

Computergraphik II

Winter 2012/2013

10 Mehrgliedrige Modelle (Skelette)

Versionsdatum: 13. Dezember 2012



Prof. Dr. Andreas Kolb
Computer Graphics & Multimedia Systems

-Folie 10-1-

Computergraphik II

10 Mehrgliedrige Modelle (Skelette) ...

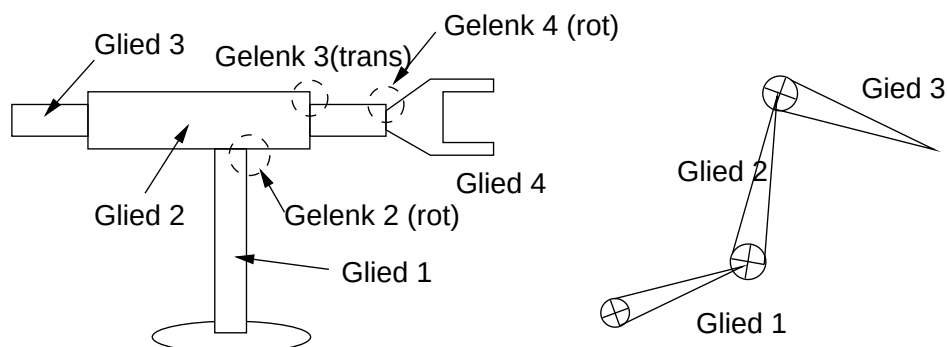


Ziel: Animation von Charakteren, d.h. zunächst von Skeletten

Bezeichnung:

Skelette: Hierarchie starrer Glieder (Links), die mit Gleit- oder Rotationsgelenken verbunden sind (Baumstruktur).

Endeffektor: Freie Enden des Skelettes (Blattknoten)



Beispiele: Robotik (Rotations- und Gleitgelenke) und Animation (nur Rotationsgelenke).



Prof. Dr. Andreas Kolb
Computer Graphics & Multimedia Systems

-Folie 10-2-

Computergraphik II

10.1 Mehrgliedrige Modelle in 2D



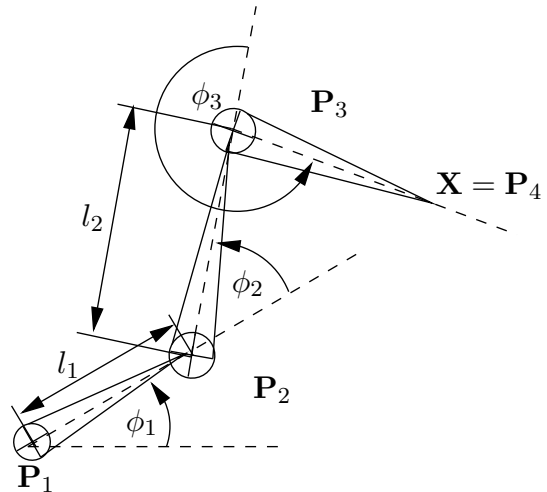
Beschreibung von Skeletten (2D)

- Ausgangslage:**
1. n -gliedriges Skelett mit fixen Längen $l_1, \dots, l_n$
 2. Drehpunkt P_i : Anfangspunkt von Glied i
 3. Endeffektor $X = P_{n+1}$: Endpunkt des Skeletts

Freiheitsgrade: $n + 2$ Stück:

- Drehpunkt P_1 des ersten Glieds
- Winkel ϕ_i zum Vorgänger ($n > 1$) bzw. Orientierung des ersten Glieds ($n = 1$)

Zustandsvektor: Beschreibt alle freien Winkel $\vec{\phi} = (\phi_1, \dots, \phi_n)$



10.1 Mehrgliedrige Modelle in 2D ...



Beschreibung von Skeletten (2D)

Sukzessive Ermittlung der P_{i+1} bei gegebenem P_1 :

$$i = 1 : \quad P_2 = T_{1 \rightarrow 2}(P_1) = P_1 + l_1 \begin{pmatrix} \cos \phi_1 \\ \sin \phi_1 \end{pmatrix}$$

$$i = 2 : \quad P_3 = T_{2 \rightarrow 3}(P_2) = P_2 + l_2 \begin{pmatrix} \cos(\phi_1 + \phi_2) \\ \sin(\phi_1 + \phi_2) \end{pmatrix}$$

$$\text{allgemein:} \quad P_{i+1} = T_{i \rightarrow i+1}(P_i) = P_i + l_i \begin{pmatrix} \cos(\phi_1 + \dots + \phi_i) \\ \sin(\phi_1 + \dots + \phi_i) \end{pmatrix}$$

Definition: Arten von Kinematik

Vorwärtskinematik: Variation der Freiheitsgrade zur Bewegung des Endeffektors X

$$X = f(\vec{\phi})$$

Inverse Kinematik: Direkte Bewegung des Endeffektors und Ermittlung der Freiheitsgrade:

$$\vec{\phi} = f^{-1}(X)$$



10.1.1 Hierarchische Animation



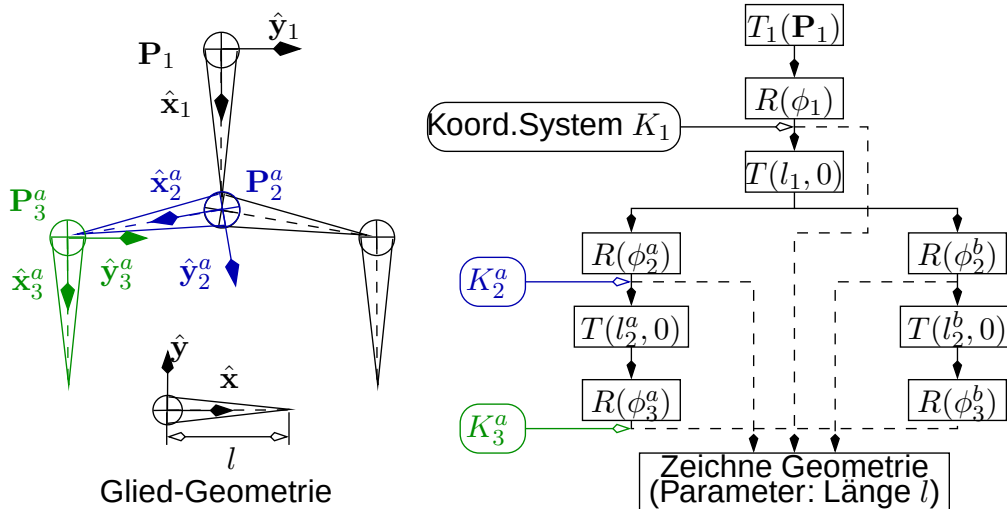
Hierarchische Koordinatensysteme

Ziel: Korrekte Ausrichtung von Objekten bzgl. eines Gliedes

Beobachtung: Skelett beschreibt Hierarchie von Koordinatensystemen

$$K_i = \{P_i, \hat{x}_i, \hat{y}_i\}$$

Transformation $T_{i \rightarrow i+1} = T(l_i, 0) \cdot R(\phi_{i+1})$



10.1.1 Hierarchische Animation ...



Hierarchische Animation

Hierarchische Modelle:

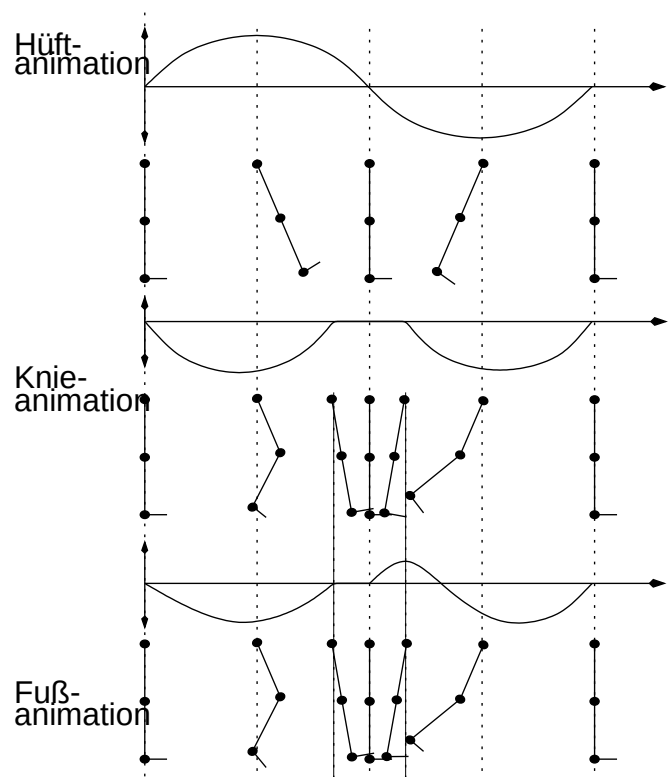
Hierarchische top-down Animation

Beispiel Bein:

1. Hüfte-Animation
2. Knie-Animation
3. Fuß-Animation

Probleme bei obigem Beispiel

- Vermeidung von horizontalem *sliding*
- Vermeidung von vertikalem *Eintauchen*



10.1.2 Vorwärtskinematik



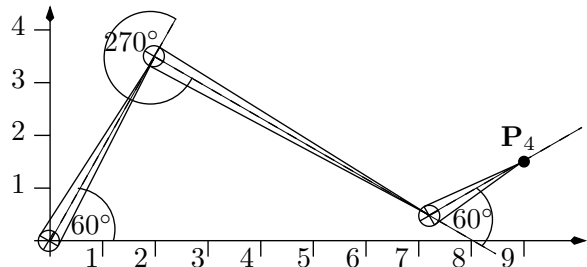
Wesentliche Aspekte: ○ Rotationen werden über Hierarchie vererbt

- Animation erfolgt über Veränderung der Winkel über die Zeit $\phi_i(t)$
- low-level-Form der Animation, die bei großen Strukturen schnell unübersichtlich wird

Beispiel mit 3 Glieder:

$$\begin{aligned}\phi_1 &= 60^\circ & \phi_2 &= 270^\circ & \phi_3 &= 60^\circ \\ l_1 &= 4 & l_2 &= 6 & l_3 &= 2\end{aligned}$$

$$\mathbf{P}_1 = (0, 0)$$



$$\mathbf{P}_2 = \mathbf{P}_1 + l_1 \begin{pmatrix} \cos \phi_1 \\ \sin \phi_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} + 4 \cdot \begin{pmatrix} \cos 60^\circ \\ \sin 60^\circ \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2\sqrt{3} \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{P}_3 = \mathbf{P}_2 + l_2 \begin{pmatrix} \cos(\phi_1 + \phi_2) \\ \sin(\phi_1 + \phi_2) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2\sqrt{3} \end{pmatrix} + 6 \cdot \begin{pmatrix} \cos 330^\circ \\ \sin 330^\circ \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 + 3\sqrt{3} \\ 2\sqrt{3} - 3 \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{P}_4 = \mathbf{P}_3 + l_3 \begin{pmatrix} \cos(\phi_1 + \phi_2 + \phi_3) \\ \sin(\phi_1 + \phi_2 + \phi_3) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 + 3\sqrt{3} \\ 2\sqrt{3} - 3 \end{pmatrix} + 2 \cdot \begin{pmatrix} \cos 30^\circ \\ \sin 30^\circ \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 + 4\sqrt{3} \\ 2\sqrt{3} - 2 \end{pmatrix}$$

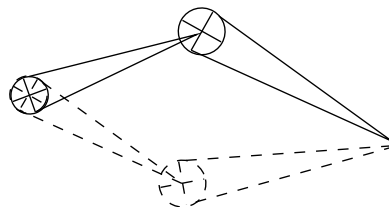


10.1.3 Inverse Kinematik



Probleme der Inverse Kinematik

1. f^{-1} i.a. nicht analytisch ermittelbar $\Rightarrow$ numerische Lösung der Inversen Kinematik
2. Inverse Kinematik i.a. nicht eindeutig lösbar:



3. Automatismus der inverse Kinematik erschwert Modellierung typischer Bewegungsformen (Hincken etc.)

Bezeichnung:

Unterbestimmtes System: „Anzahl Freiheitsgrade“ > „Anzahl Bedingungen“

Erreichbarer Arbeitsbereich: Menge der durch Endeffektor erreichbaren Positionen



10.1.3 Inverse Kinematik ...



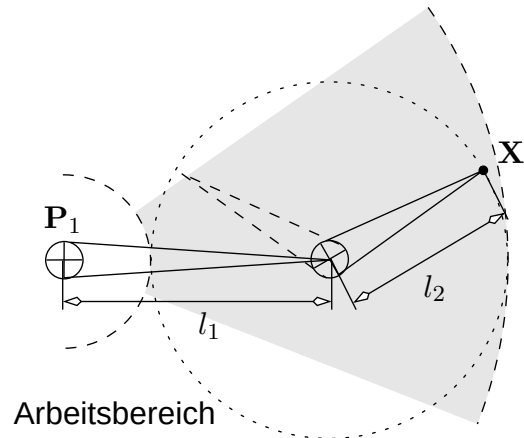
Beispiel: Analytische Lösung der Inversen Kinematik

Gegeben: Zweigliedriges Modell

- Positionen $\mathbf{P}_1 = \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix}$
- Endeffektor $\mathbf{X} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$
- Längen l_1, l_2

Erreichbarer Arbeitsbereich:

$$\{\mathbf{Q} : \|\mathbf{Q} - \mathbf{P}_1\| \in [|l_1 - l_2|, l_1 + l_2]\}$$



Analytische Lösung der inversen Kinematik:

$$\phi_2 = \cos^{-1} \left(\frac{(x - x_1)^2 + (y - y_1)^2 - l_1^2 - l_2^2}{2l_1 l_2} \right)$$

$$\phi_1 = \tan^{-1} \left(\frac{(y - y_1)(l_1 + l_2 \cos \phi_2) - (x - x_1)l_2 \sin \phi_2}{(x - x_1)(l_1 + l_2 \cos \phi_2) + (y - y_1)l_2 \sin \phi_2} \right)$$



10.1.3 Inverse Kinematik ...



Herleitung der analytischen Lösung

Mit $\Delta x = x - x_1$, $\Delta y = y - y_1$, $s_i = \sin \phi_i$, $c_i = \cos \phi_i$, $s_{1+2} = \sin(\phi_1 + \phi_2)$, $c_{1+2} = \cos(\phi_1 + \phi_2)$

Aus der Vorwärtsdarstellung folgt

$$\begin{pmatrix} \Delta x \\ \Delta y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} l_1 c_1 + l_2 c_{1+2} \\ l_1 s_1 + l_2 s_{1+2} \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \Delta x^2 + \Delta y^2 = \underbrace{l_1^2(c_1^2 + s_1^2)}_{=1} + \underbrace{l_2^2(c_{1+2}^2 + s_{1+2}^2)}_{=1} + 2l_1 l_2 \underbrace{(c_1 c_{1+2} + s_1 s_{1+2})}_{=\cos(\phi_1 + \phi_2 - \phi_1) = \cos \phi_2}$$

$$= l_1^2 + l_2^2 + 2l_1 l_2 \cos \phi_2 \Rightarrow \phi_2 = \arccos \left(\frac{\Delta x^2 + \Delta y^2 - l_1^2 - l_2^2}{2l_1 l_2} \right)$$

und für ϕ_1 mit $t_i = \tan(\phi_i)$:

$$\begin{pmatrix} \Delta x \\ \Delta y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} l_1 c_1 + l_2(c_1 c_2 - s_1 s_2) \\ l_1 s_1 + l_2(s_1 c_2 + c_1 s_2) \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \Delta x (l_1 s_1 + l_2(s_1 c_2 + c_1 s_2)) = \Delta y (l_1 c_1 + l_2(c_1 c_2 - s_1 s_2)) \quad | : \cos(\phi_1)$$

$$\Rightarrow \Delta x (l_1 t_1 + l_2(t_1 c_2 + s_2)) = \Delta y (l_1 + l_2(c_2 - t_1 s_2))$$

$$\Leftrightarrow t_1(\Delta x(l_1 + l_2 c_2) + \Delta y l_2 s_2) = (\Delta y(l_1 + l_2 c_2) - \Delta x l_2 s_2)$$



10.1.3 Inverse Kinematik ...



Beispiel: Zahlenbeispiel zur expliziten Lösung

Gegeben: $P_1 = (0, 0)$, $X = (10, 0)$, $l_1 = l_2 = 10$

Berechnung von ϕ_2 :

$$\phi_2 = \cos^{-1} \left(\frac{(x-x_1)^2 + (y-y_1)^2 - l_1^2 - l_2^2}{2l_1l_2} \right) = \cos^{-1} \left(\frac{-10^2}{2 \cdot 10^2} \right) \in \{-120^\circ, 120^\circ\}$$

Berechnung von ϕ_1 :

$$\text{Allg.: } \phi_1 = \tan^{-1} \left(\frac{(y-y_1)(l_1 + l_2 \cos \phi_2) - (x-x_1)l_2 \sin \phi_2}{(x-x_1)(l_1 + l_2 \cos \phi_2) + (y-y_1)l_2 \sin \phi_2} \right)$$

Für $\phi_2 = 120^\circ$:

$$\phi_1 = \tan^{-1} \left(\frac{0-10 \cdot 10 \sin(120^\circ)}{10(10+10 \cos(120^\circ))+0} \right) = \tan^{-1}(-\sqrt{3}) \Rightarrow \phi_1 \in \{-60^\circ, 120^\circ\}$$

Für $\phi_2 = -120^\circ$:

$$\phi_1 = \tan^{-1} \left(\frac{0-10 \cdot 10 \sin(-120^\circ)}{10(10+10 \cos(-120^\circ))+0} \right) = \tan^{-1}(\sqrt{3}) \Rightarrow \phi_1 \in \{-120^\circ, 60^\circ\}$$



10.1.4 Numerische Lösung der Inversen Kinematik



Probleme: Im allgemeinen

1. kann IK-Lösung nicht analytisch bestimmt werden $\rightarrow$ Numerik
2. gibt es keine, eine oder unendliche viele Lösungen

Ausgangslage: $\vec{\phi}^{alt}$, X^{alt} als VK-Lösung, also $f(\vec{\phi}^{alt}) = X^{alt}$, zudem gegeben ist X^{neu}

Gesucht: $\vec{\phi}^{neu}$, so dass $f(\vec{\phi}^{neu}) = X^{neu}$, also Nullst. von $g(\vec{\phi}) := f(\vec{\phi}) - X^{neu}$

Erinnerung: Eindimensionales Newton-Verfahren

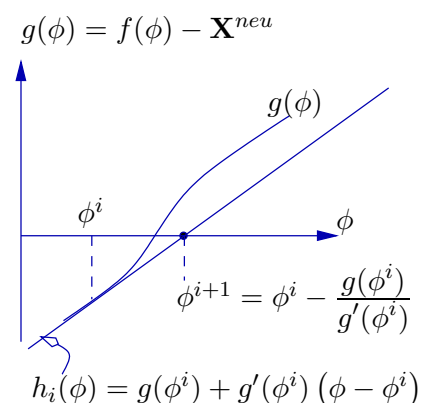
Initial: $\phi^0 = \phi^{alt}$

Iteration: $\phi^{i+1} = \text{Nullst. der Tangente an } g \text{ in } \phi^i$

Tangente: $h_i(\phi) = g(\phi^i) + g'(\phi^i)(\phi - \phi^i)$

Nullstelle: $\phi^{i+1} = \phi^i - \frac{g(\phi^i)}{g'(\phi^i)} = \phi^i - \frac{f(\phi^i) - X^{neu}}{f'(\phi^i)}$

Ableitung: $f'(\phi^i) \approx \frac{f(\phi^i + \Delta) - f(\phi^i)}{\Delta}$





Allgemeine Inverse Kinematik

In der Animation ein iteratives Problem:

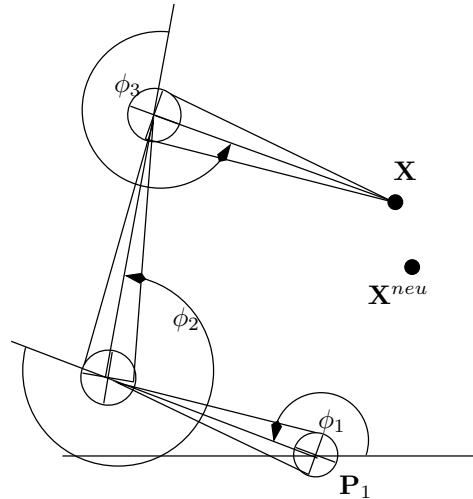
Bekannt: $\vec{\phi}^{alt}, \mathbf{X}^{alt} = f(\vec{\phi}^{alt}), \mathbf{X}^{neu}$, sowie fixer Startpunkt P_1

Gesucht: $\vec{\phi}^{neu}$ mit $\mathbf{X}^{neu} = f(\vec{\phi}^{neu})$

$$\Leftrightarrow g(\vec{\phi}^{neu}) := f(\vec{\phi}^{neu}) - \mathbf{X}^{neu} = 0 \text{ mit}$$

$$\|\vec{\phi}^{neu} - \vec{\phi}^{alt}\| = \min\{\|\vec{\phi} - \vec{\phi}^{alt}\| \mid g(\vec{\phi}) = 0\}$$

Beachte: f und g sind Funktionen mit n Variablen und m ($m = 2, 3$) Komponenten, wobei meist $n \geq m$



$$f: \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}^m, \quad f(\vec{\phi}) = f(\phi_1, \dots, \phi_n) = \begin{pmatrix} f_1(\phi_1, \dots, \phi_n) \\ \vdots \\ f_m(\phi_1, \dots, \phi_n) \end{pmatrix}$$



Mehrdimensionales Newton-Verfahren (Fall $n = m > 1$)

Vorgehen analog wie im eindimensionalen Fall

Anpassungen: $\vec{\phi}, \mathbf{X}$ ist mehrdimensionaler Vektor bzw. Punkt

Funktion: $f: \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}^n$

Ableitung: D_f *Jakobi-Matrix* ersetzt f' : $D_f(\vec{\phi}) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial \phi_1} & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial \phi_n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_n}{\partial \phi_1} & \dots & \frac{\partial f_n}{\partial \phi_n} \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{n \times n}$

Newton-Iteration: $\vec{\phi}^{i+1}$ ist Nullstelle der linearen Funktion an g in $\vec{\phi}^i$

Lin. Funkt.: $h_i(\vec{\phi}) = g(\vec{\phi}^i) + D_g(\vec{\phi}^i)(\vec{\phi} - \vec{\phi}^i), \quad D_g = D_f$

Nullstelle: $\vec{\phi}^{i+1} = \vec{\phi}^i - (D_g(\vec{\phi}^i))^{-1} g(\vec{\phi}^i) = \vec{\phi}^i - (D_f(\vec{\phi}^i))^{-1} (f(\vec{\phi}^i) - \mathbf{X}^{neu})$
falls $(D_f(\vec{\phi}^i))^{-1}$ existiert





Mehrdimensionales Newton-Verfahren (Fall $n > m$)

Problem: Jakobi-Matrix nicht mehr quadratisch, d.h.

$$g(\phi^i) + D_g(\vec{\phi}^i)(\vec{\phi} - \vec{\phi}^i) = 0 \Leftrightarrow D_g(\vec{\phi}^i)(\vec{\phi} - \vec{\phi}^i) = -g(\phi^i) \quad (1)$$

hat 0, 1 oder ∞ viele Lösungen.

Pseudo-Inverse: Hat D_f vollen Rang, dann kann die *Pseudo-Inverse* bestimmt werden:

$$(D_f)^+ = D_f^T \cdot (D_f D_f^T)^{-1}, \quad D_f D_f^T \in \mathbb{R}^{m \times m} \text{ invertierbar}$$

Die Pseudo-Inverse liefert *eine Lösung* von Gleichung (1):

$\vec{\phi}^{i+1} - \vec{\phi}^i = -(D_f)^+ g(\phi^i)$ wobei $\|(\vec{\phi}^{i+1} - \vec{\phi}^i)\|$ minimal unter allen Lösungen

Interpretation: $\|(\vec{\phi}^{i+1} - \vec{\phi}^i)\|$ ergibt minimale Abweichung der neuen Winkel zu den alten Winkeln



Algorithmus: Animation von Skeletten

Status: Initialer Zustandsvektor $\vec{\phi}_0 = \vec{\phi}(t_0)$ und Endeffektor X_0

Algorithmus :

```
1. while ( true ) { // übergeordnete Animation
2.    $X_{i+1}$  durch äußere Bewegung/Dynamik
3.   j=0;
4.    $\vec{\phi}_{i+1}^0 = \vec{\phi}_i$ ; // initialer Zustand Zeitschritt i+1
5.   do { // Iterative Newton-Lösung für Zeitschritt i+1
6.      $\vec{\phi}_{i+1}^{j+1} = \vec{\phi}_{i+1}^j - (D_f(\phi_{i+1}^j))^+ \cdot g(\phi_{i+1}^j)$ ; // Newton Iteration j
7.     j++;
8.   } while ( $\|\vec{\phi}_{i+1}^j - \vec{\phi}_{i+1}^{j-1}\| < \varepsilon$ );
9.   ... // weitere Verarbeitung der Lösung  $\vec{\phi}_{i+1}$ 
10.  i++;
11. }
```





Beispiel für Inverse Kinematik

Initial: $\mathbf{P}_1 = (50, 400)$, $l_1 = 150$, $l_2 = 200$, $l_3 = 100$,
 $\vec{\phi}^{alt} = \vec{\phi}_0 = (0.6, 1.0, -0.7)$, $\mathbf{X}^{alt} = (230, 763)$, $\mathbf{X}^{neu} = (350, 700)$

1. Newton-Schritt:

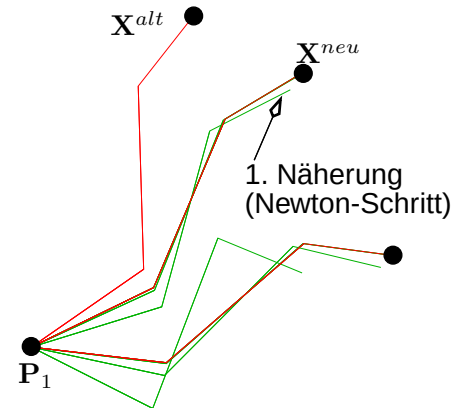
$$\frac{\partial f}{\partial \phi_1} = \begin{pmatrix} -363 \\ 180 \end{pmatrix}, \quad \frac{\partial f}{\partial \phi_2} = \begin{pmatrix} -278 \\ 56 \end{pmatrix}, \quad \frac{\partial f}{\partial \phi_3} = \begin{pmatrix} -78 \\ 62 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow D_f = \begin{pmatrix} -363 & -278 & -78 \\ 180 & 56 & 62 \end{pmatrix}$$

$$\text{und } D_f^+ = \begin{pmatrix} 0.001025 & 0.006793 \\ -0.005497 & -0.010536 \\ 0.002010 & 0.00595 \end{pmatrix}$$

$$\vec{\phi}^1 - \vec{\phi}^0 = -D_f^+ g(\vec{\phi}^0) = -D_f^+ (\mathbf{X}^{alt} - \mathbf{X}^{neu})$$

$$\Rightarrow \vec{\phi}^1 = \begin{pmatrix} 0.6 \\ 1.0 \\ -0.7 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0.001025 & 0.006793 \\ -0.005497 & -0.010536 \\ 0.002010 & 0.00595 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -120 \\ 63 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0.295 \\ 1. \\ -0.833 \end{pmatrix}, \quad f(\phi^1) = \begin{pmatrix} 336.44 \\ 681.27 \end{pmatrix}$$



10.1.4 Numerische Lösung der Inversen Kinematik ...



Alternative kinematische Ansätze

Nachteile von IK überwiegen für highend-Animationen meist deren Vorteil.

Motion-Capturing: Bewegungspfad durch Bewegungserfassung von Charakteren

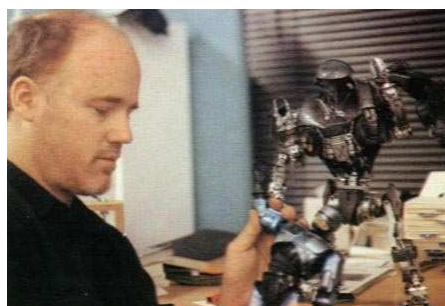
Stop-Motion-Animation: ○ Klassisch: Frameweise Bewegungserfassung
 ○ Keyframe-weise: Abgreifen der Gelenkwinkel und Keyframe-Animation

Nachbearbeitung: Glätten, Überlagern etc. von Bewegungspfaden

Paralleler Einsatz von VK und IK



Motion-Capturing



Klassische Stop-Motion-Animation



10.2 Mehrgliedrige Modelle in 3D



Hierarchische Koordinatensysteme in 3D

Ansatz: Beschreibung der Glied-Hierarchie wie in 2D

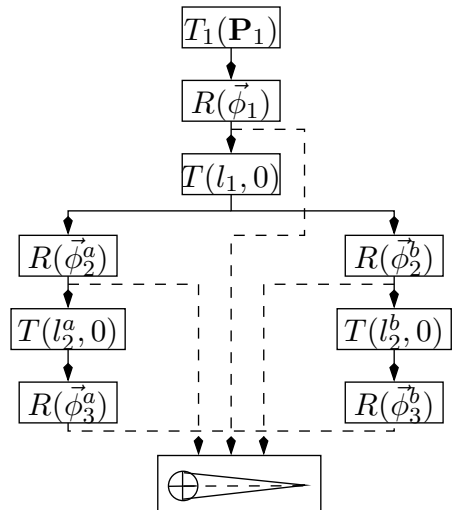
Transformation $T_{i \rightarrow i+1} = T(l_i, 0) \cdot R(\vec{\phi}_{i+1})$

wobei $R(\vec{\phi}_{i+1}) = R(\phi_{i+1}^x, \phi_{i+1}^y, \phi_{i+1}^z)$ (Rotationsmatrizen mit Eulerwinkeln)

Vorwärts-Kinematik kann direkt mit diesem Ansatz verwendet werden

Inverse Kinematik erfordert Optimierung der Rotationsparameter:

- Vermeide Mehrdeutigkeiten durch Quaternionen
- Problem: Optimierung von Quaternionen erzwingt Einhaltung der Randbedingung $\|\underline{q}\| = 1$



10.2 Mehrgliedrige Modelle in 3D ...



Ansatz: Denavit-Hartenberg

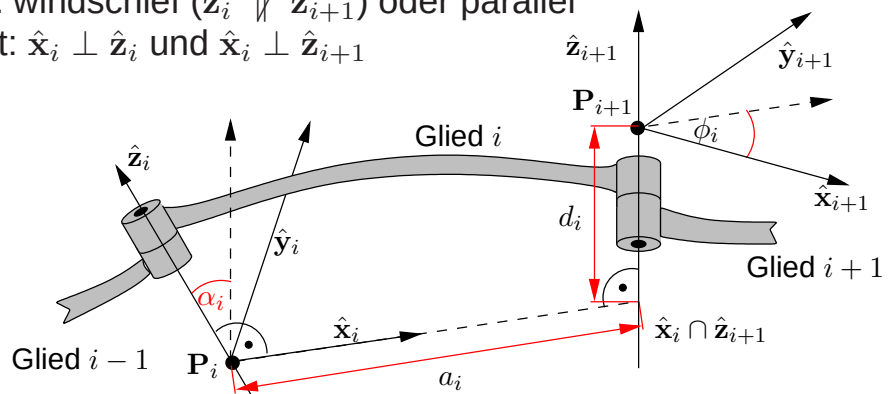
Alternativer Ansatz mit einfachen Winkelparametern

Ausgangslage: ○ n -gliedriges Skelett ohne Verzweigung

- jedes Glied hat eine Rotationsachse

Koordinatensysteme für i -tes Glied $K_i = \{\mathbf{P}_i, \hat{\mathbf{x}}_i, \hat{\mathbf{y}}_i, \hat{\mathbf{z}}_i\}$, wobei

- $\hat{\mathbf{z}}_i$ entspricht der Drehachse
- $\hat{\mathbf{x}}_i$ und $\mathbf{P}_i$ durch kürzeste Verbindung zwischen $\hat{\mathbf{z}}_i, \hat{\mathbf{z}}_{i+1}$ festgelegt:
 - existiert immer: windschief ($\hat{\mathbf{z}}_i \nparallel \hat{\mathbf{z}}_{i+1}$) oder parallel
 - automatisch gilt: $\hat{\mathbf{x}}_i \perp \hat{\mathbf{z}}_i$ und $\hat{\mathbf{x}}_i \perp \hat{\mathbf{z}}_{i+1}$





Denavit-Hartenberg (Forts.)

Kontrollparameter:

- a_i Abstand zwischen Achsen $\hat{z}_i$ und $\hat{z}_{i+1}$
- α_i Winkel zwischen $\hat{z}_i$ und $\hat{z}_{i+1}$ (beide z -Achsen $\perp \hat{x}_i$)
- d_i Abstand des Schnittpunktes $\hat{x}_i \cap \hat{z}_{i+1}$ zum Ursprung P_{i+1} von K_{i+1}
- ϕ_i Winkel zwischen $\hat{x}_i, \hat{x}_{i+1}$ (beide $\perp \hat{z}_{i+1}$)

Mit Startpunkt P_1 : $4 \times n + 3$ Freiheitsgrade

Transformation von K_i nach K_{i+1} in lokalen Koordinaten:

$R(x, \alpha_i)$: Bilde $\hat{z}_i$ auf $\hat{z}_{i+1}$ ab (aktuelle x -Achse ist $\hat{x}_i$).

$T(a_i, 0, d_i)$: Verschiebe P_i nach P_{i+1}

$R(z, \phi_i)$: Bilde $\hat{x}_i$ auf $\hat{x}_{i+1}$ ab.

Kombiniert:

$$Q^{i+1} = T_{i \rightarrow i+1}(Q^i), \quad T_{i \rightarrow i+1} = R(x, \alpha_i) \circ T(a_i, 0, d_i) \circ R(z, \phi_i)$$



10.3 Soft-Body Animation



Ziel: Animation von Körpern inkl. Muskeln und Haut auf Skelett-Basis

Einfaches Layer-Modell: Kontrolle des Skeletts mit *Anbindung* an Haut

Skelett-Ebene: Unterste Ebene; sie entspricht dem mehrgliedrigen Modell

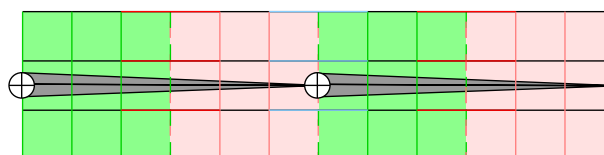
Haut-Ebene: Geometrie aus NURBS-Fläche oder anderer Geometrie-Repräsentation

Muskel-Ebene: Verbindet Skelett und Haut über FFD's

Ansatz: Chadwick '89 (Spezialfall: Arm oder Bein)

Ausgangslage: Zwei Glieder, mit Null-Rotation

Definition der FFD-Volumen: Jedes Glied wird mit zwei tri-kubischen FFD Bézier-Volumen versehen.



Ausgangslage

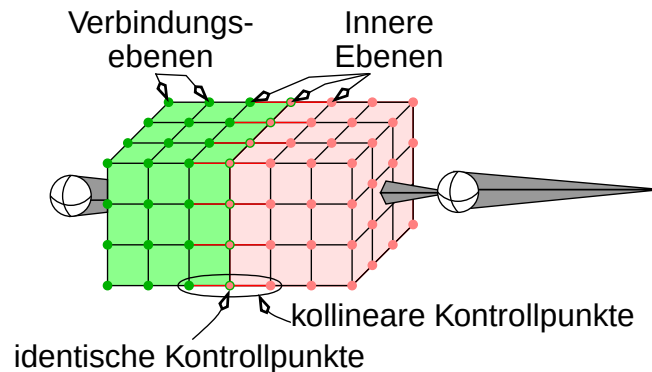


Chadwick (Forts.)

Randbedingungen für C^1 -Übergänge zwischen FFD-Volumen:

1. KPs der Randebenen sind identisch
2. KPs der benachbarten Ebenen liegen kollinear (Teilungsverhältnis 1:1)

Sieben Kontrollpunktebenen pro Glied, *drei innere Ebenen*, je zwei *Verbindungs-Ebenen*



10.3 Soft-Body Animation ...



Animation des Layer-Modells

Beugung des Gelenkes: Unter Einhaltung der C^1 -Übergänge

1. Skalierung der zwei freien inneren Ebenen: Muskelkontrolle
2. Rotation der zwei freien Verbindungs-Ebenen: Angleichung zwischen Gliedern

Binding: Geometrie wird entsprechend ihrer Lage im FFD-Volumen deformiert

Problem: Zuordnung nicht immer eindeutig → interaktive Zuordnung Geometrie zu Skelett

