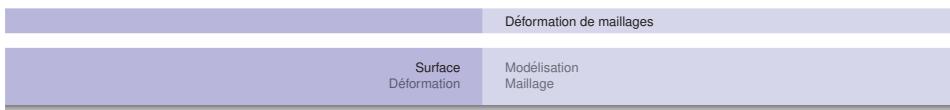


## Déformations interactives de maillages Application à l'animation de personnages

CPE Lyon  
damien.rohmer@imag.fr

Decembre 2009



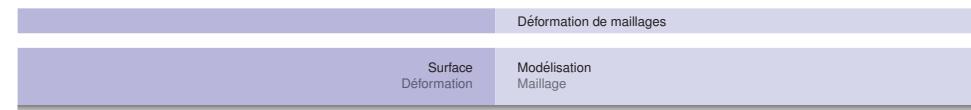
## Surfaces

### 1 Surface

- Modélisation
  - Choix de modélisation - Explicite/Implicit
  - Discréétisation - Triangulation
- Maillage
  - Enregistrement - Chargement : Cas du off
  - Structure de données

### 2 Déformation

- Transformation classiques
  - Objectif de la déformation - Physique / non physique
  - Transformations matricielles
- Skinning
  - Skinning rigide
  - Skinning lisse
  - Limitation et amélioration possibles



### 1 Surface

- Modélisation
  - Choix de modélisation - Explicite/Implicit
  - Discréétisation - Triangulation
- Maillage
  - Enregistrement - Chargement : Cas du off
  - Structure de données

### 2 Déformation

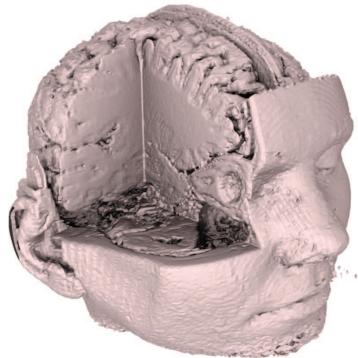
- Transformation classiques
  - Objectif de la déformation - Physique / non physique
  - Transformations matricielles
- Skinning
  - Skinning rigide
  - Skinning lisse
  - Limitation et amélioration possibles



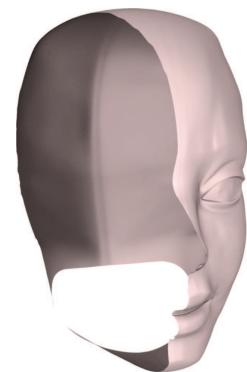
Surface Déformation Modélisation Maillage

## Modélisation d'un objet 3D

- Modélisation volumique



- Modélisation surfacique



Déformation de maillages Surface Déformation Modélisation Maillage

## Discrétisation

### Cas des surfaces implicites

On remplit l'espace de voxels à l'intérieur de l'objet.

- ⊕ Adapté aux objets volumiques : applications médicales
- ⊖ Cout mémoire énorme.
- ⊖ Visualisation longue et laide.
- ⊖ Information de voisinage à construire (pas de textures)



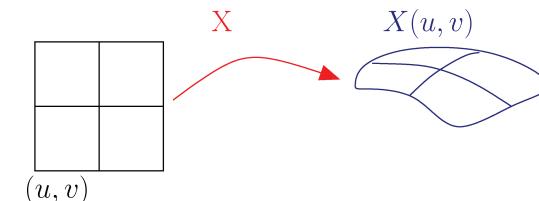
Déformation de maillages

Surface Déformation Modélisation Maillage

## Surfaces

### 2 Façons de définir une surface mathématiquement

- Explicitement = paramétriquement :  $X : (u, v) \mapsto X(u, v) = \text{On définit une transformation.}$
- ⊕ Presque Parfait quand on connaît cette transformation
- Implicitement :  $(x, y, z) \in \mathbb{R}^3$  tels que  $F(x, y, z) = a$ .
- ⊖ On maîtrise mal la surface sous-jacente



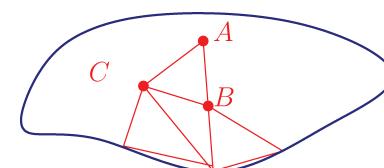
Déformation de maillages

Déformation de maillages Surface Déformation Modélisation Maillage

## Discrétisation

### Cas des surfaces explicites

- On ne définit que la surface d'intérêt  $X(u, v)$ .
- Ne connaissant pas  $X$  globalement, on l'estime localement : morceaux par morceaux.
- Cas le plus simple :
  - On prend  $X$  linéaire
  - On définit une surface  $C^0$  morceaux par morceaux.



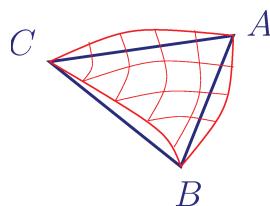
$$X_i(u, v) = u\vec{AB} + v\vec{AC} \quad 0 \leq u + v \leq 1$$

⇒ Interpolation

Déformation de maillages

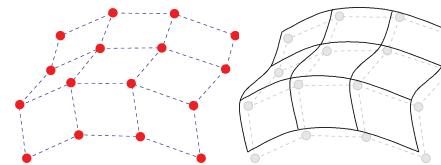
## Triangulation

- Pour définir un plan :  
3 points = triangle.
- Échantillonnage de la surface  
 $X(u_i, v_i)$ .
- Triangulation = approximation de  $X$   
au premier ordre.
  - ⊕ On peut construire n'importe quelle surface.
  - ⊕ Visualisation optimisée pour cartes graphiques.
  - ⊕ Pas d'utilisation mémoire pour le volume.
  - ⊕ Définition surfacique  
⇒ Interpolation ⇒ Texture
  - ⊖ Approximation ordre 1.

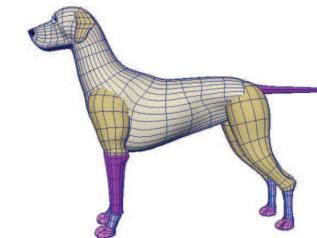


## Ordre supérieur

- Ordre supérieur = Meilleure approximation.
- Courbes plus lisses ( $G^2$  : courbure continue).
  - Surfaces Splines - NURBS - ...
  - Patch (4 x 4) ⇒ bi-cubique.



- ⊖ Contraintes trop importantes  
pour construire les patchs  
pour des surfaces  
quelconques.
- Plutôt utilisé en CAO



### 1 Surface

- Modélisation
  - Choix de modélisation - Explicite/Implicite
  - Discréétisation - Triangulation

### ■ Maillage

- Enregistrement - Chargement : Cas du off
- Structure de données

### 2 Déformation

- Transformation classiques
  - Objectif de la déformation - Physique / non physique
  - Transformations matricielles
- Skinning
  - Skinning rigide
  - Skinning lisse
  - Limitation et amélioration possibles

## Maillage

Structure de données :

- Ex. Représenter un tétraèdre :

Idée 1 :

```
(0.0,0.0,0.0), (1.0,0.0,0.0), (0.0,0.0,1.0)
(0.0,0.0,0.0), (0.0,0.0,1.0), (0.0,1.0,0.0)
(0.0,0.0,0.0), (0.0,1.0,0.0), (1.0,0.0,0.0)
(0.0,1.0,0.0), (0.0,0.0,1.0), (1.0,0.0,0.0)
```

Il y a mieux :

coordonnées:

```
(0,0,0), (1,0,0), (0,1,0), (0,0,1)
```

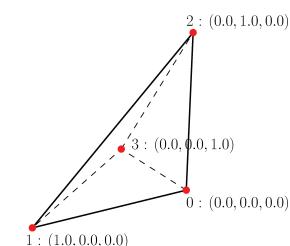
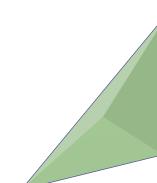
Connectivité

```
(0,1,3)
```

```
(0,3,2)
```

```
(0,2,1)
```

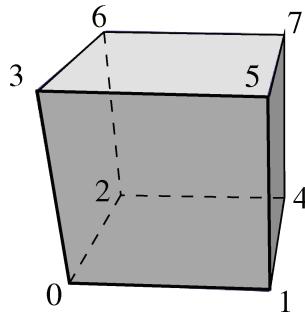
```
(1,2,3)
```



## Format off

Exemple de format d'échange. Format off.

```
OFF
8 6 12
0 0 0
1 0 0
0 1 0
0 0 1
1 1 0
1 0 1
0 1 1
1 1 1
4 0 1 4 2
4 1 5 7 4
4 3 6 7 5
4 2 6 3 0
4 2 4 7 6
4 0 3 5 1
```



## Structure de données

- Vecteurs contigus dans la mémoire : Affichage rapide en OpenGL.

```
//(x0,y0,z0,x1,y1,z1,...)
std::vector <double> vertex

//(i00,i01,i02,i10,i11,i12,...)
std::vector <int> connectivity

std::vector <double> normal, color, texture ...
```

- Accès à la coordonnée y du sommet k.

```
vertex[3*k+1]
```

- Accès à la coordonnée y du sommet s(1,2 ou 3) du triangle t.

```
vertex[3*connectivity[3*t+s]+1]
```

## Lecture fichier

```
while(k_vertex<N_vertex)
{
    fscanf(fid,"%f %f %f",X,X+1,X+2);
    add_vertex(X[0],X[1],X[2]);
    k_vertex++;
}
for(k_poly=0;k_poly<N_poly;k_poly++)
{
    fscanf(fid,"%d",&size_poly);
    std::vector v_poly;
    for(k=0;k<size_poly;k++)
    {
        fscanf(fid,"%d",&temp);
        v_poly.push_back(temp);
    }
    add_polygon(v_poly);
}
```

## Structure de données : Voisinage

- **1-Voisinage** = Sommets voisins d'un sommet donné

```
std::vector <std::vector <int>> one_ring

// exemple pour le cube:
one_ring[0] = [1,2,3]
one_ring[1] = [5,4,0]
...
```

- Triangles voisins d'un autre
- Triangles voisins d'un point (calcul des normales !)

! Attention aux structures de données.

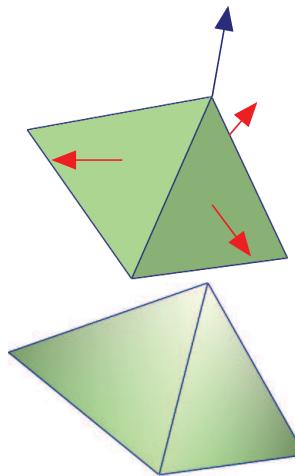
Compromis entre : temps accès / temps recherche / espace mémoire / facilité ...

## Normale d'un maillage

- Aspect lisse  
⇒ 1 normale par sommet.
- Moyenne de normales (faux mais répandue)

$$\mathbf{n}_k = \frac{\sum_{i \in \mathcal{V}(k)} \mathbf{n}_i}{\left\| \sum_{i \in \mathcal{V}(k)} \mathbf{n}_i \right\|}$$

$k$  : indice sommet  
 $i$  : indice face  
 $\mathcal{V}(k)$  : faces voisines du sommet  $k$



## Affichage en OpenGL

### Version Rapide

```
glEnableClientState(GL_VERTEX_ARRAY);
glVertexPointer(3, GL_DOUBLE, 0, &vertex[0]);

glEnableClientState(GL_NORMAL_ARRAY);
glNormalPointer(GL_DOUBLE, 0, &normal[0]);

glDrawElements(GL_TRIANGLES, 3*N_tri,
               GL_UNSIGNED_INT, &connectivity[0]);

glDisableClientState(GL_VERTEX_ARRAY);
glDisableClientState(GL_NORMAL_ARRAY);
```

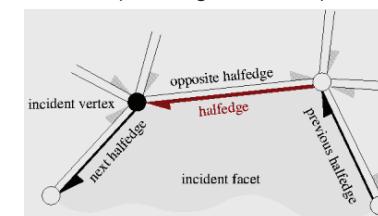
## Affichage en OpenGL

### Version lente

```
glBegin(GL_TRIANGLES);
for(k_tri=0;k_tri<N_tri;k_tri++)
  for(k_vertex=0;k_vertex<3;k_vertex++)
  {
    for(k_dim=0;k_dim<3;k_dim++)
    {
      x[k_dim] = vertex[3*connectivity
                         [3*k_tri+k_vertex]+k_dim];
      n[k_dim] = normal[3*connectivity
                         [3*k_tri+k_vertex]+k_dim];
    }
    glNormal3d(n[0],n[1],n[2]);
    glVertex3d(x[0],x[1],x[2]);
  }
glEnd();
```

## Structure de données

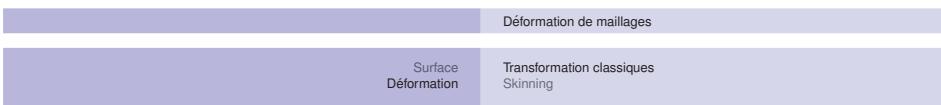
- Limitation : Vecteur contigus en mémoire
  - ⊖ Ajout/suppression en O(N)
- Limitation : Tableau d'index
  - ⊖ Information de voisinage indirecte
- Autres représentation (géométrie)
  - ⇒ Structure en demi-arête (half-edge structure)



⊖ Non contigus, codage fastidieux (il existe des librairies)

## Structure de données : Résumé

- Choisir avec soin la structure qui convient le mieux pour l'application.
- Tableaux d'indices (contigus) :
  - ⊕ Simple et général
  - ⊕ Si contigus : Accès/Affichage rapide
  - ⊖ Voisinage non direct (choix de structures)
  - ⊖ Ajout/Suppression lent (MAJ voisinage)
- Halfedge Structure (ou autre)
  - ⊕ Ajout/Suppression rapide
  - ⊕ Information de voisinage directement encodée
  - ⊖ Technique
  - ⊖ Accès et affichage moins rapide
  - ⊖ Limité aux variétées



### 1 Surface

- Modélisation
  - Choix de modélisation - Explicite/Implicite
  - Discréétisation - Triangulation
- Maillage
  - Enregistrement - Chargement : Cas du off
  - Structure de données

### 2 Déformation

- Transformation classiques
  - Objectif de la déformation - Physique / non physique
  - Transformations matricielles
- Skinning
  - Skinning rigide
  - Skinning lisse
  - Limitation et amélioration possibles

## Déformation

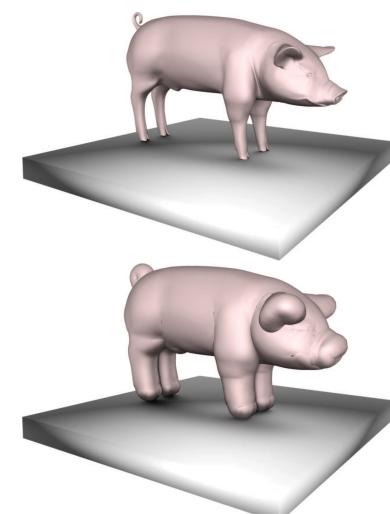


### But

- On cherche à modifier les coordonnées
- Pas la connectivité  
⇒ Changement de Topologie
- Complexe

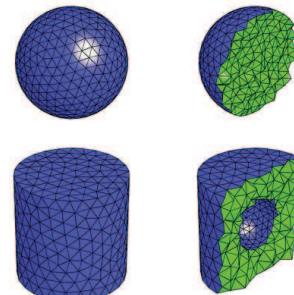
```

OFF
49 95 75
-0.175114 -0.847799 -0.046492
-0.199566 0.738046 0.044795
-0.010148 0.154849 0.868949
-0.015538 0.155971 0.187498
-0.070148 0.767894 -0.116197
-0.053836 -0.762815 0.109714
-0.162416 0.785481 0.886114
-0.112962 0.024179 0.155462
-0.249929 0.031457 0.031966
-0.259289 0.289557 0.035428
0.296891 -0.787385 0.143375
-0.130348 0.154849 0.868949
-0.010148 0.024179 -0.867283
-0.112962 -0.889127 0.092391
-0.185828 0.377372 -0.111155
3 29 13
3 34 11 13
3 12 30 0
3 30 13 17
3 33 13 17
3 29 38 17
3 32 0 13
3 14 0 37
3 24 1 37
3 14 32 1
3 24 2 22
3 3 12 25
3 4 24 1
3 21 15 26
3 35 34 13
3 19 32 13
3 19 13 27
  
```



## Déformations : Méthodes physiques ?

- On exprime les équations de la physique sur des éléments volumiques (il faut les construire)= équations différentielles sur des tétraèdres linéaires.
- On applique les conditions initiales (forces, paramètres) sur le maillage volumique
- On résout les équations par méthode numérique = Inversion de larges matrices creuses.
- On attend ...
- On réitere sur les paramètres

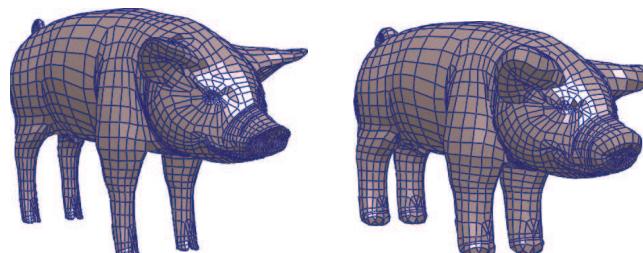


## Déformation d'un maillage

- Animation - Déformation de surface = trouver  $f$  tel que

$$(x'_0, x'_1, x'_2, \dots, x'_n) = f(x_0, x_1, x_2, \dots, x_n)$$

On affiche le maillage formé par  $(x'_0, \dots, x'_n)$  avec l'ancienne connectivité.



- Comment choisir  $f$  ?

## Déformations : Méthode non physique

- ⊕ On déplace comme on souhaite ce que l'on souhaite.
- ⊕ Orienté Résultat.
- ⊕ On ne traite que ce qui est visualisé.
- ⊖ On introduit des procédés non réalistes physiquement.  
⇒ Contraintes



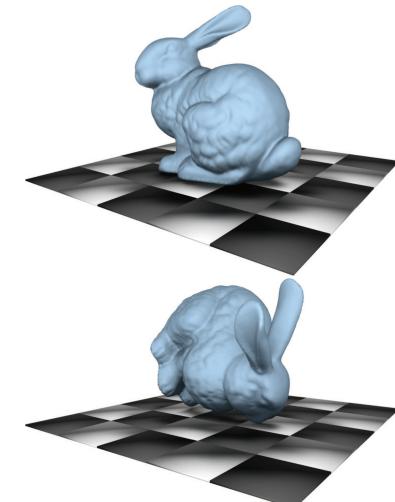
## Fonction de Déformations

- On maîtrise assez peu de transformations  $f$

$$f : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \mapsto \mathbf{x}' \in \mathbb{R}^3$$

- On prend  $f$  linéaire :  $f = M$ .
- Isométries
  - Translation
  - Symétries
  - Rotations
- $\mathbf{x}' = M\mathbf{x}$  et  $|\det(M)| = 1$
- Les homothéties

$$\mathbf{x}' = \text{diag}(s_1, s_2, s_3)\mathbf{x}$$



## Rotation

### Important !

Rotation autour d'un axe  $n$  par un angle  $\phi$  !

$$R(\mathbf{n}, \phi) = \begin{pmatrix} \cos(\phi) + n_x^2(1 - \cos(\phi)) & n_x n_y(1 - \cos(\phi)) - n_z \sin(\phi) & n_y \sin(\phi) + n_x n_z(1 - \cos(\phi)) \\ n_z \sin(\phi) + n_x n_y(1 - \cos(\phi)) & \cos(\phi) + n_y^2(1 - \cos(\phi)) & -n_x \sin(\phi) + n_y n_z(1 - \cos(\phi)) \\ -n_x \sin(\phi) + n_y n_z(1 - \cos(\phi)) & n_x \sin(\phi) + n_y n_z(1 - \cos(\phi)) & \cos(\phi) + n_z^2(1 - \cos(\phi)) \end{pmatrix}$$

#### ■ Rotation Globale

$$\forall i, \mathbf{x}'_i = R \mathbf{x}_i$$

- Revient au même qu'une expression par quaternion.  
(interpolations)

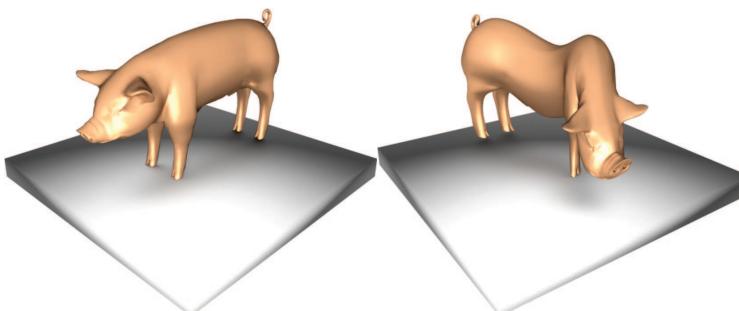
## Transformations rigides

Utilisation supplémentaire :

- On peut faire varier les paramètres de la transformation dans l'espace !

$$f : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \mapsto \mathbf{x}' = M(\mathbf{x}) \mathbf{x}$$

*Ex. Translation dépendant de la position :*



## Rotation

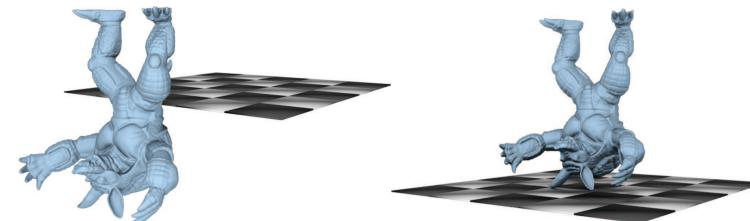
Ne pas oublier de centrer la rotation

$$\mathbf{x}' = R(\mathbf{x} - \mathbf{x}_0) + \mathbf{x}_0$$

Ou sous forme matricielle

$$\mathbf{x}' = T R T^{-1} \mathbf{x}$$

T est une simple translation, ou un changement de base locale !  
(Inversion de matrice  $3 \times 3$  ou projective est connu explicitement)



## Transformations rigides

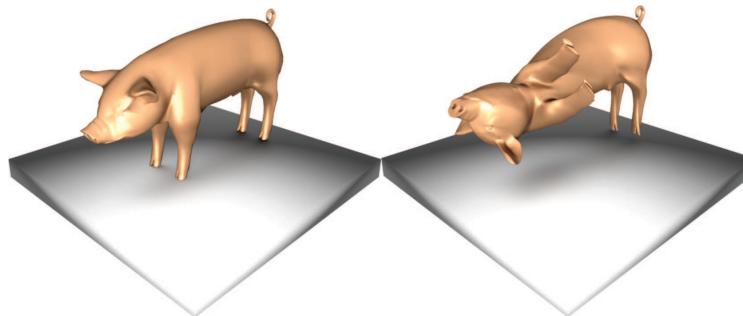
- Angle de rotation qui varie

$$\forall i, \mathbf{x}'_i = R\left(\mathbf{n}, \frac{z}{z_{max}}\right) \mathbf{x}_i$$

```
for (k=0; k<N; k++)
{
    Vec x = mesh.get_vertex(k);
    double angle = x[0] * PI * time;
    Matrix R = Matrix::rotation(Vec(1,0,0),angle);
    mesh.set_vertex(k,R*x);
}
```

## Transformations rigides : Exemple

*Exemple de Rotation d'angle variable*



## Transformation rigides

- ⊖ Transformations non locales.
- ⊖ Axe et angle variable des rotations : complexe à manipuler
- ⇒ On utilise des transformations constantes
- ⇒ On les rend locales artificiellement morceaux par morceaux

$$\forall i, \mathbf{x}'_i = M(\mathcal{E}(i)) \mathbf{x}$$

Et  $M(\mathcal{E}(i)) = I$  pour les ensembles non déformés.  
 $\mathcal{E}(i)$  = segmentation du maillage.

## Transformation locales

### 1 Surface

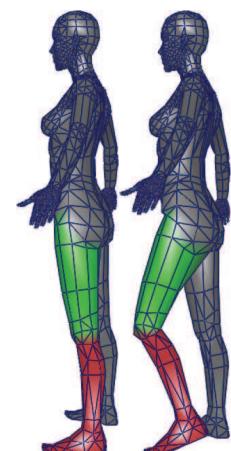
- Modélisation
  - Choix de modélisation - Explicite/Implicite
  - Discréétisation - Triangulation
- Maillage
  - Enregistrement - Chargement : Cas du off
  - Structure de données

### 2 Déformation

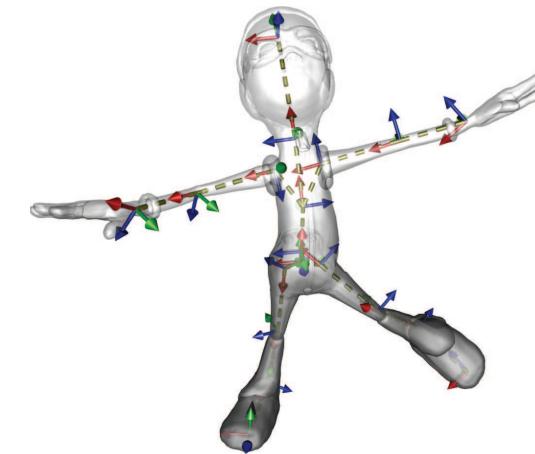
- Transformation classiques
  - Objectif de la déformation - Physique / non physique
  - Transformations matricielles
- Skinning
  - Skinning rigide
  - Skinning lisse
  - Limitation et amélioration possibles

- On définit des régions  $\mathcal{E}$
- On applique une transformation différente sur chaque partie  $M(\mathcal{E})$
- On utilise principalement des rotations.  $R_{\mathcal{E}}$

⇒ Comment définir les paramètres de la transformation ?



## Squelette d'animation

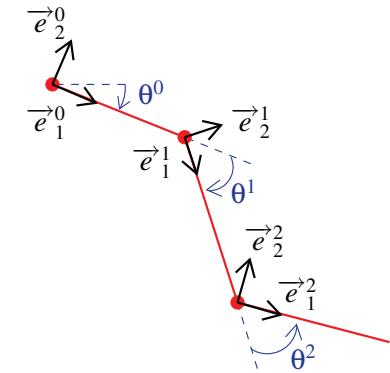


- Objets sont articulés autour d'un squelette d'animation.
- Squelette = Ensemble de repères hiérarchiques.
- Orientation par rotations successives.

## Squelette d'animation

- Transformations hiérarchiques.

$$\begin{aligned} T_0 &= R_0 \\ T_1 &= T_0 M_1 R_1 M_1^{-1} = R_0 M_1 R_1 M_1^{-1} \\ T_2 &= T_1 M_2 R_2 T_2^{-1} = \dots \\ &\vdots \\ T_i &= \prod_{k=0}^i M_k R_k M_k^{-1} \end{aligned}$$



## Skinning Rigide

- On lie un morceau local de la surface à un repère du squelette.
- Transformation du repère appliquée sur tous les points du morceau.

$$\mathbf{x}_i(t) = T_{\mathcal{E}(i)}(t) T_{\mathcal{E}(i)}^{-1}(0) \mathbf{x}_i(0)$$

$T(0)$  = Bind Pose.



## Squelette

```
class Frame
{
    Matrix R;
    Matrix Bind;
    Joint *father;
    std::list <Joint*> son;
}
```

```
for(k_vertex=0;k_vertex<N_vertex;k_vertex++)
{
    int bone_dependency =
        skinning.bone_dependency(k_vertex);
    Matrix T = skeleton.get_matrix(bone_dependency);
    Matrix B =
        (skeleton.get_bind_pose(bone_dependency)).invert();
    deformed_mesh(k_vertex) = T*B * mesh(k_vertex);
}
```

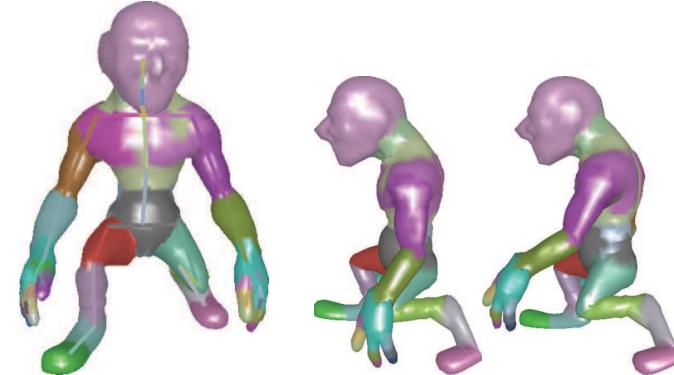
## Déformation de maillages

## Skinning Rigide : Exemple

- Action Hierarchique du Squelette

$$\mathbf{x}(t) = \mathbf{M}\mathbf{x}(0)$$

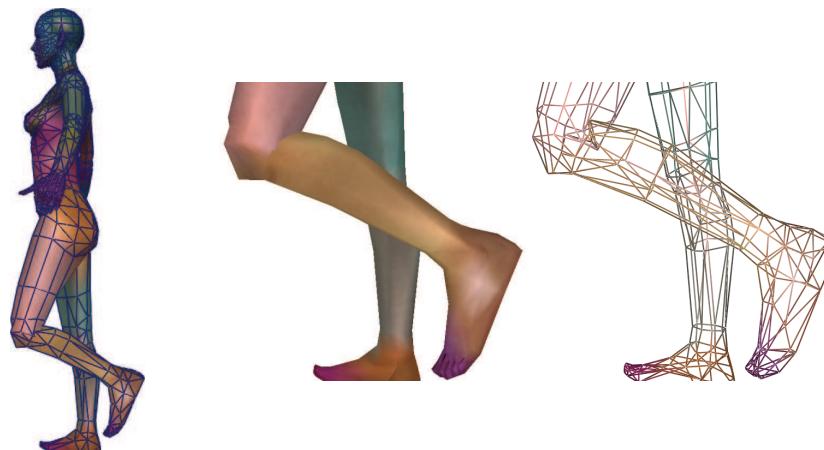
Ex. Une rotation  $R_3 = R((1, 0, 0), 45)$



## Inconvénients Skinning

Mais :

- ⊖ Discontinuités



## Avantage Skinning

Le squelette est

- ⊕ Facile à construire
- ⊕ Facile à animer
- ⊕ Intuitif pour animer un personnage.



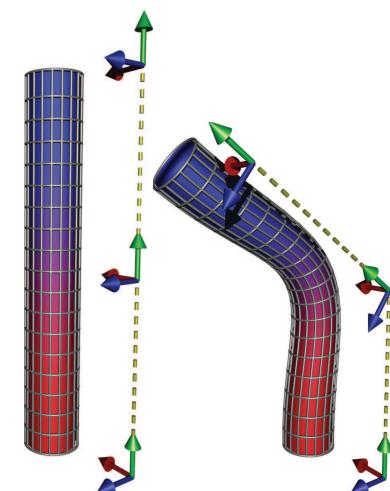
## Interpolation des Transformations

Idee : Il faudrait interpoler les transformations entre les repères.

- Le plus simple :

$$T = \omega T_0 + (1 - \omega)T_1$$

- Comment définir les  $\omega$  ?

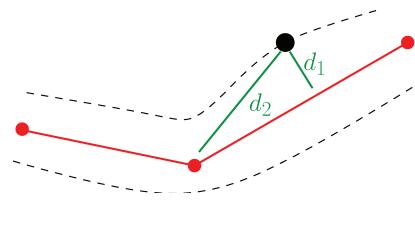


## Poids de Skinning

Méthode Possible :

- Fonction de la distance au squelette puis on normalise.

$$\begin{aligned}\alpha_1 &= \frac{1}{d_1} \\ \alpha_2 &= \frac{1}{d_2} \\ \omega_1 &= \frac{\alpha_1}{\alpha_1 + \alpha_2} \\ \omega_2 &= \frac{\alpha_2}{\alpha_1 + \alpha_2}\end{aligned}$$



Déformation de maillages

Surface  
Déformation

Transformation classiques  
Skinning

## Structure de données : Poids de Skinning

- Pour tout sommet  $i$ , on associe les couples (os,poids) :

$$(b_k, \omega_k)_{k \in \mathcal{E}(i)}$$

```
std::vector<std::vector<int>> bone_dependencies;
std::vector<std::vector<double>> skinning_weights;

for(k_vertex=0;k_vertex<N_vertex;k_vertex++)
{
    N_dep = bone_dependencies[k_vertex].size();
    for(k_dep=0;k_dep<N_dep;k_dep++)
    {
        bone = bone_dependencies[k_vertex][k_dep];
        weight = skinning_weight[k_vertex][k_dep];
    }
}
```

Déformation de maillages

Déformation de maillages

Surface  
Déformation

Transformation classiques  
Skinning

## Distance cylindrique

Distance d'un point  $x$  à un segment [AB].

$$\mathbf{u}_1 = \mathbf{x} - \mathbf{x}_A, \quad \mathbf{u}_2 = \mathbf{x}_B - \mathbf{x}_A$$

$$p = \frac{\mathbf{u}_1 \cdot \mathbf{u}_2}{\|\mathbf{u}_2\|^2}$$

Si  $p < 0$   $\mathbf{x}_i = \mathbf{x}_A$

Si  $p > 1$   $\mathbf{x}_i = \mathbf{x}_B$

Sinon  $\mathbf{x}_i = \mathbf{x}_A + p\mathbf{u}_2$ .

$$d = \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_i\|$$

Déformation de maillages

Surface  
Déformation

Transformation classiques  
Skinning

## Calcul des Poids

```
//skinning weights
for(k_vertex=0;k_vertex<N_vertex;k_vertex++)
{
    for(k_bone=0;k_bone<N_bone;k_bone++)
    {
        alpha = push_back(1/distance(k_vertex,k_bone));
        if(alpha>epsilon)
        {
            skinning_weights[k_vertex].push_back(alpha);
            bone_dependencies[k_vertex].push_back(k_bone);
        }
    }
    norm_skinning_weights();
}
```

Surface  
Déformation

Transformation classiques  
Skinning

## Exemples

Surface  
Déformation

Transformation classiques  
Skinning

## Skinning Lisse

$$\mathbf{x} = \left( \sum_i \omega_i \mathbf{M}_i \right) \mathbf{x}_0$$

```
for (k_vertex=0;k_vertex<N_vertex;k_vertex++)
{
    int N_dep = bone_dependencies[k_vertex].size();
    Matrix D;
    for (k_dep=0;k_dep<N_dep;k_dep++)
    {
        int k_bone = bone_dependency[k_vertex][k_dep];
        double weight = skinning_weights[k_vertex][k_dep];
        D += weight*skeleton.matrix(k_bone);
    }
    deformed_mesh(k_vertex) = D * mesh(k_vertex);
}
```

Déformation de maillages

Surface  
Déformation

Transformation classiques  
Skinning

## Exemples

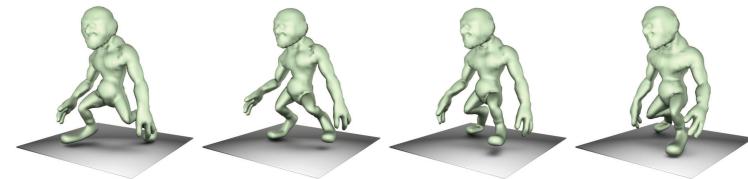
Déformation de maillages

Surface  
Déformation

Transformation classiques  
Skinning

## Animation

- Animation = Les angles des rotations de M dépendent du temps.



```
+ <animation id="ele_R_shoulder_rotateY"></animation>
+ <animation id="ele_R_shoulder_rotateZ"></animation>
+ <animation id="ele_R_elbow_rotateX"></animation>
- <animation id="ele_R_elbow_rotateY">
- <source id="ele_R_elbow_rotateY_ele_R_elbow_rotateY_ANGLE-input">
- <float_array id="ele_R_elbow_rotateY_ele_R_elbow_rotateY_ele_R_elbow_rotateY_ANGLE-input-array" count="134">
0.040000 0.080000 0.120000 0.160000 0.200000 0.240000 0.280000 0.320000 0.360000 0.400000 0.440000 0.480000 0.520000
0.560000 0.600000 0.640000 0.680000 0.720000 0.760000 0.800000 0.840000 0.880000 0.920000 0.960000 1.000000 1.040000
1.080000 1.120000
</float_array>
</source>
- <source id="ele_R_elbow_rotateY_ele_R_elbow_rotateY_ANGLE-output">
- <float_array id="ele_R_elbow_rotateY_ele_R_elbow_rotateY_ele_R_elbow_rotateY_ANGLE-output-array" count="134">
0.072670 -0.223444 -0.389830 -0.549435 -0.692583 -0.812962 -0.905247 -0.964565 -0.985765 -0.985721 -0.985668 -0.985607
-0.985540 -0.961561 -0.887361 -0.755854 -0.560878 -0.285142 -0.201935 -0.173549 -0.175789 -0.182313 -0.192826 -0.207032
-0.224636
</float_array>
```

Déformation de maillages

Déformation de maillages

## Skinning Lisse : Conclusion

### Avantages

- ⊕ Calcul Rapide.
- ⊕ Squelette intuitif à paramétriser.

### Inconvénients

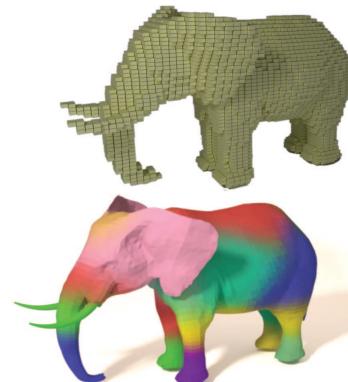
- ⊖ Artefacts pour des angles importants.



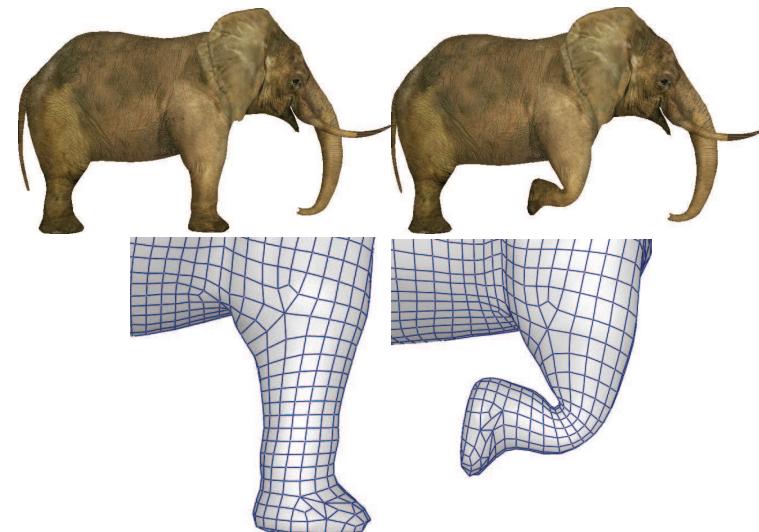
## Améliorations Poids de skinning

**Poids de skinning** : Problème de distance cartésienne.

- Méthode 2 : Un artiste peint directement sur le maillage
- Méthode 3 : Plus intelligent (distance curviligne, géodésique, ...)



## Artefact : Collapsing Elbow



## Améliorations Possibles

**Interpolation** : Interpolation linéaire n'est pas correcte.

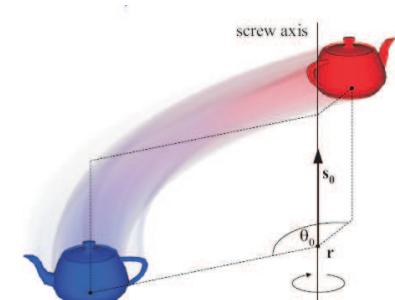
$$\mathcal{R}_1 + \mathcal{R}_2 \neq \mathcal{R}$$

⇒ Comment interpoler une matrice de transformation ?

■ **Exponential map** : Problème de temps de calcul.

■ **Quaternions** : Ici on a un axe de rotation qui se translate.

■ **Dual Quaternions** : OK

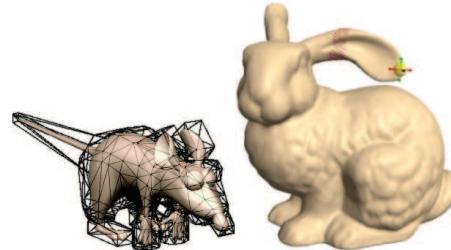


## Autres méthodes

Skinning = **Skeleton Subspace Deformation**

Méthode la plus adaptée pour les mouvements articulés autour d'un squelette.

- Déformer un visage = interpolation de formes
- Déformation "molles" = FFD
- Déformations hiérarchiques = Multiresolution
- Déformations libres = Inversion de matrices + contraintes

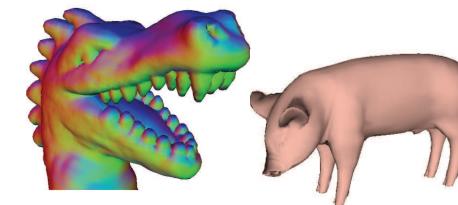


Déformation de maillages

## TP

Objectif :

- Manipuler des maillages (structure de données, gestion d'une animation simple, problématiques spécifiques, ...).
- Mise en place d'une déformation interactive (application de déformations locales, problématique de la continuité, ...).



Déformation de maillages