

# Számítógépes Grafika

Hajder Levente

hajder@inf.elte.hu

Eötvös Loránd Tudományegyetem  
Informatikai Kar

2017/2018. II. félév

# Tartalom

- 1 Tartalom
  - Motiváció
- 2 Grafikus szerelőszalag
  - Áttekintés
  - Modellezési transzformáció
  - Nézeti transzformáció
  - Perspektív transzformáció
  - Vágás
  - Raszterizáció
  - Megjelenítés
    - Triviális hátlapeldobás
    - Festő algoritmus
    - Z-buffer
- 3 Lokális illumináció

# Tartalom

## 1 Tartalom

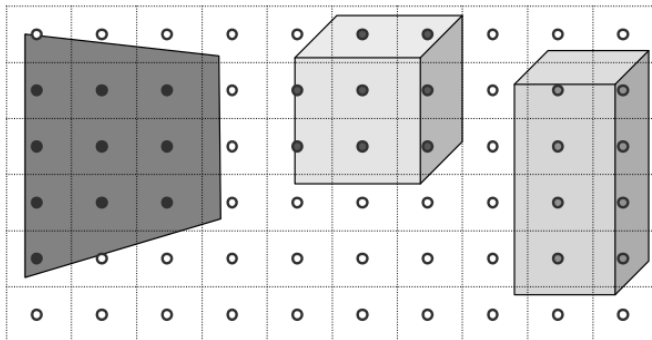
- Motiváció

## 2 Grafikus szerelőszalag

- Áttekintés
- Modelllezési transzformáció
- Nézeti transzformáció
- Perspektív transzformáció
- Vágás
- Raszterizáció
- Megjelenítés
  - Triviális hátlapeldobás
  - Festő algoritmus
  - Z-buffer

### 3 Lokális illumináció

- Múlt órán megismerkedtünk a sugárkövetéssel
- Előnyei:
  - A szintér benépesítésére minden használható, ami metszhető sugárral
  - Rekurzióval könnyen implementálható programmal
  - A fény részecske tulajdonságaiból következő hatások szimulálása
- Ugyanakkor láttuk, hogy vannak hátrányai is:
  - Minden pixelnél minden primitívvel kellett tesztelnünk → ezen próbáltunk gyorsítani (dobozolás, térfelosztás)
  - Globális jellegű az algoritmus, nehezen gyorsítható hardveresen
  - A fény hullám természetéből adódó jelenségeket nem tudja visszaadni
  - Valósídejű alkalmazásokhoz túl lassú



100%

- Sugárkövetésnél tehát ez volt:  $\forall$  pixelre indítsunk sugarat:  $\forall$  objektummal nézzük van-e metszés
- Ehelyett próbáljuk meg ezt:  $\forall$  objektumra (primitívre): számoljuk ki, mely pixelekre képeződik le és végül csak a legközelebbit jelenítsük meg!

© 2011 Blackwell Publishing Ltd *Journal of Internal Medicine* 270: 101–110

- *Koherencia*: Pixelek helyett nagyobb logikai egységekből, *primitívekből* indulunk ki
- Pontosság: *objektum tér pontosság* ("pixel pontosság" helyett)
- *Vágás*: képernyőből kilógó elemekre ne számoljunk feleslegesen
- *Inkrementális elv*: az árnyalási és takarási feladatnál kihasználjuk a nagyobb egységenként szerzett információkat.





- pixelenként számol
- amit lehet sugárral metszeni, az használható

- primitívenként számol
- ami nem primitív, azt azzal kell közelíteni

- pixelenként számol
- amit lehet sugárral metszeni, az használható
- van tükröződés, fénytörés, vetett árnyékok

- primitívenként számol
- ami nem primitív, azt azzal kell közelíteni
- külön algoritmus kell ezekhez

- pixelenként számol
- amit lehet sugárral metszeni, az használható
- van tükröződés, fénytörés, vetett árnyékok
- takarási feladat triviális

- primitívenként számol
- ami nem primitív, azt azzal kell közelíteni
- külön algoritmus kell ezekhez
- külön meg kell oldani

- pixelenként számol
- amit lehet sugárral metszeni, az használható
- van tükröződés, fénytörés, vetett árnyékok
- takarási feladat triviális
- sok pixel, sok sugár miatt nagy számításigény

- primitívenként számol
- ami nem primitív, azt azzal kell közelíteni
- külön algoritmus kell ezekhez
- külön meg kell oldani
- a koherencia miatt kisebb számításigény

# Tartalom

- 1 Tartalom
  - Motiváció
- 2 Grafikus szerelőszalag
  - Áttekintés
  - Modellezési transzformáció
  - Nézeti transzformáció
  - Perspektív transzformáció
  - Vágás
  - Raszterizáció
  - Megjelenítés
    - Triviális hátlapeldobás
    - Festő algoritmus
    - Z-buffer
- 3 Lokális illumináció

## Grafikus szerelőszalag

- A színterükről készített kép elkészítésének műveletsorozatát nevezik grafikus szerelőszalagnak (angolul *graphics pipeline*)
- A valós idejű alkalmazásoknak lényegében a színterünk leírását kell csak átadnia, a képszintézis lépéseit a grafikus szerelőszalag végzi
- A szerelőszalagban több koordináta-rendszer váltás is történik - mindent feladatot a hozzá legjobban illeszkedő rendszerben próbálunk elvégezni

## Grafikus szerelőszalag

- Lépései főbb műveletek szerint:
  - Modellezési transzformáció
  - Nézeti transzformáció
  - Perspektív transzformáció
  - Vágás
  - Homogén osztás
  - Raszterizáció
  - Megjelenítés
- A grafikus szerelőszalag eredménye egy kép (egy kétdimenziós pixeltömb, aminek minden elemében egy színérték található)

# Transzformációk

- A szerelőszalag transzformációinak feladata: a modelltérben adott objektumot "eljuttatni" a képernyő-térbe
- Lépései:

modell k.r.

→ világ k.r.

→ kamera k.r.

→ normalizált eszköz k.r.

→ képernyő k.r.



## Szerelőszalag bemeneti adatai

- *Ábrázolandó tárgyak geometriai modellje*
- *Virtuális kamera* adatai (nézőpont és látógúla)
- A képkeret megadása (az a pixeltömb, amire a színterünk síkvetületét leképezzük)
- A színtérben található fényforrásokhoz és anyagokhoz tartozó *megvilágítási adatok*

## Pipeline

- Minden egyes primitív végigmegy az összes lépésen
- Az egyes lépések az eredményüket a következőnek továbbítják
- Többféleképpen megadható és csoportosítható - mi csak egy példát írtunk fel (pl. hol "színezzünk"?)

# Koordináta-rendszerek

- Modell KR:  
Az objektumok saját koordináta-rendszerükben adottak.
- Világ KR:  
Az objektumok egymáshoz viszonyított helyzete itt adott, ahogy a kamera/szem pozíció és az absztrakt fényforrások pozíciója is.
- Kamera KR:  
A koordináták a kamera pozíciója és orientációjához relatíven adottak.

\_\_\_\_\_

- Normalizált eszköz KR:  
A hardverre jellemző,  $[-1, 1] \times [-1, 1] \times [0, 1]$  kiterjedésű KR.
- Képernyő KR:  
A megjelenítendő képnek (képernyő/ablak) megfelelő KR  
(balkezes, bal-felső "sarok" az origó).

# Tartalom

## 1 Tartalom

- Motiváció

## 2 Grafikus szerelőszalag

- Áttekintés
- **Modellezési transzformáció**
- Nézeti transzformáció
- Perspektív transzformáció
- Vágás
- Raszterizáció
- Megjelenítés
  - Triviális hátlapeldobás
  - Festő algoritmus
  - Z-buffer

### 3 Lokális illumináció



# Tartalom

## 1 Tartalom

- Motiváció

## 2 Grafikus szerelőszalag

- Áttekintés
- Modellezési transzformáció
- **Nézeti transzformáció**
- Perspektív transzformáció
- Vágás
- Raszterizáció
- Megjelenítés
  - Triviális hátlapeldobás
  - Festő algoritmus
  - Z-buffer

### 3 Lokális illumináció

# Nézeti transzformáció

- A világ koordináta-rendszert a kamerához rögzített koordináta-rendszerbe viszi át.
- A transzformáció a kamera tulajdonságaiból adódik.
- Gyakorlatban: ez a *View* mátrix.



# Kamera transzformáció

- Tulajdonságok, mint sugárkövetés esetén:  
**eye, center, up**
- Ebből kapjuk a nézeti koordináta-rendszer tengelyeit:

$$\mathbf{w} = \frac{\mathbf{eye} - \mathbf{center}}{|\mathbf{eye} - \mathbf{center}|}$$

$$\mathbf{u} = \frac{\mathbf{up} \times \mathbf{w}}{|\mathbf{up} \times \mathbf{w}|}$$

$$\mathbf{v} = \mathbf{w} \times \mathbf{u}$$

## Kamera transzformációs mátrix

- Mátrixot kapjuk: áttérés az **eye** origójú, **u, v, w** koordinátarendszerbe:

$$T_{View} = \begin{bmatrix} u_x & u_y & u_z & 0 \\ v_x & v_y & v_z & 0 \\ w_x & w_y & w_z & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & -eye_x \\ 0 & 1 & 0 & -eye_y \\ 0 & 0 & 1 & -eye_z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

100

### Appendix 1

- Attekintes

- Modellezési transzformáció

- Nézeti transzformáció

- Perspektív transzformáció

- Vágás

- Raszterizáció

- **Megjelenítés**

- Triviális háttalapdobás

- Festő algoritmus

- Z-buffer

# Párhuzamos vetítés

- A mátrix ami megadja egyszerű, például az  $XY$  síkra való vetítés

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

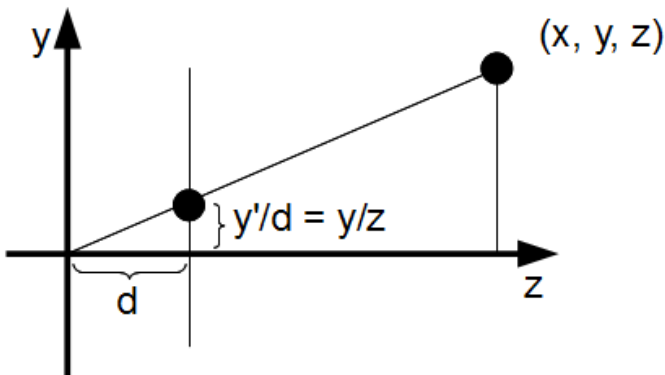
# Perspektív transzformáció

- Emlékeztető: 3. EA
- A nézeti csonkagúla által határolt térrészt normalizált eszköz KR-be viszi át
- Ami benne volt a csonkagúlában, az lesz benne a  $[-1, 1] \times [-1, 1] \times [0, 1]$  (vagy  $[-1, 1] \times [-1, 1] \times [-1, 1]$ ) tartományban
- A transzformáció a kamerán átmenő *vetítő sugarakból* párhuzamosokat csinál
- A transzformáció a kamerapozíciót a végtelenbe tolja
- Gyakorlatban: ez a *Projection* mátrix

# Perspektív transzformáció

- Emlékeztető: tulajdonságok
  - függőleges és vízszintes nyílásszög ( $fov_x$ ,  $fov_y$ ) vagy az alap oldalainak az aránya és a függőleges nyílásszög ( $fov_y$ ,  $aspect$ ),
  - a közeli vágósík távolsága ( $near$ ),
  - a távoli vágósík távolsága ( $far$ )

# Középpontos vetítés



# Középpontos vetítés

- Vagyis:

$$x' = \frac{x}{z}d$$

$$y' = \frac{y}{z}d$$

$$z' = \frac{z}{z}d = d$$



# Középpontos vetítés

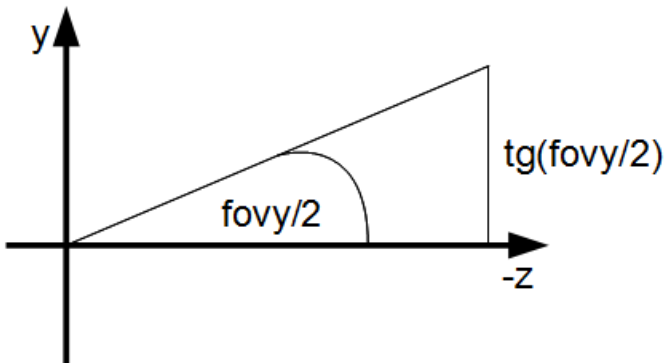
- Az origó, mint vetítési középpont és egy, attól a  $Z$  tengely mentén  $d$  egységre található,  $XY$  síkkal párhuzamos vetítősíkra való vetítés mátrixa:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{d} & 0 \end{bmatrix}$$

- Homogén osztás után ( $\frac{z}{d}$ -vel) a fentit kapjuk

# Normalizált látógúla

- Figyeljünk: a szerelőszalagunk ezen pontján a kamera  $-Z$  felé néz és az origóba van
- A fenti térből térjünk át egy "normalizáltabb" gúlába - aminek nyílásszöge  $x$  és  $y$  mentén is 90 fokos!



# Normalizált látógúla

- Mátrix alakban:

$$\begin{bmatrix} 1/\tan \frac{fov_x}{2} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1/\tan \frac{fov_y}{2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

# Normalizált látógúla

- Ezután már csak a közeli és a távoli vágósík z koordinátáit kell a normalizálásnak megfelelően átképezni ( $-1, 1$  vagy  $0, 1$ -re):

$$T_{Projection} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{far}{far-near} & \frac{near*far}{near-far} \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

# Tartalom

- 1 Tartalom
  - Motiváció
- 2 Grafikus szerelőszalag
  - Áttekintés
  - Modellezési transzformáció
  - Nézeti transzformáció
  - Perspektív transzformáció
  - Vágás
  - Raszterizáció
  - Megjelenítés
    - Triviális hátlapeldobás
    - Festő algoritmus
    - Z-buffer
- 3 Lokális illumináció

# Vágás

- Cél: ne dolgozzunk feleslegesen azokkal az elemekkel, amikből nem lesz pixel (nem jelennek majd meg).
- Megoldás (kísérlet):
  - 1 Végezzük el a homogén osztást!
  - 2 Vágjunk le, ami kilóg a  $[-1, 1] \times [-1, 1] \times [0, 1]$ -ből!
- Probléma: vegyünk egy olyan szakaszt, ami átlóg a kamera mögé!
- Ez a szakasz átmegy egy ideális ponton  $\Rightarrow$  a szakasz képe nem egyezik meg a transzformált pontokat összekötő szakasszal!
- Ez az *átfordulási probléma*.

# Vágás homogén koordinátákban

- Megoldás (valóban): Vágás homogén koordinátákban
- Legyen:  $[x_h, y_h, z_h, h] = \mathbf{M}_{\text{Proj}}[x_c, y_c, z_c, 1]$
- Cél:  $(x, y, z) := (x_h/h, y_h/h, z_h/h) \in [-1, 1] \times [-1, 1] \times [0, 1]$ ,  
azaz

Legyen  $h > 0$ , és

Ebből kapjuk:

$$-1 < x < 1$$

$$-h < x_h < h$$

$$-1 < y < 1$$

$$-h < y_h < h$$

$$0 < z < 1$$

$$0 < z_h < h$$

# Tartalom

- 1 Tartalom
  - Motiváció
- 2 Grafikus szerelőszalag
  - Áttekintés
  - Modellezési transzformáció
  - Nézeti transzformáció
  - Perspektív transzformáció
  - Vágás
  - Raszterizáció
  - Megjelenítés
    - Triviális hátlapeldobás
    - Festő algoritmus
    - Z-buffer
- 3 Lokális illumináció



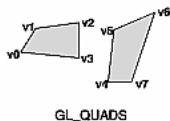
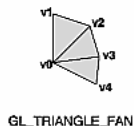
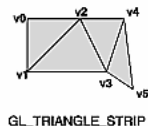
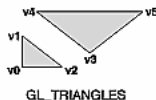
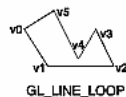
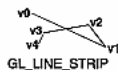
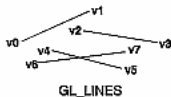
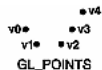
# Raszterizáció

- Ne feledjük: eddig minden primitív, amiről beszéltünk folytonos objektum volt
- Azonban nekünk egy diszkrét térben, a képernyő képpontjain kell dolgoznunk
- A primitívek folytonos teréből át kell térni ebbe a diszkrét térbe, ezt hívják *raszterizációnak*

# Raszterizáció

- Olyan geometriai primitíveket kell választanunk, amelyeket gyorsan tudunk raszterizálni
- Mi lehet ilyen? Jó lenne pl. ha egyik pixelhez tartozó felületi pontjának koordinátái alapján könnyen számítható lenne a szomszédos pixelekhöz tartozó pontok koordinátái, illetve ha síkbeli is lenne...
- A háromszög ilyen!
- Minden egyéb felületet ilyen primitívekkel (lényegében: síklapokkal) közelítünk ← *tesszeláció*

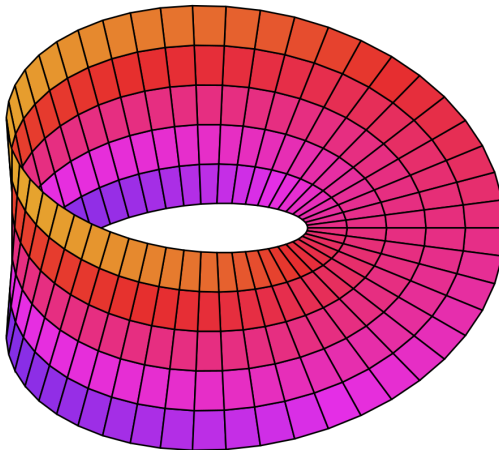
# Raszterizáció



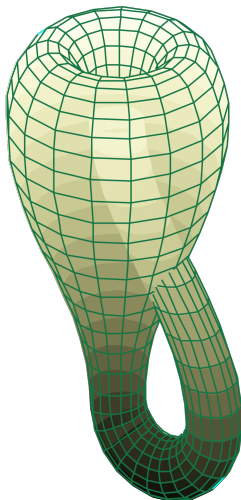
# Tesszeláció

- Vigyázzunk: "szép" (teljes oldalakban illeszkedő), 6-reguláris háromszög vagy "szép", 4-reguláris négyszöghálóval nem lehet bármit lefedni degenerált esetek nélkül!
- A fenti reguláris topológiákkal a végtelen síklap, vagy a végtelen hengerpalást, vagy pedig a tórusz topológiájának megfelelő felületek írhatóak le.

Downloaded from <http://ajph.org/> on November 10, 2015



Downloaded from <http://ajphaphysocpharm.sagepub.com/> at 11:06 11 November 2014



# Tartalom

- 1 Tartalom
  - Motiváció
- 2 Grafikus szerelőszalag
  - Áttekintés
  - Modellezési transzformáció
  - Nézeti transzformáció
  - Perspektív transzformáció
  - Vágás
  - Raszterizáció
  - **Megjelenítés**
    - Triviális hátlapeldobás
    - Festő algoritmus
    - Z-buffer
- 3 Lokális illumináció

# Takarási feladat

- Feladat: eldönteni, hogy a kép egyes részein milyen felületdarab látszik.
- Objektum tér algoritmusok:
  - Logikai egységenként dolgozunk, nem függ a képernyő felbontásától.
  - Rossz hír: nem fog menni.
- Képtér algoritmusok:
  - Pixelenként döntjük el, hogy mi látszik.
  - Ilyen a sugárkövetés is.



# Triviális hátlapeldobás, *Back-face culling*

- Feltételezés: Az objektumaink "zártak", azaz ha nem vagyunk benne az objektumban, akkor sehonnan sem láthatjuk a felületét belülről.
- Körüljárási irány: rögzítsük, hogy a poligonok csúcsait milyen sorrendben *kell* megadni:
  - óramutató járásával megegyező (*clockwise, CW*)
  - óramutató járásával ellentétes (*counter clockwise, CCW*)
- Ha a transzformációk után a csúcsok sorrendje nem egyezik meg a megadással, akkor a lapot *hátról* látjuk  $\Rightarrow$  nem kell kirajzolni, *eldobható*.

- Rajzoljuk ki hátulról előre haladva a poligonokat!
- Ami közelebb van, azt később a rajzoljuk  $\Rightarrow$  ami takarva van, takarva lesz.
- Probléma: hogyan rakjuk sorrendbe a poligonokat?
- Már háromszögeknél is van olyan eset, amikor nem lehet sorrendet megadni.

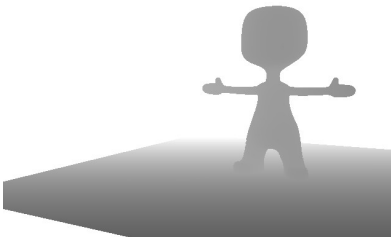
# Festő algoritmus



## Z-buffer

- Z-buffer vagy *depth buffer*: külön memóriaterület.
- Képernyő/ablak méretével megegyező méretű tömb.
- Pontosság: a közeli és távoli vágósík közti távolságtól függ.
- Minden pixelhez tartozik egy érték a bufferből.
- Ezzel kell összehasonlítani, és ide kell írni, ha a pixel *átment a Z-teszten*.
- Gyakorlatban:
  - 16-32 bites elemek
  - Hardveres gyorsítás
  - Pl: közeli vágósík:  $t$ , távoli:  $1000t$ , akkor a Z-buffer 98%-a a tartomány első 2%-át írja le.

100%



# Lokális illumináció

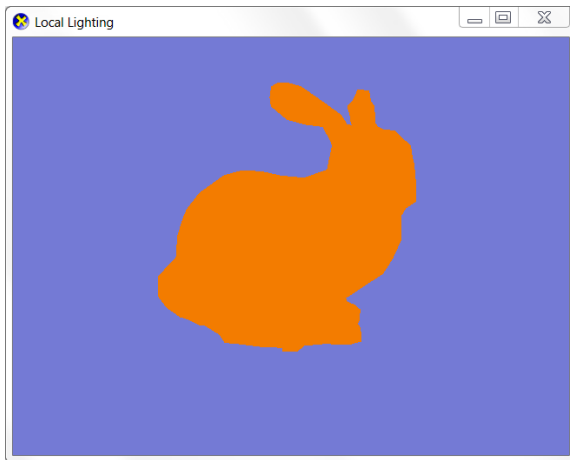
- Ha már megvannak a primitívjeink pixelekre való leképezései, valahogyan számítsunk színeket

# Saját színnel árnyalás

- Minden objektumhoz/primitívhez egy színt rendelünk, és kirajzoláskor el lesz a pixelek értéke.
- Leggyorsabb: az ilumináció gyakorlatilag egyetlen értékadás.
- Borzasztó: se nem valóságghű, se nem szép.



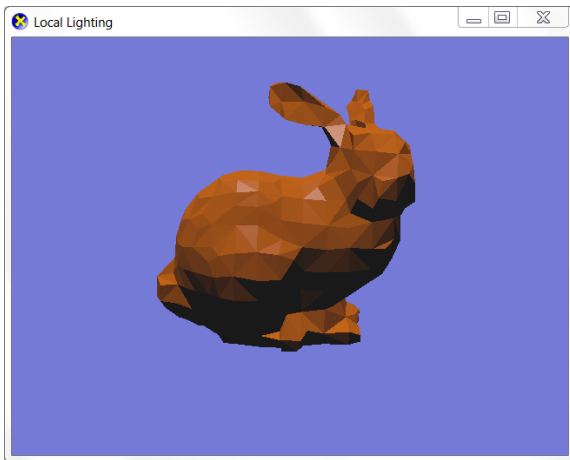
## Saját színnel árnyalás



# Konstans árnyalás, *Flat shading*

- A megvilágítást poligononként egyszer számítjuk ki, a szín homogén a lapon belül.
- Gyors: a műveletek száma a poligonok számától függ, a pixelek számától független.
- Van hogy használható: íves részeket nem tartalmazó, diffúz, egyszínű objektumokra

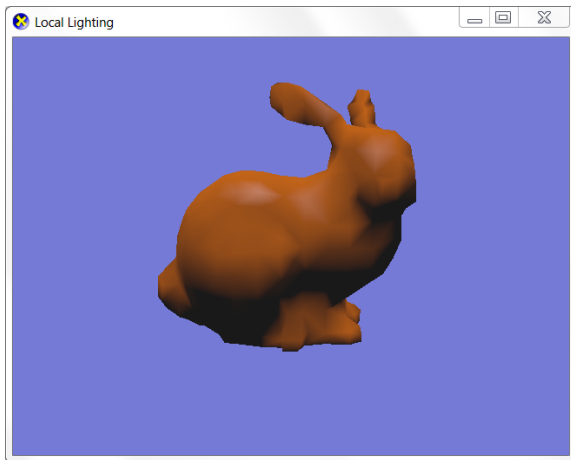
# Konstans árnyalás



# Gouraud árnyalás

- A megvilágítást csúcspontonként számítjuk ki, a lapon lineáris interpolációval számítjuk a színeket.
- Lassabb:  $N$  db megvilágítás számítás + minden pixelre interpoláció.
- Szebb: az árnyalás minősége nagyban függ a poligonok számától. Nagy lapokon nem tud megjelenni a csillanás.

# Gouraud árnyalás



# Phong árnyalás

- Csak a normálvektorokat interpoláljuk, a megvilágítást minden pixelre kiszámítjuk.
- Leglassabb: *pixelek száma* db megvilágítás számítás.
- Legszebb: az árnyalás minősége nem függ a poligonok számától. Csillanás akár poligon közepén is meg tud jelenni.

# Phong árnyalás

