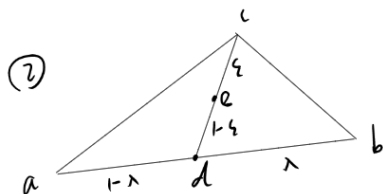
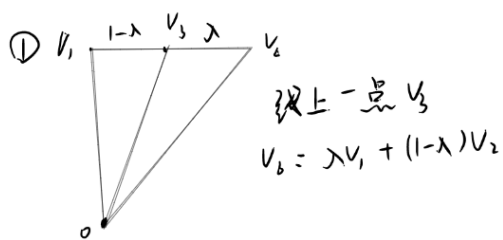


Shading 3

Barycentric coordinates 重心坐标

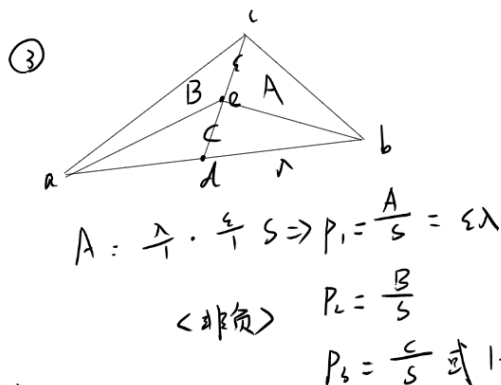


$$d = \lambda a + (1-\lambda)b$$

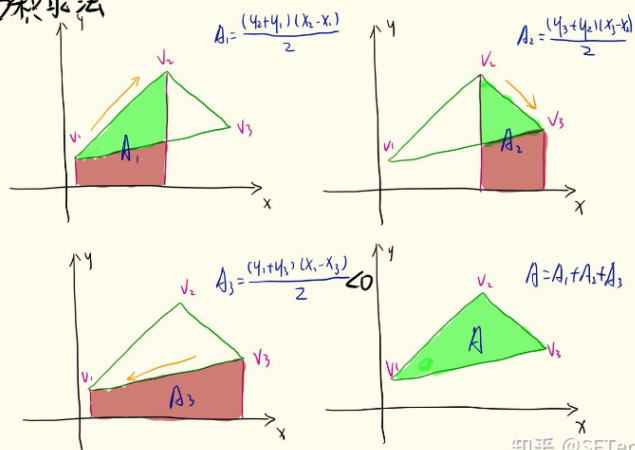
$$e = \lambda d + (1-\lambda)c$$

$$e = \frac{\lambda}{P_1} a + \frac{\lambda(1-\lambda)}{P_2} b + \frac{(1-\lambda)}{P_3} c$$

$$P_1 + P_2 + P_3 = 1$$



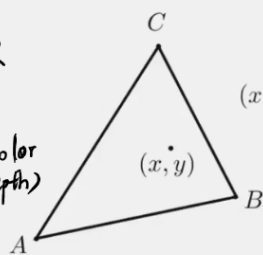
面积求法



通过面积

求重心坐标

对顶点属性(color depth) 进行加权求插值



$$(x, y) = \alpha A + \beta B + \gamma C$$

$$\alpha + \beta + \gamma = 1$$

$$\alpha = \frac{-(x - x_B)(y_C - y_B) + (y - y_B)(x_C - x_B)}{-(x_A - x_B)(y_C - y_B) + (y_A - y_B)(x_C - x_B)}$$

$$\beta = \frac{-(x - x_C)(y_A - y_C) + (y - y_C)(x_A - x_C)}{-(x_B - x_C)(y_A - y_C) + (y_B - y_C)(x_A - x_C)}$$

$$\gamma = 1 - \alpha - \beta$$

重心坐标三维坐标是影二维不同
 屏像素插值需逆变换到三维空间

Texture queries : Applying Textures

像素在三角形内 → 计算对应uv → 取纹理对应颜色值 → 设置

问题1: Texture Magnification 纹理太小怎么办 → 插值

- 纹理像素: texel
- 多个pixel映射到了同一个texel
- 解决:
 - Nearest
 - Bilinear
 - Bilinear 插值 lerp
 - 水平+竖直插值→双线性插值
 - 最近的四个点插值
 - Bicubic 双向三次插值
 - 周围16个点做三次插值
 - 运算量更大, 结果更好

问题2: Texture Magnification 纹理太大怎么办

- 一个pixel对应了多个texel → 采样频率不足导致 摩尔纹+锯齿 (走样)
- 解决:
 - Supersampling
 - 太浪费!
 - Just need to get the average value within a range
 - Point Query vs. **(Avg.) Range Query**
 - Mipmap: Allowing (**fast, approx., square**) range queries
 - 每一次长宽各减半 $D=0,1,2,\dots$
 - "Mip hierarchy"
 - overhead: 1/3
 - 怎么知道层数D? 约为相邻pixel的映射uv之间的距离取2的对数
 - 如果计算出来需要的D是整数, 就很方便
 - 如果计算出来需要的D不是整数→Trilinear Interpolation三线性插值
 - 分别在 $\text{floor}(D)$ 和 $\text{ceil}(D)$ 上做Bilinear Interpolation取颜色值之后再插值
 - Limitation: Overblur
 - 不是方块查询
 - Solution: 各向异性过滤
 - 各向异性过滤Anisotropic Filtering
 - Ripmaps and summed area tables
 - Can look up axis-aligned rectangular zones
 - 长/宽/长和宽 各减半
 - EWA filtering 椭圆取样
 - 利用多次查询求平均值的方法来处理不规则区域
 - overhead: 3
 - 多少x: 压缩到多少x, 显存足够的情况下开越高越好

像素覆盖的区域大小各不相同

Application of Texture

各种贴图

texture = memory + range query (filtering)

- General method to bring data to fragment calculations

Many applications

- Environment lighting - Environment Map
 - 环境光贴图
 - 例子: Utah Teapot
 - 经典: Stanford Bunny, Cornell Box
 - Spherical Environment Map
 - 球心: 世界中心
 - 一个问题: 拉伸, 想象地球仪展开
 - 解决方法: Cube Map
 - Cube Map: 立方体表面, 从球心到球面的投影向外
 - 扭曲更少, 但是Need dir->face computation, 计算量更大
- Store microgeometry
 - Textures can affect shading! → define height/normal → Bump / Normal Map
 - 两者类似, 都可以以假乱真
 - 改变表面的法线
 - Bump Mapping 凹凸贴图

Bump Mapping的Texture记录了高度移动

- 不改变几何信息
 - 逐像素扰动法线方向
 - 高度 offset 相对变化, 从而改变法线方向
 - 计算法线方向: 切线的垂直方向
 - Displacement mapping 位移贴图
 - 输入相同 (Texture与Bump Mapping可共用)
 - 改变几何信息, 对顶点做位移
 - 相比上更逼真, 要求模型足够细致, 运算量更高
 - DirectX有Dynamic的插值法, 对模型做插值, 使得初始不用过于细致
- Procedural textures
 - 3D Procedural Noise + Solid Modeling
 - 定义空间中任意点的颜色
 - 噪声+映射→
 - Perlin Noise
- Provide Precomputed Shading
 - Ambient occlusion texture map
 - 计算好的环境光遮蔽贴图
 - 空间换时间
- Solid modeling & Volume rendering
 - 三维渲染

Shadow mapping

光栅化下对全局光线传输、阴影的处理十分麻烦。

- draw shadows using rasterization
- An Image-space Algorithm
 - 不需要场景的几何信息
 - 有走样现象
 - 思想: the points NOT in shadow must be seen both by the light and by the camera

步骤:

- Pass 1: Render from Light
 - Depth image from light source → shadow map
- Pass 2A: Render from Eye
 - Standard image (with depth) from eye
- Pass 2B: Project to light
 - Project visible points in eye view back to light source
 - visible to light source → color
 - blocked → shadow

感觉每个光源对每个静态场景有一个shadow map

应用:

- 几乎所有3D游戏

问题:

- 走样、分辨率
- 数值精度问题
 - Involves equality comparison of floating point depth values means issues of scale, bias, tolerance
- 只能点光源、硬阴影