Tema 1 - Introducción.

1.3 Modelos 3D. Modelos volumétricos, sólidos y de superficie.

Germán Arroyo, Juan Carlos Torres

6 de marzo de 2021

Contenido del tema

Tema 1: Introducción.

1.3 Modelos 3D. Modelos volumétricos, sólidos y de superficie.

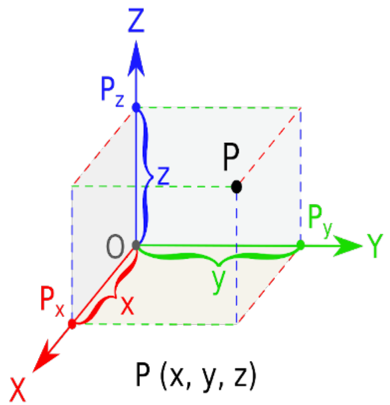

Figura 1: Espacio euclídeo 3D.

Tipos de modelos: Nube de puntos.

Posición de los puntos: P_i: $(x_i, y_i, z_i) \in \mathbb{E}^3$

Propiedades asociadas al punto: color, densidad, etc.

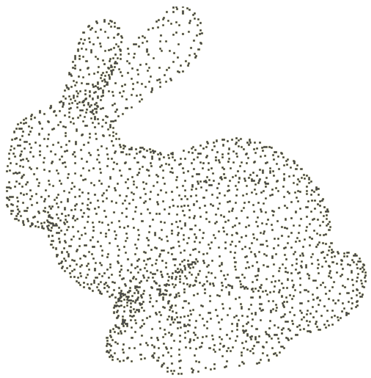

Figura 2: Nube de puntos.

Tipos de modelos: Malla.

Solamente se representa una superficie (de forma aproximada).

$V \subseteq \mathbb{E}^3, E \subseteq V \times V, F = \{(i_1, i_2, ..., i_n) | i_k \in V, (i_k, i_{k+1} \in E\}$

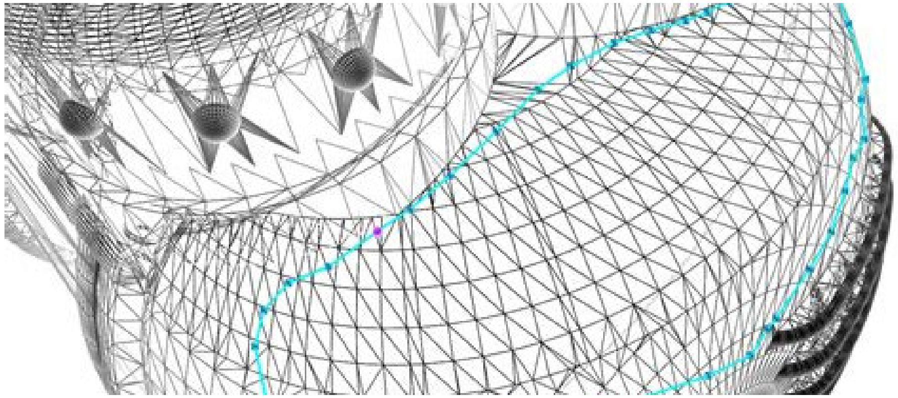

Figura 3: Modelo de malla

Tipos de modelos: Sólidos (I).

La regularización de un conjunto se define como la clausura de su interior: $r(S) = c(i(S))$

Un conjunto es regular si es igual a su regularización: $S = r(S)$

Conjunto (continuo) regular cerrado: $S \subseteq \mathbb{E}^3$.

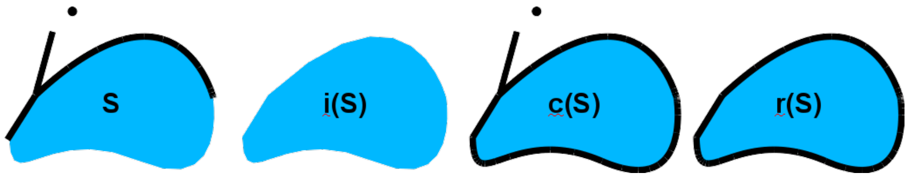

Figura 4: Modelo sólido.

Tipos de modelos: Sólidos (II).

Todo el sólido mantiene la misma propiedad.

Operaciones regularizadas

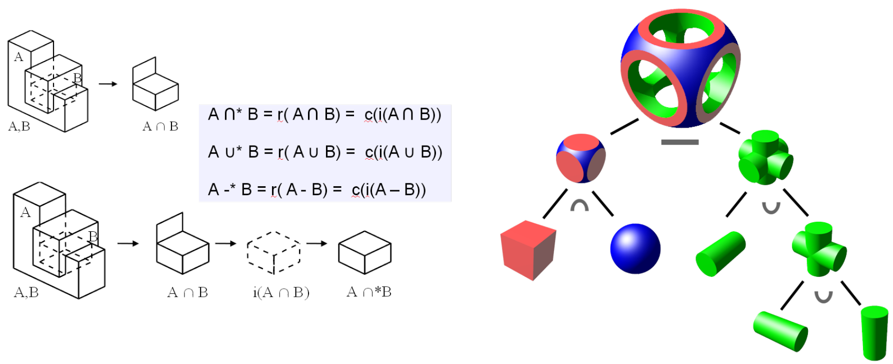

Figura 5: Modelo CSG.

Tipos de modelos: Volumétricos.

Rejillas de datos: vóxeles $\rightarrow$ Interior heterogéneo

$V \subseteq \mathbb{E}^3 \times \Gamma$, donde Γ son las propiedades del vóxel.

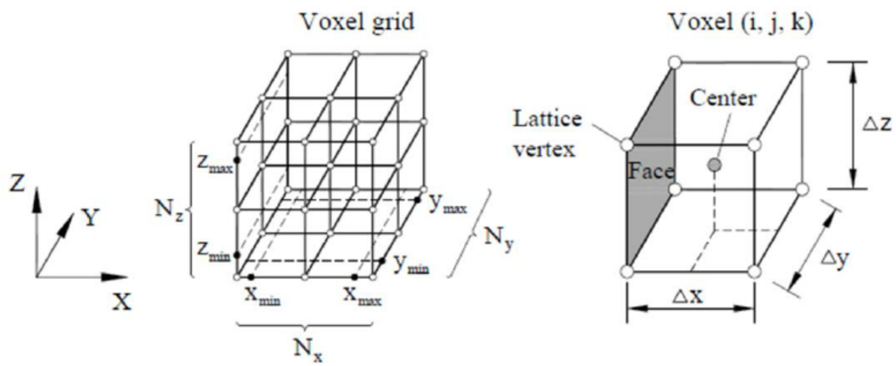

Figura 6: Rejilla de vóxeles

Operaciones comunes en espacios euclídeos.

Operaciones básicas:

- Posición (P_i): $(x_i, y_i, ...) \in \mathbb{E}^n$
- Traslación (T): $x- > x + \Delta t_x$
- Rotación (R): $x- > x \cdot \cos(\Theta) + y \cdot \sin(\Theta)$
- Escalado (S): $x- > x \cdot \Delta s_x$

Operaciones, ¿cómo se combinan?

$[(x, y) + (\Delta t_x)] \cdot \Delta s_x$

¿Es igual que esto? $[(x, y) \cdot (\Delta s_x)] + \Delta t_x$

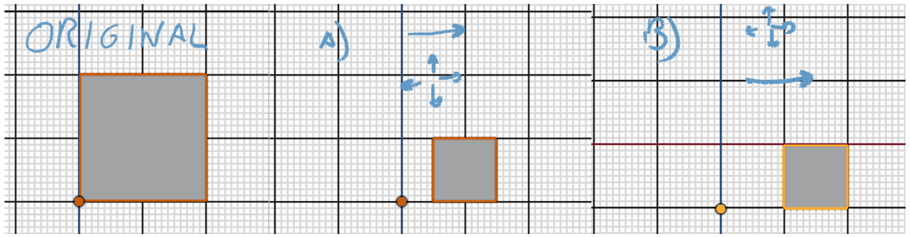

Figura 7: Operaciones geométricas y su orden.

Punto de pivote: Punto a partir del cual se realizan las transformaciones.

Notación: Matrices

Las matrices nos permiten aprovechar uniformar todas las operaciones.

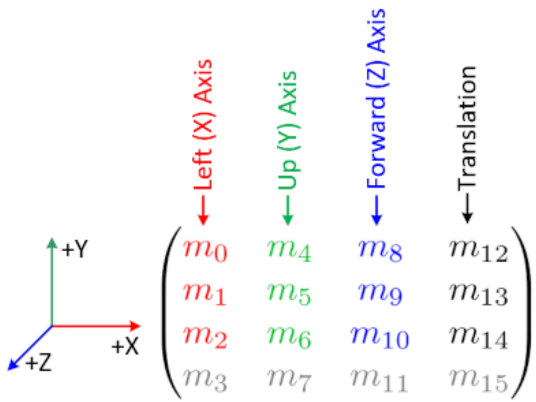

Figura 8: Ejemplo de operación representado como matriz.

Operaciones comunes: Matrices (I).

$$P_i = \begin{pmatrix} x_i \\ y_i \\ z_i \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$T = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & \Delta t_x \\ 0 & 1 & 0 & \Delta t_y \\ 0 & 0 & 1 & \Delta t_z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow Translate(P_i) = T \cdot P_i$$

$$S = \begin{pmatrix} \Delta s_x & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \Delta s_y & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \Delta s_z & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \rightarrow Scale(P_i) = S \cdot P_i$$

Operaciones comunes: Matrices (II).

$$R_x = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos\Theta_\alpha & -\sin\Theta_\alpha & 0 \\ 0 & \sin\Theta_\alpha & \cos\Theta_\alpha & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$R_y = \begin{pmatrix} \cos\Theta_\beta & 0 & \sin\Theta_\beta & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ -\sin\Theta_\beta & 0 & \cos\Theta_\beta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$R_z = \begin{pmatrix} \cos\Theta_\gamma & 0 & -\sin\Theta_\gamma & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ \sin\Theta_\gamma & 0 & \cos\Theta_\gamma & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Ventajas de las matrices.

$$R(\Theta_\alpha, \Theta_\beta, \Theta_\gamma) = R_x \cdot R_y \cdot R_z$$
$$M = R(\alpha, \beta, \gamma) \cdot T \cdot S$$
$$M = \begin{pmatrix} a_0 & a_1 & a_2 & a_3 \\ b_0 & b_1 & b_2 & b_3 \\ c_0 & b_1 & c_2 & c_3 \\ d_0 & b_1 & d_2 & d_3 \end{pmatrix}$$
$$M \cdot P_0$$
$$M \cdot P_1$$
$$\ldots$$

Apilación de matrices jerárquica

$$M(P) \rightarrow M \cdot P$$
$$M(N(P)) \rightarrow M \cdot N \cdot P$$

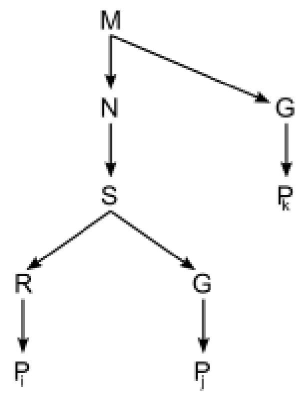

Figura 9: Diagrama de operaciones.