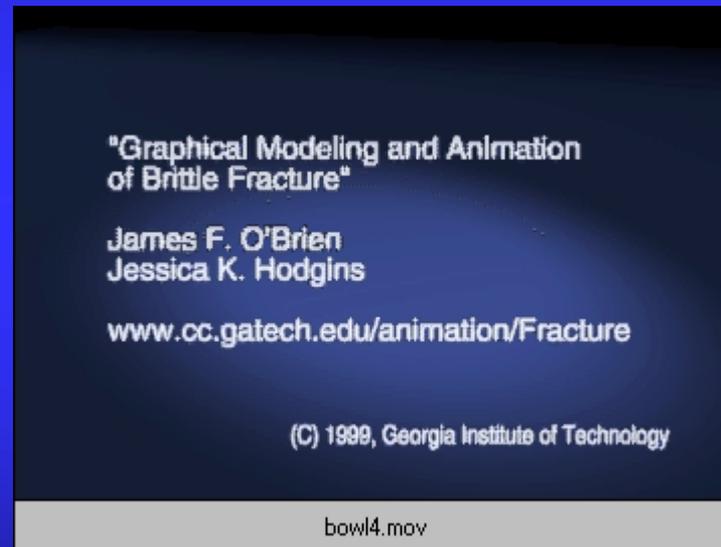


# Graphical Modelling and Animation of Brittle Fracture

(SIGGRAPH 99 Paper)



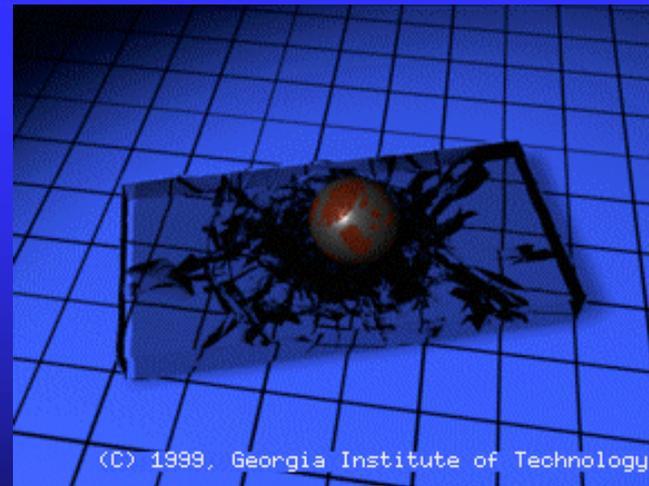
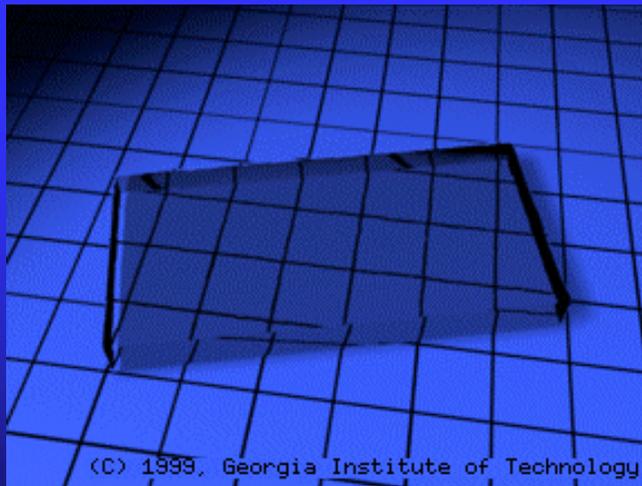
James F. O'Brien      Jessica K. Hodgins  
GVU Center and College of Computing  
Georgia Institute of Technology

# Übersicht

- Motivation / Idee
- Modell
- Algorithmus
- Diskussion
- Video

# Brittle Fracture?

- (Zer-)Brechen von Objekten auf Grund von äusseren Einflüssen



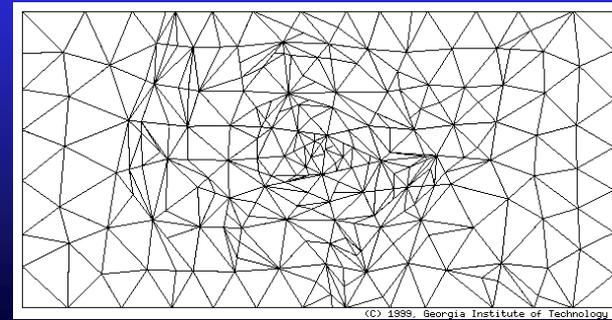
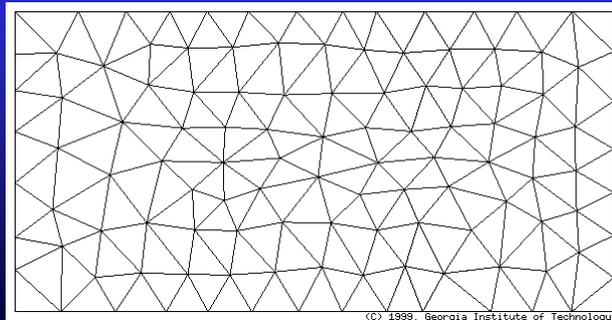
# Motivation

Bisher:

- Zwei bekannte Verfahren für dynamische Bruchmodellierung
- Aber mit entscheidenden Einschränkungen:
  - Bruchort und -richtung unbekannt
  - Nur bei engem Gitter realistisch
  - Ohne Remeshing (homogenes Gitter!!!)

# Grundidee

- Aus der Mechanik bekannter Ansatz verwenden
- Bestimmen der Bruchstelle und -richtung anhand von Spannungstensoren
- Diese werden aber nur lokal und nicht als globales Spannungsfeld berechnet
- Remeshing um Richtung beibehalten zu können



# Physikalisches Modell

- Bruchstellen entstehen an Orten mit genügend hoher Spannung  $\sigma$ :

$$\sigma = \sigma^{(\varepsilon)} + \sigma^{(\nu)}$$

$$\sigma^{(\varepsilon)} = f(D) : \text{Elastische Spannung}$$

$$\sigma^{(\nu)} = f(D') : \text{Viskose Spannung}$$

# Diskretisierung

- FEM mit Tetraedern optimal, da sich diese exakt in neue aufteilen lassen.
- Es ergibt sich die totale interne Kraft auf einen Knoten als

$$F^{tot} = \sum_{\text{alleNachbarknoten}} \left\{ \begin{array}{l} F^{(v)}(V, P, M, \sigma^{(v)}) \\ + F^{(\varepsilon)}(V, P, M, \sigma^{(\varepsilon)}) \end{array} \right\}$$

(V: Volumen, P: Weltkoordinaten, M: Materialkoordinaten)

(Differenz P-M ergibt die aktuelle Deformation)

# Bruchort und -Richtung

- $\sigma$  hat drei Eigenwerte  $v_i(\sigma)$
- $v_i(\sigma) > 0 \rightarrow$  Dehnung  $\rightarrow \sigma^+$
- $v_i(\sigma) < 0 \rightarrow$  Kompression  $\rightarrow \sigma^-$
- $\sigma = \sigma^+ + \sigma^- \rightarrow F^{\text{tot}} = F^+ + F^-$

# Bruchort und -Richtung

- Separation Tensor

$$\zeta = \frac{1}{2} \left( -m(f^+) + \sum_{f \in \{f^+\}} m(f) + m(f^-) - \sum_{f \in \{f^-\}} m(f) \right)$$

- $v_i^+$  positive Eigenwerte vom Tensor
- Wenn  $v_i^+ > \tau$  entsteht ein Bruch
- Der entsprechende Eigenvektor  $n_i^+$  steht senkrecht auf der Bruchebene

# Algorithmus

- Initialisierung:

$$F^{tot} = 0$$

Bei jedem Zeitschritt:

- Entsteht ein Bruch?
  - Ort & Ebene bestimmen
  - Auftrennen des Tetraeders
  - Anpassen des Mesh zur Erhaltung der Konsistenz
  - Neuberechnung von  $\sigma$ , etc.

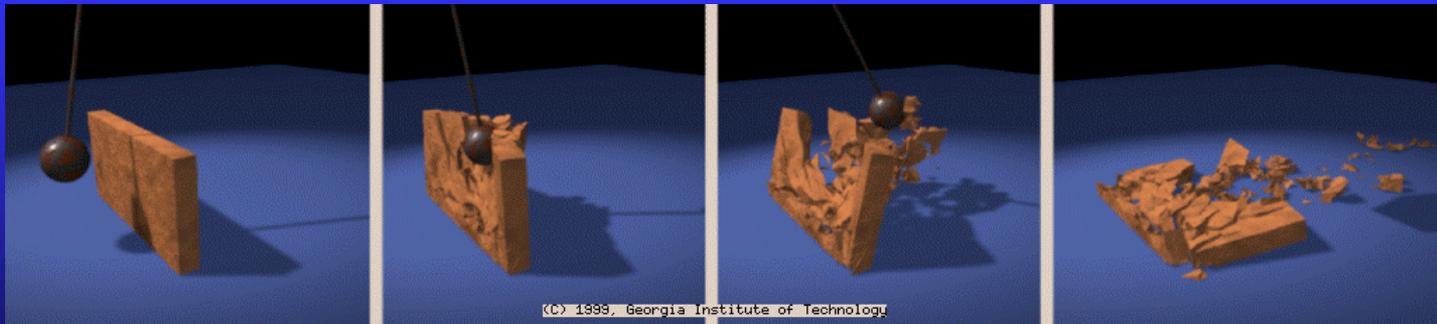
# Kollisionen

- Node Penetration:  
Kraft proportional zur Eindringtiefe  
→ einfach zu berechnen
- Overlap Volume Criteria:  
Kraft proportional zum „gemeinsamen“ Volumen  
→ robuster, aber aufwändiger

# Konkret

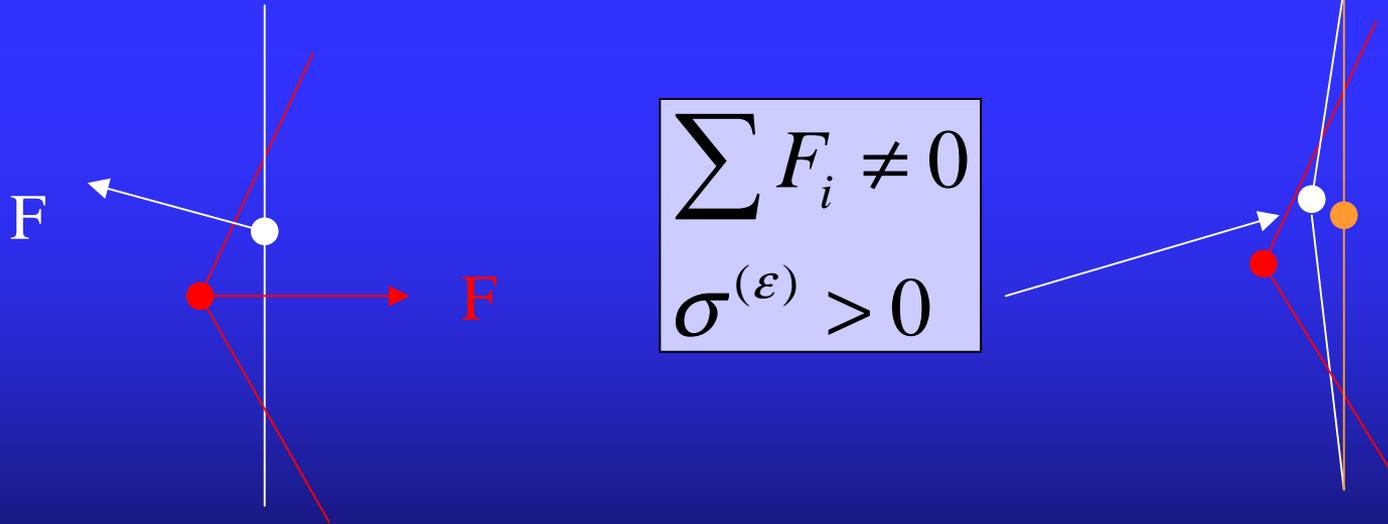
- Ausgangslage

$$\sigma^{(\varepsilon)} = \sigma^{(v)} = 0$$
$$\Rightarrow \sum F_i = 0$$



# Konkret

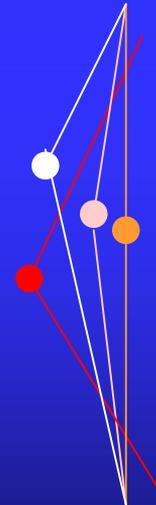
- Zeitpunkt der Kollision



# Konkret

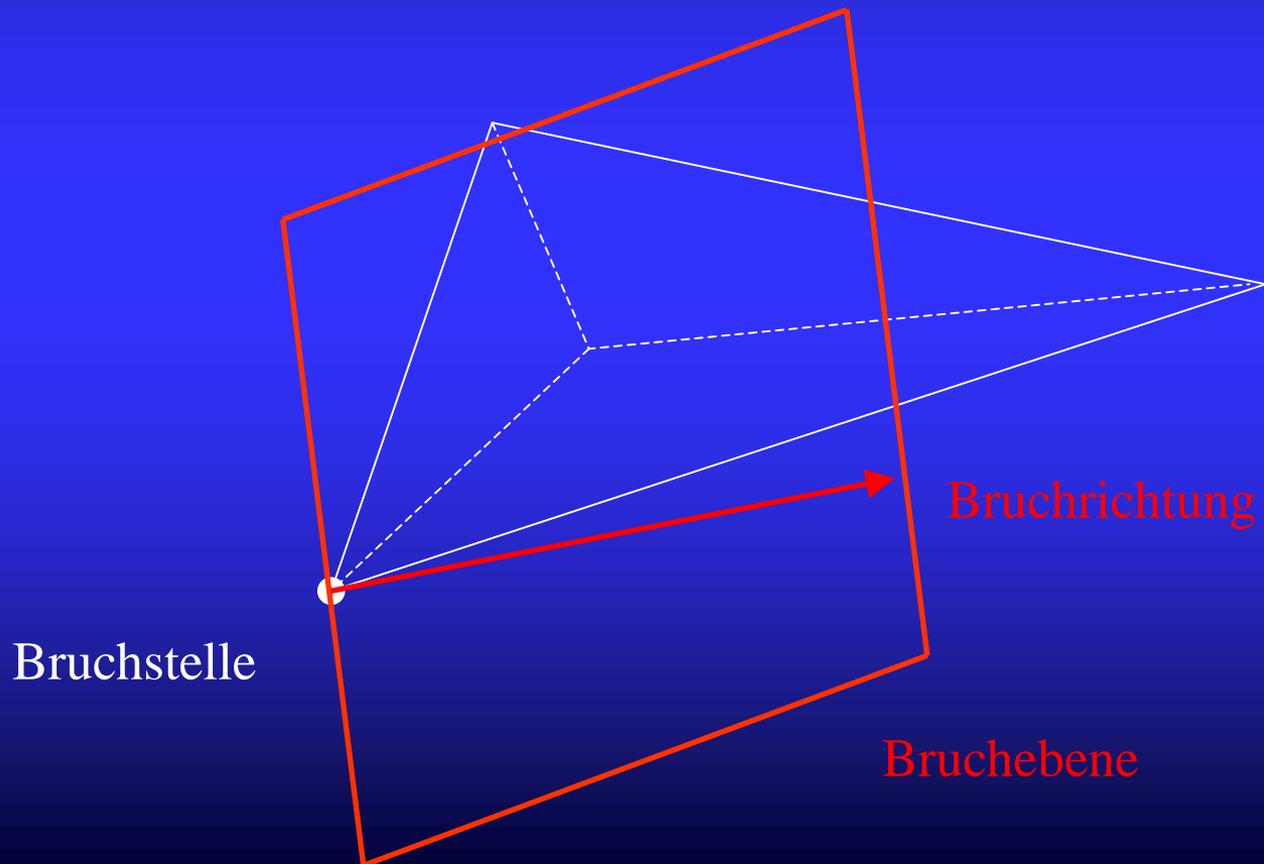
- Ein Zeitschritt nach der Kollision

$$\begin{aligned}\sum F_i &\neq 0 \\ \sigma^{(\varepsilon)} &> 0 \\ \sigma^{(v)} &> 0\end{aligned}$$



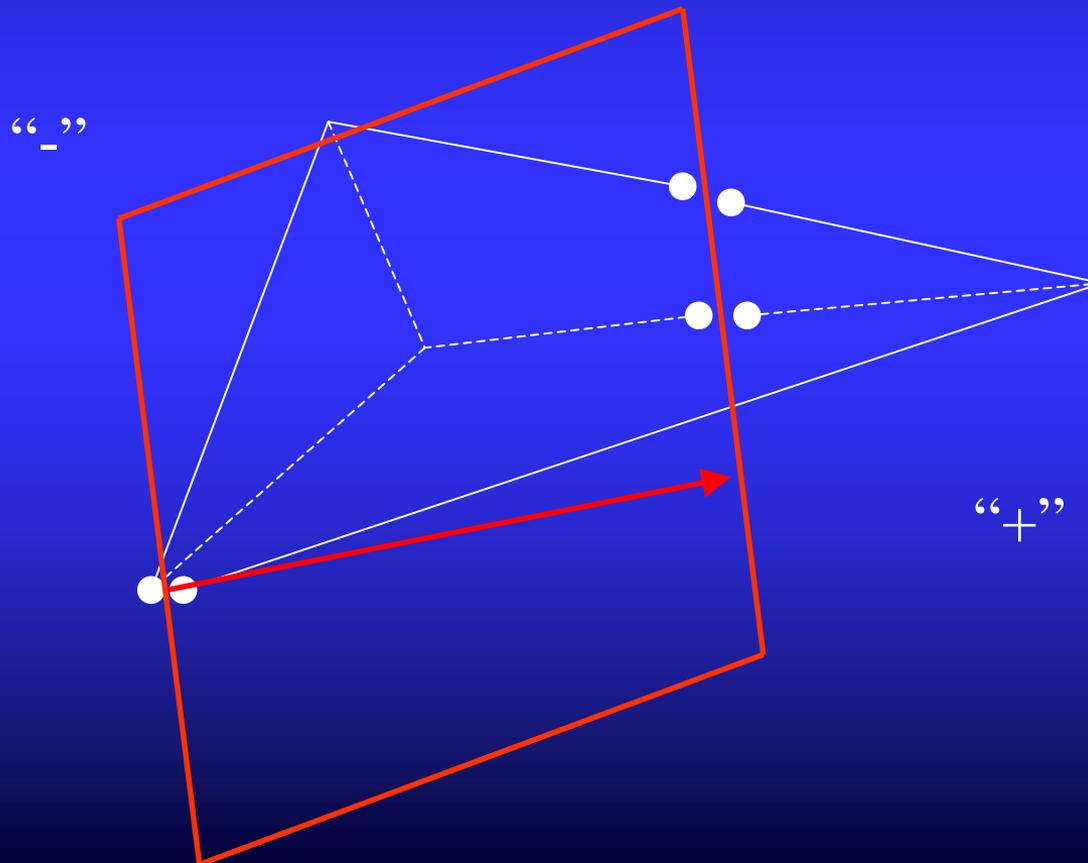
# Konkret

- Ein Bruch wird erkannt



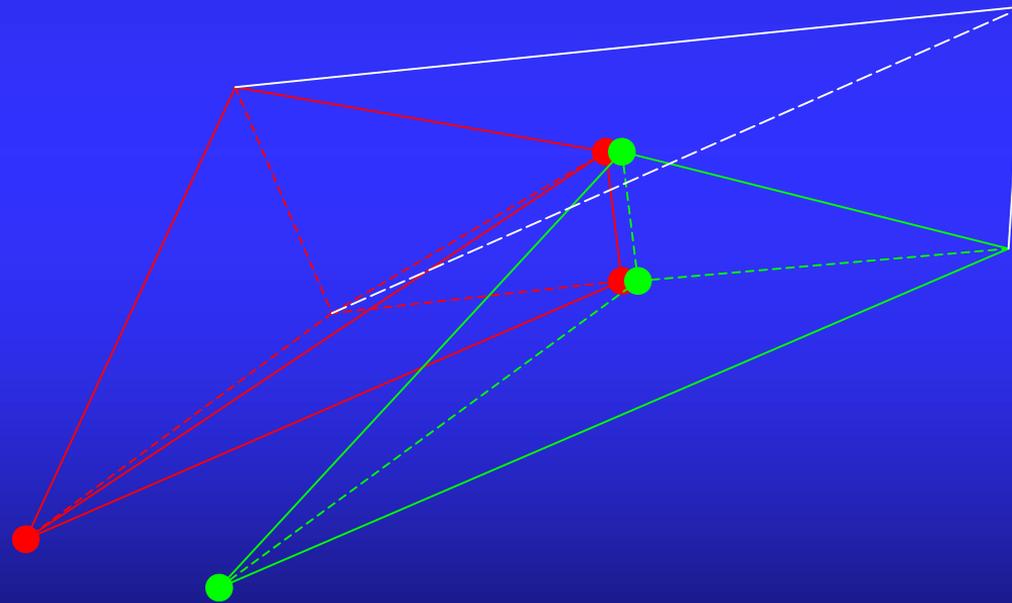
# Konkret

- Entlang der Bruchebene wird getrennt...



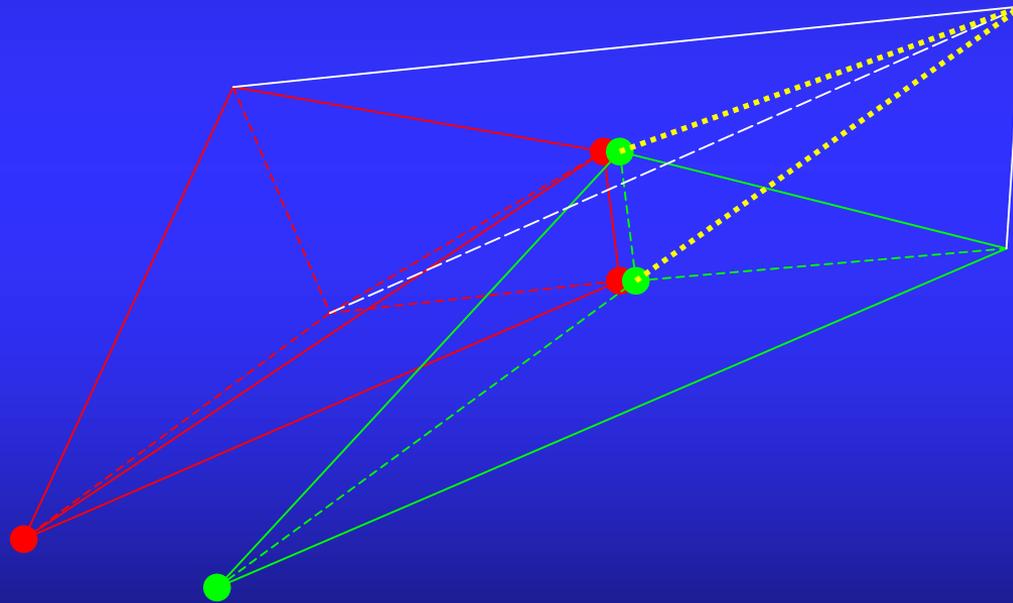
# Konkret

- ... und das Tetraeder in zwei Teile gespalten.



# Konkret

- Nach dem Bruch: Anpassen des Mesh



Neuberechnung aller  $\sigma$  für die veränderten Knoten

# Diskussion

Immer noch abhängig von der Gittergröße, da

- nur existierende Knoten angeschaut werden
- nur Nachbarknoten beachtet werden (unabhängig von der Kraft, Wucht)
- nur ein ganzes Element pro Schritt geteilt wird (→ Ausbreitungsgeschwindigkeit)

# Ausblick

- Inhomogene Materialien
- Besseres Modell, das die Bruchlänge abhängig von der Kraft berechnet und ein entsprechendes Remeshing vornimmt

# Referenzen

- <http://www.gvu.gatech.edu/animation/Fracture/>

