

Maya电影级动画角色动作制作



[Maya电影级动画角色动作制作_下载链接1](#)

著者:武枫 朱润 编著

出版者:电子工业出版社

出版时间:2013-1

装帧:

isbn:9787121186585

《Maya电影级动画角色动作制作(全彩)》分三篇共10章。第一篇包含动画基础知识、动

画制作方法和软件操作命令及应用。主要讲解动画的原理知识，比如，如何摆好关键POSE、时间和间距、预备缓冲、弧线运动等。第二篇为初级爱好者准备了基础动画实例——走、跑、跳的制作。走、跑、跳是动画的基础，是每个动画师必须掌握的，在本套书中的复杂实例其实就对基础动作的扩展。我们将基本原理（例如，什么是预备动作、什么是缓冲等这些基础概念）与实例相结合的方式教授大家该如何理解并将它们制作出来。第三篇精心设计了两个高难度的动作实例，带着读者从零开始制作这些动作，其中包括制作复杂动画的方法、思路和对基础知识的综合运用。《Maya电影级动画角色动作制作(全彩)》适合初、中级以上动画师参考和进阶使用。

作者介绍:

武枫

承担任高级动画师、动画指导、动画总监。现为自由职业者。拥有8年动画、绑定制作经验，曾参与国内知名长篇原创项目《生肖山传奇》制作，为多家电视台栏目制作样片，如央视动漫春晚，浙江少儿频道，北京《档案》栏目等。

朱润

承担任高级动画师、动画指导、高级动画讲师。参与国内知名长篇原创项目《生肖山传奇》《吉娃娃和他的朋友们》制作，担任动画师指导、教学等工作。

网站：www.chinanimator.org 动画论坛：www.chinanimator.org/bbs

目录: 第一篇 原理知识

第1章 Maya工作流程基础知识

1.1 界面元素简介

1.2 动画时间的控制

1.2.1 Time Slider（时间滑块）

1.2.2 Range Slider（范围滑块）

1.2.3 Playback Control（播放控制器）

1.3 关键帧的剪切、复制、粘贴

1.4 曲线编辑器（Graph Editor）

1.4.1 曲线编辑器与动画的关系

1.4.2 常用操作介绍

1.4.3 曲线类型工具

1.5 角色控制面板

1.6 本套书所用RIG功能简介

1.7 IK/FK手臂的区别

1.8 动画师常用工作视图介绍

1.8.1 动画师常用视图介绍

1.8.2 自定义窗口快捷键设置

1.9 帧数率设置

第2章 动画基础构成

2.1 怎样摆好POSE

2.2 时间的掌握

2.3 运动弧线

2.4 电脑动画的科学制作方法

第二篇 基础动画实例

第3章 行走动画——蹑手蹑脚

3.1 基本原理及三维中的制作顺序

3.2 第一个接触POSE

3.2.1 分析

3.2.2 重心和胯骨

- 3.2.3 腿和脚
- 3.2.4 躯干
- 3.2.5 手臂和手型
- 3.3 向下动作、踏地动作
 - 3.3.1 分析
 - 3.3.2 重心和胯骨
 - 3.3.3 腿和脚
 - 3.3.4 躯干
 - 3.3.5 手臂和手型
- 3.4 过渡动作、蹬地动作
 - 3.4.1 分析
 - 3.4.2 重心和胯骨
 - 3.4.3 腿和脚
 - 3.4.4 躯干
 - 3.4.5 手臂和手型
- 3.5 上升位置
 - 3.5.1 分析
 - 3.5.2 重心和胯骨
 - 3.5.3 腿和脚
 - 3.5.4 躯干
 - 3.5.5 手臂和手型
- 3.6 第二个接触POSE
- 3.7 身体各块运动规律总结
 - 3.7.1 重心部分
 - 3.7.2 胯骨部分
 - 3.7.3 腰部和胸部
 - 3.7.4 双脚部分
 - 3.7.5 手臂部分
- 3.8 预览输出

第4章 跑步动画

- 4.1 跑步关键动作
- 4.2 跑步的时间设定
- 4.3 关键动作图解
- 4.4 动画曲线参考

第5章 跳跃动画、关键POSE和时间设定

- 5.1 初始POSE
 - 5.1.1 分析
 - 5.1.2 重心和胯骨
 - 5.1.3 腿和脚
 - 5.1.4 躯干
 - 5.1.5 手臂和手型
 - 5.1.6 头部和视线
- 5.2 下蹲前的预备动作
 - 5.2.1 分析
 - 5.2.2 重心和胯骨
 - 5.2.3 腿和脚
 - 5.2.4 躯干和肩膀
 - 5.2.5 手臂和手型
 - 5.2.6 头部和视线
- 5.3 下蹲蓄力状态
 - 5.3.1 分析
 - 5.3.2 重心和胯骨
 - 5.3.3 腿和脚
 - 5.3.4 躯干和肩膀

- 5.3.5 手臂和手型
- 5.3.6 头部和视线
- 5.4 蓄力极限
 - 5.4.1 分析
 - 5.4.2 重心和胯骨
 - 5.4.3 腿和脚
 - 5.4.4 躯干和肩膀
 - 5.4.5 手臂和手型
 - 5.4.6 头部和视线
- 5.5 起跳动作
 - 5.5.1 分析
 - 5.5.2 重心和胯骨
 - 5.5.3 腿和脚
 - 5.5.4 躯干和肩膀
 - 5.5.5 手臂和手型
 - 5.5.6 头部和视线
- 5.6 腾空动作
 - 5.6.1 分析
 - 5.6.2 总体控制器
 - 5.6.3 重心和胯骨
 - 5.6.4 腿和脚
 - 5.6.5 躯干和肩膀
 - 5.6.6 手臂和手型
 - 5.6.7 头部和视线
- 5.7 滞空动作（滑翔）
 - 5.7.1 分析
 - 5.7.2 总体控制器
 - 5.7.3 重心和躯干
 - 5.7.4 腿和脚
 - 5.7.5 手臂和手型
- 5.8 落地动作
 - 5.8.1 分析
 - 5.8.2 总体控制器
 - 5.8.3 重心和胯骨
 - 5.8.4 腿和脚
 - 5.8.5 躯干和肩膀
 - 5.8.6 手臂和手型
 - 5.8.7 头部和视线
- 5.9 落地缓冲
 - 5.9.1 分析
 - 5.9.2 重心和胯骨
 - 5.9.3 腿和脚
 - 5.9.4 躯干和肩膀
 - 5.9.5 手臂和手型
 - 5.9.6 头部和视线
- 5.10 缓冲极限
 - 5.10.1 分析
 - 5.10.2 重心和胯骨
 - 5.10.3 腿和脚
 - 5.10.4 躯干和肩膀
 - 5.10.5 手臂和手型
 - 5.10.6 头部和视线
- 5.11 回复动作
 - 5.11.1 分析

5.11.2 重心和胯骨

5.11.3 腿和脚

5.11.4 躯干

5.11.5 手臂和手型

5.12 总结和预览

第6章 跳跃动画——细化中间动作

6.1 开始、预备、极限——1、5、10、18帧

6.1.1 细化重心的运动

6.1.2 腰部的跟随运动

6.1.3 胸部的跟随运动

6.1.4 关于跟随运动

6.1.5 脚部细节处理

6.1.6 手臂的处理

6.2 起跳到落地——18、22、27、33、38帧

6.2.1 调节总体控制器的移动

6.2.2 躯干的调节

6.2.3 手臂的细化

6.2.4 腿和脚的细化

6.3 缓冲结束——38、42、48、53帧

6.3.1 重心和躯干的调节

6.3.2 脚部的细节

6.3.3 手臂的调整细化

第三篇 高难度动作实例

第7章 高级实例——制作关键POSE

7.1 初始POSE (A部分)

7.1.1 分析

7.1.2 总体控制器

7.1.3 重心

7.1.4 胯部、躯干

7.1.5 腿和脚

7.1.6 手臂和手型

7.1.7 头部

7.2 落到平台的触地动作

7.2.1 分析

7.2.2 总体控制器

7.2.3 重心

7.2.4 躯干和胯骨

7.2.5 腿和脚

7.2.6 手臂和手型

7.2.7 头部

7.3 落地动作

7.3.1 分析

7.3.2 重心

7.3.3 躯干和胯骨

7.3.4 腿和脚

7.3.5 手臂和手型

7.3.6 头部

7.4 跳出前的预备动作

7.4.1 分析

7.4.2 重心

7.4.3 躯干和胯骨

7.4.4 腿和脚

7.4.5 手臂和手型

7.4.6 头部

- 7.5 B部分起跳动作
 - 7.5.1 分析
 - 7.5.2 总体控制器
 - 7.5.3 重心
 - 7.5.4 躯干和肩膀
 - 7.5.5 腿和脚
 - 7.5.6 手臂和手型
 - 7.5.7 头部
- 7.6 滞空动作
 - 7.6.1 分析
 - 7.6.2 总体控制器
 - 7.6.3 重心、躯干
 - 7.6.4 腿和脚
 - 7.6.5 手臂和手型
 - 7.6.6 头部
- 7.7 落地动作
 - 7.7.1 分析
 - 7.7.2 总体控制器
 - 7.7.3 重心
 - 7.7.4 躯干和肩膀
 - 7.7.5 腿和脚
 - 7.7.6 手臂和手型
 - 7.7.7 头部
- 7.8 C部分起跳动作
 - 7.8.1 分析
 - 7.8.2 重心
 - 7.8.3 躯干和肩膀
 - 7.8.4 腿和脚
 - 7.8.5 手臂和手型
 - 7.8.6 头部
- 7.9 腾空动作
 - 7.9.1 分析
 - 7.9.2 总体控制器
 - 7.9.3 重心、躯干
 - 7.9.4 腿和脚
 - 7.9.5 手臂和手型
- 7.10 触地动
 - 7.10.1 分析
 - 7.10.2 总体控制器
 - 7.10.3 重心
 - 7.10.4 躯干和胯
 - 7.10.5 腿和脚
 - 7.10.6 手臂和手型
 - 7.10.7 头部
- 7.11 缓冲与预备动作结合
 - 7.11.1 分析
 - 7.11.2 重心
 - 7.11.3 躯干和胯部
 - 7.11.4 腿和脚
 - 7.11.5 手臂和手型
 - 7.11.6 头部
- 7.12 D部分起跳动作
 - 7.12.1 分析
 - 7.12.2 总体控制器

- 7.12.3 重心
- 7.12.4 躯干和胯骨
- 7.12.5 腿和脚
- 7.12.6 手臂和手型
- 7.12.7 头部
- 7.13 空中扭转动作1
- 7.13.1 分析
- 7.13.2 总体控制器
- 7.13.3 重心、躯干和胯骨
- 7.13.4 腿和脚
- 7.13.5 手臂和手型
- 7.14 空中扭转动作2
- 7.14.1 分析
- 7.14.2 总体控制器
- 7.14.3 重心、躯干和胯骨
- 7.14.4 腿和脚
- 7.14.5 手臂和手型
- 7.14.6 头部
- 7.15 准备落地动作（1）
- 7.15.1 分析
- 7.15.2 总体控制器
- 7.15.3 重心、躯干和胯骨
- 7.15.4 腿和脚
- 7.15.5 手臂和手型
- 7.15.6 头部
- 7.16 准备落地动作（2）
- 7.16.1 分析
- 7.16.2 总体控制器
- 7.16.3 重心、躯干和胯骨
- 7.16.4 腿和脚
- 7.16.5 手臂和手型
- 7.17 落地动作/缓冲动作/回复动作
- 7.17.1 分析
- 7.17.2 总体控制器
- 7.17.3 重心
- 7.17.4 躯干和胯骨
- 7.17.5 手臂和手型和头部

第8章 高级实例——细化中间动作

- 8.1 高处落地到缓冲——1、5、9、19帧
- 8.1.1 添加下落的过渡帧
- 8.1.2 添加接触的过渡帧
- 8.1.3 右脚贴地面滑动
- 8.1.4 添加手部细节
- 8.1.5 添加落地缓冲
- 8.1.6 第7~14帧腰部和胸部的调整
- 8.1.7 第14~19帧重心的调整
- 8.1.8 添加左脚滑动节奏
- 8.1.9 调整左手弧线
- 8.2 B部分动作起跳再次落地——19、23、29、33
- 8.2.1 添加起跳的过渡帧
- 8.2.2 总体控制器调整
- 8.2.3 添加落地的过渡帧
- 8.2.4 细化起跳部分重心
- 8.2.5 细化起跳部分躯干

- 8.2.6 腿部的细化
- 8.2.7 手臂的细化
- 8.3 起跳侧身抓墙——33、37、41、46、48帧
 - 8.3.1 添加33~37的中间帧
 - 8.3.2 添加37~41的中间帧
- 8.4 起跳转身准备下落——48、52、54、57、61帧
 - 8.4.1 添加过渡帧
 - 8.4.2 添加起跳腾空转体过渡帧
- 8.5 落地缓冲到结束——64、67、70、80帧
- 第9章 高级实例二——关键POSE
 - 9.1 初始POSE
 - 9.1.1 分析
 - 9.1.2 总体控制器
 - 9.1.3 重心、躯干和胯骨
 - 9.1.4 腿和脚
 - 9.1.5 手臂和手型
 - 9.1.6 头部和视线
 - 9.2 手刚刚接触地面一瞬间
 - 9.2.1 分析
 - 9.2.2 总体控制器
 - 9.2.3 重心、躯干和胯骨
 - 9.2.4 手臂和手型
 - 9.2.5 腿和脚
 - 9.2.6 头部和视线
 - 9.3 单手撑地时的缓冲
 - 9.3.1 分析
 - 9.3.2 总体控制器
 - 9.3.3 重心、躯干和胯骨
 - 9.3.4 腿和脚
 - 9.3.5 手臂和手型
 - 9.3.6 头部和视线
 - 9.4 单手支撑弹起来的一瞬间
 - 9.4.1 分析
 - 9.4.2 总体控制器
 - 9.4.3 重心、躯干和胯骨
 - 9.4.4 腿和脚
 - 9.4.5 手臂和手型
 - 9.4.6 头部和视线
 - 9.5 空中姿态
 - 9.5.1 分析
 - 9.5.2 总体控制器
 - 9.5.3 重心、躯干和胯骨
 - 9.5.4 腿和脚
 - 9.5.5 手臂和手型
 - 9.5.6 头部和视线
 - 9.6 空中翻身姿态
 - 9.6.1 分析
 - 9.6.2 总体控制器
 - 9.6.3 重心、躯干和胯
 - 9.6.4 腿和
 - 9.6.5 手臂和手型
 - 9.6.6 头部和视线
 - 9.7 翻身准备下落的中间动作
 - 9.7.1 分析

- 9.7.2 总体控制器
- 9.7.3 重心、躯干和胯骨
- 9.7.4 腿和脚
- 9.7.5 手臂和手型
- 9.7.6 头部和视线
- 9.8 准备下落的姿态
- 9.8.1 分析
- 9.8.2 总体控制器
- 9.8.3 重心、躯干和胯骨
- 9.8.4 腿和脚
- 9.8.5 手臂和手型
- 9.9 双手支撑的接触帧
- 9.9.1 分析
- 9.9.2 总体控制器
- 9.9.3 重心、躯干和胯
- 9.9.4 腿和脚
- 9.9.5 手臂和手型
- 9.9.6 头部和视线
- 9.10 缓冲动作
- 9.10.1 分析
- 9.10.2 总体控制器
- 9.10.3 重心、躯干和胯骨
- 9.10.4 腿和脚
- 9.10.5 手臂和手型
- 9.10.6 头部和视线
- 9.11 第二次弹起来的瞬间状态
- 9.11.1 分析
- 9.11.2 总体控制器
- 9.11.3 重心、躯干和胯骨
- 9.11.4 腿和脚
- 9.11.5 手臂和手型
- 9.11.6 头部和视线
- 9.12 身体腾空
- 9.12.1 分析
- 9.12.2 总体控制器
- 9.13 翻身准备抓单杠
- 9.13.1 分析
- 9.13.2 总体控制器
- 9.13.3 重心、躯干和胯骨
- 9.13.4 腿和脚
- 9.13.5 手臂和手型
- 9.15.6 头部和视线
- 9.14 抓住单杠接触动作
- 9.14.1 分析
- 9.14.2 重心
- 9.14.3 躯干和肩膀
- 9.14.4 腿和脚
- 9.14.5 手臂和手型
- 9.14.6 头部和视线
- 9.15 下摆腿部滞后
- 9.15.1 分析
- 9.15.2 总体控制器
- 9.15.3 重心、躯干和胯骨
- 9.15.4 腿和脚

- 9.15.5 手臂和手型
- 9.15.6 头部和视线
- 9.16 摆动中间动作
 - 9.16.1 分析
 - 9.16.2 总体控制器
 - 9.16.3 重心、躯干和胯骨
 - 9.16.4 腿和脚
 - 9.16.5 手臂和手型
- 9.17 摆到极限
 - 9.17.1 分析
 - 9.17.2 总体控制器
 - 9.17.3 重心、躯干和肩
 - 9.17.4 腿和脚
 - 9.17.5 手臂和手型
 - 9.17.6 头部和视线
- 9.18 松手腾空翻腾
 - 9.18.1 分析
 - 9.18.2 总体控制器
 - 9.18.3 重心、躯干和胯骨
 - 9.18.4 腿和脚
 - 9.18.5 手臂和手型
 - 9.18.6 头部和视线
- 9.19 空中翻腾
 - 9.19.1 分析
 - 9.19.2 总体控制器
 - 9.19.3 重心、躯干和胯骨
 - 9.19.4 腿和脚
 - 9.19.5 手臂和手型
 - 9.19.6 头部和视线
- 9.20 空中翻腾
 - 9.20.1 分析
 - 9.20.2 重心
 - 9.20.3 躯干和肩膀
 - 9.20.4 腿和脚
 - 9.20.5 手臂和手型
 - 9.20.6 头部和视线
- 9.21 调整身体准备落地
 - 9.21.1 分析
 - 9.21.2 总体控制器
 - 9.21.3 躯干和肩膀
 - 9.21.4 腿和脚
 - 9.21.5 手臂和手型
 - 9.21.6 头部和视线
- 9.22 下落的中间动作
 - 9.22.1 分析
 - 9.22.2 总体控制器
 - 9.22.3 重心、躯干和胯骨
 - 9.22.4 腿和脚
 - 9.22.5 手臂和手型
- 9.23 落地接触帧
 - 9.23.1 分析
 - 9.23.2 总体控制器
 - 9.23.3 重心、躯干和肩膀
 - 9.23.4 腿和脚

- 9.23.5 手臂和手型
- 9.24 双脚落地
 - 9.24.1 分析
 - 9.24.2 重心、躯干和胯骨
 - 9.24.3 腿和脚
 - 9.24.4 手臂、手型、头部
- 9.25 落地缓
 - 9.25.1 分析
 - 9.25.2 重心、躯干和胯骨
 - 9.25.3 手臂和手型
- 9.26 结束POSE
 - 9.26.1 分析
 - 9.26.2 重心、躯干和胯骨
- 9.27 预览
- 第10章 高级实例二——细化中间动作
 - 10.1 单手落地到缓冲——1、5、8帧
 - 10.1.1 调整总体控制器
 - 10.1.2 重心和躯干的调整
 - 10.1.3 手臂的调整
 - 10.1.4 腿部的细化
 - 10.2 弹起到翻腾——8、11、15、17帧
 - 10.3 第二次下落到缓冲——17、20、23、27
 - 10.3.1 调整总体控制器
 - 10.3.2 重心
 - 10.3.3 脚的动作
 - 10.3.4 手臂的细节
 - 10.4 起跳翻身抓杆——27、29、32、36、39帧
 - 10.5 下摆到极限——39、42、44、47帧
 - 10.6 腾空翻转——47、50、53、55、59帧
 - 10.7 落地到缓冲——59、61、63、65、68、80帧
- 附录A 动画序列
 - • • • • ([收起](#))

[Maya电影级动画角色动作制作_下载链接1](#)

标签

动画

maya

Maya

MAYA动作

评论

[Maya电影级动画角色动作制作_下载链接1](#)

书评

[Maya电影级动画角色动作制作_下载链接1](#)