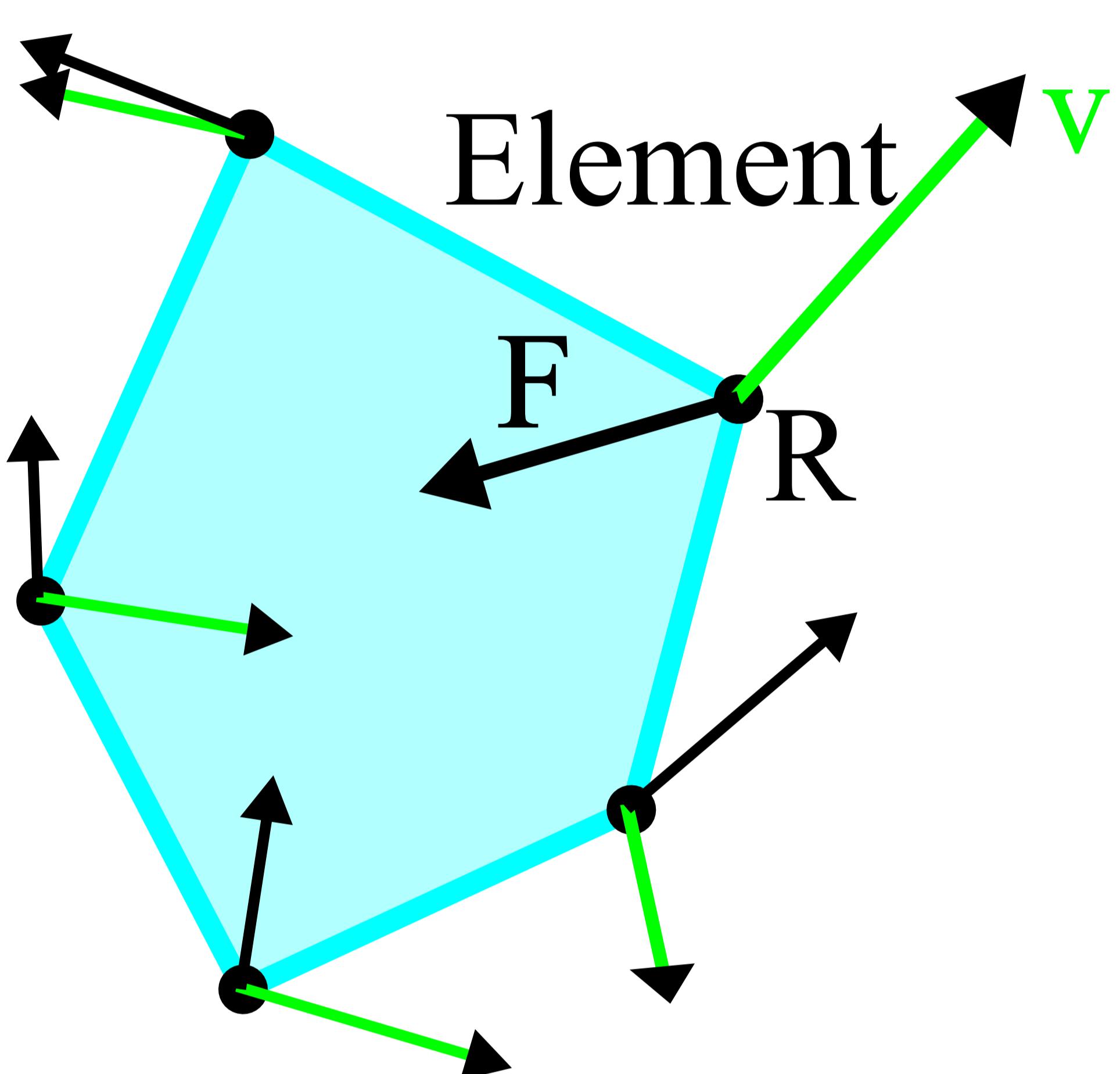


Simulace deformovatelných těles

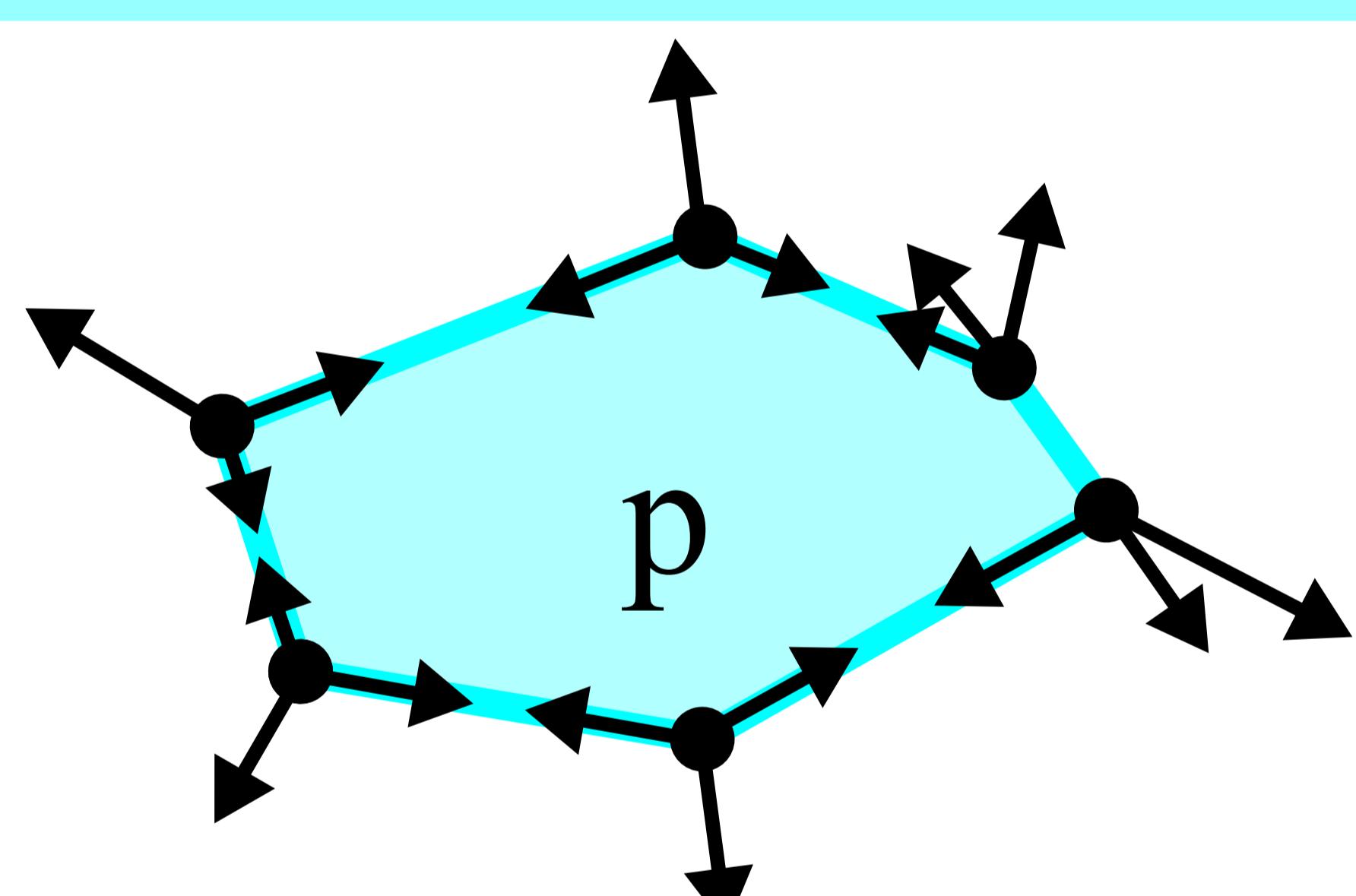
Tento poster navazuje na prezentaci ze zimního semestru. Jeho účelem je velmi stručně nastínit jak simulovat tělesa, která mohou v průběhu simulace měnit svůj tvar. Jedná se pouze o jednu z mnoha možností jak se dopracovat k výsledku. Pro větší přehlednost budou doplňující obrázky pouze ve drouozměrném prostoru.



Hmotný element je takový základní stavební kámen pro simulace tohoto typu. Nemá žádný rozměr, ale má nenulovou hmotnost. Během simulace se zabýváme převážně jeho polohou, rychlostí a silami, které na něj působí.

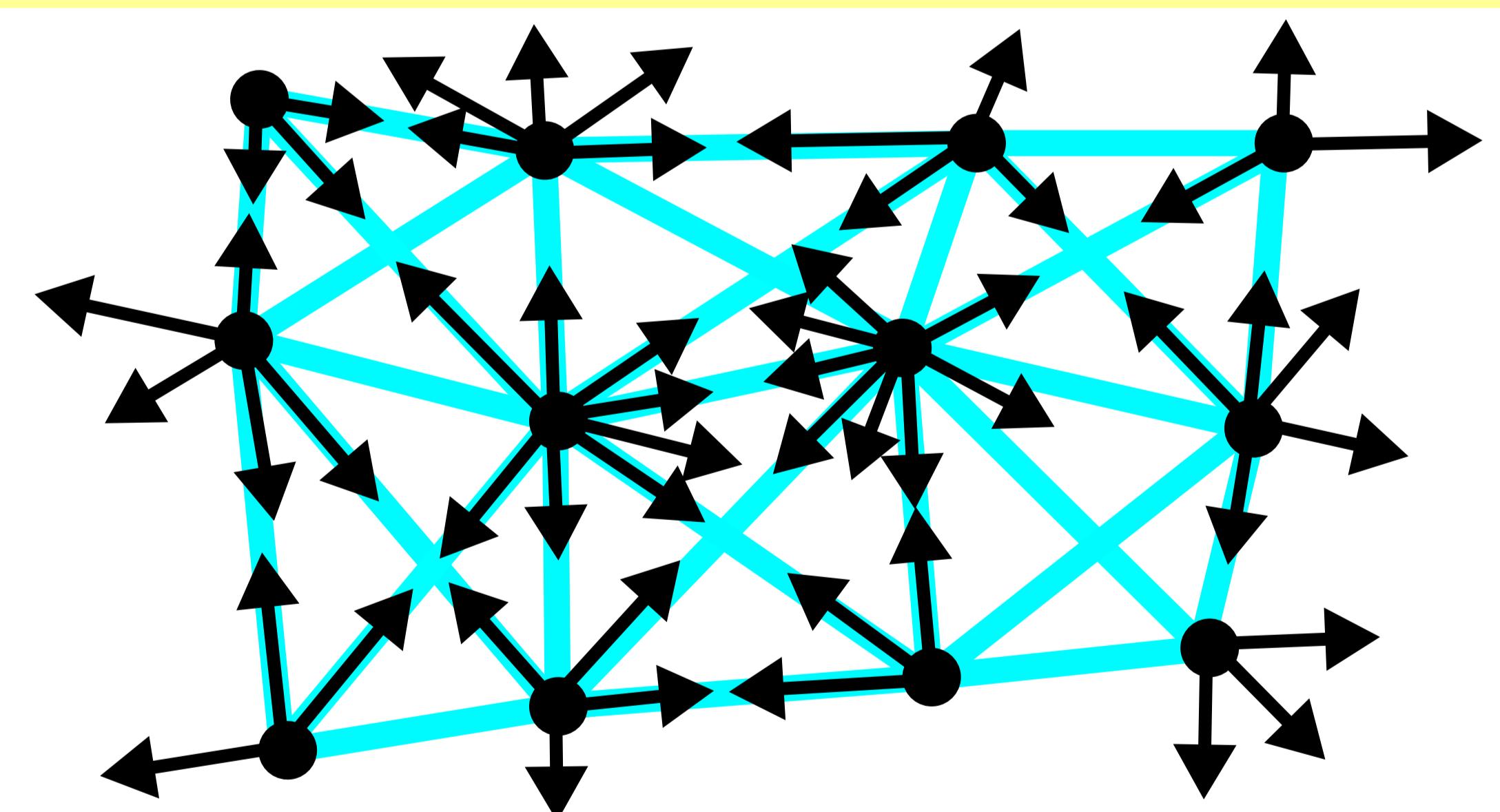
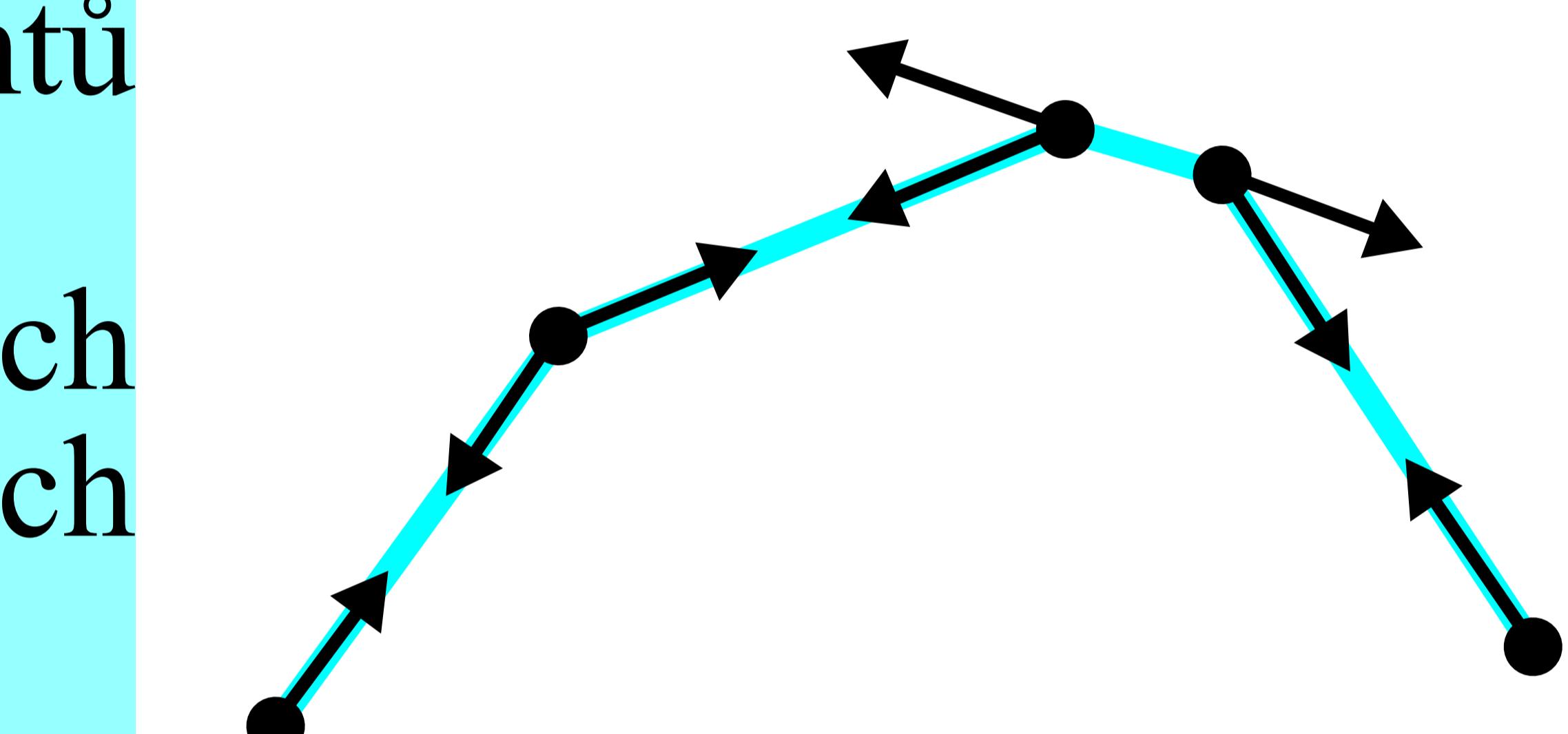
Jednotlivé elementy mohou být k sobě svázány různými silami, které je "drží" pohromadě. Podle jejich uspořádání a charakteru sil se dá dosáhnou zajímavých výsledků.

Látka se vytvoří pomocí propojení sousedních elementů pružinami. Mezi nimi působí síla: $F = k(x-d) + tv$ (k - pružnost látky, x - vzdálenost elementů, d - jejich klidová vzdálenost, t - konstanta tření, v - rozdíl jejich rychlostí) Síla působí směru rozdílu mezi jejich polohami.



Nafouklé těleso je velmi podobné látce. Rozdíl je v tom, že elementy tvoří uzavřený tvar a působí na ně tlaková síla. Velikost této síly se vypočítá ze stavové rovnice: $pV = nRT$. Za předpokladu konstantní teploty je to snadné.

Pružné těleso se poskládá z elementů tak, že jsou rozmístěny po celém jeho objemu. Mezi sousedícími elementy působí síly pružnosti podobně jako v látce, které se snaží udržet jeho klidový objem.

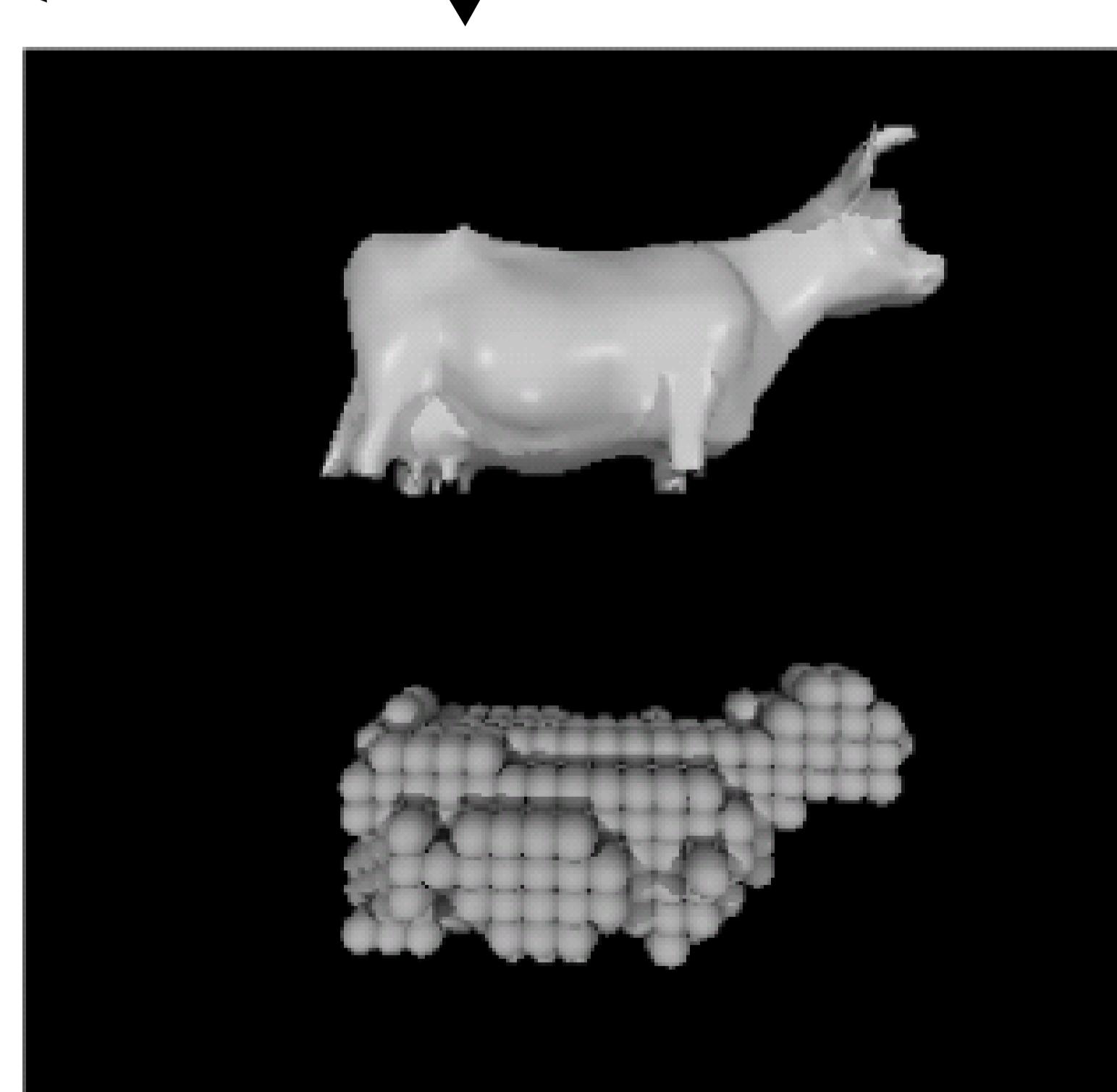


Závěr:

Dá se vytvořit mnoho dalších typů těles. Třeba s nevratnými deformacemi, nebo taková, že síly působící mezi elementy vznikají a zanikají. Tím lze dosáhnout velmi pestrých kombinací jako je například zlomení při působení velkých sil a další...



[1] Tlaková tělesa



[3] Reprezentace modelu krávy pomocí elementů

Reference:

- [1] Pressure Model of Soft Body Simulation, Maciej Matyka, Mark Ollila
- [2] Combining Deformable and Rigid Body Mechanics Simulation, J. Jansson, J.S.M. Vergeest
- [3] Automated Computational Modeling, Johann Jansson