

INF216

2023/2



Projeto e Implementação de Jogos Digitais

A5: Física - Objetos Rígidos

Logística

Avisos

- ▶ Não teremos laboratório nessa sexta-feira (Semana de Infomática)!

Última aula

- ▶ Game loop
- ▶ Modelagem de objetos

Plano de Aula

- ▶ Física Newtoniana
- ▶ Método de Euler explícito
- ▶ Método de Euler semi-implícito
- ▶ Forças impulso
- ▶ Aceleração da gravidade
- ▶ Resistência de ar e fluídos

Física em Jogos Digitais

Geralmente queremos mover objetos por meio de aplicação de forças causadas pelo jogador ou por outros objetos do jogo:

- Pular
- Andar/Correr
- Voar
- Nadar
- ...

Física Newtoniana

Segunda lei de Newton

$$\vec{F} = m \cdot \vec{a}$$

- ▶ **Aceleração** $a(t) = \frac{dv}{dt} (m/s^2)$ é a taxa de variação de velocidade
- ▶ **Velocidade** $v(t) = \frac{dx}{dt} (m/s)$ é a taxa de variação de posição de um objeto
- ▶ **Massa** (kg) é a quantidade de matéria de um objeto

Física Newtoniana

Em jogos digitais, as forças \vec{F} e a massa m são dadas, então precisamos calcular a posição $\vec{x}(t)$ de um objeto no instante t a partir de sua aceleração.

Para calcular a posição $\vec{x}(t)$, precisamos resolver uma equação diferencial!

$$\vec{F} = m \cdot \vec{a}$$

$$\vec{F} = m \frac{d^2 x}{dt^2}$$

Método de Euler

Não é prático resolver essa equação diferencial de maneira exata, portanto utilizamos métodos numéricos para obter uma aproximação.

- ▶ Dada uma posição inicial \vec{x}_0 ;
- ▶ Calcular a próxima posição \vec{x}_{t+1} a partir da posição anterior \vec{x}_t :

$$\vec{x}(t + \Delta t) = \vec{x}(t) + \frac{dx}{dt}(t)\Delta t = \vec{x}(t) + \underline{\vec{v}(t)\Delta t}$$

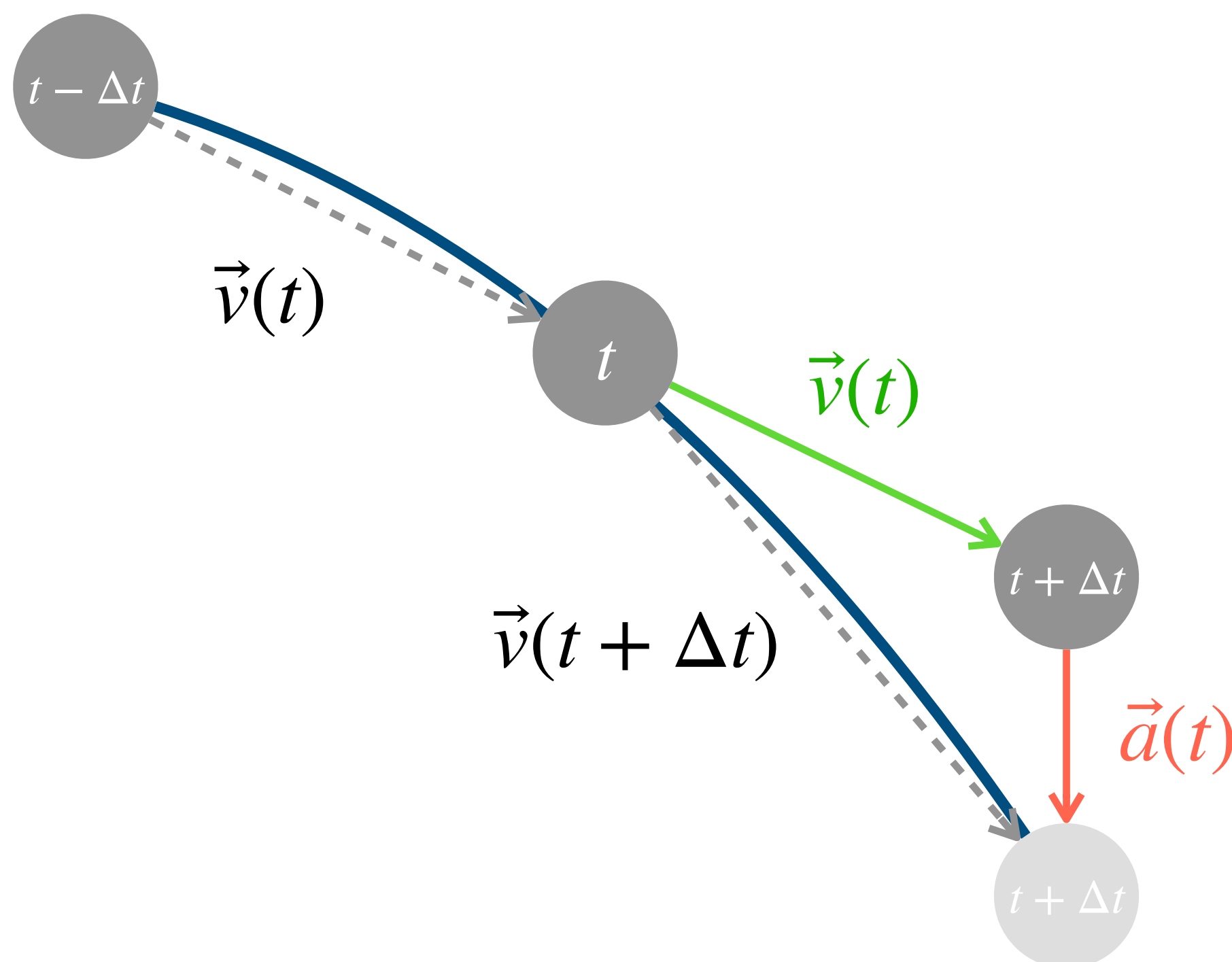
Esse método é chamado de método de Euler!

Método de Euler Explícito

$$\vec{x}(t + \Delta t) = \vec{x}(t) + \vec{v}(t)\Delta t$$

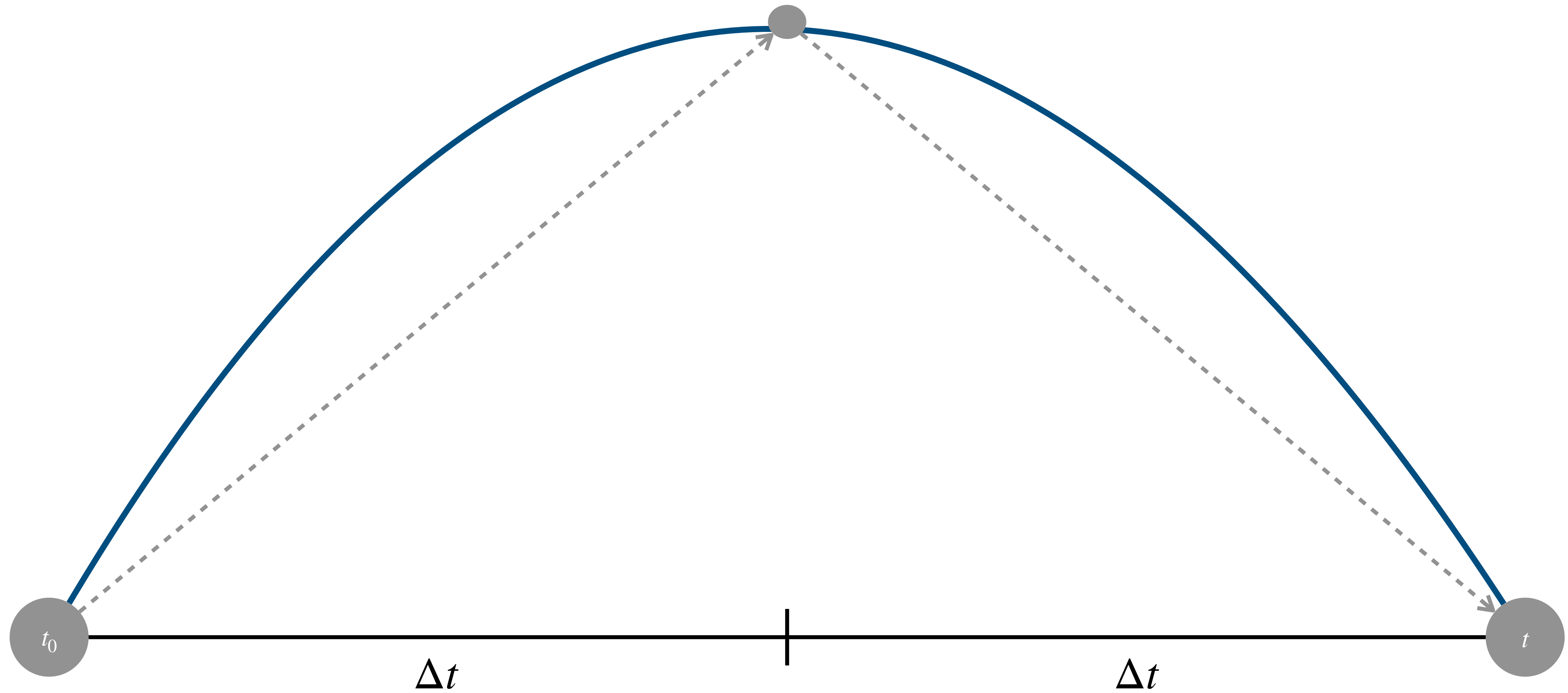
$$\vec{v}(t + \Delta t) = \vec{v}(t) + \vec{a}(t)\Delta t$$

```
// Euler integration  
position += velocity * deltaTime  
velocity += acceleration * deltaTime
```

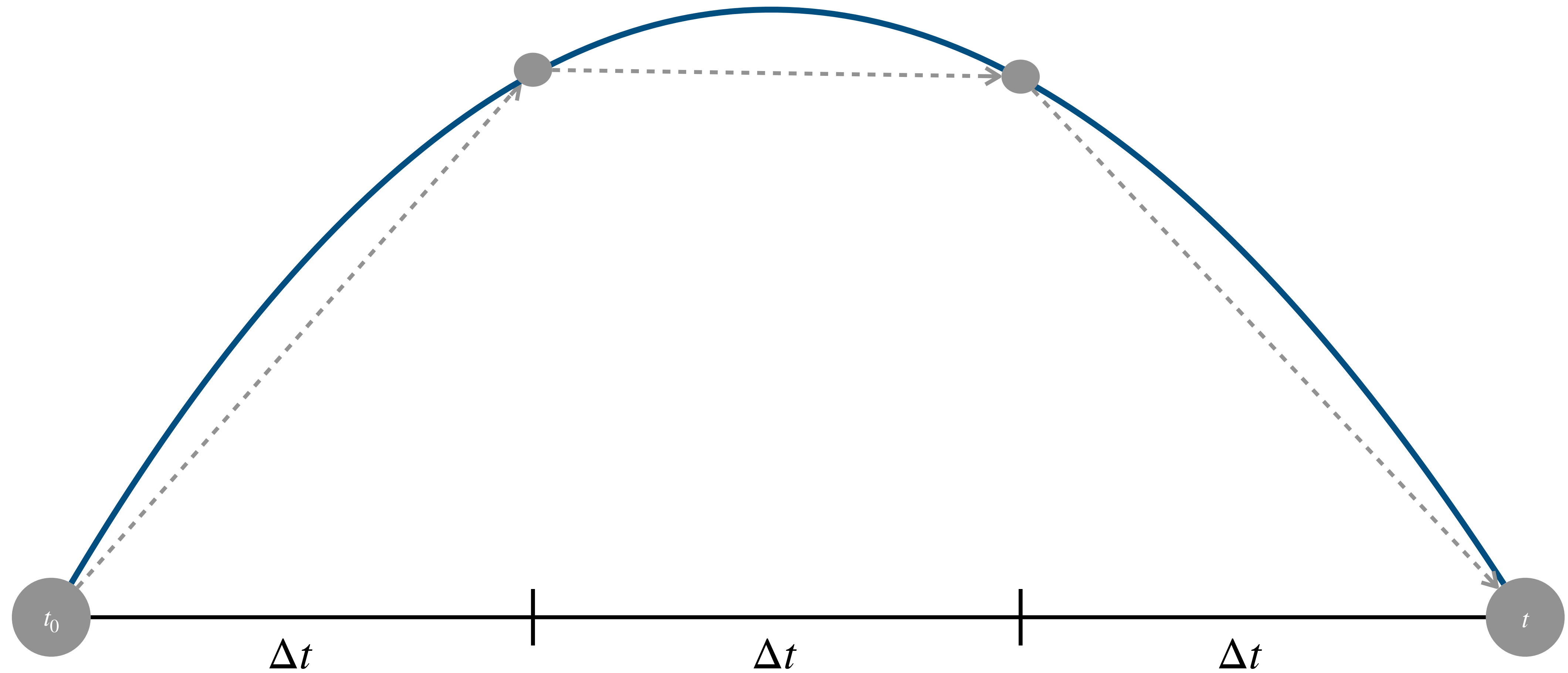


- ▶ Assumimos que a velocidade e a aceleração são constantes entre os quadros;
- ▶ Os movimentos são divididos em uma sequência de retas;
- ▶ Quanto menor o Δt , melhor a aproximação do **movimento real**.

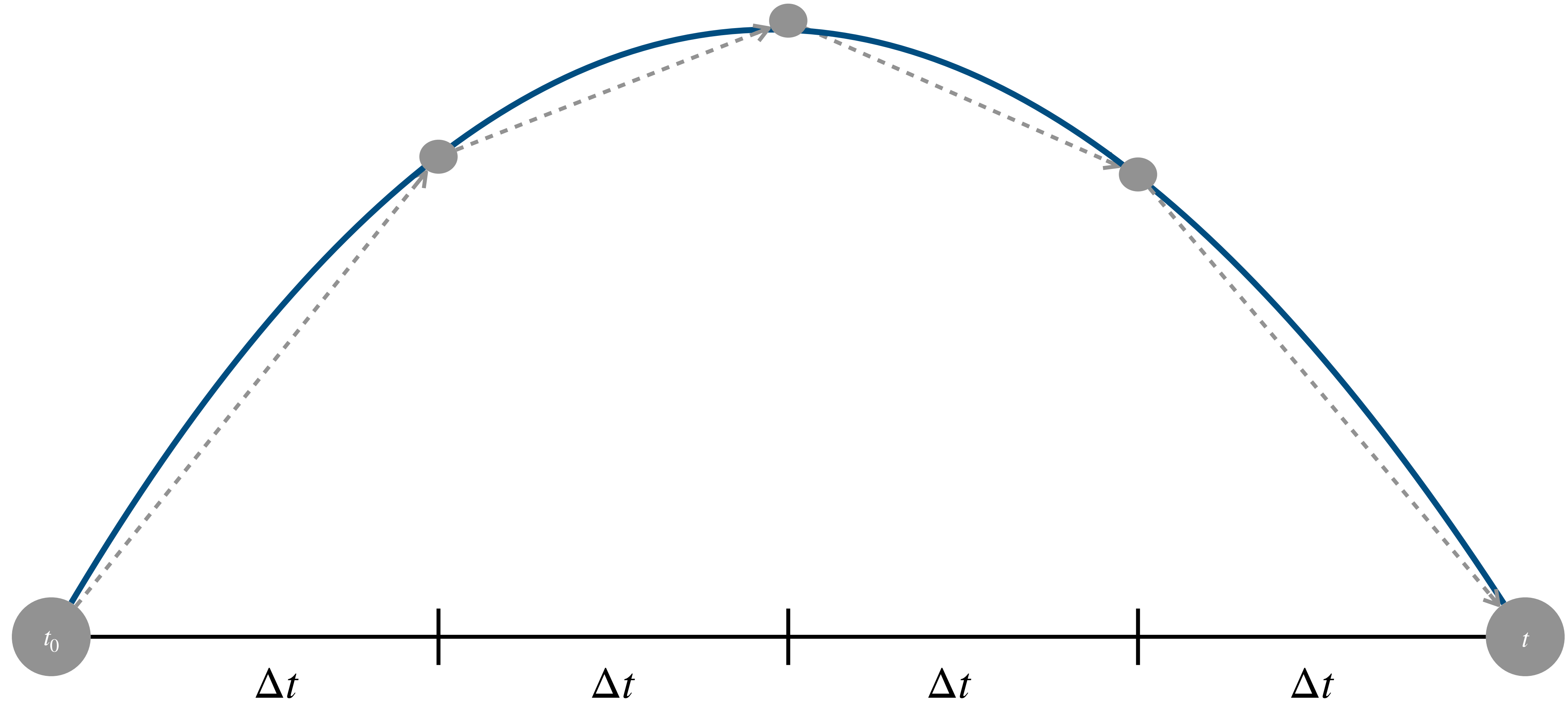
Impacto do tamanho do *delta time*



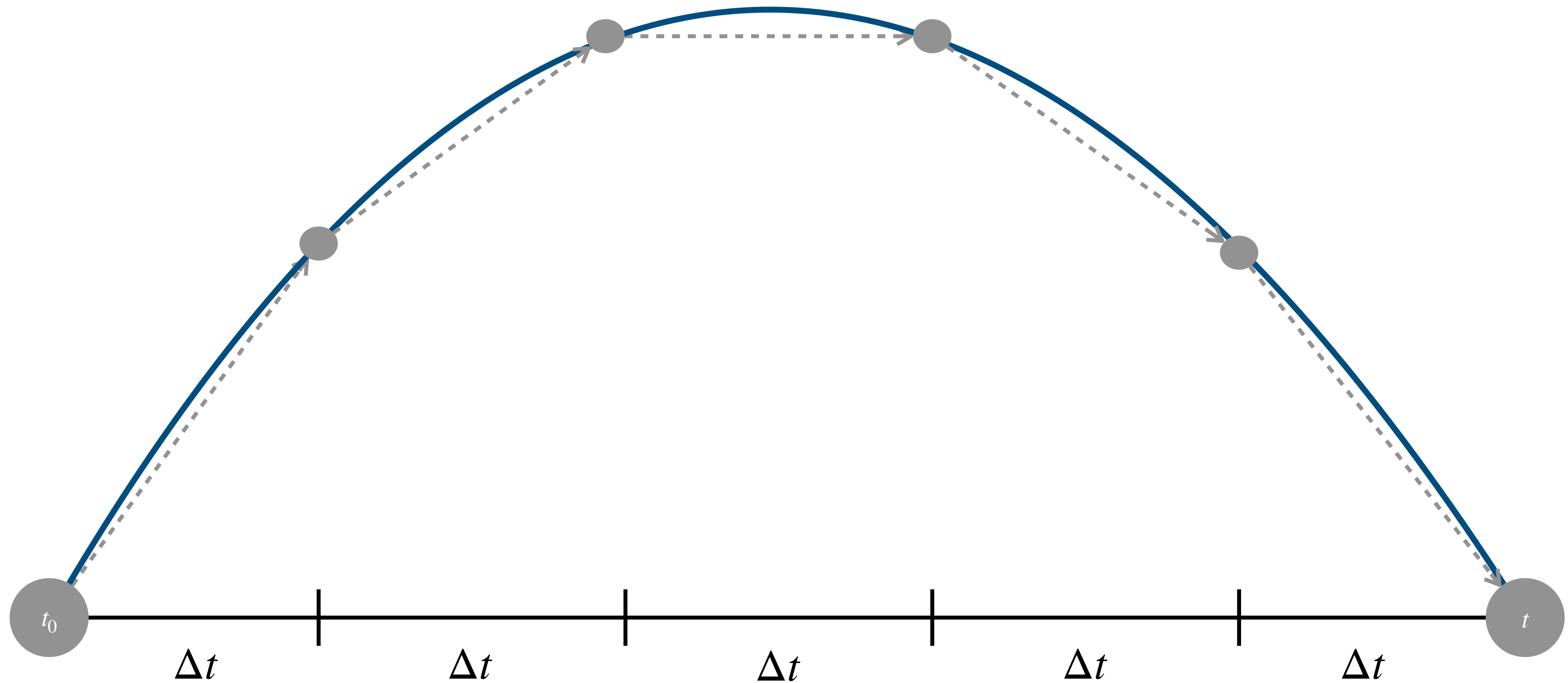
Impacto do tamanho do *delta time*



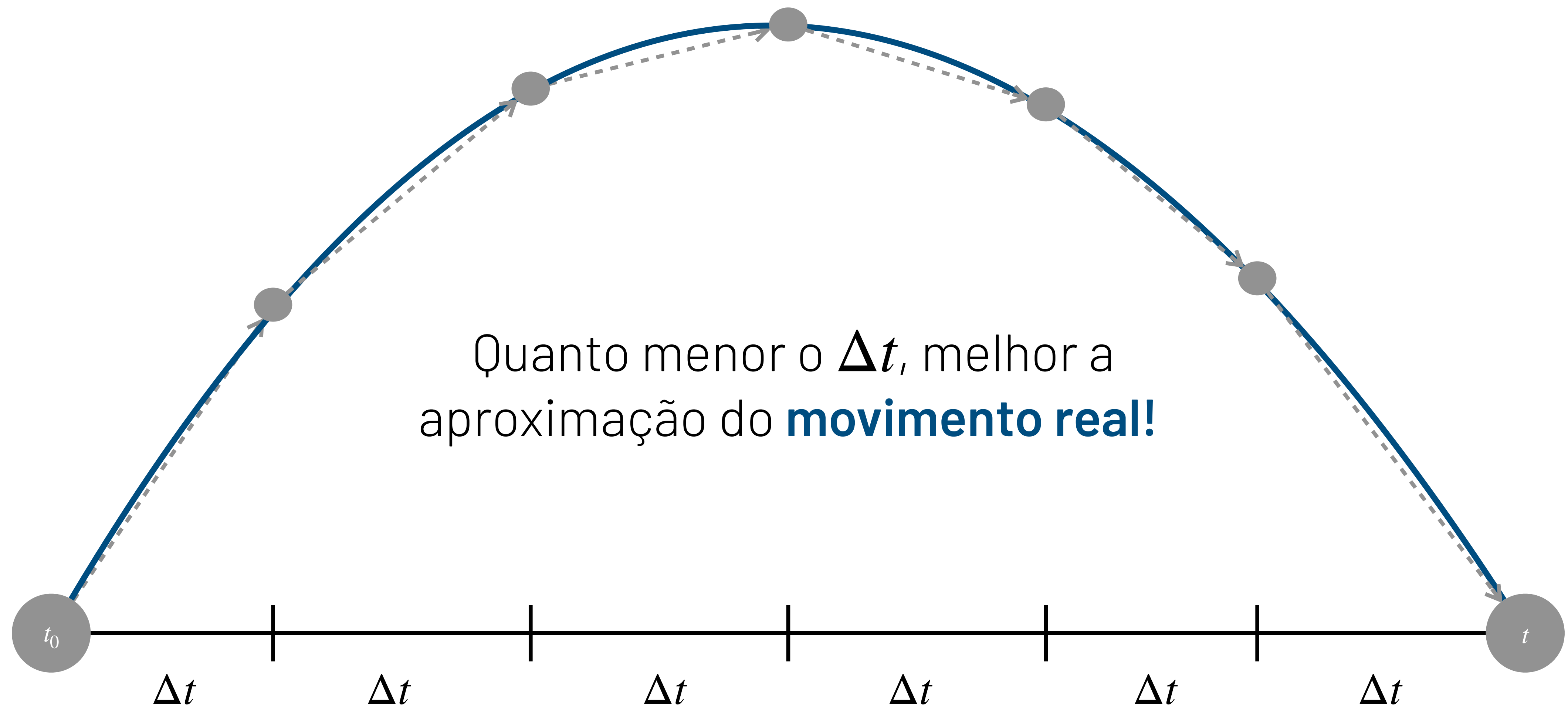
Impacto do tamanho do *delta time*



Impacto do tamanho do *delta time*



Impacto do tamanho do *delta time*



Método de Euler Explícito

Assumindo aceleração constante:

Solução exata

$$s = s_0 + v_0 t + \frac{1}{2} a t^2$$

$$s = 0 + 0t + \frac{1}{2} a t^2$$

$$s = \frac{1}{2} * 10 * 10^2$$

$$s = \frac{1}{2} * 10 * 100$$

$$s = 500m$$

Solução numérica

```
float t = 0, dt = 1;
float f = 10.f, m = 1.f;
float vel = 0.f, pos = 0.f;

while (t <= 10.0) {
    pos = pos + vel * dt;
    vel = vel + (f/m) * dt;
    t += dt;
}
```

Se a aceleração não for constante, o erro do método de Euler Explícito é ainda maior!

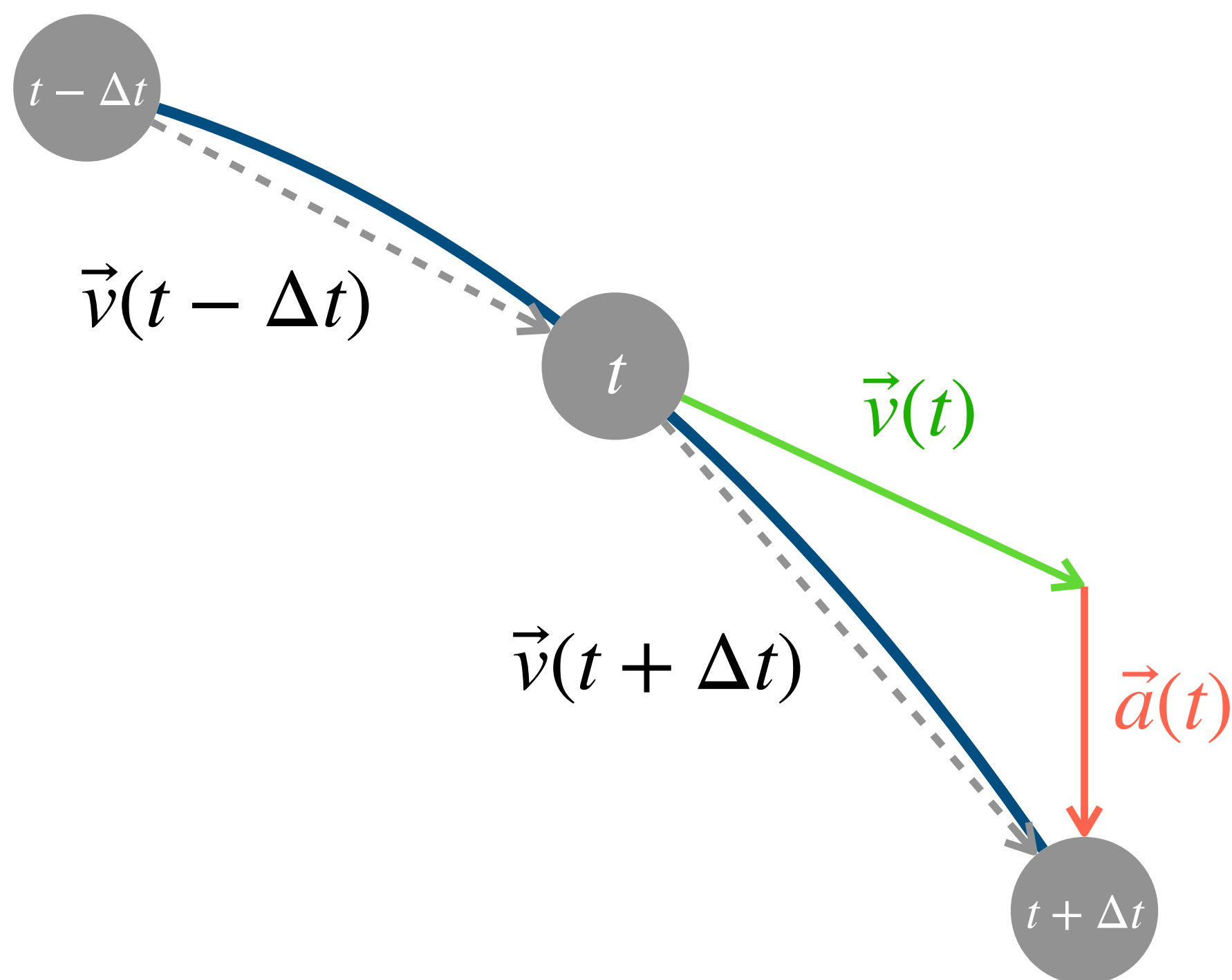
t	pos	vel
1	0	10
2	10	20
3	30	30
4	60	40
5	100	50
6	150	60
7	210	70
8	280	80
9	360	90
10	450	100

$s = 450m$ (erro de 50m!)

Método de Euler Semi-implícito

$$\vec{v}(t + \Delta t) = \vec{v}(t) + \vec{a}(t)\Delta t$$

$$\vec{x}(t + \Delta t) = \vec{x}(t) + \vec{v}(t + \Delta t)\Delta t$$



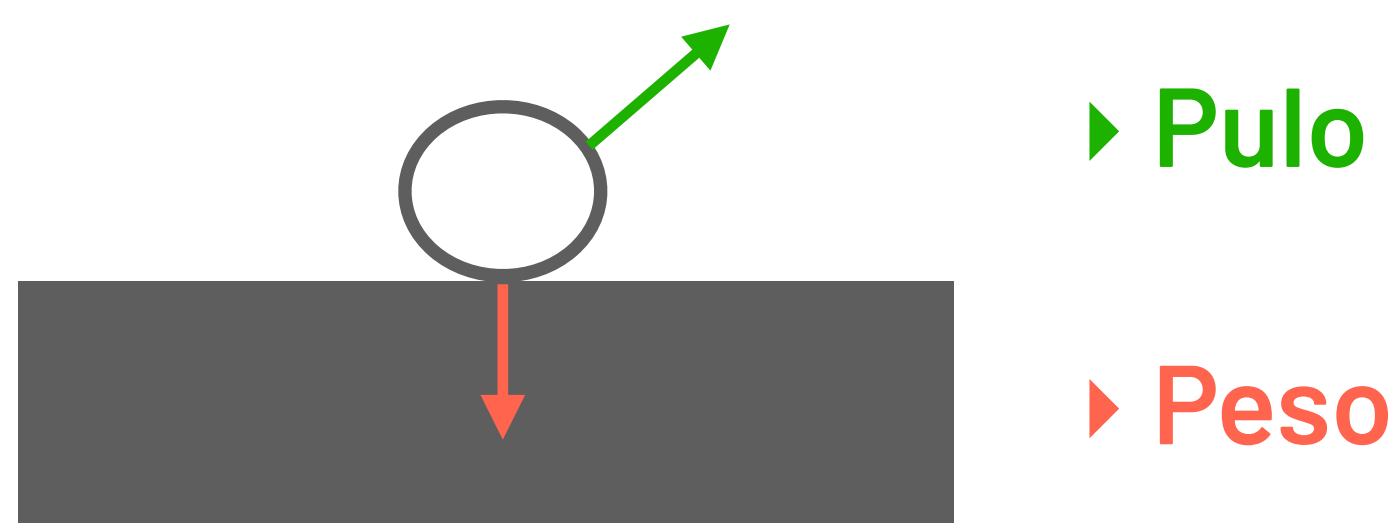
```
void Update(float dt) {  
    // Semi-Euler integration  
    velocity += acceleration * dt;  
    position += velocity * dt;  
}
```

Solução:

Atualizar a velocidade primeiro!

Aceleração: Acúmulo de Forças

Múltiplas forças podem atuar em um objeto ao mesmo tempo, por exemplo:

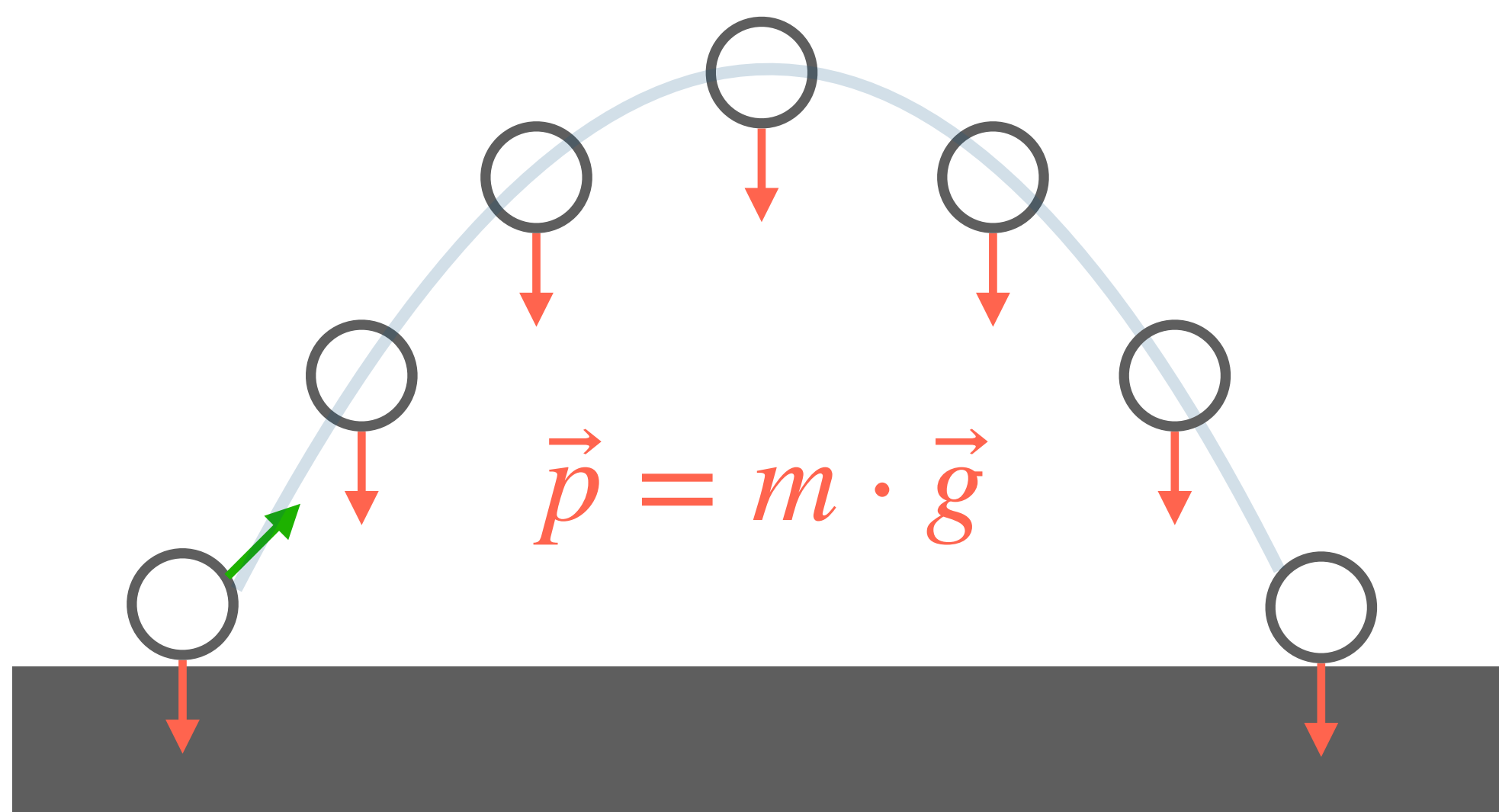


Para modelar múltiplas forças, calculamos a aceleração resultante **somando todas elas**.

```
void ApplyForce(Vector2 force) {  
    acceleration += force/mass;  
}  
  
void Update(float dt) {  
    velocity += acceleration * dt;  
    position += velocity * dt;  
  
    acceleration = Vector2::Zero  
}
```


Peso

É muito comum implementar uma força peso em jogos, que é causada pela aceleração da gravidade.



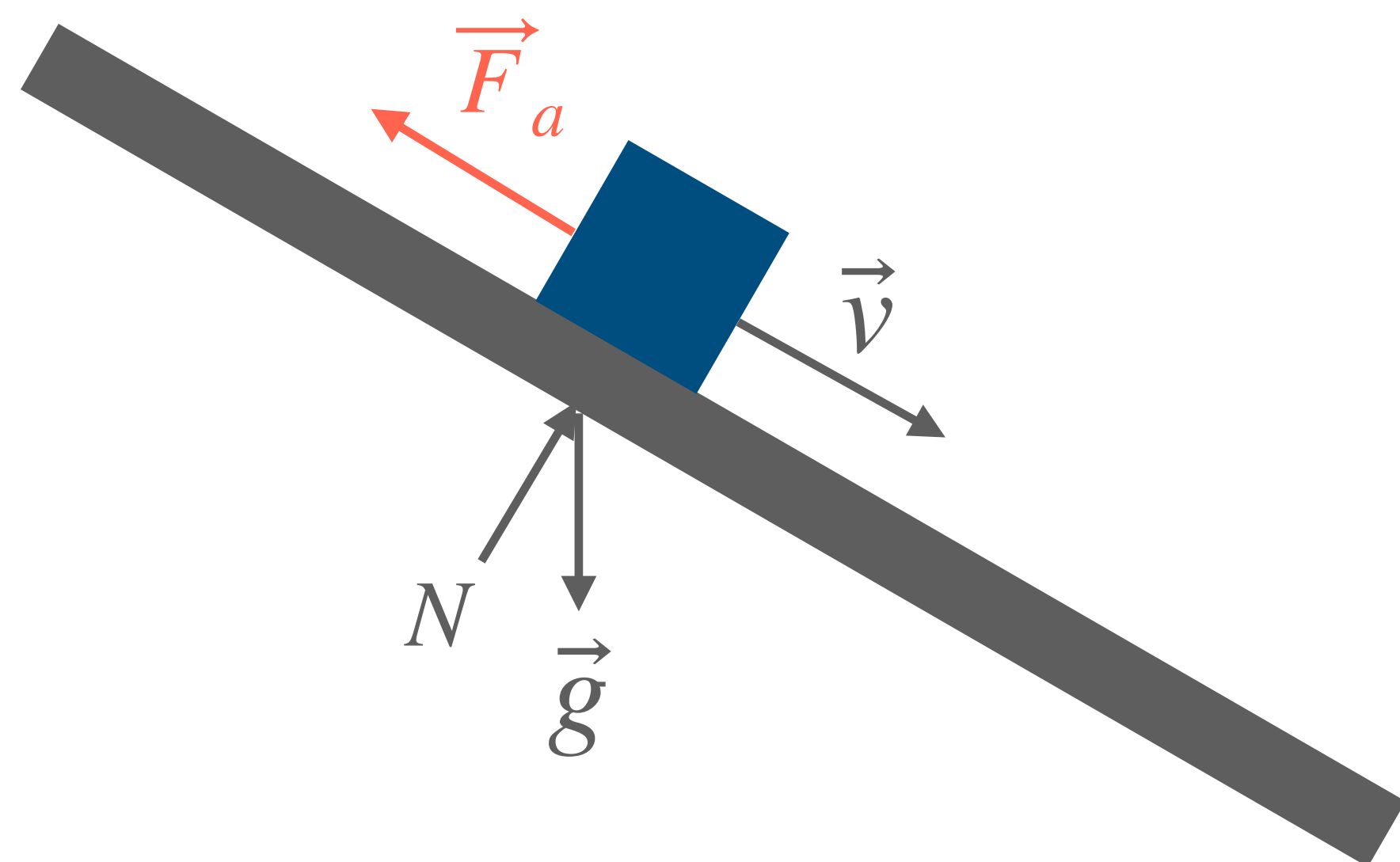
```
auto g = Vector2(0.f, 9.8f);
```

```
void ApplyForce(Vector2 force) {  
    acceleration += force/mass;  
}
```

```
void Update(float dt) {  
    ApplyForce(mass * g);  
  
    velocity += acceleration * dt;  
    position += velocity * dt;  
  
    acceleration = Vector2::Zero;  
}
```

Atrito

Também é muito comum implementar uma força de atrito, para parar um objeto quando outras forças não estão mais atuando.



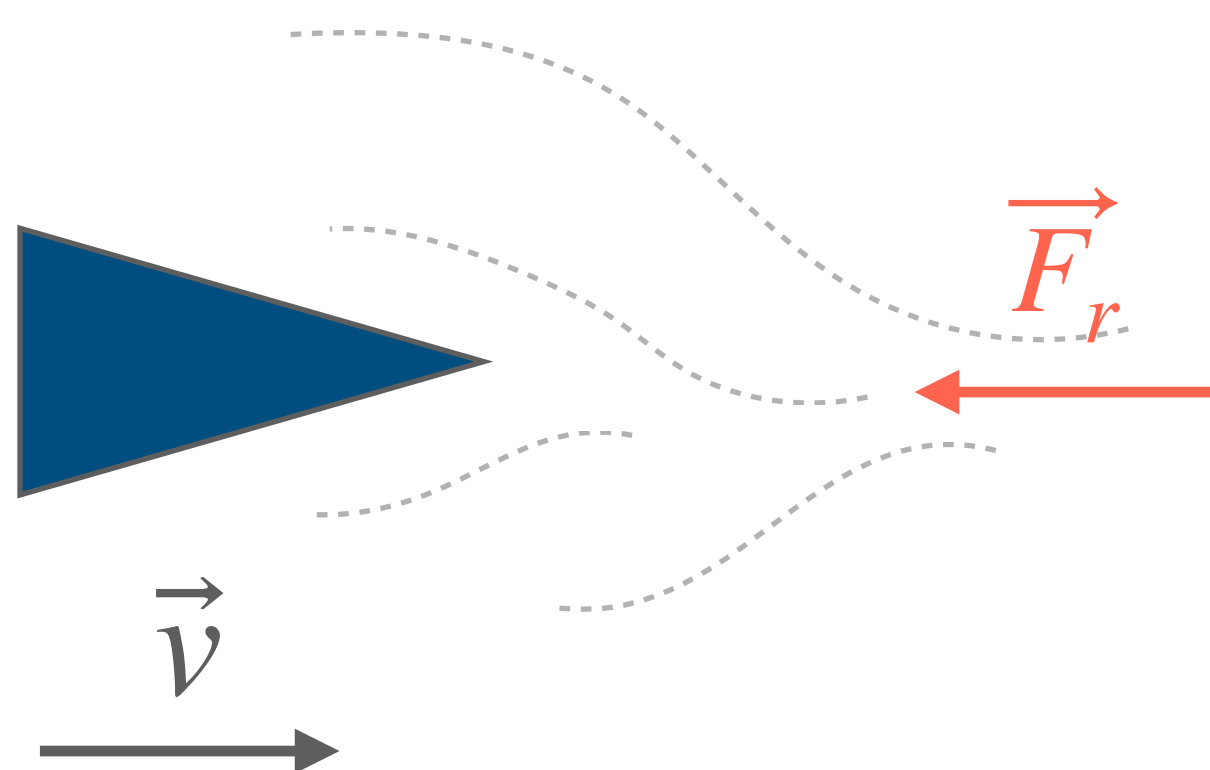
```
float u = 0.01;  
float N = 1.0;  
float frictionMag = u * N;  
  
Vector2 friction = (-1) * vel;  
friction.Normalize();  
friction *= frictionMag;
```

$$\vec{F}_a = -1 \cdot \mu * N * \hat{v}$$

- ▶ μ : Coeficiente de atrito
- ▶ N : força normal
- ▶ \hat{v} : direção do vetor velocidade

Resistência do meio

A mesma ideia se aplica para parar um objeto que não está em contato com uma superfície, mas sobre resistência do meio, como do ar ou de um fluido.



```
float rho = 1.0;
float vLen = vel.Length();
float dragLen = rho * vLen * vLen;

Vector2 drag = (-1) * vel;
drag.Normalize();
drag *= dragLen;
```

$$\vec{F}_r = -\frac{1}{2}\rho ||v||^2 A C_d \hat{v}$$

- ▶ ρ : densidade do meio
- ▶ $||v||^2$: comprimento do vetor velocidade
- ▶ A : área frontal do objeto
- ▶ C_d : coeficiente de resistência
- ▶ \hat{v} : direção do vetor velocidade

Próximas aulas

A5: Física - Detecção de Colisão

Geometrias de colisão e estruturas de dados para simulação física.

L5: Asteroids - Parte 1

Implementar um componente RigidBody para a movimentação de objetos rígidos.