



Deformerbara kroppar (intro)

Deformerbara objekt utan ben?

- Tyg
- Skumgummi
 - Cellplast
 - Gelé
- Ballonger
 - Lera
 - Vatten



Många olika tekniker

- Förgenererade deformationer
 - Massa-fjäder-system
 - Finita elementmetoden
 - Formmatchning
 - Tryckmodellen
- Implicit modellering (level sets)
 - Punktbaserad animation



Information Coding / Computer Graphics, ISY, LiTH

Förgenererade deformationer

Vanliga i spel (t.ex Midtown Madness)

En ren designfråga.

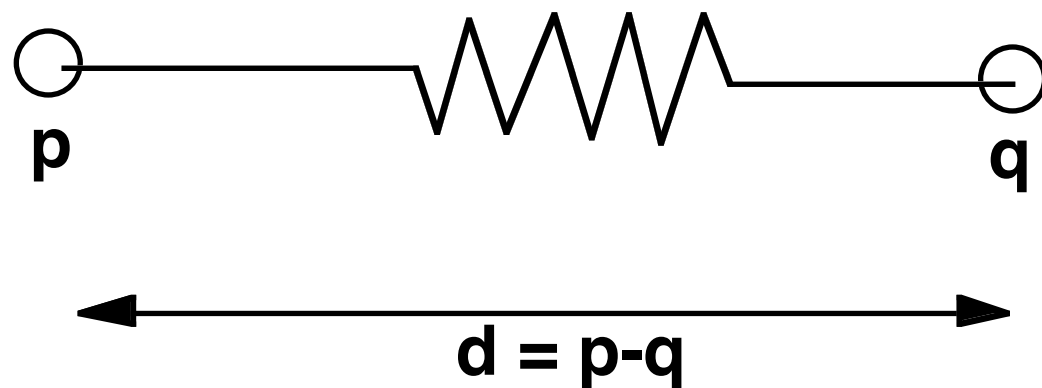
Orealistiskt!





Massa-fjäder-system

En uppsättning punktmassor anslutna med fjädrar.



$$|d| = |p - q|$$

$$f = -k_s(|d| - r)$$

$$\mathbf{f} = -k_s(|d| - r) \cdot \mathbf{d}/|d|$$

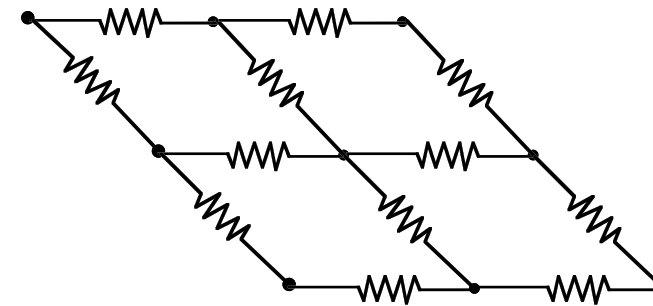
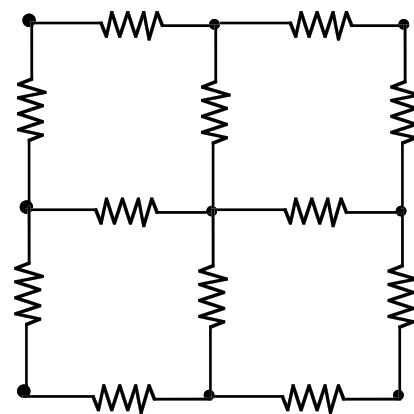
Dämpning kräver även en komponent som är hastighetsberoende.



Massa-fjäder-system

Många anslutningar krävs

Detta duger inte:



BÅDA diagonalerna brukar tas med, samt längre fjädrar ett steg längre ut.



Massa-fjäder-system

Bra i 2D, för tyg mm

Hyfsat för skumgummi etc, men beräkningstungt

Svårt att klara självkollissioner

Kan vändas fel utan att det upptäcks

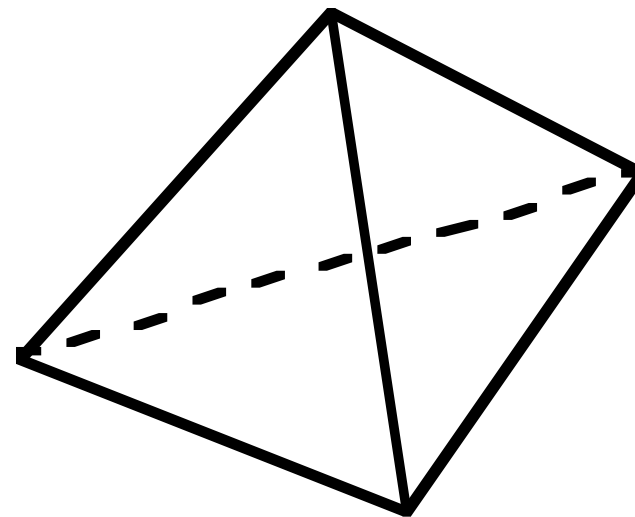
Stabilitetsproblem!



Finita elementmetoden

Bryt ner modellen i tetraedrar

Bra metod, klarar självöverlappningar, inga problem med felaktiga tillstånd.

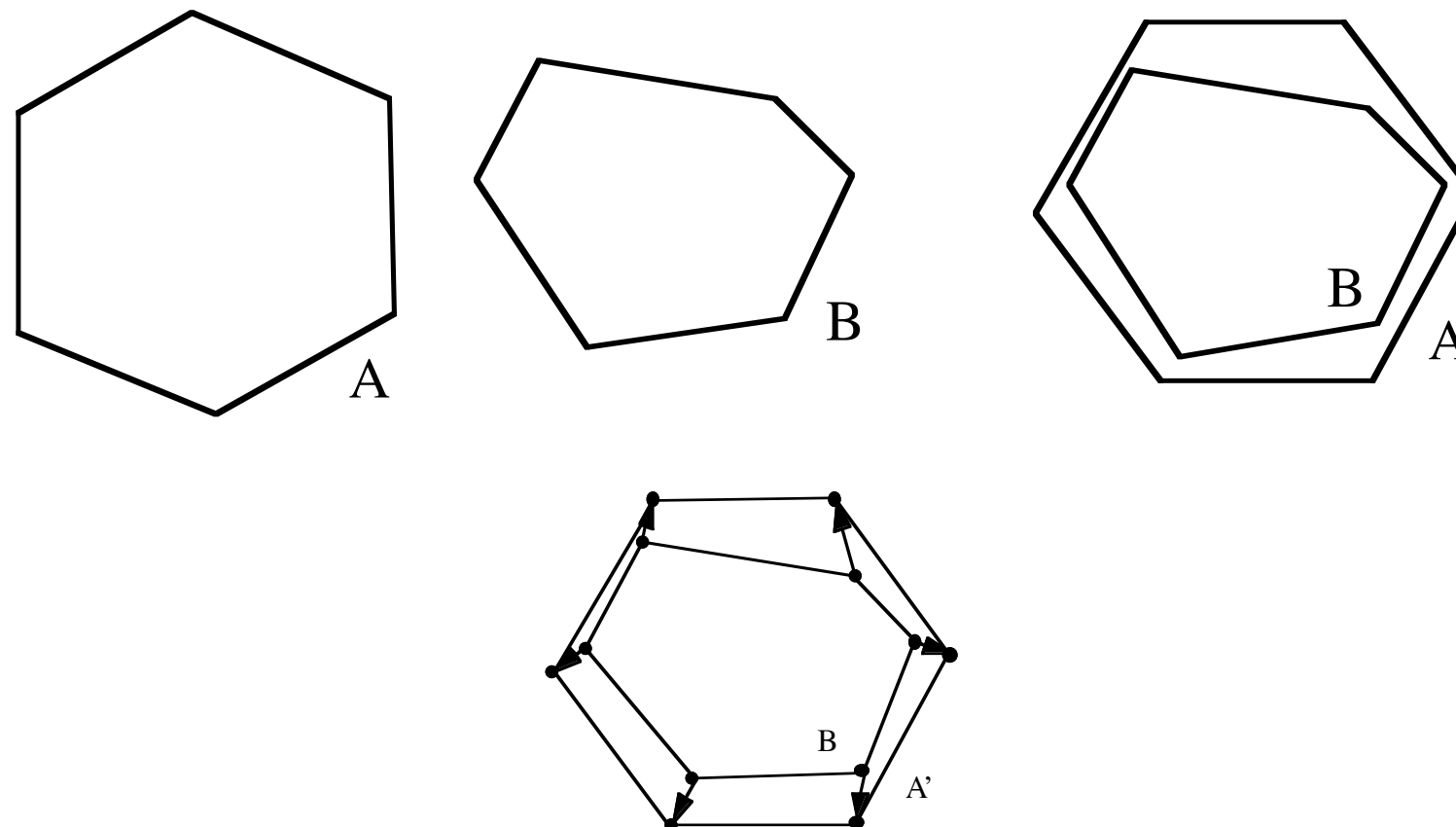




Formmatchning

Modellen attraheras av ett viloläge

Intressant metod, kan garanteras vara stabil



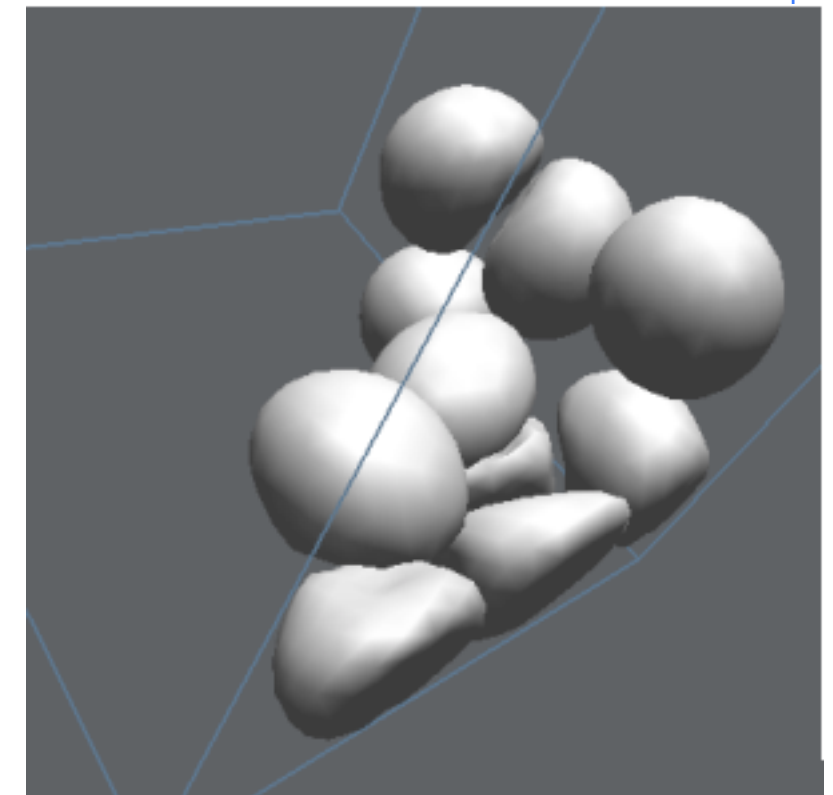


Tryckmodellen

Massa-fjädersystem som 2D-skal plus tryck för innehåll

Mycket bra simulering av

- Vattenballonger
- Celler





Information Coding / Computer Graphics, ISY, LiTH

Implicit modellering Punktbaserad animation

Stora partikelsystem kan simulera vatten, modellera
mm mycket realistiskt.

I 2D: iPhone-öl-demot!



Information Coding / Computer Graphics, ISY, LiTH

Villkorssystem (Constraints)

Animation av deformerbara kroppar med (mer eller mindre) enkla villkor!

Max/min-avstånd
Max/min-vridning



Ragdollanimation

Exempel på

- Villkorssystem (constraints)
 - Verletintegrering



Enkel ragdollmodell

Ett antal punktmassor



Avståndsvillkor

Vridvillkor

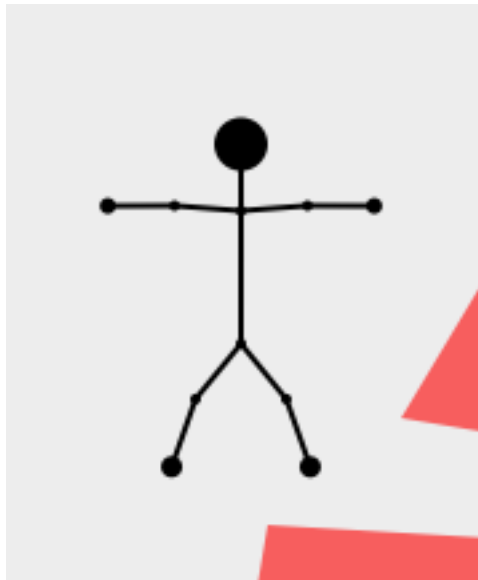
Verletintegering

Kollisionsdetektering



Punktmassor

Massa + position + förra position



```
a := NewParticle(100, 25, 1, 10); // Head
b := NewParticle(50, 50, 1, 3); // Hand
c := NewParticle(75, 50, 1, 2); // Elbow
d := NewParticle(100, 50, 1, 2); // Shoulder
e := NewParticle(125, 50, 1, 2); // Elbow
f := NewParticle(150, 50, 1, 3); // Hand
g := NewParticle(100, 100, 1, 2); // Hip
h := NewParticle(90, 125, 1, 2); // Knee
i := NewParticle(110, 125, 1, 2); // Knee
j := NewParticle(80, 150, 1, 4); // Foot
k := NewParticle(120, 150, 1, 4); // Foot
```



Avståndsvillkor

Parvis, ange ett avstånd mellan två punktmassor



```
NewJoint(a,d); // Head and shoulder
NewJoint(b,c); // Arms
NewJoint(c,d);
NewJoint(d,e);
NewJoint(e,f);
NewJoint(d,g); // Shoulder to hip
NewJoint(g,h); // Legs
NewJoint(g,i);
NewJoint(h,j);
NewJoint(i,k);
```



Animation

Stega partiklarna (Verlet)
Uppdatera avståndsvillkor + hantera kollisioner
Tack vare Verletintegrering krävs inget mer än förflyttning av punktmassor



```
UpdateParticles(dt);  
UpdateSticks(dt);  
UpdateForces;
```

UpdateParticles med Verletintegrering:

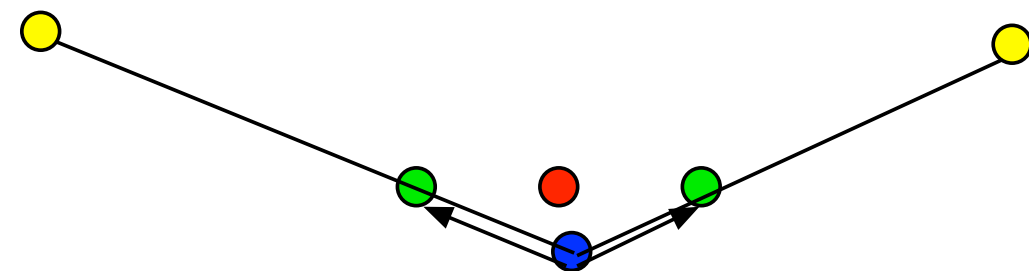
```
p[i].acceleration = p[i].force / p[i].mass;  
o = p[i].position;  
p[i].position = 2*p[i].position - p[i].oldpos + p[i].acceleration*dt;  
p[i].oldpos = o;
```




Avståndsvillkor

Parvis, flytta partiklar så deras avstånd blir korrekt.
Bör göras "parallellt" då sekvensiell uppdatering inför asymmetrier

För två kopplade punkter i och j
Beräkna nya kandidatpunkter genom att flytta båda till rätt avstånd
Varje punkts nya position är medelvärdet av alla kandidater



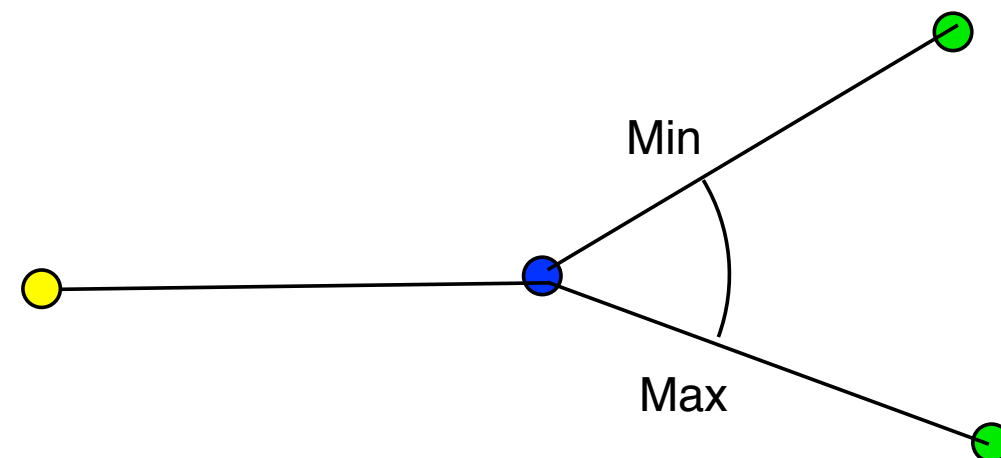


Vridvillkor

Vi har nu en hyfsad slapp ragdoll/trasdocka. Brist på vridvillkor gör vår "docka" helt slapp och ostyrig.

Alla leder är kulleleder, dockan fäller ihop sig som en hög spaghetti.

Inför vridvillkor: Serie av tre punkter får ett tillåtet vridområde. (Kan i 2D vara två vinklar kring π .)

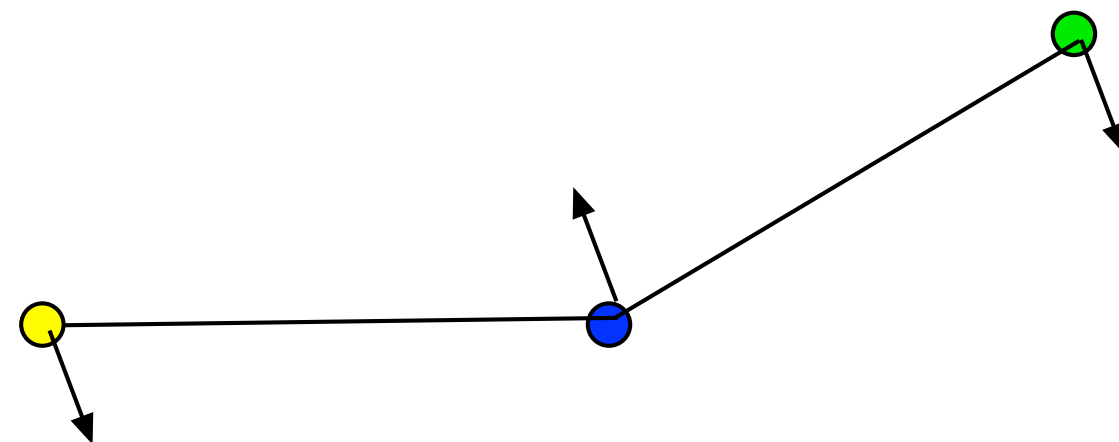




Uppfyllande av vridvillkor

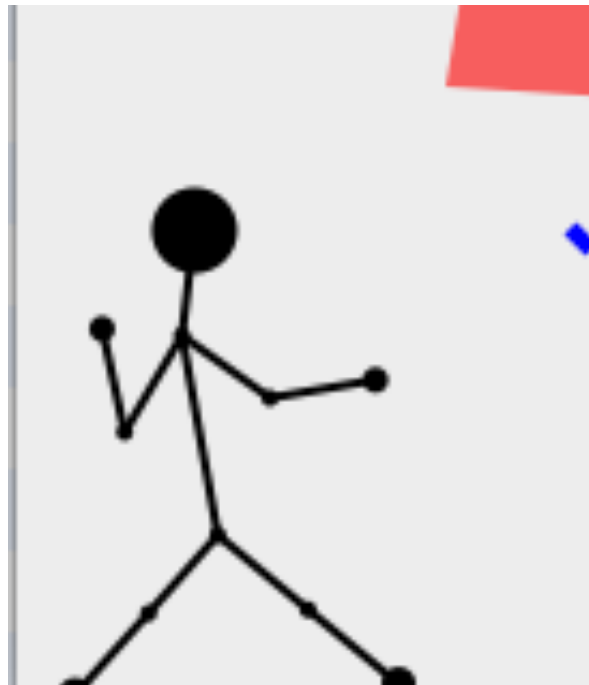
Vridvillkor kan inte uppfyllas genom att flytta en punkt.

Samtliga punkter flyttas så rörelsemängden bevaras.





Resultat med vridvillkor



Tämligen pigg och stabil modell.

Kan nästan stå för sig själv.

3D givetvis svårare.

Slutsater:

- Verletintegrering gör många fysiksimuleringar enklare, lättare att få stabila.
- Villkorssystem vitala för många fall.



Deformerbara kroppar så här långt

Animation med fysik:

- Massa-fjäder-system
- Andra metoder som formmatchning och tryckmodellen
- Villkorssystem



Nästa gång

3D-system

Förstörbara objekt

Vätskor och gaser

Deferred shading