ZOETROPE



Co-funded by the European Union

Co-runged by the European Union







CZAS NA TROCHĘ TRUDNIEJSZE ZADANIE

ZROBIMY MODEL PROTOTYPU **POKAZUJĄCEGO JAK POWSTAJE ANIMACJA** ZOETROP







JEŚLI BĘDZIECIE CHCIELI WYKORZYSTUJĄC PREZENTOWANĄ METODĘ I DRUKARKĘ 3D MOŻECIE ZBUDOWAC SWÓJ WŁASNY PROTOPTY











ZALOGUJ SIĘ DO MIXAMO MOŻESZ ZAŁOŻYĆ SOBIE DARMOWE KONTO







KLIKNIJ W UPLOAD CHARACTER









PRZECIĄGNIJ TU WCZEŚNIEJ NARYSOWANEGO W PROGRAMIE BLENDER SWOJEGO ROBOTA









KLIKNIJ W NEXT







ROZMIEŚĆ ELEMENTY WEDŁUG WZORU









KLIKNIJ W NEXT







MUSISZ CHWILKĘ POCZEKAĆ









KIEDY W MODELU BĘDZIE JAKIŚ BŁĄD POKAŻE SIĘ ODPOWIEDNI KOMUNIKAT







OTWÓRZ ROBOTA W PROGRAMIE BLENDER







WŁĄCZ FACE ORIENTATION







JEDEN ELEMENT MA ODWRÓCONĄ ŚCIANĘ







WEJDZ DO TRYBU EDYCJI I ZA POMOCA CTRL+L ZNACZ NIEPORAWNIE NARYSOWANY ELEMENT







ZA POMOCĄ SHIF+N LUB SHIFT+CTRL+N ODWRÓĆ ŚCIANY









WYEKSPORTUJ POPRAWNY MODEL DO FBX

20	File	Edit Render	Window Help	Layout Modeling	Sculpting U	V Editing	Texture Paint	Shading	Animation	Rendering	Compositin	10~	Scene	0	ļ
#	1	New Open Open Recent	Ctrl N► elect Ctrl O Shift Ctrl O►	Add Object GIS	之, Global	~ <i>O</i> ~	2 H-1 ~ 💽				° - <mark>™</mark> -	2 ~	00	Options ~	
0		Revert Recover												?	<
E	G	Save	Ctrl S											Ĭ	
4.4		Save As Save Copy	Shift Ctrl 5			10	55							•	
47 L	80	Link Append												₩ 92	
5.55		Data Previews												E	
9	*	Import	•		-				-					ш	
	T	Export		Collada (Default) (.dae)					_						
		External Data Clean Up		Universal Scene Descript Grease Pencil as SVG	on (.usd, .usdc, .	usda)									
+~		Defaults		Grease Pencil as PDF											
ť	U	Quit	Ctrl Q	Motion Capture (.bvh) Stanford (.ply) Stil (.sti) FBX (.fbx) gITF 2.0 (.g. Wavefront (.a. X3D Extensib AutoCAD DXF Export Reflectic Lightwave Point											
0	v F	Playback 🗸 Key	ring 🗸 View Mar	ker		14 44	< > >> >> >> >> >> >>>>>>>>>>>>>>>>>>>				1 Č	Start	1 E	ind 250	





NIE NALEŻY TEŻ ZOSTAWIAĆ PRZESTRZENI POMIĘDZY ELEMENTAMI









TAKI MODEL SYSTEM MIXAMO ZAAKCEPTUJE KLIKNIJ W NEXT









ZAZNACZ DANCE







WYBIERZ RUMBA DANCING I KLIKNIJ W DOWNLOAD







WYBIERZ FBX DLA SYSTEMU UNITY I KLIKNIJ W DOWNLOAD

F43	🥵 mixamo	Characters Animations	Ø JACEK▼				
Adobe		Q	48 Per page 🗸 🖉 🗸		RUMBA DANCING ON ROBOT1		
	Dance		DOWNLOA	D SETTINGS		DOWNLOAD	
	1-48 of 147 results	Format		ckin		SEND TO AERO	,
		FBX for Unity(.fbx)	~	With Skin		UPLOAD CHARAC	TER
	A	FBX Binary(.Fbx)		Keyframe Reduction		Rumba Dancing	×
	R	FBX For Unity(.Fbx)		none	· •	Enthusiasm	50
	*	FBX 7.4(.Fbx) FBX 6.1(.Fbx) Collada(.Dae)			DOWNLOAD	Overdrive	50
	Hip Hop Dancing	Silly Dencing		ð		tracter ann-space	100
	*	*		ł	3		
	Rumba Dancing	Dancing Twerk			1-1-		







ZAIMPORTUJ NOWY MODEL DO BLENDERA

ð	File	Edit Render	Window Help	Layout Modeling	Sculpting UV Editing	Texture Paint Shading	Animation Rendering	Compositing	Scene [
#	°	New Open	Ctrl N► elect Ctrl O	Add Object GIS	Ì⊴, Global ∽ ♂~			& - ⊻ - 6	0 Continent of
		Open Recent	Shift Ctrl OF						Options V
15		Revert							Q
		Recover							0-0-0
C	G	Save	Ctrl S						I
***		Save As Save Copy	Shift Ctrl S						ø
6	e	Link							
	0	Append							
		Data Previews							-
6	F	Import	×	Collada (Default) (.dae)					
	£	Export		Alembic (.abc)					
1		External Data		Universal Scene De	-1				
L		_ Clean Up		SVG as Grease Per					
		Defaults		Scalable Vector					
Ĕ	Ċ	Quit	Ctrl Q	Stanford (.ply)					
				Sti (.sti)					
-				FBX (.fbx)					
				Wavefront Load a FBX fil	Ρ.				
				X3D Extensible 3D (.x3d/.w	ri)				
				AutoCAD DXF					
				MakeHuman (.mhx2)					
				Import Reflection Probe Env	Maps)			
				Lightwave Point Cache (.mr					
0	~ F	Playback - Kev	ing - View Mar	rker		4 b ++ H		1 Č Start	1 End 250
100									







NACISKAJĄC SPACJE ZOBACZYSZ ANIMACJĘ ZA POMOCĄ KLATEK KLUCZOWYCH









ZA POMOCĄ KLAWISZA S ZESKALUJ ANIMACJE DO 60 KLATKI

















NACISKAJĄC KLAWISZ N WYSUWAMY OKIENKO Z PRAWEJ STRONY







ZAINSTALUJ DODATEK 3D PRINT TOOLBOX

🔊 Blender Preferences							X	Scene		l≝ ✓ ViewLayer	¥ کا
Interface	Official	Community	Testing	🛃 Insta	al 2	Refrest	N N	• T=	~ ⊳		√~ 6
Themes	Enabled Add-o	ons Only Al	I	~ A	prin		×	- E	Scene Collection		5 00
Viewport	Mesh: 3	D-Print Toolbox					ð	<	 Collection Armature 	3.次☆𝒴 ‰	
Lights							×				
Editing											
Animation			7				Ð				
Addapt							u				
ADD-OTS									. 0		
Input							i i	-			
Navigation		•					Ħ	₽¥	[■] ROBOT_1		5î
Keymap								â			
System								-	✓ Transform		
Save & Load											
File Paths									Location X	0 m	- -
								46	z	0 m	2.
								S	Botation X	-90"	- ~ •
									Y	0°	°.
									z	0°	
									Mode	XYZ Euler	
								s	Scale X	100.000	
=								1		100.000	
🕜 - Playback - Keying	🗸 View Marker	• • •	4 4 Þ Þ ÞI		Ŭ S	itart 1	. En	d	z	100.000	
20 40	60 80	100 120	140 160	180	200 2	20 2	40	< 2	> Delta Transform		
								@/	> Relations		
								A	> Collections		-







ZA JEGO POMOCĄ SZYBKO UTWORZYMY WIELE PLIKÓW KTÓRE MOŻNA TEŻ WYKORZYSTAĆ DO DRUKU 3D









OBECNIE MAMY TAKĄ SYTUACJĘ Z NASZYMI PLIKAMI









ZMIEŃ NAZWĘ MODELU NA R_01









TO WAŻNE MODEL MUSI BYĆ ZAZNACZONY









KLIKNIJ W EKSPORT









POWSTANIE PLIK Z DODANĄ NAZWA MODELU R_01









PRZEJDŹ DO KLATKI 3









ZMIEŃ NAZWĘ NA R_03



ROBOT1.fbx






POWER OF AR AND VR



KLIKNIJ W EKSPORT POWSTANIE PLIK Z DODANĄ NAZWA MODELU R 03





POWER OF AR AND VR



POSTĘPUJ TAK AŻ DO KLATKI 59 PRZESKAKUJĄC CO DWIE KLATKI









OTWÓRZ NOWY PLIK I ZAIMPORTUJ WSZYSTKIE PLIKI STL

۶Þ	File	Edit Render	Window Help	Layout Modeling	Sculpting	UV Editing	Texture Paint	Shading	lov Scene	Ē ×	~	ViewLayer	
#	۲°	New Open	Ctrl N► elect Ctrl O	Add Object GIS	টু, Global	~ @~ @	≥ ++ i ∨ (⊙ ∧	* ~	N ~ 🐼 ~		ter B	Scene Collection	
6		Open Recent Revert Recover	Shift Ctrl O									Collection	⊠ ⊙ ©
1. M. O	G	Save Save As Save Copy	Ctrl S Shift Ctrl S							Q			
4	P	Link								*			
5	Ø	Append Data Previews								9	8~	م	
đ	\mathbf{F}	Import	•	Collada (Default) (.dae)						E	έ¥	🍪 Sc > 🗳 Vi	ew 🖒
	₫	Export	•	Alembic (.abc)							e.	∨ Scene	
2		External Data		Universal Scene Descr							-	Camera 🔳	R
h		Clean Up		Motion Capture (.by							а (С	Backgro 🔥	
+		Defaults		Scalable Vector C Stanford (.plv)							₽ 1 0	Active Cli 📲	
	Ο	Quit	Ctrl Q	Stl (.stl)							S	> Units	
				FBX (.fbx)							_	> 🗹 Gravity	
				gITF 2.0 (.glb/.gltf)								> Keying Sets	
				X3D Extensible 3D (.x3d	.wrl)						88	> Audio	
				AutoCAD DXF								> Rigid Body Worl	d
				MakeHuman (.mhx2)	nuManc							∨ Hubs	
0	~ F	Playback ∽ Key	ying 🗸 View	Lightwave Point Cache (.	ndd)			59 (🕤 Start 1	End 60			
0		20	40 5				160 18	30 20	00 220	240 <		+ Add Compo	onent
												✓ Recast navmesh	







MOŻESZ TO ZROBIĆ ZA JEDNYM RAZEM

Tile Edit Render Window Help	Layout Modeling Scu	ulpting UV Editing Te	exture Paint Shading 🏼 🍪	✓ Scene	🕒 × 🖾 × Vie	wLayer	Ē ×
👌 Blender File View						- [x ı
> Volumes		C:\Users\VIVE208\Desktop),ROBOT\	Q		8 ~ 7	~ 🗱
✓ System ····	Name		▼ Date Modified	l Size	✓ Transform		
A Home	ROBOT1-R 03.stl		Today 18:28	1.6 MiB			
E Desktop	ROBOT1 R 05.stl		Today 18:28	1.6 MiB	Scale	1.00	0
Documents	ROBOT1-R_07.stl		Today 18:29	1.6 MiB		Scene Unit	
↓ Downloads	ROBOT1-R_09.stl		Today 18:29	1.6 MiB	Forward	Y Forward	~
🎵 Music	ROBOT1-R_11.stl		Today 18:29	1.6 MiB	Up	ZUp	~
Pictures	ROBOT1-R_13.stl		Today 18:29	1.6 MiB			
Videos	ROBOT1-R_15.stl		Today 18:29	1.6 MiB	✓ Geometry		
F Fonts	C ROBOT1-R_17.stl		Today 18:29	1.6 MiB		Facet Nom	nals
	ROBOT1-R_19.stl		Today 18:30	1.6 MiB			
V Bookmarke	ROBOT1-R_21.stl		Today 18:30	1.6 MiB			
+ DUKINAKS	ROBOT1-R_23.stl		Today 18:30	1.6 MiB			
+ Add Bookmark	ROBOT1-R_25.stl		Today 18:30	1.6 MiB			
	ROBOT1-R_27.stl		Today 18:30	5 MiB			
> Recent	ROBOT1-R_29.stl		Today 18:30				
	ROBOT1-R_31.stl		Today 18:31				
	ROBOT1-R_33.stl		Today 18:31				
	ROBOT1-R_35.stl		Today 18:31				
	ROBOT1-R_37.stl		Today 18:31				
	2 ROBOT1-R_39.stl		Today 18:31	1. MiB			
	ROBOT1-R_41.stl		Today 18:32	1.6 MiB			
	ROBOT1-R_43.stl		Today 18:32	1.6 MiB			
	ROBOT1-R_45.stl		Today 18:32	1.6 MiB			
	ROBOT1-R_47.stl		Today 18:32	1.6 MiB			
	ROBOT1-R_01.stl				Import STL	Cano	el
				*	~ F	Recast navmesh	<u>^</u>







ZOBACZYSZ TAKI WIDOK WSZYSTKIE MODELE BĘDĄ W JEDNYM MIEJSCU









W WIDOKU TOP ORTOGRAPHIC WSTAW CIRCLE

Nodel File Edit Render Window Help Layout Model	ing Sculpting UV Editing	Texture Paint Shading 🏼 🍪 🗸 Sce	ne 🕒	ViewLayer	Ľ ×
🕰 🗸 🗐 Object Mode 🗸 View Select Add Object G	s 📴 Global 🗸 🔗 🔗	m" = 🔟 🔿 = 🖉 = 🕅 = 🖸	- 0 - 1	-× ⊠ × ,0	∇
			Options ~	Scene Collection	
				▼ 🔁 Collection	v 🛛 🖸
Iop Orthographic			Ψ <	► 🔽 ROBOT1-R_01	0 🖸
(59) Collection (Cobortan_01			0-2-8	► 🟹 ROBOT1-R_03	0 🖸
				► 🔻 ROBOT1-R_05	0 6
				► 🟹 ROBOT1-R_07	0 🖸
			ø	► 🔻 ROBOT1-R_09	⊙⊵
G			14	► 🟹 ROBOT1-R_11	0 🖸
U				► 🔻 ROBOT1-R_13	⊙ ©
	Add		ê	► 🟹 ROBOT1-R_15	0 🖸
	a de la casa de la cas Notas de la casa de la c		m	► 🔻 ROBOT1-R_17	⊙ ₫
	V Mesh		ш.	► 👿 ROBOT1-R_19	⊙ ©
	2 Curve ►			► 🟹 ROBOT1-R_21	⊙ ©
6	Z Surface ►	O Circle		► 🔻 ROBOT1-R_23	⊙ ©
	🔮 Metaball 🛛 🕨	θūν		► 🔻 ROBOT1-R_25	0 🖸
	a Text			► 🔻 ROBOT1-R_27	0 🖸
	🔶 Volume 🔹 🕨			► 💙 ROBOT1-R_29	0 6
	ກົ Grease Pencil ▶	Cone		► 🔻 ROBOT1-R_31	0 🖸
	★ Armature ►	⊙ <u>T</u> orus		► 🔻 ROBOT1-R_33	00
	# Lattice	I Grid		▶ 👿 ROBOT1-R_35	00
		⑦ Monkey		► 👿 ROBOT1-R_37	0 🖸
	Empty >	A a a a		▶ 🟹 ROBOT1-R_39	⊙ [2
	▲ Image	Rock Generator		► 🔻 ROBOT1-R_41	0 🖸
	🚽 Light 🕨 🕨	Single Vert			രത
	🗱 Light Probe 🕨 🕨	Round Cube		a~ ∧	ř
🕜 🗸 Playback 🗸 Keying 🗸 View Marker	🥞 Camera	⊙ Torus Objects ▶	End 60	. [] ROBOT1-R_01	×
0 20 40 59 80 100	()) Speaker	Math Function	240	BY ROBOT1-R 01	
))) come claid	Gears			
	SSS Force Field	⊢ Pipe_joints ►	8	✓ Transform	





ZMIEŃ NA 30 VERTEX'ÓW







POWER OF AR AND VR



PRZESKALUJ CIRCLE JAK NA RYSUNKU







WEJDŹ DO EDIT MODE I ZAZNACZ JEDEN VERTEX









NACIŚNIJ SHIFT+S I WYBIERZ CURSOR TO SELECTED

70 Fil	e Edit Render	Window Hel	p Layout	Modeling	Sculpting	UV Editin	ng Texti	ure Paint	Shading 🏼 🌾	∽ Scene	8		~	ViewLayer	د <u>با</u>
# ? ~	🚰 Edit Mode	- 201	View Select	Add Mesh	Vertex	Edge Fa	ce UV	🛃 GI	obal v 🔗 v	2 HH	• • A •	ī=~	×	Q	7
									813 ×	YZ 💒	Options ~		Scene	Collection	
-	Top Odhonovski										_	۲	Col	lection	2 • 6
	(59) Circle	C									<u> </u>	5.3	•	Circle 🕎	0 🕻
0	Meters										<u>)-2-8</u>		• 🛛	ROBOT1-R_01	0
\odot											I		• 🛛	ROBOT1-R_03	0
+											0		► 🛛	ROBOT1-R_05	0
****											ø	•	• 🛛	ROBOT1-R_07	0
for.											.W.		• 🛛	ROBOT1-R_09	0
									election to Curr	~ 0			• 🛛	ROBOT1-R_11	0
									election to curs	or o	e.		• 🛛	ROBOT1-R_13	0
-								A				-	- 7	ROBOT1-R_15	0
				► s	election to	Cursor (Kee	p Offset)	7			 Selection to 	Active		ROBOT1-R_17	0
												•	► 🛛	ROBOT1-R_19	0
6									Snap				• 🛛	ROBOT1-R_21	0
L					¤	Cursor to Gr	rid 4				► Selecti	ion to Gri	d	ROBOT1-R_23	0
							-							000T1-R_25	0
+														10T1-R_27	0
L,					~		un un							OBOT1-R_29	0
					д c	ursor to Worl	ld Origin	1		1			<u> </u>	ROBOT1-R_31	0
Δ.								1					► 型	ROBOT1-R_33	00
61) X (ursor to Selecte	ed			• ₹	ROBOT1-R_35	0
-									N				• 💆	ROBOT1-R_37	0
													• ⊻	ROBOT1-R_39	0
073													• •	POROTI P 41	0
					4	ايصارحار	1.4					•	~	5	
Ø ~	Playback 🗸 Keyir	ng ~ View I	Marker	• • •	• • •	>+ >			🖑 Start		End 60	Ψ¥	🔲 Circ	:le	
0	20 4	0 59	80	100 1	120	140	160	180	200	220	240				
												1	<u> </u>	Circle	
												-	✓ Tran	sform	







KURSOR 3D PRZESKOCZY DO WYBRANEGO VERTEX'A

70 Fil	e Edit Render	Window	Help	Layout	Modeling	Sculpting	UV Editing	Textur	e Paint	Shading	o ∽∣ Scene		Ľ٩ ×	× 🖳	ViewLayer		l X
# ? ~	🚰 Edit Mode	- 🗐 🗊	View	Select	Add Mesl	1 Vertex	Edge Face	UV	🛃 Glo	bal v උ·	~ ? ++ ! ~		Ē=~	*	Q		∇
										813 ×	YZ "	Options ~		Scene	Collection		
													•	Col	lection	2	00
1	(59) Circle	11C										- Y	2-3	• 🔽	Circle 👿		0
m	Meters							lle ll				-2-8		• 🛛	ROBOT1-R_01	1 (00
0												I		• 🛛	ROBOT1-R_03		00
. † .														▶ 🛛	ROBOT1-R_05		00
***												æ		• 🛛	ROBOT1-R_07		00
for.												JU.		• 🛛	ROBOT1-R_09		00
9														► ▼	ROBOT1-R_11	L '	00
												ê		• ₹	ROBOT1-R_13		00
A												Ħ		• ⊻	ROBOTI-R_15		00
									<u>-</u>					• ⊻	ROBOT1-R_17		00
									-					• •	ROBOT1-R_19		00
5														• <u>v</u>	ROBOT1-R_21		00
L													•	• •	ROBOT1-R_23	3	00
Em													•	• ¥	ROBOT1-R_25		
+													•	• <u>v</u>	ROBOT1-R_27	7	
														· ¥	ROBOTI-R_29		00
															ROBOTI-R_31	L	
									t	V					ROBUTT-R_33	5	00
I															ROBOTT-R_35	,	00
-															ROBOTI R 3/		00
																	00
ff1													8.	3	C		~
0-	Playback - Key	ing - Vie	w Marker		•	** 4 >	▶ ♦ ▶I		59	ر کل Start	1	End 60	10	Cirr	le		- 27
0	20	10	0	80		120	140 10		180	200	220	240	*1	- a circ			1
Ĭ	20 40				240	â	[]~ (lircle									
													8	∽ Tran	sform		







W OBJECT MODE ZAZNACZ WSZYSTKIE ZAIMPORTOWANE MODELE







KLIKNIJ W SHIFT+S I WYBIERZ SELECTION TO CURSOR









WSZYSTKIE MODELE PRZESKOCZĄ DO KURSORA 3D







W TAKI SPOSÓB MOŻESZ ROZMIESZCZAĆ POJEDYŃCZE MODELE DO POSZCZEGÓLNYCH VERTEX'ÓW JEST TO JEDNAK METODA DOŚĆ PRACOCHŁONNA PRZY KTÓREJ ŁATWO SIĘ POMYLIĆ







JEŚLI CHCESZ ABY INNI WIDZIELI JAKIE KLAWISZE NACISKASZ MOŻESZ ZAINSTALOWAĆ ODPOWIEDNI DODATEK







BĘDZIE W TYM SAMYM OKIENKU CO WCZEŚNIEJSZY NASZ DODATEK









W PÓŹNIEJSZYCH SZKOLENIACH KILKA ZAJĘĆ **BĘDZIE REALIZOWANYCH JAKO TUTORIALE NA YOUTUBE GDZIE** WYKORZYSTAMY TEN DODATEK







PRZESUŃ KUSOR DO ŚRODKA UKŁADU WSPÓŁRZEDNYCH









WYBIERZ TRANSFORMACJE WOKÓŁ KURSORA 3D







DO TYCH CWICZEŃ STOSUJEMY ODPOWIEDNIE TABELE

	А	В	с	D	E	F		
1	360	STOPNI		ANIMA	ANIMACJA			
2				со кто́	RĄ KLAT	KE		
3	STL	OBRÓT	2	3	4	5		
4	15	24	30	45	60	75		
5	18	20	36	54	72	90		
6	20	18	40	60	80	100		
7	24	15	48	72	96	120		
8	30	12	60	90	120	150		
9	36	10	72	108	144	180		
10								





W NASZYM PRZYPADKU MAMY 30 PLIKÓW WIĘC BĘDZIEMY PRESUWAĆ MODELE CO 12 STOPNI

	A	В	с	D	E	F			
1	360	STOPNI							
2				CO KTÓRĄ KLATKE					
3	STL	OBRÓT	2	3	4	5			
4	15	24	30	45	60	75			
5	18	20	2	54	72	90			
	20	18 /~	J	60	80	100			
	24	15	48	72	96	120			
8	30	12	60	90	120	150			
9	36	10	72	108	144	180			





DLA R_03 WYKONAJ NASTĘPUJĄCY OBRÓT









NASTĘPNIE DLA R_05







POWER OF AR AND VR



ABY SIĘ NIE POMYLIĆ CZĘSTO UŻYWAMY ARKUSZA KALKULACYJNEGO WPROWADZAJĄC PROSTĄ FORMUŁĘ







WYKONAJ TAK DO R_59









TAK BĘDĄ WYGLĄDAŁY POPRAWNIE USTAWIONE MODELE









W WIDOKU TOP ORTOGRAPHIC WSTAW KRZYWĄ CIRCLE









PRZESKALUJ JAK NA RYSUNKU









UMIEŚĆ NAD MODELAMI









USTAW KAMERĘ JAK NA RYSUNKU





POWER OF AR AND VR



USTAW POPRAWNY WIDOK Z KAMERY MOŻESZ TEŻ ZMIENIAĆ PARAMETR FOCAL LENGHT

To File Edit Render Window Help Layout Modeling Sculpting UV Editing Texture Paint Shadii	n 🎸 Scene 🕒 🖄 🖉 ViewLayer	
Dx: -3.218 m Dy: -7.381 m Dz: 1.485 m (8.187 m)	ī₌~ 🗳 🖉	V - E
Options ~	Scene Collection	
	 Collection 	⊠ ⊘ ©
(60) Collection I Camera	🔹 🥥 BezierCircle	⊙ ©
	BezierCircle	
	E Camera	○ @
1	▼ ▼ Circle	
	Circle	~ ~
· 🕀		
a		ÖØ
	► ▼ ROBOT1-R 07 57	00
	► 👽 ROBOT1-R 09	00
	► 🟹 ROBOT1-R_11 🚏	
6	• • • • • • • • • • • • • • • • • • •	~ ~
	E P	~
Esc	🖶 🗐 Camera 🗲 🤗 Camera.001	
G .	Search Camera.001	
	16	
$ \bigcirc $	✓ Lens	
	Type Perspective	
	E Focal Length 19 mm	
	Shift X 0.000	•
G Playback V Keying View Marker V II + 4 4 V IV II 60 G Start	<u>о</u> Y 0.000	·
0 20 40 60 80 100 120 140 160 180 200 220 240	Clip Start 0.1 m	•
	End 1000 m	
	X Death of Field	
	Depth of Field	2007







ZAZNACZ KAMERĘ I Z KLAWISZEM SHIFT NASTĘPNIE ZAZNACZ KRZYWĄ









WYBIERZ FOLLOW PATH









ZOBACZ JAK PRZEMIESZCZA SIĘ KAMERA





POWER OF AR AND VR



MUSIMY DOBRAĆ PARAMETRY KRZYWEJ I FILMU








PRZY DUŻEJ ILOŚCI MODELI NALEŻY JE POGRUPOWAĆ ZAZNACZ JE I NACIŚNIJ M

To File Edit Render Window Help Layout Modeling	Sculpting UV Editing Texture Paint Sh	adin 🍊	✓ Scene		l≝ ✓ ViewLayer	Ľ ×
🕰 🗸 🗐 Object Mode 👻 View Select Add Object GIS	🎝 Global 🗸 🕱 v 🔊 нन v 💽 🔿 -	N E=	~ 🗳 ~	Q		∀~ 🖻
	Options	~	► 🔽 RC	060T1-R_35 🛛 🏹		0 🖸
Camera Perspective			• 💆 R(080T1-R_37 🏹		00
(58) Collection ROBOT1-R_59	/ · · · · · · · · · · · · · · · · ·	\$		060T1-R_39 🖓		0 0
(A)	1			38011-R_41 V		0 D
	VIBBA- O		• 🛡 R	080TLR 45 🖓		00
+:+	1880 0		• 🔻 R(0BOT1-R_47 🌱		0 🙆
G	- S22		• 🔻 R(080T1-R_49 💙		⊙ 🙆
			• 💆 R(080T1-R_51 🏆		⊙ ©
				080T1-R_53		
				080T1-R 57		00
	-9 - 1 / P	-	• 👿 R	DBOT1-R_59		0 🗋
6	P 9			0		
		-		م		~
		έY	E ROBO	TI-R_59 > ♥ I		57
	Move to Collection	a	°∇'~ ROE	80T1-R_59		Q
	+ New Collection	8	✓ Vertex	Groups		
	Scene Collection					+
	Collection	76				
		a				~
🕜 - Playback - Keying	I 4 ▶ ▶ ♦ ▶ 58		Shape K	(eys		
0 20 40 54 8L 0 140	160 180 200 220 240					+
		K				~







STWORZYMY NOWĄ KOLEKCJĘ O NAZWIE ROBOT









WSZYSTKIE MODELE ROBOTA ZNAJDUJĄ SIĘ W JEDNYM MIEJSCU









ZMIEŃ ILOŚĆ KLATEK FILMU NA 30









ILOŚĆ KLATEK KRZYWEJ TEŻ ZMIEŃ NA 30









URUCHOM ANIMACJĘ EFEKT JEST JUŻ LEPSZY









ABY LEPIEJ WIDZIEĆ MOŻESZ WYŁĄCZYĆ SIATKĘ I OSIE



ZOETROPE





POEKSPERYMENTUJ Z USTAWIENIAMI KRZYWEJ







TU MOŻESZ ZOBACZYĆ PRZYKŁADOWE WIZUALIZACJE JAKIE ROBIMY NA ZAJĘCIACH WYKONANE DLA 35 KLATEK

https://www.youtube.com/watch?v=ToDXpC5eqDA



https://www.youtube.com/watch?v=HKvcTBVT700





DZIĘKUJĘ ZA UWAGĘ



Co-funded by the European Union

Co-runged by the European Union



2024-1-PL01- KA220-VET-000243150