

# Frog Diving by MLS-MPM in Taichi

11 Mar. 2026

もうただの CG. 弾性体のカエルに初速度与えて水に落とすだけ. 詳細は lizard を参照.

計算空間:  $0.2\text{m} \times 0.2\text{m} \times 0.2\text{m}$

格子解像度:  $128 \times 128 \times 128 \rightarrow$  格子サイズ  $0.2/128 = 1.55$  [mm]

粒子サイズ: 1 格子に  $2^3 = 8$  つ

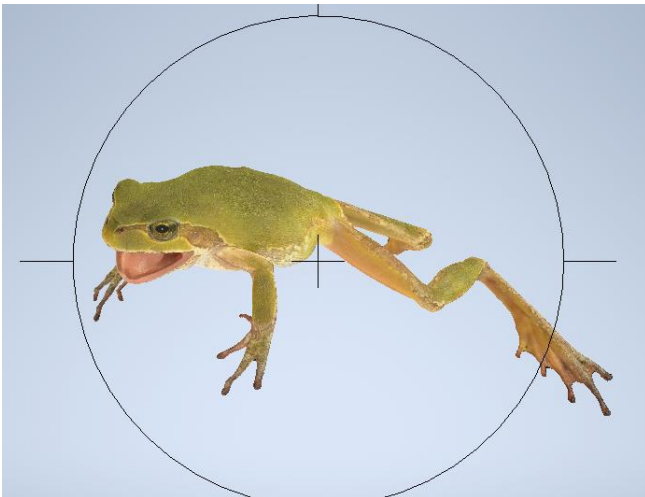
水領域:  $0.2\text{m} \times 0.2\text{m} \times 0.05\text{m}$

カエル: 弾性体粒子, 体長  $0.04\text{m}$  ぐらい

走行: 初速度  $(-2, 0, -4)$  [m/s]. 高さ  $1\text{m}$  あたりから水に飛び込んだカエル.

標本データはここ:

<https://sketchfab.com/3d-models/cc0-japanese-tree-frog-3597ee5176404efc8e8d78affe0fd223>



座標系が異なるので,  $z$  軸を重力方向に回転させたり, サイズ変更, 平行移動のコードは以下. 適当に修正する.

```
import sys
```

```
input_file = "frog_removed_square.obj" # 読み込みファイル. CAD の obj
output_file = "frog.obj" # 変換後の出力ファイル
```

```
with open(input_file, "r") as f, open(output_file, "w") as out:
```

```
    for line in f:
```

```
        if line.startswith("v "):
```

```
            parts = line.split()
```

```
            x = float(parts[1])
```

```
            # x, y, z が元の点群座標
```

```
            y = float(parts[2])
```

```
            z = float(parts[3])
```

```
            # x 軸 +90° 回転 (Y→Z)
```

```
            x2, y2, z2 が変換後の点群座標
```

```
            x2 = x
```

```
            y2 = -z
```

```

        z2 = y

        # 平行移動
        #x2 *= 0.1
        #y2 *= 0.1
        # z2 += 0.5

        # スケール 1/10
        #x2 *= 0.1
        #y2 *= 0.1
        #z2 *= 0.1

        out.write(f"v {x2} {y2} {z2}\n")
    else:
        out.write(line)

print("done:", output_file)

```

## (1) 実行ファイル

frog.py : メインコード

frog.obj : CAD の obj ファイル. uv データ付き

engine/MPM\_solver.py: 力学計算ソルバ

frog.jpg : テクスチャ画像.

Taichi を activate して、ディレクトリを移動して python で実行する

```

> source taichi_env/bin/activate
> cd /mnt/f/*****
> python3 frog.py

```


## (2) 可視化

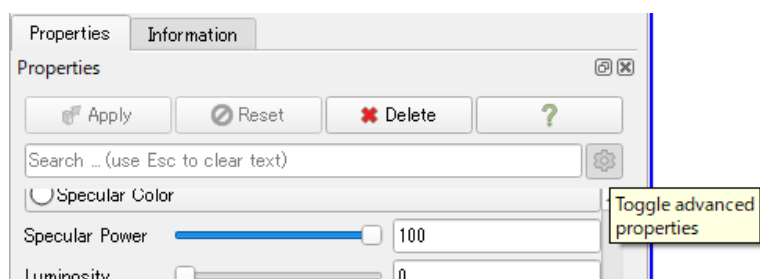
### Paraview での流れ :

. テクスチャに対応した CAD の obj ファイル (画像ファイルとその uv 座標がある) を読み込む.

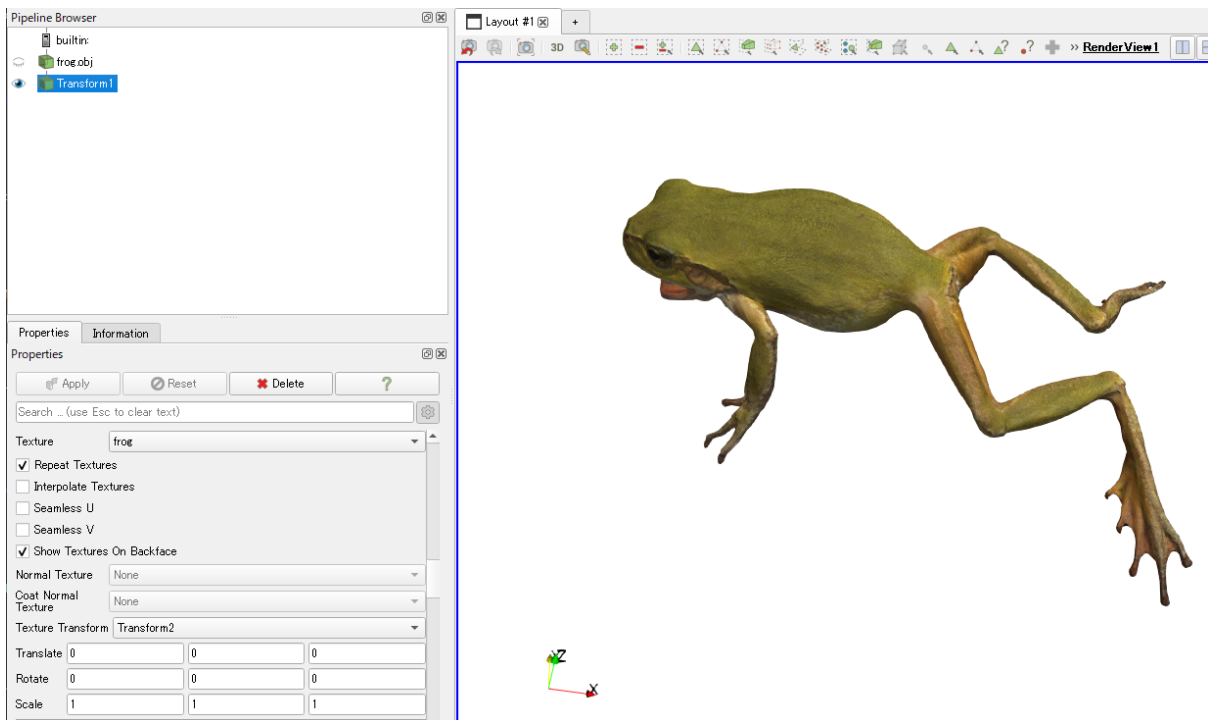
paraview の File->open から uv データ付き obj ファイル (frog.obj) を読み込む.

Display の Texturing の Texture Coordinates を「TCoords」にし、Texture の load で画像ファイル (frog.jpg) を読み込む.

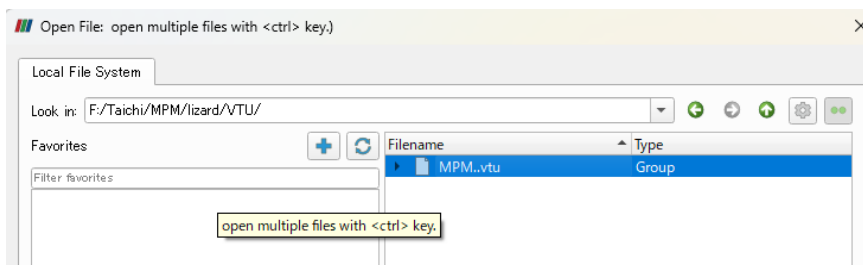
Texture が無い場合には、 をクリックすると出てくる。トグルになっている。



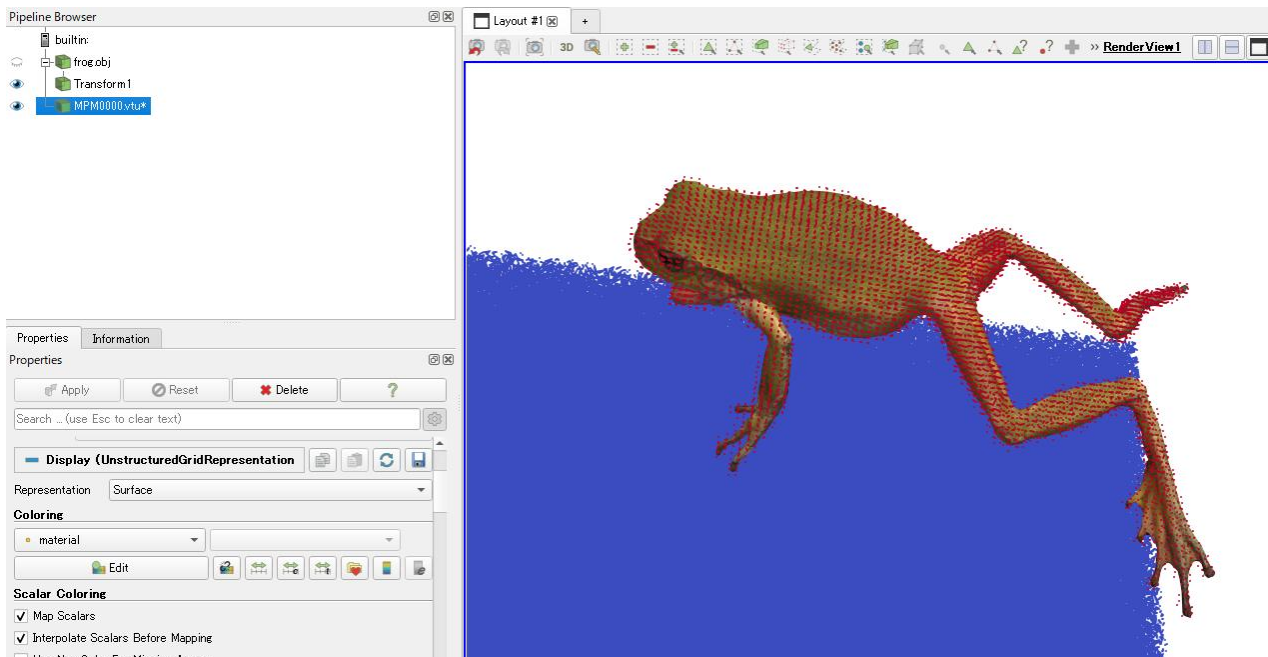
・ シミュレーションの座標と CAD の座標が異なる場合には、Filters->Alphabetical->Transform で移動する。図は、(0.13, 0.1, 0.15)平行移動した例。上記同様 Texture も設定しておく。



・ 次に新たに File->Open から時系列の VTU ファイルを一度に読み込み、Apply する。

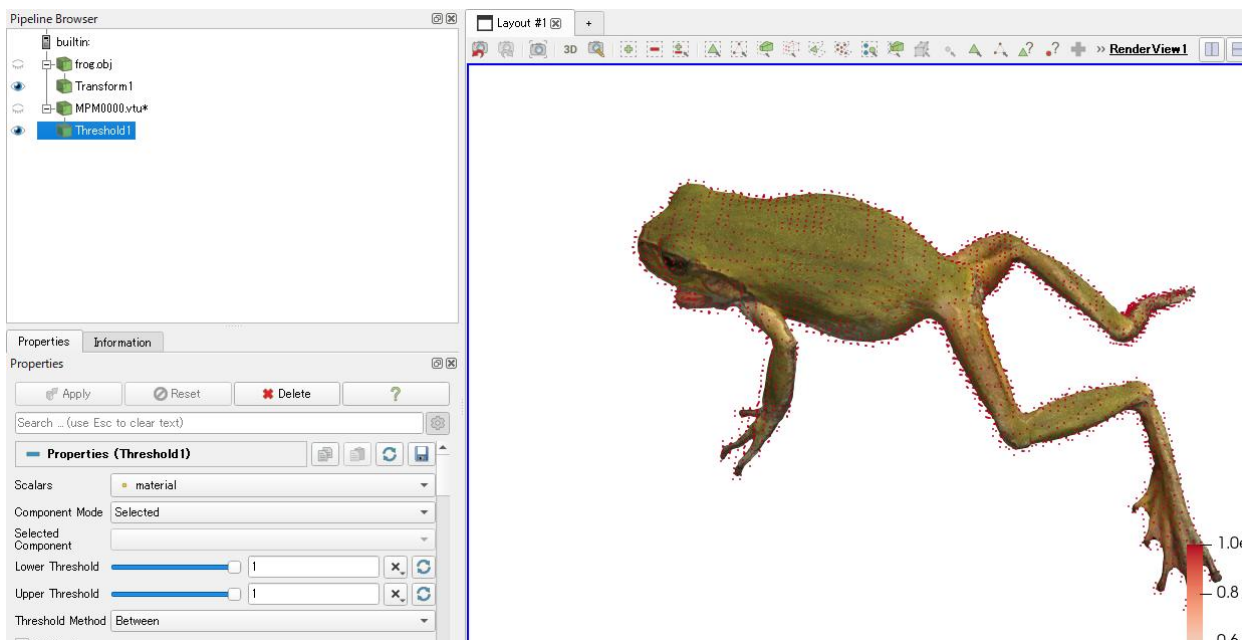


カラーリングを material にすると、弾性体粒子（赤）と obj ファイルが一致していることが確認できる。

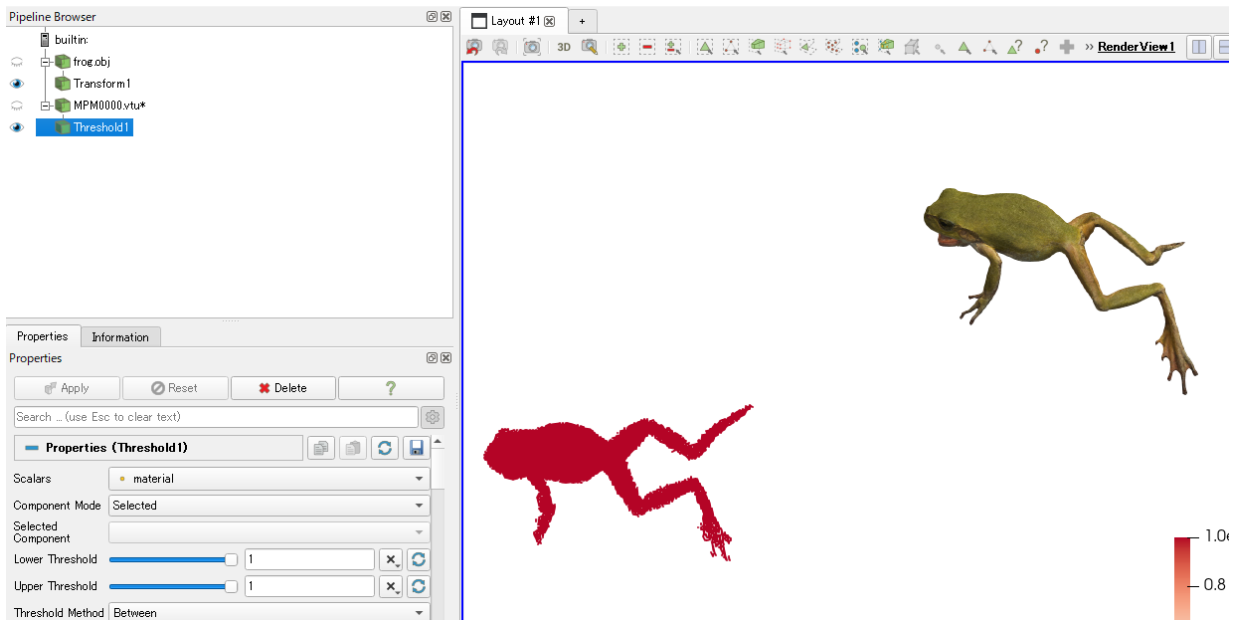


次に、初期弾性体粒子位置 ( $t=0$ ) と現在の時刻  $t$  の間の粒子の移動量を  $U$  として生成し、obj の点データをこれに基づき移動させ、そこにテクスチャを張り付ける。

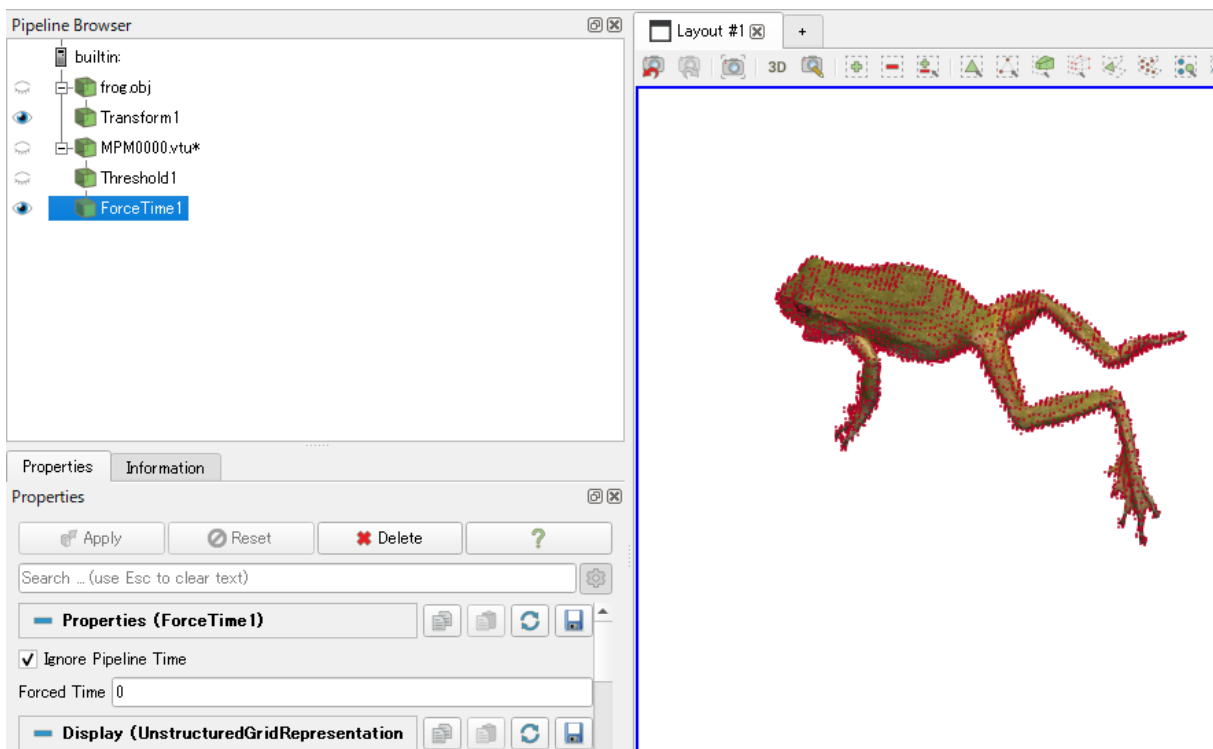
まず、Filters->Alphabetical->Threshold で、Lower Threshold=Upper Threshold=1 にして弾性体粒子 (material=1) を抽出する。



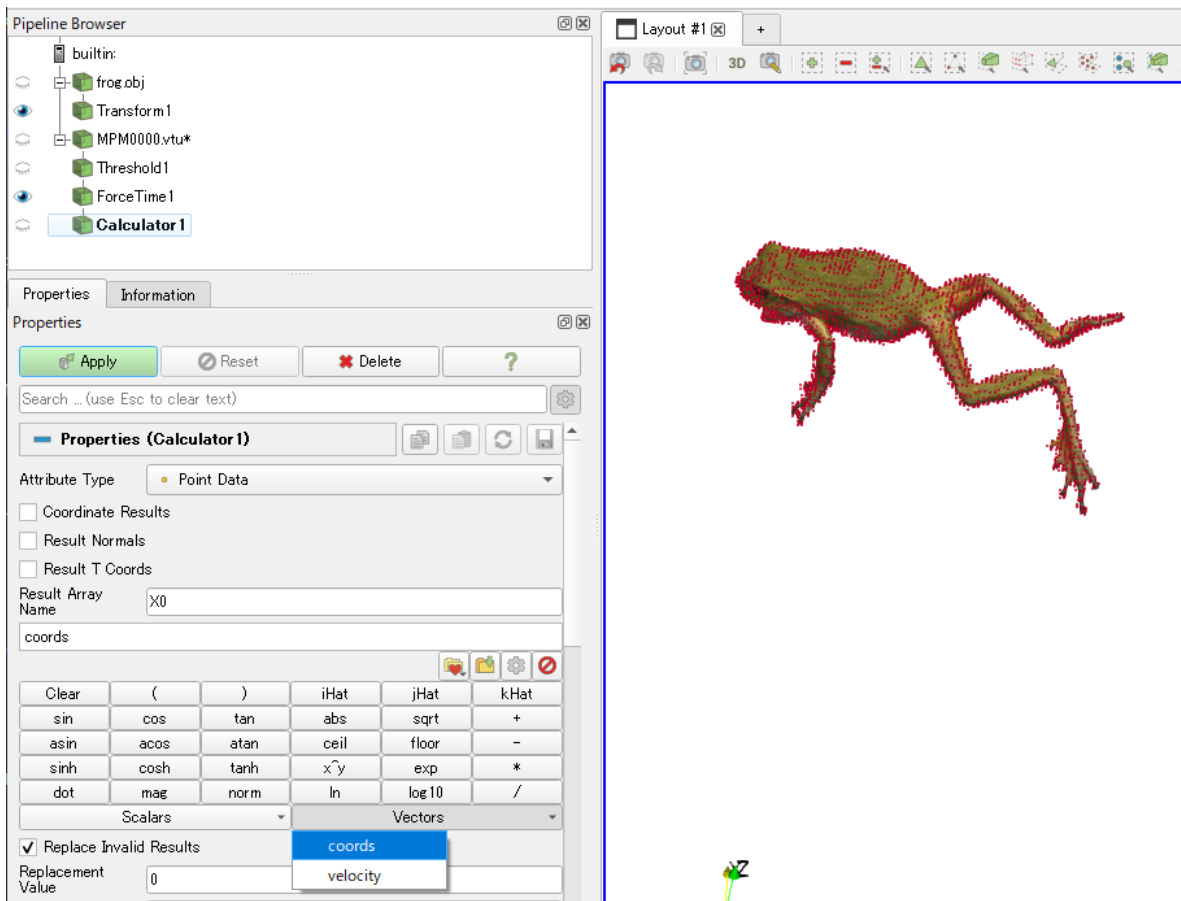
次に時刻を max に、粒子が移動していることを確認する。



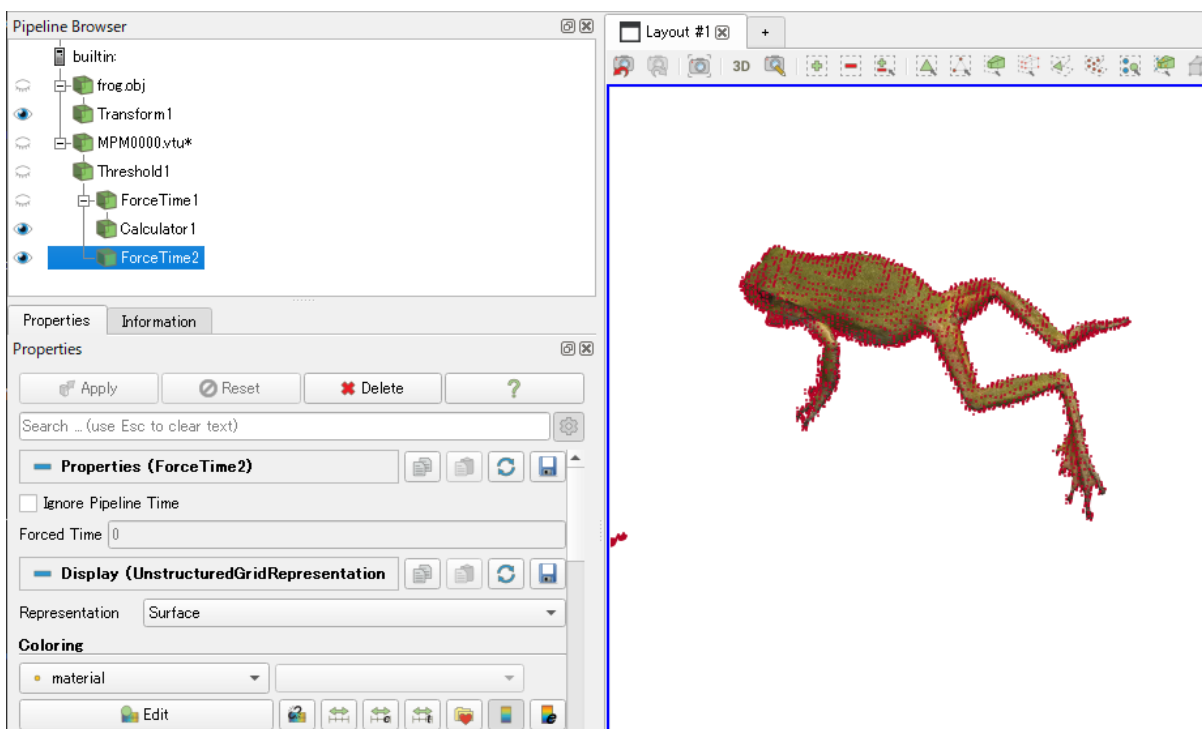
次に、Filters->Alphabetical->Force Time で、Forced Time=0, Ignore Pipeline Time にチェックして Apply する。t=0 番目の粒子データが表示される。時間を ignore したので、Time の設定に関係なく t=0 のデータが返される。



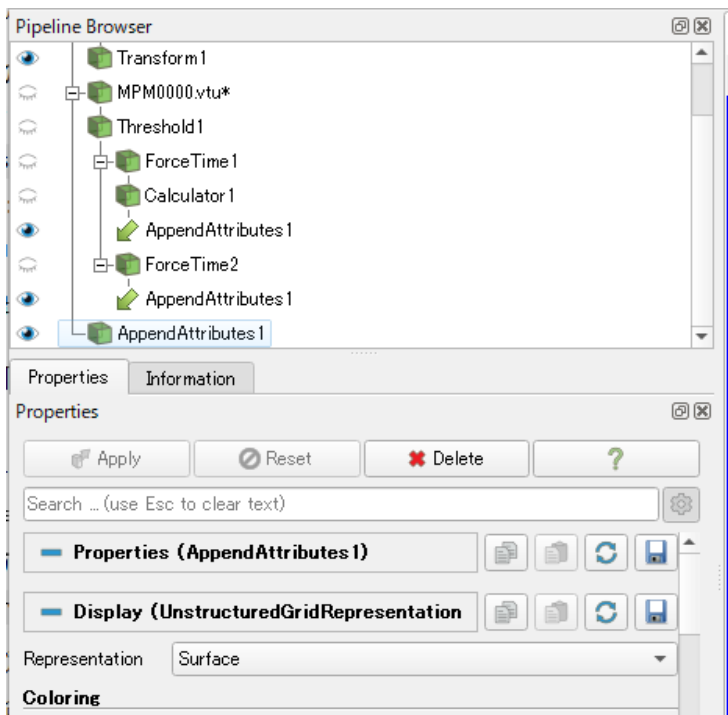
Fileters->Alphabetical->Calculator で Result Array Name を "X0" に設定し、Vectors から "coords" を選択し、Apply する。X0 が弾性体粒子の初期位置になる。



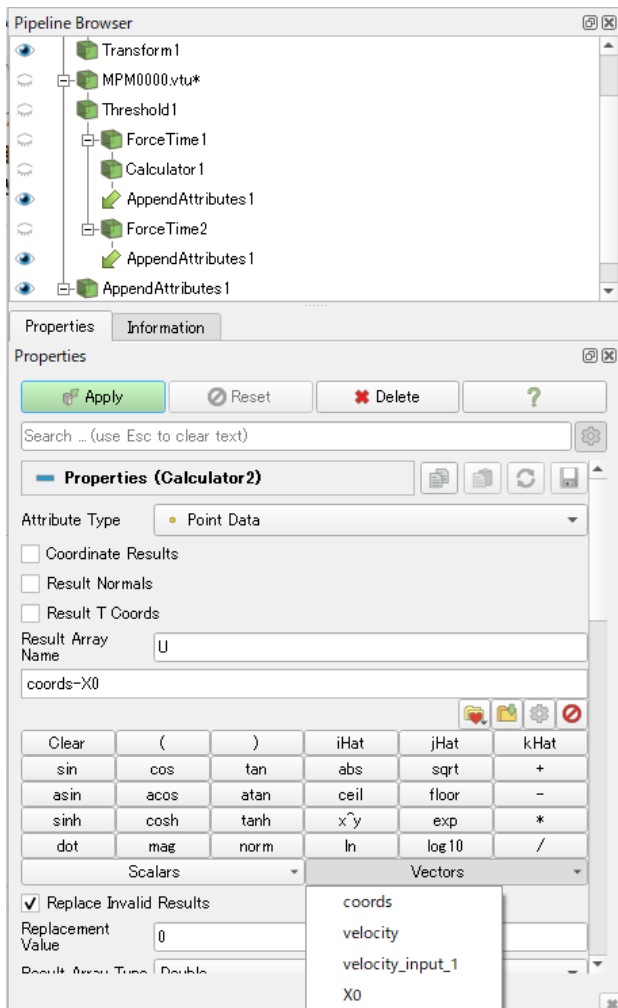
次に、pipeline の Threshold1 を選択した状態で、Filters->Alphabetical->Force Time を選択し、Ignore pipeline Time のチェックを外し (t=Time のデータを読み込むようにし)、Apply する。



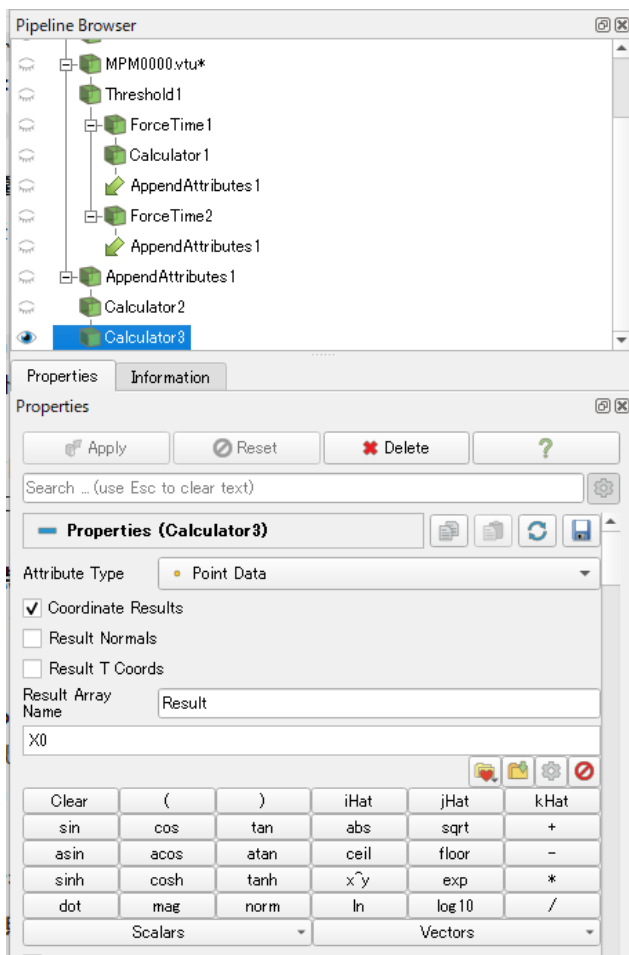
次に、Calculator1 (X0 データ) と Force Time2 を CTL を押しながら二つ選択し、二つが選択されている状態で、Filters->Alphabetical->Append Attributes でデータを結合する。



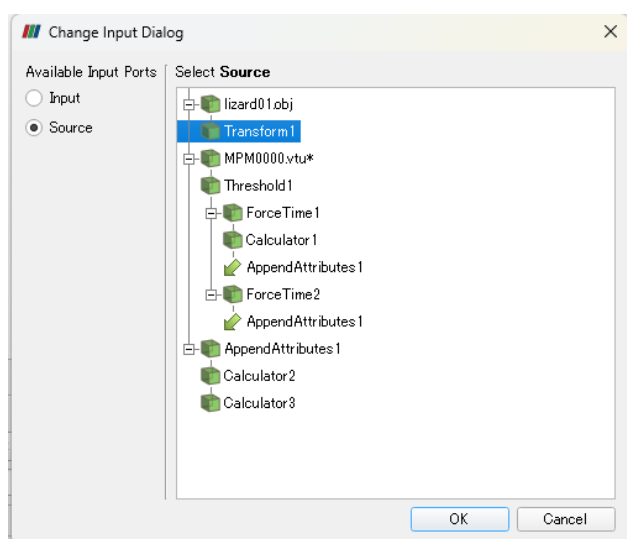
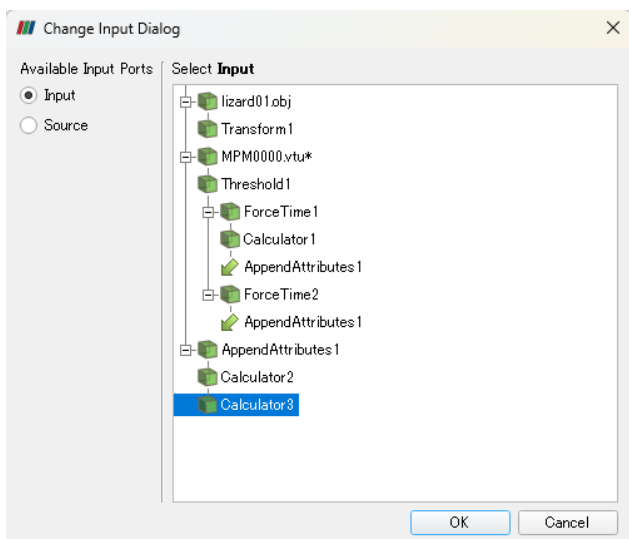
次に、Append Attributes を選択して Filters->Alphabetical->Calculator で、Result Array Name を”U”にし、Vector で”coords”を選択、”-”をクリック、Vector で”X0”を選択して  $U = \text{coords} - X0$  の変位ベクトルデータを生成する。

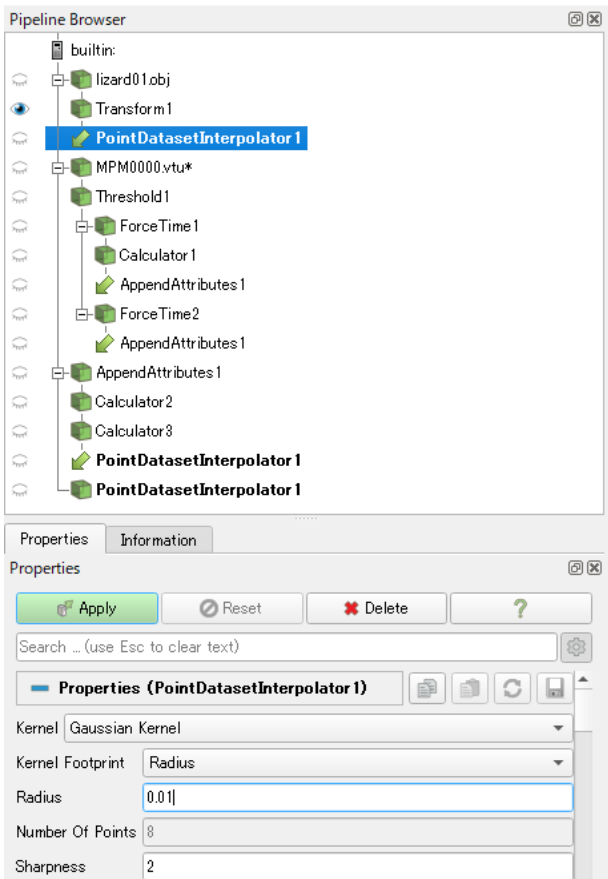


最後にこれを座標データにする。Filters->Alphabetical->Calculatorで、Coordinate Resultsをチェックし、Vectorsから”X0”を選択し、Result Array Nameを適当に”X0coordinate”にし、Applyする。陽に使わないのでなんでもいい。



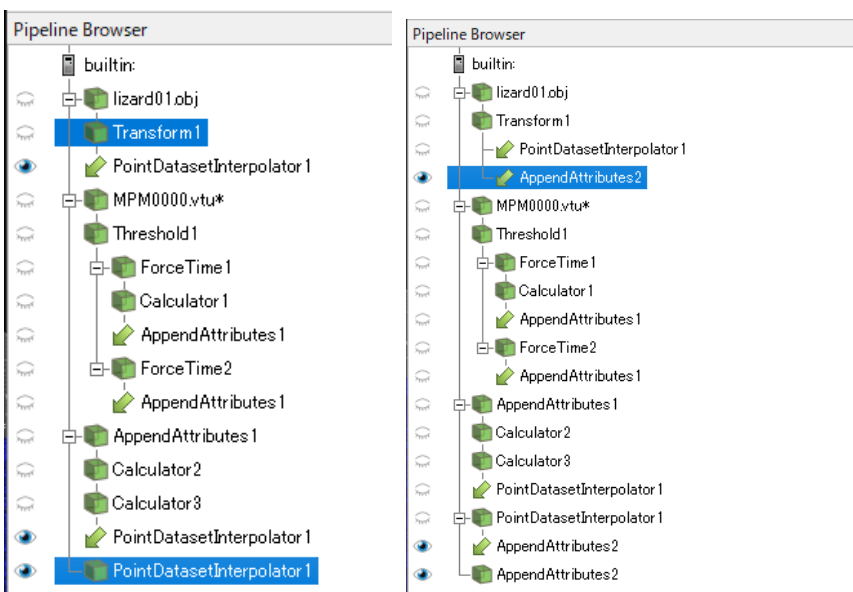
次に、座標にした Xcoordinates を使って、obj の点データを対応図づける。 Calculator3 を選択した状態で、 Filters->Alphabetical->Point Dataset Interpolator を選択し、 Input を Calculator3 (X0coordinates)、 Source を Transform1 (変換後の obj の点群データ) を選択して、 OK する。その後、 Gaussian Kernel を選択し、半径を 0.005m (粒子径の 2 倍から 3 倍程度) にし、 Apply する。



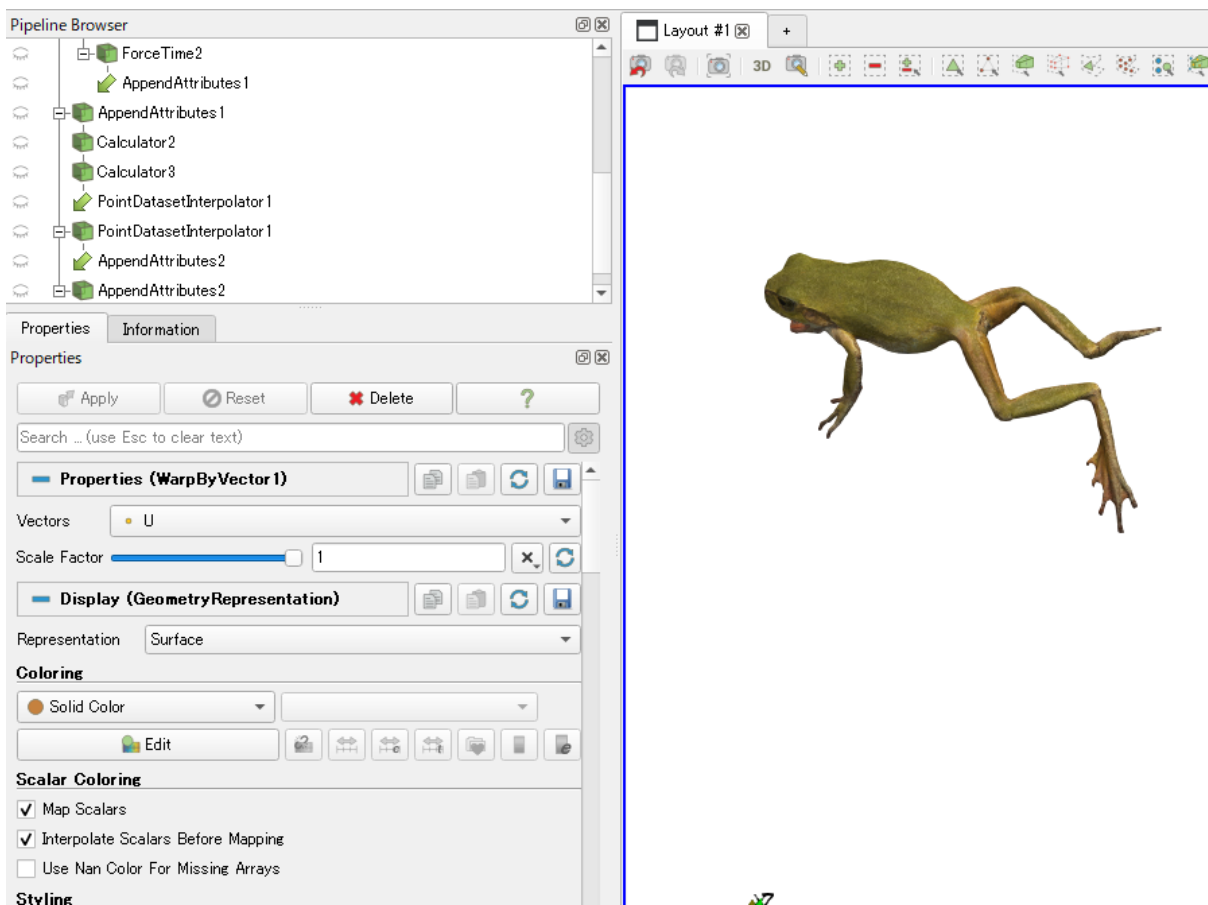


次に、テクスチャを貼るための処理を行う。やらなくていい作用であるはずだが、Texture の TCoords を選択できない現象が起こるので念のため。

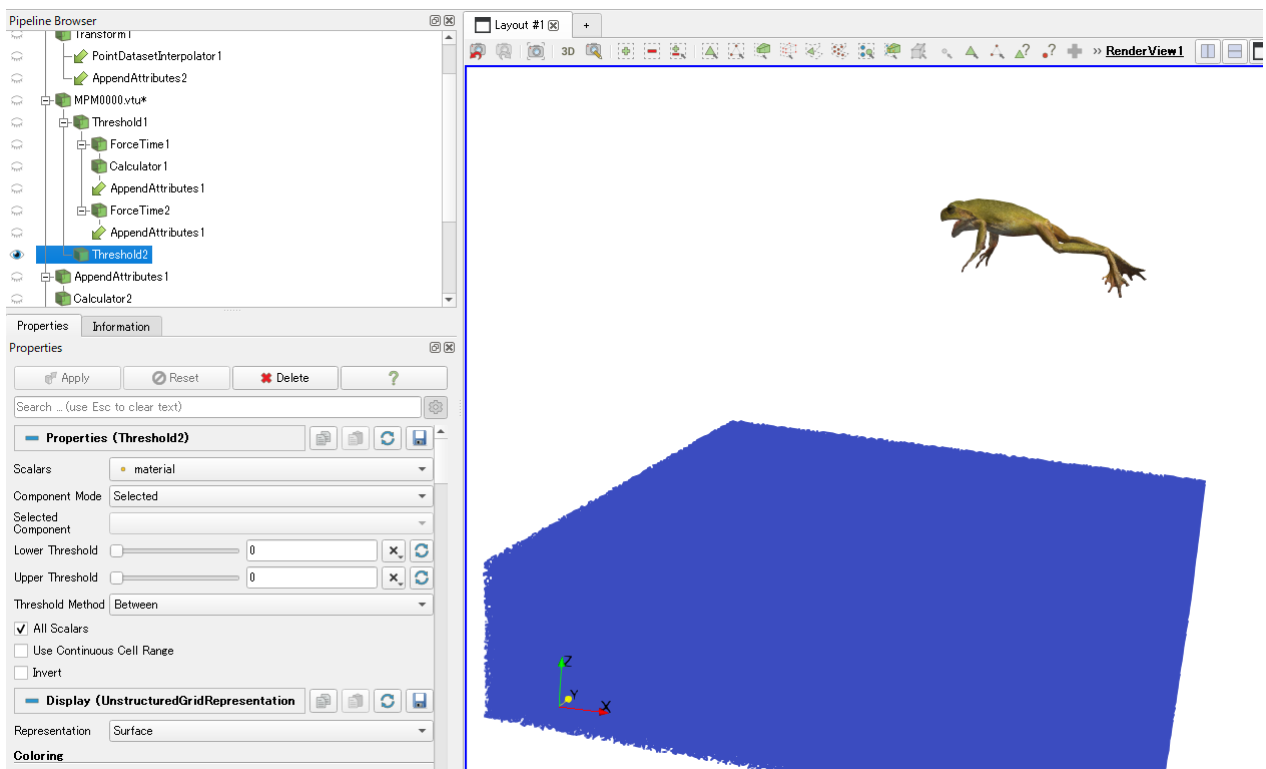
TCoords が存在している Transform1 (平行移動後の obj 位置情報) と、 PointDataSetInterpolator1 (obj と初期粒子位置を結合したデータ) を ctrl を押しながら同時に選択し、 Filters->Alphabetical->Append Attribute を選択し、 Apply する。



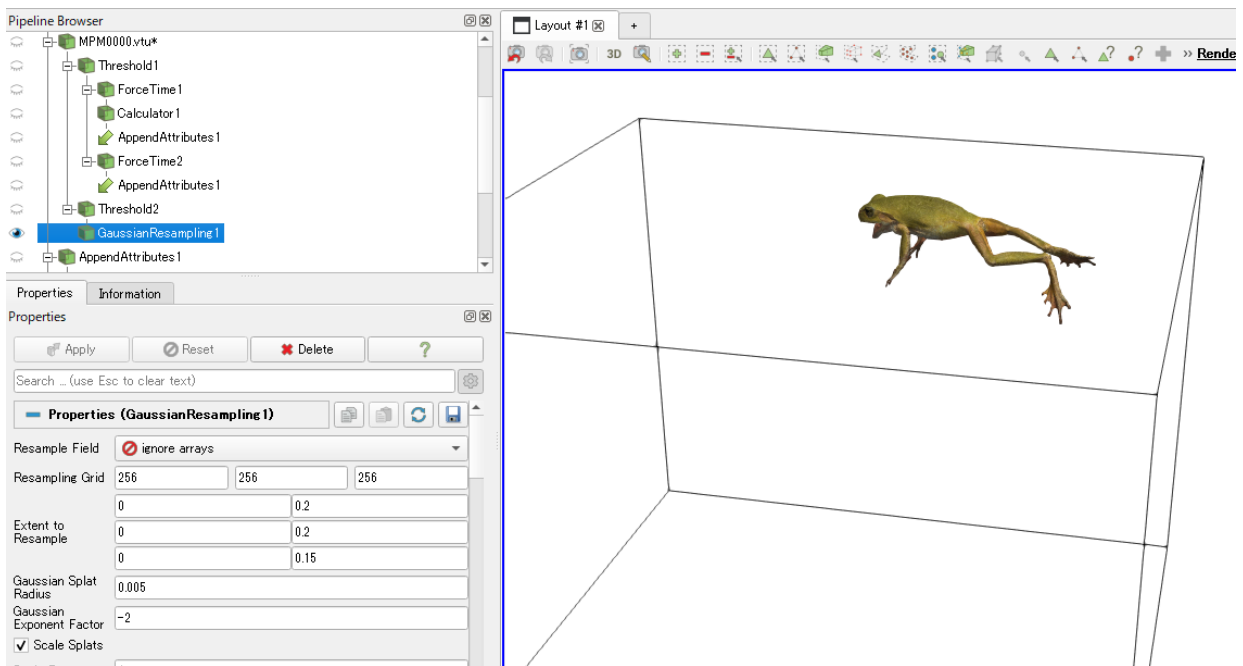
最後に AppendAttributes2 を選択し、Filters->Alphabetical->Warp by Vector を選択し、Vectors に粒子の移動量 U を選択、Texture で元の画像 (frog.jpg) を選択して Apply する。色がおかしい場合には、Scalar Coloring を Solid Color にする。



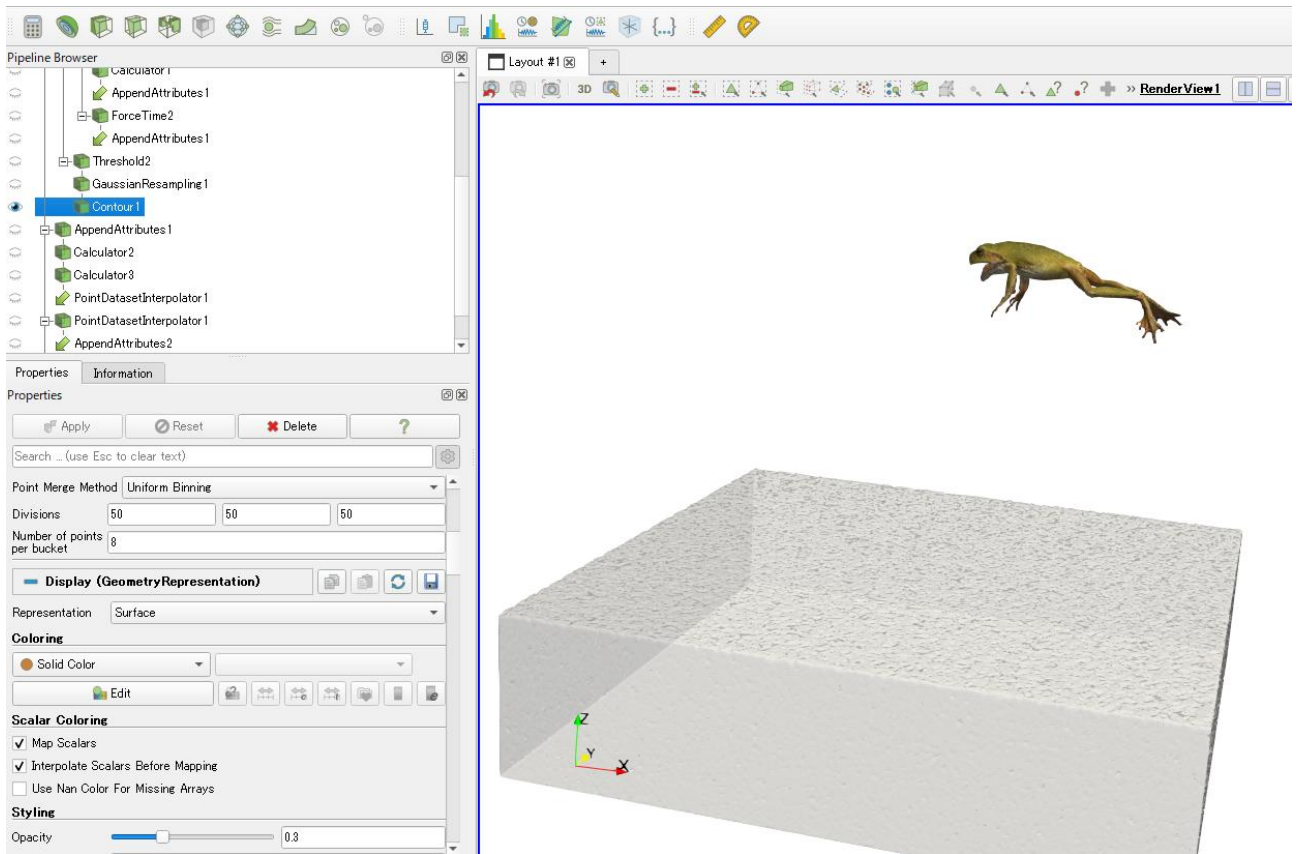
次に水面を描画する。pipeline から時系列データを選択し、Filters->Alphabetical->Threshold で Lower and Upper Threshold=0 にして (material=0 が水) Apply すると、水面が描画される。



. 同様に, Gaussian Resampling する.

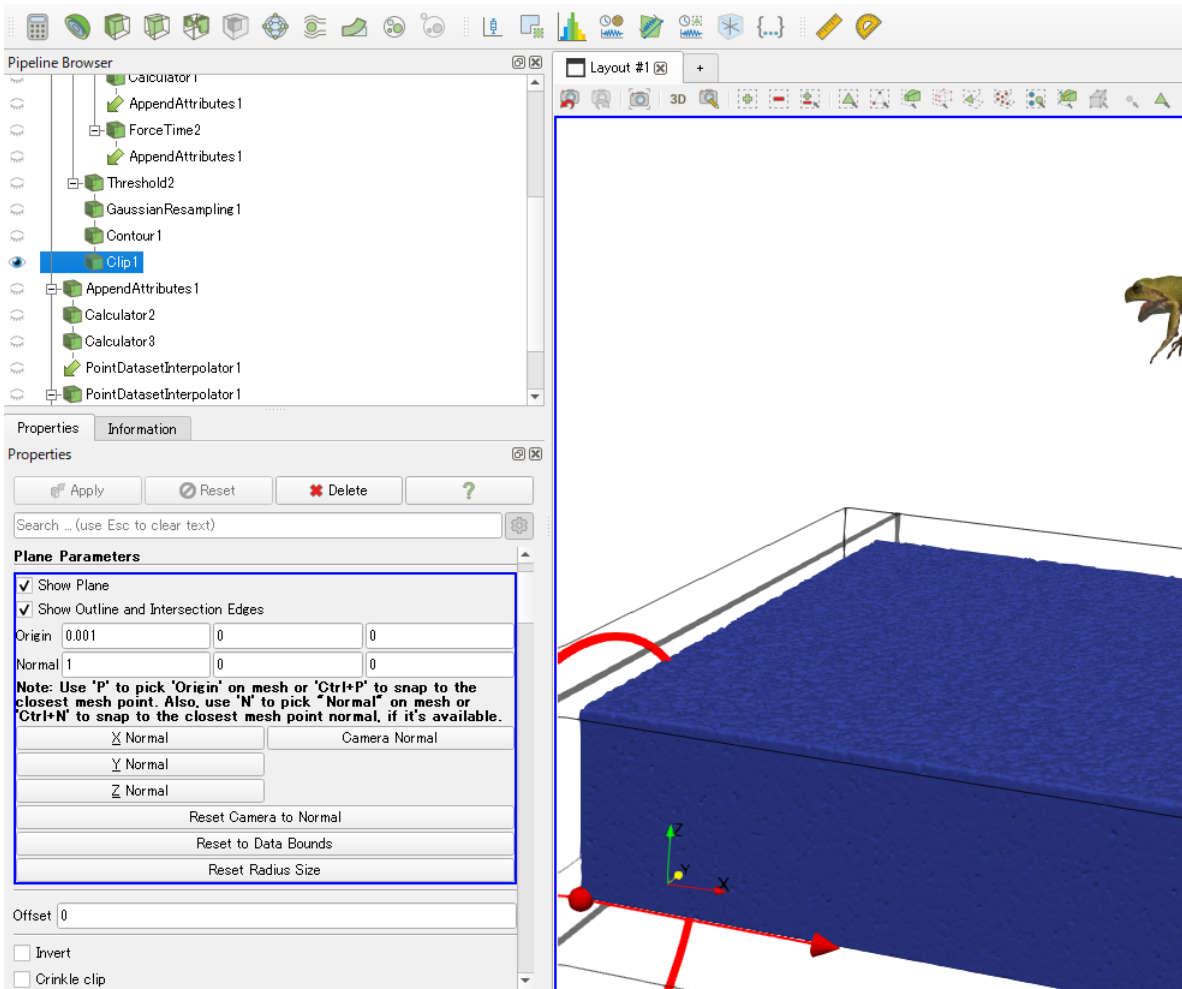
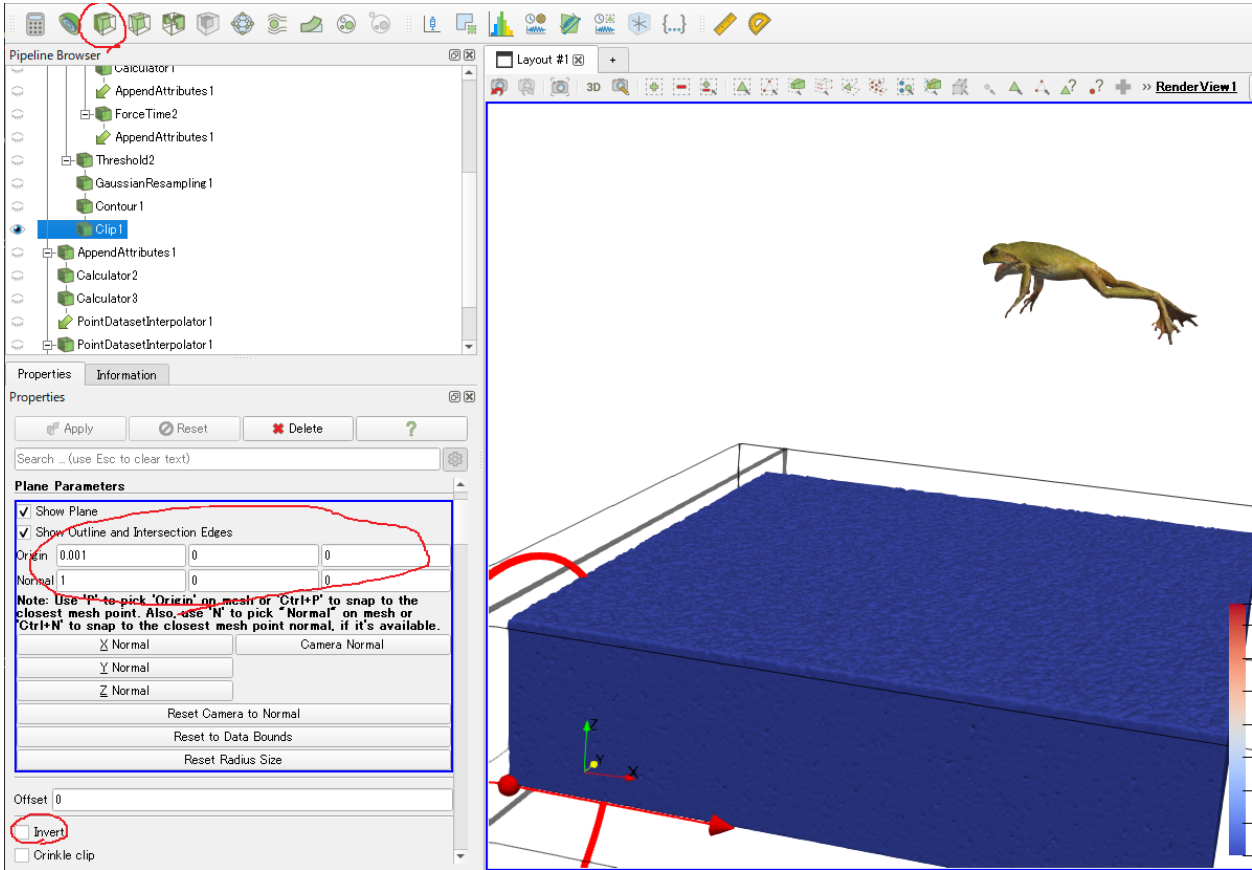


Contour で value range を 0.1 程度にし, Opacity を 0.3, Scalar Color を Solid Color にすると図のようになる。

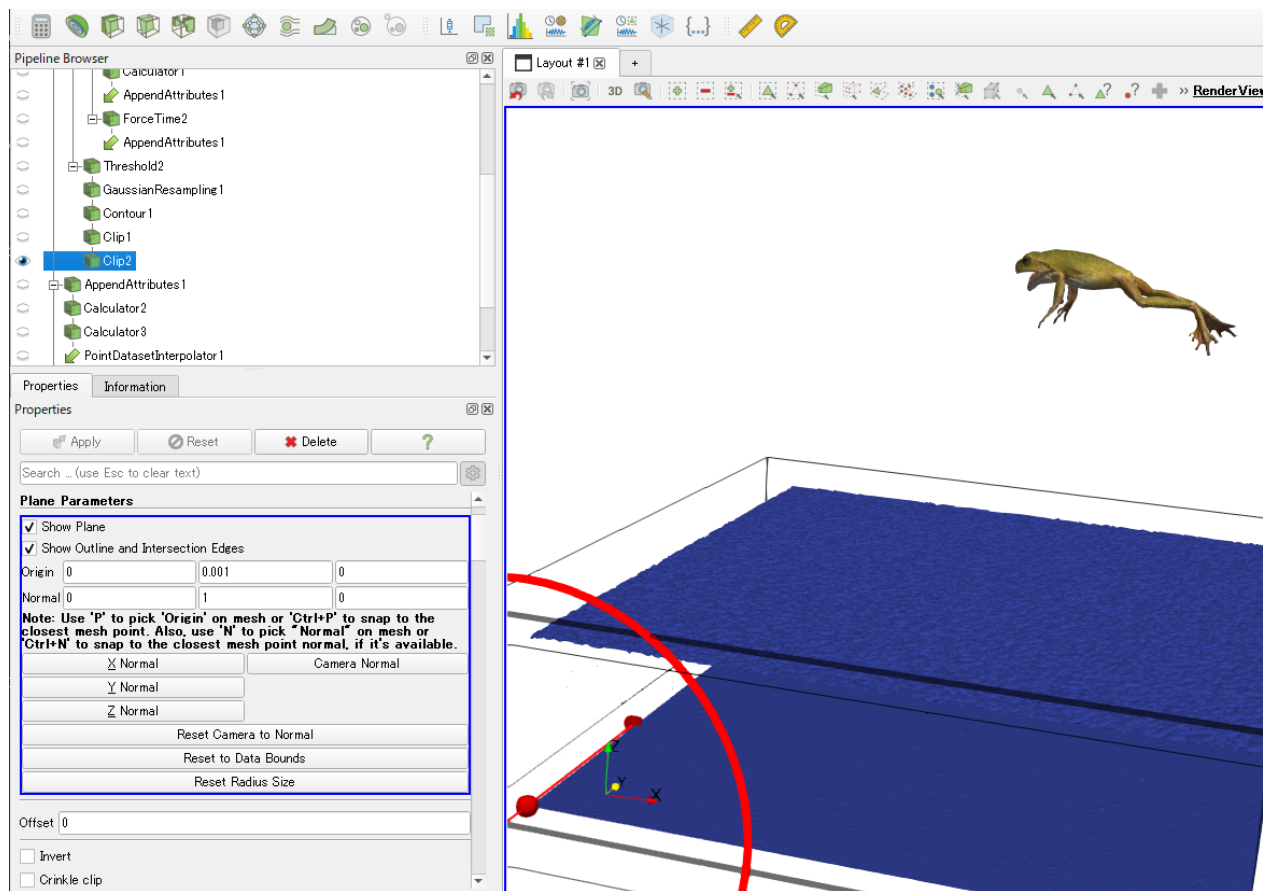


次に、側面と底面がかっこ悪いので削除して水面だけにする。

まず、Clip で  $x=0$  の面を 0.001mm 削る。



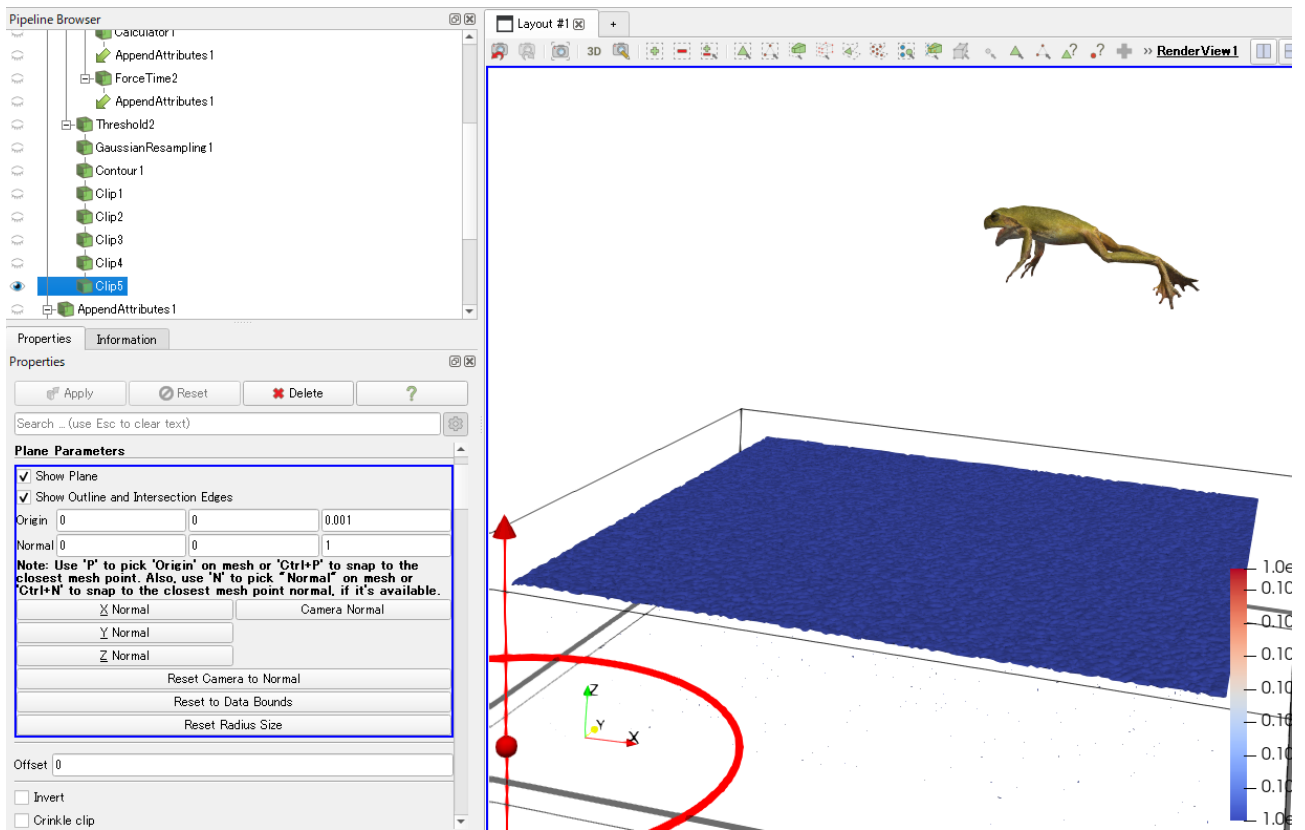
同様に、Clip で  $y=0$  の面を 0.001mm 削る.



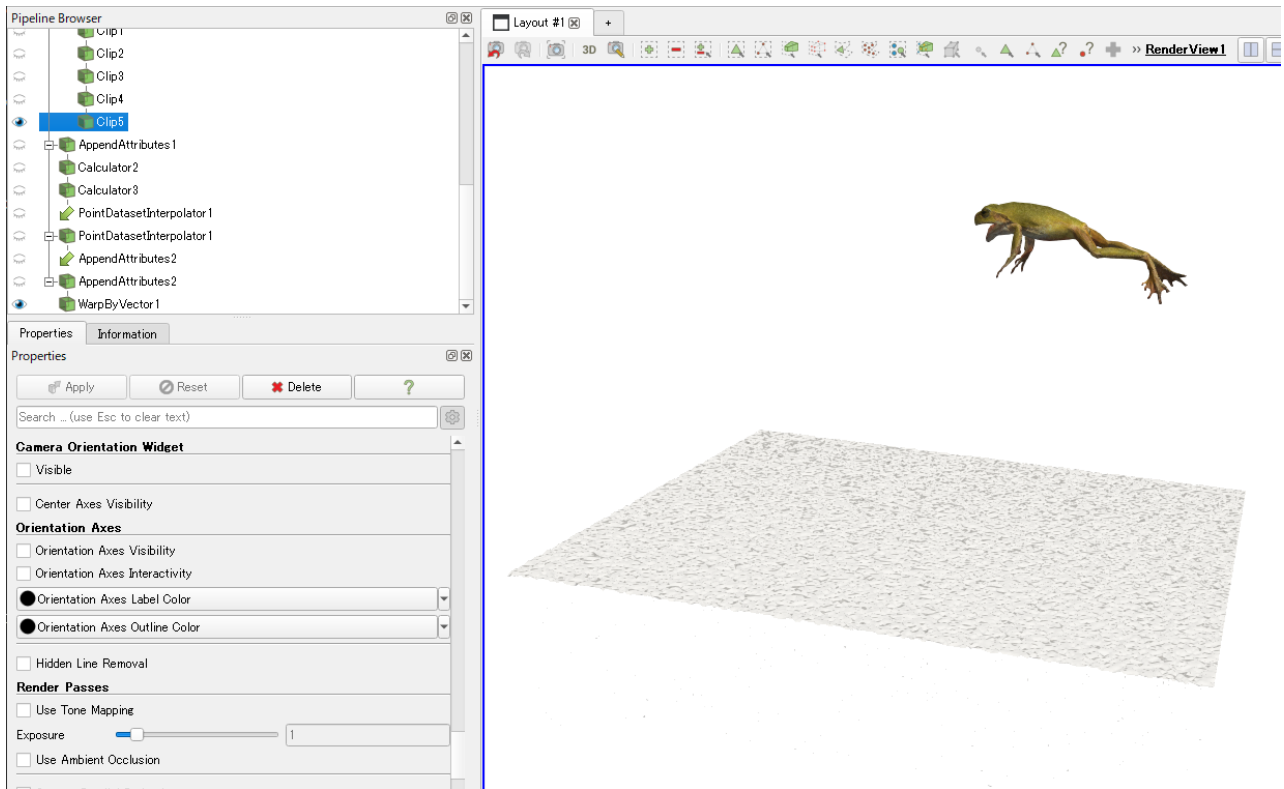
同様に、Clip で  $x=0.2$  の面を 0.001mm 削る.



最後に、Clip で  $z=0$  の面を 0.001mm 削る。



Show plane を外し、水面の色と透明度を調整する。座標系も非表示にしておく。



なんなら、背景も貼れる。適当に back.jpg を貼ってみた。

