Számítógépes Grafika

Valasek Gábor
valasek@inf.elte.hu

Eötvös Loránd Tudományegyetem
Informatikai Kar

2011/2012. tavaszi félév

Tartalom

Tartalom

Emlékeztető

- Múlt órán megismerkedtünk a sugárkövetéssel

Emlékeztető

- Múlt órán megismerkedtünk a sugárkövetéssel
- Előnyei:

Emlékeztető

- Múlt órán megismerkedtünk a sugárkövetéssel
- Előnyei:
  - A színtér benépesítésére minden használható, ami metszhető sugárral

Emlékeztető

- Múlt órán megismerkedtünk a sugárkövetéssel
- Előnyei:
  - A színtér benépesítésére minden használható, ami metszhető sugárral
  - Rekurzióval könnyen implementálható programmal

Emlékeztető

- Múlt órán megismerkedtünk a sugárkövetéssel
- Előnyei:
  - A színtér benépesítésére minden használható, ami metszhető sugárral
  - Rekurzióval könnyen implementálható programmal
  - A fény részecske tulajdonságaiból következő hatások szimulálása

Emlékeztető

- Múlt órán megismerkedtünk a sugárkövetéssel
- Előnyei:
  - A színtér benépesítésére minden használható, ami metszhető sugárral
  - Rekurzióval könnyen implementálható programmal
  - A fény részecske tulajdonságaiból következő hatások szimulálása
- Ugyanakkor láttuk, hogy vannak hátrányai is:

Emlékeztető

- Múlt órán megismerkedtünk a sugárkövetéssel
- Előnyei:
  - A színtér benépesítésére minden használható, ami metszhető sugárral
  - Rekurzióval könnyen implementálható programmal
  - A fény részecske tulajdonságaiból következő hatások szimulálása
- Ugyanakkor láttuk, hogy vannak hátrányai is:
  - Minden pixelnél minden primitívvel kellett tesztelnünk

Emlékeztető

- Múlt órán megismerkedtünk a sugárkövetéssel
- Előnyei:
  - A színtér benépesítésére minden használható, ami metszhető sugárral
  - Rekurzióval könnyen implementálható programmal
  - A fény részecske tulajdonságaiból következő hatások szimulálása
- Ugyanakkor láttuk, hogy vannak hátrányai is:
  - Minden pixelnél minden primitívvel kellett tesztelnünk $\rightarrow$ ezen próbáltunk gyorsítani (dobozolás, térfelosztás)

Emlékeztető

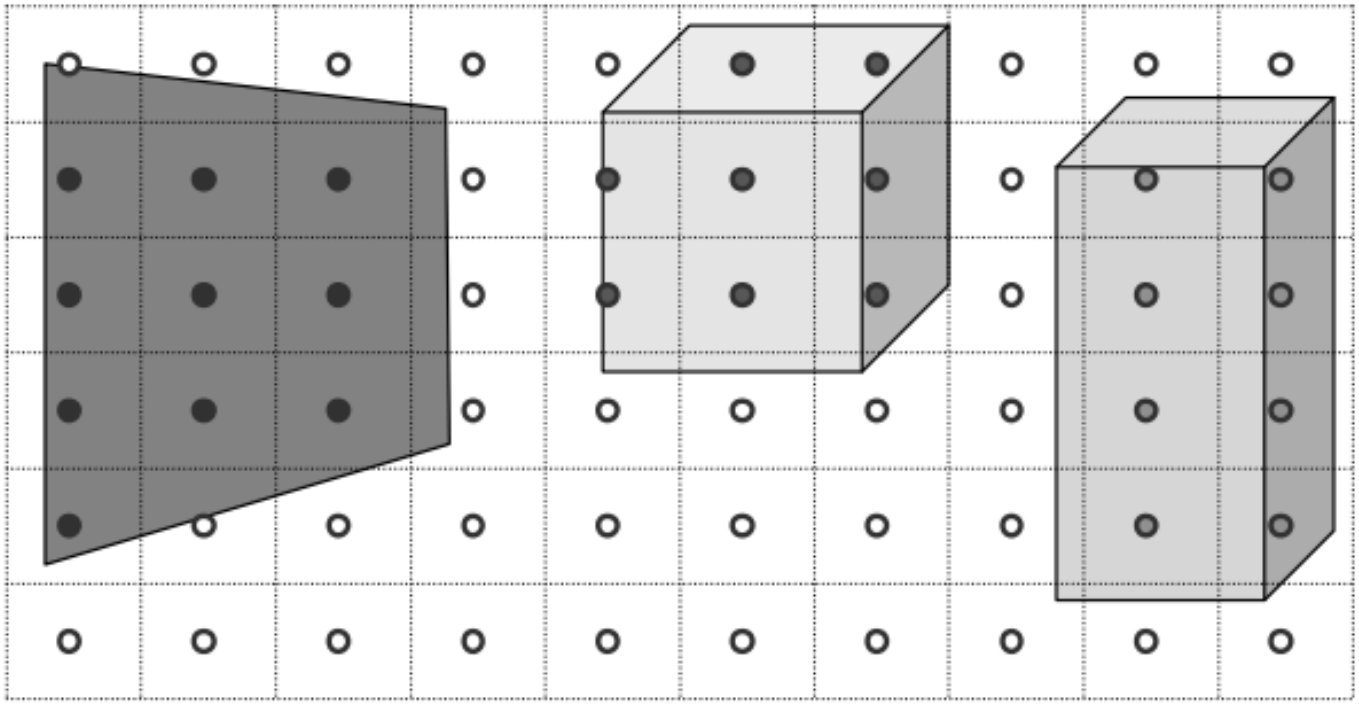
- Múlt órán megismerkedtünk a sugárkövetéssel
- Előnyei:
  - A színtér benépesítésére minden használható, ami metszhető sugárral
  - Rekurzióval könnyen implementálható programmal
  - A fény részecske tulajdonságaiból következő hatások szimulálása
- Ugyanakkor láttuk, hogy vannak hátrányai is:
  - Minden pixelnél minden primitívvel kellett tesztelnünk $\rightarrow$ ezen próbáltunk gyorsítani (dobozolás, térfelosztás)
  - Globális jellegű az algoritmus, nehezen gyorsítható hardveresen

Emlékeztető

- Múlt órán megismerkedtünk a sugárkövetéssel
- Előnyei:
  - A színtér benépesítésére minden használható, ami metszhető sugárral
  - Rekurzióval könnyen implementálható programmal
  - A fény részecske tulajdonságaiból következő hatások szimulálása
- Ugyanakkor láttuk, hogy vannak hátrányai is:
  - Minden pixelnél minden primitívvel kellett tesztelnünk $\rightarrow$ ezen próbáltunk gyorsítani (dobozolás, térfelosztás)
  - Globális jellegű az algoritmus, nehezen gyorsítható hardveresen
  - A fény hullám természetéből adódó jelenségeket nem tudja visszaadni

Emlékeztető

- Múlt órán megismerkedtünk a sugárkövetéssel
- Előnyei:
  - A színtér benépesítésére minden használható, ami metszhető sugárral
  - Rekurzióval könnyen implementálható programmal
  - A fény részecske tulajdonságaiból következő hatások szimulálása
- Ugyanakkor láttuk, hogy vannak hátrányai is:
  - Minden pixelnél minden primitívvel kellett tesztelnünk $\rightarrow$ ezen próbáltunk gyorsítani (dobozolás, térfelosztás)
  - Globális jellegű az algoritmus, nehezen gyorsítható hardveresen
  - A fény hullám természetéből adódó jelenségeket nem tudja visszaadni
  - Valósidejű alkalmazásokhoz túl lassú



Valósidejű grafika

- Sugárkövetésnél tehát ez volt: $\forall$ pixelre indítsunk sugarat: $\forall$ objektummal nézzük van-e metszés

Valósidejű grafika

- Sugárkövetésnél tehát ez volt: $\forall$ pixelre indítsunk sugarat: $\forall$ objektummal nézzük van-e metszés
- Ehelyett próbáljuk meg ezt: $\forall$ objektumra (primitívre): számoljuk ki, mely pixelekre képeződik le és végül csak a legközelebbit jelenítsük meg!

Inkrementális képszintézis – Fogalmak

- *Koherencia*: Pixelek helyett nagyobb logikai egységekből, *primitívekből* indulunk ki

Inkrementális képszintézis – Fogalmak

- *Koherencia*: Pixelek helyett nagyobb logikai egységekből, *primitívekből* indulunk ki
- Pontosság: *objektum tér pontosság* ("pixel pontosság" helyett)

Inkrementális képszintézis – Fogalmak

- *Koherencia*: Pixelek helyett nagyobb logikai egységekből, *primitívekből* indulunk ki
- Pontosság: *objektum tér pontosság* ("pixel pontosság" helyett)
- *Vágás*: képernyőből kilógó elemekre ne számoljunk feleslegesen

Inkrementális képszintézis – Fogalmak

- *Koherencia*: Pixelek helyett nagyobb logikai egységekből, *primitívekből* indulunk ki
- Pontosság: *objektum tér pontosság* ("pixel pontosság" helyett)
- *Vágás*: képernyőből kilógó elemekre ne számoljunk feleslegesen
- *Inkrementális elv*: az árnyalási és takarási feladatnál kihasználjuk a nagyobb egységenként szerzett információkat.

Összehasonlítás

Sugárkövetés

- pixelenként számol

Inkrementális képszintézis

- primitívenként számol

Összehasonlítás

Sugárkövetés

- pixelenként számol
- amit lehet sugárral metszeni, az használható

Inkrementális képszintézis

- primitívenként számol
- ami nem primitív, azt azzal kell közelíteni

Összehasonlítás

Sugárkövetés

- pixelenként számol
- amit lehet sugárral metszeni, az használható
- van tükröződés, fénytörés, vetett árnyékok

Inkrementális képszintézis

- primitívenként számol
- ami nem primitív, azt azzal kell közelíteni
- külön algoritmus kell ezekhez

Összehasonlítás

Sugárkövetés

- pixelenként számol
- amit lehet sugárral metszeni, az használható
- van tükröződés, fénytörés, vetett árnyékok
- takarási feladat triviális

Inkrementális képszintézis

- primitívenként számol
- ami nem primitív, azt azzal kell közelíteni
- külön algoritmus kell ezekhez
- külön meg kell oldani

Összehasonlítás

Sugárkövetés

- pixelenként számol
- amit lehet sugárral metszeni, az használható
- van tükröződés, fénytörés, vetett árnyékok
- takarási feladat triviális
- sok pixel, sok sugár miatt nagy számításigény

Inkrementális képszintézis

- primitívenként számol
- ami nem primitív, azt azzal kell közelíteni
- külön algoritmus kell ezekhez
- külön meg kell oldani
- a koherencia miatt kisebb számításigény

Tartalom

Grafikus szerelőszalag

- A színterünkről készített kép elkészítésének műveletsorozatát nevezik grafikus szerelőszalagnak (angolul *graphics pipeline*)

Grafikus szerelőszalag

- A színterünkről készített kép elkészítésének műveletsorozatát nevezik grafikus szerelőszalagnak (angolul *graphics pipeline*)
- A valósidejű alkalmazásoknak lényegében a színterünk leírását kell csak átadnia, a képszintézis lépéseit a grafikus szerelőszalag végzi

Grafikus szerelőszalag

- A színterünkről készített kép elkészítésének műveletsorozatát nevezik grafikus szerelőszalagnak (angolul *graphics pipeline*)
- A valósidejű alkalmazásoknak lényegében a színterünk leírását kell csak átadnia, a képszintézis lépéseit a grafikus szerelőszalag végzi
- A szerelőszalagban több koordináta-rendszer váltás is történik - minden feladatot a hozzá legjobban illeszkedő rendszerben próbálunk elvégezni

Grafikus szerelőszalag

- Lépései főbb műveletek szerint:

Grafikus szerelőszalag

- Lépései főbb műveletek szerint:
  - Modellezési transzformáció

Grafikus szerelőszalag

- Lépései főbb műveletek szerint:
  - Modellezési transzformáció
  - Nézeti transzformáció

Grafikus szerelőszalag

- Lépései főbb műveletek szerint:
  - Modellezési transzformáció
  - Nézeti transzformáció
  - Perspektív transzformáció

Grafikus szerelőszalag

- Lépései főbb műveletek szerint:
  - Modellezési transzformáció
  - Nézeti transzformáció
  - Perspektív transzformáció
  - Vágás

Grafikus szerelőszalag

- Lépései főbb műveletek szerint:
  - Modellezési transzformáció
  - Nézeti transzformáció
  - Perspektív transzformáció
  - Vágás
  - Homogén osztás

Grafikus szerelőszalag

- Lépései főbb műveletek szerint:
  - Modellezési transzformáció
  - Nézeti transzformáció
  - Perspektív transzformáció
  - Vágás
  - Homogén osztás
  - Raszterizáció

Grafikus szerelőszalag

- Lépései főbb műveletek szerint:
  - Modellezési transzformáció
  - Nézeti transzformáció
  - Perspektív transzformáció
  - Vágás
  - Homogén osztás
  - Raszterizáció
  - Megjelenítés

Grafikus szerelőszalag

- Lépései főbb műveletek szerint:
  - Modellezési transzformáció
  - Nézeti transzformáció
  - Perspektív transzformáció
  - Vágás
  - Homogén osztás
  - Raszterizáció
  - Megjelenítés
- A grafikus szerelőszalag eredménye egy kép (egy kétdimenziós pixeltömb, aminek minden elemében egy színérték található)

Transzformációk

- A szerelőszalag transzformációinak feladata: a modelltérben adott objektumot "eljuttatni" a képernyő-térbe

Transzformációk

- A szerelőszalag transzformációinak feladata: a modelltérben adott objektumot "eljuttatni" a képernyő-térbe
- Lépései:

Transzformációk

- A szerelőszalag transzformációinak feladata: a modelltérben adott objektumot "eljuttatni" a képernyő-térbe
- Lépései:

modell k.r.

Transzformációk

- A szerelőszalag transzformációinak feladata: a modelltérben adott objektumot "eljuttatni" a képernyő-térbe
- Lépései:

modell k.r.
$\rightarrow$ világ k.r.

Transzformációk

- A szerelőszalag transzformációinak feladata: a modelltérben adott objektumot "eljuttatni" a képernyő-térbe
- Lépései:

modell k.r.
$\rightarrow$ világ k.r.
$\rightarrow$ kamera k.r.

Transzformációk

- A szerelőszalag transzformációinak feladata: a modelltérben adott objektumot "eljuttatni" a képernyő-térbe
- Lépései:

modell k.r.
$\rightarrow$ világ k.r.
$\rightarrow$ kamera k.r.
$\rightarrow$ normalizált eszköz k.r.

Transzformációk

- A szerelőszalag transzformációinak feladata: a modelltérben adott objektumot "eljuttatni" a képernyő-térbe
- Lépései:

modell k.r.
→ világ k.r.
→ kamera k.r.
→ normalizált eszköz k.r.
→ képernyő k.r.

Szerelőszalag bemeneti adatai

- Ábrázolandó tárgyak *geometriai modellje*

Szerelőszalag bemeneti adatai

- Ábrázolandó tárgyak *geometriai modellje*
- *Virtuális kamera* adatai (nézőpont és látógúla)

Szerelőszalag bemeneti adatai

- Ábrázolandó tárgyak *geometriai modellje*
- *Virtuális kamera* adatai (nézőpont és látógúla)
- A képkeret megadása (az a pixeltömb, amire a színterünk síkvetületét leképezzük)

Szerelőszalag bemeneti adatai

- Ábrázolandó tárgyak *geometriai modellje*
- *Virtuális kamera* adatai (nézőpont és látógúla)
- A képkeret megadása (az a pixeltömb, amire a színterünk síkvetületét leképezzük)
- A színtérben található fényforrásokhoz és anyagokhoz tartozó *megvilágítási adatok*

Pipeline

- Minden egyes primitív végigmegy az összes lépésen

Pipeline

- Minden egyes primitív végigmegy az összes lépésen
- Az egyes lépések az eredményüket a következőnek továbbítják

Pipeline

- Minden egyes primitív végigmegy az összes lépésen
- Az egyes lépések az eredményüket a következőnek továbbítják
- Többféleképpen megadható és csoportosítható - mi csak egy példát írtunk fel (pl. hol "színezünk"?)

Koordináta-rendszerek

- Modell KR:
  Az objektumok saját koordináta-rendszerükben adottak.

Koordináta-rendszerek

- Modell KR:
  Az objektumok saját koordináta-rendszerükben adottak.
- Világ KR:
  Az objektumok egymáshoz viszonyított helyzete itt adott, ahogy a kamera/szem pozicó és az absztrakt fényforrások pozicója is.

Koordináta-rendszerek

- Modell KR:
  Az objektumok saját koordináta-rendszerükben adottak.
- Világ KR:
  Az objektumok egymáshoz viszonyított helyzete itt adott, ahogy a kamera/szem pozicó és az absztrakt fényforrások pozicója is.

Koordináta-rendszerek

- Modell KR:
  Az objektumok saját koordináta-rendszerükben adottak.
- Világ KR:
  Az objektumok egymáshoz viszonyított helyzete itt adott, ahogy a kamera/szem pozicó és az absztrakt fényforrások pozicója is.
- Kamera KR:
  A koordináták a kamera pozicója és orientációjához relatíven adottak.

Koordináta-rendszerek

- Normalizált eszköz KR:
  A hardverre jellemző, $[-1, 1] \times [-1, 1] \times [0, 1]$ kiterjedésű KR.

Koordináta-rendszerek

- Normalizált eszköz KR:
  A hardverre jellemző, $[-1, 1] \times [-1, 1] \times [0, 1]$ kiterjedésű KR.
- Képernyő KR:
  A megjelenítendő képnek (képernyő/ablak) megfelelő KR (balkezes, bal-felső "sarok" az origó).

Tartalom

Modellezési transzformácó

- A saját (modell) koordináta-rendszerben adott modelleket a világ-koordináta rendszerben helyezi el

Modellezési transzformácó

- A saját (modell) koordináta-rendszerben adott modelleket a világ-koordináta rendszerben helyezi el
- Tipikusan minden modellre különböző (lehet a színterünk két eleme csak a világtrafóban különbözik!)

Modellezési transzformácó

- A saját (modell) koordináta-rendszerben adott modelleket a világ-koordináta rendszerben helyezi el
- Tipikusan minden modellre különböző (lehet a színterünk két eleme csak a világtrafóban különbözik!)
- Jellemzően affin transzformációk

Modellezési transzformácó

- A saját (modell) koordináta-rendszerben adott modelleket a világ-koordináta rendszerben helyezi el
- Tipikusan minden modellre különböző (lehet a színterünk két eleme csak a világtrafóban különbözik!)
- Jellemzően affin transzformációk
- Gyakorlatban: ez a *Model* (vagy *World*) mátrix a kódjainkban

Tartalom

Nézeti transzformáció

- A világ koordináta-rendszert a kamerához rögzített koordináta-rendszerbe viszi át.

Nézeti transzformáció

- A világ koordináta-rendszert a kamerához rögzített koordináta-rendszerbe viszi át.
- A transzformáció a kamera tulajdonságaiból adódik.

Nézeti transzformáció

- A világ koordináta-rendszert a kamerához rögzített koordináta-rendszerbe viszi át.
- A transzformáció a kamera tulajdonságaiból adódik.
- Gyakorlatban: ez a *View* mátrix.

Kamera transzformácó

- Tulajdonságok, mint sugárkövetés esetén:
  eye, **center**, **up**

Kamera transzformácó

- Tulajdonságok, mint sugárkövetés esetén:
  eye, **center**, **up**
- Ebből kapjuk a nézeti koordináta-rendszer tengelyeit:

$$\mathbf{w} = \frac{\mathbf{eye} - \mathbf{center}}{|\mathbf{eye} - \mathbf{center}|}$$

$$\mathbf{u} = \frac{\mathbf{up} \times \mathbf{w}}{|\mathbf{up} \times \mathbf{w}|}$$

$$\mathbf{v} = \mathbf{w} \times \mathbf{u}$$

Kamera transzformácós mátrix

- Mátrixot kapjuk: áttérés az $-$**eye** origójú, $\mathbf{u}, \mathbf{v}, \mathbf{w}$ koordinátarendszerbe:

$$T_{View} = \begin{bmatrix} u_x & u_y & u_z & 0 \\ v_x & v_y & v_z & 0 \\ w_x & w_y & w_z & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & -eye_x \\ 0 & 1 & 0 & -eye_y \\ 0 & 0 & 1 & -eye_z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Tartalom

Párhuzamos vetítés

- A mátrix ami megadja egyszerű, például az XY síkra való vetítés

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Perspektív transzformácó

- Emlékeztető: 3. EA

Perspektív transzformácó

- Emlékeztető: 3. EA
- A nézeti csonkagúla által határolt térrészt normalizált eszköz KR-be viszi át

Perspektív transzformácó

- Emlékeztető: 3. EA
- A nézeti csonkagúla által határolt térrészt normalizált eszköz KR-be viszi át
- Ami benne volt a csonkagúlában, az lesz benne a $[-1,1] \times [-1,1] \times [0,1]$ (vagy $[-1,1] \times [-1,1] \times [-1,1]$) tartományban

Perspektív transzformácó

- Emlékeztető: 3. EA
- A nézeti csonkagúla által határolt térrészt normalizált eszköz KR-be viszi át
- Ami benne volt a csonkagúlában, az lesz benne a $[-1,1] \times [-1,1] \times [0,1]$ (vagy $[-1,1] \times [-1,1] \times [-1,1]$) tartományban
- A transzformáció a kamerán átmenő *vetítő sugarakból* párhuzamosokat csinál

Perspektív transzformácó

- Emlékeztető: 3. EA
- A nézeti csonkagúla által határolt térrészt normalizált eszköz KR-be viszi át
- Ami benne volt a csonkagúlában, az lesz benne a $[-1,1] \times [-1,1] \times [0,1]$ (vagy $[-1,1] \times [-1,1] \times [-1,1]$) tartományban
- A transzformáció a kamerán átmenő *vetítő sugarakból* párhuzamosokat csinál
- A transzformáció a kamerapozíciót a végtelenbe tolja

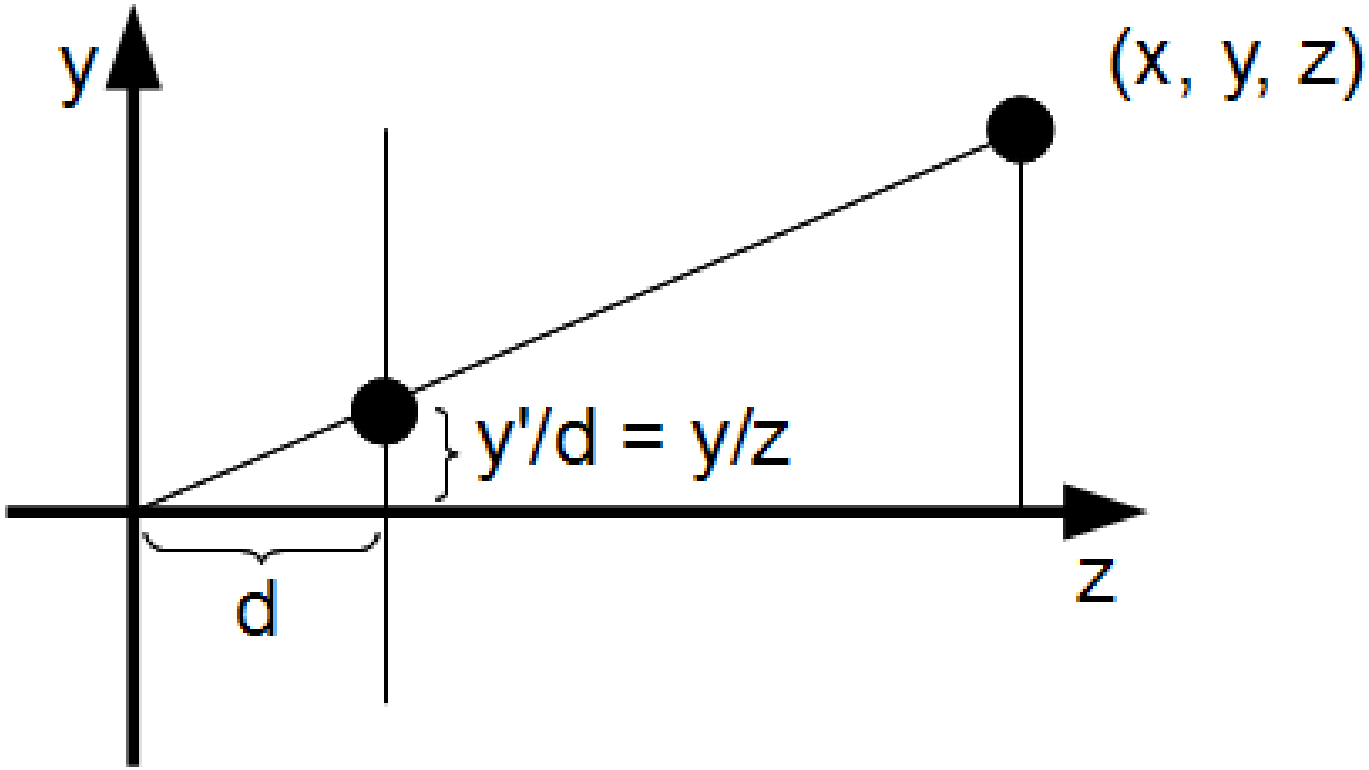
Perspektív transzformácó

- Emlékeztető: 3. EA
- A nézeti csonkagúla által határolt térrészt normalizált eszköz KR-be viszi át
- Ami benne volt a csonkagúlában, az lesz benne a $[-1,1] \times [-1,1] \times [0,1]$ (vagy $[-1,1] \times [-1,1] \times [-1,1]$) tartományban
- A transzformáció a kamerán átmenő *vetítő sugarakból* párhuzamosokat csinál
- A transzformáció a kamerapozíciót a végtelenbe tolja
- Gyakorlatban: ez a *Projection* mátrix

Perspektív transzformácó

- Emlékeztető: tulajdonságok
  - függőleges és vízszintes nyílásszög *(fovx, fovy)* vagy az alap oldalainak az aránya és a függőleges nyílásszög *(fovy, aspect)*,
  - a közeli vágósík távolsága *(near)*,
  - a távoli vágósík távolsága *(far)*

Középpontos vetítés



Középpontos vetítés

- Vagyis:

$$x' = \frac{x}{z}d$$
$$y' = \frac{y}{z}d$$
$$z' = \frac{z}{z}d = d$$

Középpontos vetítés

- Az origó, mint vetítési középpont és egy, attól a Z tengely mentén d egységre található, XY síkkal párhuzamos vetítősíkra való vetítés mátrixa:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{d} & 0 \end{bmatrix}$$

Középpontos vetítés

- Az origó, mint vetítési középpont és egy, attól a Z tengely mentén d egységre található, XY síkkal párhuzamos vetítősíkra való vetítés mátrixa:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{d} & 0 \end{bmatrix}$$

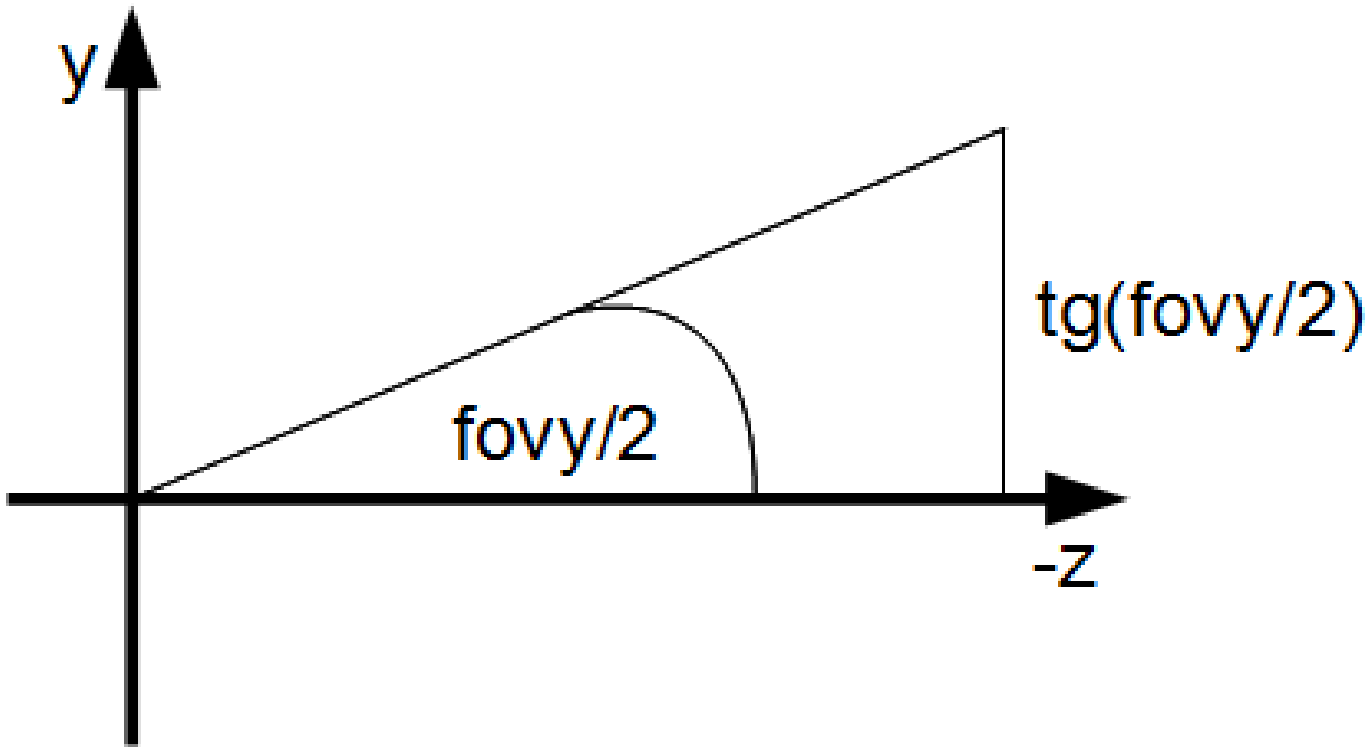
- Homogén osztás után ($\frac{z}{d}$-vel) a fentit kapjuk

Normalizált látógúla

- A fenti térből térjünk át egy "normalizáltabb" gúlába - aminek nyílásszöge x és y mentén is 90 fokos!

Normalizált látógúla

- A fenti térből térjünk át egy "normalizáltabb" gúlába - aminek nyílásszöge x és y mentén is 90 fokos!



Normalizált látógúla

- Mátrix alakban:

$$\begin{bmatrix} 1/\tan\frac{fovx}{2} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1/\tan\frac{fovy}{2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Normalizált látógúla

- Ezután már csak a közeli és a távoli vágosík z koordinátáit kell a normalizálásnak megfelelően átképezni ($-1, 1$ vagy $0, 1$-re)
- Ha a közeli vágósíkon elhelyezkedő pontot a $z = 0$, a távoli vágósíkon elhelyezkedőt pedig a $z = 1$ síkra akarjuk képezni, akkor ennek mátrixa:

$$T_{Projection} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{far}{far-near} & \frac{-near*far}{far-near} \\ 0 & 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

Tartalom

Vágás

- Cél: ne dolgozzunk feleslegesen azokkal az elemekkel, amikből nem lesz pixel (nem jelennek majd meg).

Vágás

- Cél: ne dolgozzunk feleslegesen azokkal az elemekkel, amikből nem lesz pixel (nem jelennek majd meg).
- Megoldás (kísérlet):
  1. Végezzük el a homogén osztást!
  2. Vágjunk le, ami kilóg a $[-1,1] \times [-1,1] \times [0,1]$-ből!

Vágás

- Cél: ne dolgozzunk feleslegesen azokkal az elemekkel, amikből nem lesz pixel (nem jelennek majd meg).
- Megoldás (kísérlet):
  1. Végezzük el a homogén osztást!
  2. Vágjunk le, ami kilóg a $[-1,1] \times [-1,1] \times [0,1]$-ből!
- Probléma: vegyünk egy olyan szakaszt, ami átlóg a kamera mögé!

Vágás

- Cél: ne dolgozzunk feleslegesen azokkal az elemekkel, amikből nem lesz pixel (nem jelennek majd meg).
- Megoldás (kísérlet):
  1. Végezzük el a homogén osztást!
  2. Vágjunk le, ami kilóg a $[-1,1] \times [-1,1] \times [0,1]$-ből!
- Probléma: vegyünk egy olyan szakaszt, ami átlóg a kamera mögé!
- Ez a szakasz átmegy egy ideális ponton $\Rightarrow$ a szakasz képe nem egyezik meg a transzformált pontokat összekötő szakasszal!
- Ez az *átfordulási probléma*.

Vágás homogén koordinátákban

- Megoldás (valóban): Vágás homogén koordinátákban

Vágás homogén koordinátákban

- Megoldás (valóban): Vágás homogén koordinátákban
- Legyen: $[x_h, y_h, z_h, h] = \mathbf{M}_{\text{Proj}}[x_c, y_c, z_c, 1]$

Vágás homogén koordinátákban

- Megoldás (valóban): Vágás homogén koordinátákban
- Legyen: $[x_h, y_h, z_h, h] = \mathbf{M}_{\text{Proj}}[x_c, y_c, z_c, 1]$
- Cél: $(x, y, z) := (x_h/h, y_h/h, z_h/h) \in [-1, 1] \times [-1, 1] \times [0, 1]$, azaz

Vágás homogén koordinátákban

- Megoldás (valóban): Vágás homogén koordinátákban
- Legyen: $[x_h, y_h, z_h, h] = \mathbf{M}_{\text{Proj}}[x_c, y_c, z_c, 1]$
- Cél: $(x, y, z) := (x_h/h, y_h/h, z_h/h) \in [-1, 1] \times [-1, 1] \times [0, 1]$, azaz

Legyen $h > 0$, és

$$-1 < x < 1$$
$$-1 < y < 1$$
$$0 < z < 1$$

Vágás homogén koordinátákban

- Megoldás (valóban): Vágás homogén koordinátákban
- Legyen: $[x_h, y_h, z_h, h] = \mathbf{M}_{\text{Proj}}[x_c, y_c, z_c, 1]$
- Cél: $(x, y, z) := (x_h/h, y_h/h, z_h/h) \in [-1, 1] \times [-1, 1] \times [0, 1]$, azaz

Legyen $h > 0$, és

$$-1 < x < 1$$
$$-1 < y < 1$$
$$0 < z < 1$$

Ebből kapjuk:

$$-h < x_h < h$$
$$-h < y_h < h$$
$$0 < z_h < h$$

Tartalom

Raszterizáció

- Ne feledjük: eddig minden primitív, amiről beszéltünk folytonos objektum volt

Raszterizáció

- Ne feledjük: eddig minden primitív, amiről beszéltünk folytonos objektum volt
- Azonban nekünk egy diszkrét térben, a képernyő képpontjain kell dolgoznunk

Raszterizáció

- Ne feledjük: eddig minden primitív, amiről beszéltünk folytonos objektum volt
- Azonban nekünk egy diszkrét térben, a képernyő képpontjain kell dolgoznunk
- A primitívek folytonos teréből át kell térni ebbe a diszkrét térbe, ezt hívják *raszterizációnak*

Raszterizáció

- Olyan geometriai primitíveket kell választanunk, amelyeket gyorsan tudunk raszterizálni

Raszterizáció

- Olyan geometriai primitíveket kell választanunk, amelyeket gyorsan tudunk raszterizálni
- Mi lehet ilyen? Jó lenne pl. ha egyik pixelhez tartozó felületi pontjának koordinátái alapján könnyen számítható lenne a szomszédos pixelekhez tartozó pontok koordinátái, illetve ha síkbeli is lenne...

Raszterizáció

- Olyan geometriai primitíveket kell választanunk, amelyeket gyorsan tudunk raszterizálni
- Mi lehet ilyen? Jó lenne pl. ha egyik pixelhez tartozó felületi pontjának koordinátái alapján könnyen számítható lenne a szomszédos pixelekhez tartozó pontok koordinátái, illetve ha síkbeli is lenne...
- A háromszög ilyen!

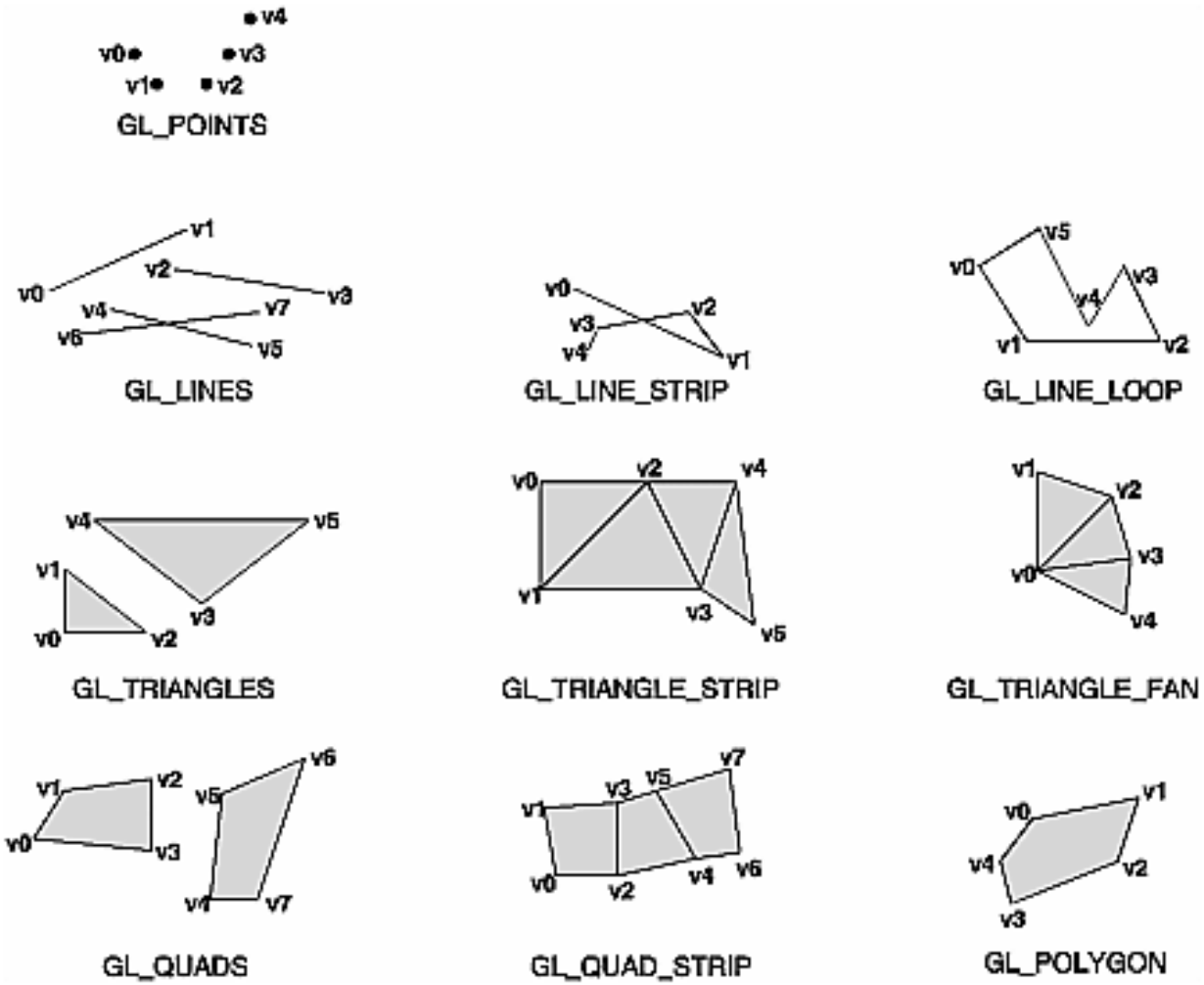
Raszterizáció

- Olyan geometriai primitíveket kell választanunk, amelyeket gyorsan tudunk raszterizálni
- Mi lehet ilyen? Jó lenne pl. ha egyik pixelhez tartozó felületi pontjának koordinátái alapján könnyen számítható lenne a szomszédos pixelekhez tartozó pontok koordinátái, illetve ha síkbeli is lenne...
- A háromszög ilyen!
- Minden egyéb felületet ilyen primitívekkel (lényegében: síklapokkal) közelítünk

Raszterizáció

- Olyan geometriai primitíveket kell választanunk, amelyeket gyorsan tudunk raszterizálni
- Mi lehet ilyen? Jó lenne pl. ha egyik pixelhez tartozó felületi pontjának koordinátái alapján könnyen számítható lenne a szomszédos pixelekhez tartozó pontok koordinátái, illetve ha síkbeli is lenne...
- A háromszög ilyen!
- Minden egyéb felületet ilyen primitívekkel (lényegében: síklapokkal) közelítünk $\leftarrow$ *tesszeláció*

Raszterizáció



Tartalom

Takarási feladat

- Feladat: eldönteni, hogy a kép egyes részein milyen felületdarab látszik.

Takarási feladat

- Feladat: eldönteni, hogy a kép egyes részein milyen felületdarab látszik.
- Objektum tér algoritmusok:
  - Logikai egységenként dolgozunk, nem függ a képernyő felbontásától.

Takarási feladat

- Feladat: eldönteni, hogy a kép egyes részein milyen felületdarab látszik.
- Objektum tér algoritmusok:
  - Logikai egységenként dolgozunk, nem függ a képernyő felbontásától.
  - Rossz hír: nem fog menni.

Takarási feladat

- Feladat: eldönteni, hogy a kép egyes részein milyen felületdarab látszik.
- Objektum tér algoritmusok:
  - Logikai egységenként dolgozunk, nem függ a képernyő felbontásától.
  - Rossz hír: nem fog menni.
- Képtér algoritmusok:
  - Pixelenként döntjük el, hogy mi látszik.

Takarási feladat

- Feladat: eldönteni, hogy a kép egyes részein milyen felületdarab látszik.
- Objektum tér algoritmusok:
  - Logikai egységenként dolgozunk, nem függ a képernyő felbontásától.
  - Rossz hír: nem fog menni.
- Képtér algoritmusok:
  - Pixelenként döntjük el, hogy mi látszik.
  - Ilyen a sugárkövetés is.

Triviális hátlapeldobás, *Back-face culling*

- Feltételezés: Az objektumaink "zártak", azaz ha nem vagyunk benne az objektumban, akkor sehonnan sem láthatjuk a felületét belülről.

Triviális hátlapeldobás, *Back-face culling*

- Feltételezés: Az objektumaink "zártak", azaz ha nem vagyunk benne az objektumban, akkor sehonnan sem láthatjuk a felületét belülről.
- Körüljárási irány: rögzítsük, hogy a poligonok csúcsait milyen sorrendben *kell* megadni:
  - óramutató járásával megegyező (*clockwise, CW*)
  - óramutató járásával ellentétes (*counter clockwise, CCW*)

Triviális hátlapeldobás, *Back-face culling*

- Feltételezés: Az objektumaink "zártak", azaz ha nem vagyunk benne az objektumban, akkor sehonnan sem láthatjuk a felületét belülről.
- Körüljárási irány: rögzítsük, hogy a poligonok csúcsait milyen sorrendben *kell* megadni:
  - óramutató járásával megegyező (*clockwise, CW*)
  - óramutató járásával ellentétes (*counter clockwise, CCW*)
- Ha a transzformációk után a csúcsok sorrendje nem egyezik meg a megadással, akkor a lapot *hátulról* látjuk $\Rightarrow$ nem kell kirajzolni, *eldobható*.

Festő algoritmus

- Rajzoljuk ki hátulró előre haladva a poligonokat!

Festő algoritmus

- Rajzoljuk ki hátulró előre haladva a poligonokat!
- Ami közelebb van, azt később a rajzoljuk $\Rightarrow$ ami takarva van, takarva lesz.

Festő algoritmus

- Rajzoljuk ki hátulró előre haladva a poligonokat!
- Ami közelebb van, azt később a rajzoljuk $\Rightarrow$ ami takarva van, takarva lesz.
- Probléma: hogyan rakjuk sorrendbe a poligonokat?

Festő algoritmus

- Rajzoljuk ki hátulró előre haladva a poligonokat!
- Ami közelebb van, azt később a rajzoljuk $\Rightarrow$ ami takarva van, takarva lesz.
- Probléma: hogyan rakjuk sorrendbe a poligonokat?
- Már háromszögeknél is van olyan eset, amikor nem lehet sorrendet megadni.

Festő algoritmus

Z-buffer algoritmus

- Képtérbeli algoritmus

Z-buffer algoritmus

- Képtérbeli algoritmus
- Minden pixelre nyilvántartjuk, hogy ahhoz milyen mélységérték tartozik (az adott pixelben milyen távolságra volt eddig az abból látható legközelebbi felületdarab)

Z-buffer algoritmus

- Képtérbeli algoritmus
- Minden pixelre nyilvántartjuk, hogy ahhoz milyen mélységérték tartozik (az adott pixelben milyen távolságra volt eddig az abból látható legközelebbi felületdarab)
- Ha egy primitív raszterizálása során újra erre a pixelre rajzolnánk (*Z-test*):
  - Ha az új felületdarab Z értéke mélyebben van, akkor ez a pont takarva van $\Rightarrow$ nem rajzolunk
  - Ha a régi Z érték van mélyebben, akkor az új pont kitakarja azt (mert az új közelebb van) $\Rightarrow$ rajzolunk, eltároljuk az új Z értéket.

Z-buffer

- Z-buffer vagy *depth buffer*: külön memóriaterület.

Z-buffer

- Z-buffer vagy *depth buffer*: külön memóriaterület.
- Képernyő/ablak méretével megegyező méretű tömb.

Z-buffer

- Z-buffer vagy *depth buffer*: külön memóriaterület.
- Képernyő/ablak méretével megegyező méretű tömb.
- Pontosság: a közeli és távoli vágósík közti távolságtól függ.

Z-buffer

- Z-buffer vagy *depth buffer*: külön memóriaterület.
- Képernyő/ablak méretével megegyező méretű tömb.
- Pontosság: a közeli és távoli vágósík közti távolságtól függ.
- Minden pixelhez tartozik egy érték a bufferből.

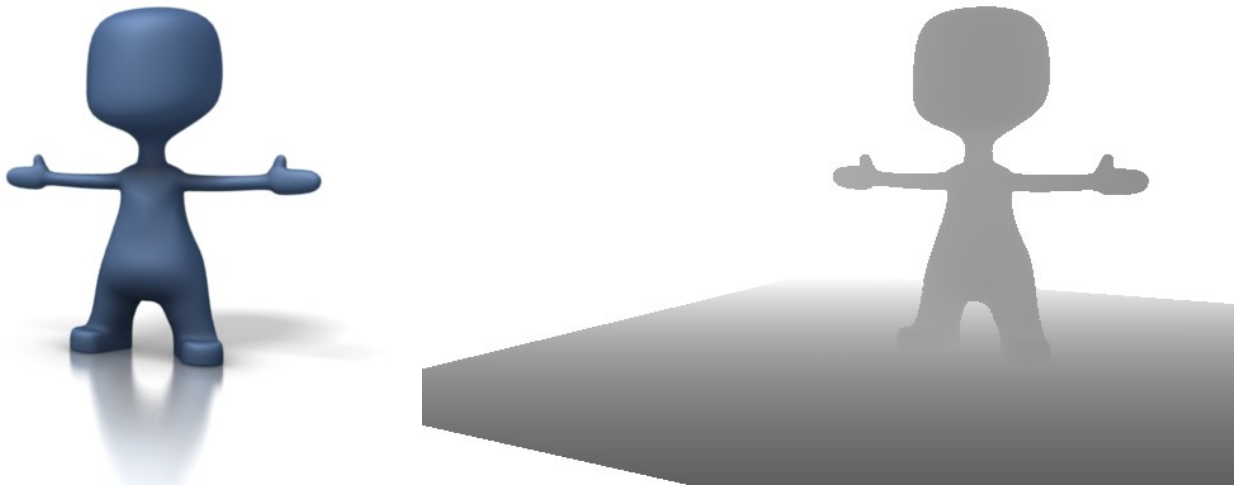
Z-buffer

- Z-buffer vagy *depth buffer*: külön memóriaterület.
- Képernyő/ablak méretével megegyező méretű tömb.
- Pontosság: a közeli és távoli vágósík közti távolságtól függ.
- Minden pixelhez tartozik egy érték a bufferből.
- Ezzel kell összehasonlítani, és ide kell írni, ha a pixel *átment a Z-teszten*.

Z-buffer

- Z-buffer vagy *depth buffer*: külön memóriaterület.
- Képernyő/ablak méretével megegyező méretű tömb.
- Pontosság: a közeli és távoli vágósík közti távolságtól függ.
- Minden pixelhez tartozik egy érték a bufferből.
- Ezzel kell összehasonlítani, és ide kell írni, ha a pixel *átment a Z-teszten*.
- Gyakorlatban:
  - 16-32 bites elemek
  - Hardveres gyorsítás
  - Pl: közeli vágósík: t, távoli: $1000t$, akkor a Z-buffer 98%-a a tartomány első 2%-át írja le.

Z-buffer



by macouno, macouno.com

Tartalom

Lokális illumináció

- Ha már megvannak a primitívjeink pixelekre való leképezései, valahogyan számítsunk színeket

Saját színnel árnyalás

- Minden objektumhoz/primitívhez egy színt rendelenünk, és kirajzoláskor el lesz a pixelek értéke.

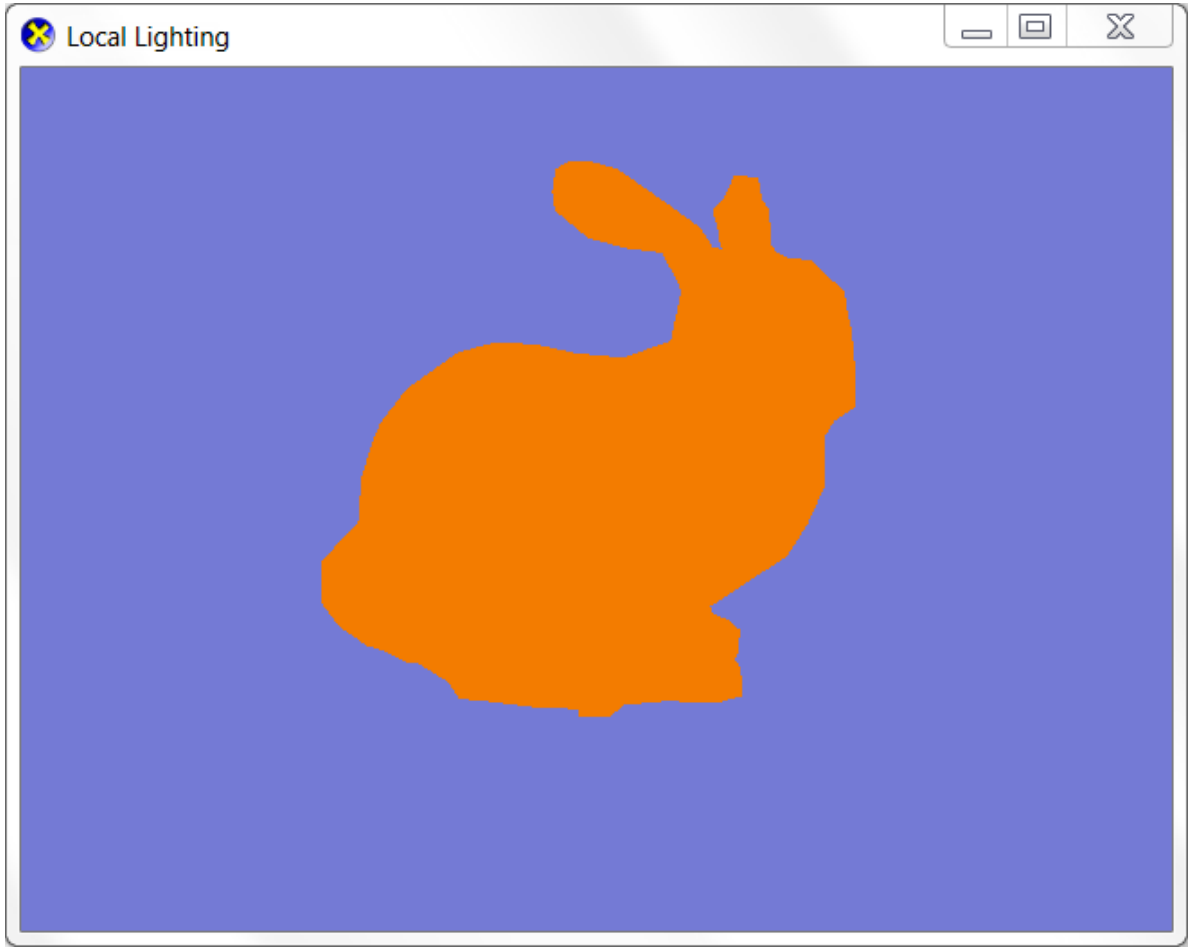
Saját színnel árnyalás

- Minden objektumhoz/primitívhez egy színt rendelenünk, és kirajzoláskor el lesz a pixelek értéke.
- Leggyorsabb: az ilumináció gyakorlatilag egyetlen értékadás.

Saját színnel árnyalás

- Minden objektumhoz/primitívhez egy színt rendelenünk, és kirajzoláskor el lesz a pixelek értéke.
- Leggyorsabb: az ilumináció gyakorlatilag egyetlen értékadás.
- Borzasztó: se nem valósághű, se nem szép.

Saját színnel árnyalás



Tartalom

Konstans árnyalás, *Flat shading*

- A megvilágítást poligononként egyszer számítjuk ki, a szín homogén a lapon belül.

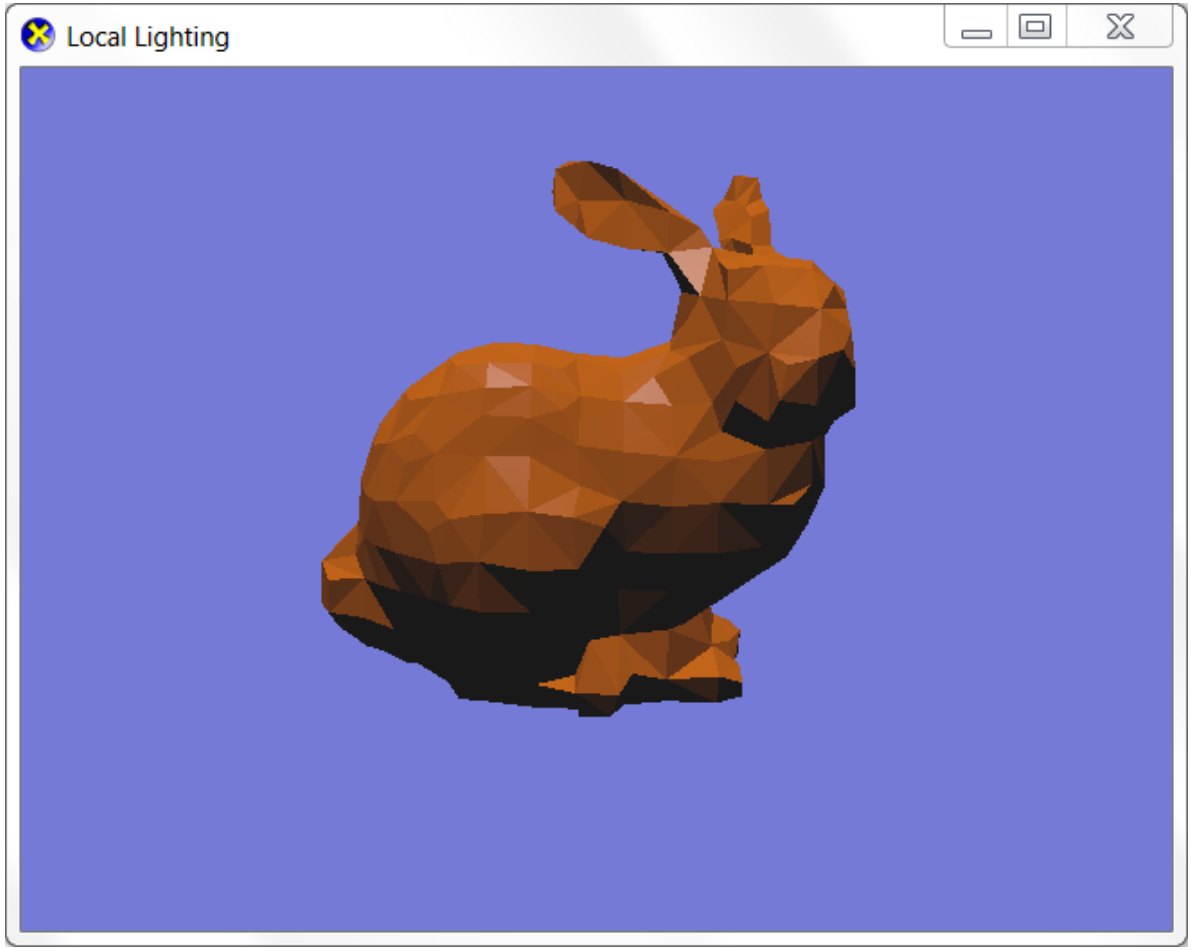
Konstans árnyalás, *Flat shading*

- A megvilágítást poligononként egyszer számítjuk ki, a szín homogén a lapon belül.
- Gyors: a műveletek száma a poligonok számától függ, a pixelek számától független.

Konstans árnyalás, *Flat shading*

- A megvilágítást poligononként egyszer számítjuk ki, a szín homogén a lapon belül.
- Gyors: a műveletek száma a poligonok számától függ, a pixelek számától független.
- Van hogy használható: íves részeket nem tartalmazó, diffúz, egyszínű objektumokra

Konstans árnyalás



Tartalom

Gouraud árnyalás

- A megvilágítást csúcspontonként számítjuk ki, a lapon lineáris interpolációval számítjuk a színeket.

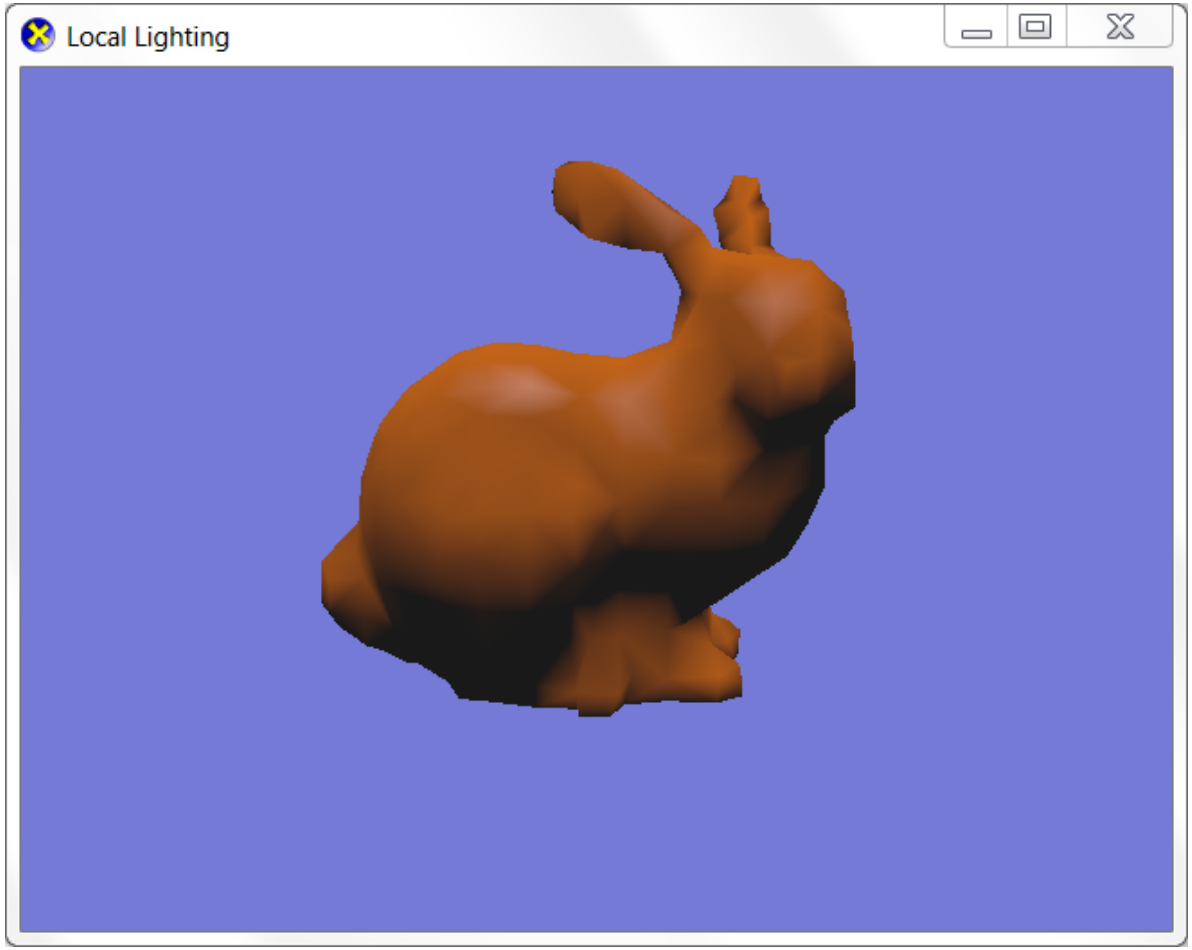
Gouraud árnyalás

- A megvilágítást csúcspontonként számítjuk ki, a lapon lineáris interpolációval számítjuk a színeket.
- Lassabb: N db megvilágítás számítás + minden pixelre interpoláció.

Gouraud árnyalás

- A megvilágítást csúcspontonként számítjuk ki, a lapon lineáris interpolációval számítjuk a színeket.
- Lassabb: N db megvilágítás számítás + minden pixelre interpoláció.
- Szebb: az árnyalás minősége nagyban függ a poligonok számától. Nagy lapokon nem tud megjelenni a csillanás.

Gouraud árnyalás



Tartalom

Phong árnyalás

- Csak a normálvektorokat interpoláljuk, a megvilágítást minden pixelre kiszámítjuk.

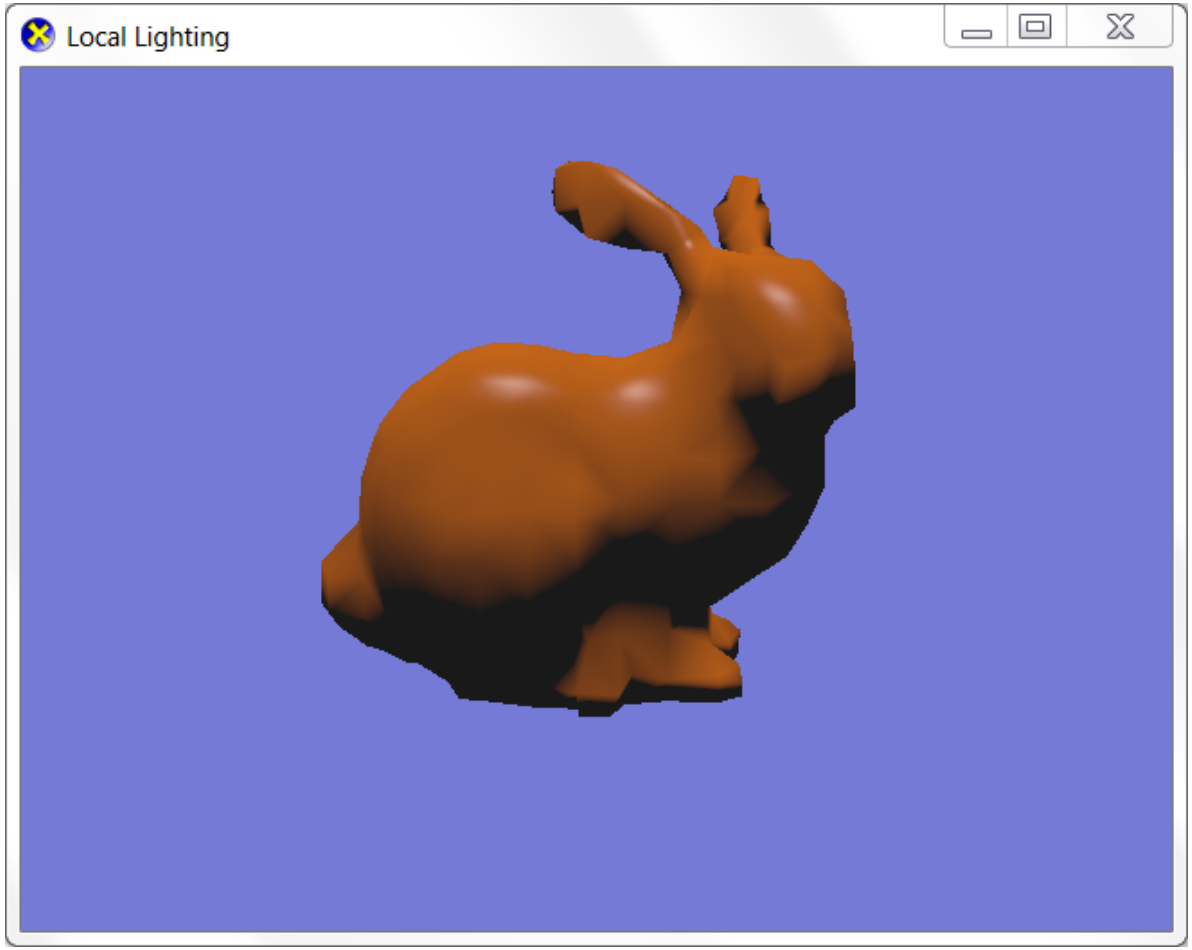
Phong árnyalás

- Csak a normálvektorokat interpoláljuk, a megvilágítást minden pixelre kiszámítjuk.
- Leglassabb: *pixelek száma* db megvilágítás számítás.

Phong árnyalás

- Csak a normálvektorokat interpoláljuk, a megvilágítást minden pixelre kiszámítjuk.
- Leglassabb: *pixelek száma* db megvilágítás számítás.
- Legszebb: az árnyalás minősége nem függ a poligonok számától. Csillanás akár poligon közepén is meg tud jelenni.

Phong árnyalás



Gouraud vs Phong árnyalás