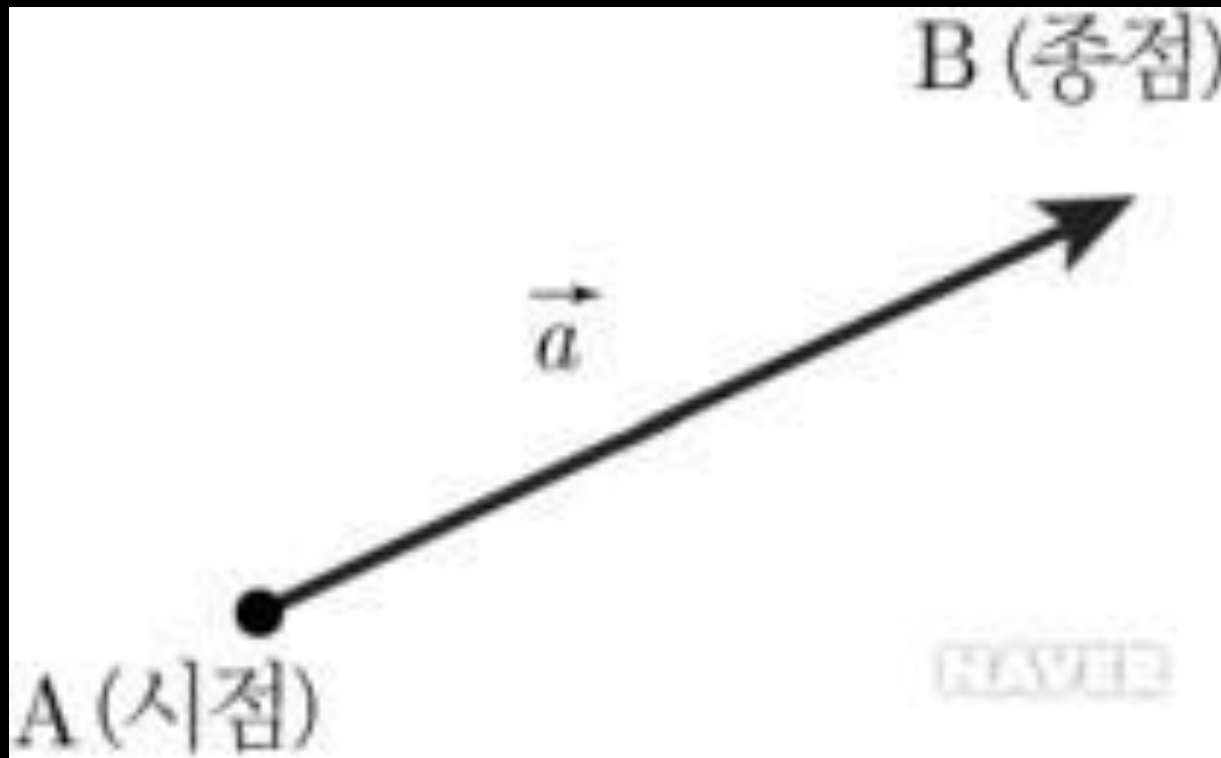


Normal mapping
Parallax mapping
Displacement mapping

쿠재아이
김재경

벡터(Vector)

- 크기와 방향을 가지는 양



법선 (Normal)

- 평면곡선 위의 1점 P 를 지나고, 그 점에서의 접선에 수직인 직선 및 곡면 위의 한 점 P 를 지나고 그 점에서의 접평면에 수직인 직선이다.

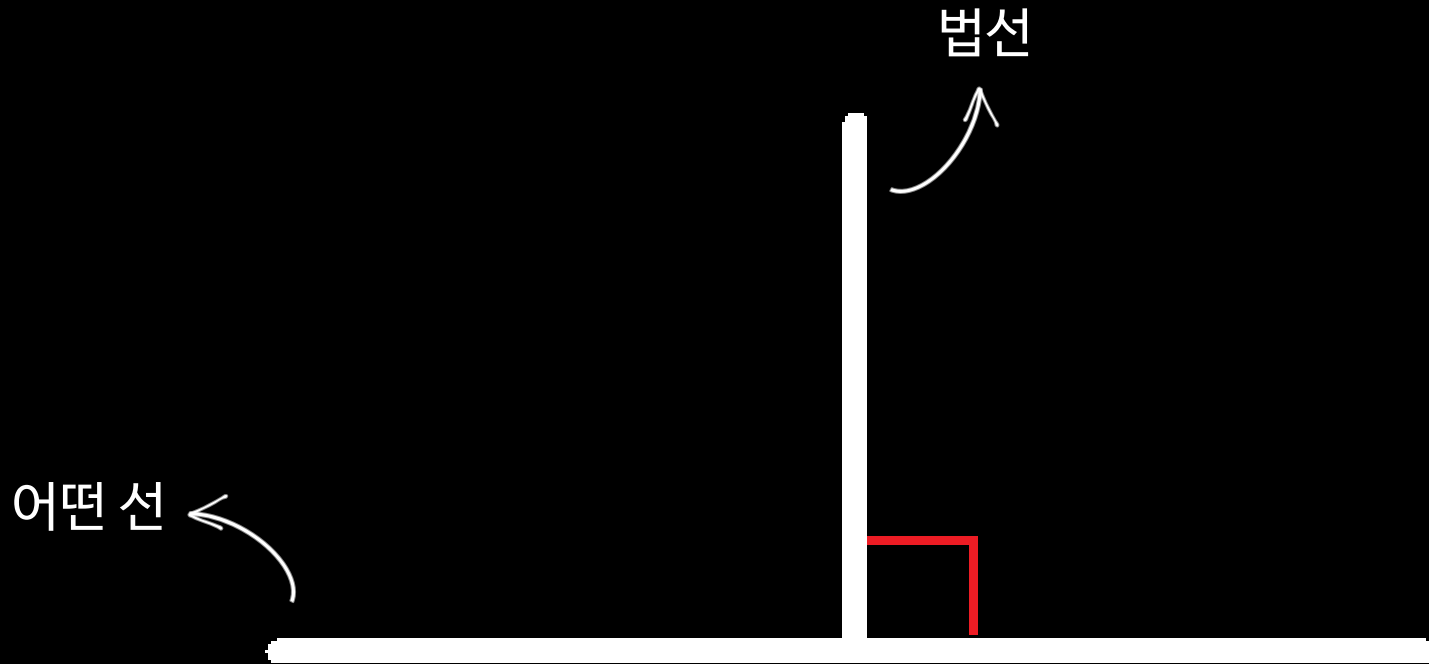
법선(Normal)

- 평면곡선 위의 1점 P 를 지나고, 그 점에서의 접선에 수직인 직선 및 곡면 위의 한 점 P 를 지나고 그 점에서의 접평면에 수직인 직선이다.

???

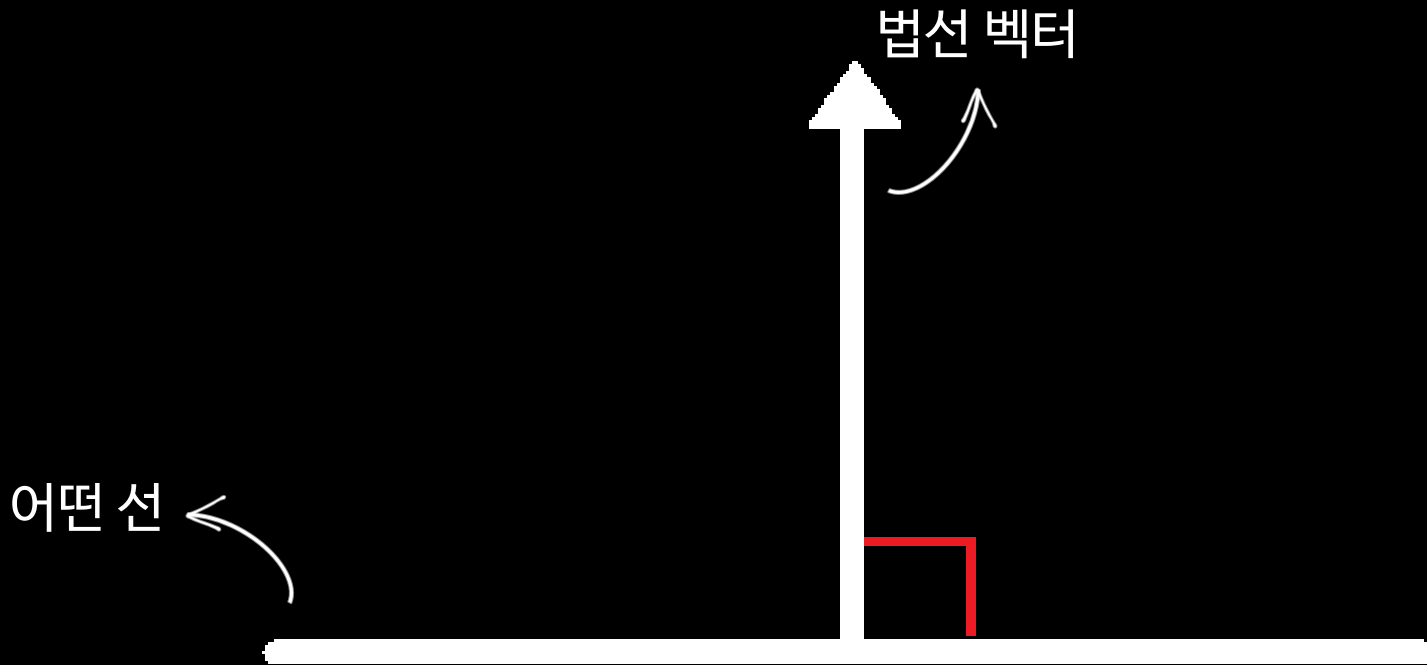
법선(Normal)

- 선이나 면에 수직인 직선



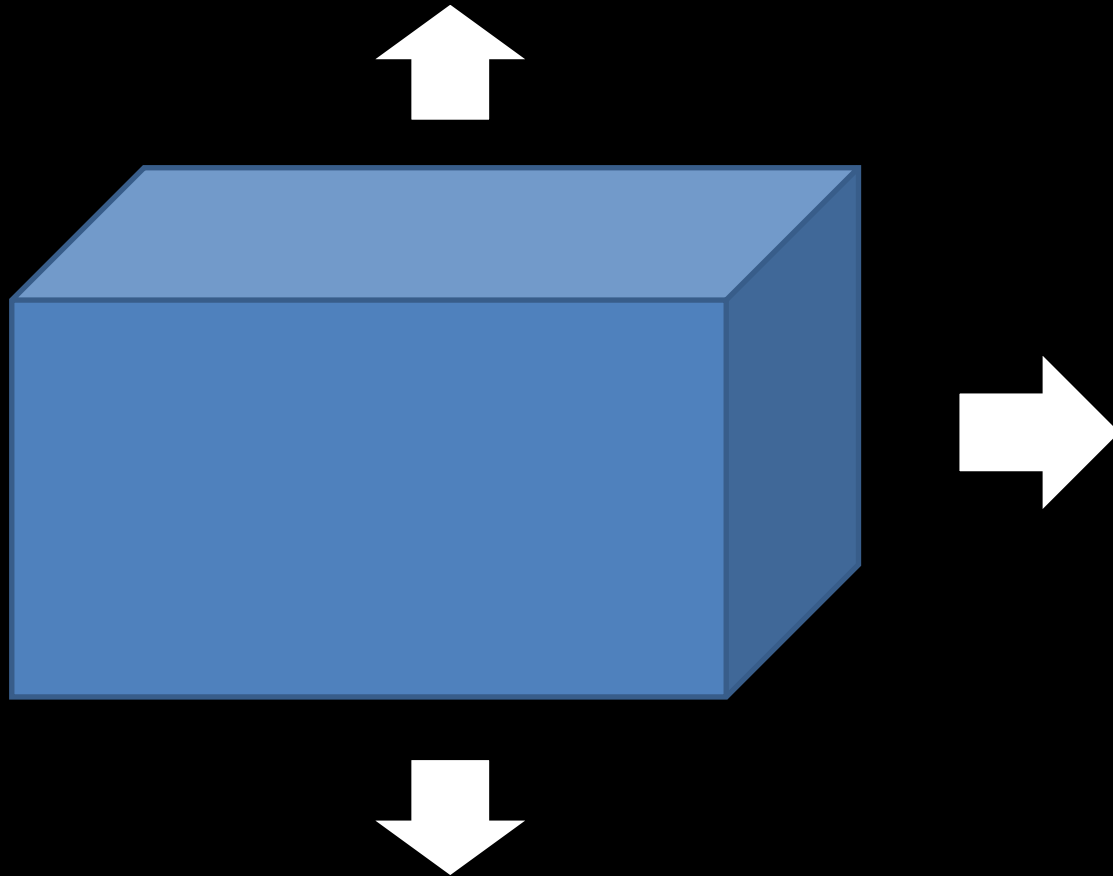
법선 벡터 (Normal vector)

- 선이나 면에 수직인 벡터



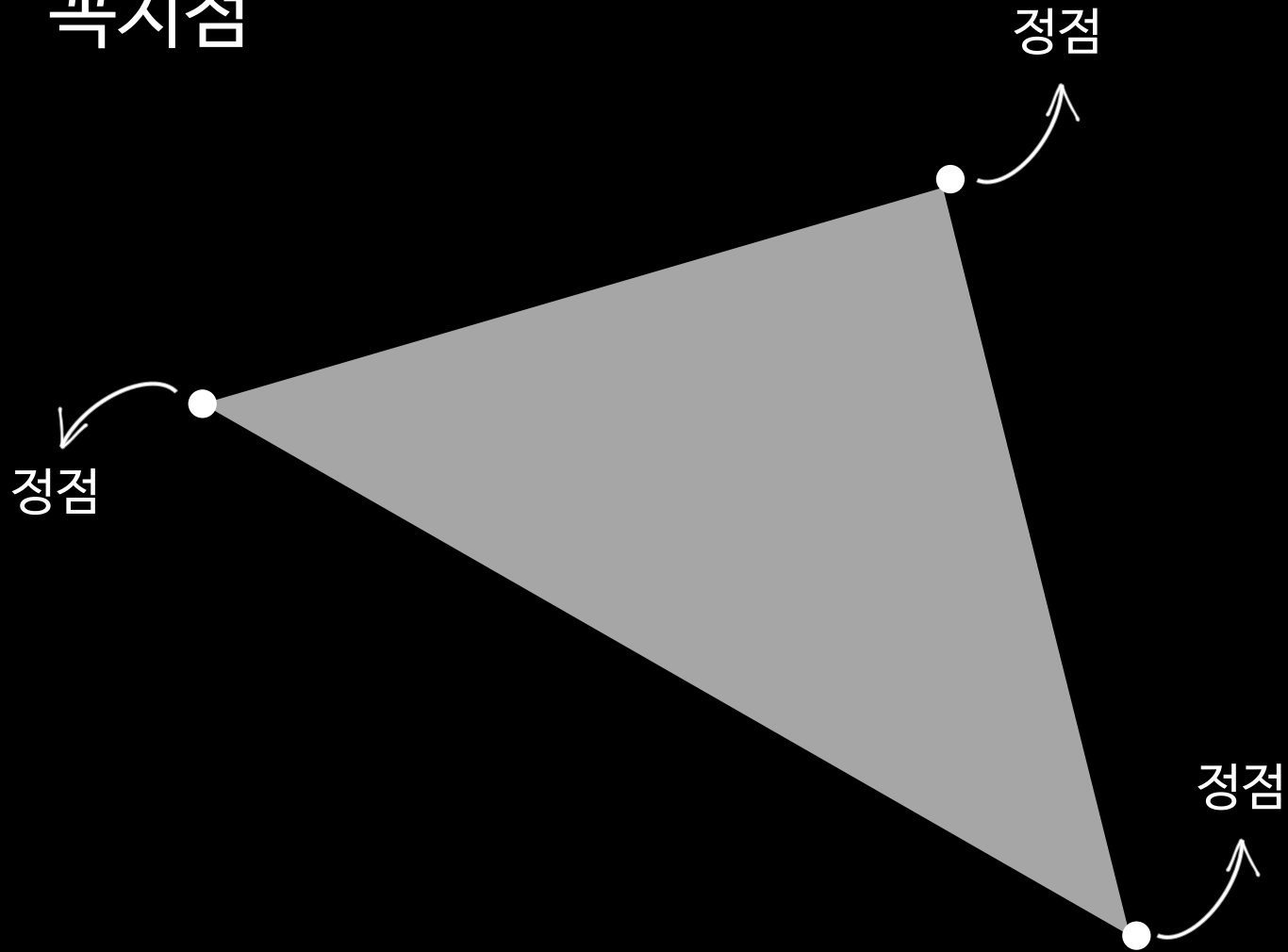
법선 벡터 (Normal vector)

- 물체의 표면의 방향을 결정



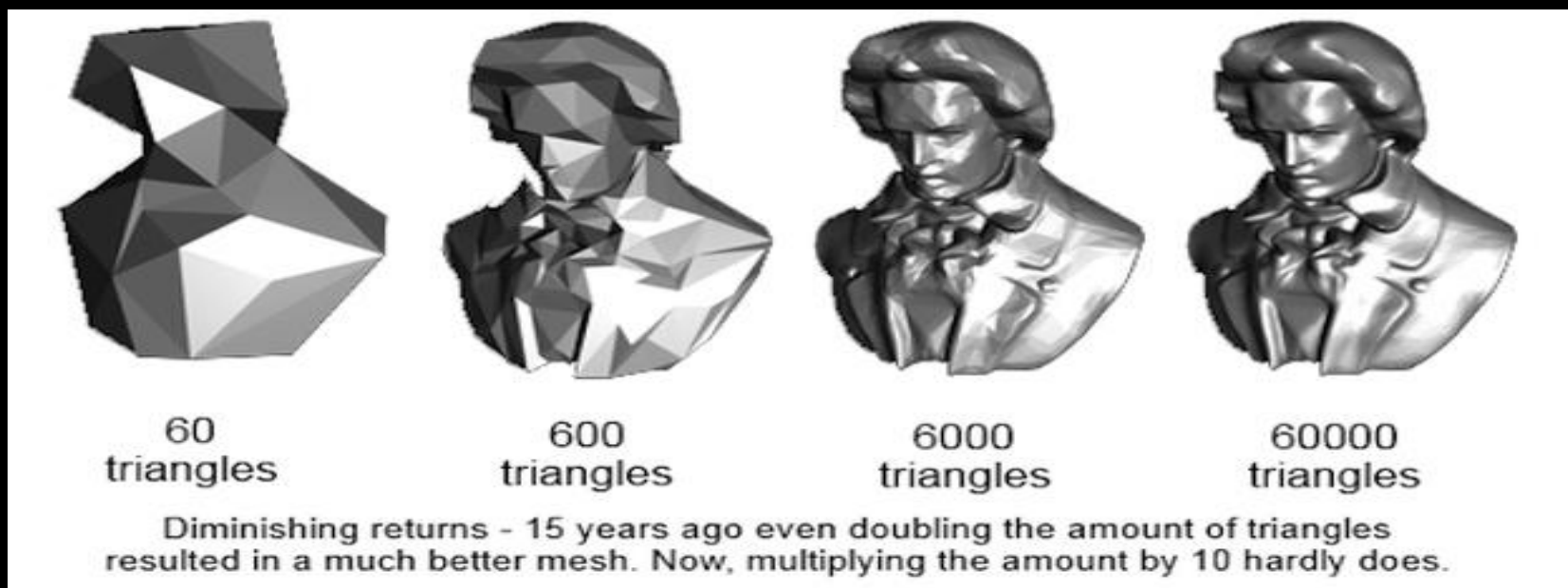
정점(Vertex)

- 꼭지점



폴리곤 (Polygon)

- 다각형을 의미
- 3D 모델을 구성하는 기본 단위
- 일반적으로 삼각형을 사용

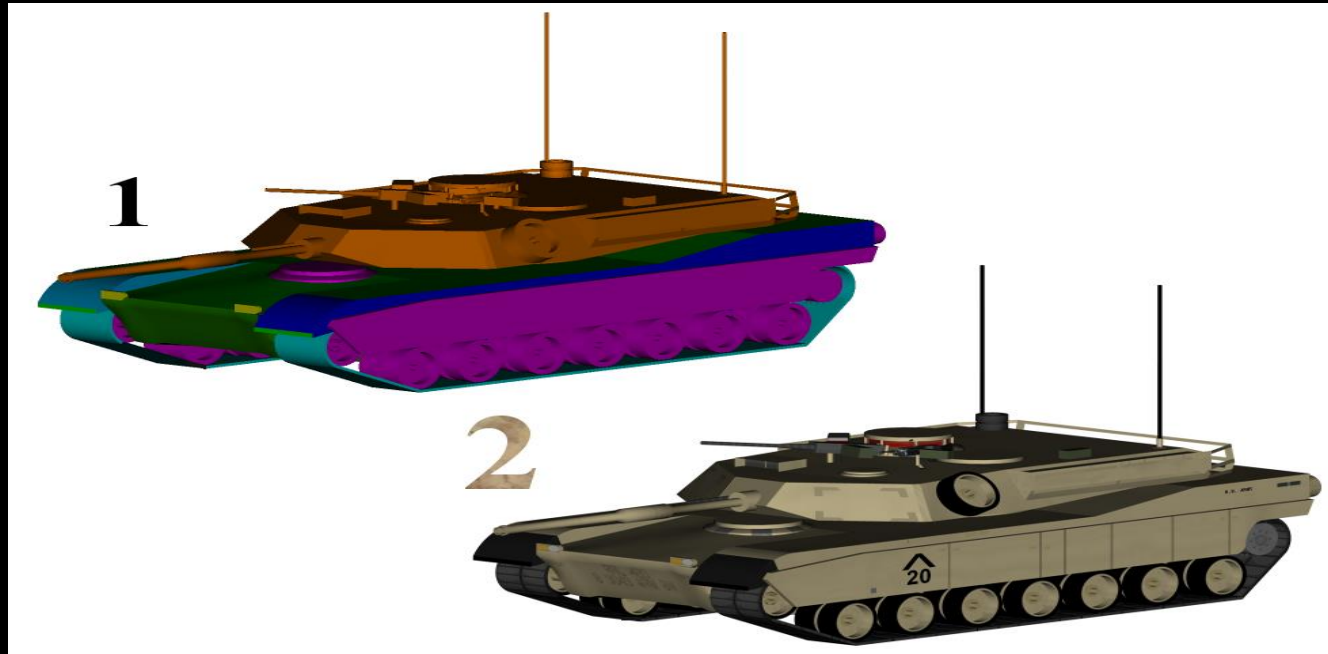


텍스처 (Texture)

- 폴리곤 겹에 씌우는 이미지 (RGB 값이 저장 됨)
- 실제의 물체처럼 느끼게 함

1. 텍스처 無

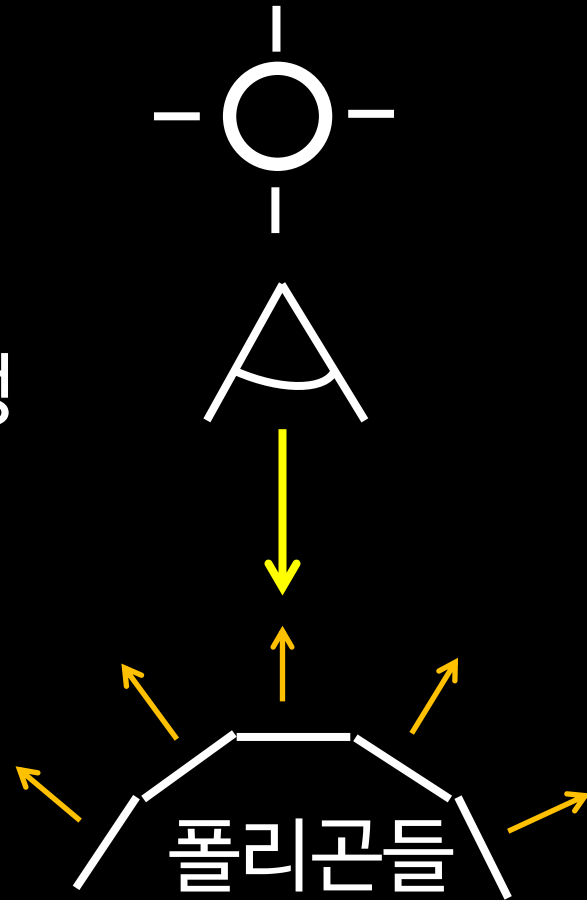
2. 텍스처 有



Normal mapping

들어가기 전에...

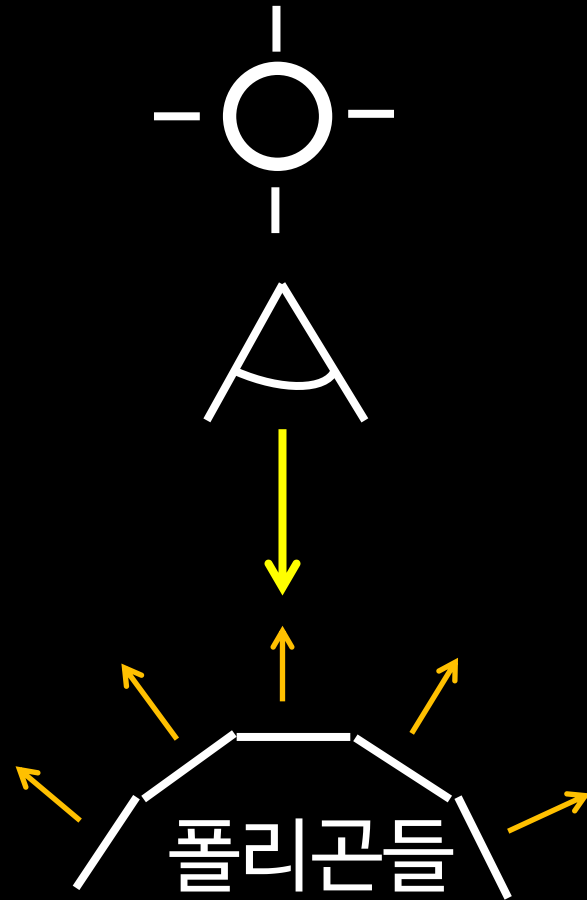
- 3D에서 음영(그림자)이 생기는 원리
- 광원 벡터(빛) - ↓
- 법선 벡터(표면의 방향) - ↓
- 2가지의 벡터를 계산하여 결정



문제점

- 더 많은 굴곡, 음영을 표현하기 위해서는 더 많은 폴리곤이 필요
- 그래서 폴리곤을 늘리면?

연산량 증가
↓
렉이 걸림
↓
망한다

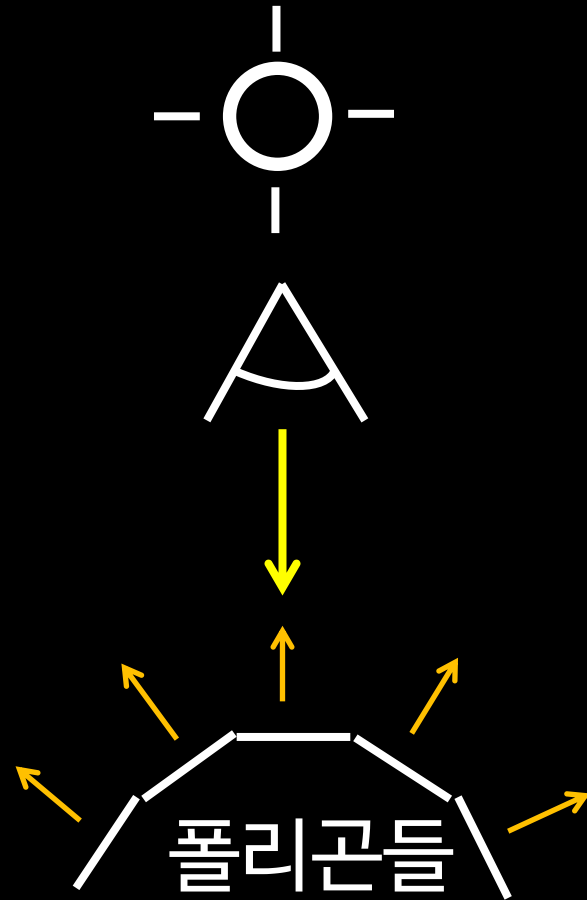


생각해보자

- 사실 게임에서 모든 물체의 음영을 세밀하게 묘사할 필요는 없다
- 그렇다면 세밀하게 묘사된 척(!)만 하면 어떨까?
- 어떻게? How?

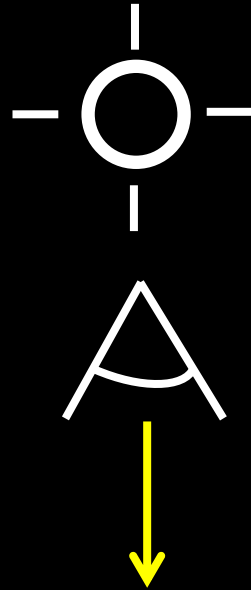
생각해보자

- 음영을 계산할 때 광원벡터는 고정된다
- 법선 벡터에 따라 달라보일뿐
- 그렇다면...

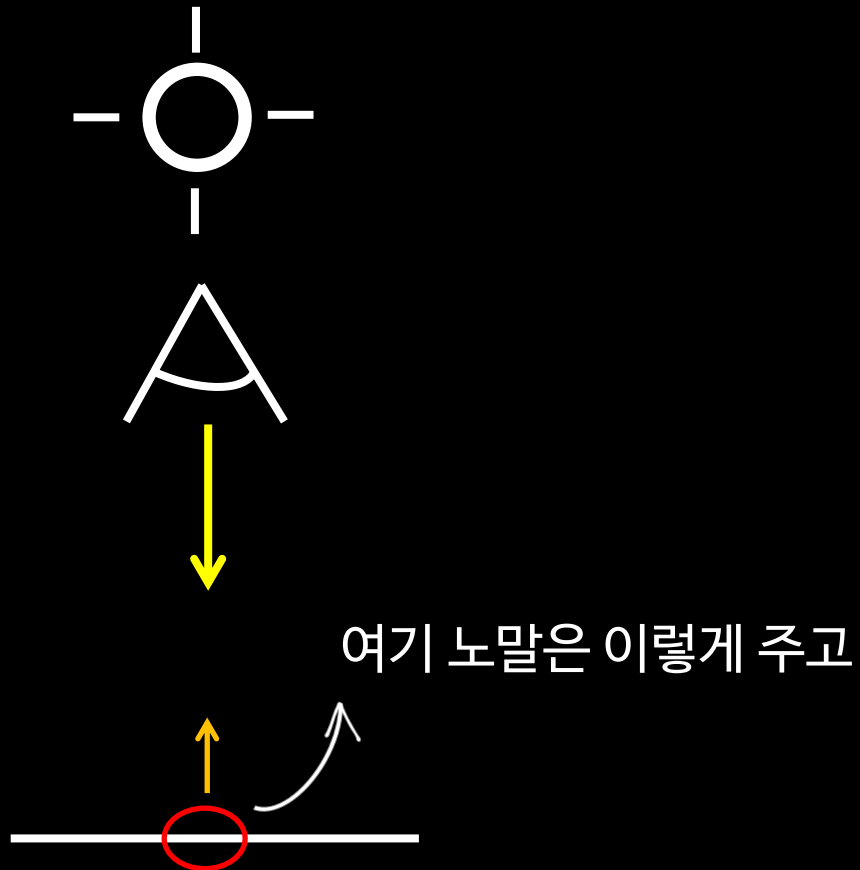


생각해보자

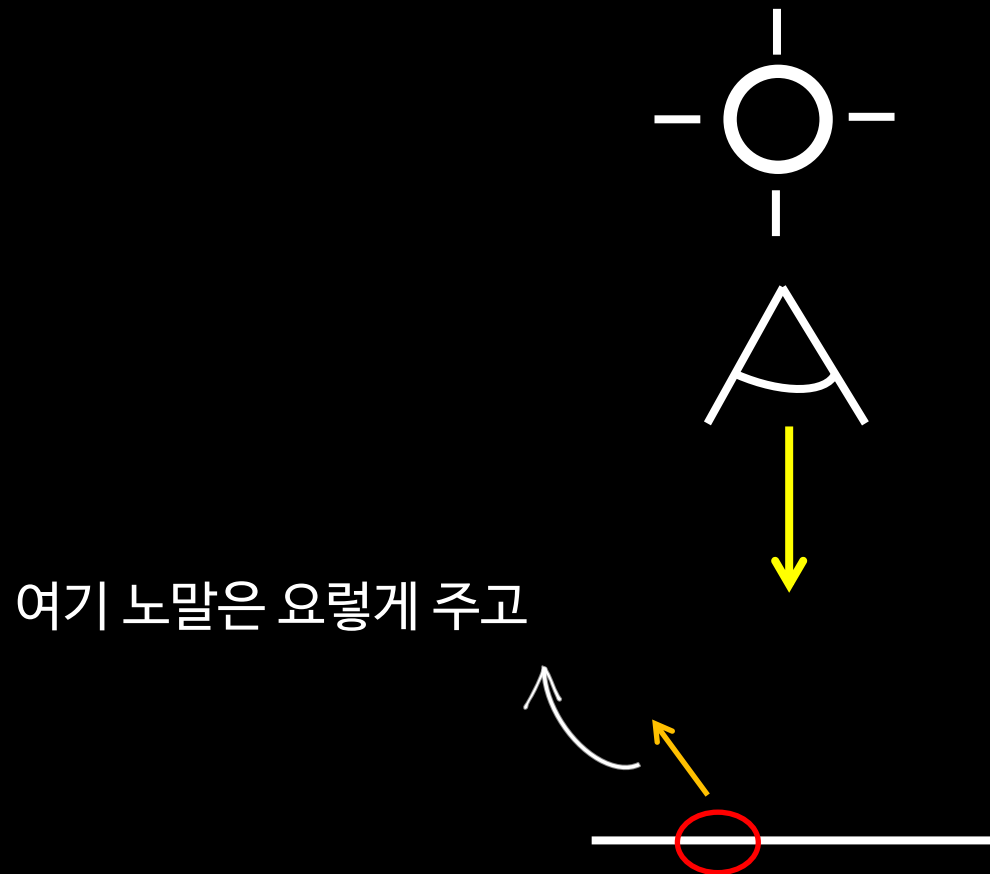
- 아까와는 달리 적은 수의 폴리곤에



생각해보자

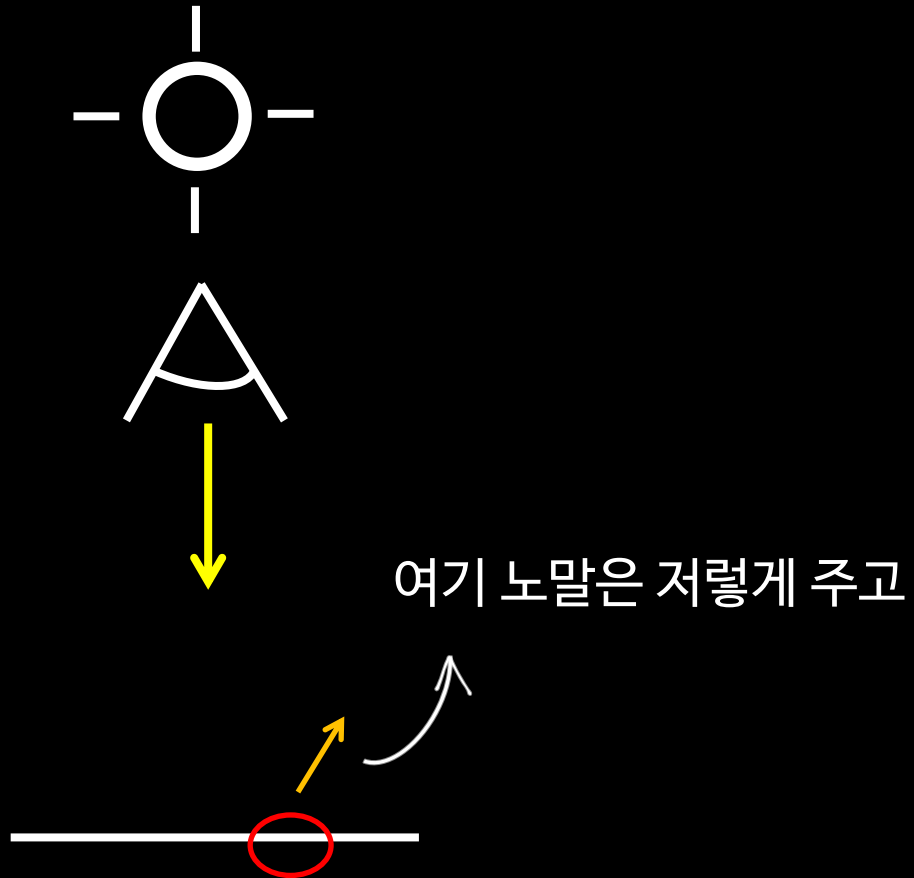


생각해보자



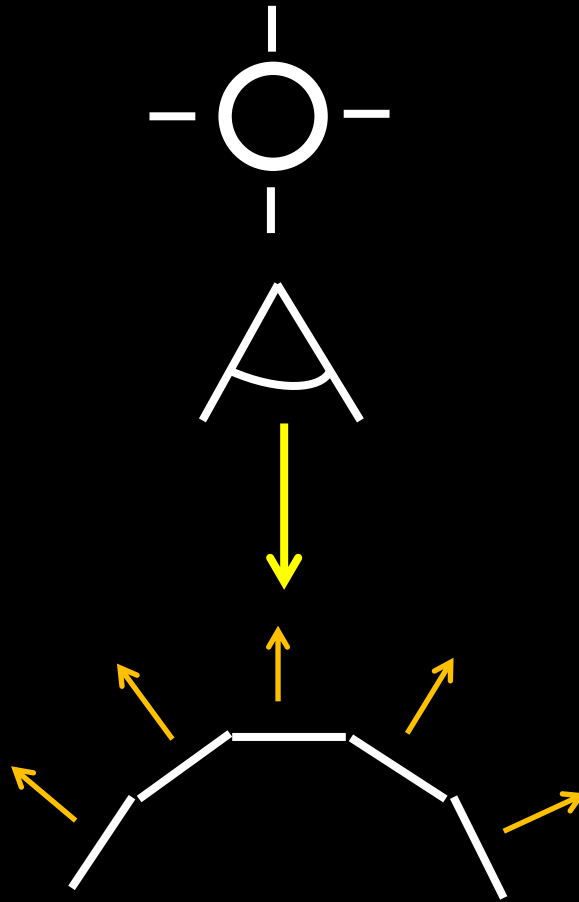
생각해보자

- 이렇게 노말 값을 다르게 준다면



생각해보자

- 결국 이렇게 보이지 않을까?



생각해보자

- 노말 값을 저장할 공간이 필요
- 텍스처를 이용
- RGB 값 대신 노말 값(x, y, z)를 저장한다

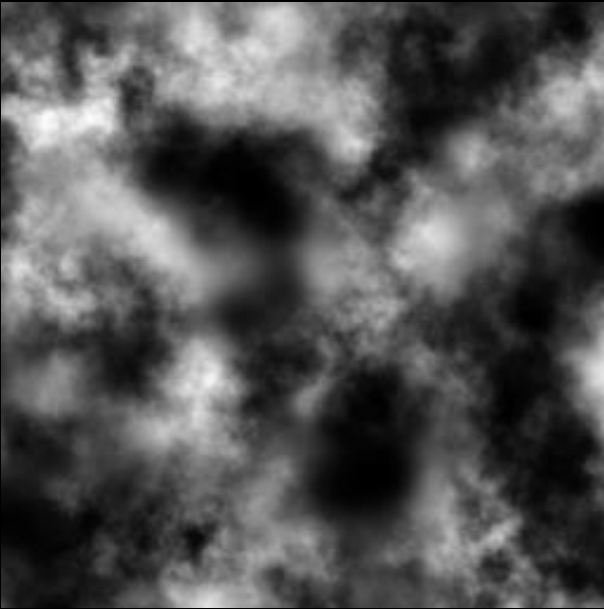
Normal map 생성 방법

어떻게 노말 값을 생성할 것인가?

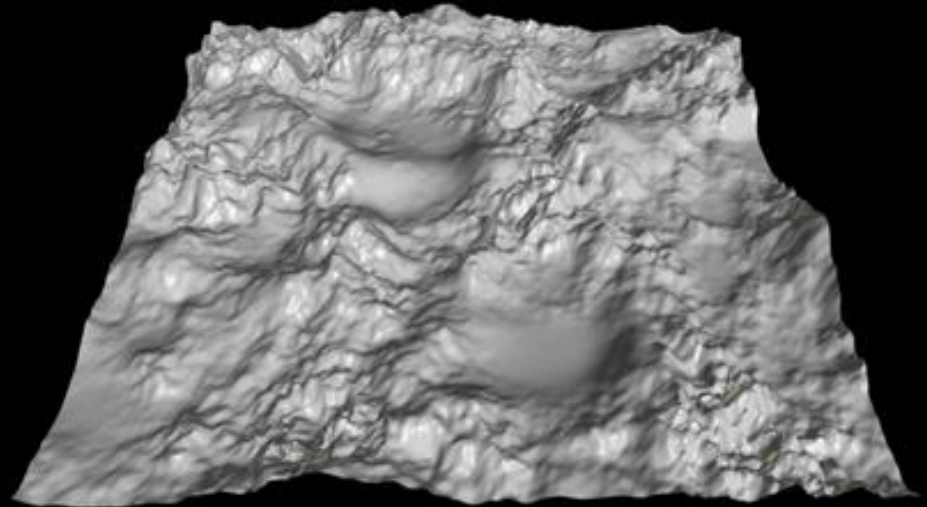
- 높이 맵 이용
- 오브젝트 비교

높이 맵?

- Height map
- 높이를 0~255 값으로 저장한 텍스처



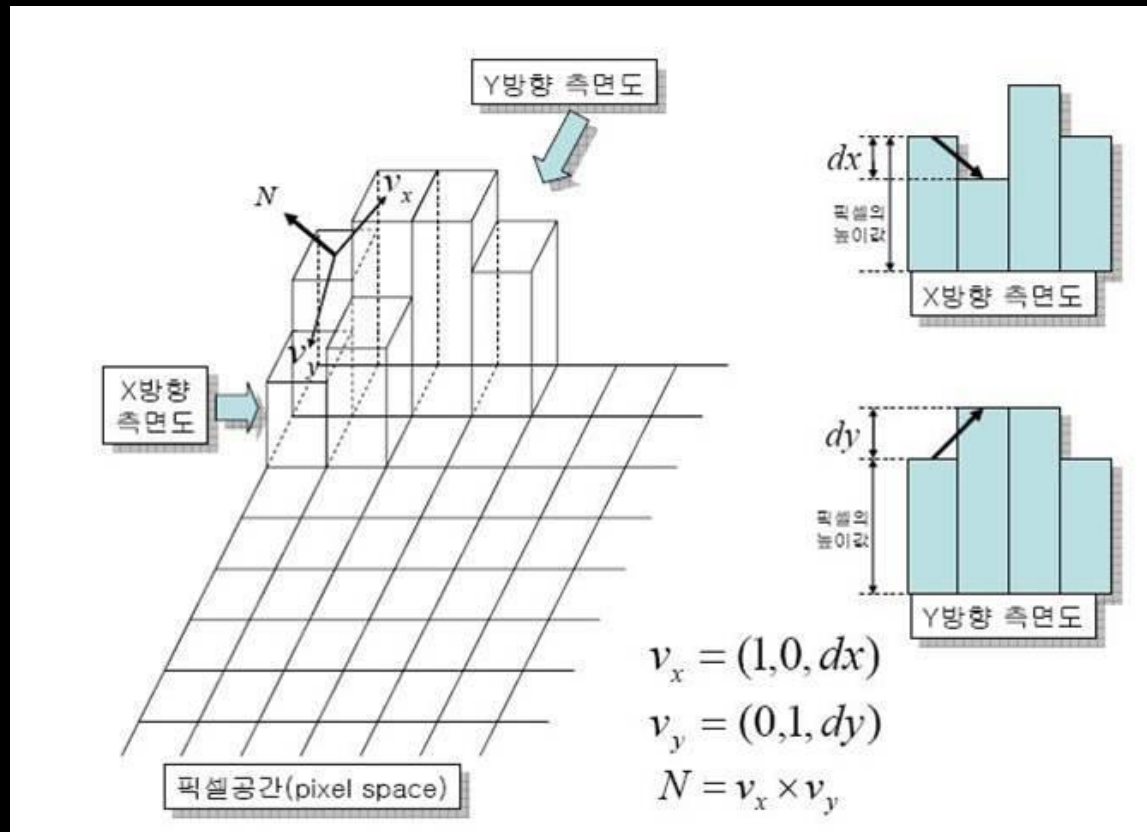
높이 맵



높이 맵으로 생성된 지형

높이 맵을 이용한 생성

- 구하고자 하는 UV좌표의 한 칸씩 옆에 있는 높이 값의 평균을 이용해 두 개의 벡터를 만들고 그 벡터들의 외적을 구하는 것이다.



높이 맵을 이용한 생성

$$\frac{\partial h}{\partial x}(x_j, y_i) \approx \frac{h(x_j + \Delta x, y_i) - h(x_j - \Delta x, y_i)}{2\Delta x}$$

$$\frac{\partial h}{\partial y}(x_j, y_i) \approx \frac{h(x_j, y_i + \Delta y) - h(x_j, y_i - \Delta y)}{2\Delta y}$$

$$\vec{T}_x(x_j, y_i) \approx \left(1, 0, \frac{\partial h}{\partial x}(x_j, y_i) \right)$$

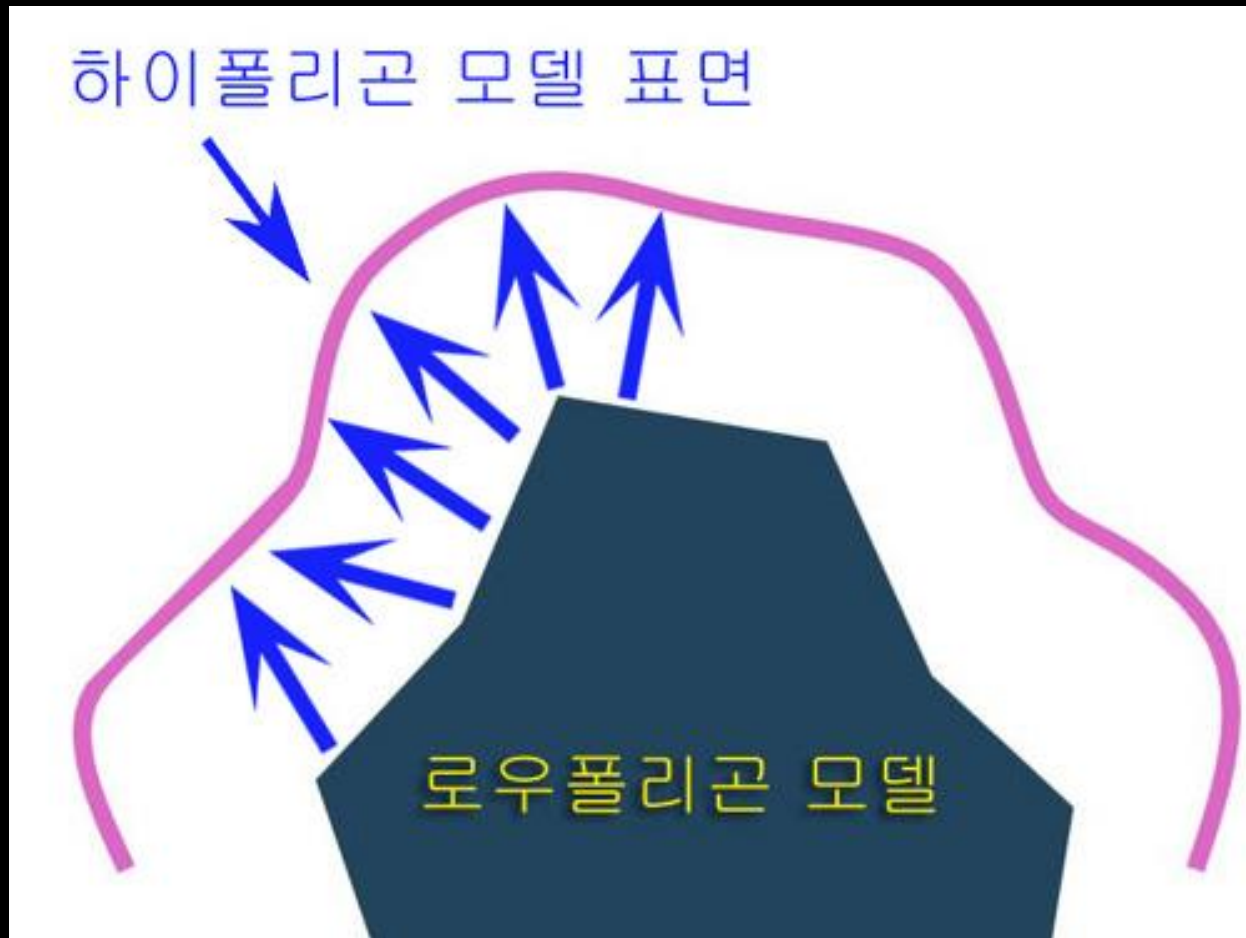
$$\vec{T}_y(x_j, y_i) \approx \left(0, 1, \frac{\partial h}{\partial y}(x_j, y_i) \right)$$

$$\vec{n}(x_j, y_i) = \text{normalize}(\vec{T}_x \times \vec{T}_y)$$

D3DXComputeNormalMap() 함수

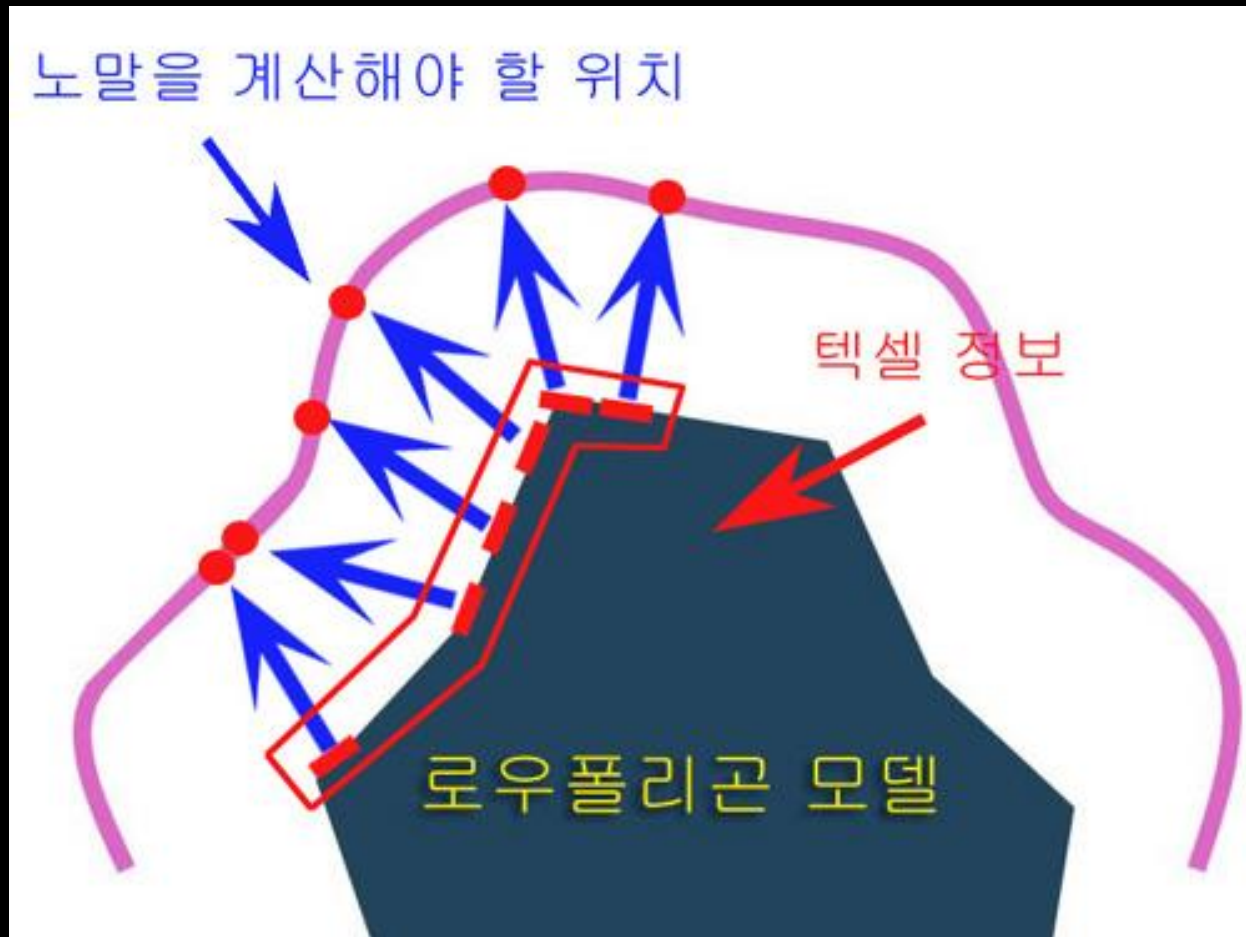
오브젝트 비교

- 로우폴리곤으로부터 하이폴리곤을 향해 반직선을 투영



오브젝트 비교

- 교점(빨간색 점)의 노말 값을 계산하여 텍스처에 저장

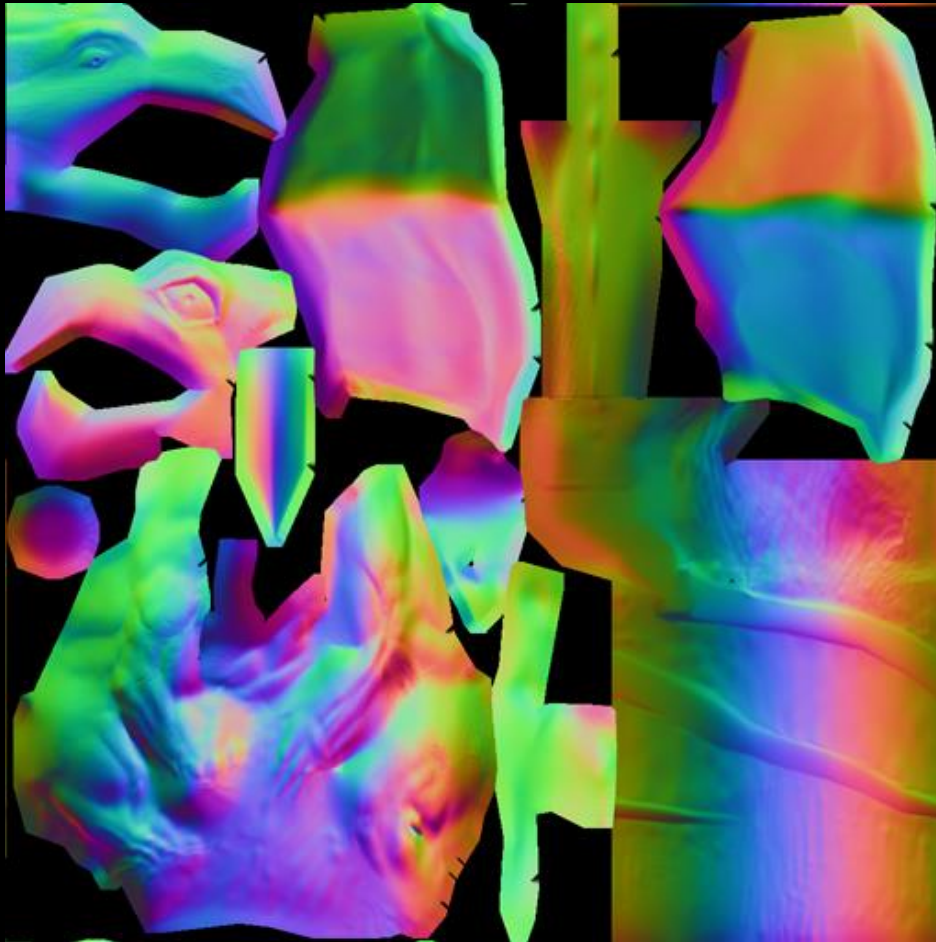


Normal map 종류

- Object space normal map
- Tangent space normal map

Object space normal map

- Local space 좌표계 상에서의 노말을 저장



Object space normal map

- 장점

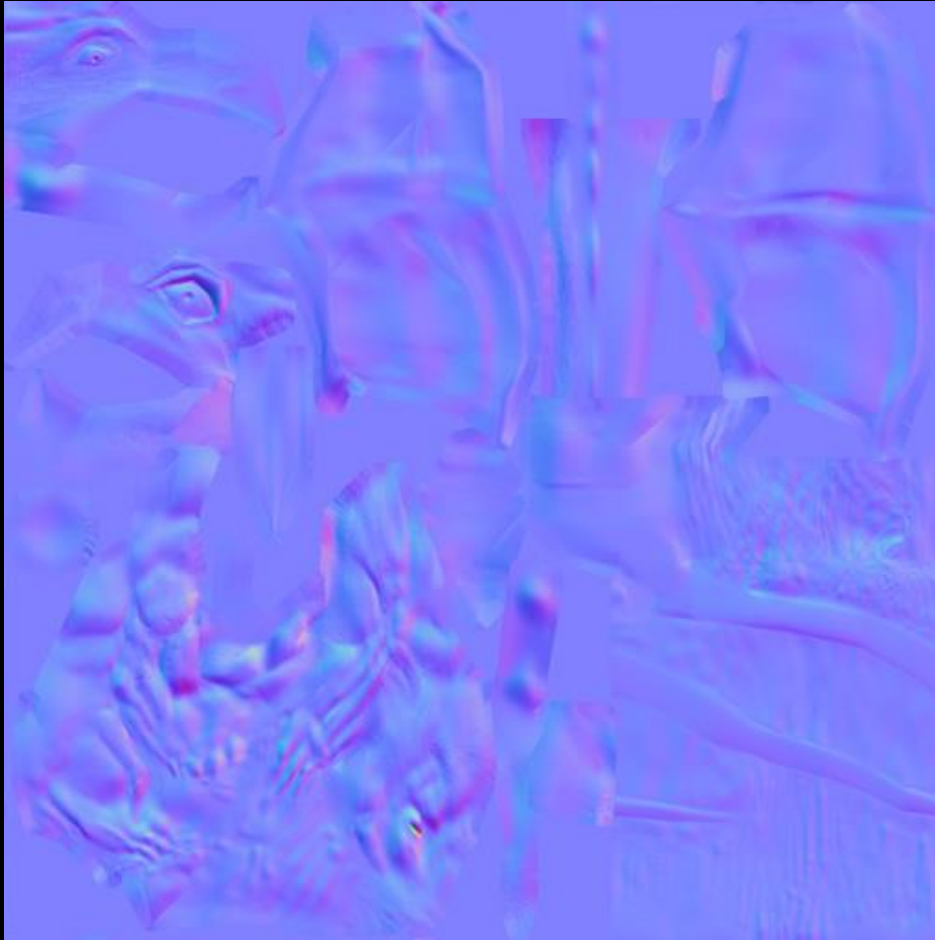
- 구현이 쉽다
- 외곽 실루엣을 제외하면 하이폴리곤과 동일한 효과
- 스키닝(정점 변화) 되지 않는 건물, 자동차에 적절

- 단점

- 움직이는 물체에 부적절

Tangent space normal map

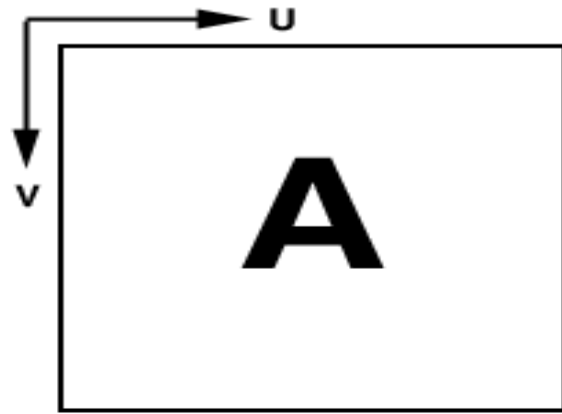
- 탄젠트(접선) 좌표계 상에서의 노말을 저장



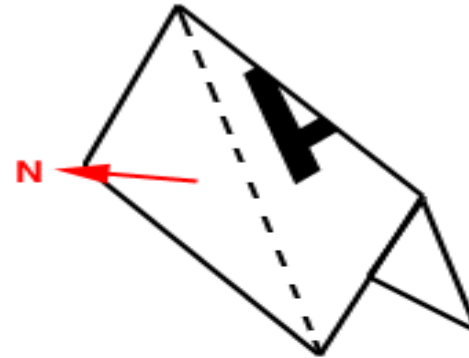
Tangent space?

- 물체의 표면을 기준으로 법선 벡터 방향을 Z축으로 놓는 공간
- T : Tangent vector (접선 벡터)
- B : Binormal vector (종법선 벡터)
- N : normal vector (법선 벡터)
- 이 3개의 벡터를 기준으로 되어있다

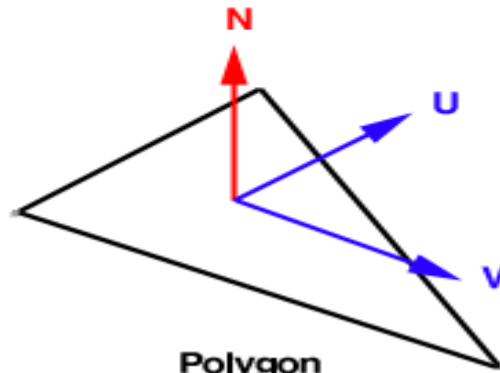
Tangent space?



Texture



Texture + Mesh



Polygon

Tangent space?

- 로컬 공간에서 탄젠트 공간으로 변환이 필요
- $X \rightarrow U, Y \rightarrow V$ 로 변환되어야 한다.
- 변환 행렬 과정([클릭](#))

Tangent space normal map

- 장점
 - 스키닝 되어도 적용 가능
 - 재사용 가능
- 단점
 - 탄젠트 공간으로 변환하는데 비용 소모
 - Object space normal map보다 퀄리티가 떨어짐

노말 저장

- 텍스처는 R, G, B 공간이 있으므로 각각 X, Y, Z 값을 대입
- 법선 벡터를 정규화하여 단위 벡터(크기가 1인 벡터)로 저장
- 단위 벡터는 (0,0,1)이 될 수도 있지만 (0,0,-1)이 될 수도 있음
- 즉, 정규화된 법선 벡터의 X, Y, Z는 -1~1이다
- 그런데 텍스처에 저장되는 값의 범위는 0~1
- 변환이 필요하다

노말 값 변환

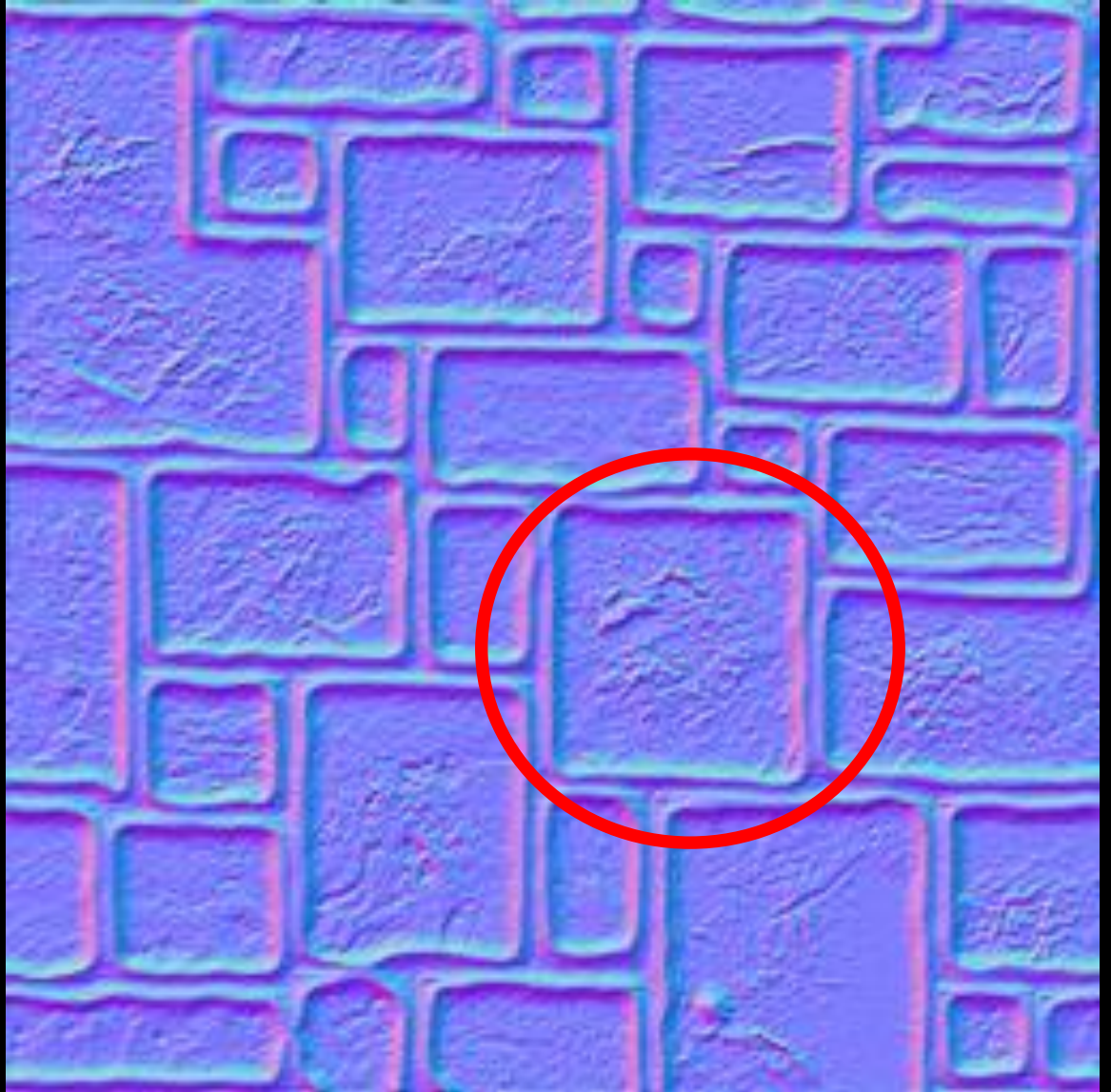
- 법선 벡터(XYZ) = -1~1
- 법선 벡터(XYZ) * 0.5 = -0.5~0.5
- 법선 벡터(XYZ) * 0.5 + 0.5 = 0~1
= 법선맵(RGB)

계산해보자



계산해보자

원 부분을 계산해보자

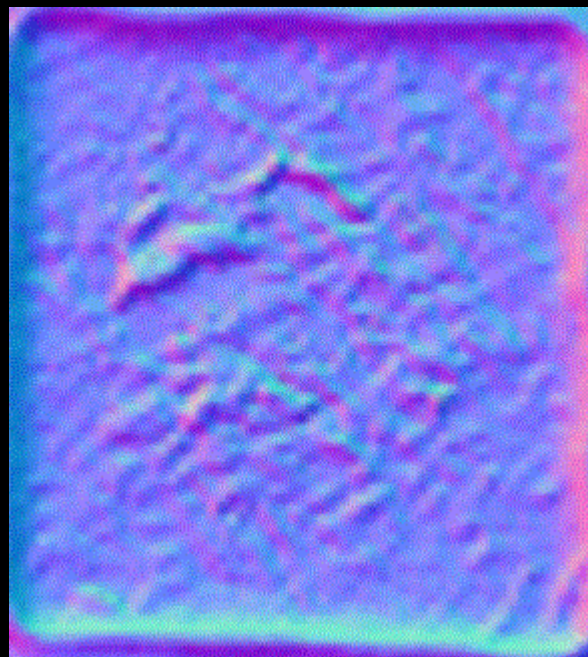
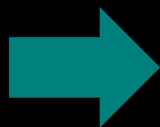


계산해보자

왼쪽 법선 벡터 $(-1, 0, 0)$

변환 후 $\text{RGB}(0, 0.5, 0.5)$

$\text{RGB}(0, 127, 127)$

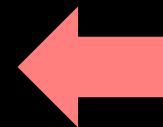
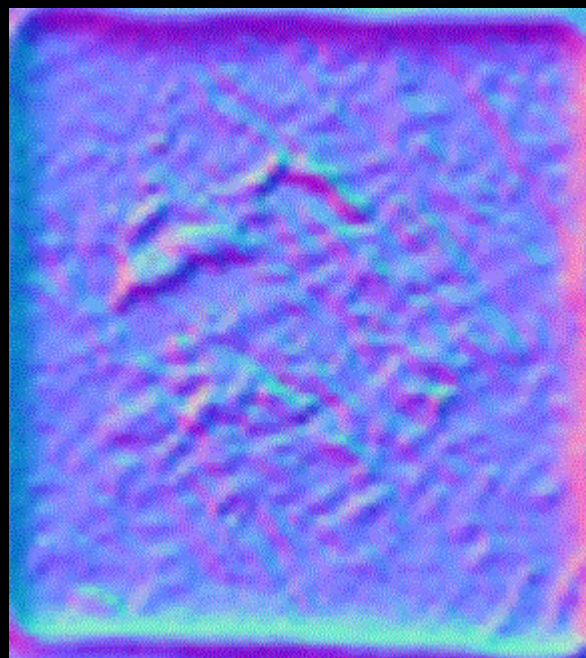


계산해보자

오른쪽 법선 벡터(1,0,0)

변환 후 RGB(1, 0.5, 0.5)

RGB(255, 127, 127)

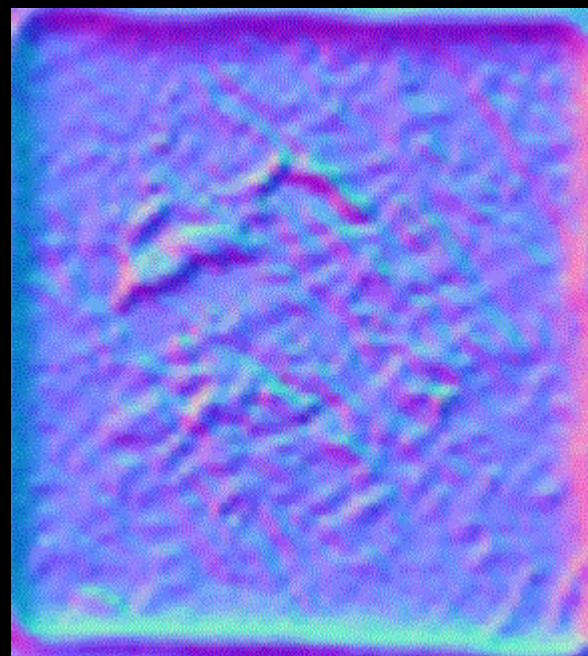


계산해보자

위쪽 법선 벡터 $(0, -1, 0)$

변환 후 RGB $(0.5, 0, 0.5)$

RGB $(127, 0, 127)$ 색상

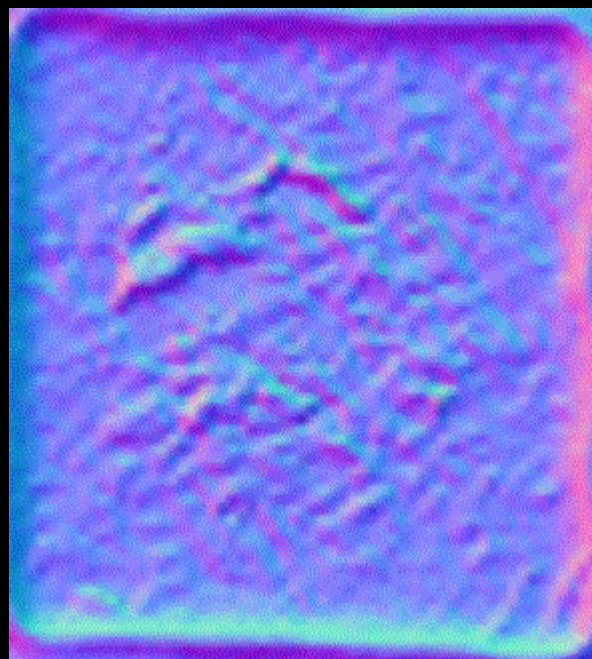


계산해보자

아래쪽 법선 벡터(0,1,0)

변환 후 RGB(0.5, 1, 0.5)

RGB(127, 255, 127) 색상

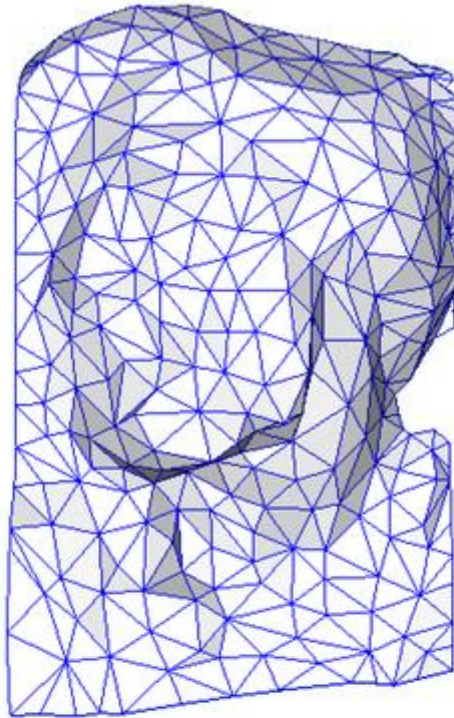


Parallax mapping

노말 맵핑의 효과



original mesh
4M triangles



simplified mesh
500 triangles



simplified mesh
and normal mapping
500 triangles

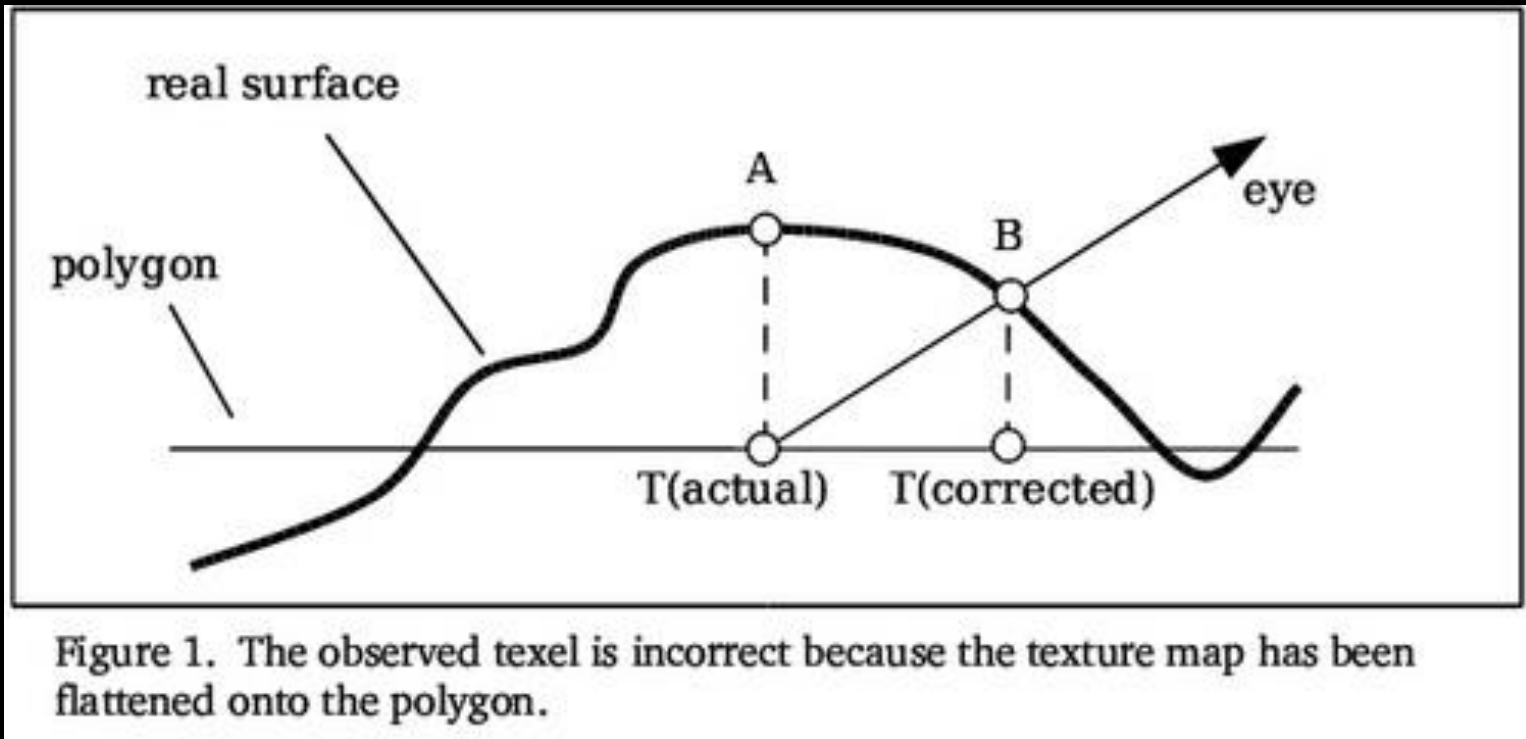
노말 맵핑의 효과



그런데 말입니다

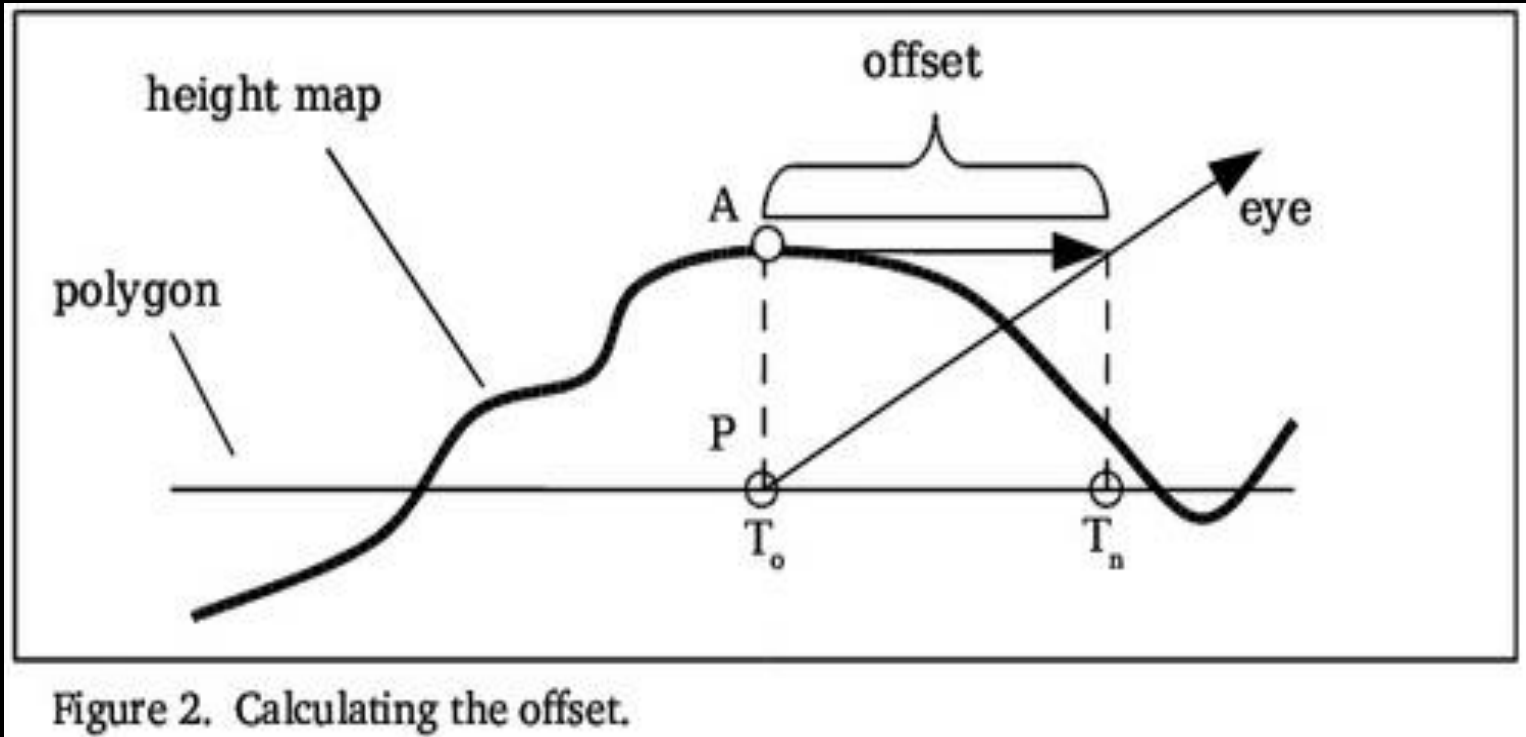


노말 맵핑의 단점



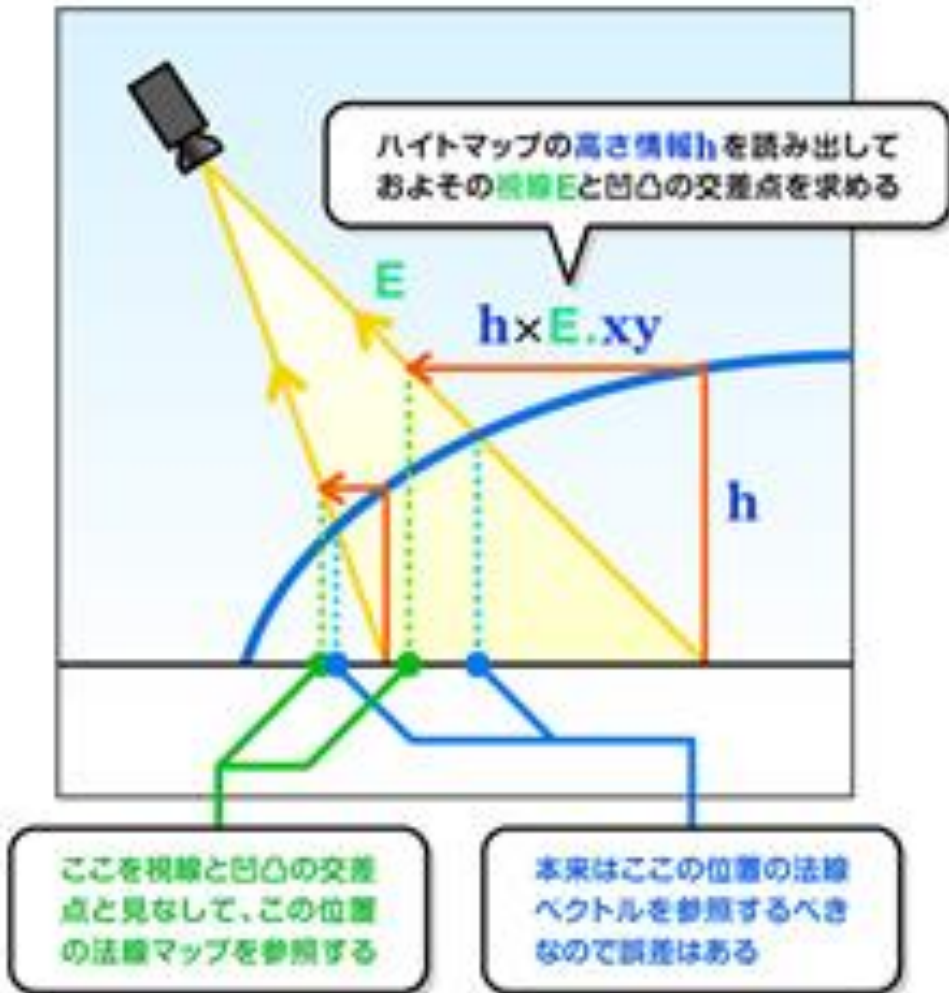
- 실제로는 평면이기 때문에 굴곡의 높이를 고려할 수 없다
- B가 보여야 하는데 A가 보임
- 거리가 가까울수록 or 사각으로 갈수록 부자연스럽게 보인다

Parallax mapping



- 시차 맵핑이라 불림
- 높이 맵을 이용하여 대략적으로 시선과 요철(볼록,오목)이 교차하는 지점을 구한다
- 오차가 있다

Parallax mapping



- 여기를 시선과 요철의 교차점으로 보고, 이 위치의 법선맵을 참조한다.
- 원래는 여기 위치의 법선 벡터를 참조해야 하지만 오차는 있다.
- $H \times E.xy$
- 높이맵의 높이정보 h 를 읽어서 대략적으로 시선 E 와 요철이 교차하는 지점을 구한다.

노말 맵핑과 비교



노말 맵핑만 적용



시차 맵핑 적용

노말 맵핑과 비교



노말 맵핑만 적용



시차 맵핑 적용

알아야할 점

- 노말 맵핑과 시차 맵핑 모두 픽셀 당 계산일 뿐 버텍스에는 어느 영향도 끼치지 않는다. 즉 버텍스가 많아지거나 위치가 변화하는 것은 아니다
- 개량형으로 Parallax Occlusion Mapping 이란 것도 있음

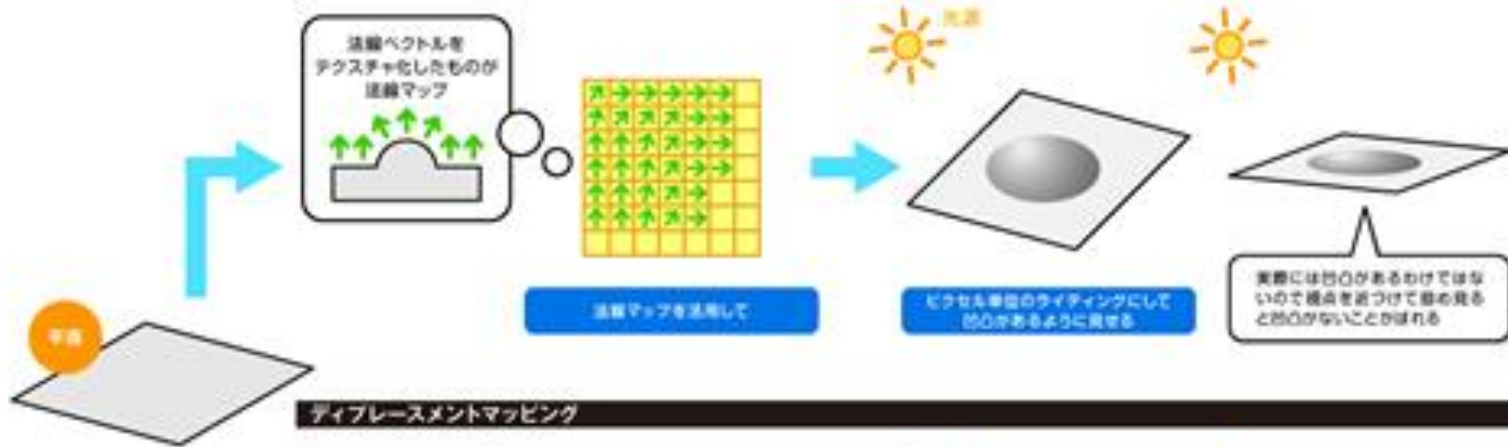
Displacement mapping

Displacement mapping

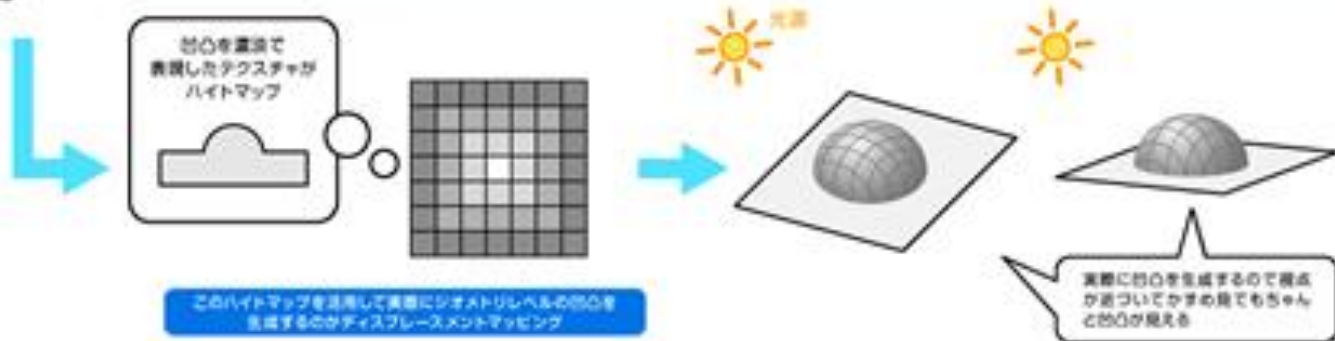
- 변위 맵핑이라 불림
- 노말 맵핑과 시차 맵핑은 아무리 북치고 장구쳐도 실제로는 평면이기에 굴곡이 없는 것이 드러난다
- 높이 맵에 따라서 3D 모델을 변위(displace) 시키는 기술
- 정점 셰이더에서 텍스처를 읽어내 정점을 변위시키는 작업을 수행

노말 맵핑과 차이

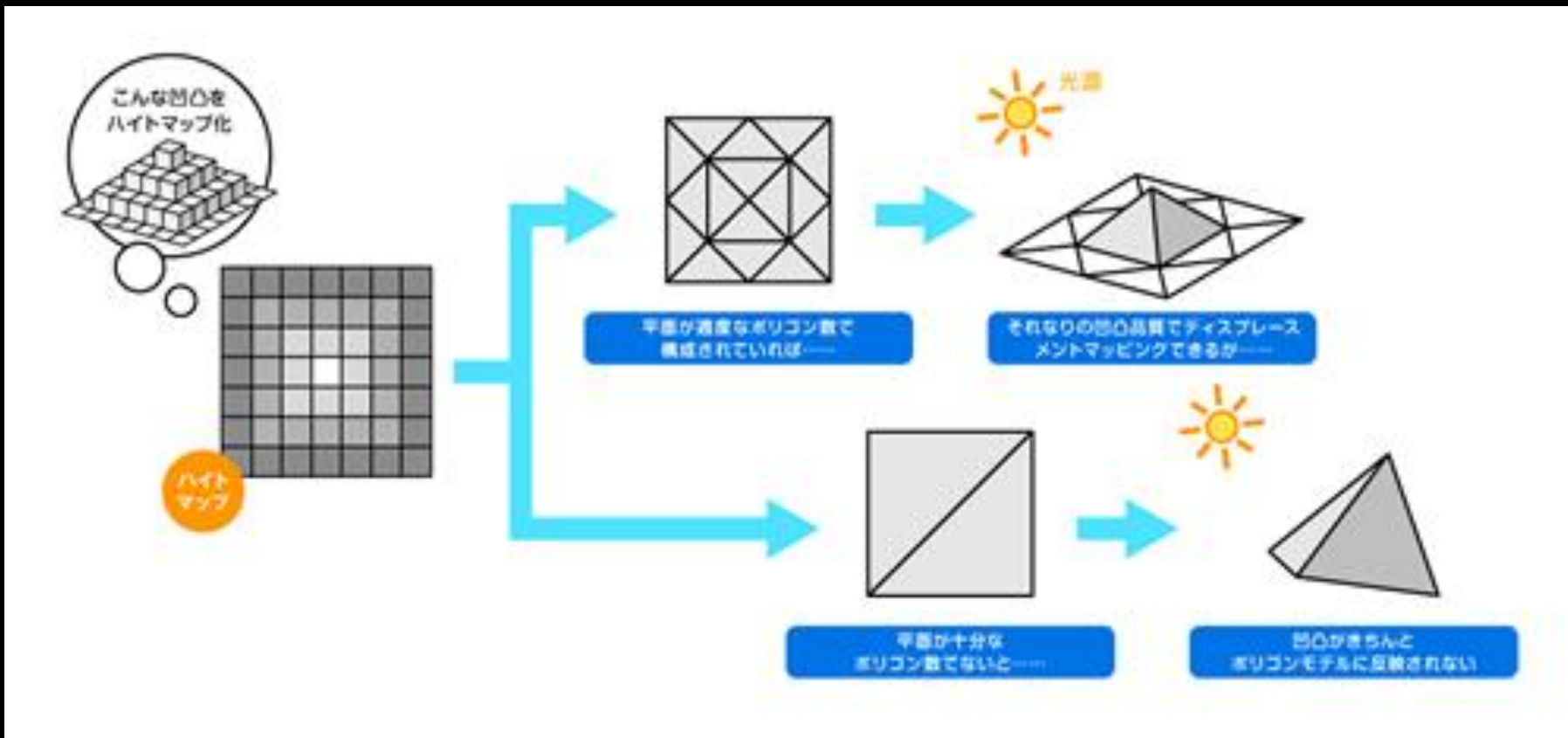
法線マップを活用したバンプマッピング



ディフレーションマップ

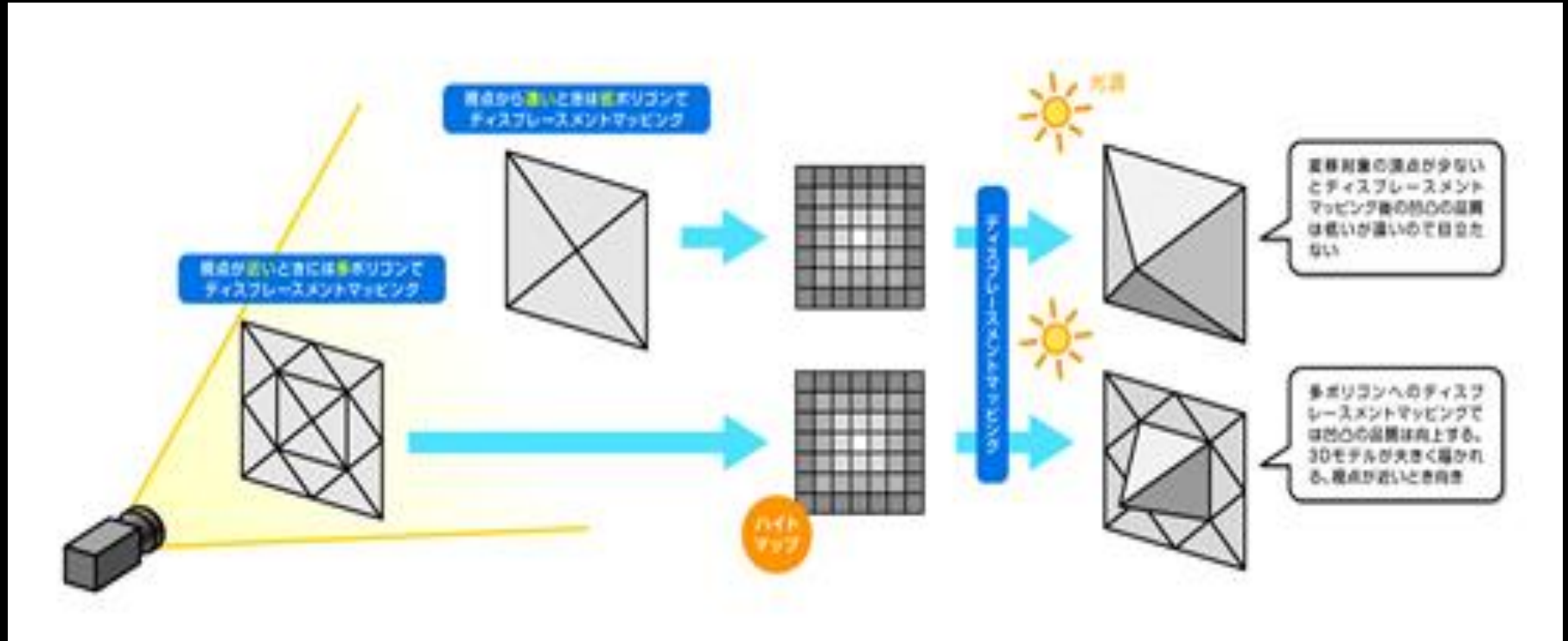


조건



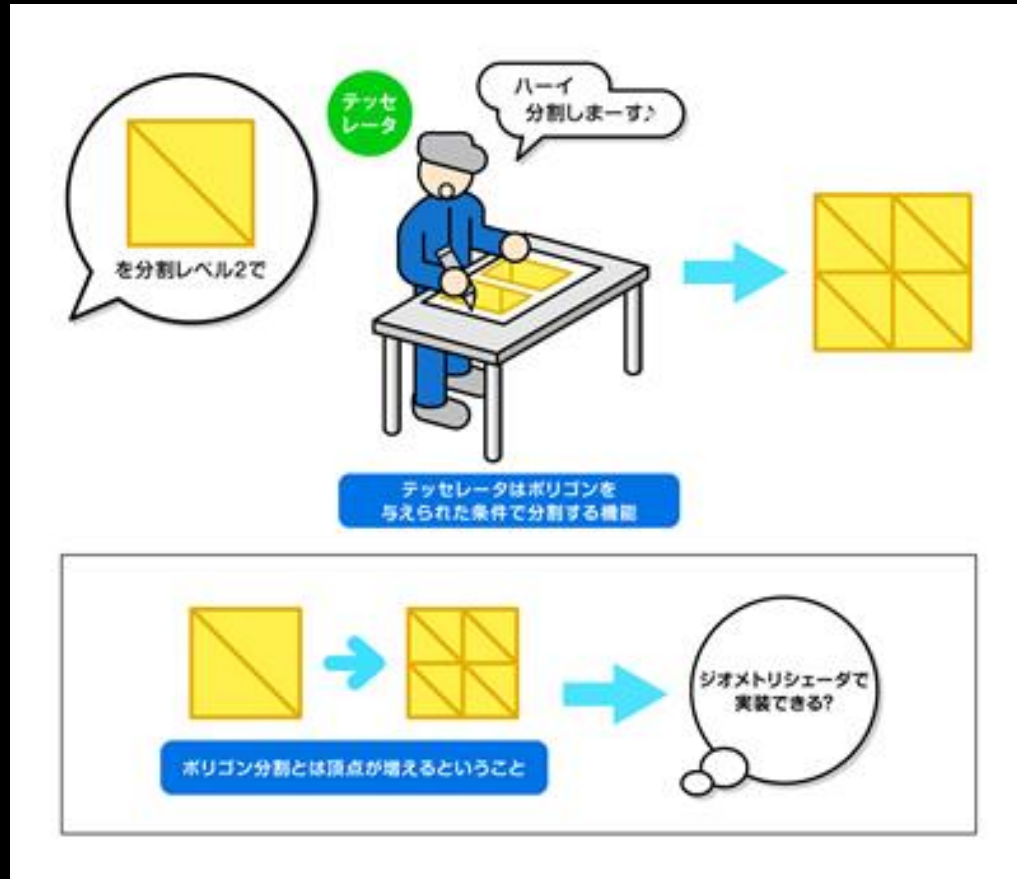
- 높이 맵과 폴리곤 수의 밸런스가 중요
- 밸런스가 맞지 않으면 정확하게 폴리곤 모델에 반영되지 않음

이상적 상황



- 視点으로부터の 거리에 따라 필요한 폴리ゴン 분할을 실시한 후 변위 맵핑을 하는 것이 이상적

테셀레이션 (Tessellation)



- 폴리곤을 쪼개는 기술. 버텍스가 증가한다
- DirectX 11, OpenGL 4.0부터 지원(그 이전부터 있었긴 한데 비표준)

비교



궁금한 점

- 쪼갬 후 다시 합치지는 않나??

출처

- Normal mapping

- <https://namu.wiki/w/%EB%85%B8%EB%A7%90%EB%A7%B5%ED%95%91>
- <http://dolphin.ivyro.net/file/shader9.0/tutorial04.html>
- <http://rapapa.net/?p=2419>
- <http://egloos.zum.com/piglove/v/4834666>
- <http://mgun.tistory.com/1342>
- <http://www.3dkingdoms.com/tutorial.htm>
- <http://blog.naver.com/jungjin02/20040252755>
- http://zho.pe.kr/view.html?file_name=doc/normalmap.txt
- <http://ppparkje.tistory.com/35>
- <http://cafe.naver.com/devrookie/4470>
- <http://cafe.naver.com/devrookie/1210>

출처

- Parallax mapping

- <http://egloos.zum.com/chulin28ho/v/3749030>
- <http://x66vx.egloos.com/3705266>
- <http://egloos.zum.com/wrice/v/4953158>
- <http://cybershin.tistory.com/53>
- <https://docs.unrealengine.com/udk/Three/DevelopmentKitGemsParallaxOccludedMappingKR.html>

- Displacement mapping

- http://kr.nvidia.com/object/tessellation_kr.html
- <http://allosha.tistory.com/37>

- Tangent space

- <http://blog.naver.com/elsacred/50015540325>

출처

- Texture or Texel
 - <http://kblog.popekim.com/2011/12/03-part-1.html>
 - <http://cafe.naver.com/devrookie/1169>

Q / A

Tangent space?

삼각형의 각 버텍스를 P_0 , P_1 , P_2 로 생각하자.

그리고 각각 버텍스의 UV좌표를 (u_0, v_0) , (u_1, v_1) , (u_2, v_2) 로 생각하자.

이 삼각형 안의 한 점을 Q 로 보고 UV좌표를 (u, v) 로 생각하자.

탄젠트 공간으로 변환해주는 행렬은 다음과 같다.

이 행렬을 구해보자.

$$M_{\Delta} = \begin{bmatrix} T_x & T_y & T_z \\ B_x & B_y & B_z \\ N_x & N_y & N_z \end{bmatrix}$$



Tangent space?

$$\mathbf{Q} - \mathbf{P}_0 = (u - u_0)\mathbf{T} + (v - v_0)\mathbf{B},$$

$$\mathbf{Q}_1 = \mathbf{P}_1 - \mathbf{P}_0$$

$$\mathbf{Q}_2 = \mathbf{P}_2 - \mathbf{P}_0$$

$$(s_1, t_1) = (u_1 - u_0, v_1 - v_0)$$

$$(s_2, t_2) = (u_2 - u_0, v_2 - v_0)$$

$$\mathbf{Q}_1 = s_1\mathbf{T} + t_1\mathbf{B}$$

$$\mathbf{Q}_2 = s_2\mathbf{T} + t_2\mathbf{B}$$

Tangent space?

$$\begin{bmatrix} (Q)_{1\ x} & (Q)_{1\ y} & (Q)_{1\ z} \\ (Q)_{2\ x} & (Q)_{2\ y} & (Q)_{2\ z} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} s_1 & t_1 \\ s_2 & t_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} T_x & T_y & T_z \\ B_x & B_y & B_z \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} T_x & T_y & T_z \\ B_x & B_y & B_z \end{bmatrix} = \frac{1}{s_1 t_2 - s_2 t_1} \begin{bmatrix} t_2 & -t_1 \\ -s_2 & s_1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} (Q)_{1\ x} & (Q)_{1\ y} & (Q)_{1\ z} \\ (Q)_{2\ x} & (Q)_{2\ y} & (Q)_{2\ z} \end{bmatrix}$$

Tangent space?

정점들의 T, B 벡터들의 평균을 이용해서 계산하면 직교하지 않을 수 있다.

안전하게 그램 - 슈미트 방법으로 직교하는 기저를 만들어 준다.

$$\mathbf{T}' = \mathbf{T} - (\mathbf{N} \cdot \mathbf{T})\mathbf{N}$$

$$\mathbf{B}' = \mathbf{B} - (\mathbf{N} \cdot \mathbf{B})\mathbf{N} - (\mathbf{T}' \cdot \mathbf{B})\mathbf{T}' / \mathbf{T}'^2$$

D3DXComputeTangent() 사용

Tangent space?

The Gram–Schmidt process

$$\text{proj}_{\mathbf{u}}(\mathbf{v}) = \frac{\langle \mathbf{v}, \mathbf{u} \rangle}{\langle \mathbf{u}, \mathbf{u} \rangle} \mathbf{u},$$

$$\begin{array}{ll} \mathbf{u}_1 = \mathbf{v}_1, & \mathbf{e}_1 = \frac{\mathbf{u}_1}{\|\mathbf{u}_1\|} \\ \mathbf{u}_2 = \mathbf{v}_2 - \text{proj}_{\mathbf{u}_1}(\mathbf{v}_2), & \mathbf{e}_2 = \frac{\mathbf{u}_2}{\|\mathbf{u}_2\|} \\ \mathbf{u}_3 = \mathbf{v}_3 - \text{proj}_{\mathbf{u}_1}(\mathbf{v}_3) - \text{proj}_{\mathbf{u}_2}(\mathbf{v}_3), & \mathbf{e}_3 = \frac{\mathbf{u}_3}{\|\mathbf{u}_3\|} \\ \mathbf{u}_4 = \mathbf{v}_4 - \text{proj}_{\mathbf{u}_1}(\mathbf{v}_4) - \text{proj}_{\mathbf{u}_2}(\mathbf{v}_4) - \text{proj}_{\mathbf{u}_3}(\mathbf{v}_4), & \mathbf{e}_4 = \frac{\mathbf{u}_4}{\|\mathbf{u}_4\|} \\ \vdots & \vdots \\ \mathbf{u}_k = \mathbf{v}_k - \sum_{j=1}^{k-1} \text{proj}_{\mathbf{u}_j}(\mathbf{v}_k), & \mathbf{e}_k = \frac{\mathbf{u}_k}{\|\mathbf{u}_k\|}. \end{array}$$