3 D学校案内

眞野 伸也・守屋 圭祐

1. 研究概要

Metaseqoia や HSP などのソフトを使って, 3 D の学校案内を作成した。

2.研究内容

(1) 動機

以下のような理由より今回の課題研究の内容 を決定した。

- ①普段目にする 3D で表現された映像を自分達 の手で作り上げてみたいと思ったため。
- ②C 言語や BASIC などのプログラミング言語を 学んできて 3 年生になった今,他のプログラミン グ言語についても学んでみたいと考えたため。

(2)目的

普段過ごしている学校をコンピュータ上で3Dで表現するという経験を通じて、プログラミングや3Dモデリングに関する知識を深める。

(3) 使用したソフトについて 今回使用したソフトを以下に示す

①Hot Soup Processor(HSP)

1994年におにたま氏に開発されたプログラミング言語環境。

主な特徴として、小学生でも簡単にプログラミングを始められる反面、3Dや OS に干渉すると、途端に難しくなる手続き型言語である。

他の言語とは違って行番号は利用できないので, 文から文へ飛ぶことができなくなっている。

他にもラベルを用いて, サブルーチンの別個記述 が可能となっている。

2Metasequoia

3D ポリゴンモデラーと呼ばれる種類のソフトウェア。

日本ではアマチュアからプロまで幅広い層の人達に使われている。

シェアウェア (有料) 版とフリーウェア (無料) 版の2種類が提供されている。

③Rok De Bone2

Metasequoia で作成したデータにモーションを付けるためのツール。

(4) 作業手順

今回の課題研究の作業手順を以下に示す

①3Dモデルの作成

Metaseqoia を使用して教室や校舎,人などの3Dモデルを作成する。

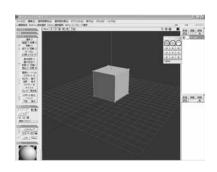


図1 3Dモデル作成画面

図 1 のように最初は立方体や球などの基本的な図 形から、ナイフ機能や押し出し機能などのさまざ まな機能を使って、少しずつ目的の形に近づけて いく。

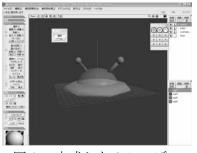


図2 完成した3Dモデル

②人の3Dモデルにボーンを加える。 ボーンとは文字通り骨のようなもので、3Dモデルにモーションをつける際、必要になる。 今回使用した Rok De Bone2では線オブジェクトをボーンとして取り扱う。

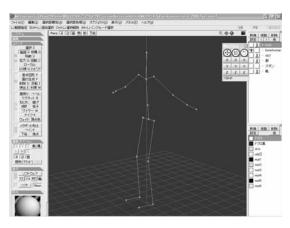


図2 人間の3Dモデルのボーン

③3Dモデルのモーションを作成する

Rok De Bone2 を使用して、手順②でボーンを加えた 3D モデルにモーションを作成する。ボーンの入っていないモデルではモーションを作成することができない。

いくつかのフレームを作成しそのフレームごと にモデルのポーズを変えていくとフレームとフレ ームの間をこのソフトが自動的に埋めて、滑らか に動いているように見える。

E3DSigLoad pathbuf0, hsid_hito
E3DLoadMOAFile hsid_hito, pathbuf1, 10
E3DSetPos hsid_hito, 0.0, 0.0, 0.0
E3DSetBeforePos hsid_hito

posx2 = 3898.0 : posy2 = 2000.0 : posz2 = 4982.0

E3DSetPos hsid_hito, posx2, posy2, posz2

E3DSetBeforePos hsid_hito
degx2 = 0.0 : degy2 = 180.0 : degz2 = 0.0
E3DSetDir hsid_hito, degx2, degy2, degz2

上記のプログラムを用いて、『人』の 3D モデル を画面上に表示させる。

E3DChkConfGround

hsid_hito, hsid_ground, 1, 2000.0, 0.0, result_ground, adjustx, adjusty, adjustz, nx, ny, nz

if result_ground==2 : E3DSetPos hsid_hito,
adjustx, adjusty, adjustz

上記のプログラムを用いて, 3D モデルが地面の 上を歩けるようにする。

E3DPosForward hsid_hito, -8000.0 E3DGetPos hsid_hito, numx, numy, numz E3DPosForward hsid_hito, 8000.0 E3DSetCameraPos numx, numy+5000.0, numz

E3DGetPos hsid_hito, numx, numy, numz
E3DSetCameraTarget numx, numy+1200.0, numz,
0.0, 1.0, 0.0

上記のプログラムを用いて,人の 3D モデルの 後ろからの視点で,操作することができる。

E3DGetKeyboardState keybuf eventno = 0

if keybuf.VK_ESCAPE == 1 : goto *bye if keybuf.VK_UP==1 : E3DPosForward hsid_hito, 100.0 : eventno = 1 ;矢印上 if keybuf.VK_DOWN==1 : E3DPosForward hsid_hito, -100.0 : eventno = 1 ;矢印下 if keybuf.VK_LEFT==1 : E3DRotateY hsid_hito, -10.0 : eventno = 1 ;矢印左 if keybuf.VK_RIGHT==1 : E3DRotateY hsid_hito, 10.0 : eventno = 1 ;矢印右

E3DSetNewPoseByMOA hsid_hito, eventno 上記でキーボードによる,入力を可能にする。 [hsid_hito]の後ろにある数値で,移動距離を 指定することができる。

*OnCommand

switch (wparam & 0xFFFF)

case CMD_QUIT PostMessage hwnd, WM_CLOSE, 0,

swbreak

case CMD MIN

gosub *WindowsS

swbreak

case CMD_MAX

gosub *FullS

swbreak

default

swbreak

swend

return

上記により,メニューバーを表示させる。

メニューバーを表示させることで,画面の大き さの切り替えなどを容易に取り付けることができ る。

- (5) 完成した3Dモデルやプログラム実行画面 完成したモデルやプログラムを以下に示す
- ① 傘のモデル

学校や人のモデルを作るにあたってテクスチャの反射や、曲線と直線を組み合わせたモデリングを練習するために、図3に示した傘を作成した。

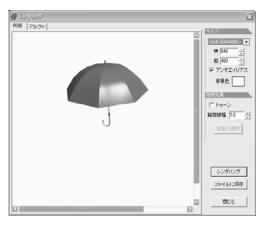


図3 傘の3Dモデル

② バットのモデル

部位ごとに太さの違う円柱のモデリングを練習するために図4に示すような,バットを作成した。

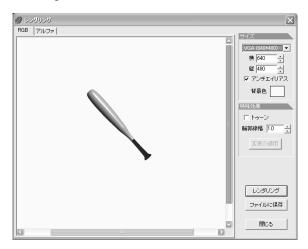


図4 バットの3Dモデル

③ 学校のモデル

直接人間のモデルが歩くことになる学校の3 Dモデルは図5,図6に示したように,ポリゴン数の少ない立方体を主に使用し,軽量化を図った。

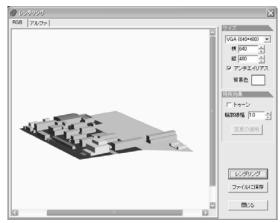


図5 校舎の3Dモデル

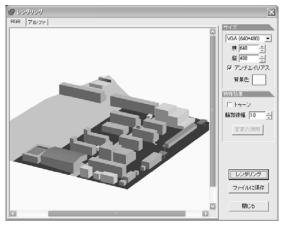


図6 校舎の3Dモデル2

④ 教室のモデル

机と椅子にポリゴン数の多い円柱を多く使用 してしまっている上に、それらが40セットも あるので非常にデータが大きくなってしまった。

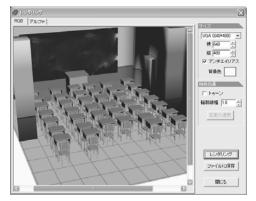


図7 教室の3Dモデル

⑤岡工生のモデル

服で隠れて見えない部分を消すことによってポリゴン数を減らし、データが大きくなってしまわないように工夫した。



図8 岡工生の3Dモデル

⑥ プログラム実行画面

岡工生も学校もできるだけポリゴン数を 少なくしたが、それでもまだフリーズする ことがあるので、まだまだ工夫する必要が ある。

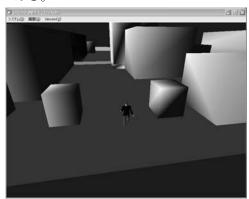


図9 プログラム実行画面

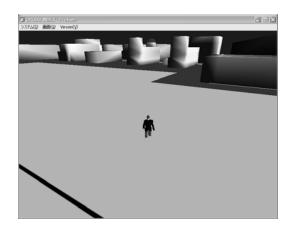


図 10 プログラム実行画面 2

3.研究のまとめ

(1) 結果

今回の課題研究の結果は以下の通り

- ①学校の敷地内を歩き回ることができた。
- ②3D モデル作成やプログラム作成の知識 を深めることができた。
- ③開始当初に自分たちが想像していたものに近 いものが完成した。

(2) 学んだこと

今回の課題研究で学んだことは以下の通り

- ①3D モデルの作成技術
- ②プログラミングのための知識

(3) 今後の課題

今後の課題としては以下の事が挙げられる ①校舎の中や教室の中にも入れるようにする。 ②とても重いので軽量化を図る。

(4) 感想

今回の課題研究で 3D モデルの作成やプログラミングの知識だけでなく, コンピュータやファイルなどに関する知識も深めることができた。この課題研究で学んだことをこれからの人生の中で役に立てていきたい。