

UNIVERSIDADE FEDERAL DO RIO DE JANEIRO
INSTITUTO DE COMPUTAÇÃO
CURSO DE BACHARELADO EM CIÊNCIA DA COMPUTAÇÃO

DIEGO VASCONCELOS SCHARDOSIM DE MATOS

Simulação Física Simplificada em Web

RIO DE JANEIRO
2025

DIEGO VASCONCELOS SCHARDOSIM DE MATOS

Simulação Física Simplificada em Web

Trabalho de conclusão de curso de graduação
apresentado ao Instituto de Computação da
Universidade Federal do Rio de Janeiro como
parte dos requisitos para obtenção do grau de
Bacharel em Ciência da Computação.

Orientador: Prof. Cláudio Esperança

RIO DE JANEIRO

2025

CIP - Catalogação na Publicação

R484t Ribeiro, Tatiana de Sousa
 Titulo / Tatiana de Sousa Ribeiro. -- Rio de
 Janeiro, 2018.
 44 f.

 Orientador: Maria da Silva.
 Trabalho de conclusão de curso (graduação) -
Universidade Federal do Rio de Janeiro, Instituto
de Matemática, Bacharel em Ciência da Computação,
2018.

 1. Assunto 1. 2. Assunto 2. I. Silva, Maria da,
orient. II. Titulo.

DIEGO VASCONCELOS SCHARDOSIM DE MATOS

Simulação Física Simplificada em Web

Trabalho de conclusão de curso de graduação
apresentado ao Instituto de Computação da
Universidade Federal do Rio de Janeiro como
parte dos requisitos para obtenção do grau de
Bacharel em Ciência da Computação.

Aprovado em ____ de _____ de _____

BANCA EXAMINADORA:

Cláudio Esperança
Titulação (Instituição)

Nome do Professor1
Titulação (Instituição)

Nome do Professor2
Titulação (Instituição)

"The display is the computer."

Jen-Hsun Huang

RESUMO

Neste trabalho é descrito elementos básicos para um esquema de modelagem baseado em física de objetos rígidos e deformáveis bem adequado para aplicações interativas que é simples, rápida e bastante estável. Estes corpos são representados por um grupo de partículas que devem satisfazer um conjunto de restrições lineares por um método de relaxamento e a simulação de seu movimento é usado um esquema de integração Verlet. A detecção das colisões são tratadas em duas fases: de *Broad Phase* responsável por reduzir o número de candidatos à colisão com estruturas de divisão espacial e uso de testes rápidos e baratos; de *Narrow Phase* responsável por usar algoritmos mais sofisticados para detectar colisão como o Teorema do Eixo Separador (Separating Axis Theorem - SAT) e algoritmo de Gilbert-Johnson-Keerthi (GJK). Para a resposta da colisão é usado as técnicas descritas por Jakobsen pela projeção das posições das partículas envolvidas através Vetor de Translação Mínimo (minimum translation vector - MTV). Diferente das abordagens tradicionais, a simulação física é obtida sem que se compute explicitamente matrizes de orientação, torques ou tensores de inércia.

Palavras-chave: Computação gráfica; Simulação Física; Detecção de Colisão; Resposta a Colisão; Corpos rígidos e deformáveis; web.

ABSTRACT

Abstract in english. The text should be typed in a single paragraph with **single spacing** and contain between 150 and 500 words. Use the third person singular, the verbs in the active voice and avoid the use of symbols and contractions that are not of current use. The keywords must appear right below the abstract, preceded by the expression **Keywords:**, separated by a semicolon (;) and ending with a period. They must be written with the initials in lowercase, with the exception of proper nouns and scientific names.

Keywords: artificial intelligence; cryptography; data mining; Sociedade Brasileira de Computação; neural network.

SUMÁRIO

1	INTRODUÇÃO	8
2	ANIMAÇÃO BASEADO EM FÍSICA	10
2.1	INTEGRADOR VERLET	10
2.2	RESTRIÇÃO LINEAR	10
2.3	RESTRIÇÃO ANGULAR	10
2.4	RESTRIÇÃO DE REVOLUÇÃO	10
2.5	RESOLVENDO RESTRIÇÕES CONCORRENTES POR RELAXAMENTO	10
3	MODELANDO CORPOS	11
3.1	CORPOS RÍGIDOS	11
3.2	CORPOS DEFORMÁVEIS	11
3.3	CORPOS ARTICULADOS	11
3.4	TECIDOS	11
4	DETECÇÃO DE COLISÕES	12
4.1	POLÍGONOS CONVEXOS	12
4.1.1	Teorema do Eixo Separador (SAT)	12
4.1.2	Algoritmo Gilbert–Johnson–Keerthi (GJK)	12
4.2	POLÍGONOS CÔNCAVOS	12
4.3	TRATANDO CASOS DEGENERADOS	12
5	O FECHO CONVEXO	13
5.1	CAIXA DELIMITADORA ALINHADA AO EIXO COORDENADO (AABB)	13
5.2	QUICKHULL	13
6	RESPOSTA A COLISÃO	14
6.1	EPA	14
6.2	PROJEÇÃO DA POSIÇÃO PELO MÉTODO JAKOBSEN	14
7	OTIMIZAÇÕES	15
7.1	BROAD PHASE E NARROW PHASE	15
7.2	DIVISÃO ESPACIAL EM GRADE UNIFORME	15
7.2.1	Uso na Broad Phase	15
7.3	SEPARANDO SIMULAÇÃO DA THREAD PRINCIPAL	15

8	CONCLUSÕES	16
	REFERÊNCIAS	17

1 INTRODUÇÃO

A renderização em tempo real refere-se à criação rápida de imagens no computador. É a área mais interativa da computação gráfica. Uma imagem aparece na tela, o usuário interage ou reage, e esse feedback afeta o que será gerado em seguida.

Esse ciclo de reação e renderização acontece em uma velocidade suficientemente alta para que o usuário não veja imagens individuais, mas sim se sinta imerso em um processo dinâmico. A taxa na qual as imagens são exibidas é medida em quadros por segundo (FPS) ou Hertz (Hz). Com um quadro por segundo, há pouca sensação de interatividade; o usuário percebe claramente a chegada de cada nova imagem. A partir de cerca de 6 FPS, a sensação de interatividade começa a aumentar.

Uma taxa de quadros mais alta é importante para minimizar o tempo de resposta. Um atraso temporal de apenas 15 milissegundos pode prejudicar e interferir na interação [1849]. Como exemplo, os óculos de realidade virtual geralmente exigem 90 FPS para minimizar a latência.

Modelagem e animação baseada em física vêm sendo pesquisadas desde início desse século, encontrando aplicação em entretenimento, simulação, desenho assistido por computador (**CITAR MAIS EXEMPLOS**) e várias outras áreas.

Uma animação realista requer que os objetos em movimento obedeçam a leis físicas. Para tanto, vários aspectos precisam ser considerados como, por exemplo: no mundo real, dois objetos não podem ocupar o mesmo lugar no espaço ao mesmo tempo. Isto significa que objetos podem empurrar outros objetos dependendo de suas massas e velocidades; podem ser empilhados uns sobre os outros; não podem atravessar o chão, e assim por diante. Para incorporar um mecanismo que permita tratar estas situações uma tarefa importante para este mecanismo é detectar configurações onde haja interpenetração entre objetos, as quais são chamadas de "colisões".

Porém, sendo o processo de detecção de colisões geralmente muito custoso computacionalmente, a simulação de ambientes interativos dificilmente pode ser alcançada em tempo real. Isto se deve ao fato de que, a cada instante de tempo da simulação, diversas características físicas têm que ser computadas, tais como velocidades, forças, torques, momentos e outros.

O tratamento de colisões pode ser dividido em duas fases: na detecção de colisões, objetos que se interpenetram ou que estão em vias de o fazer são identificados, na resposta a colisões envolve a modificação dos diversos parâmetros físicos dos objetos envolvidos – tipicamente posição, orientação e velocidade – de tal forma que uma configuração fisicamente plausível seja obtida.

Há muitas abordagens para esse problema na literatura que envolve uso de métodos precisos que requerem computar diversas equações que regem as leis físicas, particular-

mente as da dinâmica como método do impulso, método da penalização

Em 1999-2001, Thomas Jakobsen [24] propôs um esquema simplificado de simulação baseada em física, conseguindo simular ambientes com objetos deformáveis e rígidos sem a necessidade de calcular explicitamente matrizes de orientação, torques ou tensores de inércia. Este esquema é baseado principalmente na implementação de restrições lineares e a combinação de diversas técnicas que se complementam:

- A dinâmica das partículas é simulada usando o integrador de Verlet [41].
- Esquema de resposta a colisão que consiste em projetar vértices que penetram uma determinada superfície para fora desta
- As restrições lineares são mantidas constantes usando um processo de relaxamento.
- É usada uma raiz quadrada aproximada em vez de uma exata para os cálculos de distância.
- Objetos (rígidos e deformáveis) são representados por sistemas de partículas com restrições lineares.

Entretanto, vários detalhes importantes foram suprimidos. Em particular, a ligação entre o mecanismo de detecção de colisão e os algoritmos de resposta a colisões é descrita apenas superficialmente, nenhuma estratégia é sugerida para tratar objetos que requeiram um número maior de restrições lineares e não é apresentado estruturas de otimizações para lidar com muitos objetos. Isto é relevante, já que o emprego de muitas restrições lineares pode comprometer o desempenho do sistema.

Neste trabalho estaremos focando em um protótipo de sistema baseado no Jakobsen apresentando soluções para detecção e resposta a colisão. Ele é adequado para situações de aplicações em tempo real e beneficia áreas que exigem alta imersão entre a simulação e o humano.

O restante deste trabalho é dividido nos seguintes capítulos: O Capítulo 2 apresenta as técnicas principais descritas por Jakobsen para animação baseada em física. No Capítulo 3 mostra as diversas representações de objetos aceitas pelos métodos anteriores. O Capítulo 4 aborda as principais metodologias para detecção de colisões e seus casos degenerados. O Capítulo 5 apresenta como calcular de forma simplificada as fronteiras dos objetos. No Capítulo 6 mostra como realizar a resposta a colisão por projeção das posições. O Capítulo 7 apresenta as otimizações usados neste trabalho. Finalmente, o Capítulo 8 aborda alguns comentários finais e sugestões para trabalhos futuros.

2 ANIMAÇÃO BASEADO EM FÍSICA

Na maioria dos casos, é preciso usar métodos sofisticados e exatos para simular a dinâmica. Porém, em aplicações de jogos interativos, a precisão não é realmente o mais importante, mas sim que o resultado final tenha uma aparência realista e que possa ser executado rapidamente.

Jakobsen [24] apresentou um conjunto de métodos e técnicas que, unidas, conseguem atingir em grande parte estes objetivos. Estes métodos são relativamente simples de implementar (comparados com outros esquemas) e têm um bom desempenho. O algoritmo é iterativo e permite aumentar a precisão do método sacrificando parte de sua rapidez: se uma pequena fonte de imprecisão é aceita, o código pode conseguir uma execução mais rápida. Esta margem de erro ainda pode ser ajustada de forma adaptativa em tempo de execução.

Em geral, o sucesso deste método vem da combinação de varias técnicas que se beneficiam umas das outras, principalmente o uso do integrador Verlet, o tratamento de colisões usando projeção, e a resolução de restrições de distância usando relaxamento. A seguir serão descritas as componentes mais importantes da abordagem proposta por Jakobsen.

2.1 INTEGRADOR VERLET

2.2 RESTRIÇÃO LINEAR

2.3 RESTRIÇÃO ANGULAR

2.4 RESTRIÇÃO DE REVOLUÇÃO

2.5 RESOLVENDO RESTRIÇÕES CONCORRENTES POR RELAXAMENTO

3 MODELANDO CORPOS

3.1 CORPOS RÍGIDOS

3.2 CORPOS DEFORMÁVEIS

3.3 CORPOS ARTICULADOS

3.4 TECIDOS

4 DETECÇÃO DE COLISÕES

4.1 POLÍGONOS CONVEXOS

4.1.1 Teorema do Eixo Separador (SAT)

4.1.2 Algoritmo Gilbert–Johnson–Keerthi (GJK)

4.2 POLÍGONOS CÔNCAVOS

4.3 TRATANDO CASOS DEGENERADOS

5 O FECHO CONVEXO

5.1 CAIXA DELIMITADORA ALINHADA AO EIXO COORDENADO (AABB)

5.2 QUICKHULL

6 RESPOSTA A COLISÃO

6.1 EPA

6.2 PROJEÇÃO DA POSIÇÃO PELO MÉTODO JAKOBSEN

7 OTIMIZAÇÕES

7.1 BROAD PHASE E NARROW PHASE

7.2 DIVISÃO ESPACIAL EM GRADE UNIFORME

7.2.1 Uso na Broad Phase

7.3 SEPARANDO SIMULAÇÃO DA THREAD PRINCIPAL

8 CONCLUSÕES

REFERÊNCIAS