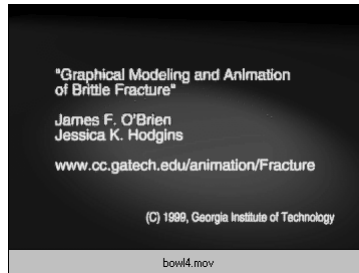


Graphical Modelling and Animation of Brittle Fracture

(SIGGRAPH 99 Paper)



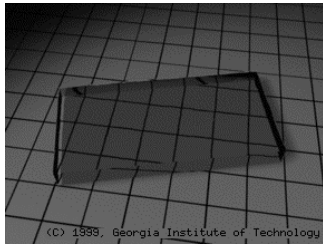
James F. O'Brien Jessica K. Hodgins
GVU Center and College of Computing
Georgia Institute of Technology

Übersicht

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

Brittle Fracture?

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



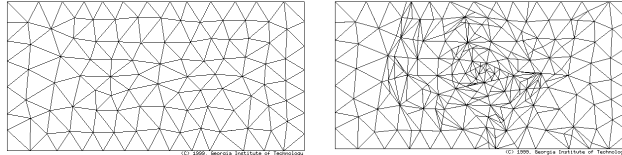
Motivation

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 σ :

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

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

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

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

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

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 σ , etc.

Kollisionen

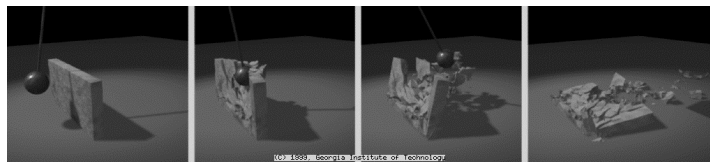
- Node Penetration:
Kraft proportional zur Eindringtiefe
→ einfach zu berechnen
- Overlap Volume Criteria:
Kraft proportional zum „gemeinsamen“ Volumen
→ robuster, aber aufwändiger

Konkret

- Ausgangslage

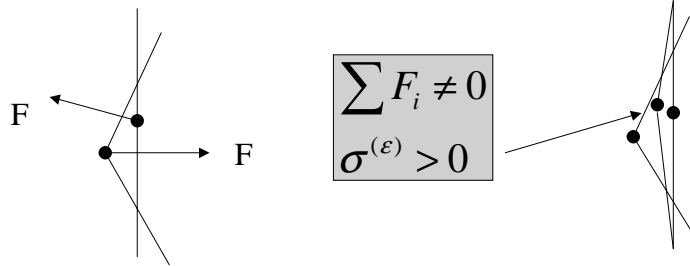
$$\sigma^{(\varepsilon)} = \sigma^{(\nu)} = 0$$

$$\Rightarrow \sum F_i = 0$$



Konkret

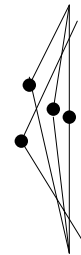
- Zeitpunkt der Kollision



Konkret

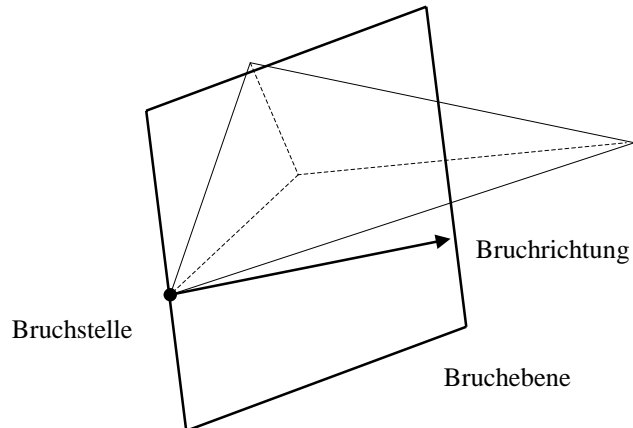
- Ein Zeitschritt nach der Kollision

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



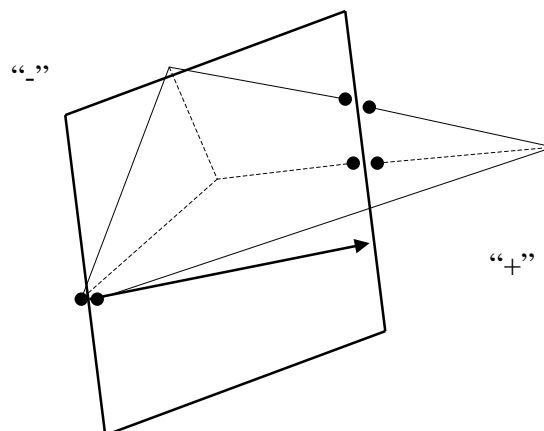
Konkret

- Ein Bruch wird erkannt



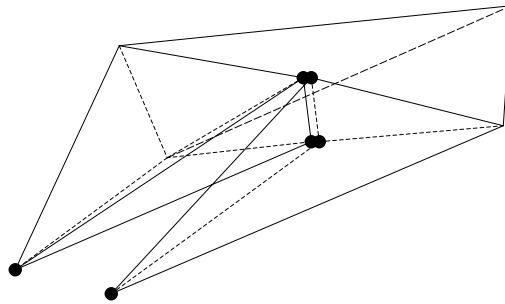
Konkret

- Entlang der Bruchebene wird getrennt...



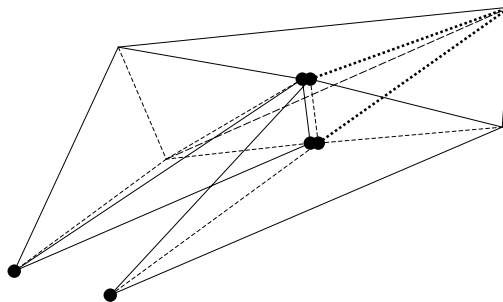
Konkret

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



Konkret

- Nach dem Bruch: Anpassen des Mesh



Neuberechnung aller σ 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/>

