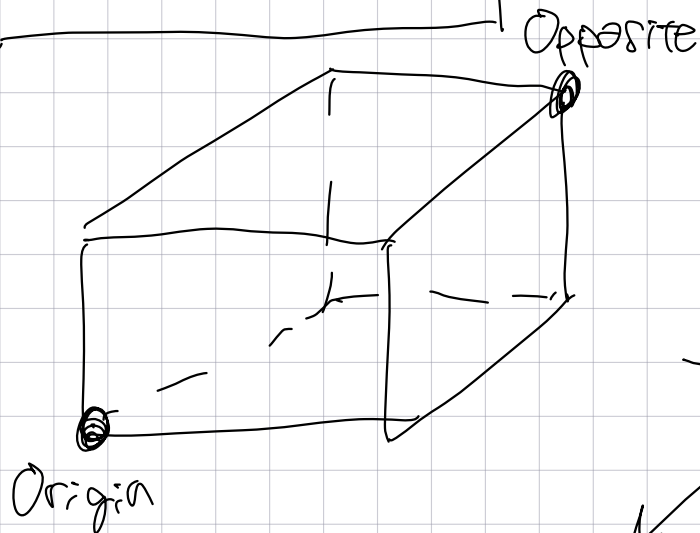
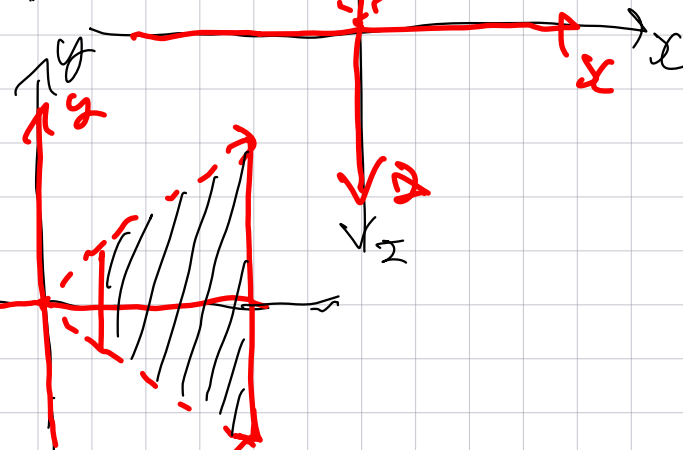
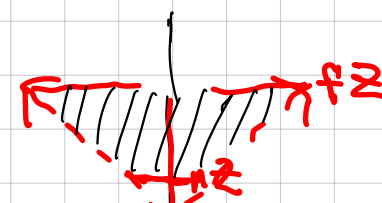
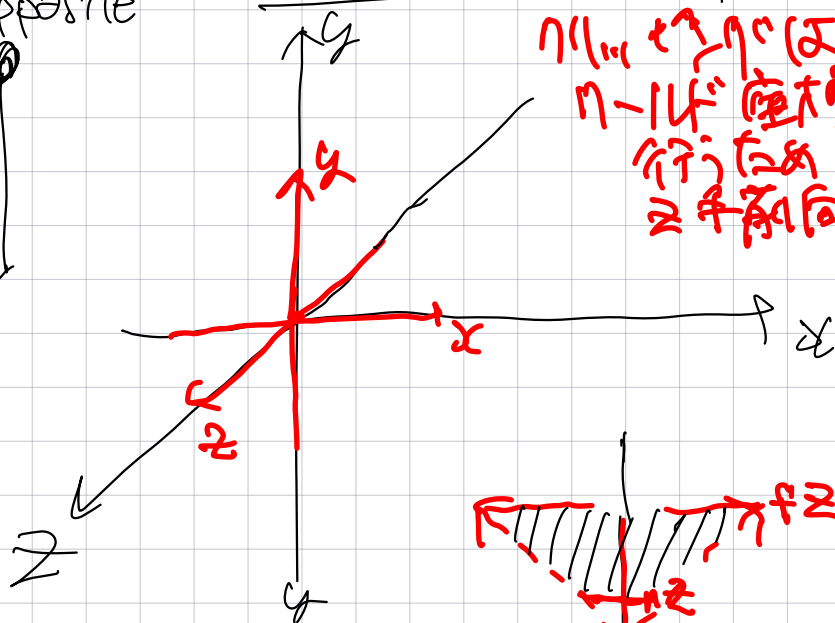


RANGE_CUBE



CLIPPING



＜処理順＞

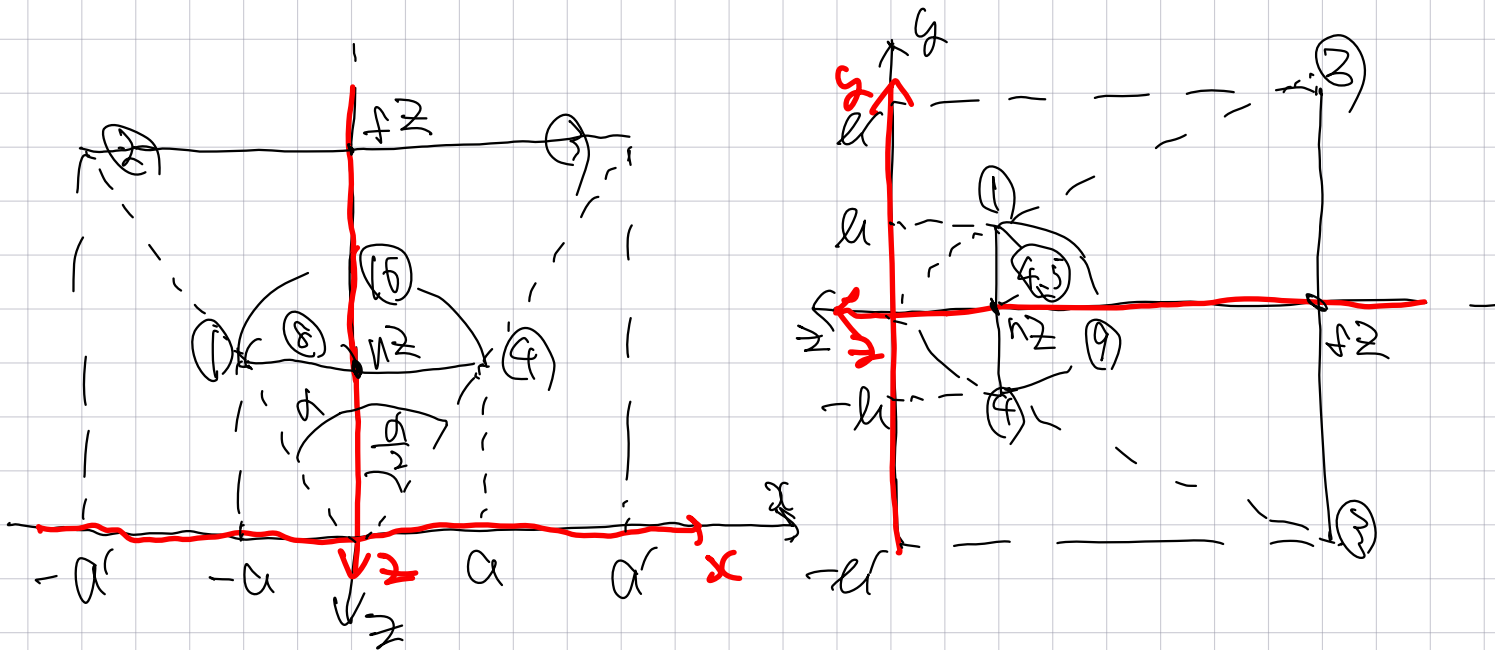
1. xz軸での交差判定
2. xy軸での交差判定
3. 1及び2が真の場合、交差判定は真となり、一方のみの場合、偽となる

< $\Gamma(1)$ と Γ' 領域の決定処理 >

● 処理に際し数値

- ・ Γ スカラー関数 \rightarrow 成分 \times , 成分 γ
 - ・ 複素関数 $\rightarrow \phi$
 - ・ $near \Sigma \rightarrow n \Sigma$
 - ・ $far \Sigma \rightarrow f \Sigma$
 - ・ ϕ の位置
 - ・ ϕ の回転角度
- このうち固定値

この5固定値は、 $\Gamma \times \Lambda^{\text{opt}}$ に対し、 $\Lambda \in \Lambda^{\text{opt}}$



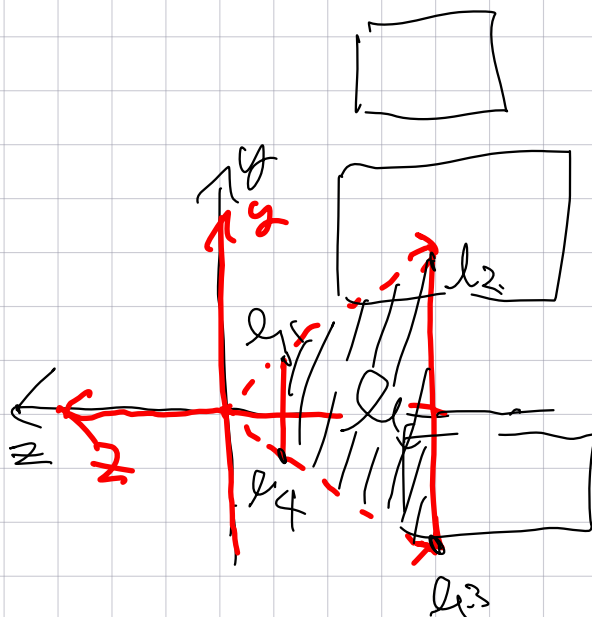
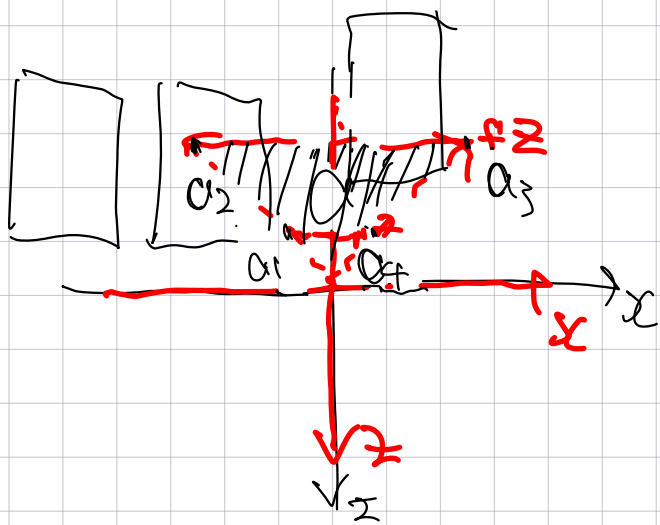
$$\tan \frac{\alpha}{2} = \frac{a}{nZ} \Leftrightarrow a = \tan \frac{\alpha}{2} \cdot nZ$$

$$\frac{a}{\lambda} = \frac{\tan \frac{\alpha}{2} \cdot n_2}{\lambda}$$

$$\alpha = \tan \frac{\delta}{2} \cdot n\pi, \quad l_i = \tan \frac{\delta}{2} \cdot n\pi \cdot \frac{Y}{X}$$

$$a' = \tan \frac{\alpha}{2} \cdot f z \quad , \quad b' = \tan \frac{\alpha}{2} \cdot f z \cdot \frac{y}{x}$$

<交差判定>



\cdot $x \in \text{軸}$ の場合、 $y \in \text{軸}$ の場合、 $(x, y) = (0, 0)$

①点を通る直線の方程式は、

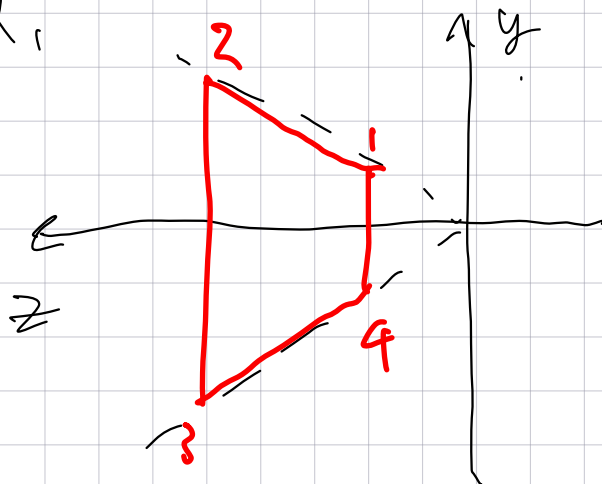
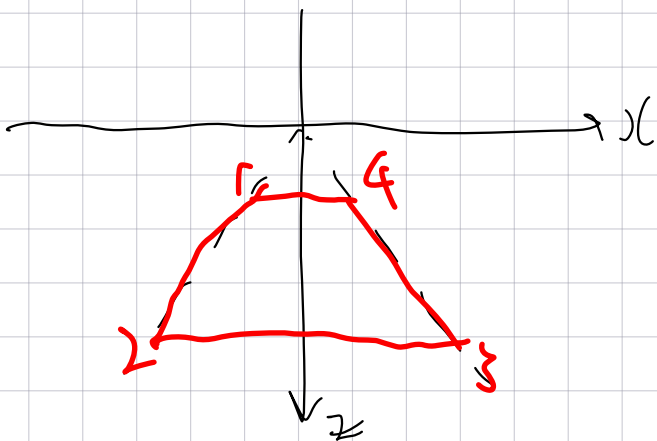
$$y - y_1 = \frac{y_2 - y_1}{x_2 - x_1} (x - x_1) \Leftrightarrow y = \frac{y_2 - y_1}{x_2 - x_1} (x - x_1) + y_1$$

(2) ~~軸~~, $y \geq 0$ の範囲で両方の ~~軸~~ は ~~正軸~~ で表され、 $x, y \in \mathbb{R}$ とした式を変えて

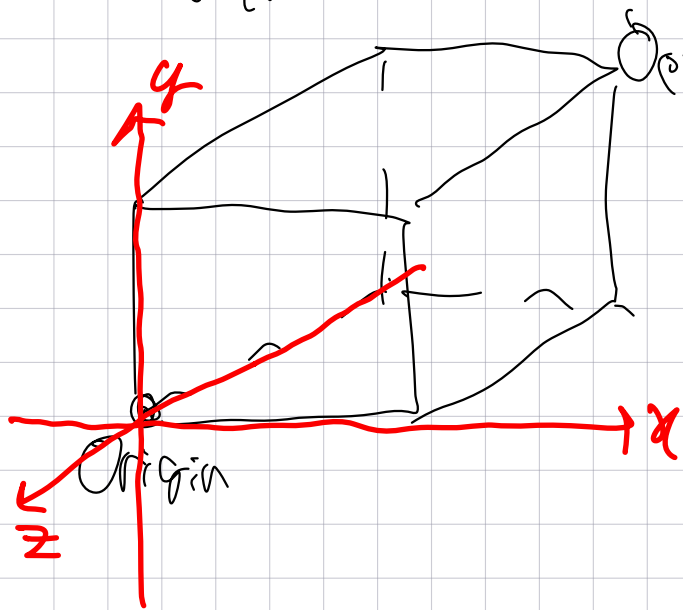
$$N \rightarrow \frac{N_2 - N_1}{\alpha_2 - \alpha_1} (\alpha - \alpha_1) + N_1$$

二つの方程式を使用(24)
の式で α 、 β に関する領域
を求め(25)式での利用を
行う。

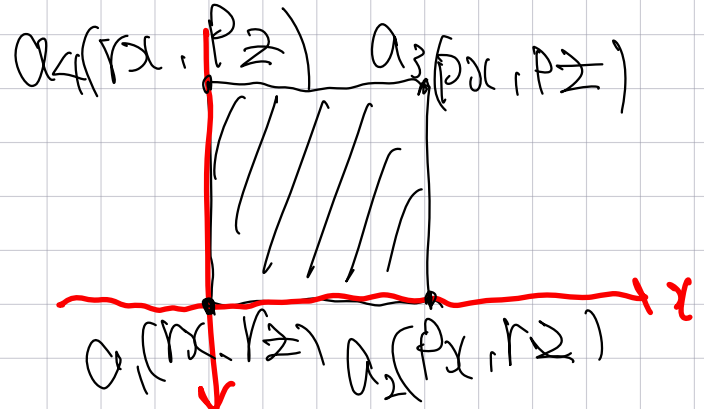
$$\alpha = \frac{\alpha_2 - \alpha_1}{z_2 - z_1} (z - z_1) + \alpha_1$$



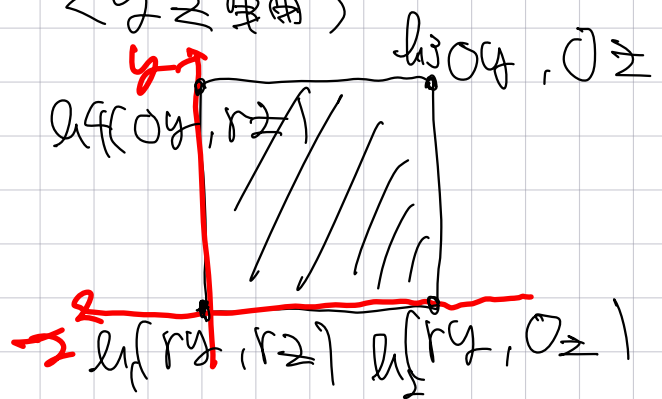
＜RANGE-CUBE αz 軸での領域＞



Origin $\rightarrow r$, Opposite $\rightarrow p$
Opposite $\rightarrow (z$ 軸)



＜yz 軸＞



$$z = \frac{z_2 - z_1}{\alpha_2 - \alpha_1} (\alpha - \alpha_1) + z_1, \quad \alpha \text{ 不変 } \alpha \in [\alpha_1, \alpha_2] \text{ 領域で変換}$$

<Range cube の回転による値の変化>

- ・ Origin, Opposite などなく長方形の8頂点の座標を格納する必要がある。
- ・ 8頂点の移動、回転後、新たに Origin, Opposite を決める
(オブジェクトのアーキテクチャ処理はゴニゴニ?)

・ その後、領域の重なりによる判定を行う。

<ポリゴンの表裏判定でリムベタリング>

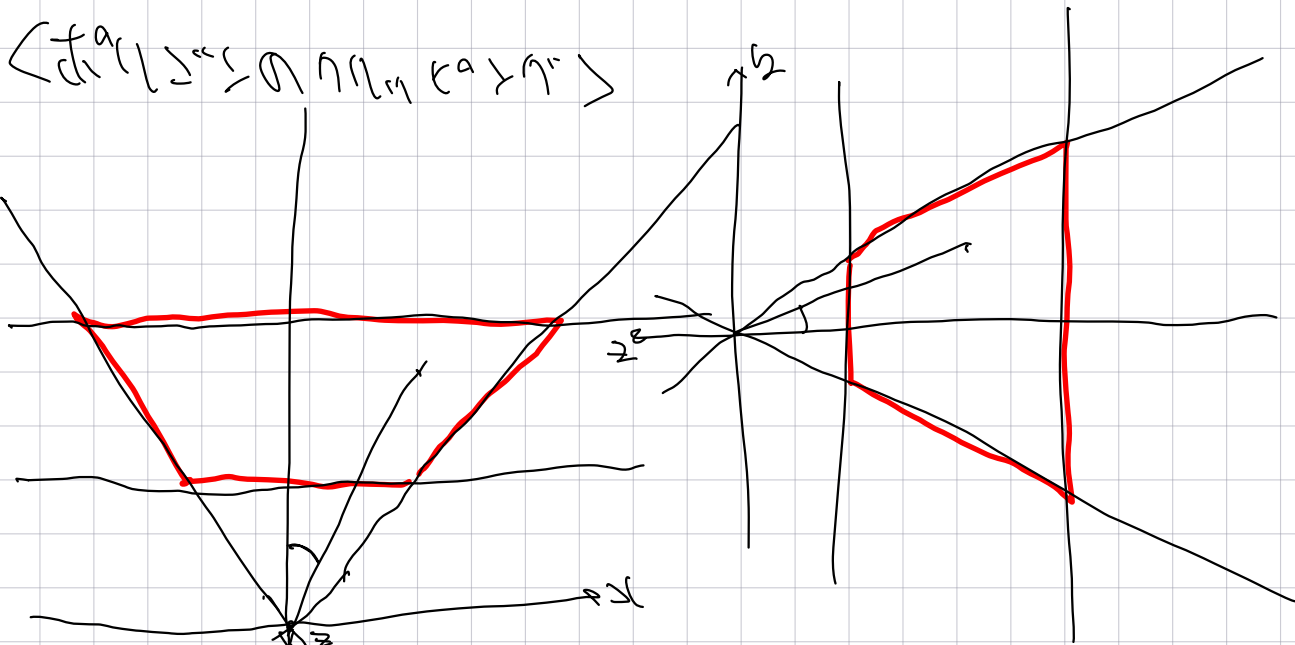
<表裏判定>

ポリゴンの法線ベクトル (3点の点のベクトルはすべて等しいことが前提) で、カメラPosから面へ向かうベクトルとの内積を行い、その値が正の場合にのみ面は表を向いているとする

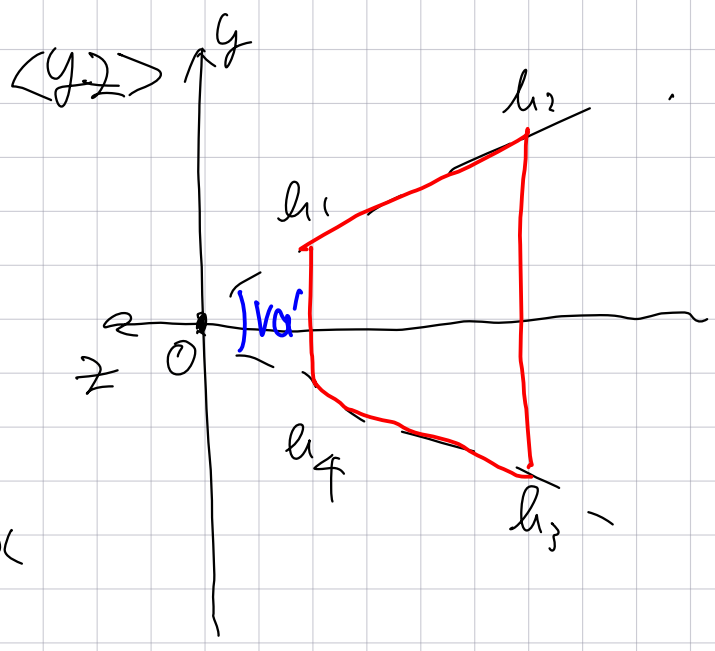
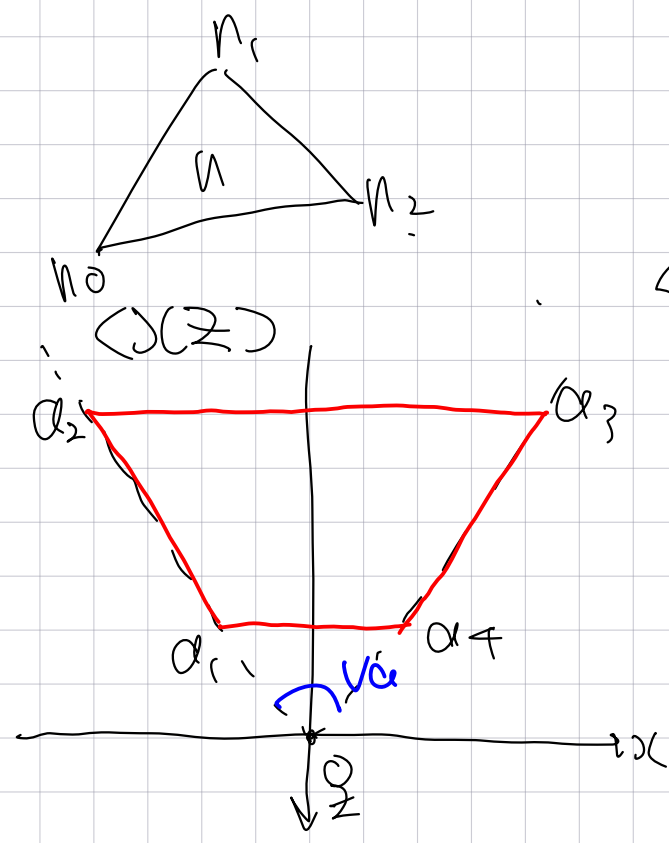
$$\vec{a} \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} \cdot \vec{b} \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} = a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3 \quad \text{で内積が求まる}$$

① 3x1 行列と 3x1 行列の^{内積の}値を求め正負の結果を西2列に保存する
GPU実装が必要

<ポリゴンのリムベタリング>



<ポリゴンとリニアセグメント>



□処理手順

1. ポリゴンの頂点と原点Oとの角度をx軸、y軸それぞれで求める
2. ポリゴンの3辺とビュバウームの4の8個との交点を求め、各点から1つでも交点がある場合、ポリゴンはビュバウームの内側に一部でも存在することになる(逆x,y,zで等号で領域判定)
(もしくは va, va', n, f を用いて角度で判定) が必要
3. 2で交点が無かった面に対してビュバウームの4の8個とポリゴンの内部を素通りしての交点を求めその1つたり2つたりがポリゴン内部の点を持つものはポリゴンはビュバウームの内側に一部でも存在することになる

1234でなくwidthとheightでそれぞれ(本質)が定まる

\angle \mathbb{R}^n でも H にあるが、 \mathbb{R}^n の $(1,2)$ 内に H の一部が存在する
 場合の判定

