

コンポジションに配置された[データフォーマット番号]に従った計算データフォーマット。  
 contactR、contactLは接触状態であり、他の骨は変位、速度、四元数、加速度、角速度である。  
 ヘッダ記述例。  
 このチャンネルのデータは計算から得られます。それは文字列とバイナリ形式を持っています。

文字列形式:

01-X-x	01-X-y	01-X-z	01-V-x	01-V-y	01-V-z	01-Q-s	01-Q-x	01-Q-y	01-Q-z	01-A-x
01-A-y	01-A-z	01-W-x	01-W-y	01-W-z	02-X-x	02-X-y	02-X-z	02-V-x	02-V-y	02-V-z
02-Q-s	02-Q-x	02-Q-y	02-Q-z	02-A-x	02-A-y	02-A-z	02-W-x	02-W-y	02-W-z	03-X-x
03-X-y	03-X-z	03-V-x	03-V-y	03-V-z	03-Q-s	03-Q-x	03-Q-y	03-Q-z	03-A-x	03-A-y
03-A-z	03-W-x	03-W-y	03-W-z	04-X-x	04-X-y	04-X-z	04-V-x	04-V-y	04-V-z	04-Q-s
04-Q-x	04-Q-y	04-Q-z	04-A-x	04-A-y	04-A-z	04-W-x	04-W-y	04-W-z	05-X-x	05-X-y
05-X-z	05-V-x	05-V-y	05-V-z	05-Q-s	05-Q-x	05-Q-y	05-Q-z	05-A-x	05-A-y	05-A-z
05-W-x	05-W-y	05-W-z	06-X-x	06-X-y	06-X-z	06-V-x	06-V-y	06-V-z	06-Q-s	06-Q-x
06-Q-y	06-Q-z	06-A-x	06-A-y	06-A-z	06-W-x	06-W-y	06-W-z	07-X-x	07-X-y	07-X-z
07-V-x	07-V-y	07-V-z	07-Q-s	07-Q-x	07-Q-y	07-Q-z	07-A-x	07-A-y	07-A-z	07-W-x
07-W-y	07-W-z	08-X-x	08-X-y	08-X-z	08-V-x	08-V-y	08-V-z	08-Q-s	08-Q-x	08-Q-y
08-Q-z	08-A-x	08-A-y	08-A-z	08-W-x	08-W-y	08-W-z	09-X-x	09-X-y	09-X-z	09-V-x
09-V-y	09-V-z	09-Q-s	09-Q-x	09-Q-y	09-Q-z	09-A-x	09-A-y	09-A-z	09-W-x	09-W-y
09-W-z	10-X-x	10-X-y	10-X-z	10-V-x	10-V-y	10-V-z	10-Q-s	10-Q-x	10-Q-y	10-Q-z
10-A-x	10-A-y	10-A-z	10-W-x	10-W-y	10-W-z	11-X-x	11-X-y	11-X-z	11-V-x	11-V-y
11-V-z	11-Q-s	11-Q-x	11-Q-y	11-Q-z	11-A-x	11-A-y	11-A-z	11-W-x	11-W-y	11-W-z
12-X-x	12-X-y	12-X-z	12-V-x	12-V-y	12-V-z	12-Q-s	12-Q-x	12-Q-y	12-Q-z	12-A-x
12-A-y	12-A-z	12-W-x	12-W-y	12-W-z	13-X-x	13-X-y	13-X-z	13-V-x	13-V-y	13-V-z
13-Q-s	13-Q-x	13-Q-y	13-Q-z	13-A-x	13-A-y	13-A-z	13-W-x	13-W-y	13-W-z	14-X-x
14-X-y	14-X-z	14-V-x	14-V-y	14-V-z	14-Q-s	14-Q-x	14-Q-y	14-Q-z	14-A-x	14-A-y
14-A-z	14-W-x	14-W-y	14-W-z	15-X-x	15-X-y	15-X-z	15-V-x	15-V-y	15-V-z	15-Q-s
15-Q-x	15-Q-y	15-Q-z	15-A-x	15-A-y	15-A-z	15-W-x	15-W-y	15-W-z	16-X-x	16-X-y
16-X-z	16-V-x	16-V-y	16-V-z	16-Q-s	16-Q-x	16-Q-y	16-Q-z	16-A-x	16-A-y	16-A-z
16-W-x	16-W-y	16-W-z	17-X-x	17-X-y	17-X-z	17-V-x	17-V-y	17-V-z	17-Q-s	17-Q-x
17-Q-y	17-Q-z	17-A-x	17-A-y	17-A-z	17-W-x	17-W-y	17-W-z	18-X-x	18-X-y	18-X-z
18-V-x	18-V-y	18-V-z	18-Q-s	18-Q-x	18-Q-y	18-Q-z	18-A-x	18-A-y	18-A-z	18-W-x
18-W-y	18-W-z	19-X-x	19-X-y	19-X-z	19-V-x	19-V-y	19-V-z	19-Q-s	19-Q-x	19-Q-y
19-Q-z	19-A-x	19-A-y	19-A-z	19-W-x	19-W-y	19-W-z	20-X-x	20-X-y	20-X-z	20-V-x
20-V-y	20-V-z	20-Q-s	20-Q-x	20-Q-y	20-Q-z	20-A-x	20-A-y	20-A-z	20-W-x	20-W-y
20-W-z	21-X-x	21-X-y	21-X-z	21-V-x	21-V-y	21-V-z	21-Q-s	21-Q-x	21-Q-y	21-Q-z
21-A-x	21-A-y	21-A-z	21-W-x	21-W-y	21-W-z	contactL	contactR	22-X-x	22-X-y	22-X-z
22-V-x	22-V-y	22-V-z	22-Q-s	22-Q-x	22-Q-y	22-Q-z	22-A-x	22-A-y	22-A-z	22-W-x
22-W-y	22-W-z	23-X-x	23-X-y	23-X-z	23-V-x	23-V-y	23-V-z	23-Q-s	23-Q-x	23-Q-y
23-Q-z	23-A-x	23-A-y	23-A-z	23-W-x	23-W-y	23-W-z	24-X-x	24-X-y	24-X-z	24-V-x
24-V-y	24-V-z	24-Q-s	24-Q-x	24-Q-y	24-Q-z	24-A-x	24-A-y	24-A-z	24-W-x	24-W-y
24-W-z	25-X-x	25-X-y	25-X-z	25-V-x	25-V-y	25-V-z	25-Q-s	25-Q-x	25-Q-y	25-Q-z
25-A-x	25-A-y	25-A-z	25-W-x	25-W-y	25-W-z	26-X-x	26-X-y	26-X-z	26-V-x	26-V-y

26-V-z	26-Q-s	26-Q-x	26-Q-y	26-Q-z	26-A-x	26-A-y	26-A-z	26-W-x	26-W-y	26-W-z
27-X-x	27-X-y	27-X-z	27-V-x	27-V-y	27-V-z	27-Q-s	27-Q-x	27-Q-y	27-Q-z	27-A-x
27-A-y	27-A-z	27-W-x	27-W-y	27-W-z	28-X-x	28-X-y	28-X-z	28-V-x	28-V-y	28-V-z
28-Q-s	28-Q-x	28-Q-y	28-Q-z	28-A-x	28-A-y	28-A-z	28-W-x	28-W-y	28-W-z	29-X-x
29-X-y	29-X-z	29-V-x	29-V-y	29-V-z	29-Q-s	29-Q-x	29-Q-y	29-Q-z	29-A-x	29-A-y
29-A-z	29-W-x	29-W-y	29-W-z	30-X-x	30-X-y	30-X-z	30-V-x	30-V-y	30-V-z	30-Q-s
30-Q-x	30-Q-y	30-Q-z	30-A-x	30-A-y	30-A-z	30-W-x	30-W-y	30-W-z	31-X-x	31-X-y
31-X-z	31-V-x	31-V-y	31-V-z	31-Q-s	31-Q-x	31-Q-y	31-Q-z	31-A-x	31-A-y	31-A-z
31-W-x	31-W-y	31-W-z	32-X-x	32-X-y	32-X-z	32-V-x	32-V-y	32-V-z	32-Q-s	32-Q-x
32-Q-y	32-Q-z	32-A-x	32-A-y	32-A-z	32-W-x	32-W-y	32-W-z	33-X-x	33-X-y	33-X-z
33-V-x	33-V-y	33-V-z	33-Q-s	33-Q-x	33-Q-y	33-Q-z	33-A-x	33-A-y	33-A-z	33-W-x
33-W-y	33-W-z	34-X-x	34-X-y	34-X-z	34-V-x	34-V-y	34-V-z	34-Q-s	34-Q-x	34-Q-y
34-Q-z	34-A-x	34-A-y	34-A-z	34-W-x	34-W-y	34-W-z	35-X-x	35-X-y	35-X-z	35-V-x
35-V-y	35-V-z	35-Q-s	35-Q-x	35-Q-y	35-Q-z	35-A-x	35-A-y	35-A-z	35-W-x	35-W-y
35-W-z	36-X-x	36-X-y	36-X-z	36-V-x	36-V-y	36-V-z	36-Q-s	36-Q-x	36-Q-y	36-Q-z
36-A-x	36-A-y	36-A-z	36-W-x	36-W-y	36-W-z	37-X-x	37-X-y	37-X-z	37-V-x	37-V-y
37-V-z	37-Q-s	37-Q-x	37-Q-y	37-Q-z	37-A-x	37-A-y	37-A-z	37-W-x	37-W-y	37-W-z
38-X-x	38-X-y	38-X-z	38-V-x	38-V-y	38-V-z	38-Q-s	38-Q-x	38-Q-y	38-Q-z	38-A-x
38-A-y	38-A-z	38-W-x	38-W-y	38-W-z	39-X-x	39-X-y	39-X-z	39-V-x	39-V-y	39-V-z
39-Q-s	39-Q-x	39-Q-y	39-Q-z	39-A-x	39-A-y	39-A-z	39-W-x	39-W-y	39-W-z	40-X-x
40-X-y	40-X-z	40-V-x	40-V-y	40-V-z	40-Q-s	40-Q-x	40-Q-y	40-Q-z	40-A-x	40-A-y
40-A-z	40-W-x	40-W-y	40-W-z	41-X-x	41-X-y	41-X-z	41-V-x	41-V-y	41-V-z	41-Q-s
41-Q-x	41-Q-y	41-Q-z	41-A-x	41-A-y	41-A-z	41-W-x	41-W-y	41-W-z	42-X-x	42-X-y
42-X-z	42-V-x	42-V-y	42-V-z	42-Q-s	42-Q-x	42-Q-y	42-Q-z	42-A-x	42-A-y	42-A-z
42-W-x	42-W-y	42-W-z	43-X-x	43-X-y	43-X-z	43-V-x	43-V-y	43-V-z	43-Q-s	43-Q-x
43-Q-y	43-Q-z	43-A-x	43-A-y	43-A-z	43-W-x	43-W-y	43-W-z	44-X-x	44-X-y	44-X-z
44-V-x	44-V-y	44-V-z	44-Q-s	44-Q-x	44-Q-y	44-Q-z	44-A-x	44-A-y	44-A-z	44-W-x
44-W-y	44-W-z	45-X-x	45-X-y	45-X-z	45-V-x	45-V-y	45-V-z	45-Q-s	45-Q-x	45-Q-y
45-Q-z	45-A-x	45-A-y	45-A-z	45-W-x	45-W-y	45-W-z	46-X-x	46-X-y	46-X-z	46-V-x
46-V-y	46-V-z	46-Q-s	46-Q-x	46-Q-y	46-Q-z	46-A-x	46-A-y	46-A-z	46-W-x	46-W-y
46-W-z	47-X-x	47-X-y	47-X-z	47-V-x	47-V-y	47-V-z	47-Q-s	47-Q-x	47-Q-y	47-Q-z
47-A-x	47-A-y	47-A-z	47-W-x	47-W-y	47-W-z	48-X-x	48-X-y	48-X-z	48-V-x	48-V-y
48-V-z	48-Q-s	48-Q-x	48-Q-y	48-Q-z	48-A-x	48-A-y	48-A-z	48-W-x	48-W-y	48-W-z
49-X-x	49-X-y	49-X-z	49-V-x	49-V-y	49-V-z	49-Q-s	49-Q-x	49-Q-y	49-Q-z	49-A-x
49-A-y	49-A-z	49-W-x	49-W-y	49-W-z	50-X-x	50-X-y	50-X-z	50-V-x	50-V-y	50-V-z
50-Q-s	50-Q-x	50-Q-y	50-Q-z	50-A-x	50-A-y	50-A-z	50-W-x	50-W-y	50-W-z	51-X-x
51-X-y	51-X-z	51-V-x	51-V-y	51-V-z	51-Q-s	51-Q-x	51-Q-y	51-Q-z	51-A-x	51-A-y
51-A-z	51-W-x	51-W-y	51-W-z	52-X-x	52-X-y	52-X-z	52-V-x	52-V-y	52-V-z	52-Q-s
52-Q-x	52-Q-y	52-Q-z	52-A-x	52-A-y	52-A-z	52-W-x	52-W-y	52-W-z	53-X-x	53-X-y
53-X-z	53-V-x	53-V-y	53-V-z	53-Q-s	53-Q-x	53-Q-y	53-Q-z	53-A-x	53-A-y	53-A-z
53-W-x	53-W-y	53-W-z	54-X-x	54-X-y	54-X-z	54-V-x	54-V-y	54-V-z	54-Q-s	54-Q-x
54-Q-y	54-Q-z	54-A-x	54-A-y	54-A-z	54-W-x	54-W-y	54-W-z	55-X-x	55-X-y	55-X-z
55-V-x	55-V-y	55-V-z	55-Q-s	55-Q-x	55-Q-y	55-Q-z	55-A-x	55-A-y	55-A-z	55-W-x
55-W-y	55-W-z	56-X-x	56-X-y	56-X-z	56-V-x	56-V-y	56-V-z	56-Q-s	56-Q-x	56-Q-y
56-Q-z	56-A-x	56-A-y	56-A-z	56-W-x	56-W-y	56-W-z	57-X-x	57-X-y	57-X-z	57-V-x
57-V-y	57-V-z	57-Q-s	57-Q-x	57-Q-y	57-Q-z	57-A-x	57-A-y	57-A-z	57-W-x	57-W-y
57-W-z	58-X-x	58-X-y	58-X-z	58-V-x	58-V-y	58-V-z	58-Q-s	58-Q-x	58-Q-y	58-Q-z
58-A-x	58-A-y	58-A-z	58-W-x	58-W-y	58-W-z	59-X-x	59-X-y	59-X-z	59-V-x	59-V-y
59-V-z	59-Q-s	59-Q-x	59-Q-y	59-Q-z	59-A-x	59-A-y	59-A-z	59-W-x	59-W-y	59-W-z

例：ボディIDが01で、ボディのディスプレイースメント (X) の3つのチャンネル (x, y, z)  
説明：



すべてのデータ型:

世界座標変位:  $X(X, Y, Z)$ 、単位はメートルです。

世界座標速度:  $V(X, Y, Z)$ 、単位はメートル/秒です。

世界座標の四元数:  $Q(W, X, Y, Z)$ 。

モジュール座標の加速:  $A(X, Y, Z)$ 、単位はgです。

モジュール座標角速度:  $M(X, Y, Z)$ 、単位は1秒あたりのラジアンです。

データフォーマット番号:

BoneName	Index	Data format				
HIPS	1	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
RIGHT_ULEG	2	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
RIGHT_LEG	3	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
RIGHT_FOOT	4	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
LEFT_ULEG	5	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
LEFT_LEG	6	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
LEFT_FOOT	7	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
RIGHT_SHOULDER	8	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
RIGHT_ARM	9	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
RIGHT_FOREARM	10	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
RIGHT_HAND	11	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
LEFT_SHOULDER	12	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
LEFT_ARM	13	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
LEFT_FOREARM	14	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
LEFT_HAND	15	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
HEAD	16	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
NECK	17	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
SPINE3	18	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
SPINE2	19	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
SPINE1	20	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
SPINE	21	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
contactR	ContactR	contact status				
contactL	ContactL	contact status				
RIGHT_HAND_THUMB1	22	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
RIGHT_HAND_THUMB2	23	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
RIGHT_HAND_THUMB3	24	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity

RIGHT_INHAND_INDEX	25	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
RIGHT_HAND_INDEX1	26	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
RIGHT_HAND_INDEX2	27	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
RIGHT_HAND_INDEX3	28	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
RIGHT_INHAND_MIDDLE	29	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
RIGHT_HAND_MIDDLE1	30	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
RIGHT_HAND_MIDDLE2	31	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
RIGHT_HAND_MIDDLE3	32	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
RIGHT_INHAND_RING	33	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
RIGHT_HAND_RING1	34	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
RIGHT_HAND_RING2	35	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
RIGHT_HAND_RING3	36	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
RIGHT_INHAND_PINKY	37	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
RIGHT_HAND_PINKY1	38	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
RIGHT_HAND_PINKY2	39	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
RIGHT_HAND_PINKY3	40	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
LEFT_HAND_THUMB1	41	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
LEFT_HAND_THUMB2	42	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
LEFT_HAND_THUMB3	43	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
LEFT_INHAND_INDEX	44	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
LEFT_HAND_INDEX1	45	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
LEFT_HAND_INDEX2	46	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
LEFT_HAND_INDEX3	47	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
LEFT_INHAND_MIDDLE	48	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
LEFT_HAND_MIDDLE1	49	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
LEFT_HAND_MIDDLE2	50	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
LEFT_HAND_MIDDLE3	51	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
LEFT_INHAND_RING	52	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
LEFT_HAND_RING1	53	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
LEFT_HAND_RING2	54	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
LEFT_HAND_RING3	55	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
LEFT_INHAND_PINKY	56	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
LEFT_HAND_PINKY1	57	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
LEFT_HAND_PINKY2	58	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity
LEFT_HAND_PINKY3	59	Displacement	Velocity	Quaternions	Accelerate	Angle velocity

バイナリ形式:  
struct\_tagQVX\_PIPE\_DATA\_FRAME

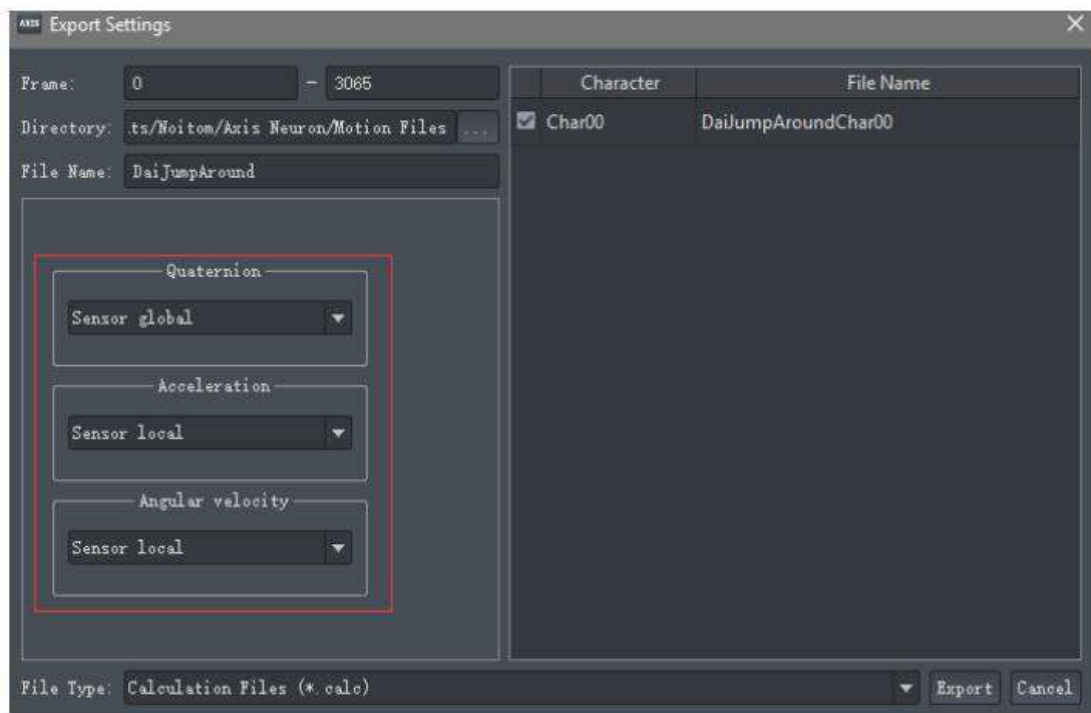
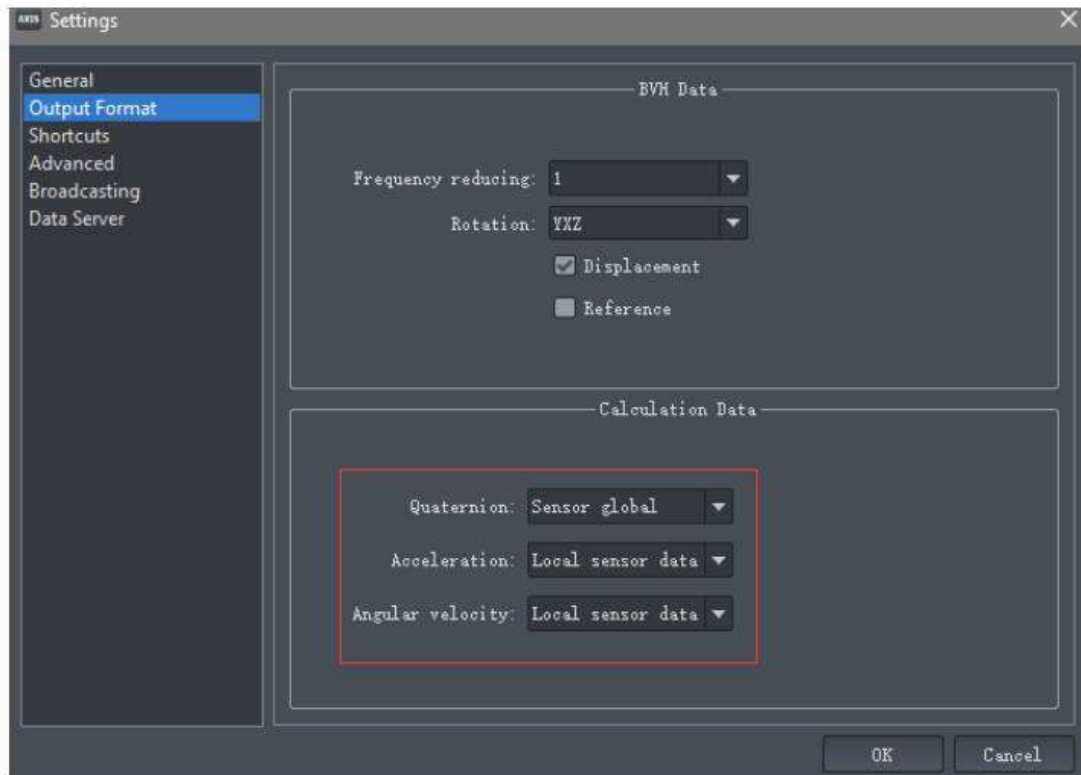
---

```

NUINT16 HeaderToken1; // Package start token: 0xDDFF
DATA_VER DataVersion; // Version of community data format. e.g.: 1.0.0.2
NUINT32 DataCount; // Values count
NUINT32 AvatarIndex; // Avatar index
NUINT8 AvatarName[32]; // Avatar name
NUINT32 Reserved1; // Reserved, only enable this package has 64bytes
length
NUINT32 Reserved2; // Reserved, only enable this package has 64bytes
length
NUINT32 Reserved3; // Reserved, only enable this package has 64bytes
length
NUINT32 Reserved4; // Reserved, only enable this package has 64bytes
length
NUINT16 HeaderToken2; // Package end token: 0xEEFF
_tagQVX_MOTION_SEGMENT vMotionData [0];
};
struct _tagQVX_MOTION_SEGMENT
{
NFLOAT displacement [3];
NFLOAT velocity [3];
NFLOAT quaternion [4];
NFLOAT acceleration [3];
NFLOAT gyroscope [3];
};

```

我々は出力計算データをいくつかの種類の座標系でサポートしています。  
異なるエクスポート設定を使用します



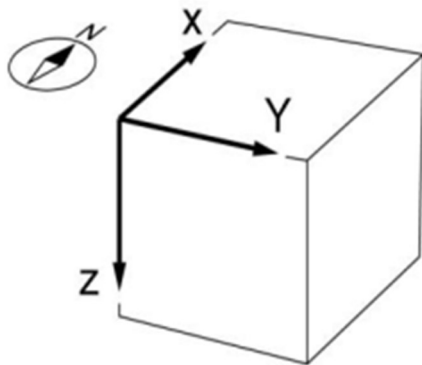
次のセクションを読む前に、以下のすべての関連する座標系が  
右手ルールに従っていることを知っている必要があります。すべての座標系



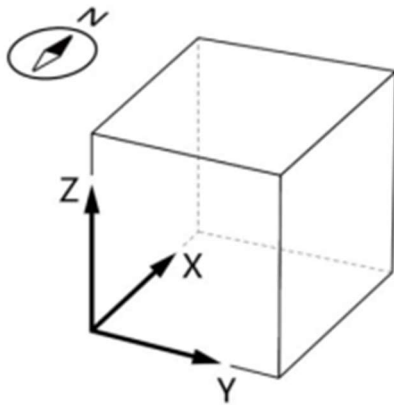
次のセクションを読む前に、次のすべての関連座標系が右辺のルールに従っていることを知っている必要があります。次の図に示す座標系の原点はすべて正確ではなく、各座標系の軸を指すために使用されます。

Quaternion	クォータニオン		
Sensor global	センサーのグローバル	Sensor orientation in <b>Global</b> coordinat	グローバル座標系におけるセンサの向き
Bone global	ボーングローバル	Bone orientation in <b>Global</b> coordinat system	グローバル座標系における骨の向き
Bone local	ボーンローカル	The angular displacement through the rotating from parent bone orientation to child	グローバル座標系における親の骨の向きから子の子の向きへの回転による角変位
BVH local	BVHローカル	The angular displacement through the rotating from parent bone orientation to child	BVH座標系における親骨の向きから子の向きへの回転による角変位
BVH global	BVHグローバル	Bone orientation in <b>BVH</b> coordinat system	BVH座標系における骨の向き
Acceleration	加速度		
Local sensor data	ローカルセンサデータ	Acceleration of <b>sensor</b> coordinat sytem	センサシステムの加速
sensor global	グローバルセンサー	Acceleration of <b>global</b> coordinat sytem	グローバル座標系の加速
Angular velocity	角速度		
Local sensor data	ローカルセンサデータ	Acceleration of <b>sensor</b> coordinat sytem	センサシステムの加速
Sensor global	センサーのグローバル	Acceleration of <b>global</b> coordinat sytem	グローバル座標系の加速

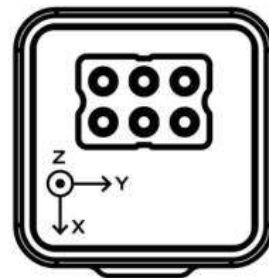
☒ グローバル座標系の軸は、次のように定義されます。  
 Xは地磁気の北部を指しています。  
 Yを右手座標系(東)に従って計算する。  
 Zが下を指している。



BVHグローバル座標系の軸は、次のように定義されます。  
 Xは地磁気の北部を指しています。  
 Yを右手座標系(東)に従って計算する。  
 Zを指す。



☒ センサ座標系の軸は次のように定義されます。



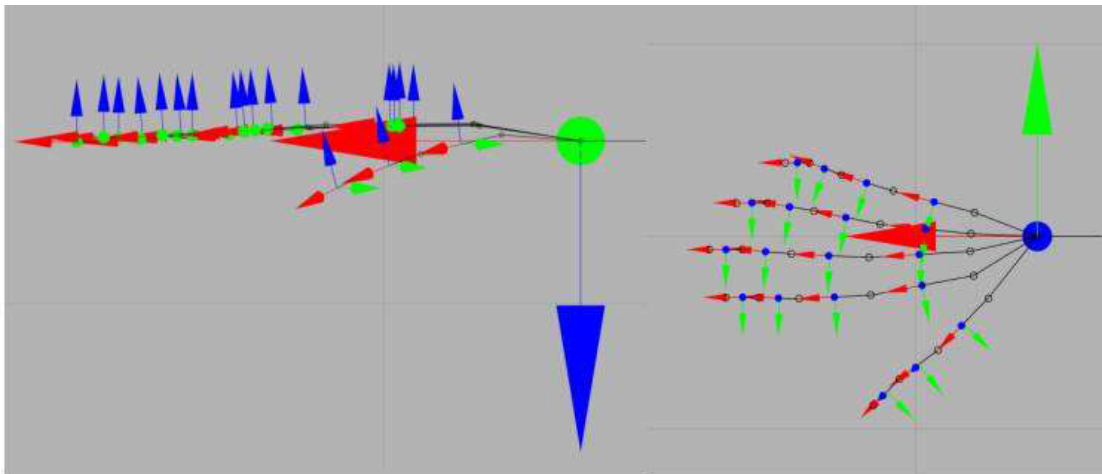
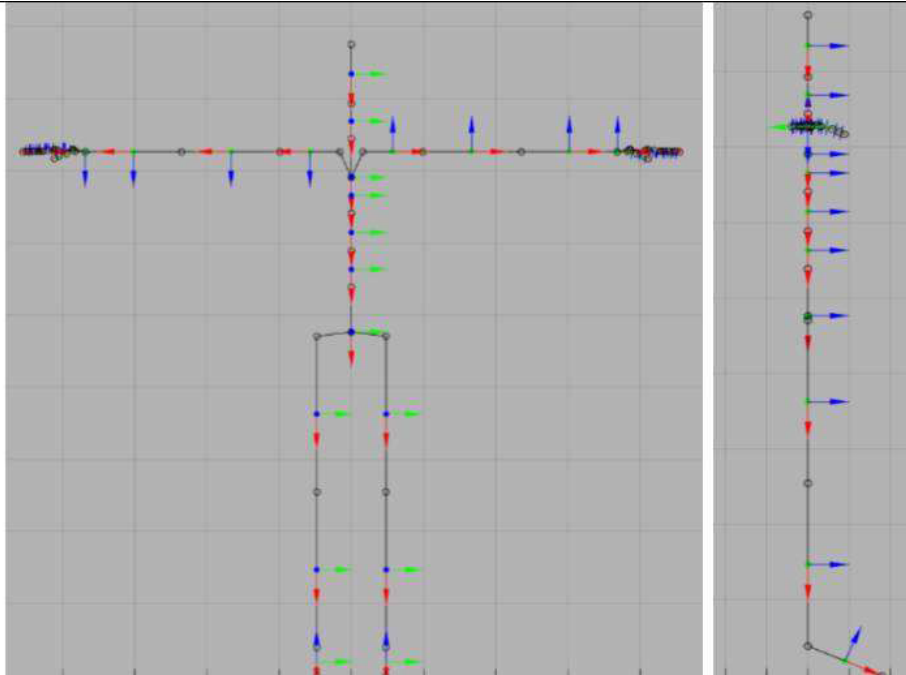
注: Neuronの背面には、上の図に示すセンサー座標系が表示されます

☒ ボーンローカル座標系の軸は、次のように定義されます。  
 X: 赤色 (一般に骨の長さに沿って) でマークされています。  
 Y: 緑色で表示されます。  
 Z: 青色で表示されます

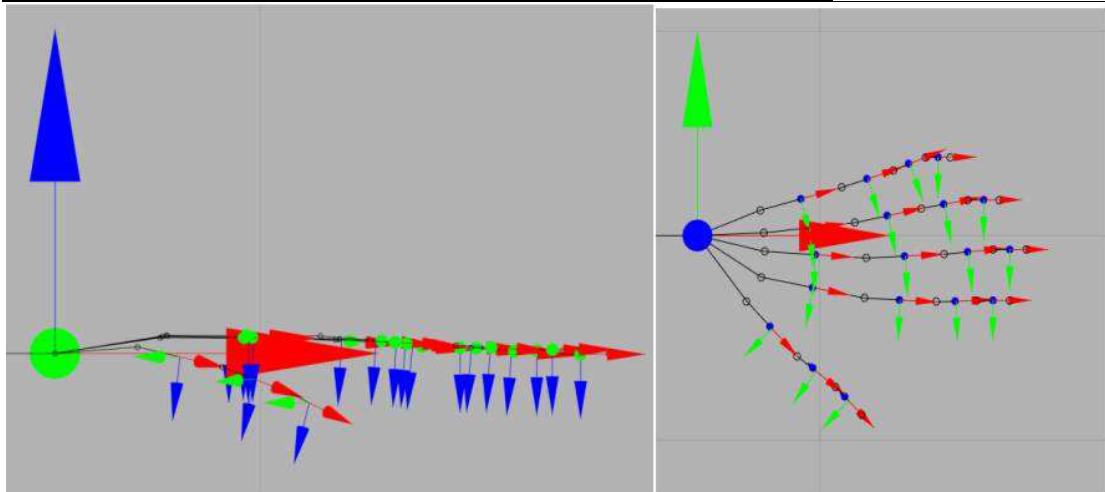
Note:

1. 次の図に示すように、T-ポーズの各ボーン座標系を定義します。
2. 骨のローカル座標系は、骨の動きに従って平行移動して回転します。



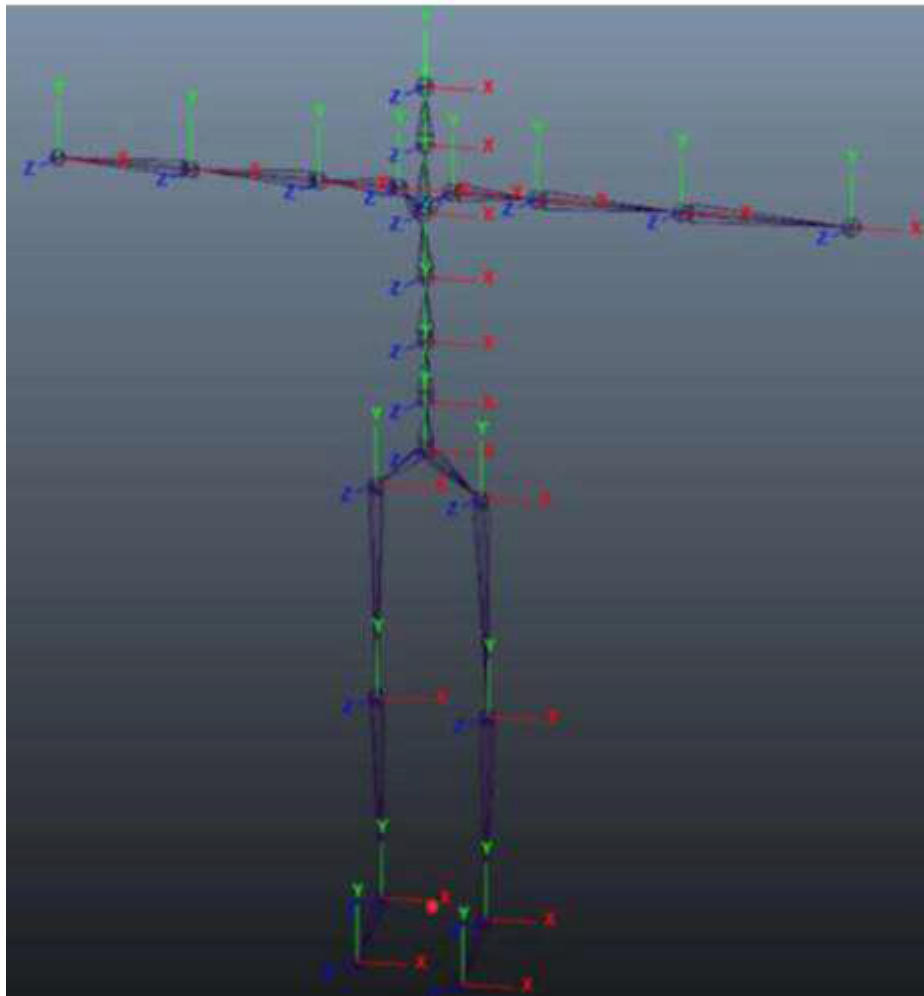


Note: Right Hand



Note: Left Hand

- ☒ BVH骨局所参照系の軸は次のように定義されています：
- Xは左を指しています。
  - Yは上向き。
  - Zは前方(東)を指しています。



注: BVHの骨局所は、骨の過程における参照の慣性フレームです  
骨の平行移動に変換されますが、骨では回転しません。