

## 필기노트 - 컴퓨터 그래픽스 3장 모델링

	<div>내 용</div>																		
Polygon Mesh 폴리곤	<ul style="list-style-type: none"><li>● 구를 나타내는 수학적 공식 <math>\rightarrow (x - C_x)^2 + (y - C_y)^2 + (z - C_z)^2 = r^2</math>     ↳ 이러한 것을 음함수라고 함.</li><li>● GPU가 음함수 처리에 적합하지 않음. 그래서 부드러운 표면을 Sample함<ul style="list-style-type: none"><li>- 일정한 개수의 Vertices(vertex의 복수형, 꼭짓점, 정점)들을 다각형으로 이어붙인 폴리곤 메쉬를 사용</li></ul></li></ul>																		
triangle mesh quad mesh	<ul style="list-style-type: none"><li>● triangle(삼각형)으로 만 이루어진 폴리곤 메쉬를 삼각형 메쉬(triangle mesh)<ul style="list-style-type: none"><li>● 꼭짓점의 개수의 두배정도 개수만큼의 삼각형으로 이루어짐</li><li>● 사각형으로 이루어진 것은 quad mesh</li></ul></li><li>● OpenGL ES에서는 삼각형 메쉬 사용하고 모델링에서 사각형 메쉬를 많이 사용함<ul style="list-style-type: none"><li>● 폴리곤 메쉬에서 정점의 개수</li><li>● 해상도라고 표현함</li><li>● LOD컨트롤은 그래픽스에서 중요한 요소<ul style="list-style-type: none"><li>- 멀리서 볼때는 simplification하여 적은 정점을 사용하고</li><li>- 가까이서 볼때는 refinement한 폴리곤을 사용해야 함</li></ul></li></ul></li></ul>																		
LOD (Level of Detail)																			
Vertex array Index array	<div><div></div><div><table><thead><tr><th></th><th>vertex array</th><th>index array</th></tr></thead><tbody><tr><td>0</td><td>(0,0)</td><td>0</td></tr><tr><td>1</td><td>(0,1)</td><td>2</td></tr><tr><td>2</td><td>(1,0)</td><td>1</td></tr><tr><td>3</td><td>(1,1)</td><td>2</td></tr><tr><td>4</td><td>(2,1)</td><td>3</td></tr></tbody></table><div><div>t1</div><div>t2</div><div>t3</div></div></div></div> <ul style="list-style-type: none"><li>● 위 그림처럼 삼각형 세 개가 있을 때 정점들을 배열하는 방식</li><li>● t1은 0,2,1 정점을 이은 삼각형. t2는 2,3,1 정점을 이은 삼각형...<ul style="list-style-type: none"><li>● 가장 일반적인 삼각형 메쉬를 표현하는 형태</li></ul></li></ul>		vertex array	index array	0	(0,0)	0	1	(0,1)	2	2	(1,0)	1	3	(1,1)	2	4	(2,1)	3
	vertex array	index array																	
0	(0,0)	0																	
1	(0,1)	2																	
2	(1,0)	1																	
3	(1,1)	2																	
4	(2,1)	3																	
Normal 법선 벡터 - triangle normal	<ul style="list-style-type: none"><li>● 법선벡터 : 한 평면이나 직선에 대하여 수직인 벡터 (단위벡터로 표현)</li></ul> <div><div></div><div></div><div><math display="block">\frac{v_1 \times v_2}{  v_1 \times v_2  }</math></div></div> <ul style="list-style-type: none"><li>● p1 p2 p3가 이루는 삼각형의 법선벡터를 찾으려고 할 때<ul style="list-style-type: none"><li>- p1에서 각각 p2와 p3로 가는 벡터 v1, v2를 만든다</li><li>- 그 두 벡터에서 오른손 법칙을 통해 v1, v2의 외적(Cross product)을 구할수 있다</li><li>- <math>v_1 \times v_2</math> 즉 외적은 크기를 가지고 있으므로 외적의 크기로 나누어 방향만 남긴다</li></ul></li><li>● 그런데 여기서 정점의 순서를 p1, p2, p3가 아닌 p1, p3, p2로 한다면 오른손의 법칙이 반대로 적용돼서 폴리곤 안쪽으로 향한다. 하지만 컴퓨터 그래픽스에서 모든 노말이 물체 바깥을 향하도록 관례를 두고 있음</li></ul>																		

Normal  
법선 벡터  
- vertex normal

- 삼각형의 normal이 아닌 정점의 normal이 더 중요



- vertex normal은 vertex를 공유하는 triangle normal들의 평균

$$\frac{n_1 + n_2 + n_3 + n_4 + n_5 + n_6}{\|n_1 + n_2 + n_3 + n_4 + n_5 + n_6\|}$$

n1 n2 n3... 들이 각각 triangle normal  
다 더해서 단위벡터로 만들어 줌

0	(0.000, 1.000, 0.000)	(0.000, 1.000, 0.000)
1	(0.000, 0.707, 0.707)	(0.000, 0.663, 0.748)
2	(0.500, 0.707, 0.500)	(0.529, 0.663, 0.529)
3	(0.000, 0.000, 1.000)	(0.000, 0.000, 1.000)
4	(0.707, 0.000, 0.707)	(0.707, 0.000, 0.707)
	⋮	⋮
25	(0.000, -1.000, 0.000)	(0.000, -1.000, 0.000)

0	0
1	1
2	2
3	1
4	3
5	4
	⋮
143	16

position                      normal

vertex array에 위와같은 방식으로 위치와 normal까지 저장할 수 있음