cuando se posa el pie derecho y está a punto de levantarse el pie izquierdo.
3. **Right swing:** Es la fase que va desde que levantamos los dedos del pie derecho del suelo, avanza en el aire y se posa en el suelo nuevamente.
4. **Right stance:** Justo al posarse el pie derecho y comenzar a flexionar el pie izquierdo.
5. **Left swing:** Levantamos los dedos del pie izquierdo del suelo.

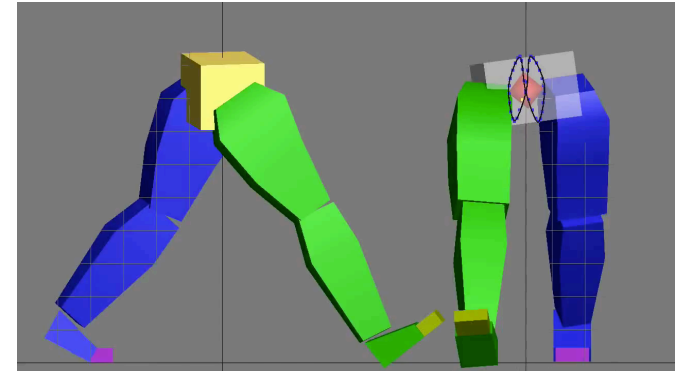
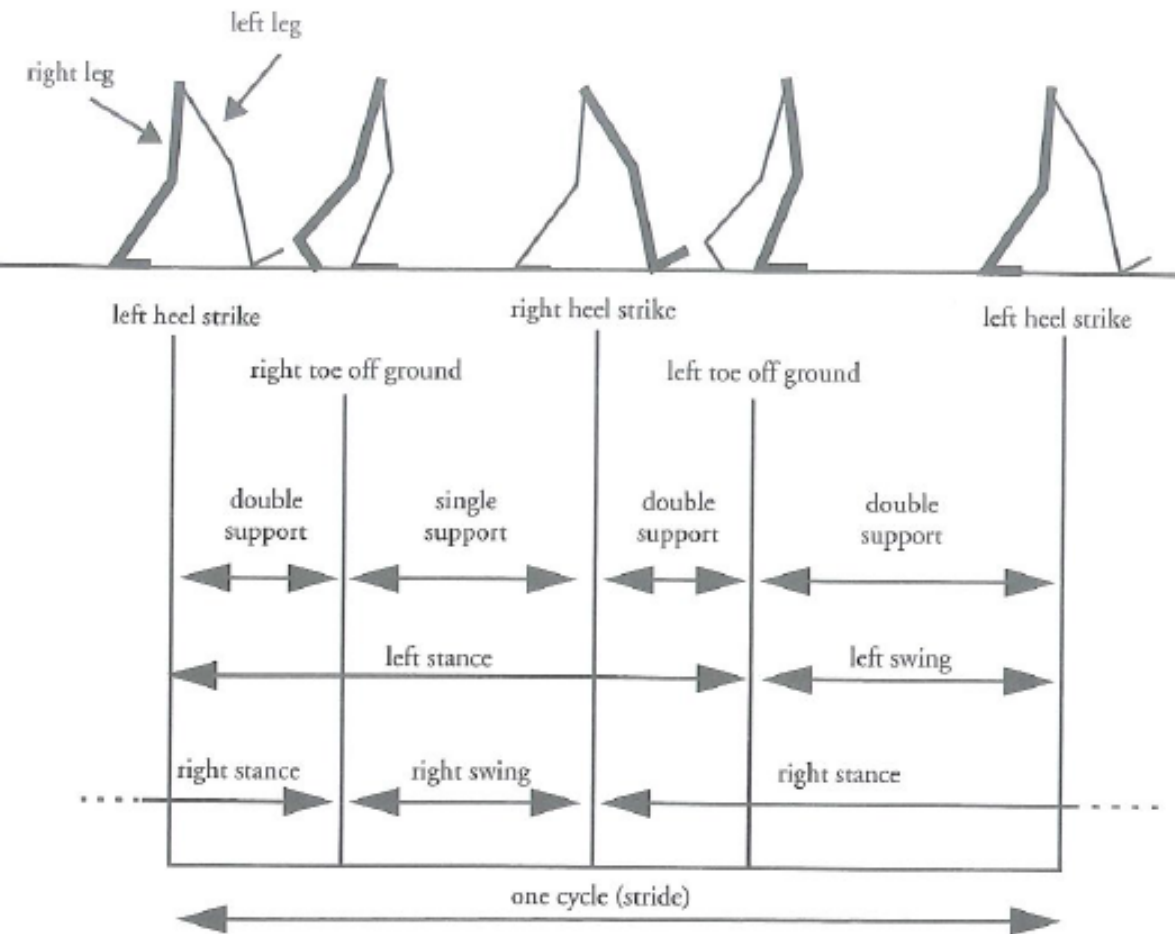
# Animación Humana

## Caminar. Mecanismo de andar-Ciclo de andar.



# Animación Humana

## Caminar. Mecanismo de andar-Ciclo de andar.



# Animación Humana

**Caminar. Mecanismo de andar-Ciclo de correr.**

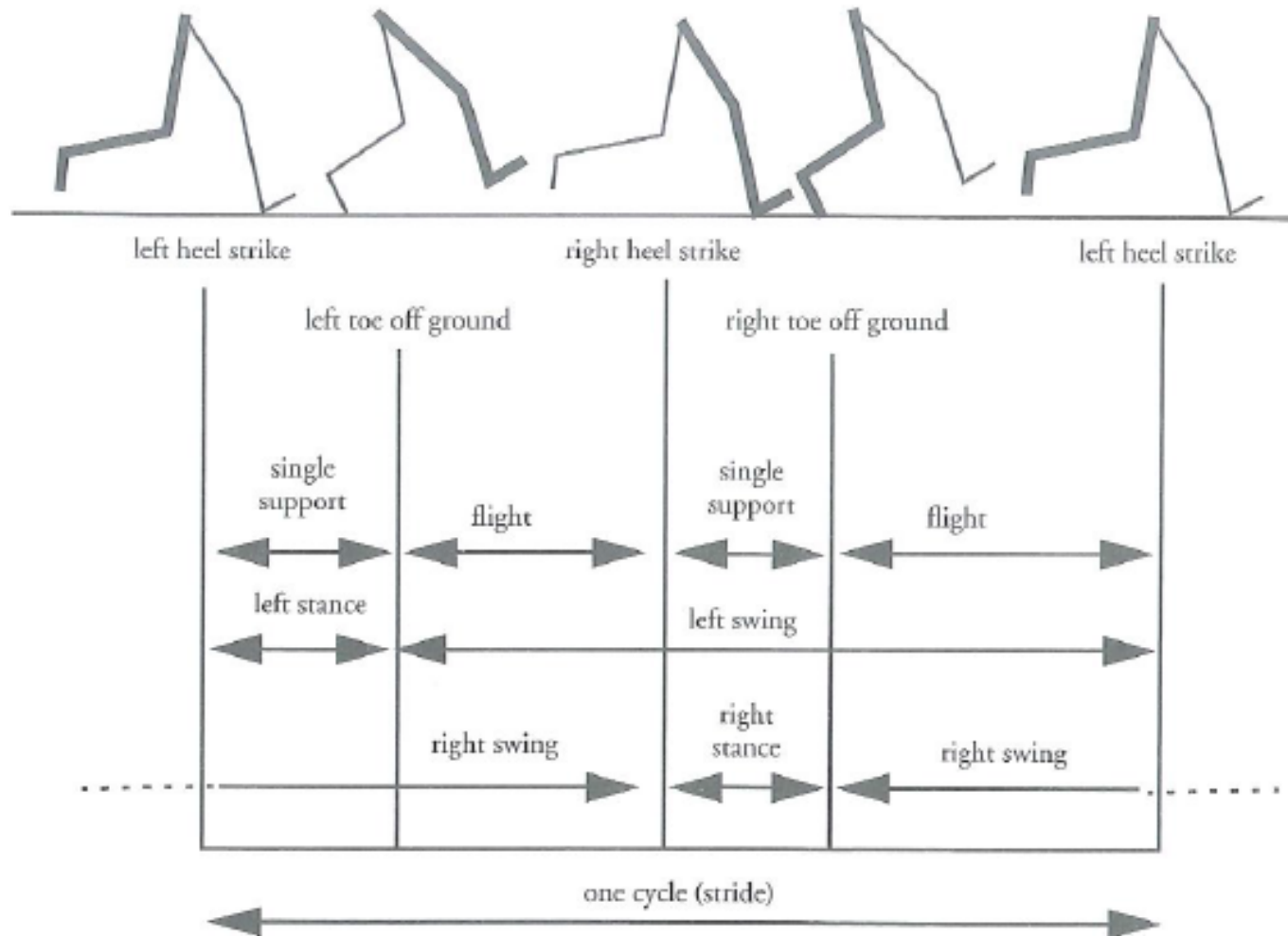
También se puede dividir en diferentes fases, pero se diferencia de caminar en que **no existe una fase en la que estén los dos pies en el suelo a la vez** y existe una fase en que ninguno de los pies está en el suelo.

Stance es la duración de un ciclo mientras un pie está en el suelo. La siguiente fase es de Flight, estando los dos pies en el aire, y a continuación la fase stance del otro pie.

En este caso no se superponen las fase de Stance de los dos pies

# Animación Humana

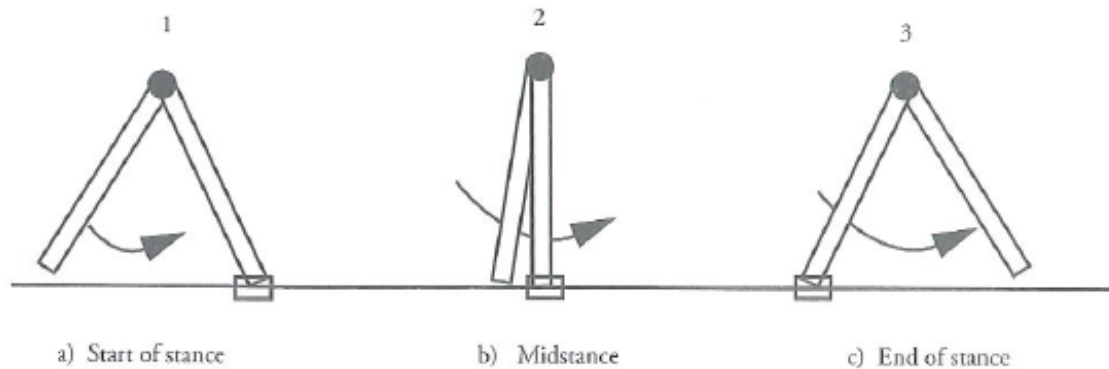
## Ciclo de correr.



# Caminar

## Movimiento pélvico.

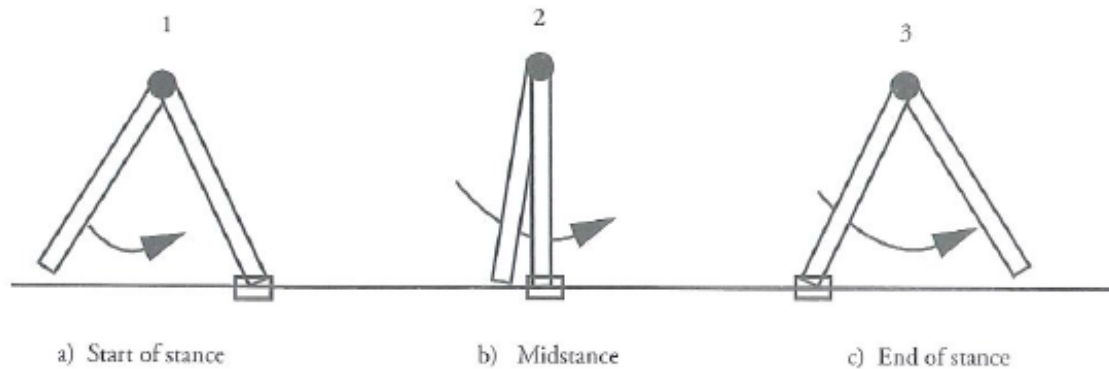
### 1. Posición de la pelvis en la fase de stance



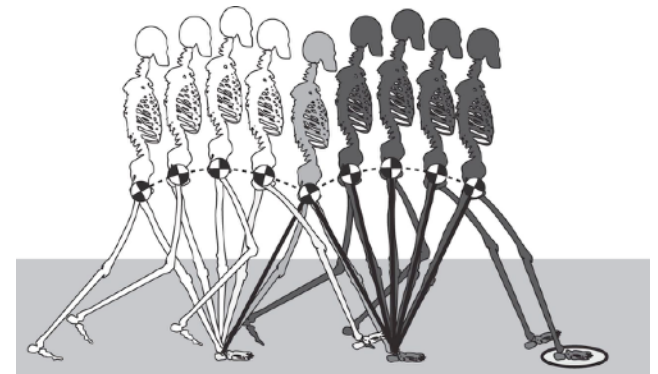
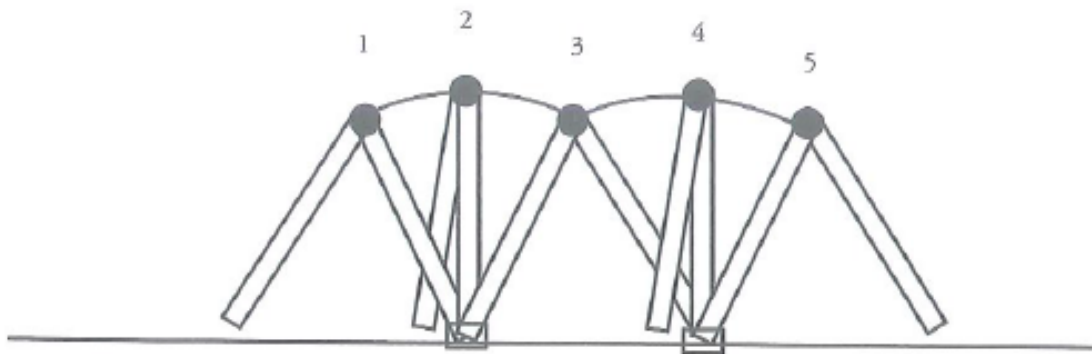
# Caminar

## Movimiento pélvico.

### 1. Posición de la pelvis en la fase de stance



### 2. Movimiento de pelvis definido por intersección de arcos circulares

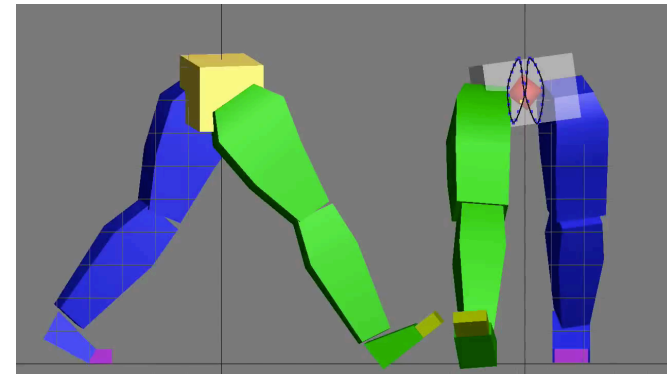
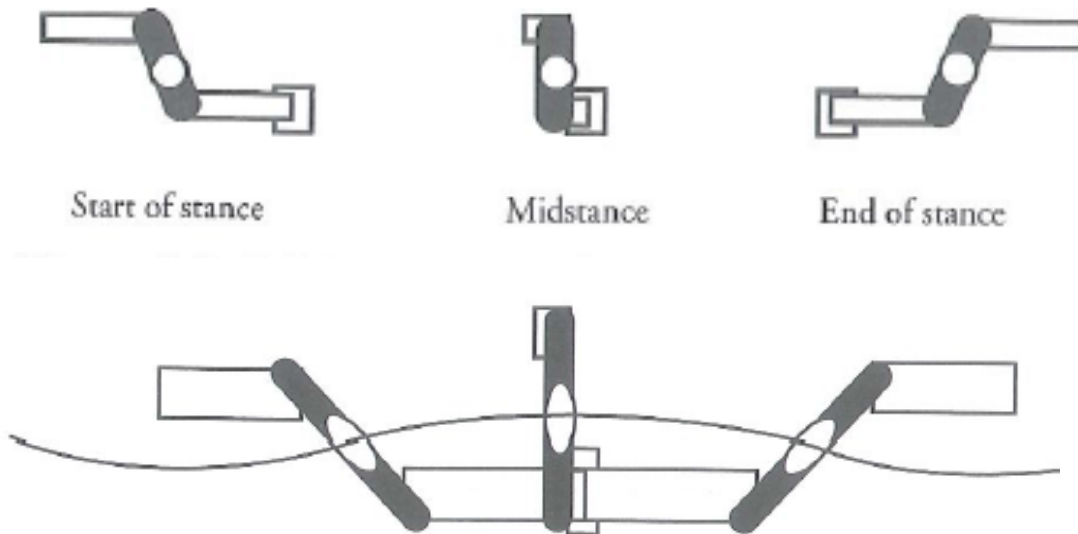




# Caminar

## Rotación pélvica.

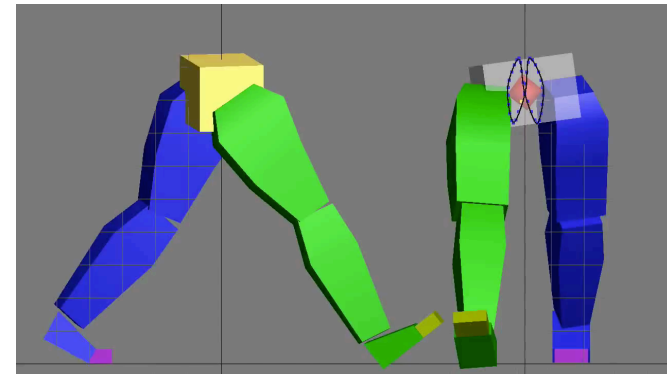
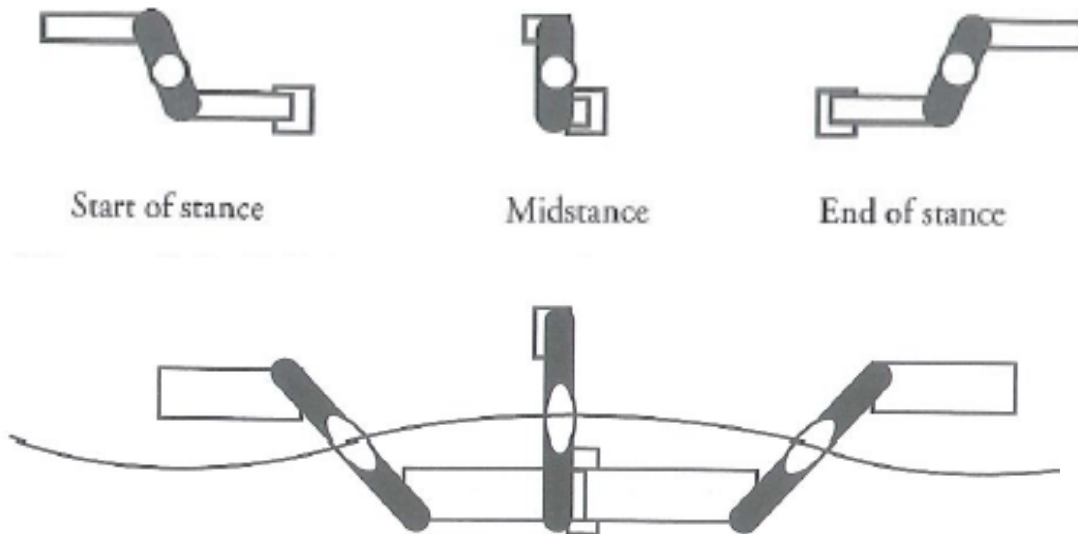
Si cambiamos el plano de visión (transversal), detectamos un giro adicional de la pelvis, aparte del de movimiento de traslación. Como se ve, la pelvis describe un arco en torno a un eje que ensarta a la persona.



# Caminar

## Rotación pélvica.

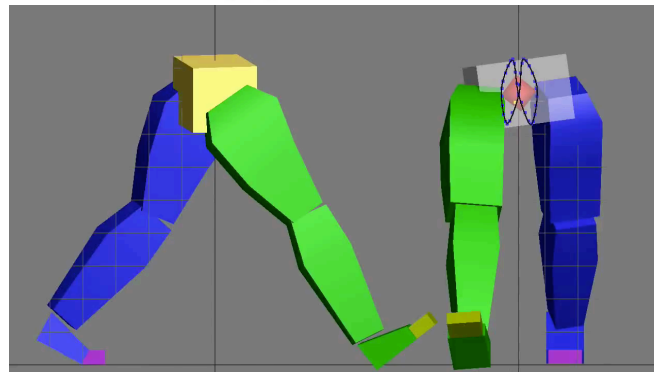
Si cambiamos el plano de visión (transversal), detectamos un giro adicional de la pelvis, aparte del de movimiento de traslación. Como se ve, la pelvis describe un arco en torno a un eje que ensarta a la persona.



# Caminar

## Balaneo pélvico.

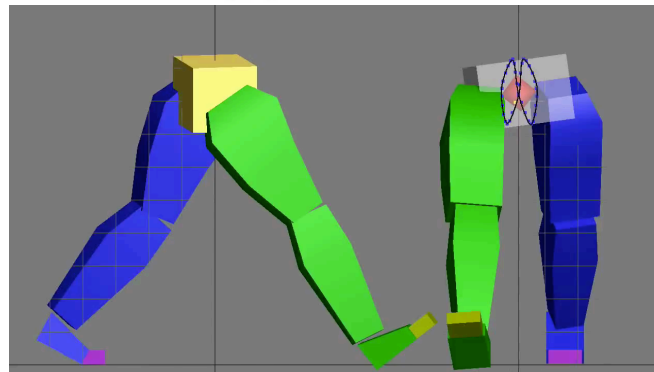
Al caminar aparece un tercer movimiento de la pelvis (plano coronal), que es el giro en torno a un eje ortogonal al de rotación y que atraviesa el ombligo.



# Caminar

## Balaneo pélvico.

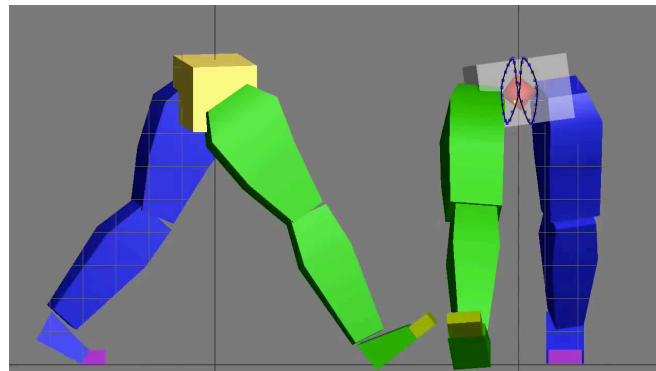
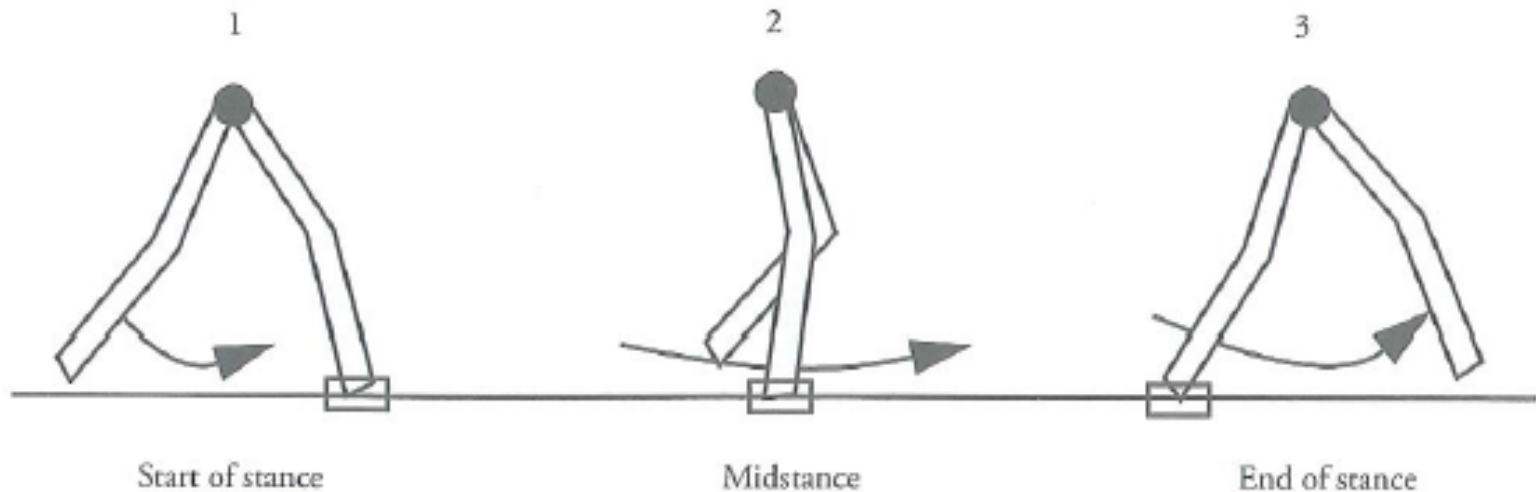
Al caminar aparece un tercer movimiento de la pelvis (plano coronal), que es el giro en torno a un eje ortogonal al de rotación y que atraviesa el ombligo.



# Caminar

## Flexión de rodilla.

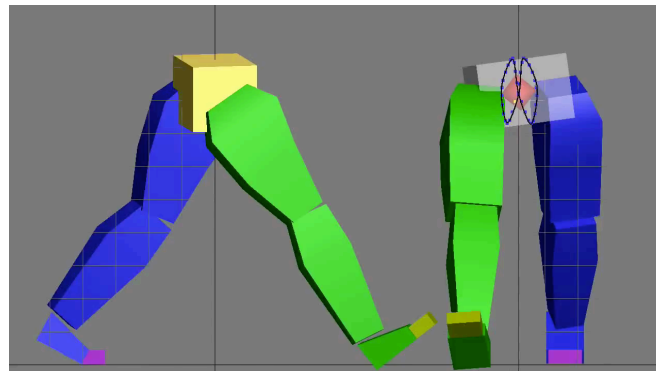
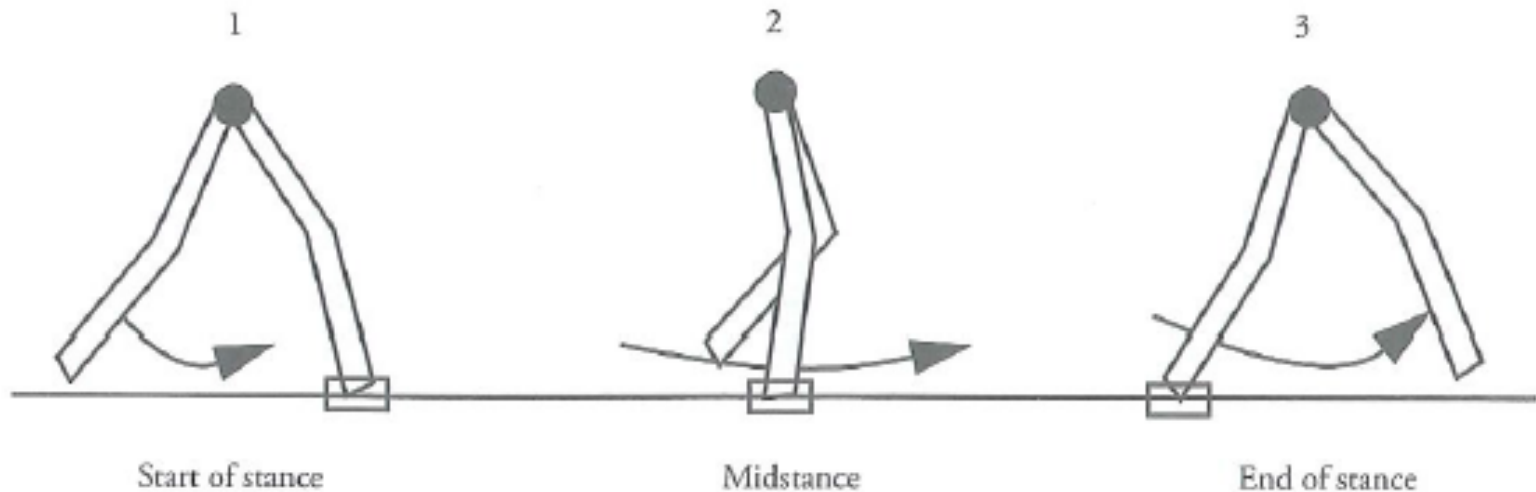
Esta flexión supone la absorción de gran parte de la energía de contacto con el suelo.



# Caminar

## Flexión de rodilla.

Esta flexión supone la absorción de gran parte de la energía de contacto con el suelo.

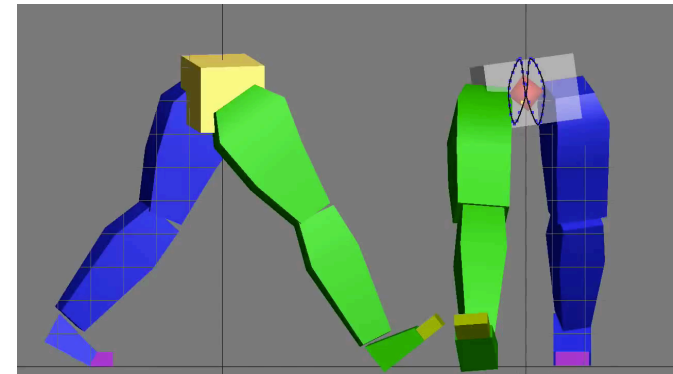
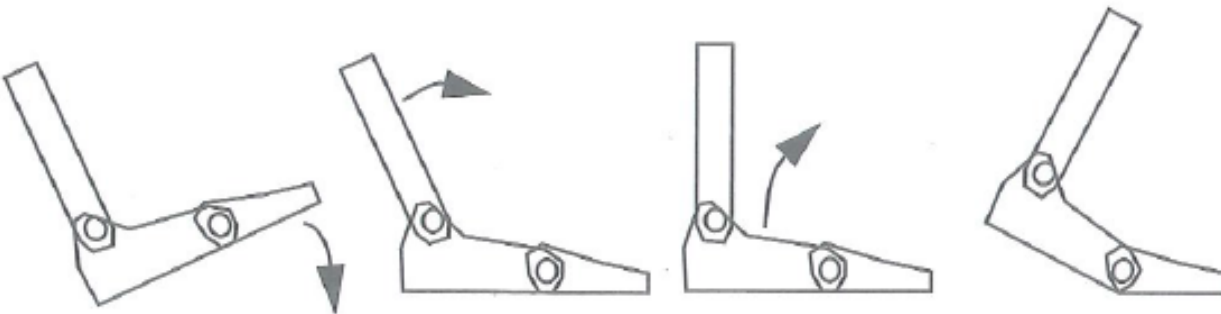


# Caminar

## Tobillo y pies.

La última parte del movimiento de andar es la flexión de la articulación del tobillo por un lado y de las articulaciones de cada uno de los dedos de los pies.

Estas rotaciones, junto con la flexión de las rodillas, reduce la **elevación** y **rotación** de la pelvis, repartiendo el esfuerzo.

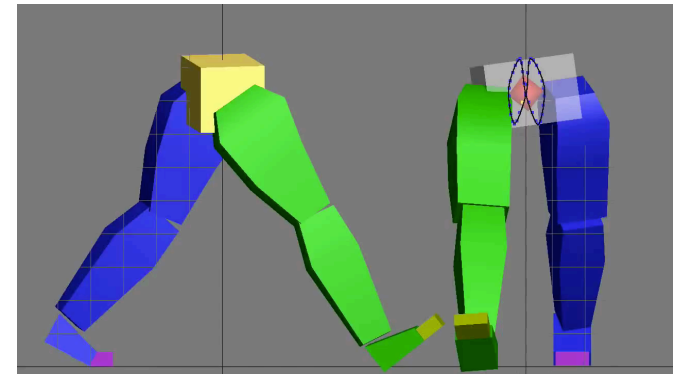
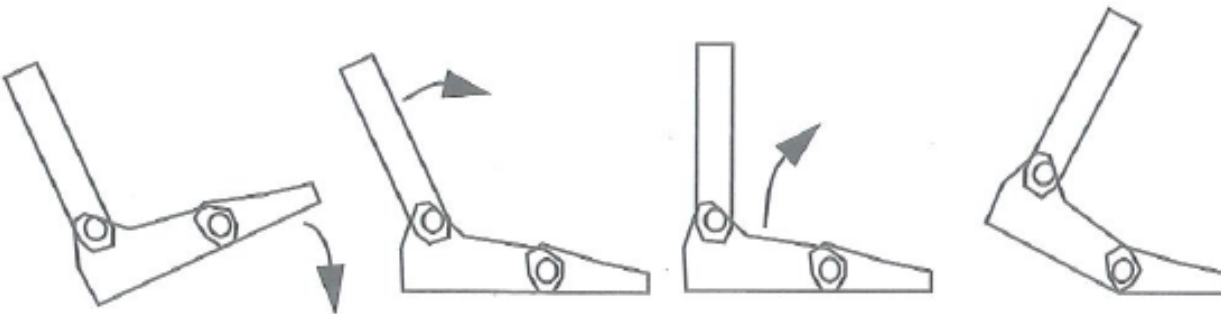


# Caminar

## Tobillo y pies.

La última parte del movimiento de andar es la flexión de la articulación del tobillo por un lado y de las articulaciones de cada uno de los dedos de los pies.

Estas rotaciones, junto con la flexión de las rodillas, reduce la **elevación** y **rotación** de la pelvis, repartiendo el esfuerzo.





# Caminar

## Caminar. Cinemática del movimiento

Una primera aproximación para definir la cinemática del movimiento es **especificar el conjunto de todas las articulaciones** que intervienen en el movimiento.

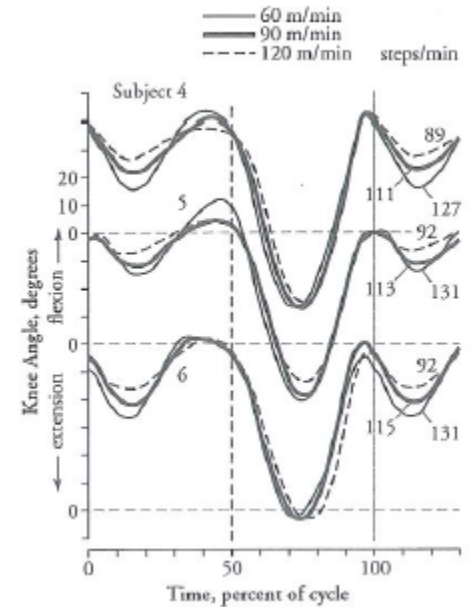
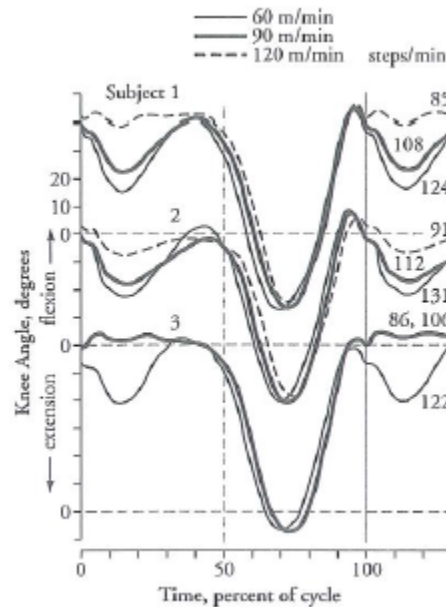
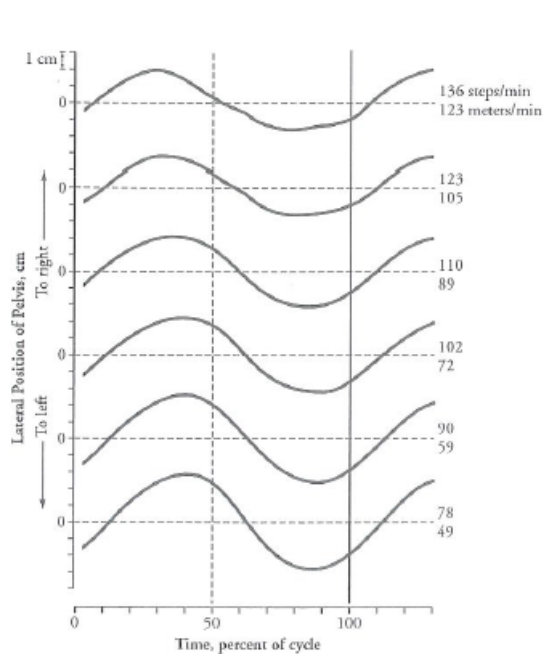
Normalmente nos basamos en **datos empíricos** capturados del movimiento real de una persona.

Especificar el movimiento por frames o interpolando de cada una de las articulaciones es un trabajo largo y complicado.

Si además queremos que sea un movimiento particular y único, la tarea se complica.

# Caminar

## Caminar. Cinemática del movimiento



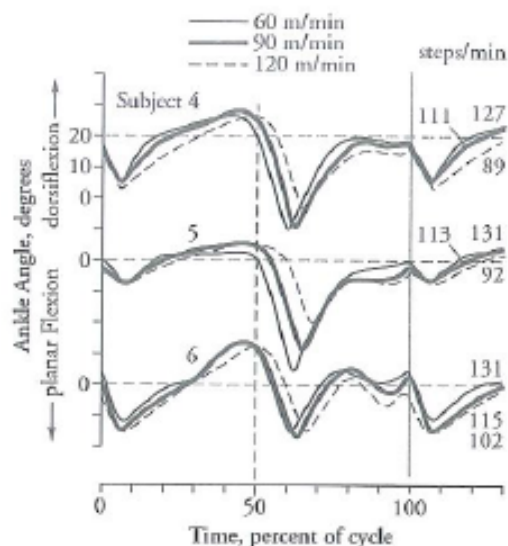
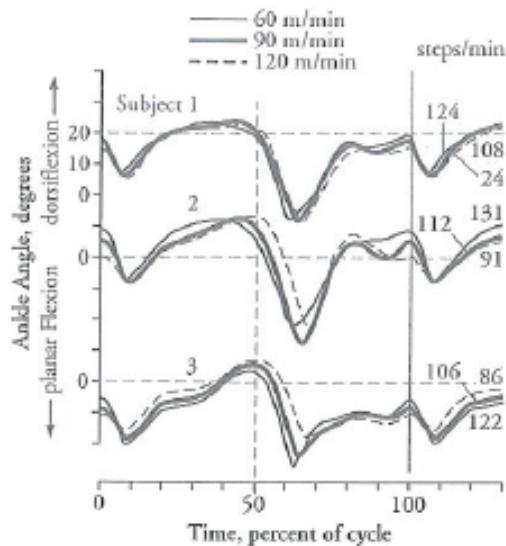
Desplazamiento  
Lateral-pelvis

Ángulo  
de rodilla

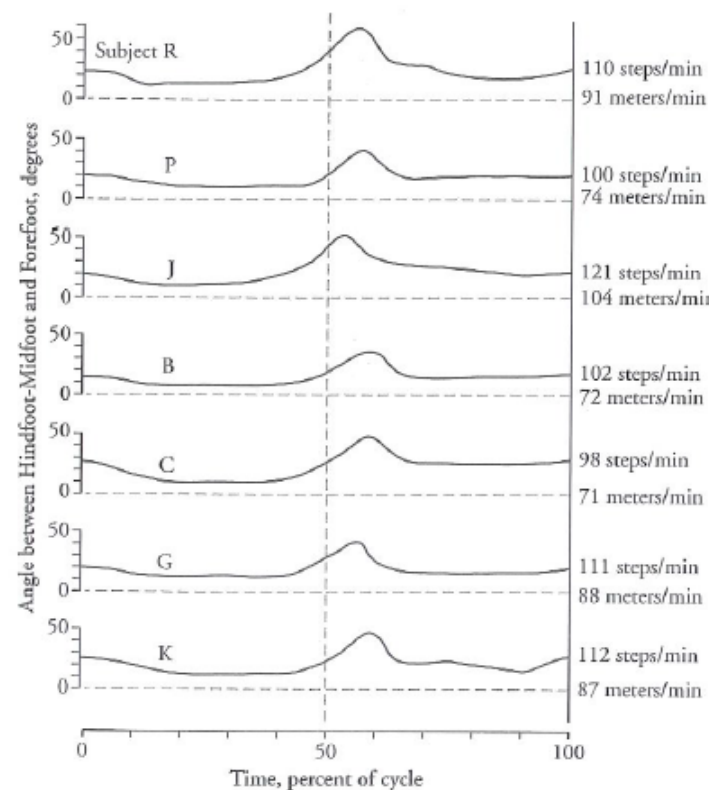
# Caminar

## Caminar. Cinemática del movimiento

### Ángulo del tobillo



### Ángulo de los dedos



Blender demo

BVH demo

# Caminar

## Caminar. Cinemática del movimiento

Si podemos definir curva que recorre la pelvis y la curva que describe el extremo de cada uno de los pies (partiendo de los datos empíricos), podemos determinar **los límites entre los que debe encontrarse la pierna con la articulación de la rodilla.**

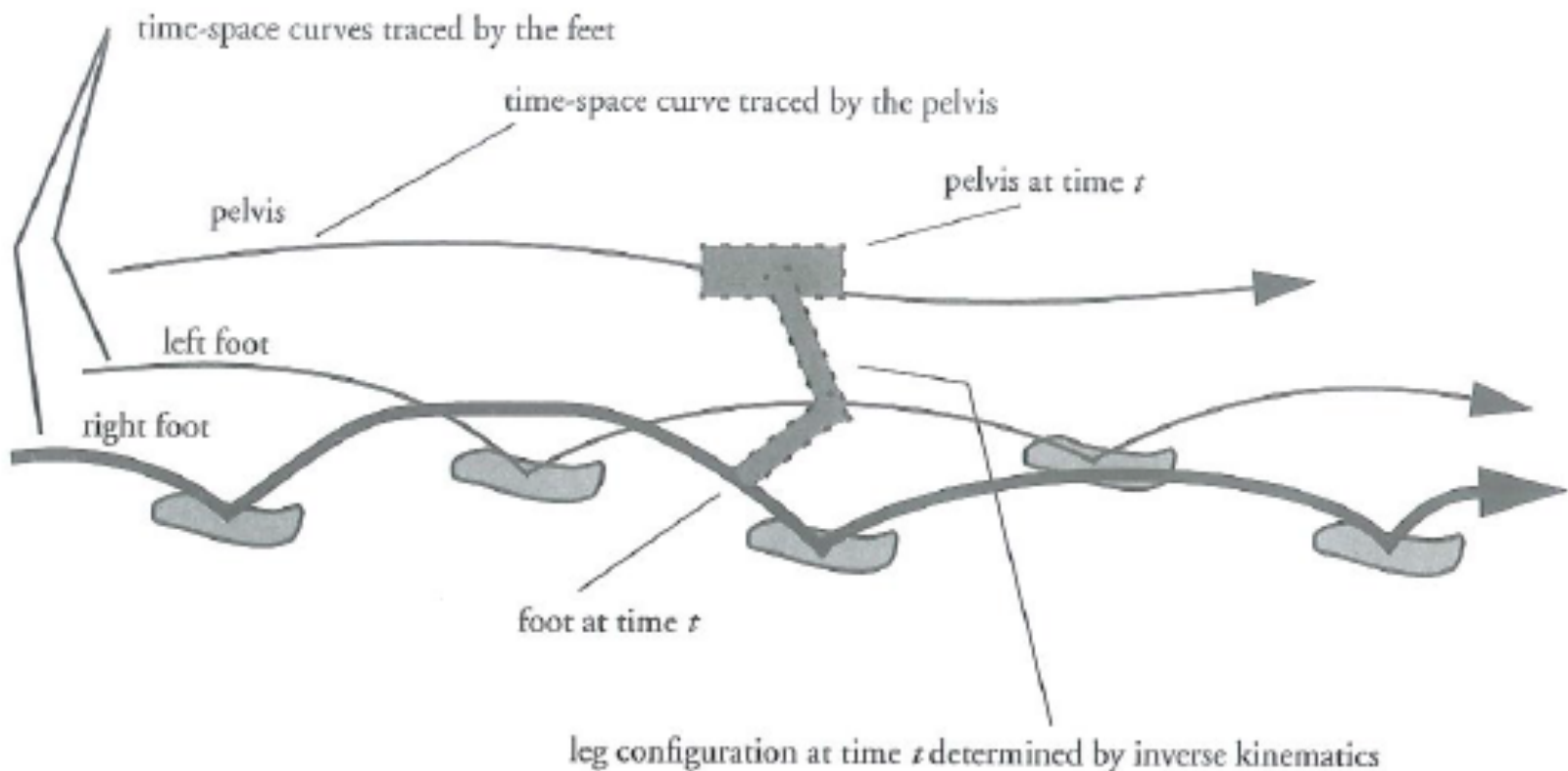
## Inverse Kinematics

Se puede utilizar la **cinemática inversa** para forzar a que se mantenga siempre el extremo del pie y la pelvis, cada uno en su curva.

# Caminar

## Caminar. Cinemática del movimiento

Trayectorias deseadas definidas mediante interpolación time-space curves.



# Dog walk cycle

## BASIC ANIMAL WALK PATTERN

APPLYING TO MOST ANIMALS - USING A MEDIUM SIZE DOG.  
THERE'S SO MUCH GOING ON THAT COLOURS HELP -

2 MAIN EXTREMES -



BLACK FOR  
CONTACTS



RED FOR  
PASS POS



BLUE FOR  
THE DOWN



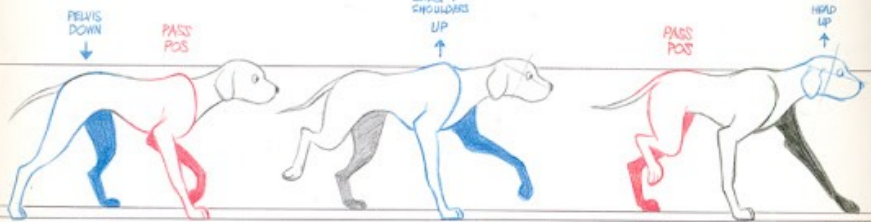
BLUE FOR  
THE UP



1



11

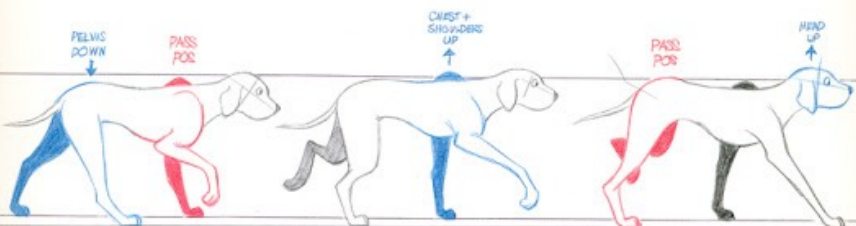


1

3

5

CONTACT



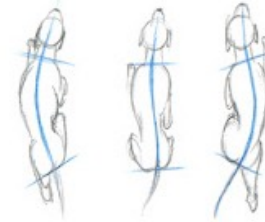
11

13

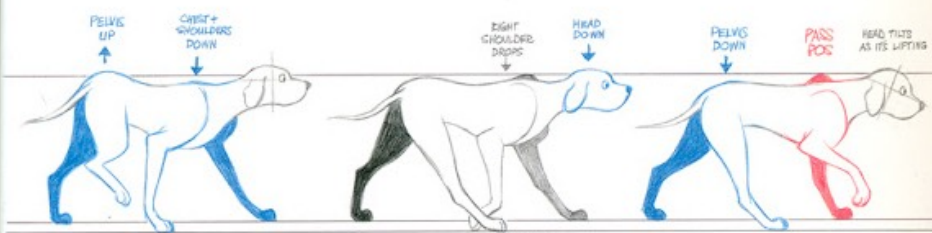
15

CONTACT

FOLDING and UNFOLDING -



The  
SPINE TWISTS  
SIDE TO SIDE  
DURING  
THE WALK.



7

9

CONTACT

11



17

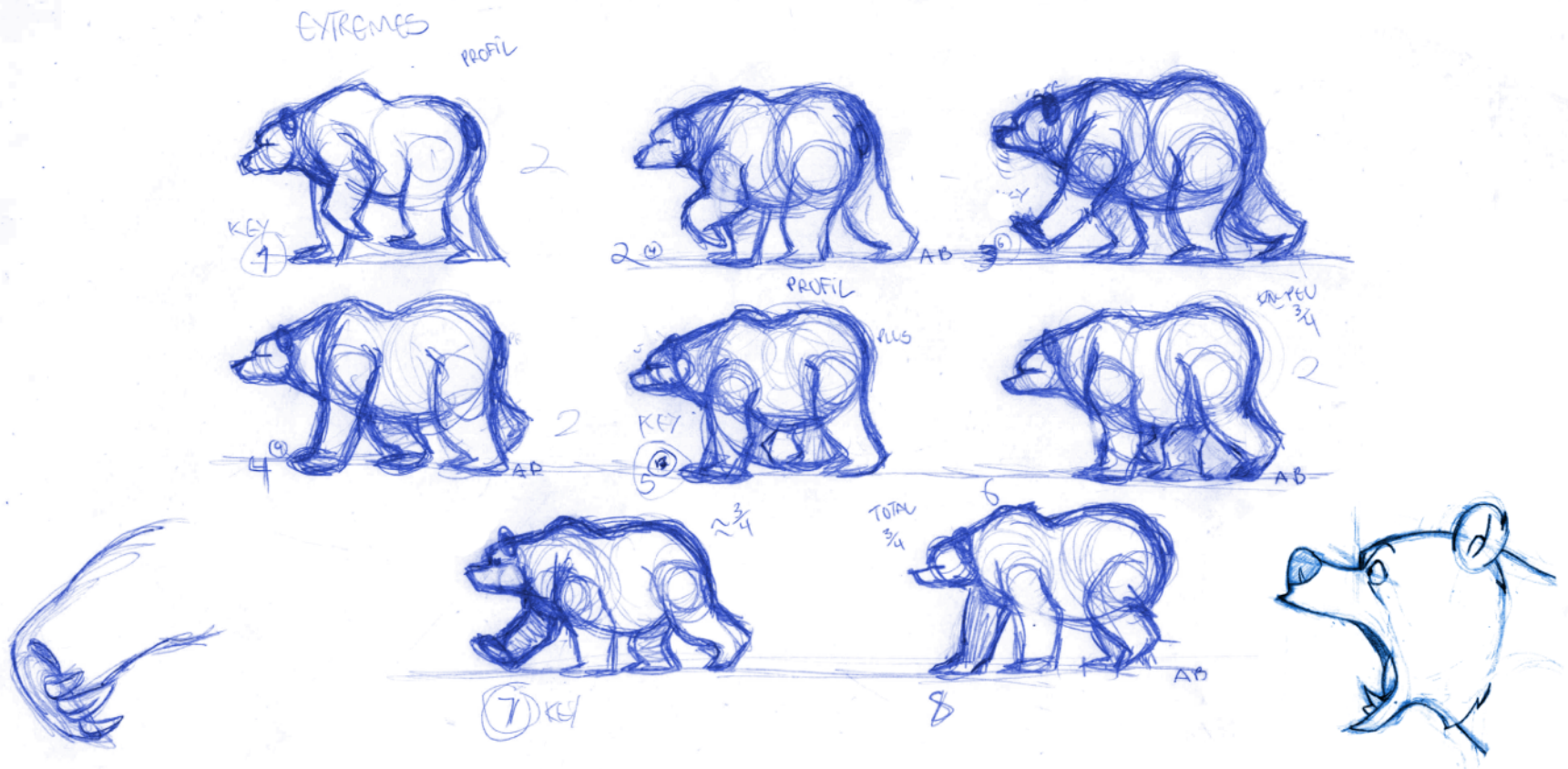
CONTACT

19

BACK TO 1

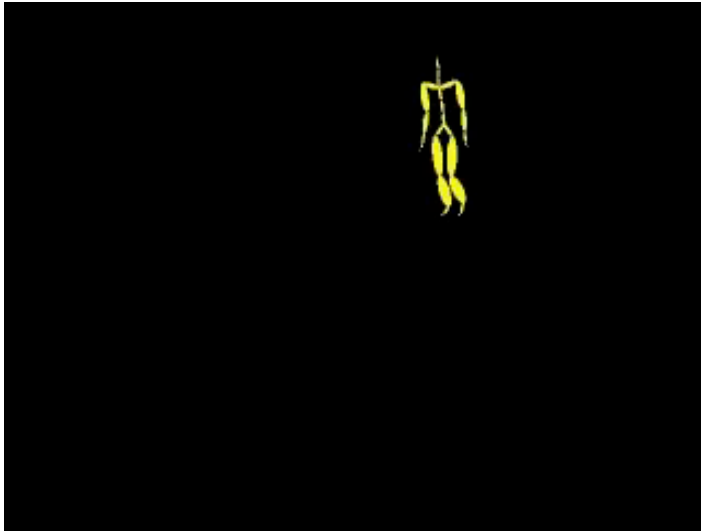


# Bear walk cycle



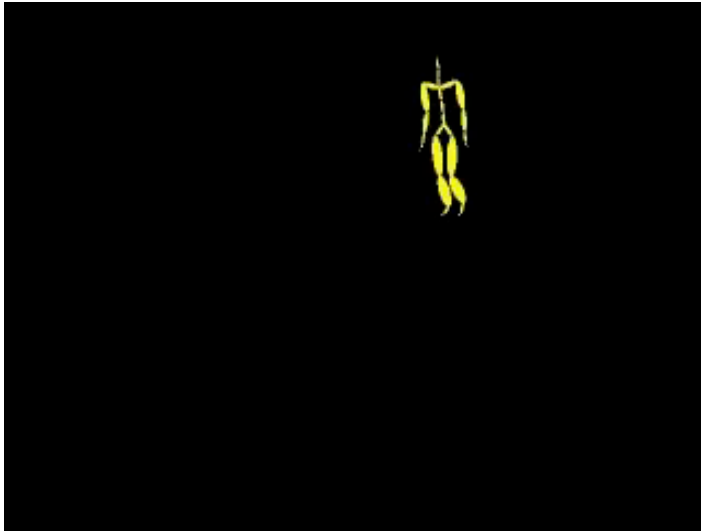


# Motion Capture (MoCap)



<http://mocap.cs.cmu.edu/>

# Motion Capture (MoCap)



<http://mocap.cs.cmu.edu/>

# MoCap, ¿cómo funciona?



# MoCap, ¿cómo funciona?



<http://www.mujoco.org/book/haptix.html>



<http://www.mujoco.org/book/haptix.html>

# Motion Capture (MoCap)



FIFA 07 Motion Capture - FC Barcelona - Ronaldinho.

<https://www.youtube.com/watch?v=3v4ITG2xyyk>

# Motion Capture (MoCap)



FIFA 07 Motion Capture - FC Barcelona - Ronaldinho.

<https://www.youtube.com/watch?v=3v4ITG2xyyk>

# Motion Capture (MoCap)



[https://www.youtube.com/watch?v=PW5F1ly\\_gw4](https://www.youtube.com/watch?v=PW5F1ly_gw4)



# Motion Capture (MoCap)



[https://www.youtube.com/watch?v=PW5F1ly\\_gw4](https://www.youtube.com/watch?v=PW5F1ly_gw4)



# Motion Capture (MoCap)



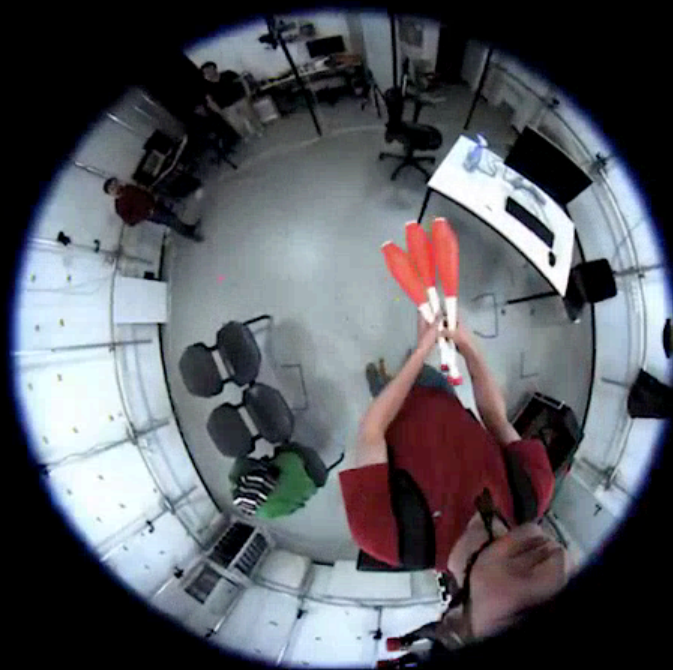
<https://www.youtube.com/watch?v=4ysV-6tnE00>

# Motion Capture (MoCap)



<https://www.youtube.com/watch?v=4ysV-6tnE00>

# Markerless Motion Capture



Left fisheye camera view

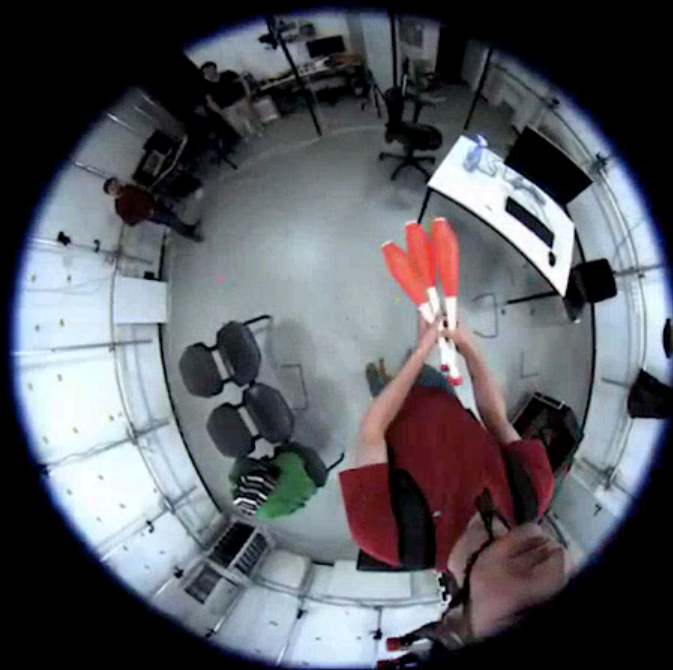


Estimated skeleton

EgoCap Helge Rhodin, Christian Richardt, Dan Casas, Eldar Insafutdinov,

<https://www.youtube.com/watch?v=mBpKTlbjhM0> Mohammad Shafiei, Hans-Peter Seidel, Bernt Schiele, Christian Theobalt

# Markerless Motion Capture



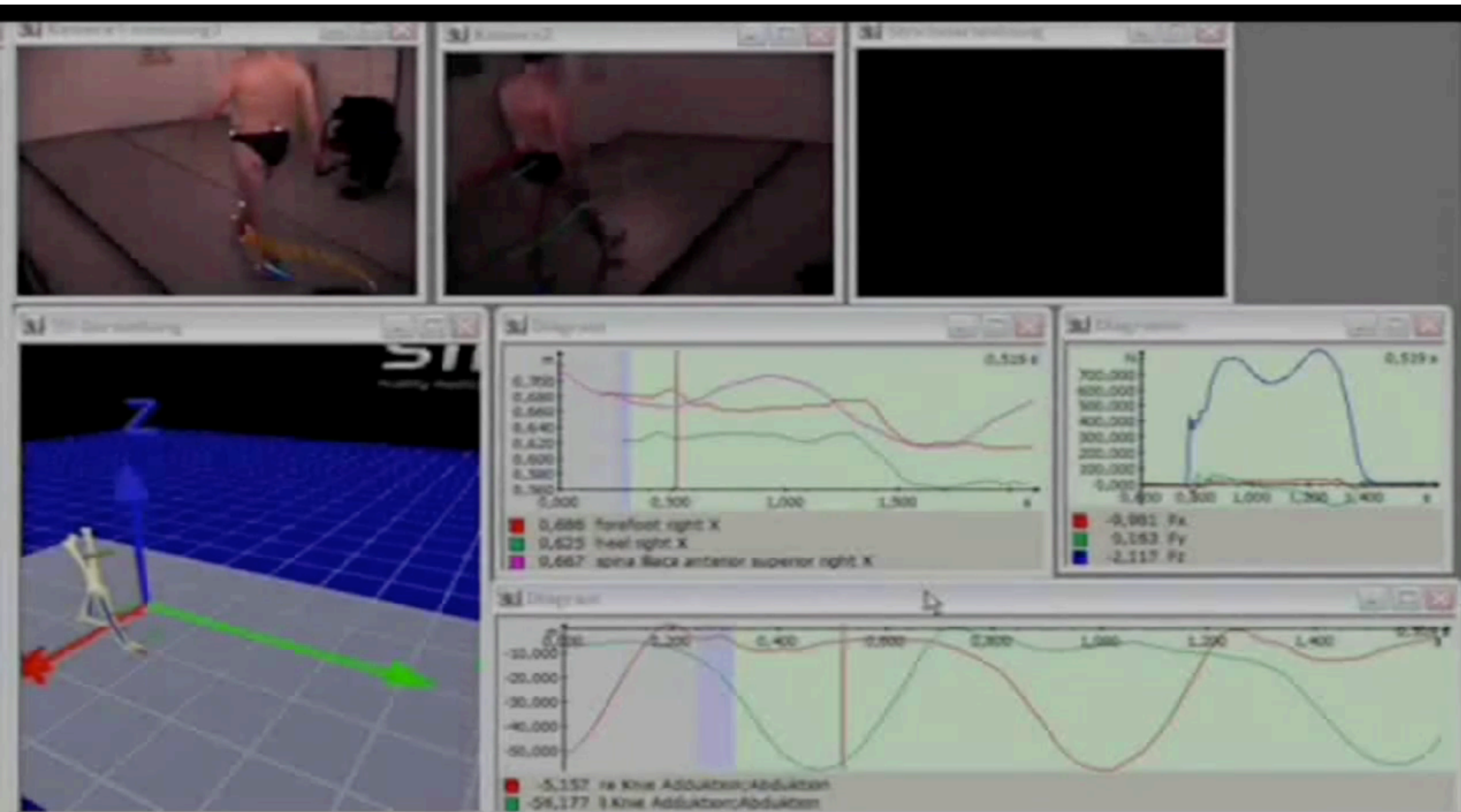
Left fisheye camera view



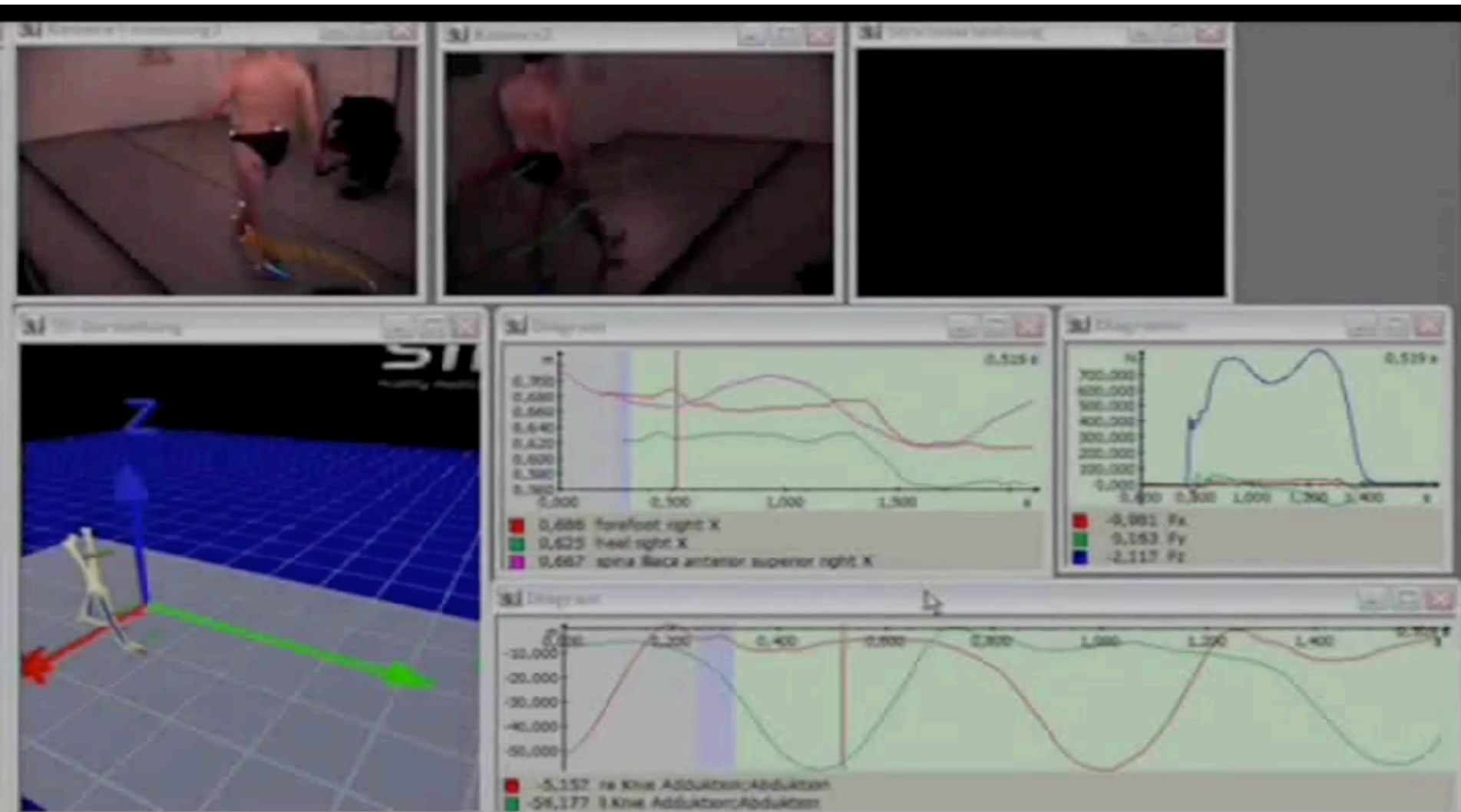
Estimated skeleton



# Medical MoCap



# Medical MoCap



# MoCap for Animals

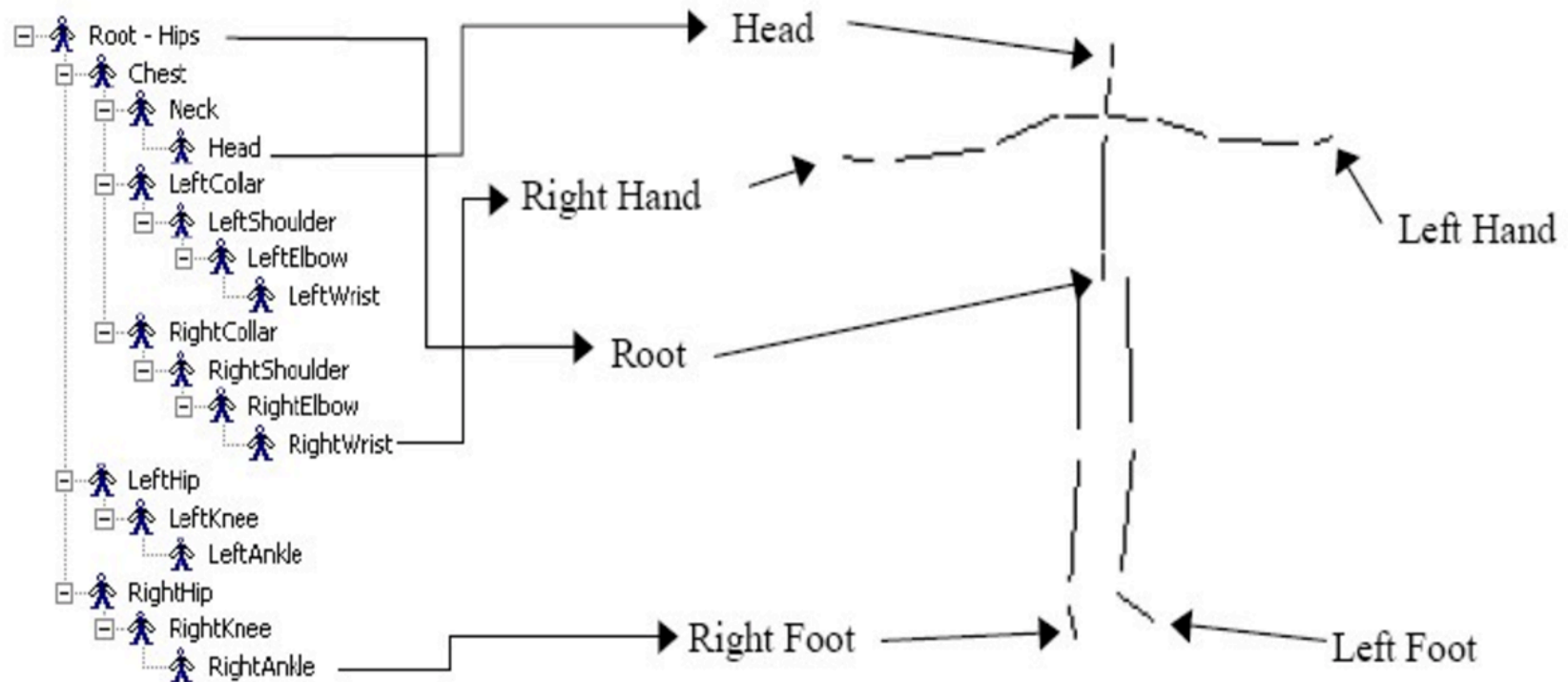


# MoCap for Animals





# Guardar movimientos: formato BVH



BVH skeletal structure

Meredith, M. & Maddock, S. (2001) Motion Capture File Formats Explained.

# Guardar movimientos: formato BVH

## Primera parte del archivo

```
HIERARCHY
ROOT Hips
{
    OFFSET 0.00 0.00 0.00
    CHANNELS 6 Xposition Yposition Zposition Zrotation Xrotation Yrotation
    JOINT Chest
    {
        OFFSET 0.000000 6.275751 0.000000
        CHANNELS 3 Zrotation Xrotation Yrotation
        JOINT Neck
        {
            OFFSET 0.000000 14.296947 0.000000
            CHANNELS 3 Zrotation Xrotation Yrotation
            JOINT Head
            {
                OFFSET 0.000000 2.637461 0.000000
                CHANNELS 3 Zrotation Xrotation Yrotation
                End Site
                {
                    OFFSET 0.000000 4.499004 0.000000
                }
            }
        }
    }
}
```

Definición del esqueleto en reposo, **sólo** usando translaciones.  
Se indica los grados de libertad (DOF) de cada articulación

# Guardar movimientos: formato BVH

## Primera parte del archivo

```
HIERARCHY
ROOT Hips
{
```

```
  OFFSET 0.00 0.00 0.00
```

```
  CHANNELS 6 Xposition Yposition Zposition Zrotation Xrotation Yrotation
```

```
  JOINT Chest
```

```
{
```

```
  OFFSET 0.000000 6.275751 0.000000
```

```
  CHANNELS 3 Zrotation Xrotation Yrotation
```

```
  JOINT Neck
```

```
{
```

```
  OFFSET 0.000000 14.296947 0.000000
```

```
  CHANNELS 3 Zrotation Xrotation Yrotation
```

```
  JOINT Head
```

```
{
```

```
  OFFSET 0.000000 2.637461 0.000000
```

```
  CHANNELS 3 Zrotation Xrotation Yrotation
```

```
  End Site
```

```
{
```

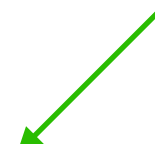
```
  OFFSET 0.000000 4.499004 0.000000
```

```
}
```

```
}
```

```
}
```

6DOF: 3 de translación y  
3 de rotación



Definición del esqueleto en reposo, **sólo** usando translaciones.  
Se indica los grados de libertad (DOF) de cada articulación

# Guardar movimientos: formato BVH

## Primera parte del archivo

```
HIERARCHY
ROOT Hips
{
  OFFSET 0.00 0.00 0.00
  CHANNELS 6 Xposition Yposition Zposition Zrotation Xrotation Yrotation
  JOINT Chest
  {
    OFFSET 0.000000 6.275751 0.000000
    CHANNELS 3 Zrotation Xrotation Yrotation ← 3DOF: 3 de rotación
    JOINT Neck
    {
      OFFSET 0.000000 14.296947 0.000000
      CHANNELS 3 Zrotation Xrotation Yrotation
      JOINT Head
      {
        OFFSET 0.000000 2.637461 0.000000
        CHANNELS 3 Zrotation Xrotation Yrotation
        End Site
        {
          OFFSET 0.000000 4.499004 0.000000
        }
      }
    }
  }
}
```

Definición del esqueleto en reposo, **sólo** usando translaciones.  
Se indica los grados de libertad (DOF) de cada articulación

# Guardar movimientos: formato BVH

## Segunda parte del archivo

MOTION

Frames: 2

Frame Time: 0.04166667

|           |            |            |            |            |           |            |
|-----------|------------|------------|------------|------------|-----------|------------|
| -9.533684 | 4.447926   | -0.566564  | -7.757381  | -1.735414  | 89.207932 | 9.763572   |
|           | 6.289016   | -1.825344  | -6.106647  | 3.973667   | -3.706973 | -6.474916  |
|           | -14.391472 | -3.461282  | -16.504230 | 3.973544   | -3.805107 | 22.204674  |
|           | 2.533497   | -28.283911 | -6.862538  | 6.191492   | 4.448771  | -16.292816 |
|           | 2.951538   | -3.418231  | 7.634442   | 11.325822  | 5.149696  | -23.069189 |
|           | -18.352753 | 15.051558  | -7.514462  | 8.397663   | 2.953842  | -7.213992  |
|           | 2.494318   | -1.543435  | 2.970936   | -25.086460 | -4.195537 | -1.752307  |
|           | 7.093068   | -1.507532  | -2.633332  | 3.858087   | 0.256802  | 7.892136   |
|           | 12.803010  | -28.692566 | 2.151862   | -9.164188  | 8.006427  | -5.641034  |
|           | -12.596124 | 4.366460   |            |            |           |            |
| -8.489557 | 4.285263   | -0.621559  | -8.244940  | -1.784412  | 90.041962 | 8.849357   |
|           | 5.557910   | -1.926571  | -5.487280  | 4.119726   | -4.714622 | -5.790586  |
|           | -15.218462 | -3.167648  | -15.823254 | 3.871795   | -4.378940 | 22.399654  |
|           | 2.244878   | -29.421873 | -6.918557  | 6.131992   | 4.521327  | -18.013180 |
|           | 3.059388   | -3.768287  | 8.079588   | 10.124812  | 5.808083  | -22.417845 |
|           | -15.736264 | 18.827469  | -8.070700  | 9.689109   | 2.417364  | -7.600582  |
|           | 2.505005   | -1.625679  | 2.430162   | -27.579708 | -3.852241 | -1.830524  |
|           | 12.520144  | -1.653632  | -2.688550  | 4.545600   | 0.296320  | 8.031574   |
|           | 13.837914  | -28.922058 | 2.077955   | -9.176716  | 7.166249  | -5.170825  |

Indica valores de cada DOF, en cada frame

Blender demo

BVH demo