

Intégration (1)

Dynamique

Détection de
paires

Calcul des
points de
contact

Détection de collision

Initialisation
des
contraintes

Calcul des
forces

Intégration (2)

Dynamique

t

$t + \Delta t$

Synchronisation

Générateurs
de forces

AABB

Points de
contact

Joints

Positions

Vélocités

Graphe de
collision

Masse

Tenseur
d'inertie

Volumes de
collision