

バーチャルリアリティ

バーチャルリアリティ（仮想現実感）とは

- 人間がもついくつかの感覚器官に人工的に作り出した刺激を与えることで、実際には存在しない空間や物体を知覚させる。

バーチャルリアリティの構成要素

- 存在感 (Presence)
- 会話性 (Interactivity)
- 自立性 (Autonomy)

現在のバーチャルリアリティ

- 視覚（リアルタイム3次元グラフィックス，立体視表示）
- 聴覚（ステレオ，ドルビーサラウンド，バーチャル音場）
- 触覚（フォースフィードバック，手触りディスプレイ）
- 前庭感覚（テーマパークのアトラクション，操縦訓練用シミュレータ）
- 味覚・嗅覚？

バーチャルリアリティ空間の記述

- VR Toolkit
- World Toolkit
- VRML
- Java 3D

VRML (Virtual Reality Modeling Language)

- バーチャルリアリティ空間を記述するための言語．形状データフォーマットの一つ．Web3D
- 物体の特別な振る舞や現実空間とのインタフェース等を記述するために，JavaScript や Java などの別のプログラミング言語で VRML を制御するメカニズム (EAI) を用意している。

Java 3D

- プログラミング言語 Java の中にバーチャルリアリティ空間を記述するための「クラス」を VRML に沿って実装したもの。
- もとがプログラミング言語なので，物体の特別な振る舞や現実空間とのインタフェース等を容易に記述できる。

VRML という教材について

- コンピュータで立体形状を取り扱うには，形状をコンピュータのデータ（形状データ）として記述する必要がある。
- 形状データの書式の種類は無限にある（アプリケーション毎？）。デファクトスタンダード（事実上の標準）としては DXF などがあるが，VRML はより普遍的で理解しやすい。

準備

ソフトウェアのインストール

- CosmoPlayer
- Text Editor

パソコンの設定変更

- ファイルの保存の際に拡張子を指定する必要があるので、あらかじめファイルの拡張子を表示するようにしておいてください（下記）。
- フォルダの「ツール」メニューから「フォルダオプション」を選んで「表示」のタブをクリックし、「登録されているファイルの拡張子は表示しない」のチェックを外して「OK」をクリックしてください。

VRML ファイルの書式

簡単な VRML ファイル

最も簡単な VRML ファイルの内容は、例えば次のようになります。

```
#VRML V2.0 utf8
Shape {
    geometry Sphere {}      # 球が 1 個
}
```

- この 1 行目は、このファイルが VRML ファイルであることを示す「ヘッダ」です。
- データは 2 行目以降に記述します。VRML のデータの基本単位は「ノード」と呼ばれます。
- 2 行目以降では、# より右側（改行まで）の文字が無視されます。ここにメモなどを書きます。
- 上の VRML ファイルは例では、陰影付けされていない球を表示します。
- VRML ファイルには .WRL という拡張子を付けます。

ヘッダ

VRML ファイルの先頭には、以下の 1 行を置きます。

```
#VRML V2.0 utf8
```

この後に、少なくともひとつの Shape ノードが含まれている必要があります。V2.0 は VRML の文法のバージョン、utf8 は使用している文字コードを示します（バージョン 1.0 の VRML ファイルは #VRML V1.0 ascii から始まりますが、これは 2.0 とは互換性がありません）。

VRML ファイルの書式

```
#VRML V2.0 utf8
ノード
ノード
```

- 先頭に #VRML V2.0 utf8 という 1 行を置く。
- 以降にノードを列挙する。
- 1 行目以外にある # より右側の部分は無視される（コメント）。

ノード

ノードは VRML の基本単位です。VRML ファイルはいくつかのノードの集まりとして記述します。

ノードの書式

```
ノード名 {  
    フィールド  
    フィールド  
    ..  
}
```

- ノードはノード名と、それに続く { ... } からなる。
- { ... } 内にはいくつかのフィールドを置く。
- ノード名は大文字で始まる（例：Shape）
- VRML ファイルには少なくとも1つの Shape ノードが必要。

フィールド

ノード名に続く { ... } 内には、ノードに関する詳細な情報を記述します。これをフィールドと言います。ノードの種類ごとにいくつかのフィールドが定義されています。

フィールドの書式

```
フィールド名 フィールド値 フィールド値 ..
```

- フィールド名は小文字で始まる（例：geometry）
- 各フィールドにはフィールド値（数値・文字列またはノード）を設定する。
- フィールドを省略するとデフォルト値が採用される。

図形ノード

Shape ノード

物体のノードです。 geometry フィールドに形状を指定します。 appearance フィールドには色などの属性情報を指定します。

Shape ノードの書式

```
Shape {  
    geometry      形状  
    appearance    見かけ  
}
```

- appearance フィールドには物体の色などの見かけの情報を指定する。これには Appearance ノードを使用する。
- geometry フィールドに物体の形状を指定する。ここには以下のノードが指定できる。
- Box（箱）, Cone（円錐）, Cylinder（円柱）, Sphere（球）, Text（文字）, Extrusion（押し出し）, ElevationGrid（地形等）, IndexedFaceSet（ポリゴン集合）, IndexedLineSet（線分集合）, PointSet（点集合）

陰影付けされた球

```
#VRML V2.0 utf8  
Shape {  
    geometry Sphere {}  
    appearance Appearance {  
        material Material {}  
    }  
}
```

単純な形状ノード

Sphere ノード

Shape ノードの geometry フィールドに指定する、球の形状のノードです。

Sphere ノードの書式

```
Sphere {  
    radius      半径  
}
```

- radius フィールドに半径を指定する。
- radius フィールドを省略したとき、半径は 1 (デフォルト) になる。
- 原点は球の中心にある。

陰影付けされた半径 2 の球

```
#VRML V2.0 utf8  
Shape {  
    geometry Sphere {  
        radius 2  
    }  
    appearance Appearance {  
        material Material {}  
    }  
}
```

Box ノード

Shape ノードの geometry フィールドに指定する、直方体の形状のノードです。

Box ノードの書式

```
Box {  
    size      x y z  
}
```

- size フィールドに x 軸方向、y 軸方向、z 軸方向の長さを指定する。
- size フィールドを省略したときは 1 辺の長さが 1 の立方体になる。
- 原点は直方体の中心にある。

直方体

```
#VRML V2.0 utf8  
Shape {  
    geometry Box {  
        size 2 3 4  
    }  
    appearance Appearance {  
        material Material {}  
    }  
}
```

Cone ノード

Shape ノードの geometry フィールドに指定する、円錐の形状のノードです。

Cone ノードの書式

```
Cone {  
    bottomRadius    底面の半径  
    height          高さ  
    bottom          底面の有無  
    side            側面の有無  
}
```

- bottomRadius フィールドに底面の半径、height フィールドに円錐の高さを指定する。
- bottom フィールドが TRUE なら底面を付ける。FALSE なら付けない。デフォルトは TRUE。
- side フィールドが TRUE なら側面を付ける。FALSE なら付けない。デフォルトは TRUE。

円錐

```
#VRML V2.0 utf8  
Shape {  
    geometry Cone {  
        bottomRadius 2.5  
        height 4  
    }  
    appearance Appearance {  
        material Material {}  
    }  
}
```

Cylinder ノード

Shape ノードの geometry フィールドに指定する、円筒の形状のノードです。

Cylinder ノードの書式

```
Cylinder {  
    radius          半径  
    height          高さ  
    bottom          底面の有無  
    top             上面の有無  
    side            側面の有無  
}
```

- radius フィールドに円柱の半径、height フィールドに円柱の高さを指定する。
- bottom フィールドが TRUE なら底面を付ける。FALSE なら付けない。デフォルトは TRUE。
- top フィールドが TRUE なら上面を付ける。FALSE なら付けない。デフォルトは TRUE。
- side フィールドが TRUE なら側面を付ける。FALSE なら付けない。デフォルトは TRUE。

円柱

```
#VRML V2.0 utf8  
Shape {  
    geometry Cylinder {  
        radius 2.5  
        height 4  
    }  
    appearance Appearance {  
        material Material {}  
    }  
}
```

外観の設定

Appearance ノード

Shape ノードの appearance フィールドに指定する、物体の色などの情報を指定するノードです。

Appearance ノードの書式

```
Appearance {  
    material          材質の指定  
    texture           貼り付けるテクスチャの指定  
    textureTransform  テクスチャの張り付け位置  
}
```

- material フィールドには物体の表面の材質パラメータを指定する。これには Material ノードを使用する。
- texture フィールドには物体表面に貼り付ける別の画像を指定する。貼り付ける画像の指定には ImageTexture ノード、MovieTexture ノード、あるいは PixelTexutre ノードを使用する。デフォルトでは何も貼り付けない。
- textureTransform フィールドには、texture フィールドで指定した画像の位置やスケールを調整する座標変換を、TextureTransform ノードで指定する。デフォルトは無変換。

Material ノード

物体表面の材質パラメータを指定します。Appearance ノードの material フィールドで使用します。

Material ノードの書式

```
Material {  
    ambientIntensity 環境光の反射率  
    diffuseColor      r g b  
    specularColor     r g b  
    shininess         輝き  
    emissiveColor     r g b  
    transparency      透明度  
}
```

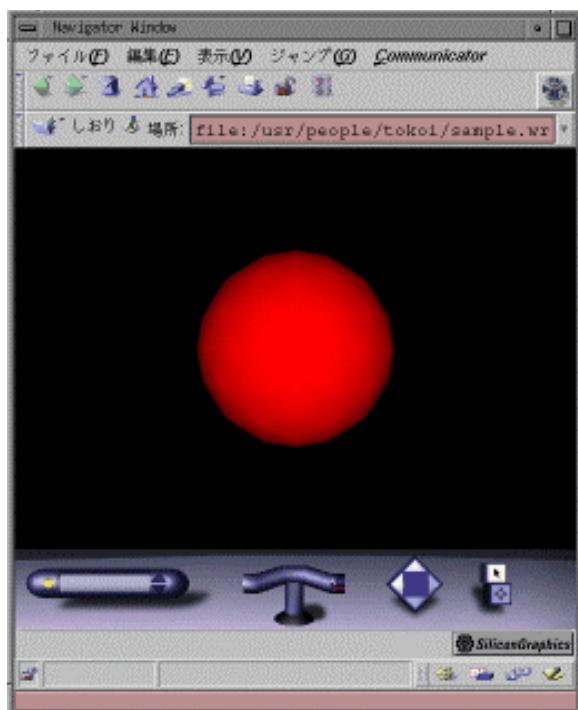
- ambientIntensity フィールドは環境光（光源からの光の当たっていない部分の明るさ）に対する反射率を指定する。これが 0 だと陰の部分が真っ暗になる。
- diffuseColor フィールドは拡散反射率を光の 3 原色（赤:r, 緑:g, 青:b、いずれも 0~1）で指定する。これが物体の色になる。
- specularColor フィールドには鏡面反射率を 3 原色（赤:r, 緑:g, 青:b、いずれも 0~1）で指定する。これは光源の光が物体表面でそのまま反射して見える部分（ハイライト）の色になる。
- shininess フィールドは輝き具合、すなわちハイライトの「強さ」を、0 ~ 1 の間で指定する。この値が大きくなるにつれてハイライトが鋭くなり、光沢が増す。
- emissiveColor の 3 つの値（赤:r, 緑:g, 青:b、いずれも 0~1）を 0 0 0 より大きくすると、この物体自体がその色で発光する。
- transparency フィールドは透明度を指定する。0 で不透明になり、1 で透明になる。デフォルトは 0。

拡散反射率の赤成分だけを 1 に設定

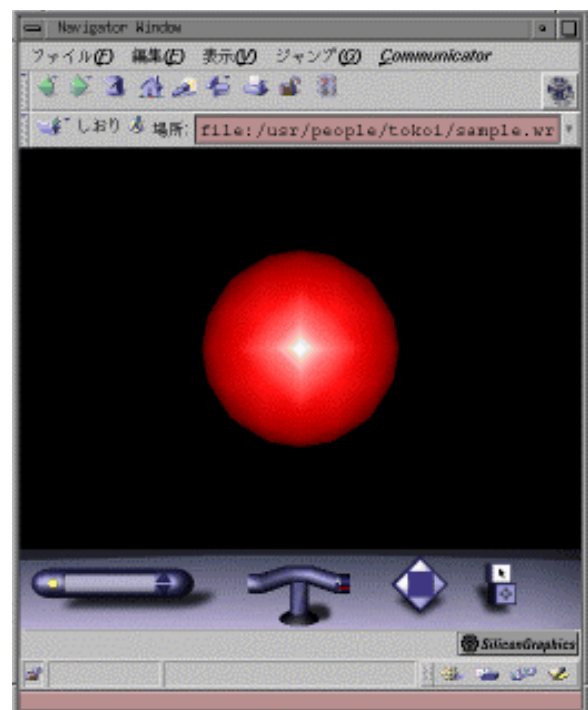
```
#VRML V2.0 utf8
Shape {
  geometry Sphere {
    radius 2
  }
  appearance Appearance {
    material Material {
      diffuseColor 1 0 0  # 拡散反射は赤
    }
  }
}
```

鏡面反射率の全成分を 1 に設定

```
#VRML V2.0 utf8
Shape {
  geometry Sphere {
    radius 2
  }
  appearance Appearance {
    material Material {
      diffuseColor 1 0 0  # 拡散反射は赤
      specularColor 1 1 1 # 鏡面反射は白
    }
  }
}
```



拡散反射率の赤成分だけを 1



鏡面反射率の全成分を 1

演習 1

テキストエディタを起動して、太字のところを打ち込んでください。テキストエディタは EmEditor に限らず、使い慣れたものを使っていただいても結構です。

球をひとつ作ってみます。 これを enshu.wrl というファイル名でデスクトップ(あるいは適当なフォルダ)に保存してください。 ファイルには渦巻状のアイコンが付くと思います。これを ダブルクリック してみてください。 この球には陰影が付いていないので、円盤のようにしか見えません。	<pre>#VRML V2.0 utf8 Shape { geometry Sphere {} }</pre>
これに陰影をつけてみましょう。太字の部分を追加してください。 追加できたら上書き保存して、Web ブラウザを「更新」してください。	<pre>#VRML V2.0 utf8 Shape { geometry Sphere {} appearance Appearance { material Material { } } }</pre>
球の半径を 2 にしてみましょう。	<pre>#VRML V2.0 utf8 Shape { geometry Sphere { radius 2 } appearance Appearance { material Material { } } }</pre>
球の色を暗い赤に変えてみましょう。	<pre>#VRML V2.0 utf8 Shape { geometry Sphere { radius 2 } appearance Appearance { material Material { diffuseColor 0 0 0.4 } } }</pre>
白いハイライトを入れてみましょう。	<pre>#VRML V2.0 utf8 Shape { geometry Sphere { radius 2 } appearance Appearance { material Material { diffuseColor 0 0 0.4 specularColor 0.6 0.6 0.6 } } }</pre>

課題 1

横幅 (x) 0.5、高さ (y) 2、奥行き (z) 0.75 の箱の VRML ファイルを作成してください。箱の色は黄色とし、ハイライトは発生しないものとします。ファイル名は kadai.wrl としてください。

文字の表示

Text ノード

文字を表示するノードです。これは Sphere (球) ノードと同様な形状ノードです。

Text ノードの書式

```
Text {
    string          ["文字列". "文字列", ...]
    fontStyle       字体
    length          [長さ, 長さ, ... ]
    maxExtent       最大長
}
```

- string フィールドには表示する文字列を指定する。複数指定したときは改行される。
- fontStyle フィールドには使用する字体を FontStyle ノードを使って指定する。
- length フィールドにはそれぞれの文字列の長さを指定する。デフォルトは 0 (指定なし)。
- maxExtent フィールドには、表示する文字がこの長さを超えないようにする (この長さを超える文字列がこの長さに圧縮される) 。デフォルトは 0 (制限なし) 。

Text ノードの使用例

```
#VRML V2.0 utf8
Shape {
    geometry Text { string [ "How", "Are", "you?" ] }
}
```

FontStyle ノード

Text ノードで表示する文字の自体を設定するノードです。

FontStyle ノードの書式

```
FontStyle {
    family          字体 ("SERIF" "SANS" "TYPEWRITER")
    style           文字スタイル ("PLAIN" "BOLD" "ITALIC" "BOLDITALIC")
    size            文字サイズ
    spacing         文字間隔
    horizontal      縦書きか横書きか
    leftToRight     文字を左から右に書くか否か
    topToBottom     文字を上から下に書くか否か
    justify         文字揃え
    language        言語
}
```

- family フィールドに表示する文字の字体を指定する。"SERIF" (Times Roman などのセリフフォント)、"SANS" (Helvetica などのサンセリフフォント)、"TYPEWRITER" (Courier などの固定ピッチフォント) の 3 つが標準的にサポートされている。これ以外にブラウザが独自にサポートしているフォントが指定できる。フォントを ["font1" "font2" "SERIF"] というように列挙すれば、左から順に使えるフォントを探す。デフォルトは "SERIF"。
- style フィールドに文字スタイルを指定する。"PLAIN" (標準)、"BOLD" (太字)、"ITALIC" (斜体)、"BOLDITALIC" (斜体の太字) が標準的にサポートされている。デフォルトは "PLAIN"。
- size フィールドには文字のサイズ (グリフの高さ) を指定する。デフォルトは 1.0。
- spacing フィールドには文字の間隔を指定する。デフォルトは 1.0。

- horizontal フィールドが TRUE なら横書きに、FALSE なら縦書きになる。デフォルトは TRUE (横書き)。
- 横書きのとき、leftToRight が TRUE なら文字は左から右に書き、FALSE なら右から左に書く。縦書きのとき、leftToRight が TRUE なら行は左から右に書き、FALSE なら右から左に書く。デフォルトは TRUE。
- 横書きのとき、topToBottom が TRUE なら行は上から下に書き、FALSE なら下から上に書く。縦書きのとき、topToBottom が TRUE なら文字は上から下に書き、FALSE なら下から上に書く。デフォルトは TRUE。
- justify フィールドには文字揃えの基準位置を指定する。"BEGIN"、"FIRST"、"MIDDLE"、"END" が指定できる。
- language フィールドには使用する言語を指定する。日本語なら "jp"。詳しい指定方法は省略。

FontStyle ノードの使用例

```
#VRML V2.0 utf8
Shape {
  geometry Text {
    string [ "How", "Are", "you?" ]
    fontStyle FontStyle {
      family "Sans"
      style "BOLDITALIC"
      size 1.3
      justify "MIDDLE"
    }
  }
}
```

テクスチャマッピング

ImageTexture ノード

形状ノードの表面に貼り付ける画像を指定するノードです。

ImageTexture ノードの書式

ImageTexture {	
url	画像ファイルの url
repeatS	画像空間の S 軸方向の繰り返し
repeatT	画像空間の T 軸方向の繰り返し
}	

- Appearance ノードで用いるテクスチャファイルを指定する。画像ファイルの url は、このノードを含む VRML ファイルからの相対 url あるいは http://... からはじまる絶対 url。画像ファイルには GIF, JPEG などが指定できる。
- repeatS および repeatT フィールドが TRUE なら貼り付けるテクスチャのサイズが貼り付ける場所より小さかったときに、テクスチャを繰り返し表示する。デフォルトは TRUE。

ImageTexture ノードの使用例

```
Appearance {
  texture ImageTexture { url "image.gif" }
}
```

TextureTransform ノード

ImageTexture ノードで画像を貼り付ける位置やサイズを指定するノードです。

ImageTexture ノードの書式

```
TextureTransform {  
    center          x y  
    rotation        r  
    scale           x y  
    translation     x y  
}
```

- center フィールドは rotation フィールドと scale フィールドが適用されるテクスチャ空間中の中心位置を指定する。
- rotation, scale および translation フィールドは、それぞれテクスチャの回転、拡大縮小と平行移動を指定する。scale はテクスチャ「座標系」の拡大縮小を行うので、scale 2 1 とすれば、テクスチャ自体のサイズは S 軸方向に 2 分の 1 になり、同じテクスチャが 2 回表示される。

ナビゲーション方法

NavigationInfo ノード

アバター（観測者の化身）の情報を設定するノードです。

NavigationInfo ノードの書式

```
NavigationInfo {  
    avatarSize      [ radius, height, knee ]  
    headlight       ヘッドライトの ON/OFF  
    speed           移動速度  
    type            ナビゲーションの方法 ("WALK" "FLY" "EXAMINE" "NONE")  
    visibilityLimit 遠地点の距離  
}
```

- アバター（観測者の化身）は円柱で表現され、半径、高さ、および地面からの高さ（ひざの高さ）で表現する。デフォルトは [0.25, 1.6, 0.75] であり、だいたい人間の大きさである。この大きさはアバターが仮想空間上で行動するときの制約になる。たとえば、この円柱の直径より狭い隙間を通れないとか、ひざの高さより高いものを乗り越えるには難儀するとか。
- headlight はアバターから視線方向に向けられた、指向性を持った光源である。デフォルトは ON。
- speed フィールドにはナビゲーション時の平行移動の、ブラウザのデフォルトの速度に対する係数を指定する。1.0 でデフォルトの速度、2.0 でその 2 倍。
- type フィールドにはナビゲーションの方法する。ブラウザによって指定できる方法が異なるが、最低限 "WALK", "FLY", "EXAMINE", "NONE" はサポートされている。
- visibilityLimit フィールドの値より遠くにある物体は表示されない。この値が 0.0（デフォルト）なら、無限遠まで表示される。

NavigationInfo ノードの使用例

```
NavigationInfo { type [ "WALK", "EXAMINE" ] }
```

背景

Background ノード

```
Background {
    skyColor          [ r g b, r g b, ... ]
    skyAngle          [ 角度, 角度, ... ]
    groundColor       [ r g b, r g b, ... ]
    groundAngle       [ 角度, 角度, ... ]
    backUrl            url
    frontUrl           url
    leftUrl            url
    rightUrl           url
    topUrl             url
    bottomUrl          url
}
```

- skyColor フィールドには空の色を指定する。複数の色を指定し、隣り合う色の間隔（角度）を skyAngle に指定すれば、グラデーションを付けることができる。
- groundColor フィールドには地面の色を指定する。複数の色を指定し、隣り合う色の間隔（角度）を skyAngle に指定すれば、グラデーションを付けることができる。
- backUrl, frontUrl, rightUrl, leftUrl, topUrl, bottomUrl はそれぞれ z 軸の正の方向、z 軸の負の方向、x 軸の正の方向、x 軸の負の方向、y 軸の正の方向、y 軸の負の方向の無限遠に置いた平面に貼り付ける画像の url を指定する。画像を背景に使いたいときに使う。

天空と大地を単色に設定する

```
Background {
    skyColor [ 0.5 0.9 0.9, 0.5 0.9 0.9 ]
    skyAngle [ 1.5708 ]
    groundColor [ 0.5 0.4 0.2, 0.5 0.4 0.2 ]
    skyAngle [ 1.5708 ]
}
```

六方にテクスチャ（画像）をマッピングする

```
BackGround {
    backUrl "back.gif"
    frontUrl "back.gif"
    rightUrl "back.gif"
    leftUrl "back.gif"
    topUrl "back.gif"
    bottomUrl "back.gif"
}
```

グループ化と座標変換

Group ノード

複数のノードを一つのノードにまとめるためのノードです。

Group ノードの書式

```
Group {  
    bboxCenter      x y z  
    bboxSize        x y z  
    children        [ ノード, ノード, ... ]  
}
```

- children フィールドに指定した複数の Shape ノードや Group ノードをまとめて、一つのノードとして表現する。
- bboxCenter および bboxSize は、それぞれ外接箱の中心とサイズを指定する。内包するすべてのノードを囲う外接箱を指定すれば、画像表示の速度を向上できる。
- bboxSize のデフォルトは -1 -1 -1 で、これは外接箱が設定されていないことを示す。
- VRML ファイルのトップレベルのノードとして使われる。

Group ノードの使用例

```
#VRML V1.0 utf8  
Group {  
    children [  
        Shape { ... }  
        Shape { ... }  
        Group { ... }  
    ]  
}
```

Transform ノード

複数のノードをまとめて、それらに平行移動や拡大縮小・回転といった座標変換を行うノードです。

Transform ノードの書式

```
Transform {  
    translation      x y z  
    rotation          x y z r  
    scale            x y z  
    scaleOrientation x y z r  
    bboxCenter       外接箱の中心  
    bboxSize         外接箱サイズ  
    children          [ ノード, ノード, ... ]  
}
```

- Group ノード同様 children フィールドに指定した複数のノードを一つのノードにまとめるが、さらにそれらに対する座標変換を指定する。
- translation フィールドには、children フィールドに指定したノードを移動する位置を指定する。
- rotation フィールドには、children フィールドに指定したノードの回転を指定する。x y z には回転軸ベクトル、r には回転角（ラジアン）を与える。
- scale フィールドには children フィールドに指定したノードの x 軸、y 軸、z 軸方向の拡大率を指

定する。 $x\ y\ z > 0$ 。

- `scaleOrientation` は、`scale` フィールドによる拡大縮小を行う「前」の、`children` フィールドに指定したノードの回転を指定する。この回転により、任意の軸方向の拡大縮小が行える。 $x\ y\ z$ は回転軸ベクトル、 r は回転角。

Transform ノードの使用例

```
#VRML V1.0 utf8
Transform {
    translation 5 0 0
    children [
        Shape { ... }
        Shape { ... }
        Group { ... }
        Transform { ... }
    ]
}
```

Billboard ノード

物体が常に観測者のほうを向くようにする、Transform ノードの亜種です。

Billboard ノードの書式

```
#VRML V1.0 utf8
Billboard {
    axisOfRotation       $x\ y\ z$ 
    bboxCenter          外接箱の中心
    bboxSize             外接箱のサイズ
    children             [ ノード, ノード, ... ]
}
```

- Billboard ノードは Transform ノードの亜種で、`children` に指定したノードの（ローカル座標系の） Z 軸が常に観測者の方向を向くように調整する。
- `axisOfRotation` フィールドには、観測者の方向に向けるための回転の軸ベクトルを指定する。デフォルトは $0\ 1\ 0$ （ y 軸中心に回転）。

Billboard ノードの使用例

```
Billboard {
    children [
        Shape {
            geometry Text { string "For SALE" }
        }
    ]
}
```

演習 2

enshu.wrl をテキストエディタで開いてください。EmEditor の場合は enshu1.wrl のアイコンをデスクトップ上の EmEditor のアイコンにドラッグ&ドロップするか、そのアイコンをマウスで右クリックし、「送る」から EmEditor を選んでください。

enshu.wrl の内容はこのようになっています。	<pre>#VRML V2.0 utf8 Shape { geometry Sphere { radius 2 } appearance Appearance { material Material { diffuseColor 0 0 0.4 specularColor 0.6 0.6 0.6 } } }</pre>
この Shape ノードを Transform ノードの children フィールドに置きます。 Shape ノードは字下げして、データの構造を読み取りやすいようにしておきましょう。	<pre>#VRML V2.0 utf8 Transform { children [Shape { geometry Sphere { radius 2 } appearance Appearance { material Material { diffuseColor 0 0 0.4 specularColor 0.6 0.6 0.6 } } }] }</pre>
Transform ノードに translation フィールドを追加して、Shape ノードを移動させます。y 方向に 3 だけ平行移動することにします。	<pre>#VRML V2.0 utf8 Transform { translation 0 2 0 children [Shape { geometry Sphere { radius 2 } appearance Appearance { material Material { diffuseColor 0 0 0.4 specularColor 0.6 0.6 0.6 } } }] }</pre>
この球の下に高さ 3、半径 1 の黄色い円柱を追加します。 紙面が足りないなので、球の Shape ノードの中身は省略して書きます。	<pre>#VRML V2.0 utf8 Transform { translation 0 2 0 children [Shape { (省略) }] } Shape { geometry Cylinder { height 3 radius 1 } appearance Appearance { material Material { diffuseColor 1 1 0 } } }</pre>

	<pre> } } } </pre>
この円柱の Shape ノードと先ほどの Transform ノードをまとめて、別の Transform ノードの children フィールドに置きます。 今度はこの 2 つのノードと一緒に y 方向に 1.5 移動します。 やはり、構造が読み取りやすいように字下げしておきましょう。	<pre> #VRML V2.0 utf8 Transform { translation 0 1.5 0 children [Transform { translation 0 2 0 children [Shape { (省略) }] } Shape { geometry Cylinder { height 3 radius 1 } appearance Appearance { material Material { diffuseColor 1 1 0 } } }] } </pre>
今度はこの 2 つのノードと一緒に z 軸 (0, 0, 1) 中心に 0.7854 ラジアン (約 $\pi/4$) 回転してみます。	<pre> #VRML V2.0 utf8 Transform { translation 0 1.5 0 rotation 0 0 1 0.7854 children [Transform { translation 0 2 0 children [Shape { (省略) }] } Shape { geometry Cylinder { height 3 radius 1 } appearance Appearance { material Material { diffuseColor 1 1 0 } } }] } </pre>

課題 2

課題 1 で作成した VRML ファイル (kadai.wrl) の箱を (0, 1, 0) の位置に平行移動し、(0, 0, 0) の位置に高さ 0.7、半径 0.5 の赤色の円柱を横向きに (円柱の中心軸が x 軸と一致するように) 配置せよ。



複雑な形状の表現

球や箱のような単純な形状の組み合わせるだけでも様々な立体形状を表現することが可能ですが、頂点や面といった細かな形状情報を用いれば、より一般的な立体形状を表現することが可能になります。

右の図形（5面体）は、a, b, c, d, e の5つの頂点と、5つの面から構成されています。表1はこのそれぞれの頂点の座標値です。

表 1

頂点	x	y	z
頂点 0	0	4	0
頂点 1	-3	0	-3
頂点 2	-3	0	3
頂点 3	3	0	3
頂点 4	3	0	-3

この頂点の座標データを、Coordinate ノードを用いて表現すると、以下のようにります。

```
Coordinate {  
    point [ 0 4 0, -3 0 -3, -3 0 3, 3 0 3, 3 0 -3 ]  
}
```

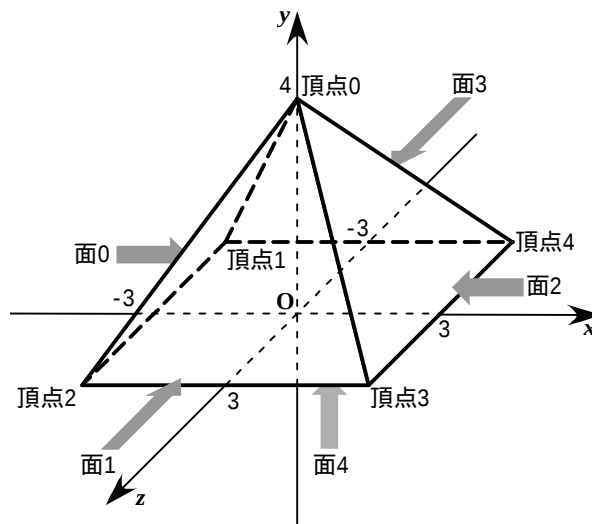
この5面体の各面は、これらの頂点を表2のように結んで定義することができます。頂点の順序は、その面を「表」から見たときに「左回り」になるようにします。

表 2

面	頂点			
面 0	頂点 0	頂点 1	頂点 2	
面 1	頂点 0	頂点 2	頂点 3	
面 2	頂点 0	頂点 3	頂点 4	
面 3	頂点 0	頂点 4	頂点 1	
面 4	頂点 4	頂点 3	頂点 2	頂点 1

この形状を IndexedFaceSet により表現する場合は、その coord フィールドに上の Coordinate ノードを指定し、coordinateIndex フィールドに Coordinate ノードの各座標値のインデックス番号を列挙します。“-1” は「面データの区切り」です。

```
IndexedFaceSet {  
    coord Coordinate {  
        point [ 0 4 0, -3 0 -3, -3 0 3, 3 0 3, 3 0 -3 ]  
    }  
    coordIndex [ 0, 1, 2, -1, 0, 2, 3, -1, 0, 3, 4, -1, 0, 4, 1, -1, 4, 3, 2, 1, -1 ]  
}
```



IndexedFaceSet ノード

任意の多面体（ポリゴン）形状を表現するための形状ノードです。

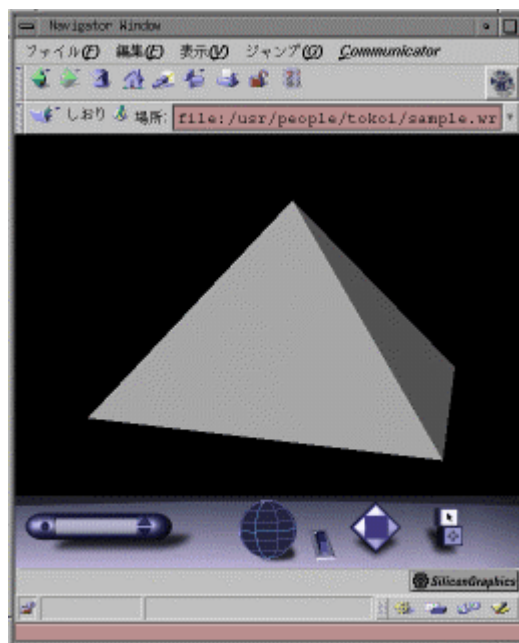
IndexedFaceSet ノードの書式

IndexedFaceSet {	
creaseAngle	スムーズシェーディングするときの限界角
ccw	頂点の順序が反時計回りか否か
convex	面がすべて凸多角形か否か
solid	閉じた形状か否か
colorPerVertex	頂点ごとに色を与えるか否か
normalPerVertex	頂点ごとに法線を与えるか否か
color	各面 / 頂点の色
normal	各面 / 頂点の法線ベクトル
texCoord	テクスチャの座
colorIndex	色データの指標
normalIndex	法線ベクトルデータの指標
texCoordIndex	テクスチャ座標データの指標
coord	座標データ
coordIndex	面データ
}	

- 隣接する面同士がなす角度が creaseAngle フィールドの値よりも小さければ、この2つの面の間で輝度が補間されてスムーズシェーディングされる。デフォルトは 0（スムーズシェーディングしない）。
- ccw フィールドが TRUE なら、多角形の両方ののうち、頂点の順序が反時計回り（左回り）に見える側の面を表として扱う。FALSE なら時計回り（右回り）に見える側を表として扱う。デフォルトは TRUE。
- convex フィールドが TRUE なら、すべての面が凸多角形であると仮定して処理する。これを指定すると表示に要する時間を短縮できる可能性があるが、凹多角形が含まれていると正確に表示されない場合がある。デフォルトは TRUE。
- solid フィールドが TRUE なら、物体を閉じた形状と仮定して処理する。開いた形状の場合に見える、視点に対して裏を向いている面は表示されない。デフォルトは TRUE。
- colorPerVertex, normalPerVertex, color, normal, texCoord フィールドは ElevationGrid と同じ。
- colorIndex, normalIndex, texCoordIndex フィールドは、色 / 法線ベクトル / テクスチャの座標を、それぞれのデータの指標（番号）で指定する場合に用いる。同じデータが繰り返し現れるような場合は、データ量を削減できる。
- coord フィールドに座標データを指定する。これには Coordinate ノードを用いる。
- coordIndex フィールドに面データを指定する。面データは面（多角形）を構成する頂点の座標を、座標データの指標で列挙する。面と面の区切りに -1 を置く。

任意の多面体形状

```
#VRML V2.0 utf8
Shape {
  geometry IndexedFaceSet {
    coord Coordinate {
      point [
        0 4 0,
        -3 0 -3,
        -3 0 3,
        3 0 3,
        3 0 -3
      ]
    }
    coordIndex [
      0, 1, 2, -1,
      0, 2, 3, -1,
      0, 3, 4, -1,
      0, 4, 1, -1,
      4, 3, 2, 1, -1
    ]
  }
  appearance Appearance {
    material Material {}
  }
}
```



Coordinate ノード

IndexedFaceSet ノード、IndexedLineSet ノード、PointSet ノードの coord フィールドに指定する、頂点の座標値を指定するためのノードです。

Coordinate ノードの書式

```
Coordinate {
  point [ x y z, x y z, ... ]
}
```

Normal ノード

IndexedFaceSet ノード、ElevationGrid ノードの normal フィールドに指定する、面あるいは頂点の法線ベクトルを指定するためのノードです。

Normal ノードの書式

```
Normal {
  vector [ x y z, x y z, ... ]
}
```

Color ノード

IndexedFaceSet ノード、IndexedLineSet ノード、ElevationGrid ノード、PointSet ノードの color フィールドに指定する、頂点の色を指定するためのノードです。

Color ノードの書式

```
Color {
  color [ r g b, r g b, ... ]
}
```

IndexedLineSet ノード

任意の線図形を表現するための形状ノードです。

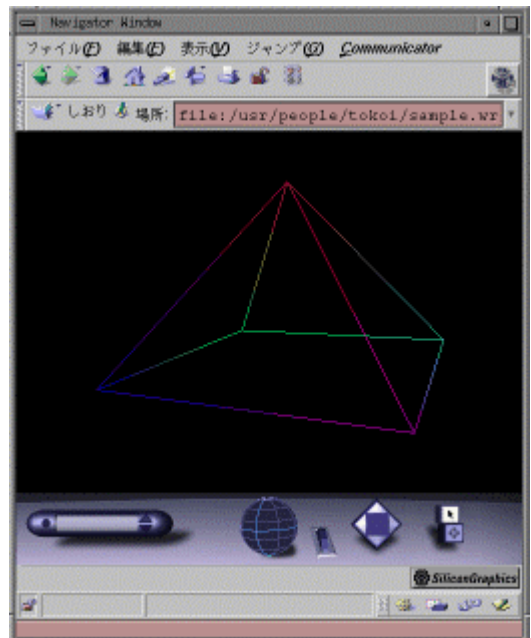
IndexedLineSet ノードの書式

IndexedLineSet {	
colorPerVertex	頂点ごとに色を与えるか否か
color	各面 / 頂点の色
colorIndex	色データの指標
coord	座標データ
coordIndex	線分（折れ線）データ
}	

- colorPerVertex フィールドが TRUE なら頂点ごとに色を指定する。FALSE なら線分ごとに色を指定する。デフォルトは TRUE。
- color フィールドには頂点 / 線分に与える色を指定する。これには Color ノードを使用する。
- colorIndex フィールドは、頂点 / 線分の色を、色データの指標（番号）で指定する場合に用いる。同じ色が繰り返し現れるような場合は、データ量を削減できる。
- coord フィールドに座標データを指定する。これには Coordinate ノードを用いる。
- coordIndex フィールドに線分データを指定する。線分データは線分（折れ線）の端点（節点）の座標を、座標データの指標で列挙する。折れ線と折れ線の区切りに -1 を置く。

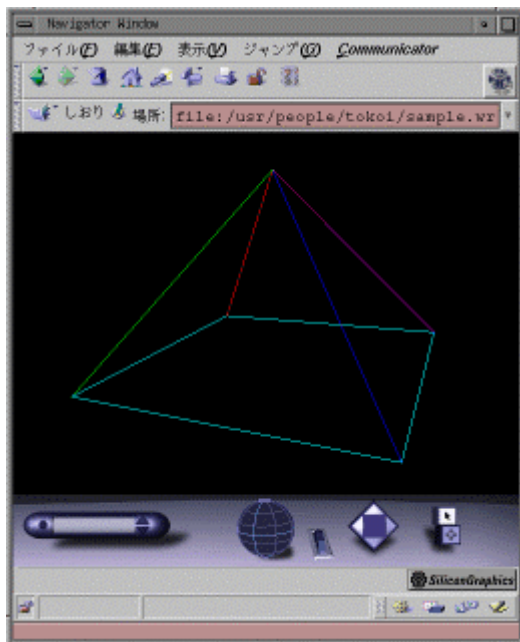
線図形（端点ごとに色を指定）

```
#VRML V2.0 utf8
Shape {
  geometry IndexedLineSet {
    coord Coordinate {
      point [ 0 4 0, -3 0 -3, -3 0 3, 3 0 3, 3 0 -3 ]
    }
    coordIndex [
      0, 1, -1,
      0, 2, -1,
      0, 3, -1,
      0, 4, -1,
      4, 3, 2, 1, 4, -1
    ]
    color Color {
      color [
        1 0 0,
        0 1 0,
        0 0 1,
        1 0 1,
        0 1 1
      ]
    }
  }
}
```



線図形（線ごとに色を指定）

```
#VRML V2.0 utf8
Shape {
  geometry IndexedLineSet {
    colorPerVertex FALSE
    coord Coordinate {
      point [ 0 4 0, -3 0 -3, -3 0 3, 3 0 3, 3 0 -3 ]
    }
    coordIndex [
      0, 1, -1,
      0, 2, -1,
      0, 3, -1,
      0, 4, -1,
      4, 3, 2, 1, 4, -1
    ]
    color Color {
      color [
        1 0 0,
        0 1 0,
        0 0 1,
        1 0 1,
        0 1 1
      ]
    }
  }
}
```



PointSet ノード

Shape ノードの geometry フィールドに指定する、任意の点集合を表現するための形状ノードです。

PointSet ノードの書式

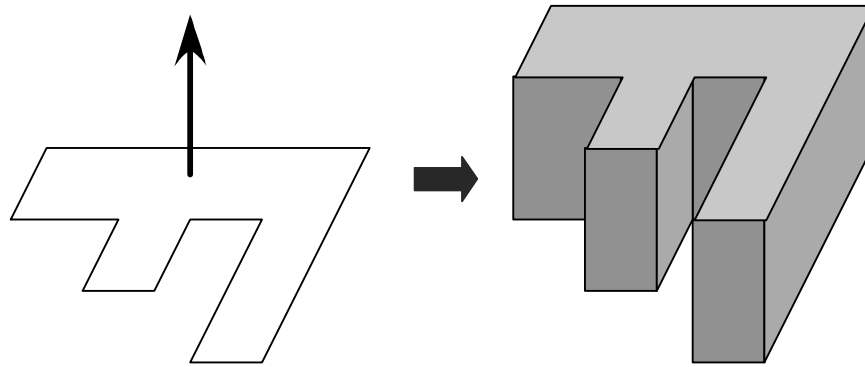
```
PointSet {
  color 点の色
  coord 座標データ
}
```

- color フィールドには点に与える色を指定する。これには Color ノードを使用する。
- coord フィールドに点の座標データを指定する。これには Coordinate ノードを用いる。

掃引による形状の表現

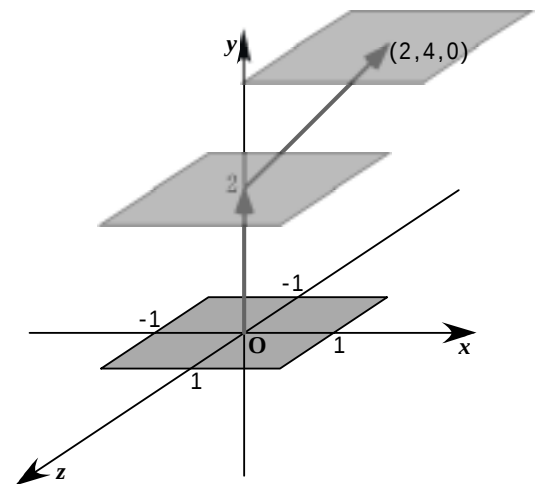
IndexedFaceSet ノードのように、頂点の座標値や面の情報（これらは物体の内部と外部の隔てる境界なので**境界情報**とも呼ばれる）を用いた形状記述は、柔軟でどのような形状でも表現することが可能な反面、形状の定義が煩雑でデータ量も多くなりがちになります。

掃引とは、ある平面形状を指定した経路（パス）に沿って移動させたとき、その平面形状が通過する空間領域を用いて立体形状を表現する方法です。この方法は、（境界情報を用いるより）少ないデータ量で、かなり柔軟に様々な形状を表現することができます。



Extrusion ノードは、このような掃引図形の表現に用います。

1. 右図のような正方形の断面形状 (cross section) を、 $(0, 2, 0)$ に平行移動した後、更に $(2, 4, 0)$ に平行移動した掃引形状を表現する場合を考える。
2. crossSection フィールドには、断面形状の頂点座標 (2次元) を、左回りで列挙する。
3. spine フィールドに、この断面形状を平行移動する位置を設定する。
4. scale フィールドには、各断面形状の拡大率を設定する。
5. orientation フィールドには、各断面形状の回転軸と回転角を指定する。



```
Extrusion {
  crossSection [1 1, 1 -1, -1 -1, -1 1]
  spine [0 0 0, 0 2 0, 2 4 0]
  scale [1 1, 1 1, 1 1]
  orientation [0 1 0 0, 0 1 0 0, 0 1 0 0]
}
```

Extrusion ノード

Shape ノードの geometry フィールドに指定する、押し出し形状のノードです。

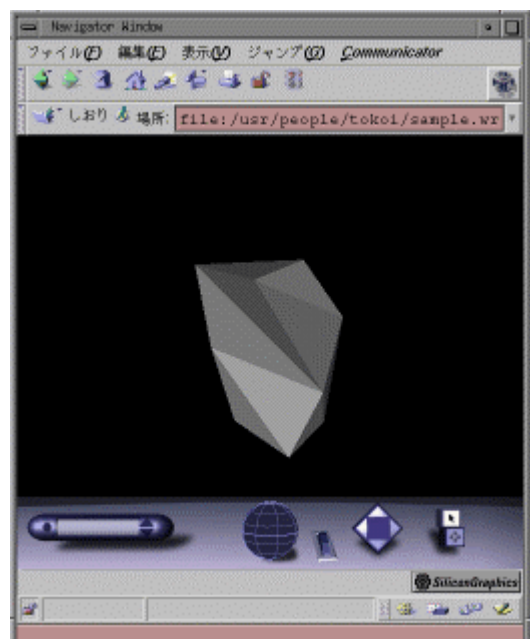
Extrusion ノードの書式

Extrusion {	
creaseAngle	スムーズシェーディングするときの限界角
ccw	頂点の順序が反時計回りか否か
convex	面がすべて凸多角形か否か
solid	閉じた形状か否か
beginCap	最初の断面のフタの有無
endCap	最後の断面のフタの有無
crossSection	[断面の座標 0, 断面の座標 1, ...]
scale	[断面 0 の拡大率, 断面 1 の拡大率, ...]
orientation	[断面 0 の向き, 断面 1 の向き, ...]
spine	[回転軸の座標 0, 回転軸の座標 1, ...]
}	

- 隣接する面同士がなす角度が `cleaveAngle` フィールドの値よりも小さければ、この2つの面の間で輝度が補間されてスムーズシェーディングされる。デフォルトは 0 (スムーズシェーディングしない)。
- `ccw` フィールドが `TRUE` なら、多角形の両方ののうち、頂点の順序が反時計回り (左回り) に見える側の面を表として扱う。FALSE なら時計回り (右回り) に見える側を表として扱う。デフォルトは `TRUE`。
- `convex` フィールドが `TRUE` なら、すべての面が凸多角形であると仮定して処理する。これを指定すると表示に要する時間を短縮できる可能性があるが、凹多角形が含まれていると正確に表示されない場合がある。デフォルトは `TRUE`。
- `solid` フィールドが `TRUE` なら、物体を閉じた形状と仮定して処理する。開いた形状の場合に見える、視点に対して裏を向いている面は表示されない。デフォルトは `TRUE`。
- `beginCap` および `endCap` フィールドが `TRUE` なら、それぞれ最初の断面と最後の断面にフタをする。デフォルトは `TRUE`。
- `crossSection` フィールドには断面の (xz 平面上の) 頂点の位置を指定する。`scale` フィールドには各断面の x 方向および z 方向の拡大率を指定する。
- `orientation` フィールドには各断面の回転を、回転軸と回転角で指定する。
- `spine` フィールドには回転軸の節点 (断面と交差する点) の座標を指定する。

押し出し

```
#VRML V2.0 utf8
Shape {
  geometry Extrusion {
    crossSection [
      0 1, 1 -1, -1 -1, 0 1 # 断面は3角形
    ]
    orientation [
      0 1 0 0,           # 第1断面はそのまま
      0 1 0 0.2,         # 第2断面は0.2よじる
      0 0 1 0.5          # 第3断面は0.5傾ける
    ]
    scale [
      1 1,
      1.5 1.5,
      1 1
    ]
    spine [
      0 0 0,
      0 2 0,
      1 4 1
    ]
  }
  appearance Appearance {
    material Material {}
  }
}
```



ElevationGrid ノード

Shape ノードの geometry フィールドに指定する、地形などを表現するための形状ノードです。

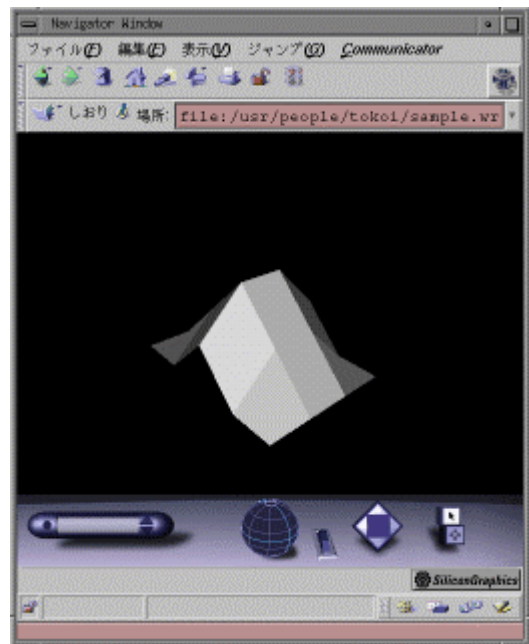
ElevationGrid ノードの書式

ElevationGrid {	
creaseAngle	スムーズシェーディングするときの限界角
ccw	頂点の順序が反時計回りか否か
convex	面がすべて凸多角形か否か
solid	閉じた形状か否か
colorPerVertex	頂点ごとに色を与えるか否か
normalPerVertex	頂点ごとに法線を与えるか否か
color	各面 / 頂点の色
normal	各面 / 頂点の法線ベクトル
texCoord	テクスチャの座標
xDimension	x 方向の格子点数
zDimension	z 方向の格子点数
xSpacing	x 方向の格子点間隔
zSpacing	z 方向の格子点間隔
height	[格子点 0 の高さ, 格子点 1 の高さ, ...]
}	

- creaseAngle, ccw, convex, solid フィールドは Extrusion と同じ。
- colorPerVertex フィールドが TRUE なら頂点ごとに色を指定する。FALSE なら面ごとに色を指定する。デフォルトは TRUE。
- normalPerVertex フィールドが TRUE なら頂点ごとに法線ベクトルを指定する。FALSE なら面ごとに法線ベクトルを指定する。デフォルトは TRUE。
- color フィールドには頂点 / 面に与える色を指定する。これには Color ノードを使用する。
- normal フィールドには頂点 / 面に与える法線ベクトルを指定する。これには Normal ノードを使用する。
- texCoord フィールドにはテクスチャの座標を指定する。これには TextureCoordinate ノードを使用する。
- xDimension および zDimensions フィールドに、それぞれ x 方向と z 方向の格子点の数を指定する。
- xSpacing および zSpacing フィールドに、それぞれ x 方向と z 方向の格子点の間隔を指定する。
- height フィールドにそれぞれの格子点の高さを指定する。

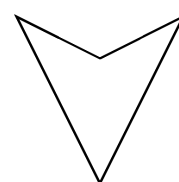
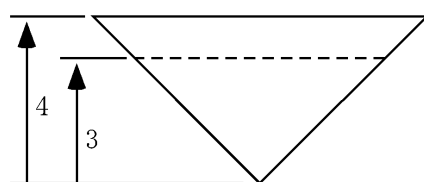
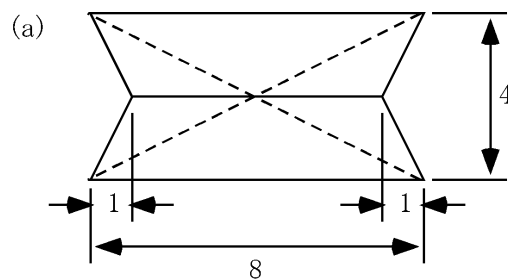
地形

```
#VRML V2.0 utf8
Shape {
  geometry ElevationGrid {
    xDimension 4
    zDimension 5
    xSpacing 1
    zSpacing 1
    height [
      0, 0, 0, 0,
      0, 1, 1, 0,
      1, 2, 2, 1,
      0, 1, 1, 0,
      0, 0, 0, 0
    ]
  }
  appearance Appearance {
    material Material {}
  }
}
```



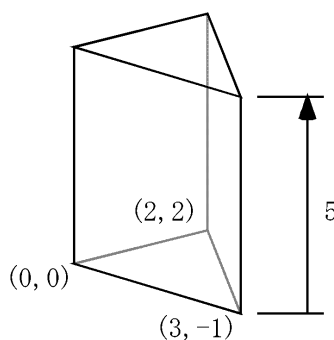
課題 3

下図(a)および(b)を表す VRML ファイルを作成せよ。

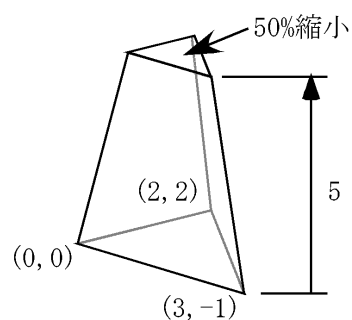


(b)

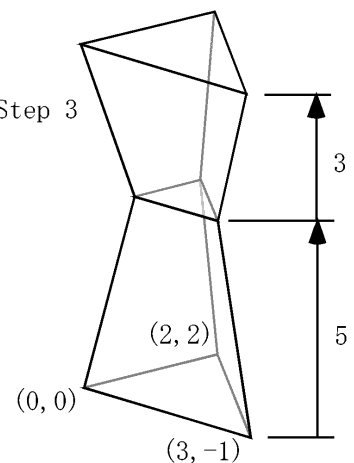
Step 1



Step 2



Step 3



光源ノード

概要

VRMLシーン中に光源を設定します。光源には平行光線(DirectionalLight) 点光源(SpotLight) スポットライト(SpotLight) およびヘッドライトがあります。デフォルト(何も設定しない状態)では、ヘッドライト(視点位置から放射される光)だけが存在します。

DirectionalLight

光を一定の方向に放射する光源です。光の放射方向を指定します。

PointLight

空間中の1点から全方向に光を放射する光源です。光源の位置や減衰率を指定します。

SpotLight

空間中の1点から特定の方向に光を放射する光源です。光源の位置と光の放射方向、減衰率、および光の広がり角度を設定します。

DirectionalLight ノード

書式

```
DirectionalLight {  
    direction      0 0 -1      # 光の放射方向  
    color          1 1 1      # 光源の色  
    intensity      1          # 光源の強さ  
    on             TRUE       # 光源の on/off  
    ambientIntensity 0        # 環境光の強さ  
}
```

フィールド

direction: 光の放射方向ベクトルを指定します。単位ベクトルである必要はありません。デフォルト値(0 0 -1)では、光の方向はZ軸の反対方向を向いています。

color: 光源の色を RGB 比(それぞれ 0~1 の値)で指定します。デフォルト値(1 1 1)では、光源は白色です。

intensity: 光源の強度(明るさ)を 0~1 の値で指定します。デフォルト値(1)は、最大の明るさです。

on: 光源の on/off を制御します。TRUE で on(点灯) FALSE で off(消灯)します。デフォルトは TRUE(on) です。

ambientIntensity: この光源による、環境光の強度を(明るさ)を 0~1 の値で指定します。環境光は、他の物体表面で反射して届いた光(間接光)など、この光源から直接物体表面に届く光(直接光)以外の成分をまとめたもので、直接光が当たらない影の部分の明るさになります。

例

```
#VRML V2.0 utf8  
DirectionalLight {  
    direction 1 0 0      # X軸の正の方向に向いた光  
    color 0 1 0          # 色は緑  
    ambientIntensity 0.2 # 環境光強度  
}  
Shape {  
    geometry Sphere {}  
    appearance Appearance {  
        material Material {}  
    }  
}
```

PointLight ノード

書式

```
PointLight {
    location          0 0 0      # 光源の位置
    color             1 1 1      # 光源の色
    intensity         1          # 光源の強さ
    on                TRUE       # 光源の on/off
    ambientIntensity  0          # 環境光の強さ
    attenuation       1 0 0      # 光の減衰率
    radius            100        # 光の到達半径
}
```

フィールド

location: 光源の位置を指定します。デフォルト値 (0 0 0) では、光源は原点位置にあります。

color: 光源の色を RGB 比 (それぞれ 0~1 の値) で指定します。デフォルト値 (1 1 1) では、光源は白色です。

intensity: 光源の強度 (明るさ) を 0~1 の値で指定します。デフォルト値 (1) は、最大の明るさです。

on: 光源の on/off を制御します。TRUE で on (点灯) FALSE で off (消灯) します。デフォルトは TRUE (on) です。

ambientIntensity: この光源による、環境光の強度を (明るさ) を 0~1 の値で指定します。環境光は、他の物体表面で反射して届いた光 (間接光) など、この光源から直接物体表面に届く光 (直接光) 以外の成分をまとめたもので、直接光が当たらない影の部分の明るさになります。

attenuation: 光の減衰率を指定します。点光源の場合、光源から距離 r 離れた位置での明るさは、物理的には $1/r^2$ になりますが、これをそのまま用いると減衰が早すぎて使いにくい (少し離れただけですぐに真っ暗になる) ものになります。attenuation フィールドの 3 つのパラメータを左からそれぞれ a_1, a_2, a_3 とすると、明るさは $1/(a_1+a_2*r+a_3*r^2)$ になります。デフォルト値の (1 0 0) では、光は減衰しません。

radius: この光源の光が到達する範囲を指定します。デフォルト値は 100 です。

例

```
#VRML V2.0 utf8
PointLight {
    location 0 0 2      # 光源の位置は Z 軸上の点(0 0 2)
    color 0 1 0         # 色は緑
    attenuation 1 1 0   # 距離に反比例して減衰
}
Shape {
    geometry Sphere {}
    appearance Appearance {
        material Material {}
    }
}
```

SpotLight ノード

書式

```
SpotLight {
    direction          0 0 -1    # 光の方向
    location           0 0 0      # 光源の位置
    color              1 1 1      # 光源の色
    intensity          1          # 光源の強さ
    on                TRUE       # 光源の on/off
    ambientIntensity  0          # 環境光の強さ
    attenuation       1 0 0      # 光の減衰率
    radius            100        # 光の到達半径
    beamWidth         1.570796    #
    cutOffAngle       0.785398    #
}
```

フィールド

direction: 光の放射方向ベクトルを指定します。単位ベクトルである必要はありません。デフォルト値 (0 0 -1) では、光の方向は Z 軸の反対方向を向いています。

location: 光源の位置を指定します。デフォルト値 (0 0 0) では、光源は原点位置にあります。

color: 光源の色を RGB 比 (それぞれ 0~1 の値) で指定します。デフォルト値 (1 1 1) では、光源は白色です。

intensity: 光源の強度 (明るさ) を 0~1 の値で指定します。デフォルト値 (1) は、最大の明るさです。

on: 光源の on/off を制御します。TRUE で on (点灯) FALSE で off (消灯) します。デフォルト値は TRUE (on) です。

ambientIntensity: この光源による、環境光の強度を (明るさ) を 0~1 の値で指定します。環境光は、他の物体表面で反射して届いた光 (間接光) など、この光源から直接物体表面に届く光 (直接光) 以外の成分をまとめたもので、直接光が当たらない影の部分の明るさになります。

attenuation: 光の減衰率を指定します。点光源の場合、光源から距離 r 離れた位置での明るさは、物理的には $1/r^2$ になりますが、これをそのまま用いると減衰が早すぎて使いにくい (少し離れただけですぐに真っ暗になる) ものになります。attenuation フィールドの 3 つのパラメータを左からそれぞれ a_1, a_2, a_3 とすると、明るさは $1/(a_1 + a_2 * r + a_3 * r^2)$ になります。デフォルト値の (1 0 0) では、光は減衰しません。

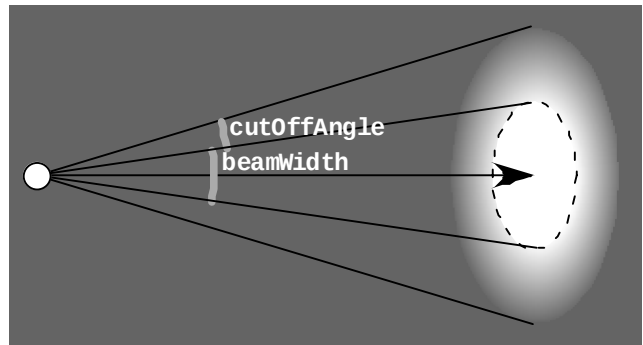
radius: この光源の光が到達する範囲です。デフォルト値は 100。

beamWidth: 光の強度の最大値で光が広がる角度です。デフォルト値は $\pi/2$ 。

cutOffAngle: 光が完全に遮断される角度です。デフォルト値は $\pi/4$ 。

例

```
#VRML V2.0 utf8
SpotLight {
  location 0 0 2
  direction 0 0 -1
  color 0 1 0
  attenuation 1 1 0
  beamWidth 1
  cutOffAngle 0.2
  ambientIntensity 0.2
}
Shape {
  geometry Sphere {}
  appearance Appearance {
    material Material {}
  }
}
```



ヘッドライト

ヘッドライトは視点の位置にあり、光の方向は視線の方向を向いた平行光線の光源です。この光源に対応したノードはありません。ヘッドライトの点灯・消灯には、NavigationInfo ノードを使います。

例

```
NavigationInfo {
  headlight FALSE          # ヘッドライトを消す
}
```

視点ノード

概要

VRMLシーン中の視点の位置と方向を設定するには Viewpoint ノードを用います。視点の位置はブラウザの操作によって自由に変更できますが（ナビゲーション）Viewpoint ノードによって、その初期値を与えることができます。また、ナビゲーションを禁止（NavigationInfo ノードの type フィールドに“NONE”を指定）し、複数の視点の位置を切り替えることによって、視点の移動によるアニメーションを表示する場合にも使用されます。

Viewpoint ノード

書式

```
Viewpoint {  
    position      0 0 10          # 視点の位置  
    orientation   0 1 0 0         # 視線の方向  
    fieldOfView   0.785398        # 視野角  
    jump          TRUE            # 視点の移動の可否  
    description   ""              # 視点の説明  
}
```

フィールド

position: 光源の位置を指定します。デフォルト値は(0 0 10)です。
orientation: 視線の方向を、回転軸と回転角で指定します。デフォルト値では視線はZ軸の負の方向(0 0 -1の方向)を向いており、これを回転させて視線の向きを変更します。
fieldOfView: 視点の視野角です。カメラの画角に相当します。この値が大きいほどワイドレンズになり、小さいほど望遠レンズになります。デフォルト値は $\pi/4$ です。
jump: 視点の移動の可否を指定します。デフォルト値はTRUE（視点の移動可）で、ブラウザの操作によって複数の視点を渡り歩くことができます。
description: 視点に名前をつけます。デフォルト値は空文字列です。視点を移動するときなどに、この名前を指定します。

例

```
#VRML V2.0 utf8  
Viewpoint {  
    position 5 5 5          # 視点の位置  
    orientation 1 0 1 -1.5  # 視線の方向  
    descriptin "position1"  # この視点の名前  
}  
Viewpoint {  
    position -5 5 5         # 視点の位置  
    orientation 1 0 -1 -1.5 # 視線の方向  
    descriptin "position2"  # この視点の名前  
}  
Shape {  
    geometry Box {  
        size 2 3 4  
    }  
    appearance Appearance {  
        material Material {}  
    }  
}
```

ユーザ定義ノード

概要

DEF はノードに名前をつけます。USE は名前をつけたノードを、その名前で再度呼び出します。これと同じ形状のノードが複数ある場合に、データ量を節約できます。また、あるノードから送出されたイベント（後述）を別のノードに送る場合にも、この名前を使用します。他に DEF より一般的なユーザ定義ノードを定義できる PROTO というものもあります（後述）。

書式

DEF ユーザ定義ノード名 ノード	# ノードに “ ユーザ定義ノード名 ” を付ける
USE ユーザ定義ノード名	# “ ユーザ定義ノード名 ” のノードを呼び出す

例

```
#VRML V2.0 utf8
# 4 輪の台車
Shape {
  geometry Box {
    size 6 3.6 2
  }
  appearance Appearance {
    material Material {}
  }
}
Transform {
  translation -2 2 1
  children [
    DEF WHEEL Shape {
      geometry Cylinder {
        radius 1
        height 0.4
      }
      appearance Appearance {
        material Material {
          diffuseColor 0.8 0.5 0.2
        }
      }
    }
  ]
}
Transform {
  translation 2 2 1
  children [ USE WHEEL ]
}
Transform {
  translation -2 -2 1
  children [ USE WHEEL ]
}
Transform {
  translation 2 -2 1
  children [ USE WHEEL ]
}
```

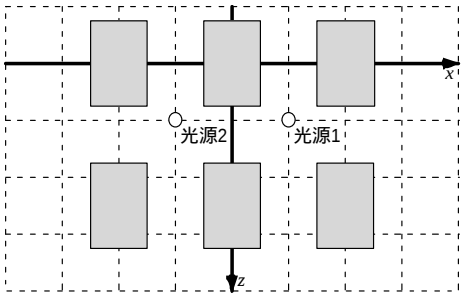
演習 3

太字のところを打ち込んでください。各ステップごとに「更新」して、画面で表示を確認してください。

まず、箱をひとつ置きます。ちょっと背を高めにしておきます。 できたら .wrl という拡張子を付けたファイル名で保存し、Web ブラウザで見てください。	<pre>#VRML V2.0 utf8 Shape { geometry Box { size 1 3 1.5 } appearance Appearance { material Material { diffuseColor 1 1 1 } } }</pre>
この箱の Shape ノードに名前を付けましょう。名前は何でも構わないのですが、とりあえず building とでもしましょう。	<pre>#VRML V2.0 utf8 DEF building Shape { geometry Box { size 1 3 1.5 } appearance Appearance { material Material { diffuseColor 1 1 1 } } }</pre>
名前を付けたノードのコピーを作ります。	<pre>#VRML V2.0 utf8 DEF building Shape { geometry Box { size 1 3 1.5 } appearance Appearance { material Material { diffuseColor 1 1 1 } } } USE building</pre>
このままだと元のノードと同じ場所にコピーを置いてしまうことになるので、コピーの位置を少しずらします。	<pre>#VRML V2.0 utf8 DEF building Shape { geometry Box { size 1 3 1.5 } appearance Appearance { material Material { diffuseColor 1 1 1 } } } Transform { translation 2 0 0 children [USE building] }</pre>
もうひとつコピーを作しましょう。	<pre>#VRML V2.0 utf8 DEF building Shape { geometry Box { size 1 3 1.5 } appearance Appearance { material Material { diffuseColor 1 1 1 } } } Transform { translation 2 0 0 children [USE building] }</pre>

	<pre> } Transform { translation -2 0 0 children [USE building] } </pre>
これらをひとつのノードにグループ化してしまいましょう。	<pre> #VRML V2.0 utf8 Group { children [DEF building Shape { geometry Box { size 1 3 1.5 } appearance Appearance { material Material { diffuseColor 1 1 1 } } } Transform { translation 2 0 0 children [USE building] } Transform { translation -2 0 0 children [USE building] }] } </pre>
このグループにも名前を付けます。やはり名前は何でもいいんですが、ここでは安直に buildings とでもしましょう。	<pre> #VRML V2.0 utf8 DEF buildings Group { children [DEF building Shape { geometry Box { size 1 3 1.5 } appearance Appearance { material Material { diffuseColor 1 1 1 } } } Transform { translation 2 0 0 children [USE building] } Transform { translation -2 0 0 children [USE building] }] } </pre>
このグループのコピーを作ります。先ほどと同じように、コピーは元のノードから少し離れたところに移動します。	<pre> #VRML V2.0 utf8 DEF buildings Group { children [DEF building Shape { geometry Box { size 1 3 1.5 } appearance Appearance { material Material { diffuseColor 1 1 1 } } } </pre>

	<pre> } } } Transform { translation 2 0 0 children [USE building] } Transform { translation -2 0 0 children [USE building] }] } Transform { translation 0 0 2.5 children [USE buildings] } </pre>
それでは、ヘッドライトを消してみましょ。 VRML ファイルが長くなってきたので、途中は省略することにします。	<pre> #VRML V2.0 utf8 DEF buildings Group { (中略) } Transform { translation 0 0 2.5 children [USE buildings] } NavigationInfo { headlight FALSE } </pre>
ヘッドライトを消してしまうと、光源がひとつも無くなってしまうので、真っ暗になってしまいます。そこで、太陽光のような役割を果たす平行光線の光源をひとつ置きます。	<pre> #VRML V2.0 utf8 (中略) NavigationInfo { headlight FALSE } DirectionalLight { direction -4 -5 -3 } </pre>
このままだと光があたっていない部分が真っ黒のままなので、環境光(その光源の光が直接当たらない部分に届く光)の強さを設定します。	<pre> #VRML V2.0 utf8 (中略) DirectionalLight { direction -4 -5 -3 ambientIntensity 0.5 } </pre>
さらに、スポットライトを使ってビルをライトアップしてみましょ。まず、正面から赤い光を当ててみます。	<pre> #VRML V2.0 utf8 (中略) DirectionalLight { direction -4 -5 -3 ambientIntensity 0.5 } </pre>

	<pre> } SpotLight { location 0 0 5 direction 0 0 -1 color 1 0.2 0 } </pre>
大半の VRML ブラウザは、物体が別の物体に影を落とすという処理ができないため、奥のほうの箱にまでスポットライトが届いています。これをごまかす？ために、光源の減衰率を指定してみてください(スポットライトの到達範囲 radius を指定しても効かないみたい)。	<pre> #VRML V2.0 utf8 (中略) SpotLight { location 0 0 5 direction 0 0 -1 color 1 0.2 0 attenuation 0 1 0 } </pre>
「交差点」のところに点光源を置きましょう。PointLight ノードにも location フィールドがあるので、これを用いて位置を指定できますが、ここでは Transform ノードを用います。ついでに、この光源に名前を付けておきましょう。	<pre> #VRML V2.0 utf8 (中略) SpotLight { location 0 0 5 direction 0 0 -1 color 1 0.2 0 attenuation 0 1 0 } Transform { translation 1 0 1 children [DEF streetlight PointLight { color 1 1 0.3 attenuation 0 1 0 }] } </pre>
もう一方の交差点にも同じ点光源を置きます。 	<pre> #VRML V2.0 utf8 (中略) Transform { translation 1 0 1 children [DEF streetlight PointLight { color 1 1 0.3 attenuation 0 1 0 }] } Transform { translation -1 0 1 children [USE streetlight] } </pre>
今度は視点の位置を設定してみましょう。視点が設定できたら、視点を移動してみてください。	<pre> #VRML V2.0 utf8 (中略) Transform { </pre>

	<pre>translation -1 0 1 children [USE streetlight] } Viewpoint { position 1 -1.3 1.5 orientation 0 1 0 1.5708 }</pre>
視点の画角を設定します。初期値は 0.785398 (約 $\pi/4=45^\circ$) ですから、これを 60° に広げてみます。遠くが少し小さくなったと思います。	<pre>#VRML V2.0 utf8 (中略) Viewpoint { position 1 -1.3 1.5 orientation 0 1 0 1.5708 fieldOfView 1.0472 }</pre>
視点をもうひとつ追加してみましょう。2つの視点を区別するために、それぞれに「説明」を付けます。 できたらブラウザの表示を「更新」して、VRML ブラウザの左下にある視点切り替えのボタンをクリックしてみてください。 	<pre>#VRML V2.0 utf8 (中略) Viewpoint { position 1 -1.3 1.5 orientation 0 1 0 1.5708 fieldOfView 1.0472 description "position1" } Viewpoint { position -1 -1.3 1.5 orientation 0 1 0 1.5708 fieldOfView 1.0472 description "position2" }</pre>
視点をあと2つ追加してみます。できたらブラウザを更新して、視点を切り替えてみてください。	<pre>#VRML V2.0 utf8 (中略) Viewpoint { position -1 -1.3 1.5 orientation 0 1 0 1.5708 fieldOfView 1.0472 description "position2" } Viewpoint { position -1 -1.3 3.5 orientation 0 1 0 -1.5708 fieldOfView 1.0472 description "position3" } Viewpoint { position 1 -1.3 3.5 orientation 0 1 0 -1.5708 fieldOfView 1.0472 description "position4" }</pre>

センサノード

概要

VRMLシーンの中に特定の状況が発生したときに、そのことを知らせる「イベント」が発生します。

Anchor

マウスでクリックしたオブジェクト（のグループ）に結びつけられた URL に移動します。

TouchSensor

マウスがオブジェクトに触れたことを知らせます。

SphereSensor

マウスの動きを特定の点を中心にしたオブジェクトの回転角に変換します。

CylinderSensor

マウスの動きを特定の軸を中心にしたオブジェクトの回転角に変換します。

PlaneSensor

マウスの動きを xy 平面上の位置に変換します。

ProximitySensor

特定の領域内に視点がに入ったことを知らせます。

VisibilitySensor

特定の領域が視点から見えるようになったことを知らせます。

Collision

視点（アバター）がオブジェクトと衝突したことを知らせます。これはグループノードです。

Anchor ノード

書式

```
Anchor {  
    url          リンクする URL  
    parameter    リンク先に渡す追加情報  
    description  説明  
    children     URL を結びつけるオブジェクト  
    bboxCenter   外接箱の中心位置  
    bboxSize     外接箱の大きさ  
}
```

例

```
#VRML V2.0 utf8  
Anchor {  
    url "another.wrl" # 他の VRML ファイル。HTML ファイルなども指定可。  
    description "Link to another VRML file"  
    children [  
        Shape {  
            geometry Sphere {}  
            appearance Appearance {  
                material Material {}  
            }  
        }  
    ]  
}
```

TouchSensor ノード

書式

```
TouchSensor {  
    enabled          使用可(TRUE)/使用不可(FALSE)  
}
```

送出イベント

hitPoint_changed	マウスがある場所の三次元位置
hitNormal_changed	マウスがある場所の法線ベクトル
hitTexCoord_changed	マウスがある場所のテクスチャ座標
isActive	マウスでオブジェクトをクリックしている間 TRUE
isOver	マウスがオブジェクトの上に来たら TRUE
touchTime	マウスでオブジェクトをクリックした時間

例

```
#VRML V2.0 utf8  
Group {  
    children [  
        DEF TS TouchSensor {}  
        Shape {  
            geometry Sphere {}  
            appearance Appearance {  
                material Material {}  
            }  
        }  
    ]  
}  
DEF SL SpotLight {  
    direction 0 0 -1  
    position 0 0 2  
    on FALSE  
}  
ROUTE TS.isActive TO SL.set_on
```

SphereSensor ノード

書式

```
Sphere {  
    enabled          使用可(TRUE)/使用不可(FALSE)  
    autoOffset       回転角を保存(TRUE)/保存しない(FALSE)  
    offset           x y z r (回転軸ベクトルと回転角)  
}
```

送出イベント

isActive	マウスでオブジェクトをクリックしている間 TRUE
rotation_changed	オブジェクトの回転角
trackpoint_changed	オブジェクトを回転させているときの1マウスの位置

例

```
#VRML V2.0 utf8  
Group {  
    children [  
        DEF SS SphereSensor {}  
        DEF HAKO Transform {  
            children [  
                Shape {  
                    geometry Box {}  
                    appearance Appearance {  
                        material Material {}  
                    }  
            ]  
        }  
    ]  
}
```

```

    ]
  }
  ROUTE SS.rotation_changed TO HAKO.set_rotation

```

CylinderSensor ノード

書式

```

CylinderSensor {
    enabled          使用可(TRUE)/使用不可(FALSE)
    diskAngle        円柱を上・下面から操作するか側面から操作するか切り替える角度
    maxAngle          回転角の上限
    minAngle          回転角の下限
    autoOffset        回転角を保存(TRUE)/保存しない(FALSE)
    offset            回転角
}

```

送出イベント

```

isActive            マウスでオブジェクトをクリッしている間 TRUE
rotation_changed    オブジェクトの回転角
trackpoint_changed  オブジェクトを回転させているときの1マウスの位置

```

例

```

#VRML V2.0 utf8
Group {
  children [
    DEF CS CylinderSensor {}
    DEF HAKO Transform {
      children [
        Shape {
          geometry Box {}
          appearance Appearance {
            material Material {}
          }
        }
      ]
    }
  ]
}
ROUTE CS.rotation_changed TO HAKO.set_rotation

```

PlaneSensor ノード

書式

```

PlaneSensor {
    enabled          使用可(TRUE)/使用不可(FALSE)
    maxPosition      位置の上限
    minPosition      位置の下限
    autoOffset        位置を保存(TRUE)/保存しない(FALSE)
    offset            位置
}

```

送出イベント

```

isActive            マウスでオブジェクトをクリッしている間 TRUE
translation_changed オブジェクトの位置
trackpoint_changed  オブジェクトを移動させているときの1マウスの位置

```

例

```

#VRML V2.0 utf8
Transform {
  # Billboard にすれば常に視点側を向く
  rotation 1 0 0 0.5 # 今は PlaneSensor を傾けてみる
  children [
    DEF PS PlaneSensor {}
    DEF HAKO Transform {
      children [

```

```

        Shape {
            geometry Box {}
            appearance Appearance {
                material Material {}
            }
        }
    ]
}
ROUTE PS.translation_changed TO HAKO.set_translation

```

ProximitySensor ノード

書式

```

ProximitySensor {
    enabled          使用可(TRUE)/使用不可(FALSE)
    center           領域の中心位置
    size            領域の大きさ
}

```

送出イベント

```

isActive          視点が領域内に入ったら TRUE
enterTime         視点が領域内に入った時間
exitTime         視点が領域外に出た時間
position_changed  領域内での視点の位置
orientation_changed 領域内での視点の向き

```

例

```

#VRML V2.0 utf8
DEF PS ProximitySensor {
    center 0 0 0
    size 2 2 2
}
Group {
    children [
        DEF SS SphereSensor {}
        DEF HAKO Transform {
            children [
                Shape {
                    geometry Box {}
                    appearance Appearance {
                        material Material {}
                    }
                }
            ]
        }
    ]
}
# 領域内に入ったときだけ SphereSensor を有効にする
ROUTE PS.isActive TO SS.enabled
ROUTE SS.rotation_changed TO HAKO.set_rotation

```

VisibilitySensor ノード

書式

```

VisibilitySensor {
    enabled          使用可(TRUE)/使用不可(FALSE)
    center           領域の中心位置
    size            領域の大きさ
}

```

送出イベント

```

isActive          視点が領域内に入ったら TRUE
enterTime         視点が領域内に入った時間
exitTime         視点が領域外に出た時間

```

例

```
#VRML V2.0 utf8
DEF VS ProximitySensor {
    center 0 0 0
    size 2 2 2
}
Group {
    children [
        DEF SS SphereSensor {}
        DEF HAKO Transform {
            children [
                Shape {
                    geometry Box {}
                    appearance Appearance {
                        material Material {}
                    }
                }
            ]
        }
    ]
}
# 領域が見えるときだけ SphereSensor を有効にする
ROUTE VS.isActive TO SS.enabled
ROUTE SS.rotation_changed TO HAKO.set_rotation
```

Collision ノード

書式

```
Collision {
    collide          衝突検知する(TRUE)/しない(FALSE)
    children          衝突検出するオブジェクト
    proxy            衝突検出するが表示しないオブジェクト
    bboxCenter        外接箱の中心位置
    bboxSize          外接箱の大きさ
}
```

送出イベント

```
collideTime          衝突した時間
```

例

```
#VRML V2.0 utf8
Collision {
    children [
        Shape {
            geometry Box {
                size 5 5 1
            }
            appearance Appearance {
                material Material {}
            }
        }
    ]
}
```

演習 4

太字のところを打ち込んでください。各ステップごとに「更新」して、画面で表示を確認してください。

球をひとつ作ってみます。 できたら .wrl という拡張子を付けたファイル名で保存し、Web ブラウザで見てください。	<pre>#VRML V2.0 utf8 Shape { geometry Sphere {} appearance Appearance { material Material { diffuseColor 1 0 0 } } }</pre>
この球を Anchor ノードの子供にします。 Anchor ノードの url フィールドに、どこかの Web ページの URL を指定してみましょう。 ブラウザを「更新」して、球をクリックしてみましょう。	<pre>#VRML V2.0 utf8 Anchor { url "http://www.yahoo.co.jp/" description "Yahoo! Japan" children [Shape { geometry Sphere {} appearance Appearance { material Material { diffuseColor 1 0 0 } } }] }</pre>
球をもうひとつ追加します。この球は最初の球と重ならないように、右にずらします。 既に入力している VRML ファイルの最後に、右の内容を追加してください。	<pre>Transform { translation 3 0 0 children [Shape { geometry Sphere {} appearance Appearance { material Material { diffuseColor 0 0 1 } } }] }</pre>
スポットライトでこの球を照らします。	<pre>Transform { translation 3 0 0 children [Shape { geometry Sphere {} appearance Appearance { material Material { diffuseColor 0 0 1 } } }] } SpotLight { location 3 0 3 direction 0 0 -1 }</pre>

でも、このスポットライトは消してしまいます。	<pre> Transform { translation 3 0 0 children [Shape { geometry Sphere {} appearance Appearance { material Material { diffuseColor 0 0 1 } } }] } SpotLight { location 3 0 3 direction 0 0 -1 on FALSE } </pre>
次に、球と同じグループ(Transform ノードはグループ化ノードのひとつ)に、 TouchSensor ノードを追加します。 この TouchSensor ノードには名前を付けておきます。ここでは TS としておきます。 同時に、 SpotLight ノードにも名前を付けておきます。こちらは SL としておきます。	<pre> Transform { translation 3 0 0 children [DEF TS TouchSensor {} Shape { geometry Sphere {} appearance Appearance { material Material { diffuseColor 0 0 1 } } }] } DEF SL SpotLight { location 3 0 3 direction 0 0 -1 on FALSE } </pre>
TouchSensor ノードは、同じグループに属する形状ノードがクリックされたときに、 isActive というイベントに対して TRUE を送出します。 これを SpotLight の on フィールドにセットするために、 ROUTE コマンドを追加します。 これによって、右側の青い球をクリックしたときに、スポットライトが点灯するようになります。	<pre> Transform { translation 3 0 0 children [DEF TS TouchSensor {} Shape { geometry Sphere {} appearance Appearance { material Material { diffuseColor 0 0 1 } } }] } DEF SL SpotLight { location 3 0 3 direction 0 0 -1 on FALSE } ROUTE TS.isActive T0 SL.set_on </pre>

TouchSensor ノードの isActive イベントの代わりに isOver イベントを用いると、マウスポインタが青い球の上を通過するだけで(クリックしなくても) スポットライトが点灯するようになります。 isActive を isOver に書き換えてみてください。	<pre> Transform { translation 3 0 0 children [DEF TS TouchSensor {} Shape { geometry Sphere {} appearance Appearance { material Material { diffuseColor 0 0 1 } } }] } DEF SL SpotLight { location 3 0 3 direction 0 0 -1 on FALSE } ROUTE TS.isOver TO SL.set_on </pre>
今度は箱をひとつ追加します。この箱は左にずらします。 既に入力している VRML ファイルの最後に、右の内容を追加してください。	<pre> Transform { translation -3 0 0 children [Shape { geometry Box {} appearance Appearance { material Material { diffuseColor 0 1 0 } } }] } </pre>
これを、さらに Transform ノードの子供にします。 このとき、この Transform ノードには、translation フィールドや rotation フィールドを指定しません。 したがって、この Transform ノードは、図形に対して何の座標変換も行いません。 そのかわり、この Transform ノードには名前を付けておきます。ここでは SP という名前にします。	<pre> DEF SP Transform { children [Transform { translation -3 0 0 children [Shape { geometry Box {} appearance Appearance { material Material { diffuseColor 0 1 0 } } }] }] } </pre>
そして、この箱と同じグループに PlaneSensor {} ノードを追加します。この PlaneSensor ノードには PS という名前を付けておきます。 PlaneSensor ノードは、同じグループに属する形状ノードをドラッグし	<pre> DEF SP Transform { children [DEF PS PlaneSensor {} Transform { translation -3 0 0 children [Shape { geometry Box {} appearance Appearance { </pre>

	<pre> } Transform { rotation 0 0 1 1.5708 translation 3 0 0 children [Shape { geometry Cylinder { radius 0.3 height 2 } appearance Appearance { material Material {} } }] } } ROUTE PS.rotation_changed TO SP.set_rotation </pre>
そこで、この円柱の位置を設定している Transform ノードに生をつけます。ここではCY とします。 また、この円柱と同じグループに SphereSensor ノードを追加します。これにも SS という名前を付けておきます。 繰り返しますが、DEF でつける名前は任意です。この場合の CY や SS も特別な名称ではなく、これにこだわる必要はありません。 そして、ROUTE コマンドを使って SS で発生した回転のイベントを CY に送ります。 こうすると、緑の箱を回転させれば円柱もいっしょに回転しますが、円柱だけを回転させることもできるようになります。	<pre> Transform { children [DEF PS CylinderSensor {} DEF SP Transform { translation -3 0 0 children [Shape { geometry Box {} appearance Appearance { material Material { diffuseColor 0 1 0 } } }] } DEF CY Transform { rotation 0 0 1 1.5708 translation 3 0 0 children [DEF SS SphereSensor {} Shape { geometry Cylinder { radius 0.3 height 2 } appearance Appearance { material Material {} } }] }] } ROUTE PS.rotation_changed TO SP.set_rotation ROUTE SS.rotation_changed TO CY.set_rotation </pre>

アニメーション

概要

TimeSensor によって時間経過のイベント (0 ~ 1) を発生させ、それを用いて位置や角度などを線形補間し、アニメーションを実現します。

TimeSensor

時間の経過とともにイベントを生成します。

ScalarInterpolator

radius フィールドのような、単独の値を補間します。

PositionInterpolator

位置を補間します。Transform ノードの translation フィールドなどを変化させるのに使います。

OrientationInterpolator

回転角を補間します。Transform ノードの rotation フィールドなどを変化させるのに使います。

ColorInterpolator

色を補間します。Material ノードの diffuseColor フィールドなどを変化させるのに使います。

CoordinateInterpolator

座標値を補間します。Coordinate ノードの point フィールドを変化させるのに使います。

NormalInterpolator

法線ベクトルを補間します。Normal ノードの vector フィールドを変化させるのに使います。

TimeSensor ノード

書式

```
TimeSensor {
    enabled          動作(TRUE)/停止(FALSE)
    cycleInterval    イベントを発生させる時間(長さ)
    loop             繰り返す(TRUE)/繰り返さない(FALSE)
    startTime        開始時間
    stopTime         終了時間
}
```

出力イベント

isActive	TimeSensor が動いていれば TRUE
fraction_changed	経過時間
cycleTime	現在サイクルの開始時間
time	現在時刻

ScalarInterpolator ノード

書式

```
ScalarInterpolator {
    key          キー
    keyValue     キー値
}
```

出力イベント

value_changed	変化した値
---------------	-------

例

```
#VRML V2.0 utf8
DEF TIMER TimeSensor {
    cycleInterval 2
}
DEF SI ScalarInterpolator {
    key [0.0 0.5 1.0]
    keyValue [1.0 2.0 1.0] # 最初 1 で 1 秒後に 2 になり 2 秒後に 1 に戻る
}
Group {
    children [
        DEF TS TouchSensor {}
        DEF SP Shape {
            geometry Sphere {}
            appearance Appearance {
                material Material {}
            }
        }
    ]
}
ROUTE TS.touchTime TO TIMER.startTime # クリックでタイマ起動
ROUTE TIMER.fraction_changed TO SI.set_fraction # タイマの経過時間を SI に
ROUTE SI.value_changed TO SP.set_radius # SI による補間値を radius
```

PositionInterpolator ノード

書式

```
PositionInterpolator {
    key キー
    keyValue キー値
}
```

出力イベント

value_changed 変化した値

例

```
#VRML V2.0 utf8
DEF TIMER TimeSensor {
    loop TRUE
    cycleInterval 2
}
DEF PI PositionInterpolator {
    key [0.0 0.25 0.5 0.75 1.0]
    keyValue [
        1.0    0.0    0.0,
        0.0    0.0    1.0,
        -1.0   0.0    0.0,
        0.0    0.0   -1.0,
        1.0    0.0    0.0
    ]
}
DEF PLANET Transform {
    translation 1.0 0.0 0.0
    children [
        Shape {
            geometry Sphere {}
            appearance Appearance {
                material Material {}
            }
        }
    ]
}
ROUTE TIMER.fraction_changed TO PI.set_fraction
ROUTE PI.value_changed TO PLANET.set_translation
```

OrientationInterpolator ノード

書式

```
OrientationInterpolator {  
    key          キー  
    keyValue     キー値  
}
```

出力イベント

value_changed 変化した値

例

```
#VRML V2.0 utf8  
DEF TIMER TimeSensor {  
    cycleInterval 3  
    loop TRUE  
}  
DEF OI OrientationInterpolator {  
    key      [0.0 0.3333 0.6667 1.0]  
    keyValue [  
        0.0    1.0    0.0    0.0,  
        0.0    1.0    0.0    2.0944,  
        0.0    1.0    0.0    4.1888,  
        0.0    1.0    0.0    0.0  
    ]  
}  
DEF DICE Transform {  
    translation 1.0 0.0 0.0  
    children [  
        Shape {  
            geometry Box {}  
            appearance Appearance {  
                material Material {}  
            }  
        }  
    ]  
}  
ROUTE TIMER.fraction_changed TO OI.set_fraction  
ROUTE OI.value_changed TO DICE.set_translation
```

CoordinateInterpolator ノード

書式

```
CoordinateInterpolator {  
    key          キー  
    keyValue     キー値  
}
```

出力イベント

value_changed 変化した値

例

```
#VRML V2.0 utf8  
DEF TIMER TimeSensor {  
    cycleInterval 3  
    loop TRUE  
}  
DEF CI CoordinateInterpolator {  
    key      [0.0 0.5 1.0]  
    keyValue [  
        # key:0 の時の頂点位置  
        0.0    2.0    0.0,  
        2.0    0.0    2.0,  
        2.0    0.0    -2.0,  
    ]  
}
```

```

        -2.0  0.0  -2.0,
        -2.0  0.0  2.0,

        # key:0.5 の時の頂点位置
        0.0  4.0  0.0,
        1.0  0.0  1.0,
        1.0  0.0  -1.0,
        -1.0  0.0  -1.0,
        -1.0  0.0  1.0,

        # key:1 の時の頂点位置
        0.0  2.0  0.0,
        2.0  0.0  2.0,
        2.0  0.0  -2.0,
        -2.0  0.0  -2.0,
        -2.0  0.0  2.0,
    ]
}
Shape {
    geometry IndexedFaceSet {
        coord DEF PYRAMID Coordinate {
            point [
                # key:0 の時の頂点位置
                0.0  2.0  0.0,
                2.0  0.0  2.0,
                2.0  0.0  -2.0,
                -2.0  0.0  -2.0,
                -2.0  0.0  2.0,
            ]
        }
        coordIndex [
            0 1 2 0 -1
            0 2 3 0 -1
            0 3 4 0 -1
            0 4 1 0 -1
            4 3 2 1 4 -1
        ]
    }
    appearance Appearance {
        material Material {}
    }
}
ROUTE TIMER.fraction_changed TO CI.set_fraction
ROUTE CI.value_changed TO PYRAMID.set_point

```

演習 6

太字のところを打ち込んでください。各ステップごとに「更新」して、画面で表示を確認してください。

箱をひとつ作ってみます。この箱は Transform ノードの子供にします。フィールドは指定しないでおきます。 この Transform ノードに名前を付けておきます。ここでは HAKO としておきます。 できたら .wrl という拡張子を付けたファイル名で保存し、Web ブラウザで見てください。	<pre>#VRML V2.0 utf8 DEF HAKO Transform { children [Shape { geometry Box {} appearance Appearance { material Material { diffuseColor 0.2 0.8 0.4 } } }] }</pre>
これに TimeSensor ノードを追加し、JIKAN という名前を付けておきます。 loop フィールドを TRUE にして、この TimeSensor を動かさっぱなしにしておきます。 しかし、TimeSensor ノードを追加しただけでは何も起こりません。	<pre>#VRML V2.0 utf8 DEF HAKO Transform { (中略) } DEF JIKAN TimeSensor { loop TRUE }</pre>
さらに PotisionInterpolator (位置の補間子) ノードを追加します。 key フィールドには 0 ~ 1 の間の値を列挙します。 keyValue フィールドには、key フィールドの個々の値に対応した座標値を設定します。この例では、次のように対応しています。 key:0 → (0, 0, 0) key:0.5 → (0, 2, 0) key:1 → (0, 0, 0)	<pre>#VRML V2.0 utf8 DEF HAKO Transform { (中略) } DEF JIKAN TimeSensor { loop TRUE } DEF KISEKI PositionInterpolator { key [0 0.5 1] keyValue [0 0 0, 0 2 0, 0 0 0] }</pre>
TimeSensor ノード(JIKAN)で発生した fraction_changed というイベントを PositionInterpolator ノード(KISEKI)の fraction フィールドにセットしてやります。 そして、その結果として発生した PositionInterpolator ノード(KISEKI)の value_changed というイベントを Transform ノード(HAKO)の translation フィールドにセットしてやります。 箱は動き出したでしょうか？	<pre>#VRML V2.0 utf8 DEF HAKO Transform { (中略) } DEF JIKAN TimeSensor { loop TRUE } DEF KISEKI PositionInterpolator { key [0 0.5 1] keyValue [0 0 0, 0 2 0, 0 0 0] } ROUTE JIKAN.fraction_changed TO KISEKI.set_fraction ROUTE KISEKI.value_changed TO HAKO.set_translation</pre>

箱のスピードを遅くしてみます。 TimeSensor ノードに cycleInterval フィールドを指定して、1 周期に 4 秒かかるようにしてみてください。 cycleInterval フィールドは、TimeSensor ノードから送られる fraction_changed イベントの値が、0 → 1 に変化するのに要する時間を指定します。 cycleInterval フィールドを省略したときは 1 秒です。	<pre>#VRML V2.0 utf8 DEF HAKO Transform { (中略) } DEF JIKAN TimeSensor { loop TRUE cycleInterval 4 } DEF KISEKI PositionInterpolator { key [0 0.5 1] keyValue [0 0 0, 0 2 0, 0 0 0] } ROUTE JIKAN.fraction_changed TO KISEKI.set_fraction ROUTE KISEKI.value_changed TO HAKO.set_translation</pre>
PositionInterpolator ノードの key フィールドに 0.25 と 0.75 という値を追加してください。 そして、これらの値に対応した座標地を、keyValue フィールドに追加してください。 今度はどういう動き方になったでしょうか。	<pre>#VRML V2.0 utf8 DEF HAKO Transform { (中略) } DEF JIKAN TimeSensor { loop TRUE cycleInterval 4 } DEF KISEKI PositionInterpolator { key [0 0.25 0.5 0.75 1] keyValue [0 0 0, 1 1 0, 0 2 0, -1 1 0, 0 0 0] } ROUTE JIKAN.fraction_changed TO KISEKI.set_fraction ROUTE KISEKI.value_changed TO HAKO.set_translation</pre>
今度は TimeSensor ノードの loop フィールドを FALSE にしてみます。 箱の動きは止まるはずです。	<pre>#VRML V2.0 utf8 DEF HAKO Transform { (中略) } DEF JIKAN TimeSensor { loop FALSE cycleInterval 4 } DEF KISEKI PositionInterpolator { key [0 0.25 0.5 0.75 1] keyValue [0 0 0, 1 1 0, 0 2 0, -1 1 0, 0 0 0] } ROUTE JIKAN.fraction_changed TO KISEKI.set_fraction ROUTE KISEKI.value_changed TO HAKO.set_translation</pre>

箱の左下に青い球を置いてみます。 この球には TouchSensor ノードを取り付け(すなわち Sphere ノードと同じ親の children フィールドに TouchSensor ノードを置く) それに HAJIME という名前を付けます。 そして、この TouchSensor ノード (HAJIME) がアクティブになった(マウスでクリックした)時間のイベント touchTime を、TimeSensor ノード (JIKAN) の startTime に送ります。 TimeSensor ノード (JIKAN) は、loop フィールドが FALSE なので、最初は止まっています。 この startTime に、TouchSensor ノード (HAJIME) のイベントの発生時間を送りつけることで、イベントが派生した時間、すなわちクリックした時間から、TimeSensor ノードが動き始めます。 青い球をクリックしてみてください。	<pre>#VRML V2.0 utf8 DEF HAKO Transform { (中略) } DEF JIKAN TimeSensor { loop FALSE cycleInterval 4 } DEF KISEKI PositionInterpolator { key [0 0.25 0.5 0.75 1] keyValue [0 0 0, 1 1 0, 0 2 0, -1 1 0, 0 0 0] } ROUTE JIKAN.fraction_changed TO KISEKI.set_fraction ROUTE KISEKI.value_changed TO HAKO.set_translation Transform { # スタート用の球 translation -3 -3 0 children [Shape { geometry Sphere { radius 0.5 } appearance Appearance { material Material { diffuseColor 0.2 0.2 0.8 } } }] DEF HAJIME TouchSensor {} } ROUTE HAJIME.touchTime TO JIKAN.startTime</pre>
止めることもできます。右下にストップ用のスイッチとして使う赤い球を追加します。 これにも TouchSensor ノードを取り付け、OWARI という名前を付けます。 この stopTime に、TouchSensor ノード (OWARI) のイベントの発生時間を送りつけることで、イベントが派生した時間、すなわちクリックした時間に、TimeSensor ノードが止まり、箱の動きが止まります。	<pre>#VRML V2.0 utf8 DEF HAKO Transform { (中略) } DEF JIKAN TimeSensor { loop FALSE cycleInterval 4 } DEF KISEKI PositionInterpolator { key [0 0.25 0.5 0.75 1] keyValue [0 0 0, 1 1 0, 0 2 0, -1 1 0, 0 0 0] } ROUTE JIKAN.fraction_changed TO KISEKI.set_fraction ROUTE KISEKI.value_changed TO HAKO.set_translation Transform { # スタート用の球 (中略) } ROUTE HAJIME.touchTime TO JIKAN.startTime Transform { # ストップ用の球 translation 3 -3 0</pre>

	<pre> children [Shape { geometry Sphere { radius 0.5 } appearance Appearance { material Material { diffuseColor 0.8 0.2 0.2 } } }] DEF OWARI TouchSensor {} </pre>
今度は箱に回転を加えてみましょう。 OrientationInterpolator(方向の補間子)ノードを追加します。これに KAITEN という名前を付けておきます。 key フィールドには0 ~ 1の間の値を列挙します。 keyValue フィールドには、key フィールドの値に対応した回転軸と回転角を列挙します。この例では、次のように対応しています。 key:0 → (0, 0, 1), 0 key:0.5 → (0, 0, 1), π key:1 → (0, 0, 1), 2π 回転はZ軸中心であり、TimeSensorの1周期でちょうど1回転するように回転角を設定しています(ただし、この例では回転方向が明らかではないので、回転角はもう少し刻みを細かく指定したほうがいいでしょう)。	<pre> #VRML V2.0 utf8 DEF HAKO Transform { (中略) } DEF JIKAN TimeSensor { loop FALSE cycleInterval 4 } DEF KISEKI PositionInterpolator { key [0 0.25 0.5 0.75 1] keyValue [0 0 0, 1 1 0, 0 2 0, -1 1 0, 0 0 0] } ROUTE JIKAN.fraction_changed TO KISEKI.set_fraction ROUTE KISEKI.value_changed TO HAKO.set_translation Transform { # スタート用の球 (中略) } ROUTE HAJIME.touchTime TO JIKAN.startTime Transform { # ストップ用の球 (中略) } ROUTE OWARI.touchTime TO JIKAN.stopTime DEF KAITEN OrientationInterpolator { key [0 0.5 1] keyValue [0 0 1 0, 0 0 1 3.1416, 0 0 1 6.2832] } ROUTE JIKAN.fraction_changed TO KAITEN.set_fraction ROUTE KAITEN.value_changed TO HAKO.set_rotation </pre>

IndexedFaceSet ノードは多面体の頂点を Coordinate ノードで指定します。 この Coordinate ノードの point フィールドに列挙している座標値を、CoordinateInterpolator ノードを使って補間してやれば、モーフィングのようなこともできます。 以前に作成した 5 面体（ピラミッド）を追加してみてください。ただし、ちょっと高さを下げてください。	<pre>#VRML V2.0 utf8 DEF HAKO Transform { (中略) } (中略) DEF KAITEN OrientationInterpolator { key [0 0.5 1] keyValue [0 0 1 0, 0 0 1 3.1416, 0 0 1 6.2832] } ROUTE JIKAN.fraction_changed TO KAITEN.set_fraction ROUTE KAITEN.value_changed TO HAKO.set_rotation Transform { translation 0 -3 0 children [Shape { geometry IndexedFaceSet { coord Coordinate { point [0.0 2.0 0.0, 2.0 0.0 2.0, 2.0 0.0 -2.0, -2.0 0.0 -2.0, -2.0 0.0 2.0,] } coordIndex [0 1 2 0 -1 0 2 3 0 -1 0 3 4 0 -1 0 4 1 0 -1 4 3 2 1 4 -1] } appearance Appearance { material Material {} }]] }</pre>
この Coordinate ノードに名前を付けます。ここでは PYRAMID とします。 さらに、この Coordinate ノードの point フィールドに指定した座標をもとに CoordinateInterpolator の座標値を決めます。 CoordinateInterpolator の場合は key 値に対応する keyValue の値の数が、対応する IndexedFaceSet ノードの形状によって決まります。	<pre>#VRML V2.0 utf8 DEF HAKO Transform { (中略) } (中略) DEF KAITEN OrientationInterpolator { key [0 0.5 1] keyValue [0 0 1 0, 0 0 1 3.1416, 0 0 1 6.2832] } ROUTE JIKAN.fraction_changed TO KAITEN.set_fraction ROUTE KAITEN.value_changed TO HAKO.set_rotation Transform { translation 0 -3 0</pre>

```

children [
  Shape {
    geometry IndexedFaceSet {
      coord DEF PYRAMID Coordinate {
        point [
          0.0    2.0    0.0,
          2.0    0.0    2.0,
          2.0    0.0   -2.0,
          -2.0   0.0   -2.0,
          -2.0   0.0    2.0,
        ]
      }
      coordIndex [
        0 1 2 0 -1
        0 2 3 0 -1
        0 3 4 0 -1
        0 4 1 0 -1
        4 3 2 1 4 -1
      ]
    }
    appearance Appearance {
      material Material {}
    }
  }
]
}

```

```

DEF HENKEI CoordinateInterpolator {
  key [0.0 0.5 1.0]
  keyValue [

    # key:0 の時の頂点位置 (もとの形)
    0.0    2.0    0.0,
    2.0    0.0    2.0,
    2.0    0.0   -2.0,
    -2.0   0.0   -2.0,
    -2.0   0.0    2.0,

    # key:0.5 の時の頂点位置
    0.0    4.0    0.0,
    1.0    0.0    1.0,
    1.0    0.0   -1.0,
    -1.0   0.0   -1.0,
    -1.0   0.0    1.0,

    # key:1 の時の頂点位置
    0.0    2.0    0.0,
    2.0    0.0    2.0,
    2.0    0.0   -2.0,
    -2.0   0.0   -2.0,
    -2.0   0.0    2.0,

  ]
}

```

```

ROUTE JIKAN.fraction_changed TO HENKEI.set_fraction
ROUTE HENKEI.value_changed TO PYRAMID.set_point

```