# Plan

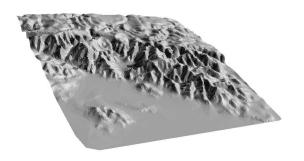
- 5 Visualisation courbes/surfaces isovaleur
  - Présentation
  - Courbes isovaleur
  - Données volumiques
  - Surfaces isovaleur

Principe

Courbe isovaleur = Courbe de niveau

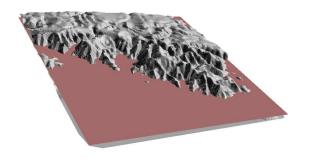
#### Principe

Calcul des courbes de niveaux (isovaleur) d'une surface z = f(x, y)



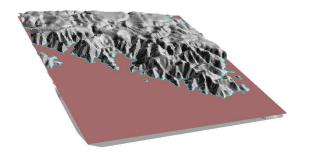
#### Principe

Calcul des courbes de niveaux (isovaleur) d'une surface z = f(x, y) courbe isovaleur = {surface  $z = f(x, y)} \cap {\text{plan } z = v}$ 



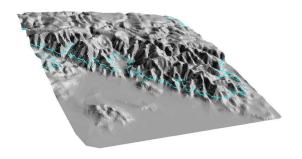
#### Principe

Calcul des courbes de niveaux (isovaleur) d'une surface z = f(x, y) courbe isovaleur = {surface  $z = f(x, y)} \cap {\text{plan } z = v}$ 



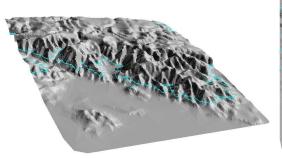
#### Principe

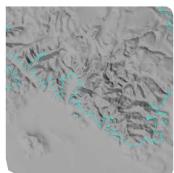
Calcul des courbes de niveaux (isovaleur) d'une surface z = f(x, y) courbe isovaleur = {surface  $z = f(x, y)} \cap {\text{plan } z = v}$ 



#### Principe

Calcul des courbes de niveaux (isovaleur) d'une surface z = f(x, y) courbe isovaleur = {surface  $z = f(x, y)} \cap {\text{plan } z = v}$ 





Courbe isovaleur  $\equiv$  courbe implicite  $\{f(x,y) = v\}$ 

Données scanner/IRM



## Données scanner/IRM

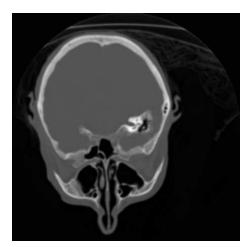
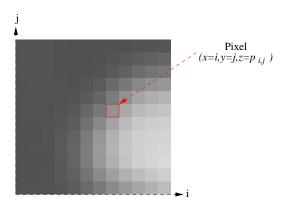


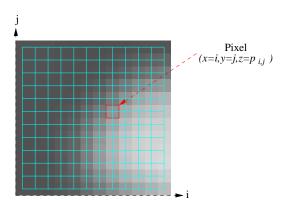
Image d'une coupe (slice)

#### Données scanner/IRM



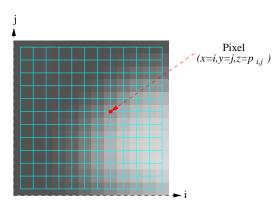
Pixel: position (i,j) et valeur  $p_{i,j} \in [0,1]$ 

#### Données scanner/IRM



Pixel : point dans l'espace 
$$(x = i, y = j, z = p_{i,j})$$

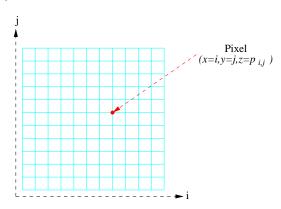
## Données scanner/IRM



Pixel : point dans l'espace 
$$(x = i, y = j, z = p_{i,j})$$

◆ロト ◆団 ト ◆ 豆 ト ◆ 豆 ・ 夕 Q (\*)

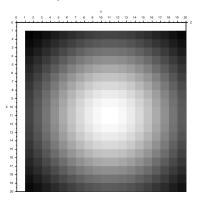
#### Données scanner/IRM

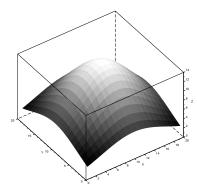


Pixel : point dans l'espace 
$$(x = i, y = j, z = p_{i,j})$$

4 D > 4 A > 4 B > 4 B > B = 900

## Données scanner/IRM



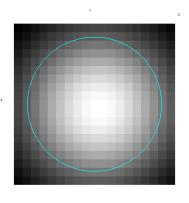


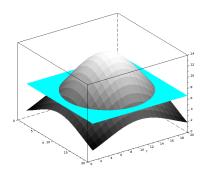
Image

 $\equiv$ 

surface

#### Données scanner/IRM



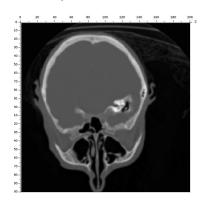


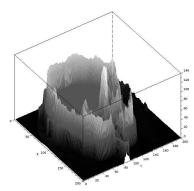
Courbe isovaleur

\_

intersection surface-plan

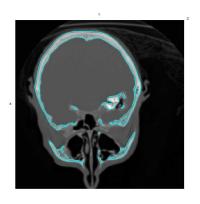
## Données scanner/IRM

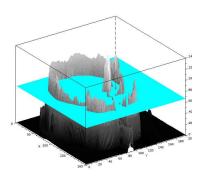




 ${\sf Image} \qquad \qquad \equiv \qquad \qquad {\sf surface}$ 

## Données scanner/IRM





Courbe isovaleur

=

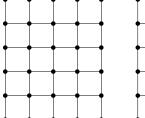
intersection surface-plan

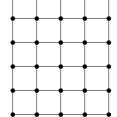
Triangulation préalable - cas de maillages grilles régulières

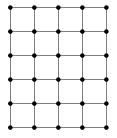


Triangulation préalable - cas de maillages grilles régulières

Grille régulière : trianguler chaque face quadrangulaire

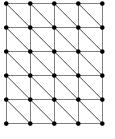


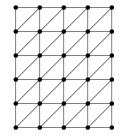


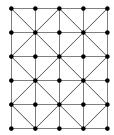


Triangulation préalable - cas de maillages grilles régulières

Grille régulière : trianguler chaque face quadrangulaire





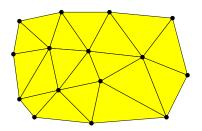


→ découper chaque rectangle en deux (différentes stratégies possibles)

# Calcul de courbes isovaleur Principe

Principe

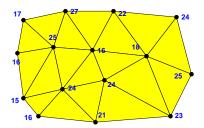
Données : maillage triangulaire plan avec sommets  $P_i = (x_i, y_i)$ 



Principe

Données : maillage triangulaire plan avec sommets  $P_i = (x_i, y_i)$ 

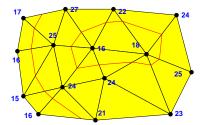
et valeurs associées z;



Principe

Données : maillage triangulaire plan avec sommets  $P_i = (x_i, y_i)$ 

et valeurs associées z;



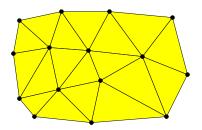
→ déterminer une courbe isovaleur (linéaire par morceaux)

Algorithme



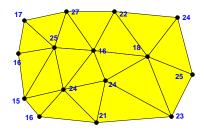
Algorithme

Données : maillage triangulaire plan avec sommets  $P_i = (x_i, y_i)$ 



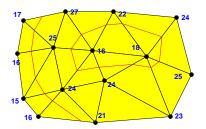
## Algorithme

Données : maillage triangulaire plan avec sommets  $P_i = (x_i, y_i)$  avec valeurs associées  $z_i$  et une isovaleur v



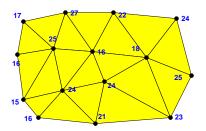
## Algorithme

Données : maillage triangulaire plan avec sommets  $P_i = (x_i, y_i)$  avec valeurs associées  $z_i$  et une isovaleur v



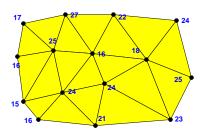
→ déterminer une courbe isovaleur (linéaire par morceaux)

## Algorithme



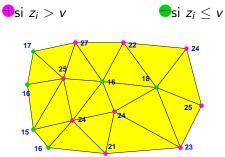
## Algorithme

(A) - Marquage des sommets  $P_i$  avec une marque binaire :



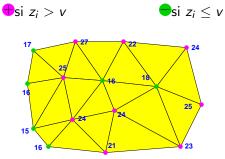
## Algorithme

(A) - Marquage des sommets  $P_i$  avec une marque binaire :



## Algorithme

(A) - Marquage des sommets  $P_i$  avec une marque binaire :



 $\rightarrow$  partition des sommets en deux ensembles

Algorithme



Algorithme

(B) - Parcours des triangles et construction de la courbe isovaleur



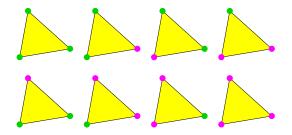
## Algorithme

(B) - Parcours des triangles et construction de la courbe isovaleur chaque triangle T=[S1,S2,S3]



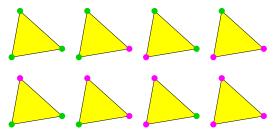
## Algorithme

(B) - Parcours des triangles et construction de la courbe isovaleur chaque triangle  $T=[S1,S2,S3] \rightarrow 8$  marquages possibles



#### Algorithme

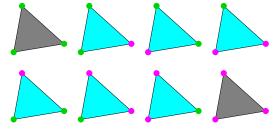
(B) - Parcours des triangles et construction de la courbe isovaleur chaque triangle  $T = [S1, S2, S3] \rightarrow 8$  marquages possibles



 $\rightarrow$  2 config. possibles :

#### Algorithme

(B) - Parcours des triangles et construction de la courbe isovaleur chaque triangle  $T = [S1, S2, S3] \rightarrow 8$  marquages possibles



→ 2 config. possibles : même signe / signes différents

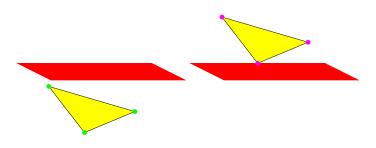
◆ロト ◆問 > ◆ 恵 > ◆ 恵 > り Q ®

Algorithme

(B) - Parcours des triangles et construction de la courbe isovaleur config. même signe

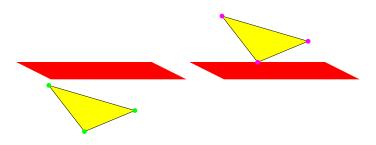
#### Algorithme

(B) - Parcours des triangles et construction de la courbe isovaleur config. même signe



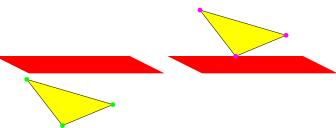
#### Algorithme

(B) - Parcours des triangles et construction de la courbe isovaleur config. même signe  $\rightarrow$  pas d'intersection avec le plan z=v



#### Algorithme

(B) - Parcours des triangles et construction de la courbe isovaleur config. même signe  $\rightarrow$  pas d'intersection avec le plan z=v



 $\rightarrow$  pas de partie de courbe isovaleur pour cette config.

Algorithme

(B) - Parcours des triangles et construction de la courbe isovaleur config. signes différents

#### Algorithme

(B) - Parcours des triangles et construction de la courbe isovaleur config. signes différents



#### Algorithme

(B) - Parcours des triangles et construction de la courbe isovaleur config. signes différents  $\rightarrow$  intersection avec le plan z = v



#### Algorithme

(B) - Parcours des triangles et construction de la courbe isovaleur config. signes différents  $\rightarrow$  intersection avec le plan z=v



ightarrow partie de courbe isovaleur pour cette config. réduite à un segment [A,B]

#### Algorithme

(B) - Parcours des triangles et construction de la courbe isovaleur config. signes différents  $\rightarrow$  intersection avec le plan z=v



- ightarrow partie de courbe isovaleur pour cette config. réduite à un segment [A,B]
- $\rightarrow$  calcul de 2 intersections plan $(z = v) \cap arete[P, Q]$

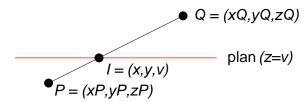


Algorithme

(B) - Parcours des triangles et construction de la courbe isovaleur calcul du point  $I = plan(z = v) \cap arete[P, Q]$ :

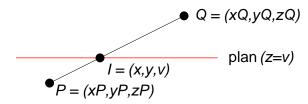
#### Algorithme

(B) - Parcours des triangles et construction de la courbe isovaleur calcul du point  $I = \text{plan}(z = v) \cap \text{arete}[P, Q]$ :



#### Algorithme

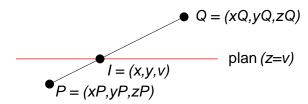
(B) - Parcours des triangles et construction de la courbe isovaleur calcul du point  $I = \text{plan}(z = v) \cap \text{arete}[P, Q]$ :



$$I = (1 - \lambda)P + \lambda Q$$

#### Algorithme

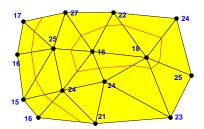
(B) - Parcours des triangles et construction de la courbe isovaleur calcul du point  $I = plan(z = v) \cap arete[P, Q]$ :



$$I = (1 - \lambda)P + \lambda Q$$
 avec  $\lambda = (v - zP)/(zQ - zP)$ 

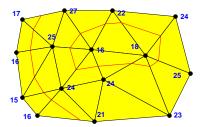
### Algorithme

(B) - Parcours des triangles et construction de la courbe isovaleur pour chaque triangle : 0 ou 1 segment à calculer



#### Algorithme

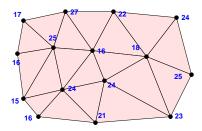
(B) - Parcours des triangles et construction de la courbe isovaleur pour chaque triangle : 0 ou 1 segment à calculer



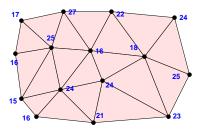
ensemble des segments calculés : courbe isovaleur

#### Algorithme

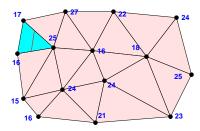
# (C) - Stratégie de parcours des différents triangles



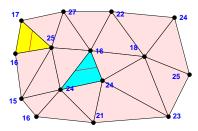
#### Algorithme



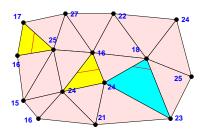
### Algorithme



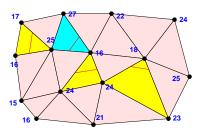
#### Algorithme



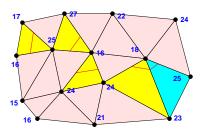
#### Algorithme



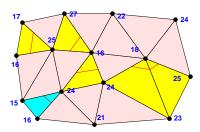
#### Algorithme



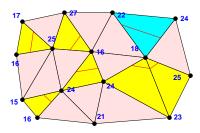
#### Algorithme



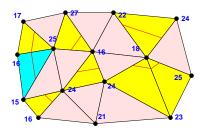
### Algorithme



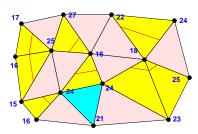
#### Algorithme



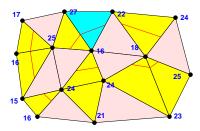
### Algorithme



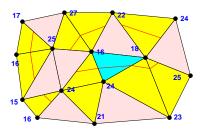
#### Algorithme



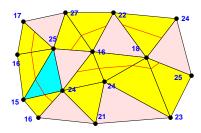
#### Algorithme



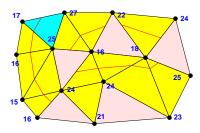
#### Algorithme



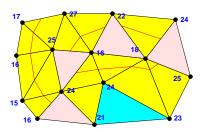
#### Algorithme



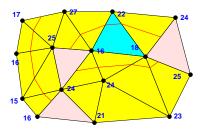
### Algorithme



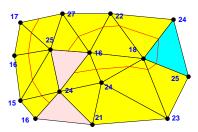
#### Algorithme



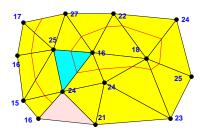
### Algorithme



#### Algorithme

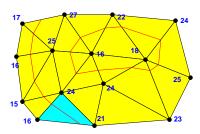


### Algorithme



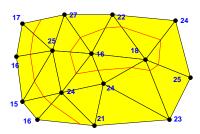
### Algorithme

(C) - Stratégie de parcours des différents triangles(C1) - sans ordre particulier



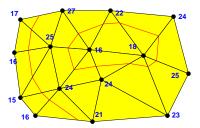
### Algorithme

(C) - Stratégie de parcours des différents triangles(C1) - sans ordre particulier



### Algorithme

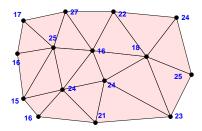
(C) - Stratégie de parcours des différents triangles (C1) - sans ordre particulier



ightarrow parcours de la courbe isovaleur impossible (pas de relation de voisinage entre les différents segments)

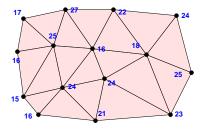
#### Algorithme

# (C) - Stratégie de parcours des différents triangles



### Algorithme

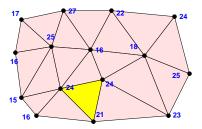
(C) - Stratégie de parcours des différents triangles(C2) - suivi de la courbe isovaleur



0) Triangulation initiale : aucune face marquée

#### Algorithme

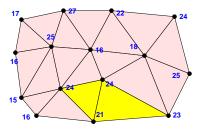
(C) - Stratégie de parcours des différents triangles(C2) - suivi de la courbe isovaleur



1) Marquer les faces non intersectées par la courbe isovaleur (faces sans changement de signe)

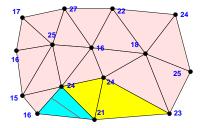
### Algorithme

(C) - Stratégie de parcours des différents triangles (C2) - suivi de la courbe isovaleur



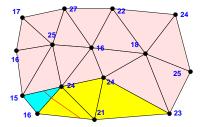
1) Marquer les faces non intersectées par la courbe isovaleur (faces sans changement de signe)

#### Algorithme



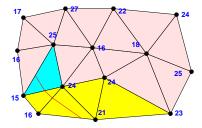
- 2) Rechercher les composantes ouvertes
  - 2-A) Trouver une face non marquée avec changement de signe sur une arete externe La marquer

#### Algorithme



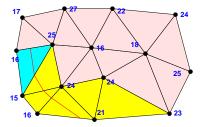
- 2) Rechercher les composantes ouvertes
  - 2-B) Par voisinages successifs suivant les arêtes intersectées, trouver les faces (avec changement de signe), les marquer et pour chacune calculer le segment de courbe correspondant

#### Algorithme



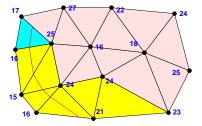
- 2) Rechercher les composantes ouvertes
  - 2-B) Par voisinages successifs suivant les arêtes intersectées, trouver les faces (avec changement de signe), les marquer et pour chacune calculer le segment de courbe correspondant

#### Algorithme



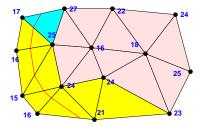
- 2) Rechercher les composantes ouvertes
  - 2-B) Par voisinages successifs suivant les arêtes intersectées, trouver les faces (avec changement de signe), les marquer et pour chacune calculer le segment de courbe correspondant

#### Algorithme



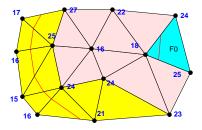
- 2) Rechercher les composantes ouvertes
  - 2-B) Par voisinages successifs suivant les arêtes intersectées, trouver les faces (avec changement de signe), les marquer et pour chacune calculer le segment de courbe correspondant

#### Algorithme



- 2) Rechercher les composantes ouvertes
  - 2-C) Jusqu'à trouver une autre face au bord avec changement de signe sur une arete externe La marquer

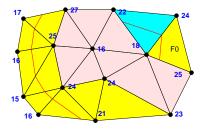
#### Algorithme



- 3) Rechercher les composantes fermées
  - 3-A) Trouver une face F0 non marquée avec changement de signe

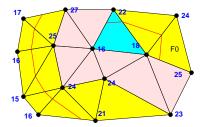
### Algorithme

(C) - Stratégie de parcours des différents triangles(C2) - suivi de la courbe isovaleur



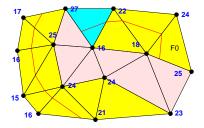
### Algorithme

(C) - Stratégie de parcours des différents triangles(C2) - suivi de la courbe isovaleur



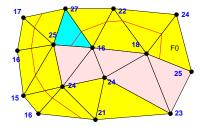
### Algorithme

(C) - Stratégie de parcours des différents triangles(C2) - suivi de la courbe isovaleur



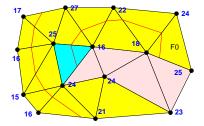
### Algorithme

(C) - Stratégie de parcours des différents triangles(C2) - suivi de la courbe isovaleur



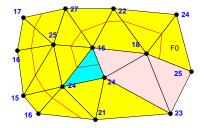
### Algorithme

(C) - Stratégie de parcours des différents triangles(C2) - suivi de la courbe isovaleur



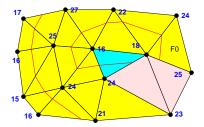
### Algorithme

(C) - Stratégie de parcours des différents triangles(C2) - suivi de la courbe isovaleur



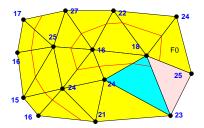
### Algorithme

(C) - Stratégie de parcours des différents triangles(C2) - suivi de la courbe isovaleur



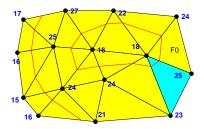
#### Algorithme

(C) - Stratégie de parcours des différents triangles(C2) - suivi de la courbe isovaleur

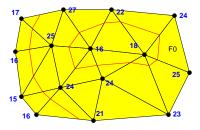


### Algorithme

(C) - Stratégie de parcours des différents triangles(C2) - suivi de la courbe isovaleur



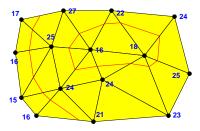
#### Algorithme



- 3) Rechercher les composantes fermées
  - 3-C) Jusqu'à revenir à la face F0

#### Algorithme

(C) - Stratégie de parcours des différents triangles(C2) - suivi de la courbe isovaleur



ightarrow nécessité d'avoir une structure de données adaptée avec les relations d'adjacence entre faces.

Algorithme - écriture de l'algo. pour la stratégie (C1)

Algorithme - écriture de l'algo. pour la stratégie (C1)

#### Données:

- ullet triangulation  ${\mathcal T}$
- valeur v
- **fonction**  $I = intersection\_arete\_plan(P,Q,v)$

$$\lambda \leftarrow (v - zP)/(zQ - zP)$$
$$I \leftarrow (1 - \lambda) P + \lambda Q$$

Algorithme - écriture de l'algo. pour la stratégie (C1)

#### Données:

- ullet triangulation  ${\mathcal T}$
- valeur v
- **fonction**  $I = intersection\_arete\_plan(P,Q,v)$

$$\lambda \leftarrow (v - zP)/(zQ - zP)$$
$$I \leftarrow (1 - \lambda) P + \lambda Q$$

#### Résultat :

ullet courbe isovaleur  ${\mathcal C}$  (liste de segments)

Algorithme - écriture de l'algo. pour la stratégie (C1)

Algorithme - écriture de l'algo. pour la stratégie (C1)

```
// (A) Marquage des sommets

pour_tout sommet S de T faire

| \mathbf{si} \ zS < v \ \mathbf{alors}
| marque(S) \leftarrow 0
| \mathbf{sinon}
| marque(S) \leftarrow 1
| \mathbf{fin_si}
```

Algorithme - écriture de l'algo. pour la stratégie (C1)

```
// (B) Parcours des triangles

pour_tout triangle T de T faire

// les trois sommets de T et leurs marques

S1 \leftarrow \text{sommet1}(T)

S2 \leftarrow \text{sommet2}(T)

S3 \leftarrow \text{sommet3}(T)

m1 \leftarrow \text{marque}(S1)

m2 \leftarrow \text{marque}(S2)

m3 \leftarrow \text{marque}(S3)
```

Algorithme - écriture de l'algo. pour la stratégie (C1)

```
// cas marque de S1 différente des marques de S2 et S3

si m1 \neq m2 et m1 \neq m3 alors

// calcul des deux intersections

A \leftarrow \text{intersection\_arete\_plan}(S1,S2,v)

B \leftarrow \text{intersection\_arete\_plan}(S1,S3,v)

\mathcal{C} \leftarrow \mathcal{C} \cup \{[A,B]\} // ajouter [A,B] à \mathcal{C}

fin_si
```

Algorithme - écriture de l'algo. pour la stratégie (C1)

```
// cas marque de S2 différente des marques de S3 et S1

si m2 \neq m3 et m2 \neq m1 alors

// calcul des deux intersections

A \leftarrow \text{intersection\_arete\_plan}(S2,S3,v)

B \leftarrow \text{intersection\_arete\_plan}(S2,S1,v)

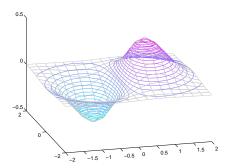
\mathcal{C} \leftarrow \mathcal{C} \cup \{[A,B]\} // ajouter [A,B] à \mathcal{C}

fin_si
```

Algorithme - écriture de l'algo. pour la stratégie (C1)

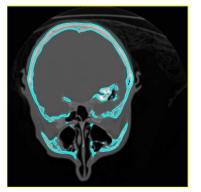
```
// cas marque de S3 différente des marques de S1 et S2 si m3 \neq m1 et m3 \neq m2 alors
// calcul des deux intersections
A \leftarrow intersection\_arete\_plan(S3,S1,v)
     B \leftarrow \text{intersection\_arete\_plan}(S3,S2,v)
    \mathcal{C} \leftarrow \mathcal{C} \cup \{[A, B]\} // ajouter [A, B] à \mathcal{C}
     ' fin de traitement du triangle T
```

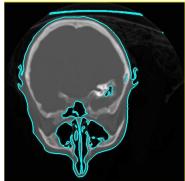
#### Exemples d'application



Courbes isovaleur d'une surface 3D

#### Exemples d'application





Courbes isovaleur sur des données IRM