# Moteur de jeux

Beldjilali Maxime – Caro Thomas

### Sommaire

Introduction

Entité

#### La physique

- ReactPhysics 3D
- Dynamique
- Collision
  - Broad Phase
- Narrow Phase
- Résolution

### La destruction de maillage en 2 dimensions

- Destruction
- Diagramme Voronoi
- Algorithme de Fortune
- Génération de points
- Création d'entités

#### Piste d'amélioration :

- Maillage en 3 dimensions
- Meilleur rendu

### Introduction

### Fonctionnalités de base :

- Caméra
- Chargement maillage
- Création maillage
- Terrain par Heightmap
- Rendu Phong

### Entité

- Maillage
- Transform(Personnelle et ReactPhysics3D)
- Mouvement(Personnelle)
- RigidBody(ReactPhysics3D)
- Collider(ReactPhysics3D)

## Physique

### **Dynamique**

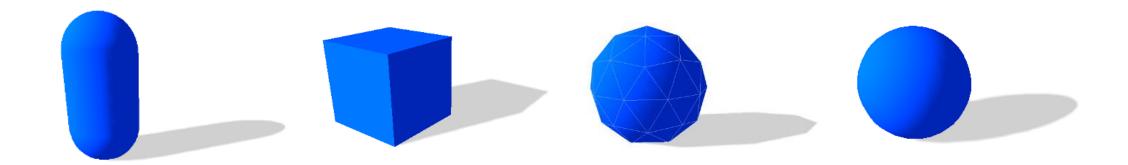
- ReactPhysics3D
- RigidBody
- Dynamique Newtonienne
- Gravité
- Application de force

$$p_o(t + \Delta t) = p_o(t) + v\Delta t$$

$$v(t + \Delta t) = v(t) + a\Delta t$$

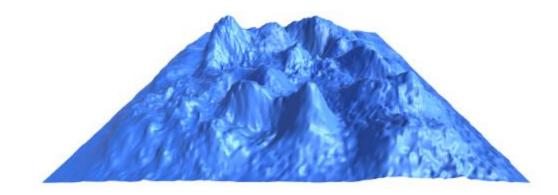
$$F_{net} = m * a$$
  
 $m$  est le poids de l'objet et  $a$  l'accélération

# Physique



### Collision

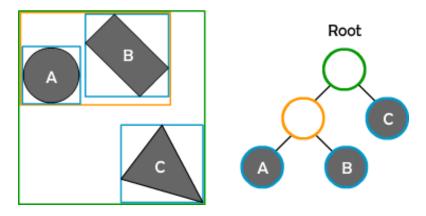
- Création d'une forme
- Collider à partir de forme
- Type de matériaux
- Association au RigidBody

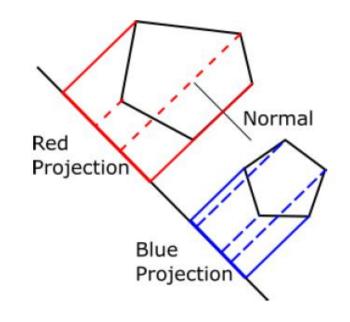


# Résolution de collision

### Solveur ReactPhysics3D:

- BroadPhase
  - o AABB Tree
- NarrowPhase
  - SAT(Separating axis theorem)
- Solveur itératif
  - Vitesse
  - Position

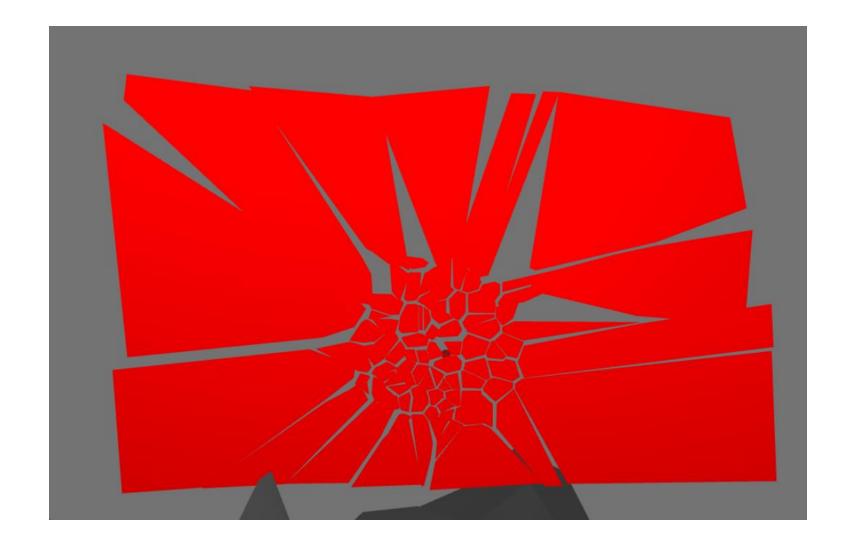


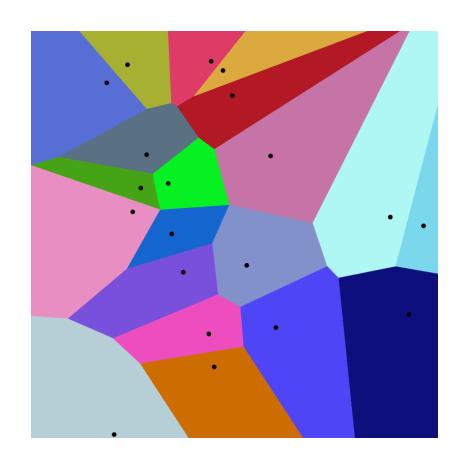


Démonstration



Destruction de maillages en 2 dimensions



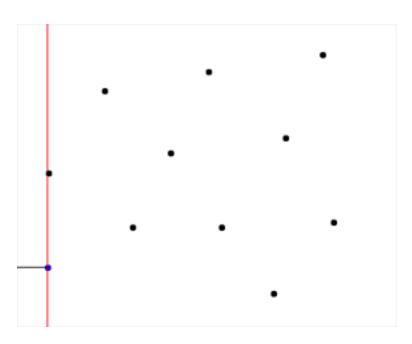


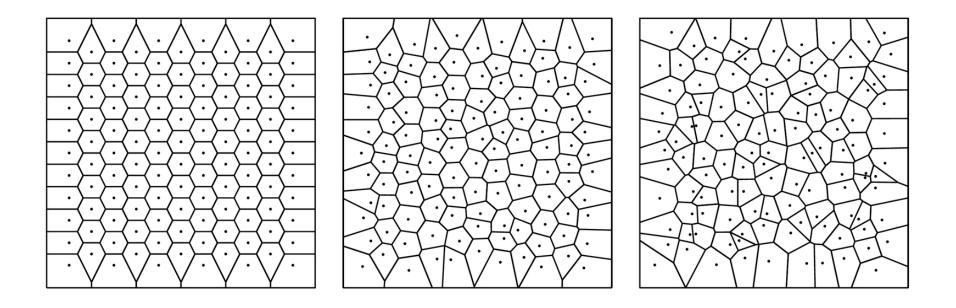
# Diagramme de Voronoï en 2 dimension

- Une méthode de pavage de plan
- Chaque pavé correspond à l'ensemble des points du plan le plus de la seed, pour chaque seed.
- Selon l'ensemble de point de départ (seeds), peut offrir un bel effet de fragmentation

# Algorithme de Fortune

- Contrainte temps réel
- Utilisation de l'algorithme de Fortune
- Complexité temporelle O(n log n)





- Génère un pavage différent selon la génération des points
- Permet un contrôle de la fragmentation

# Génération de points

# Création d'entités à partir du diagramme

- Pour chaque cellule l'on crée une nouvelle entité destructible que l'on extrude du diagramme
- Une entité destructible est définie par :
  - Un polygone
  - Une profondeur de destruction
  - o Une durée de vie

### Démonstration



# Implémentation future

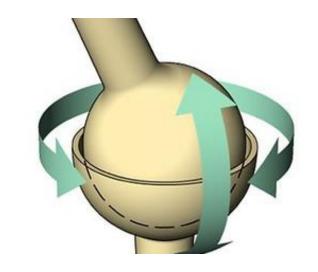
- Fonctionnalité pour le rendu
- Utilisation de joints
- Destruction d'objet en 3D

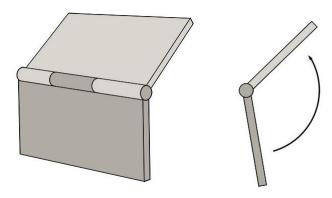
# Fonctionnalité pour le rendu

- Gestion des ombres
- Meilleure gestion des matériaux

## Utilisation de joints

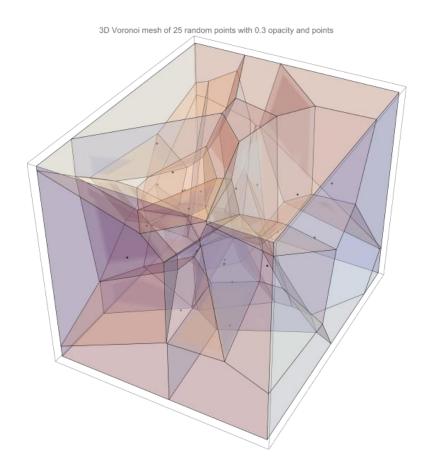
- ReactPhysics3D
  - Ball and Socket(3 degrés de liberté rotation)
  - Hinge(1 degré de liberté rotation)
  - Slider(1 degré de liberté translation)
  - Fixed(0 degré de liberté)





# Destruction d'objets en 3 dimensions

- Génération de diagramme de Voronoï en temps réel difficile
- Pré-traitement possible



### Références

#### Images:

- o <a href="https://commons.wikimedia.org/wiki/File:Euclidean\_Voronoi\_diagram.svg">https://commons.wikimedia.org/wiki/File:Euclidean\_Voronoi\_diagram.svg</a>
- o https://commons.wikimedia.org/wiki/File:Fortunes-algorithm-slowed.gif
- o https://en.m.wikipedia.org/wiki/File:3D\_Voronoi\_mesh\_of\_25\_random\_points\_with\_0.3\_opacity\_and\_points.svg
- https://leswordfish.com/portfolio/the-separating-axis-theorem/
- o https://allenchou.net/2014/02/game-physics-broadphase-dynamic-aabb-tree/
- o https://www.wolframscience.com/nks/notes-7-8--voronoi-diagrams/

#### Sources:

- o https://www.reactphysics3d.com/documentation/
- o <a href="https://jerryronnegren.myportfolio.com/real-time-dynamic-destruction">https://jerryronnegren.myportfolio.com/real-time-dynamic-destruction</a>

#### • Codes:

o https://github.com/Patateon/Moteur-de-jeux

