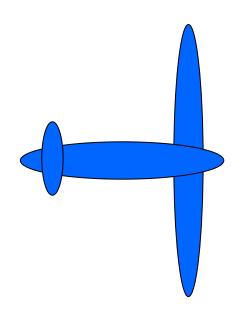
# Computergrafik SS 2014 Oliver Vornberger

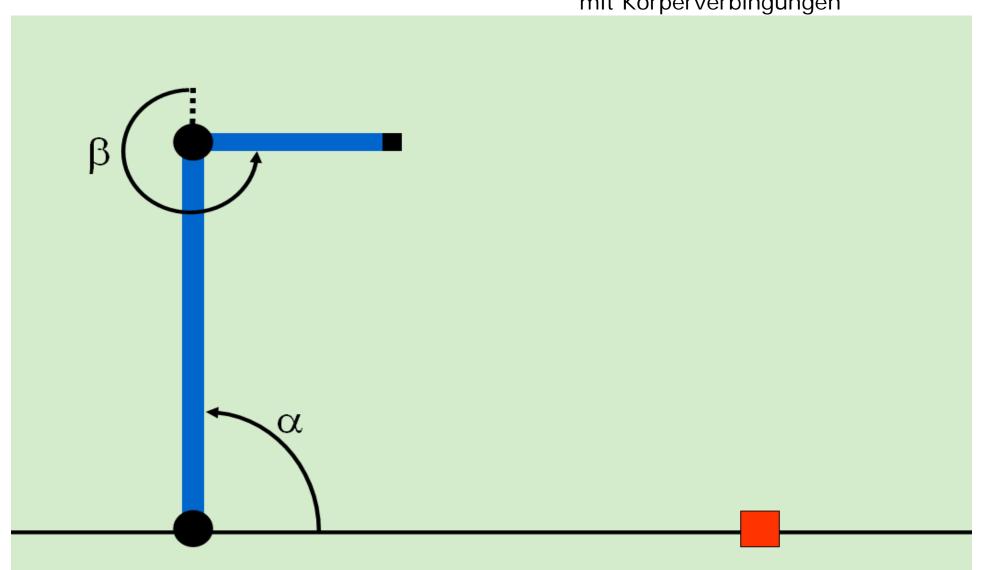
Kapitel 22: Animation

# Key frame Animation

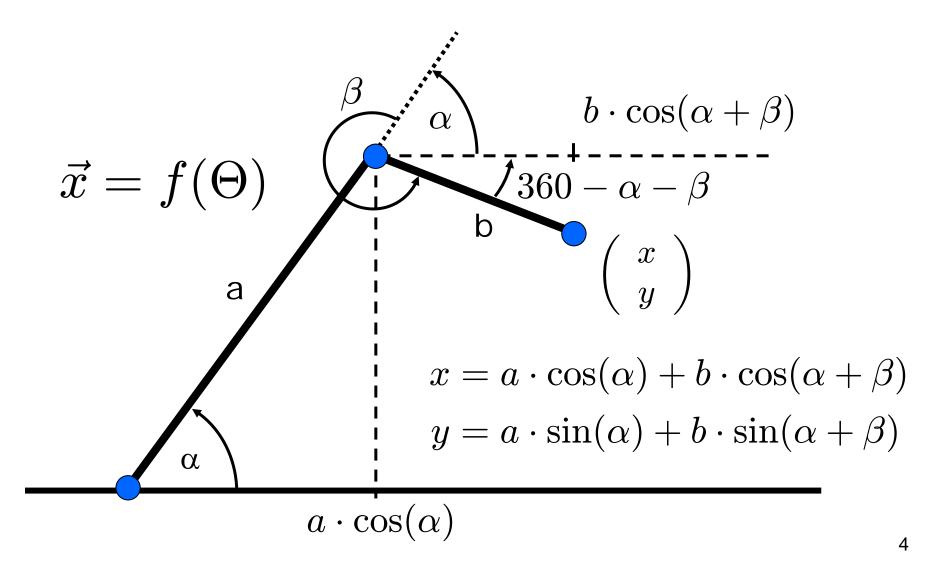


## Kinematik

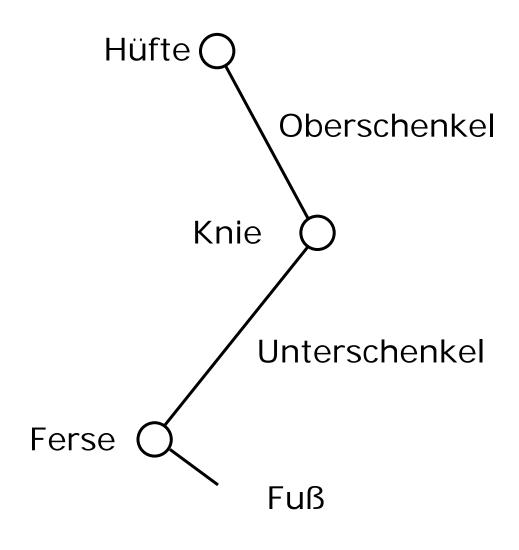
Bewegung im Raum mit Körperverbingungen



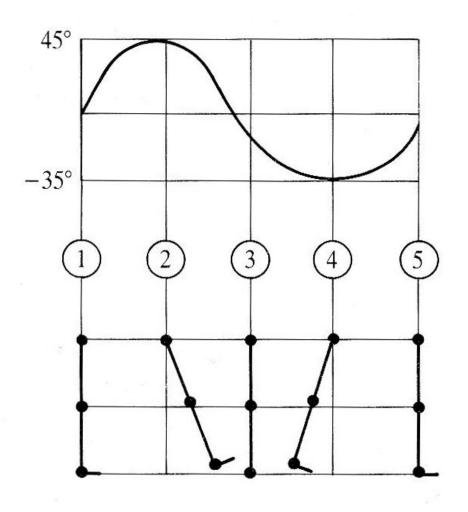
## **Forward Kinematics**



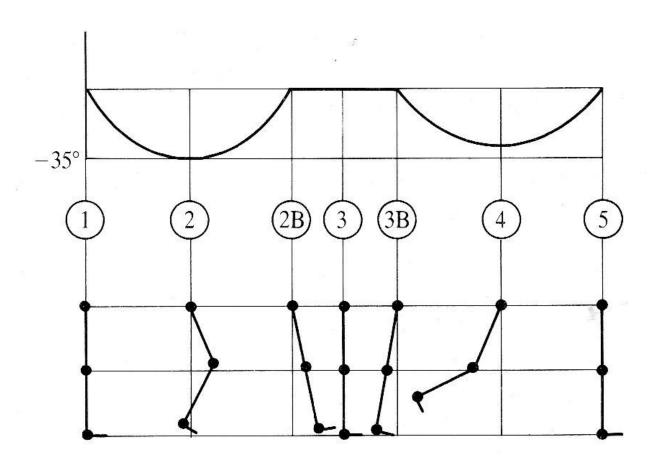
## Skript für Forward Kinematics



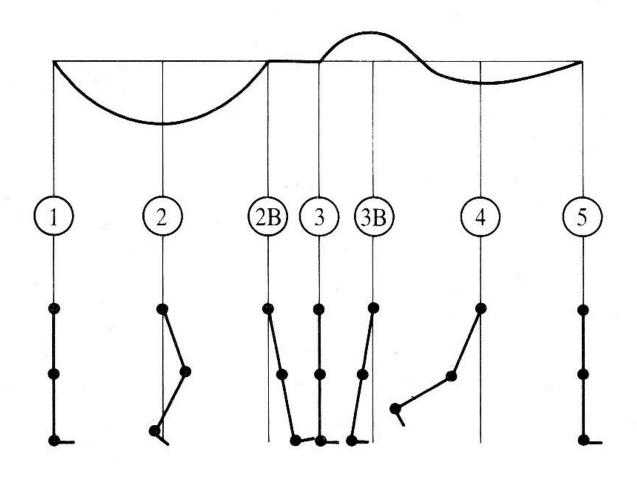
## Rotation in der Hüfte



## Rotation im Knie



## Rotation in der Ferse

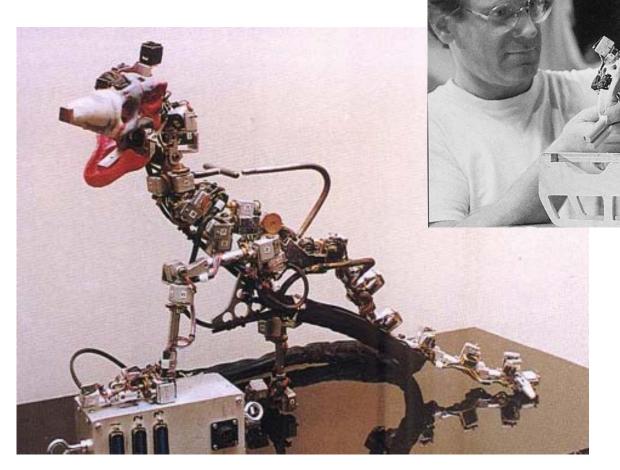


# Jurassic Park [1993]



geplant als Stop Motion Film

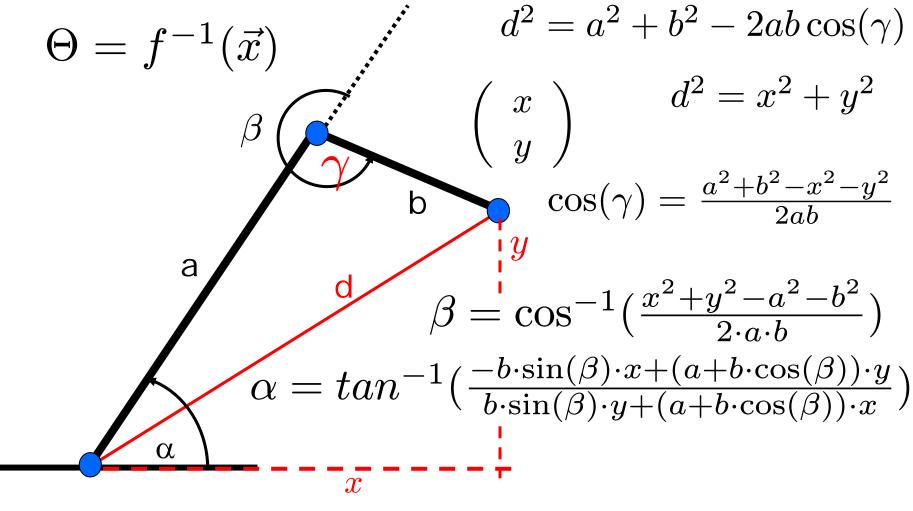
## Jurassic Park



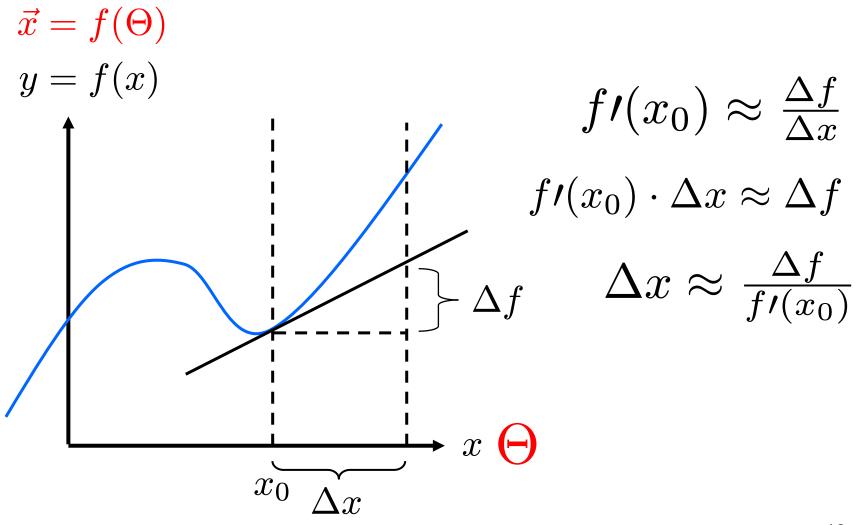
R. Magid: "After Jurassic Park", American Cinematographer, December 1993. Abgedruckt in: Alan Watt "3D-Computergrafik", S. 549, Pearson Studium, ein Imprint von Pearson Education Deutschland GmbH, 2001.

realisiert mit Dinosaur Input Device (DID)

#### **Inverse Kinematics**



#### Differenzierbarkeit



#### Jakobi-Matrix

Die Jakobi-Matrix einer differenzierbaren Abbildung

$$f: \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}^m$$

ist die m × n Matrix aller partiellen Ableitungen

$$J_f = \frac{\partial f}{\partial x} = \begin{pmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \frac{\partial f_1}{\partial x_2} & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1} & \frac{\partial f_2}{\partial x_2} & \dots & \frac{\partial f_2}{\partial x_n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ \frac{\partial f_m}{\partial x_1} & \frac{\partial f_m}{\partial x_2} & \dots & \frac{\partial f_m}{\partial x_n} \end{pmatrix}$$

## Abhängigkeit zwischen dx und d⊕

Problem: 
$$\Theta = f^{-1}(\vec{x})$$

Aber: kleine Änderungen im Winkel verursachen kleine Änderungen in der Position

$$J(\Theta) = \frac{\partial \vec{x}}{\partial \Theta}$$

$$J(\Theta)\partial\Theta = \partial\vec{x}$$

$$\partial \Theta = J^{-1}(\Theta)(\partial \vec{x})$$

### Iterationsverfahren

```
dx
Sei x die aktuelle Position
Sei ⊕ der aktuelle Zustandsvektor
while (!fertig) {
 dx := kleine Bewegung Richtung Ziel
 J(\Theta) = dx/d\Theta
 berechne Inverse von J
 d\Theta := J^{-1}(\Theta)(dx)
 x := f(\Theta + d\Theta)
                                                          15
```

## Particle Systems

### Geeignet für

- Sand
- Funken
- Wasser
- Schnee
- Feuer
- •

Simulation physikalischer Gesetze keine Interaktion untereinander

## Partikeleigenschaften

- Position
- Geschwindigkeit
- Bewegungsrichtung
- Lebenszeit
- Größe
- Farbe
- Transparenz
- Gestalt

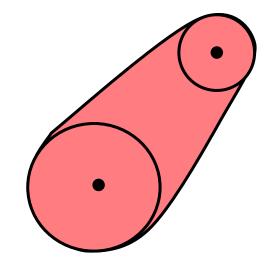
#### Phasen

- Generierung neuer Partikel
- Zuordnung von Attributen
- Entfernen von Partikeln
- Transformation von Partikeln
- Rendern des neuen Frames

## Particle Rendering

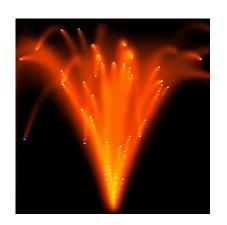
#### Für Head und Tail:

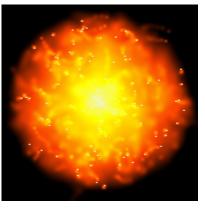
- Position
- Radius
- Farbverlauf
- Transparenz



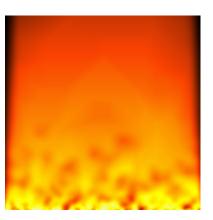
Motion Blur berücksichtigen!

## Particle Systems Demos

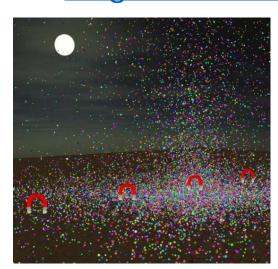








http://www.jhlabs.com/java/particles2.html
~cg/2014/skript/Applets/Particle/jhlabs.html



http://www.gpu-particlesystems.de/

#### Verhaltensanimation

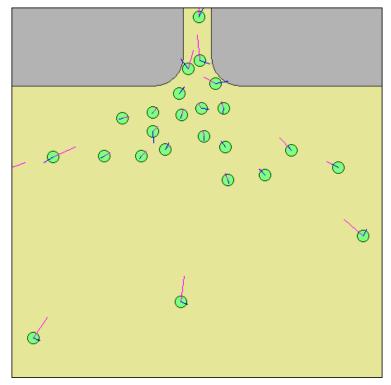
#### Simple Vehicle Model:

- Masse
- Position
- Fahrtrichtung
- Geschwindigkeit
- Beschleunigung

#### Vehikel interagiert

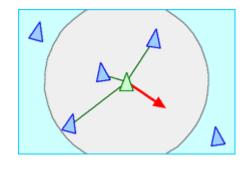
- mit Umweld
- mit anderen Vehikeln

Queuing Behaviour at door [Craig Reynolds]

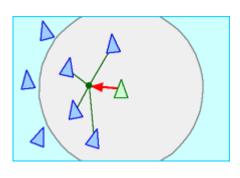


http://www.red3d.com/cwr/steer/Doorway.html

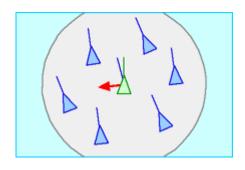
## Schwarmverhalten



Separation

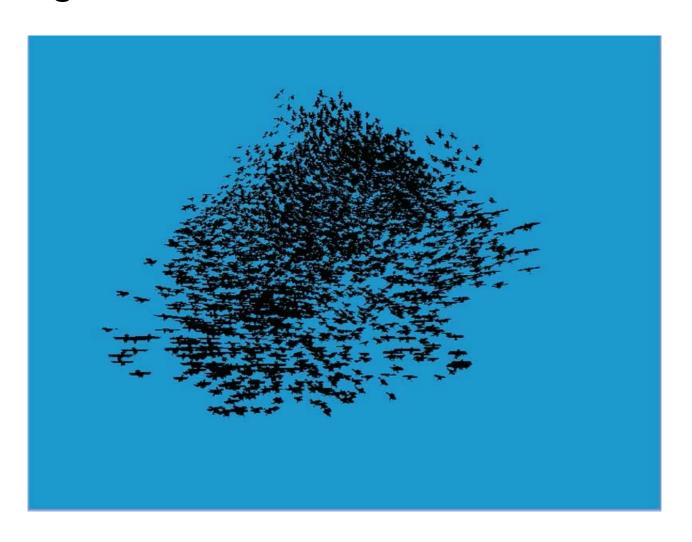


Kohäsion



Ausrichtung

## Vogelschwarm von Oliver Tschesche



## Scanline Production GmbH, München

TECHNICAL ACHIEVEMENT AWARD der American Academy of Motion Picture



~cg/2014/skript/Applets/Particle/scanline.html