Computergrafik

Mitschrift von

Markus Vieth

29. November 2016

Vorwort

Dieses Skript basiert auf unserer Mitschrift der Vorlesung Datenstrukturen und effiziente Algorithmen (DSeA) im WS 2015/16 an der JGU Mainz (Dozent: Prof. Dr. E. Schömer).

Es handelt sich nicht um eine offizielle Veröffentlichung der Universität.

Wir übernehmen keine Gewähr für die Fehlerfreiheit und Vollständigkeit des Skripts.

Fehler können unter Github gemeldet werden. Die aktuelle Version dieses Skriptes ist ebenfalls auf Github zu finden.

Inhaltsverzeichnis

V	orwor	t	
1	VBO		1
	1.1	Baryzentrische Koordinaten	2
		Texturen	
		1.2.1 Mipmap	
	1.3	Orthogonalprojektion	Ę
		Perspektivische Projektion	

1 VBO

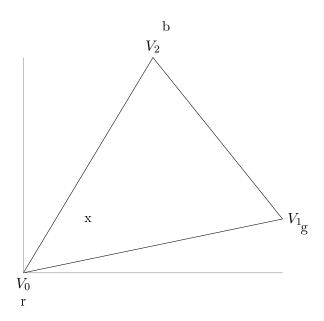


Abbildung 1.1: Beispiel Raster?

1.1 Baryzentrische Koordinaten

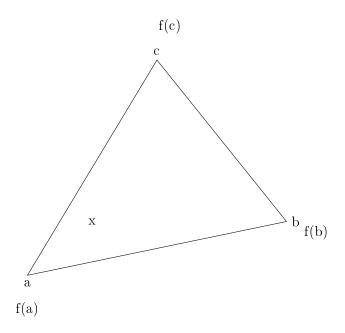


Abbildung 1.2: Baryzentrisches Koordinatensystem

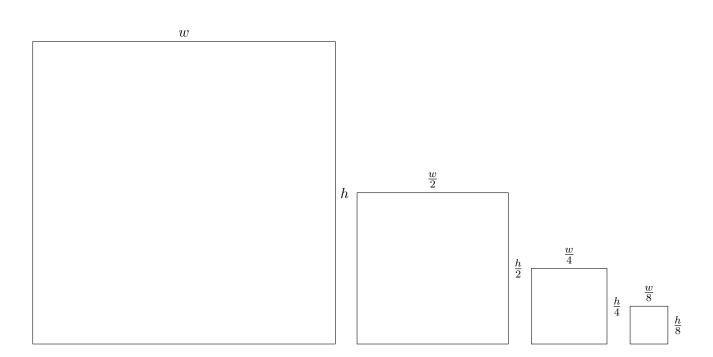
$$\begin{pmatrix} a_1 & b_1 & c_1 \\ a_2 & b_2 & c_2 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$x = \alpha \cdot a + \beta \cdot b + \gamma \cdot c \wedge \alpha + \beta + \gamma = 1$$

$$\Rightarrow f(x) = \alpha \cdot f(a) + \beta \cdot f(b) + \gamma \cdot f(c)$$

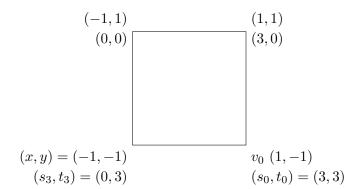
1.2 Texturen

1.2.1 Mipmap

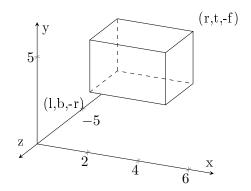


$$S = \sum_{i=0}^{\infty} (\frac{1}{4})^i = \frac{1}{1 - \frac{1}{4}} = \frac{4}{3}$$

1.3 Orthogonalprojektion



1.3 Orthogonalprojektion

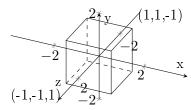


$$x \in [l,r]$$

$$y \in [b,t]$$

$$z \in [-f,-n]$$

Sichtquader \rightarrow Einheitsquader



$$x' \in [-1, 1]$$

 $y' \in [-1, 1]$
 $z' \in [-1, 1]$

$$x' = a\alpha \cdot x + \beta$$
$$l \mapsto -1, \ r \mapsto 1$$

1 VBO

(1)
$$(2) \qquad 1 = \alpha \cdot l + \beta$$
(2)
$$1 = \alpha \cdot r + \beta$$

$$(2) - (1) \qquad 2 = \alpha \cdot r - \alpha \cdot l \Rightarrow \alpha = \frac{2}{r - l}$$

$$1 = \frac{2 \cdot r}{r - l} + \beta$$

$$\beta = 1 - \frac{2r}{r - l} = \frac{r - l - 2r}{r - e} = -\frac{r + l}{r - l}$$

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{2}{r - l} & 0 & 0 & \frac{r + l}{r - l} \\ 0 & \frac{2}{l - b} & 0 & \frac{t + b}{l - b} \\ 0 & 0 & \frac{-2}{f - n} & -\frac{f + n}{f - n} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$z' = -\frac{2}{f - n} z - \frac{f + n}{f - n}$$

$$z = n \quad z * = \frac{2n - (f + n)}{f - n} = \frac{n - f}{f - n} = -1$$

$$-n \mapsto -1 \quad -f \mapsto 1$$

Qmatrix4x4.ortho(l,n,b,t,n,f);

1.4 Perspektivische Projektion

$$\frac{y'}{-n} = \frac{y}{z}$$
$$y' = -\frac{n \cdot y}{z}$$

Sichtpyramide \rightarrow Einheitswürfel

$$y' = -\frac{n \cdot y}{z}$$

$$[b, t] \mapsto [-1, 1]$$

$$y'' = \alpha \cdot y' + \beta$$

$$y'' = \frac{2}{t \cdot b} \cdot y' - \frac{t + b}{t - b}$$

$$y'' = \frac{-2n}{t - b} \cdot \frac{y}{z} - \frac{t + b}{t - b}$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{Dehomogen-}} \begin{pmatrix} \frac{x}{w} \\ \frac{y}{w} \\ \frac{z}{w} \end{pmatrix}$$
Kartesiche koord.

1.4 Perspektivische Projektion

$$\begin{pmatrix} x'' \\ y'' \\ z'' \\ w'' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{2n}{r-l} & 0 & \frac{r+l}{r-l} & 0 \\ 0 & \frac{2n}{t-b} & -\frac{t+b}{t-b} & 0 \\ 0 & 0 & \alpha & \beta \\ 0 & 0 & -1 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{pmatrix}$$
$$y'' = \frac{2n}{t-b} \cdot y + \frac{t+b}{t-b} \cdot z$$
$$w'' = -z$$
$$\frac{y''}{w''} = \frac{2n}{t-b} \frac{y}{(-z)} + \frac{t+b}{t-b} \frac{z}{(-z)}$$
$$z''' = \frac{z''}{w''} = \frac{\alpha \cdot z + \beta}{-z} = -\alpha - \frac{\beta}{z}$$
$$-n \mapsto -1, \quad -f \mapsto 15$$

$$-\alpha - \frac{\beta}{-n} = -1$$

$$-\alpha - \frac{\beta}{-f} = 1$$

$$-\alpha + \frac{\beta}{n} = -1(1)$$

$$-\alpha + \frac{\beta}{f} = 1(2)$$

$$\frac{\beta}{f} - \frac{\beta}{n} = 2(2) - (1)$$

$$\beta \left(\frac{1}{f} - \frac{1}{n}\right) = 2$$

$$\beta \left(\frac{n-f}{fn}\right)$$

$$\beta = \frac{-2nf}{f-n}$$

$$\alpha = \frac{\beta}{f} - 1 = -\frac{2n - (f-n)}{f-n} = \frac{f+n}{f-n}$$

$$p' = R_{\vartheta,x} \qquad R_{\varphi,y} \qquad p$$

$$\uparrow \qquad \uparrow$$
 Drehung um Drehung um die Welt-x-Achse die Welt-y-Achse