

Voronoi-Diagramme zu Polyedern

Voronoi-Regionen in 3D

Voronoi-Regionen in 2D

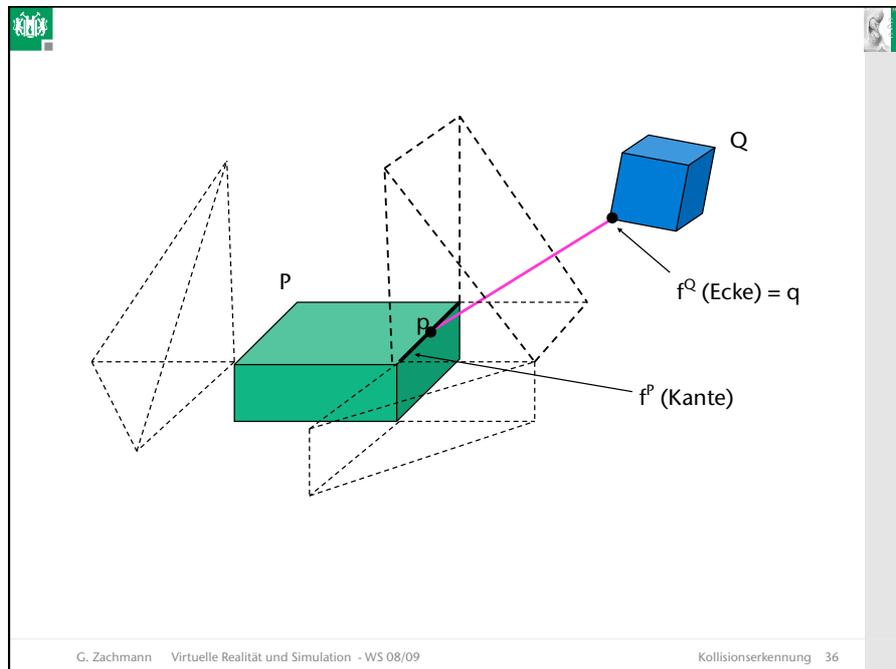
Äußere Voronoi-Regionen sind für konvexe Objekte
sehr einfach zu konstruieren!
(Innere Voronoi-Regionen brauchen wir nicht.)

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation - WS 08/09
Kollisionserkennung 34

Closest Features

- Definition *Feature* f^P :=
Ecke, Kante oder Polygon eines Polyeders P .
- Definition "*Closest Feature*":
Seien f^P und f^Q zwei Features auf P bzw. Q , und seien p, q Punkte auf f^P bzw. f^Q die den minimalen Abstand von P und Q realisieren, d.h., $d(P, Q) = d(f^P, f^Q) = \|p - q\|$.
Dann heißen "*closest features*".
- Lemma:
Sei $V(f)$ die Voronoi-Region zu einem Feature f ;
 f^P, f^Q sind "*closest features*" \Leftrightarrow
 p liegt in $V(f^Q)$, q liegt in $V(f^P)$.

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation - WS 08/09
Kollisionserkennung 35

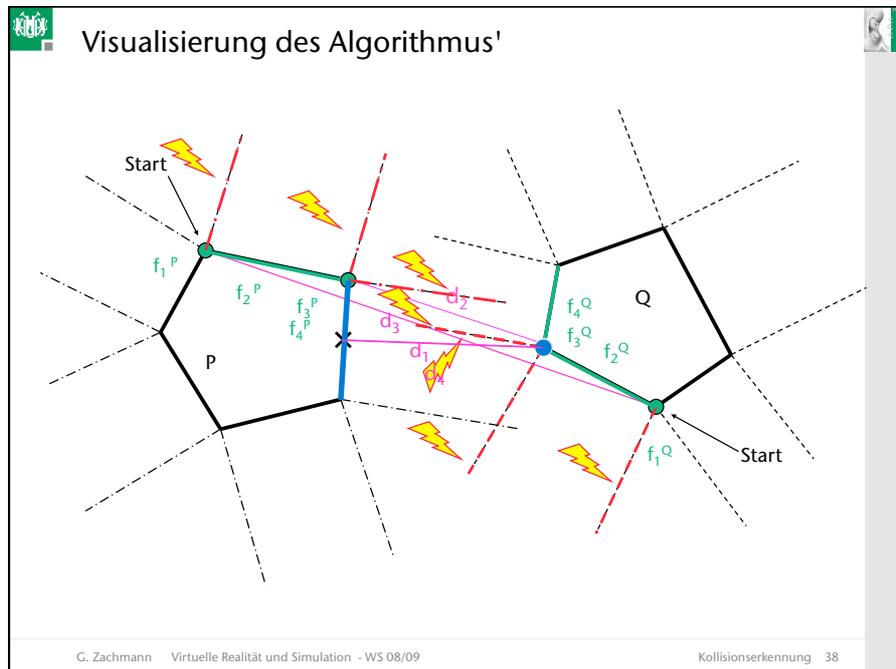


Algorithmus

starte mit zwei beliebigen Features f^P, f^Q auf P bzw. Q
while (f^P, f^Q) sind noch nicht closest features && $d(f^P, f^Q) > 0$
 if (f^P, f^Q) wurde schon einmal betrachtet
 return "Kollision" (weil Zyklus)
 bestimme p und q , die den Abstand zwischen f^P, f^Q realisieren
 if $p \in V_q$ und $q \in V_p$
 return "keine Kollision", (f^P, f^Q) sind closest features
 if ex. eine Seite von V_q bzgl. der p auf der falschen Seite liegt
 $f^P \leftarrow$ das Feature der "dahinter" liegenden Voronoi-Region
 analog für q , falls $q \notin V_p$
if $d(f^P, f^Q) > 0$
 return "keine Kollision"
else
 return "Kollision"

Achtung: bei Kollision befinden sich einige Features im Innern des anderen Objektes, aber im Innern ex. keine Voronoi-Regionen!

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation - WS 08/09 Kollisionserkennung 37



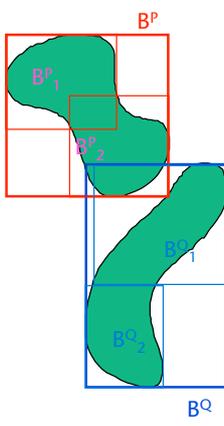
Anmerkungen

- Kleine Denkaufgabe:
Das *Voronoi-Diagramm* braucht man eigentlich nicht!
(aber mit *Voronoi-Diagramm* ist der Algo schneller)
- Berechnungsdauer hängt ab vom "Maß" der zeitlichen Kohärenz
- Verbesserung durch *Lookup-Table*:
trage sphärische Koordinaten der Features
in Tabelle ein

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation - WS 08/09 Kollisionserkennung 39

Hierarchische Kollisionserkennung

- Für "Polygon soups"
- Algorithmentechnik: Divide & Conquer

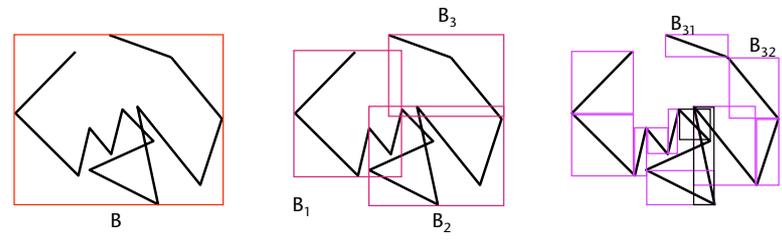
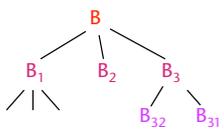


G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation - WS 08/09 Kollisionserkennung 40

Bounding Volume Hierarchy (BVH)

- Schließe alle Polygone aus P in ein Hüllvolumen (*bounding volume*) $BV(P)$ ein
- Teile P auf in $P_1, P_2, P_3, \dots, P_n$, mit $P_1 \cup P_2 \cup P_3 \cup \dots \cup P_n = P$
- Rekursiv für die P_i .

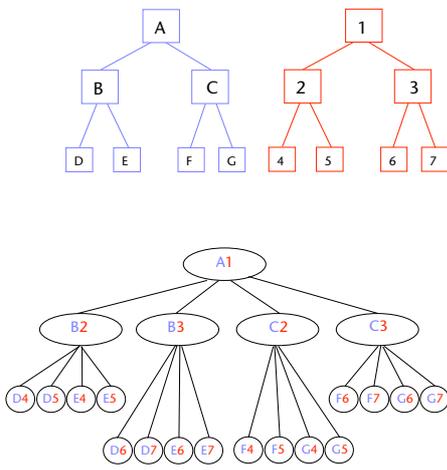
→ *bounding volume hierarchy*

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation - WS 08/09 Kollisionserkennung 41

Simultane Traversierung

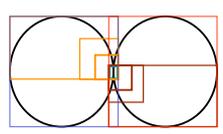
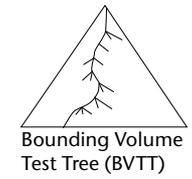
traverse(X, Y)
 if X, Y do not overlap then
 return
 if X, Y are leaves then
 check polygons
 else
 for all children pairs do
 traverse(X_i, Y_j)



G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation - WS 08/09 Kollisionserkennung 42

Einfache Laufzeit-Abschätzung

- Best-case: $O(\log n)$

Bounding Volume Test Tree (BVTT)

- Einfache *average-case* Abschätzung:
 - $P[k]$ = Wahrsch.keit daß genau k Kinderpaare überlappen, $k \in [0, \dots, 4]$
 - $P[k] = \binom{4}{k}$, $P[0] = \frac{1}{16}$
 - Annahme: alle Ereignisse sind gleich wahrscheinlich
 - Erwartete Laufzeit :

$$T(n) = \frac{1}{16} \cdot 0 + \frac{4}{16} \cdot T\left(\frac{n}{2}\right) + \frac{6}{16} \cdot 2T\left(\frac{n}{2}\right) + \frac{4}{16} \cdot 3T\left(\frac{n}{2}\right) + \frac{1}{16} \cdot 4T\left(\frac{n}{2}\right)$$

$$T(n) = 2T\left(\frac{n}{2}\right) \in O(n)$$
- In der Praxis besser

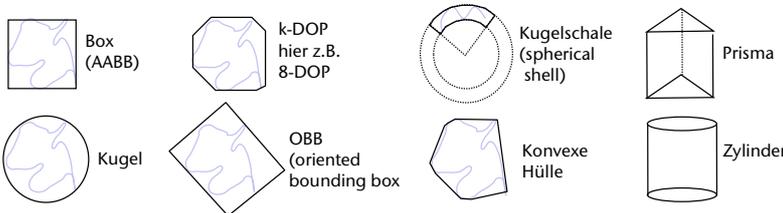
G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation - WS 08/09 Kollisionserkennung 43

Bounding Volumes

Anforderungen:

- *sehr* schneller Überlappungstest
- auch dann, wenn die *Bounding Volumes* rotiert oder transl. sind!
→ "einfache" *Bounding Volumes*
- eine Überdeckung des ganzen Raumes sollte möglichst wenig mehrfach belegten Raum haben → "tight BVs"

Einige mögliche *Bounding Volumes*:



Box (AABB) k-DOP hier z.B. 8-DOP Kugelschale (spherical shell) Prisma

Kugel OBB (oriented bounding box) Konvexe Hülle Zylinder

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation - WS 08/09 Kollisionserkennung 44

Die Minkowski-Summe



- Hermann Minkowski (22. 6. 1864 – 12. 1. 1909), deutscher Mathematiker und Physiker
- Definition (*Minkowski-Summe*):
Seien A und B Teilmengen eines Vektorraums;
die Minkowski-Summe von A und B ist

$$A \oplus B = \{\mathbf{a} + \mathbf{b} \mid \mathbf{a} \in A, \mathbf{b} \in B\}$$
- Entsprechend die *Minkowski-Differenz*:

$$A \ominus B = \{\mathbf{a} - \mathbf{b} \mid \mathbf{a} \in A, \mathbf{b} \in B\}$$
- Zusammenhang zwischen *Minkowski-Summe* und *-Differenz*:

$$A \ominus B = A \oplus (-B)$$
- Anwendungen: Computergraphik, Bildverarbeitung, Lineare Optimierung, Roboter-Pfadplanung, ...

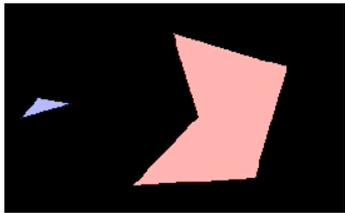
G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation - WS 08/09 Kollisionserkennung 46

Eigenschaften

- *Minkowski-Summen* sind:
 - Kommutativ: $A \oplus B = B \oplus A$
 - Assoziativ: $A \oplus (B \oplus C) = (A \oplus B) \oplus C$
 - Distributiv bzgl. Vereinigung: $A \oplus (B \cup C) = (A \cup B) \oplus (A \cup C)$
 - Invariant (in gewissem Sinne) gegenüber Translation: $T(A) \oplus B = T(A \oplus B)$

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation - WS 08/09 Kollisionserkennung 47

Intuitive "Berechnung" der Minkowski-Summe:



- Achtung: das gelbe Polygon zeigt die Minkowski-Summe **modulo(!)** eventueller Translationen!

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation - WS 08/09 Kollisionserkennung 48

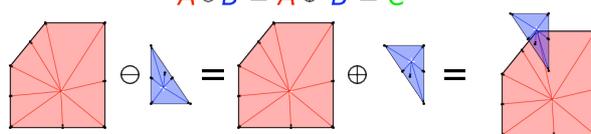
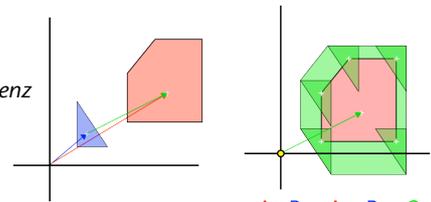
Komplexität

- Seien A und B Polygone mit n bzw. m Ecken
 - Sind A und B konvex, so ist $A \oplus B$ konvex und hat Komplexität $O(mn)$
 - Ist nur B konvex, so hat $A \oplus B$ die Komplexität $O(mn)$
 - Ist keines der beiden konvex, so hat $A \oplus B$ die Komplexität $O(m^2n^2)$
- Algorithmische Komplexität des Problems mit Divide & Conquer:
 - Sind A und B konvex, so kann $A \oplus B$ in Zeit $O(m+n)$ berechnet werden
 - Ist nur B konvex, so kann $A \oplus B$ randomisiert in Zeit $O(mn \log^2(mn))$ berechnet werden
 - Ist keines der beiden konvex, so hat $A \oplus B$ die Komplexität $O(mn^2 \log(mn))$

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation - WS 08/09 Kollisionserkennung 49

Schnitttest für zwei konvexe BVs

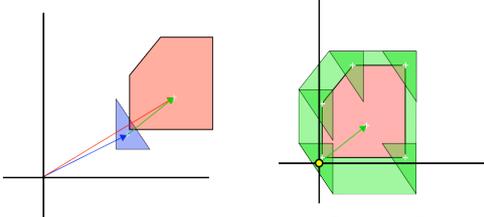
- Erkennen von Kollisionen durch die *Minkowski-Differenz*:

$$A \ominus B = A \oplus -B = C$$

- Für zwei Objekte ergibt sich somit:
 - Verschiebe beide Objekte mit derselben Translation, so daß der Ursprung in B liegt
 - Berechne die *Minkowski-Differenz*
 - A und B schneiden sich gdw. $0 \in A \ominus B$

$$A \ominus B = A \oplus -B = C$$

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation - WS 08/09 Kollisionserkennung 50

▪ Beispiel, in dem sich A und B schneiden:



$A \ominus B = A \oplus -B = C$

▪ Der Koordinatenursprung befindet sich in der *Minkowski-Differenz* C

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation - WS 08/09 Kollisionserkennung 51

Oriented Bounding Boxes (OBB)

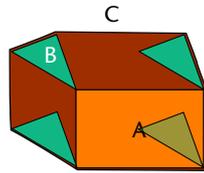
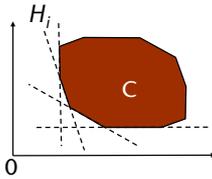
▪ Lemma "*Separating Axis Test*" (SAT):
Seien A, B zwei konvexe Polytope (Polyeder).
Wenn es eine separierende Ebene gibt,
dann auch eine, die parallel zu einer Seite von A oder B ist,
oder parallel zu mindestens einer Kante von A und einer von B.
[Gottschalk, Lin, Manocha; 1996]

▪ Abwandlung des "*separating plane*" Lemmas
("*separating axis*" Lemma):
Zwei konvexe Polyeder überlappen sich nicht \Leftrightarrow
es gibt eine Gerade, so daß die Projektion der beiden
Objekte auf dieser Geraden sich nicht überlappen.
Diese Achse heißt "*separierende Achse*".

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation - WS 08/09 Kollisionserkennung 53

Beweis des SAT-Lemmas

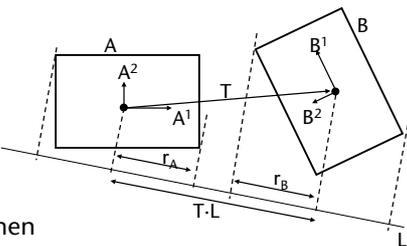
1. Annahme: A und B sind disjunkt
2. Betrachte Minkowski-Summe
3. Alle Faces von C sind entweder parallel zu einem Face von A, oder einem Face von B, oder parallel zu einer Kante von A und einer Kante von B
4. C ist konvex
5. $C = \bigcap_{i=1}^m H_i$
6. $A \cap B = \emptyset \Leftrightarrow (0, 0, 0) \notin C$
7. $\exists i : 0 \notin H_i$ (0 liegt außerhalb eines H_i)
8. Es gibt eine separierende Ebene für A und B, die parallel zu diesem H_i ist.

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation - WS 08/09 Kollisionserkennung 54

Der SAT für OBBs

- OBdA: rechne im Koord.system von Box A
- Box A definiert durch: $C, a^1A^1, a^2A^2, a^3A^3$
- Position von B relativ zu A ist definiert durch R & T
- Im Koord.system von A: B^i sind Spalten von R
- Gemäß Lemma müssen wir **nur einige spezielle** Ebenen betrachten, um die Separierung festzustellen
- A, B überlappen, wenn $|T \cdot L| < r_A + r_B$ für jede dieser Ebenen
 - L = Normale der Ebene
- Anzahl solcher "spezieller" Achsen bei Boxes = 15



G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation - WS 08/09 Kollisionserkennung 55

- Bsp.: $L = A^1 \times B^2$
- Zu berechnen: $r_A = \sum_i a_i |A^i \cdot L|$ (und analog r_B)
- Bsp. 2-ter Term der Summe:

$$\begin{aligned}
 & a_2 A^2 \cdot (A^1 \times B^2) \\
 &= a_2 B^2 \cdot (A^2 \times A^1) \\
 &= a_2 B^2 \cdot A^3 \\
 &= a_2 R_{32}
 \end{aligned}$$

Wir rechnen in Koord.system von A
 $\rightarrow A^3$ ist 3-ter Einheitsvektor, und
 B^2 ist 2-te Spalte von R

- Für jede der 15 Achsen hat man einen Test der Form

$$|T \cdot L| < a_2 |R_{32}| + a_3 |R_{22}| + b_1 |R_{13}| + b_3 |R_{11}|$$

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation - WS 08/09 Kollisionserkennung 56

Discretely Oriented Polytopes (k-DOPs)

- Definition:

Wähle k Vektoren $\mathbf{b}_i \in \mathbb{R}^3$ fest, k gerade, mit \mathbf{b}_i antiparallel zu $\mathbf{b}_{i+k/2}$.

k -DOPs sind als Volumen beschrieben durch

$$D = \bigcap_{i=1..k} H_i \quad , \quad H_i : \mathbf{b}_i \cdot \mathbf{x} - d_i \leq 0$$
- Beschreibung eines k -DOP: $D = (d_1 \dots d_k) \in \mathbb{R}^k$
- Überlappungstest:

$$D^1 \cap D^2 = \emptyset \Leftrightarrow \forall i = 1, \dots, \frac{k}{2} : [d_i^1, d_{i+\frac{k}{2}}^1] \cap [d_i^2, d_{i+\frac{k}{2}}^2] = \emptyset$$

$\rightarrow k/2$ Intervall-Tests

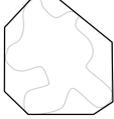
G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation - WS 08/09 Kollisionserkennung 57

Eigenschaften

- AABBs sind spezielle DOPs
- Überlappungstest $\in O(k)$, k = Anzahl Orientierungen
- Beliebig genaue Approximation der konvexen Hülle



k=4



k=8



k=12

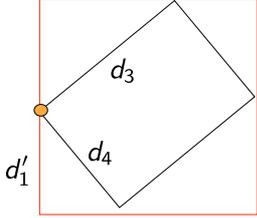
G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation - WS 08/09
Kollisionserkennung 58

Overlap test of DOPs

- Algorithmus für "schiefe" DOPs:
 - Objektbewegung: Rotation R & Translation T
 - Neuer DOP nach affiner Transformation des Objektes:

$$d'_i = \mathbf{B}_i \begin{pmatrix} \mathbf{b}_{j'_1} \\ \mathbf{b}_{j'_1} \\ \mathbf{b}_{j'_1} \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} d_{j'_1} \\ d_{j'_1} \\ d_{j'_1} \end{pmatrix} + \mathbf{B}_i \mathbf{T},$$

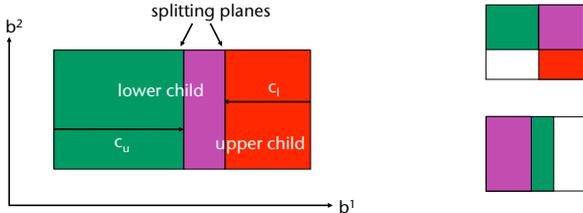
$$\mathbf{b}_j = \mathbf{B}_i \mathbf{R}^{-1}$$



- Korrespondenz j_i identisch für alle DOPs einer Hierarchie
- Aufwand: $O(k)$, früher $O(k^2)$

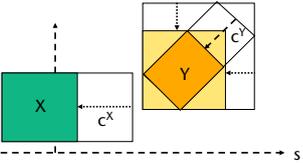
G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation - WS 08/09
Kollisionserkennung 59

Restricted Boustrees (Variante von k-d Trees)

- Kombination von k-d tree und AABB:
 
- Speicher: 1 Float, 1 Achsen-ID, 1 Pointer (= 9 Bytes)
- Weitere Namen:
 - BIH (Bounding Interval Hierarchy)
 - SKD-Tree (spatial kd-Tree)

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation - WS 08/09 Kollisionserkennung 60

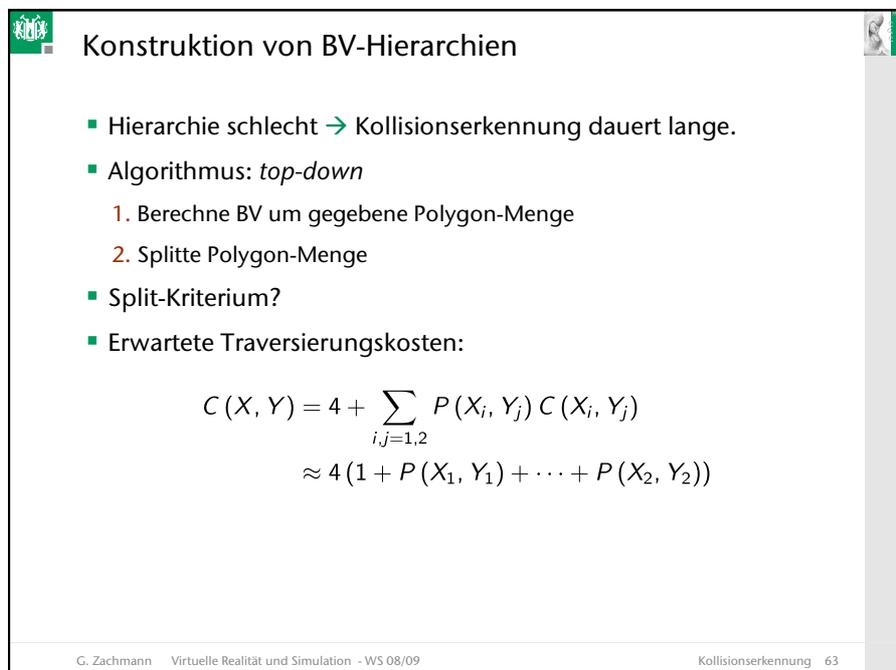
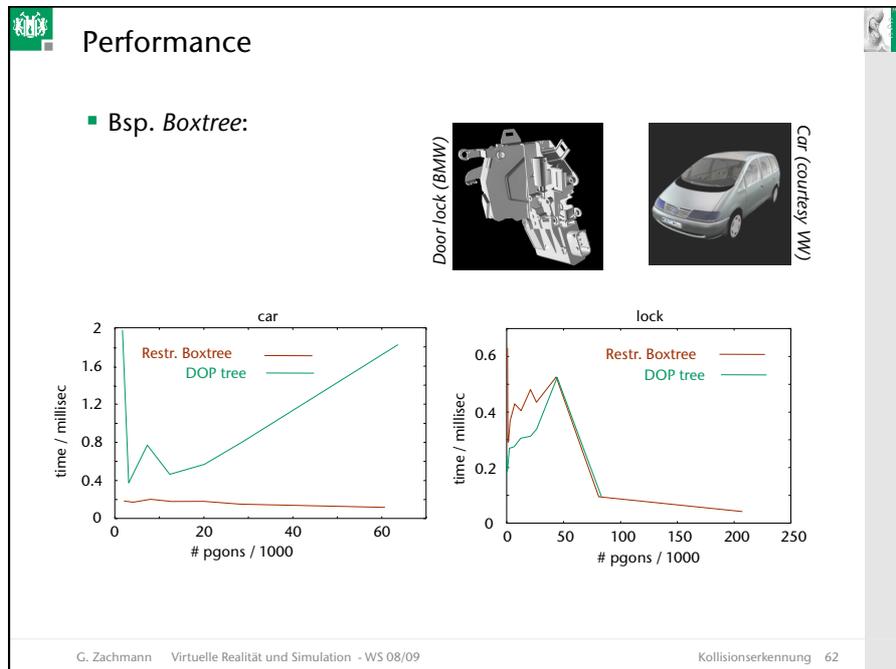
- Overlap Tests durch Re-Alignment:
12 FLOPs (mit kleinem Trick: 8.5)



- SAT: 82 FLOPs
- SAT lite: 24 FLOPs
- Sphere test: 29 FLOPs

Mehr dazu in
<http://zach.in.tu-clausthal.de/papers/vrst02.html>

G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation - WS 08/09 Kollisionserkennung 61

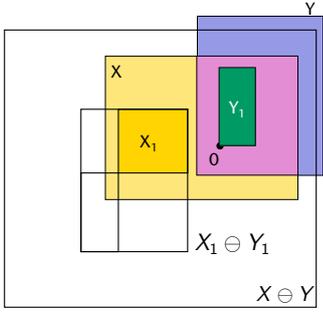


- Eine Abschätzung von $P(X_i, Y_j)$
- Hilfsmittel dabei:
die Minkowski-Summe
- Erinnerung:

$$X_i \cap Y_j = \emptyset \Leftrightarrow 0 \notin X_i \ominus Y_j$$
- Die Wahrscheinlichkeit ist somit

$$P(X_i, Y_j) = \frac{|\text{günstige Fälle}|}{|\text{mögliche Fälle}|} = \frac{\text{vol}(X_i \ominus Y_j)}{\text{vol}(X \ominus Y)} = \frac{\text{vol}(X_i \oplus Y_j)}{\text{vol}(X \oplus Y)}$$

$$\approx \frac{\text{vol}(X_i) + \text{vol}(Y_j)}{\text{vol}(X) + \text{vol}(Y)}$$
- Fazit: Minimiere Summe der Volumina der Kind-BVs.

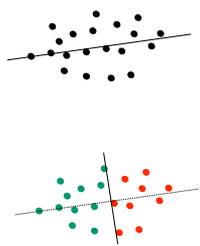


G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation - WS 08/09 Kollisionserkennung 64

Algorithmus

1. Orientierung für "gute" *Splitting-Ebene* aus PCA
2. Suche Minimum gemäß Volumen-Kriterium

- Komplexität bei *Plane-Sweep*:

$$T(n) = cn + T(\alpha n) + T((1 - \alpha)n) \in O(n \log n)$$


G. Zachmann Virtuelle Realität und Simulation - WS 08/09 Kollisionserkennung 65