Introduction à la Visualisation

Michel GRAVE

michel.grave@univ-lr.fr

Michel GRA



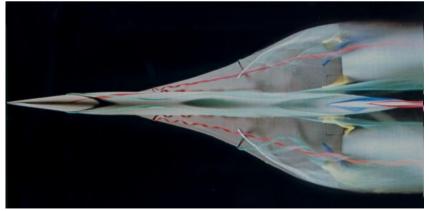
Objet de la Visualisation

- · Production d'images à partir de données.
 - calculées (simulations, ...)
 - d'expérimentation, de mesures, ...
- · Interaction avec les données.
- · Aide à la recherche d'information.
- Communication d'information

La visualisation sert à analyser et à comprendre les données, et non à produire des images!

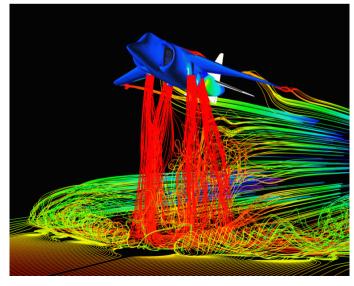
VN ROCHELLE

Visualisation Expérimentale (image ONERA)



v^N ROCHELLE

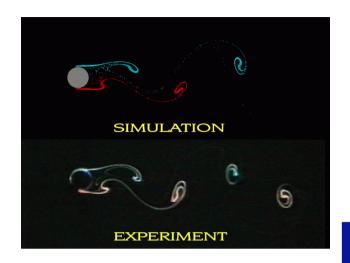
Harrier (Image NASA)



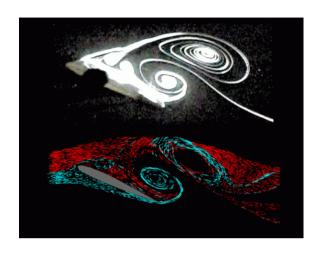
Michel GRAV



Expérimental/Simulation (1) (image ONERA)

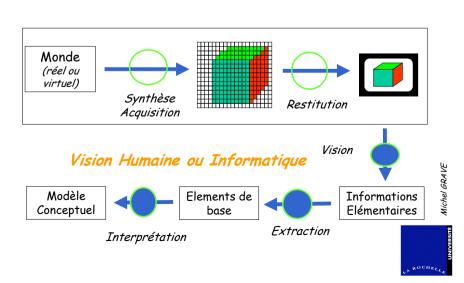


Expérimental/Simulation (2) (image ONERA)

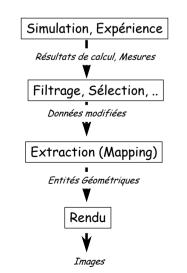




Images & Modèles



La Chaîne de Visualisation Traditionnelle



Extractions

- Générales: courbes, lignes ou surfaces isovaleurs, plans de coupe, ...
- Spécifiques de certains domaines d'application.
- Pas neutres: traitements numériques pouvant être "incompatibles" avec les simulations



(Ne s'applique pas au "rendu volumique" direct)

Hiérarchie des Logiciels

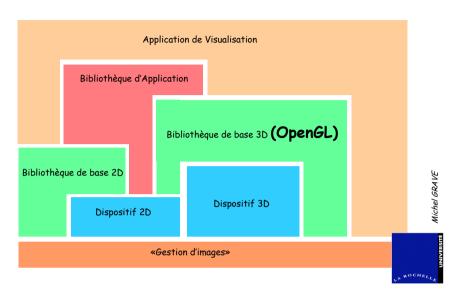
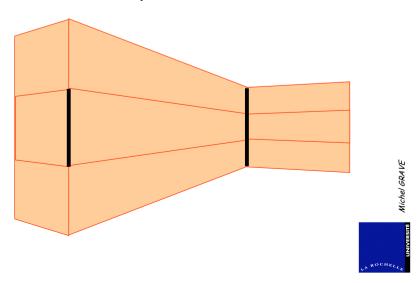


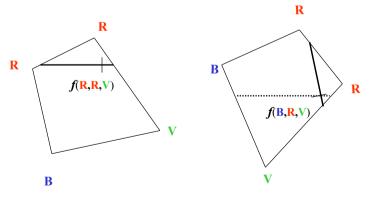
Image ≠ « Réalité » (exemples)



Perception ≠ Réalité



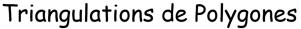
Interpolation de Gouraud

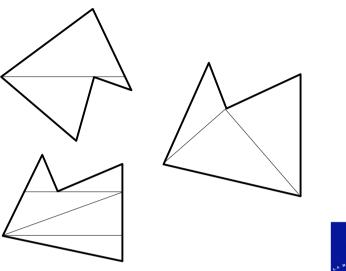




Triangulation des polygones

- Le tri et les calculs de «spans » sont des opérations assez complexes, surtout si l'on veut les mettre en œuvre en « hardware »
- Elles doivent être refaites chaque fois que le polygone est déplacé.
- => les processeurs graphiques ne traitent souvent que des triangles et laissent le soin aux logiciels de trianguler les polygones!





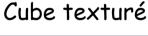
Triangulation & Interpolation

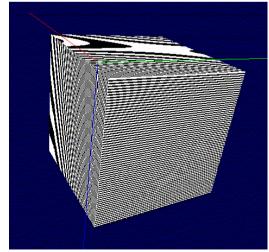


 $\begin{array}{l} \text{glBegin(GL_POLYGON)} \; ; \\ \text{glColor3f}(\underline{\textbf{1.0.1.0.1.0}}); \\ \text{glColor3f}(0.0,0.0,0.0); \\ \text{glColor3f}(\underline{\textbf{1.0.1.0.1.0}}); \\ \text{glColor3f}(\underline{\textbf{0.0.0.0.0}},0.0); \\ \text{glColor3f}(0.0,0.0,0.0); \\ \text{glEnd()} \; ; \\ \end{array} \\ \begin{array}{l} \text{glVertex2f}(-0.8,-0.8) \; ; \\ \text{glVertex2f}(0.8,-0.8) \; ; \\ \text{glVertex2f}(0.8,-0.8) \; ; \\ \text{glEnd()} \; ; \\ \end{array}$



g|Begin(GL_POLYGON); g|Color3f(0.0,0.0,0.0); g|Color3f(1.0,1.0,1.0); g|Color3f(0.0,0.0,0.0); g|Color3f(1.0,1.0,1.0); g|Color3f(1.0,1.0,1.0); g|Vertex2f(0.8,0.8); g|End();

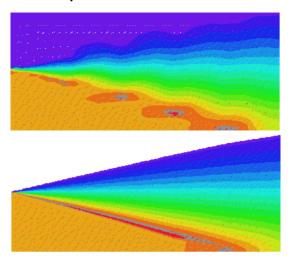






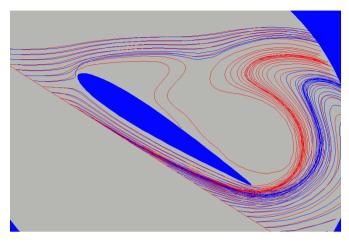
Michel GRAVE

Interpolation des Données



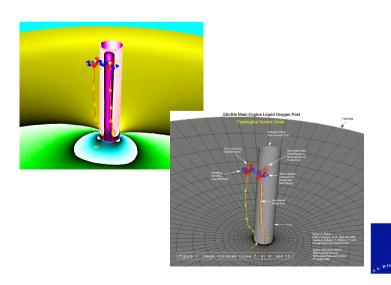


Méthodes d'Intégrations





«Beau » et/ou Significatif?



Michel (Michel (

13 Erreurs (a) (Al Globus & E. Raible)

- · Ne pas mettre de légende de couleurs
- Ne pas mettre d'annotations
- Ne pas avertir les utilisateurs que le logiciel peut induire des erreurs
- · Masquer les problèmes par des lissages
- · Ne pas indiquer les coûts en temps de calcul
- · Ne pas utiliser d'images fixes en animation



Michel GRAVE

13 Erreurs (b)

(Al Globus & E. Raible)

- Ne pas connaître un minimum sur les données scientifiques manipulées.
- Ne jamais comparer les résultats obtenus avec diverses méthodes.
- Refuser les systèmes de visualisation évolutifs existants.
- Ne pas indiquer les sources de données dans les publications.
- · Penser qu'on a tout testé avec un jeu de données.
- Cacher des erreurs avec des angles de vue bien choisis.
- · Sous-estimer le coûts de passage du 2D au 3D.



Etude de Synthèse 1

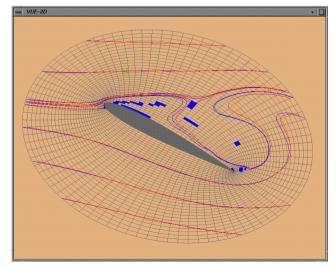
(Champs de vecteurs)

Michel GRAVE

michel.grave@univ-lr.fr

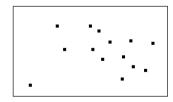


Visualisation de Champs de Vecteurs

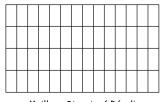




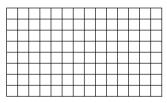
Types de Maillages (1)



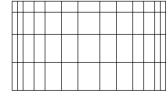
Données Dispersées



Maillage Structuré Régulier



Maillage Structuré Cartésien

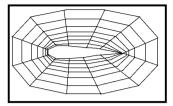


Maillage Structuré Rectilinéaire

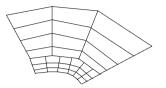


ichol CDAI

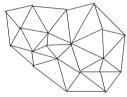
Types de Maillages (2)



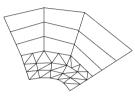




Maillage Structuré Multidomaine



Maillage Non Structuré



Maillage Hybride



Format de Données

3	3	90.0		nz	K	ny	Y	Angle			
-0.7	-0.7	0.0	0.0	x	У	u	v	(point	0	0)	
-0.7	0.0	0.0	1.0	x	У	u	v	(point	0	1)	
-0.7	0.7	0.0	0.0								
0.0	-0.7	-1.0	0.0								
0.0	0.0	0.0	0.0								
0.0	0.7	1.0	0.0								
0.7	-0.7	0.0	0.0								7
0.7	0.0	0.0	-1.0								Wichel GDAVE
0.7	0.7	0.0	0.0	x	У	u	v	(point	2	2)	Mich



Fichiers .h et .c

voir.c Programme et sous-programmes principaux

tp.c Sous-programmes à réaliser

calcul.c Utilitaires de calcul

maillage.h Maillage et variables associées

calcul.h Variables communes aux calculs



maillage.h

#ifdef MAIN #define EXTERN

#else

#define EXTERN extern

#endif

EXTERN int nx, ny; EXTERN double Angle

EXTERN double x[100][100], y[100][100], u[100][100], v[100][100];

EXTERN double xmin,xmax,ymin,ymax; EXTERN double umin,umax,vmin,vmax;



ichel GRAVE

main (voir.c)





void afficher_objet(void)

```
void afficher_objet(void) {
                   /* initialisation OpenGL */
     afficher profil(gris);
     if (f_maillage)
       afficher maillage(gris);
     if (f_vitesses)
       afficher_vitesses(rouge);
     if (f_cellules)
       afficher_candidates(bleu,nc,ci,cj);
     afficher_pointage(vert,xpnt,ypnt,cci,ccj);
     afficher ligne(bleu,cx1,cy1,n1);
     afficher_ligne(rouge,cx2,cy2,n2);
     afficher_ligne(bleu,cx3,cy3,n3);
     afficher ligne(rouge.cx4.cy4.n4);
     alFlush();
} /* afficher_objet */
```





Lecture/Affichage

```
void charger_objet(char *nom)

void afficher_profil(float couleur[3])

void afficher_maillage(float couleur[3])

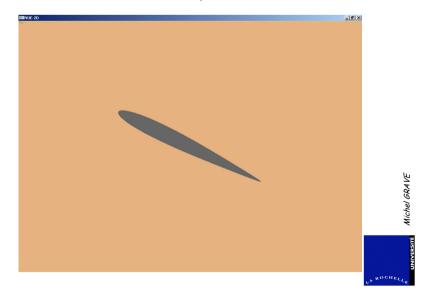
void afficher_vitesses(float couleur[3])

void afficher_candidates(float couleur[3], int nc, int ci[], int cj[])

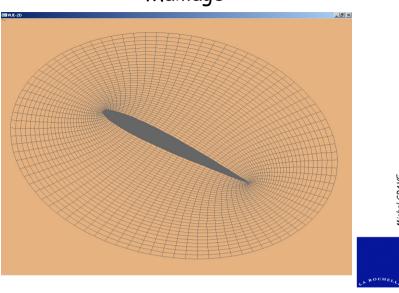
void afficher_pointage(float couleur[3], float xp, float yp, int ic, int jc)

void afficher_ligne(float couleur[3], double x[], double y[], int n)
```

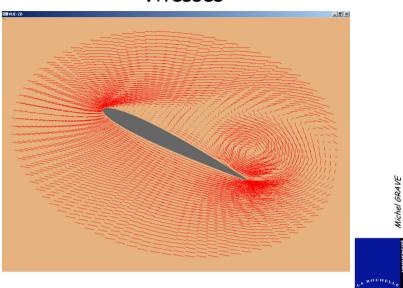
Profil



Maillage



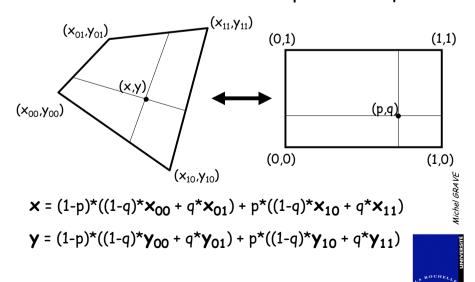
Vitesses



Calculs



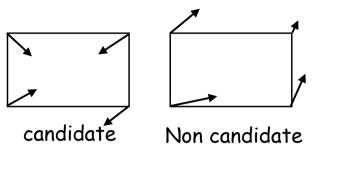
Coordonnées réelles et paramétriques

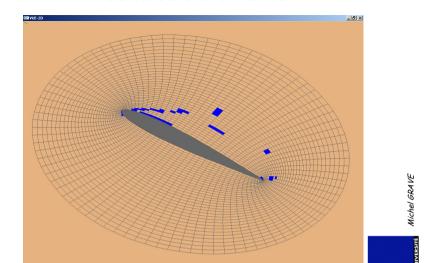


Cellules Candidates

Condition nécessaire, mais non suffisante :

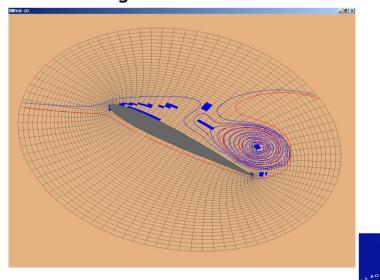
Il doit y avoir au moins un changement de signe, sur chaque composante du vecteur vitesse entre deux sommets pour qu'une cellule puisse contenir un point stationnaire. (interpolation monotone supposée)



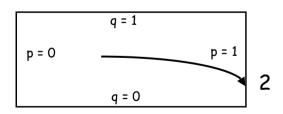


Cellules Candidates

Lignes de Courant



Tracer_cellule



0 = Erreur

1 = sortie par le côté "p=0"

2 = sortie par le côté "p=1"

3 = sortie par le côté "q=0"

4 = sortie par le côté "q=1"

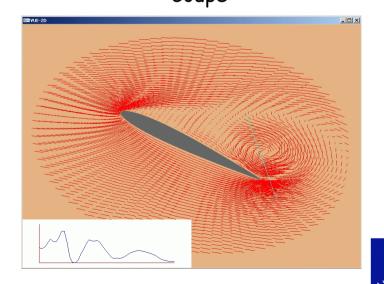




Calculer_ligne

```
void calculer_ligne (float step, float pe, float qe, int ci, int cj,
                     float sx[], float sy[], int *nns, int maxp)
   while ((*nns < maxp) && flag) {
   flag = tracer_cellule(icell_icell_step,pe,ge,ps,qs,sx,sy,nns,maxp)
      switch(flag) {
        case 1 : se positionner sur la cellule suivante avec les pe et qe correspondants ;
                 break:
        case 2 : <u>se positionner sur la cellule suivante avec les pe et qe correspondants ;</u>
        case 3 : se positionner sur la cellule suivante avec les pe et qe correspondants ;
       case 4: <u>se positionner sur la cellule suivante avec les pe et qe correspondants</u>: \overset{\omega}{\overset{}_{\sim}}
       default : break;
      }: /* switch */
   Vérifier si les indices de cellule suivante sont valides.
   Si OUI alors flag = 1, si NON flag = 0;
   }; /* while */
} /* calculer ligne */
```

Coupe



pointage

```
void pointage(int button, int state, int mx, int my){
GLdouble x,y,z;
float c, s, p, q;
if (state == GLUT DOWN) {
 x = mx - xcentre; y = (vy2 - my) - ycentre;
 x = x / (vx2-vx1); y = y / (vy2-vy1); x = x * 2; y = y * 2;
 c = cosf((3.1415927 *Angle)/180.0); s = -sinf((3.1415927 *Angle)/180.0);
 xpnt = x*c - y*s; ypnt = x*s + y*c;
 localiser(xpnt,ypnt,&cci,&ccj);
 xy2pq(cci,ccj,xpnt,ypnt,&p,&q);
 n1 = n2 = n3 = n4 = 0;
 calculer_ligne( 0.005,p,q,cci,ccj,cx1,cy1,&n1,NMXPTS-1);
 calculer_ligne( 0.050,p,q,cci,ccj,cx2,cy2,&n2,NMXPTS-1);
 calculer_ligne(-0.005,p,q,cci,ccj,cx3,cy3,&n3,NMXPTS-1);
 calculer_ligne(-0.050,p,q,cci,ccj,cx4,cy4,&n4,NMXPTS-1);
 qlutPostRedisplay();
} /* pointage */
```