

Interaktivna računalna grafika kroz primjere u OpenGL-u

Marko Čupić

Željka Mihajlović

2. ožujka 2016.

Sadržaj

Sadržaj	i
Predgovor	xvii
1 Osnove OpenGL-a	1
1.1 Što je OpenGL	1
1.2 Prvi program	1
1.2.1 Priprema prevodioca	2
1.2.2 Priprema pomoćne biblioteke	2
1.2.3 Priprema strukture direktorija	2
1.2.4 Program	3
1.3 Anatomija GLUT aplikacije	4
1.3.1 Metoda main	5
1.3.2 Događaji	5
1.3.3 IsCRTavanje scene	8
1.3.4 Promjena veličine prozora	9
1.3.5 Crtanje točaka i linija	10
1.4 OpenGL primitivi za crtanje	10
1.5 Animacija i OpenGL	14
1.5.1 Animacija temeljena na metodi idle	14
1.5.2 Animacija temeljena na uporabi vremenskog sklopa	17
1.6 Ponavljanje	19
2 Matematičke osnove u računalnoj grafici	21
2.1 Način označavanja	21
2.2 Točka i vektor	21
2.2.1 Skalarni i vektorski produkt	23
2.3 Pravac	25
2.3.1 Jednadžba pravca	25
2.3.2 Posebni slučajevi jednadžbe pravca	28
2.4 Homogeni prostor. Homogene koordinate.	30
2.4.1 Ideja	30
2.4.2 Jednadžba 2D pravca u homogenom prostoru	31
2.4.3 Jednadžba 3D pravca u homogenom prostoru	31
2.4.4 Implicitni oblik jednadžbe pravca u 2D u homogenom prostoru	31
2.5 Ravnina	35
2.5.1 Jednadžba ravnine	35
2.5.2 Jednadžba ravnine kroz tri točke	38
2.6 Dodatni često korišteni pojmovi	39
2.6.1 Baricentrične koordinate	39
2.6.2 Izračun baricentričnih koordinata	40
2.6.3 Odnos trokuta i točke preko baricentričnih koordinata	43
2.7 Česti zadatci	43

2.7.1	Probodište pravca i ravnine	44
2.7.2	Probodište pravca i sfere	44
2.7.3	Probodište pravca i trokuta	45
2.7.4	Probodište pravca i poligona	45
2.8	Ponavljanje	46
3	Interpolacije	49
3.1	Uvod	49
3.2	Linearna interpolacija	49
3.3	Interpolacija kubnim polinomima	51
3.3.1	Derivacija jednaka 0	53
3.3.2	Derivacija jednaka $\frac{1}{2}$	54
3.3.3	Derivacija jednaka 1	55
3.3.4	Derivacija jednaka 2	56
3.4	Drugi primjer interpolacije kubnim polinomima	56
3.5	Bilinearna interpolacija	59
3.5.1	Formalna definicija	60
3.6	Interpolacija vektora	61
3.6.1	Linearna interpolacija vektora	61
3.6.2	Sferna linearna interpolacija	61
3.6.3	Modificirana sferna linearna interpolacija	65
4	Crtanje linija i poligona na rasterskim prikaznim jedinicama	67
4.1	Uvod	67
4.1.1	Bresenhamov postupak crtanja linije	67
4.1.2	Izvod Bresenhamovog algoritma s decimalnim brojevima	69
4.1.3	Izvod Bresenhamovog algoritma s cijelim brojevima	70
4.1.4	Kutevi od 0° do 90°	72
4.1.5	Kutevi od 0° do -90°	73
4.1.6	Konačan kod za sve kuteve	74
4.2	Konveksni poligon	74
4.2.1	Matematički opis poligona	74
4.2.2	Orientacija vrhova poligona	76
4.2.3	Odnos točke i poligona	78
4.2.4	Bojanje konveksnog poligona	78
4.2.5	Funkcije za rad s poligonima	81
5	Osnovne geometrijske transformacije	85
5.1	Vrste transformacija	87
5.2	2D transformacije	89
5.2.1	Uvod	89
5.2.2	Translacija	89
5.2.3	Rotacija	91
5.2.4	Skaliranje	92
5.2.5	Smik	94
5.2.6	Primjer	96
5.3	3D transformacije	98
5.3.1	Uvod	98
5.3.2	Translacija	98
5.3.3	Rotacija	99
5.3.4	Skaliranje	100
5.3.5	Smik	100
5.3.6	Primjer	101
5.4	Veza koordinatnih sustava	101

5.4.1	Translatirani koordinatni sustavi	101
5.4.2	Rotirani koordinatni sustavi	102
5.4.3	Složenije transformacije koordinatnih sustava	103
5.5	<i>OpenGL</i> i transformacije	104
5.5.1	Translacija	105
5.5.2	Skaliranje	105
5.5.3	Rotacija	105
5.6	Transformacije normala	106
6	Projekcije i transformacije pogleda	109
6.1	Projekcije	109
6.1.1	Paralelna projekcija	109
6.1.2	Prespektivna projekcija	112
6.2	Transformacije pogleda	114
6.3	Primjena transformacije pogleda uz perspektivnu projekciju	121
6.3.1	Korak 1	122
6.3.2	Korak 2	122
6.3.3	Korak 3	123
6.3.4	View-up vektor	124
6.4	Transformacije pogleda na drugi način	125
6.4.1	Izvod	125
6.4.2	Primjena na perspektivnu projekciju	126
6.5	Transformacija pogleda i projekcije u <i>OpenGL</i> -u	126
6.5.1	Korak 1. Transformacije modela i pogleda	128
6.5.2	Korak 2. Projekcija	130
6.5.3	Korak 3. Normalizacija koordinata	132
6.5.4	Korak 4. <i>viewport</i> transformacija	133
6.5.5	Izgradnja projekcijske matrice naredbe <code>glOrtho</code>	135
6.5.6	Izgradnja projekcijske matrice naredbe <code>glFrustum</code>	135
7	Krivilje	139
7.1	Uvod	139
7.1.1	Načini zadavanja krivilja	139
7.1.2	Klasifikacija krivilja i poželjna svojstva	140
7.1.3	Svojstvo neprekinutosti krivilja	140
7.2	Krivilje zadane parametarskim oblikom	143
7.2.1	Uporaba parametarskog oblika	144
7.2.2	Primjer crtanja kružnice	145
7.2.3	Primjer crtanja elipse	146
7.2.4	Konstrukcija krivilje s obzirom na zadane točke	146
7.2.5	Ponavljanje	148
7.3	Bezierove krivilje	148
7.3.1	Aproksimacijska Bezierova krivilja	149
7.3.2	Interpolacijska Bezierova krivilja	158
7.4	Parametarski prikaz krivilja pomoću polinoma	161
7.5	Prikaz krivilja pomoću razlomljenih funkcija	165
7.5.1	Prikaz krivilja pomoću kvadratnih razlomljenih funkcija	165
7.5.2	Parametarske derivacije u homogenom prostoru	166
7.5.3	Prikaz krivilja pomoću kubnih razlomljenih funkcija	167
7.5.4	Parametarske derivacije u homogenom prostoru	168
7.5.5	Veza između parametarskih derivacija u radnom i homogenom prostoru	168
7.5.6	Primjer	170
7.5.7	Određivanje kubnog segmenta krivilje određenog rubnim uvjetima	172
7.5.8	Hermitova krivilja	174

7.5.9	Određivanje matrice A - primjer	174
7.6	Veza između krivulja	176
7.7	Uporaba krivulja: TrueType fontovi	177
7.7.1	Glyphovi	178
7.7.2	Definiranje jednostavnog <i>glypha</i>	179
7.7.3	Popunjavanje <i>glypha</i>	180
7.8	Površine Beziera	182
7.8.1	Određivanje normala	186
7.8.2	Modeliranje oplošja tijela Bezierovim površinama	186
7.8.3	Prednosti i svojstva Bezierovih površina	187
8	Uklanjanje skrivenih linija i površina	191
8.1	Uvod	191
8.2	Uklanjanje stražnjih poligona – provjera normale	193
8.3	Minimaks provjere	194
8.4	Postupak Watkinsa	197
8.5	Z-spremnik	208
8.6	Postupak Warnocka	214
8.7	Četvero i oktalno stablo	216
8.8	Algoritam Cohen Sutherlanda	218
8.9	Algoritam Cyrus Beck	222
8.10	Binarna podjela prostora BSP	223
9	Osvjetljavanje	229
9.1	Osvjetljavanje	229
9.1.1	Uvod	229
9.1.2	Fizikalni model svjetlosti	229
9.2	Phongov model osvjetljenja	231
9.2.1	Općenito o modelu	231
9.2.2	Ambijentna komponenta	232
9.2.3	Difuzna komponenta	232
9.2.4	Zrcalna komponenta	233
9.2.5	Ukupan utjecaj	234
9.2.6	Primjer	235
9.3	Gouraudovo sjenčanje poligona	237
9.4	Phongovo sjenčanje	238
10	Globalni modeli osvjetljavanja	241
10.1	Uvod	241
10.2	Algoritam bacanja zrake	241
10.2.1	Matematički tretman algoritma	242
10.3	Algoritam praćenja zrake	244
10.3.1	Jednostavno preslikavanje tekstura	247
11	Boje	251
11.1	Uvod	251
11.2	Sheme za prikaz boja – prostori boja	252
11.2.1	Prostori boja	253
11.2.2	RGB - prostor boja	253
11.2.3	Pokus podudaranja boja	253
11.2.4	Sustav boja CIÉ XYZ i dijagram kromatičnosti	254
11.2.5	CMY/CMYK-model	256
11.2.6	HSL-prostor boja	258
11.3	Odabir intenziteta kod sjenčanja objekata	258

11.4 Gama korekcija	262
11.5 Pamćenje boja na računalu	262
12 Postupci preslikavanja tekstura	265
12.1 Uvod	265
12.2 Preslikavanje teksture na poligon	266
12.3 Postupak Mip-Map preslikavanja tekstura	268
12.4 Preslikavanje teksture na poligon u OpenGL-u	270
12.5 Preslikavanje teksture na objekte	271
12.5.1 Foto teksture	271
12.5.2 Projekcijske teksture	272
12.5.3 Volumne teksture	274
12.6 Generiranje tekstura	275
13 Fraktali	277
13.1 Uvod	277
13.2 Samoponavljujući fraktali	277
13.3 Mandelbrotov fraktal	281
13.3.1 Bojanje Mandelbrotovog fraktala	284
13.4 Julijev fraktal i Julijeva krivulja	285
13.5 IFS fraktali	289
13.5.1 Kako crtamo IFS fraktal	290
13.5.2 Konstrukcija IFS fraktala	292
13.6 Lidermayerovi sustavi	294
13.7 Opseg i površina fraktala. Fraktalna dimenzija.	301
A Dodatno o transformacijama pogleda	307
A.1 View-up vektor	307
A.2 Transformacija pogleda	308
A.2.1 Slučaj 1: ortonormalni koordinatni sustav	309
A.2.2 Slučaj 2: ortogonalni ali nejedinični koordinatni sustav	310
A.2.3 Prevodenje između dva zadana koordinatna sustava	311
B Dodatno o krivuljama	313
B.1 Presjecišta zrake i krivulje	313
B.1.1 Presjecište zrake i linijskog segmenta	313
B.1.2 Presjecište zrake i kvadratne aproksimacijske Bezierove krivulje	316
C Prevodenje programa koji koriste GLUT	321
C.1 Operacijski sustav Windows i primjeri u jeziku C++	321
C.1.1 Microsoft Visual Studio	321
C.1.2 Gcc	322
C.1.3 Bcc	324
C.2 Operacijski sustav Linux i primjeri u jeziku C++	325
C.3 Primjeri u jeziku Java	326
C.4 Primjeri u jeziku Python	330

Popis slika

1.1	Prvi OpenGL program	3
1.2	primitiv GL_POINT	13
1.3	primitiv GL_LINES	13
1.4	primitiv GL_LINE_STRIP	13
1.5	primitiv GL_LINE_LOOP	13
1.6	primitiv GL_TRIANGLES	13
1.7	primitiv GL_TRIANGLE_STRIP	13
1.8	primitiv GL_TRIANGLE_FAN	13
1.9	primitiv GL_QUADS	13
1.10	primitiv GL_QUAD_STRIP	14
1.11	primitiv GL_POLYGON	14
2.1	Vektor između dviju točaka	22
2.2	Pronalazak reflektiranog vektora	22
2.3	Vektorski produkt	25
2.4	Pravac dobiven skaliranjem vektora	26
2.5	Odnos točke i pravca	33
2.6	Ravnina određena točkom i dvama vektorima	36
2.7	Ravnina i njezina normala	36
2.8	Baricentrične koordinate preko omjera površina trokuta	42
3.1	Linearna interpolacija i baricentrične koordinate	50
3.2	Težinske funkcije kod linearne interpolacije	51
3.3	Linearna interpolacija razložena na sastavne dijelove	51
3.4	Razdioba vrijednosti kod linearne interpolacije	52
3.5	Interpolacija kubnim polinomima uz zahtjev da je nagib u početnoj točki jednak 0	54
3.6	Interpolacija kubnim polinomima uz zahtjev da je nagib u početnoj točki jednak $\frac{1}{2}$	55
3.7	Interpolacija kubnim polinomima uz zahtjev da je nagib u početnoj točki jednak 2	57
3.8	Dobivene kubne bazne funkcije.	58
3.9	Interpolacija kubnim baznim funkcijama: dobivena dva stupnja slobode.	59
3.10	Izvod bilinearne interpolacije.	60
3.11	Primjeri linearne interpolacije vektora.	62
3.12	Izvod interpolacije <i>SLERP</i>	63
3.13	Primjeri sferne linearne interpolacije vektora.	64
3.14	Modifikacija sferne linearne interpolacije vektora.	66
4.1	Prikaz linije na rasterskoj prikaznoj jedinici	67
4.2	Razlika između konveksnog i konkavnog poligona	75
4.3	Poligon	75
4.4	Orijentacija vrhova poligona – u smjeru kazaljke na satu. Vrh T_3 je ispod brida b_1	76
4.5	Orijentacija vrhova poligona – u smjeru suprotnom od smjera kazaljke na satu. Vrh T_3 je iznad brida b_1	77
4.6	Odnos točke i poligona	79

4.7	Podjela bridova na lijeve i desne kod konveksnog poligona. Crvenom bojom su prikazani lijevi bridovi a plavom desni.	80
4.8	Sjecišta vodoravne zrake i pravaca određenih bridovima konveksnog poligona	80
5.1	Translacija točke	90
5.2	Rotacija točke	91
5.3	Rotacija točke: utjecaj na pojedine komponente	91
5.4	Skaliranje točke	93
5.5	Skaliranje točke: djelovanje po komponentama	93
5.6	Smik	95
5.7	Smik: djelovanje po komponentama	95
5.8	Rotacija oko zadane točke	96
5.9	Rotacija oko zadane točke: nakon translacije	97
5.10	Translatirani koordinatni sustavi. (lijevo) Koordinate točke zadane u lokalnom koordinatnom sustavu promatrano iz globalnog. (desno) Koordinate točke zadane u globalnom koordinatnom sustavu promatrano iz lokalnog.	102
5.11	Rotirani koordinatni sustavi. (lijevo) Koordinate točke zadane u lokalnom koordinatnom sustavu promatrano iz globalnog. (desno) Koordinate točke zadane u globalnom koordinatnom sustavu promatrano iz lokalnog.	103
5.12	Translacija i rotacija koordinatnog sustava. (lijevo) Koordinate točke zadane u lokalnom koordinatnom sustavu promatrano iz globalnog. (desno) Koordinate točke zadane u globalnom koordinatnom sustavu promatrano iz lokalnog.	104
6.1	Paralelna projekcija	110
6.2	Paralelna projekcija, analiza x -koordinate	111
6.3	Perspektivna projekcija	112
6.4	Perspektivna projekcija, analiza x -koordinate	113
6.5	Perspektivna projekcija, analiza za x -os	113
6.6	Dva koordinatna sustava	115
6.7	Translatirani koordinatni sustavi	115
6.8	Dva koordinatna sustava nakon primjene transformacije Θ_1	116
6.9	Rotacija oko z -osi	117
6.10	Dva koordinatna sustava nakon primjene transformacija Θ_1 i Θ_2	117
6.11	Rotacija oko y -osi	118
6.12	Stanje nakon primjene transformacija Θ_1 , Θ_2 i Θ_3	118
6.13	Položaj točke K nakon primjene transformacija Θ_1 , Θ_2 i Θ_3	119
6.14	Nova rotacija oko osi z kako bi točka K'' došla na os y	120
6.15	Situacija nakon primjene transformacija Θ_1 , Θ_2 , Θ_3 i Θ_4	120
6.16	Poklopljeni sustavi	121
6.17	Proces obrade vrhova pri generiranju konačne slike	127
6.18	Model koji koristi naredba <i>glFrustum</i>	131
6.19	Dvije kocke	131
6.20	Model koji koristi naredba <i>gluPerspective</i>	132
6.21	Model koji koristi naredba <i>glOrtho</i>	133
6.22	Utjecaj odabranog <i>viewport</i> -a na konačni prikaz slike	134
7.1	Primjeri funkcija koje imaju različite C -kontinuitete.	141
7.2	Primjeri funkcija koje imaju različite G -kontinuitete.	143
7.3	Utjecaj broja točaka na prikaz kružnice.	145
7.4	Primjer težinske funkcije zvonolikog oblika	147
7.5	Težinske funkcije uz tri točke krivulje	147
7.6	Konstrukcija Bezierove krivulje.	152
7.7	Bernsteinove težinske funkcije za Bezierovu krivulju trećeg stupnja	153

7.8	Krivulja nastala naivnim pokušajem dobivanja kružnice. Umjesto kružnice dobili smo parabolu.	171
7.9	Segment kružnice.	172
7.10	Prikaz slova <i>A</i> definiranog rasterskom maskom	177
7.11	<i>Glyphovi</i> za odabrana slova	178
7.12	Primjer složenih <i>glyphova</i>	179
7.13	<i>Glyph</i> pridružen slovu <i>D</i> s označenim točkama i njihovim statusima. Zeleni rombovi predstavljaju <i>on</i> -točke, plavi križići <i>off</i> -točke a žućasti kvadratići <i>virtualne</i> točke	180
7.14	Postupak popunjavanja unutrašnjosti slova.	181
7.15	Rezultat popunjavanja unutrašnjosti slova uz dovoljnu rezoluciju rastera.	182
7.16	Rezultat popunjavanja unutrašnjosti slova uz nedovoljnu rezoluciju rastera.	182
7.17	5 aproksimacijskih Bezierovih krivulja	183
7.18	4 aproksimacijske Bezierove krivulje čiji su kontrolni poligoni definirani točkama na aproksimacijskim Bezierovim krivuljama	184
7.19	Prikaz Bezierove površine diskretnim krpicama	185
7.20	Dio oplošja čajnika izrađen od četiri Bezierove površine.	187
7.21	Čajnik izrađen od 32 Bezierove površine.	188
7.22	Čajnik izrađen od 32 Bezierove površine uzorkovan uz različite stupnjeve detaljnosti i obojan slučajno odabranim bojama.	189
7.23	Čajnik izrađen od 32 Bezierove površine i osjenčan.	189
8.1	Primjer scene s puno objekata na kojoj je prisutna velika količina objekata (npr. stupovi u pozadini) i poligona koji se ne vide ili su djelomično zaklonjeni.	192
8.2	Uklanjanje poligona na osnovi kuta između vektora normale poligona i vektora prema promatraču	193
8.3	Ortografska i perspektivna projekcija	194
8.4	Primjer min-maks provjere na dvije dužine	195
8.5	Primjer kada se dvije dužine potencijalno preklapaju	196
8.6	Poligoni se potencijalno preklapaju, ali niti jedan brid prvog objekta sigurno se ne preklapa s niti jednim bridom drugog objekta	196
8.7	Linija pretrage (lijevo) i rasponi uzorka (desno) u postupku Watkinsa	198
8.8	Podatkovne strukture u postupku Watkinsa	198
8.9	Watkinsov postupak: dva disjunktna trokuta	203
8.10	Watkinsov postupak: preklapajući trokuti	203
8.11	Watkinsov postupak: jednostavniji slučaj	204
8.12	Watkinsov postupak: trokuti koji se probadaju	205
8.13	Dvije kugle prikazane uporabom z-spremnika	209
8.14	Warnockov postupak: rekurzivna podjela prostora na četiri dijela	215
8.15	Warnockov postupak mogući slučajevi: poligon je izvan prozora (1), poligon je u prozoru ili siječe prozor (2), poligon prekriva prozor (3)	215
8.16	Warnockov postupak - primjer podjele za dva poligona gdje su označeni mogući slučajevi.	216
8.17	Oktalno stablo. Prostor dijelimo u oktatnte ovisno o sadržaju pojedinih oktanata.	217
8.18	Prostor podijeljen na celije koje mogu biti prazne granične ili neprozirne. Iz crvene točke se promatra scene, žute su neprozirne celije koje zaklanjaju plave celije (Schaufler).	218
8.19	Podjela prostora na devet dijelova kod algoritma Cohen Sutherlanda.	220
8.20	Primjer odsijecanja dužine kod algoritma Cohen Sutherlanda.	221
8.21	Primjer odsijecanja poligona kod algoritma Cohen Sutherlanda.	221
8.22	Primjer odsijecanja obzirom na volumen pogleda kod algoritma Cohen Sutherlanda.	222
8.23	Odredivanje probodišta pravca na kojem je dužina P_0P_1 i poligona čija je normala \vec{n}_i	223
8.24	Razvrstavanje sjecišta na <i>PE</i> i <i>PL</i>	224
8.25	Izgradnja BSP stabla. Postupak nije dovršen, brid 3 još treba podijeliti i smjestiti u stablo http://www.zemris.fer.hr/predmeti/irg/BSP/	225
8.26	Traženje pozicije točke (očišta) u BSP stablu i pripadne pozicije u sceni http://www.zemris.fer.hr/predmeti/irg/BSP/	225

8.27 Primjer 3D scene sačinjene od niza 'zidova' koji predstavljaju prostor scene. Izvor: http://symbolcraft.com/graphics/bsp/index.php	226
8.28 Sortiranje poligona obzirom na udaljenost od očišta.	227
8.29 Tipični problematični slučajevi kod postupaka uklanjanja skrivenih linija i površina. .	228
9.1 Refleksija i refrakcija svjetlosti na površini.	230
9.2 Primjer učinka kaustike na površini vode.	230
9.3 Određivanje difuzne komponente svjetlosti.	232
9.4 Na glatkoj površini dominira zrcalna komponenta (lijevo), a na hrapavoj površini do- minira difuzna komponenta (desno).	233
9.5 Određivanje zrcalne komponente svjetlosti.	233
9.6 Utjecaj faktora n na zrcalnu komponentu svjetlosti.	234
9.7 Prostorna razdioba ambijentne, difuzne, zrcalne i ukupne sume svih komponenti (s lijeva na desno).	235
9.8 Utjecaj parametra n na osvjetljavanje kugle	236
9.9 Izračun srednje normalne u vrh tijela	237
9.10 Interpolacija intenziteta kod Gouraudovog sjenčanja	238
9.11 Interpolacija normala kod Phongovog sjenčanja	239
9.12 Interpolacija normala kod Phongovog sjenčanja, detaljniji primjer	239
10.1 Model bacanja zrake	242
10.2 Definiranje ravnine ekrana	243
10.3 Primjer scene prikazan algoritmom bacanja zrake	244
10.4 Izračun reflektirane i lomljene zrake	245
10.5 Primjer scene prikazan algoritmom praćenja zrake	247
10.6 Primjer teksture za sferu	248
10.7 Primjer praćenja zrake uz preslikavanje teksture na sferni objekt	248
11.1 Paralelne linije?	252
11.2 Kvadratići iste nijanse sive.	252
11.3 Aditivno miješanje boja	253
11.4 Težinski prikaz osjetljivosti tri vrste čunjica SML u ljudskom oku	254
11.5 Pokus podudaranja ispitnog uzorka boje	255
11.6 Komponente RGB potrebne za prikaz svih boja	255
11.7 Komponente XYZ potrebne za prikaz svih boja	256
11.8 Dijagram kromatičnosti	257
11.9 Neuniformna područja u dijagrame kromatičnosti.	258
11.10 GAMUT uređaja	259
11.11 CMY-model boja	259
11.12 HSV i HSL prostori boja	260
11.13 Linearna raspodjela intenziteta	260
11.14 Linearna raspodjela intenziteta (2)	260
11.15 Nelinearna raspodjela intenziteta	261
11.16 Pamćenje boja u paleti boja	263
11.17 Direktna pohrana boja	264
12.1 Primjer teksture. Uzorak tekture (lijevo), tekstura koja nije dobra kao uzorak jer se ne lijeva/desna i gornja/donja strana ne nastavljaju pri popunjavanju većih površina. Ovaj uzorak nije ponavljajući.	265
12.2 Primjer objekta sastavljenog od krpica površine, osjenčanog objekta i objekta s pripad- nom teksturom.	266
12.3 Preslikavanje tekture na trokut.	266
12.4 Određivanje vrijednosti slikovnog elementa u prostoru projekcije.	267
12.5 Problem neželjenog učinka aliasa pri preslikavanju tekture.	267
12.6 Problem neželjenog učinka aliasa pri preslikavanju tekture.	268

12.7 Različite razne Mip-Mape se pridružuju pojedinom poligonu, ovisno o tome koliko je velika projekcija tog poligona u prostoru projekcije.	269
12.8 Efikasno pohranjivanje Mip-Map tekstura.	269
12.9 Postupak preslikavanja teksture Mip-Mapama.	270
12.10 Preslikavanje teksture u OpenGL-u.	271
12.11 Podešavanje područja teksture u OpenGLu.	272
12.12 Preslikavanje teksture na objekt postupkom foto tekstura.	272
12.13 Stvaranje <i>uv</i> -mape na osnovi modela.	273
12.14 Projekcijska planarna tekstura.	273
12.15 Projekcijska planarna tekstura.	273
12.16 Preslikavanje teksture.	274
12.17 Zrcaljenja okoliša na objektu preslikavanjem teksture s kocke.	274
12.18 Usporedba 2D i 3D preslikavanja tekstura. Volumne ili 3D-teksture daju dojam kao da je objekt isječen od volumnog materijala (desno).	275
12.19 Primjeri volumnih tekstura.	275
12.20 Primjer sintetski generirane volumne teksture različitih frekvencija na objektu. Volumna tekstura generirana je na temelju 2D uzorka i pridružena je objektu. Na prerezanom objektu vidljivo je da se tekstura lijepo nastavlja kao što bi bilo na stvarnom prerezanom objektu.	276
12.21 Primjeri različitih volumnih tekstura na objektima.	276
13.1 Kochina krivulja – početak konstrukcije	277
13.2 Kochina krivulja – drugi korak rekurzije	278
13.3 Kochina krivulja – rezultat uz dubinu rekurzije 6	278
13.4 Kochina pahuljica - početak	279
13.5 Kochina pahuljica - drugi korak rekurzije	280
13.6 Kochina pahuljica - kraj	280
13.7 Ispitivanje pripadnosti točke Mandelbrotovom skupu	282
13.8 Crtanje Mandelbrotovog skupa	283
13.9 Mandelbrotov skup	284
13.10 Mandelbrotov skup uz bojanje prema brzini divergencije	285
13.11 Mandelbrotov fraktal uz različita uvećanja	286
13.12 Julijev skup za funkciju $z_{n+1} = z_n^2$	287
13.13 Povezan i nepovezan Julijev skup	288
13.14 Primjeri Julijevog fraktala	289
13.15 Primjeri lista paprati generiranog ITS-om	291
13.16 Trokut Sierpinskog	292
13.17 Konstrukcija ITS fraktala	292
13.18 Rezultat konstrukcije ITS fraktala – tepih Sierpinskog	294
13.19 L-sustav za Fibonaccijeve brojeve	295
13.20 Kochina krivulja generirana L-sustavom	295
13.21 Kochina pahuljica generirana L-sustavom	298
13.22 L-sustavom s grananjem	300
13.23 Opseg Kochine krivulje	301
13.24 Površina i opseg trokuta Sierpinskog	302
13.25 Površina Kochine krivulje	302
13.26 Određivanje Hausdorffove dimenzije segmenta linije	303
13.27 Određivanje Hausdorffove dimenzije segmenta kvadrata	304
13.28 Određivanje Hausdorffove dimenzije Kochine krivulje	304
13.29 Određivanje Hausdorffove dimenzije trokuta Sierpinskog	305
A.1 Pronalaženje <i>y</i> -osi temeljem <i>view-up</i> vektora	307
B.1 Sjedište zrake i linijskog segmenta.	314

B.2	Utvrdjivanje orijentacije sjecišta	315
B.3	Izbor različitih situacija koje se mogu pojaviti prilikom utvrđivanja sjecišta zrake i segmenta kvadratne aproksimacijske Bezierove krivulje.	317
B.4	Utvrdjivanje sjecišta zrake i kvadratne aproksimacijske Bezierove krivulje	318
B.5	Različite orijentacije sjecišta.	319
C.1	Primjer pokrenute aplikacije.	322

Popis tablica

1.1 OpenGL primitivi za crtanje	10
8.1 Pridjeljivanje koda $abcd$ točki $T(x, y)$ kod algoritma Cohen Sutherlanda	219
11.1 Odabir boja kod HLS-modela	258
11.2 Primjer palete boja	263
13.1 IFS za primjer vrste paprati	290
13.2 IFS za trokut Sierpinskog	291
13.3 Tablica za IFS za konstruirani fraktal	293

Izvorni kodovi programa

1.1	Jednostavan primjer	4
1.2	Primjer animacije	14
1.3	Primjer animacije	18
8.1	Crtanje dviju kugli uz z-spremnik	209
8.2	Crtanje dviju kugli uz z-spremnik OpenGL-a	212
	chapters/appGLUTCompile/src/visstudio.c	322
	chapters/appGLUTCompile/src/SwingJOGLEExample.java	327
	chapters/appGLUTCompile/src/Python.py	330

Predgovor

Ovaj dokument predstavlja radnu verziju knjige iz računalne grafike: *Interaktivna računalna grafika kroz primjere u OpenGL-u*. Molimo sve pogreške, komentare, nejasnoće te sugestije dojaviti na Marko.Cupic@fer.hr ili Zeljka.Mihajlovic@fer.hr.

© 2012. - 2016. Marko Čupić i Željka Mihajlović

Zaštićeno licencom Creative Commons Imenovanje–Nekomercijalno–Bez prerada 3.0 Hrvatska.
<http://creativecommons.org/licenses/by-nc-nd/3.0/hr/>

Verzija dokumenta: 0.1.2016-03-02.

Poglavlje 1

Osnove OpenGL-a

1.1 Što je OpenGL

Kada govorimo o računalnoj grafici na modernim računalnima, o vizualizaciji ili jednostavno o igranju igara, dva pojma koja se odmah pojavljuju su *OpenGL* i *DirectX*. Oba pojma odnose se na specifikacije (norme) koje danas omogućavaju rad s grafičkim karticama, a u svrhu crtanja 2D i 3D scena. Kako je od te dvije norme *OpenGL* široko prihvaćena i višeplatformska specifikacija, u ovoj knjizi primjeri će biti ilustrirani upravo kroz *OpenGL*, čije je ime kratica od *Open Graphics Library*.

Za *OpenGL* možemo reći da je višeplatformska specifikacija s podrškom za niz programskih jezika, a čiji je cilj omogućiti pisanje aplikacija koje rade s 2D i 3D grafikom. Uz *OpenGL* možemo vezati još atributa, poput sklopovski neovisna specifikacija, specifikacija neovisna o operacijskom sustavu te specifikacija koja nije vezana uz jednog pojedinačnog proizvođača. *OpenGL* specifikacija definira niz primitiva koji se koriste za izgradnju složenih scena (poput točke, linije i poligona). Također, *OpenGL* nudi mogućnost primjene različitih transformacija nad objektima u sceni, nudi različite vrste projekcija, nudi odbacivanje dijelova objekata koji su promatraču nevidljivi, primjenu tekstura i još niz drugih mogućnosti. Sa stanovišta programera, *OpenGL* je jedan veliki stroj stanja. To znači da, primjerice, jednom kada definiramo boju kojom se crta, svi objekti koji se pošalju na crtanje koristit će upravo navedenu boju – tako dugo dok je ne promijenimo. Isto vrijedi i za sve ostale dijelove *OpenGL-a*.

Međutim, *OpenGL* specifikacija ne miješa se u rad s prozorima, što je danas jedan od temeljnih zadataka operacijskih sustava s grafičkim korisničkim sučeljem. Stoga se uz *OpenGL* tipično koriste još dvije pomoćne biblioteke: *GLU* i *GLUT*.

Biblioteka *GLU* (što je kratica od *OpenGL Utility Library*) obogaćuje skup naredbi koje pruža *OpenGL* i uvodi kompleksnije primitive koji je moguće koristiti u opisu scena; jedan od primjera su NURBS krivulje i površine te sfere, cilindri i stošci. Ova biblioteka uobičajeno dolazi sa svim instalacijama *OpenGL-a*, i nije ju potrebno zasebno instalirati.

Biblioteka *GLUT* (što je kratica od *OpenGL Utility Toolkit*) dodatno pojednostavljuje izradu aplikacija koje koriste *OpenGL* uvođenjem platformski neovisne podrške za stvaranje i rad s prozorima, za hvatanje i obradu niza događaja (poput događaja vezanih uz miša i tipkovnicu), za izradu izborničkih struktura (engl. *menus*), i sl. Biblioteka donosi i definicije još nekih složenih objekata koje programeru stavlja na raspolaganje, poput torusa i čajnika. Ova biblioteka nije standardni dio *OpenGL* instalacija, i bit će je potrebno doinstalirati.

1.2 Prvi program

U ovom poglavlju opisat ćemo što je potrebno napraviti kako bismo preveli i pokrenuli naš prvi program koji će koristiti *OpenGL*. Program ćemo napisati u programskom jeziku C++, na operacijskom sustavu Windows Vista. Ovo međutim neće biti nikakvo ograničenje, jer na gotovo identičan način program možemo prevesti i na operacijskom sustavu Linux. Detaljniji opis kako napraviti pripremu dostupan je u dodatku C. Stoga se preporuča svima koji rade u primjerice u razvojnim okolinama *Microsoft Visual Studio* i drugima, da najprije prouče dodatak C. U nastavku ove sekciјe pogledat ćemo to za

jedan konkretni primjer: program pisan u jeziku C++ koji želimo prevesti i pokrenuti na operacijskom sustavu *Microsoft Windows Vista*.

1.2.1 Priprema prevodioca

Za potrebe ove knjige pretpostaviti ćemo da ste instalirali gcc prevodioc (primjerice, *MinGW*). U konkretnom primjeru, prevodioc je instaliran u D:\usr\MinGW. Ovaj prevodioc može se skinuti kao ZIP arhiva, i to je u ovom slučaju i napravljeno. Direktorij D:\usr\MinGW\bin dodan je u varijablu okruženja PATH. Ako to niste napravili, tada je prije poziva prevodioca potrebno zadati naredbu:

```
SET "PATH=%PATH%;D:\usr\MinGW\bin"
```

Staza koja se pri tome koristi mora odgovarati direktoriju u koji ste raspakirali MinGW.

1.2.2 Priprema pomoćne biblioteke

S obzirom da je OpenGL biblioteka temeljena na prilično niskoj razini, razvijene su pomoćne biblioteke koje olakšavaju njegovu uporabu. Najprije je napravljena biblioteka *glut*, a nakon nje i biblioteka *freeglut* koja nudi jednostavnu zamjenu za ovu prvu. Razlog razvoja biblioteke *freeglut* leži u problemima oko licence te činjenici da se biblioteka *glut* više ne razvija, što u današnje doba predstavlja problem. Stoga ćemo u okviru ove knjige sve primjere raditi koristeći biblioteku *freeglut* (uz napomenu da će primjeri raditi bez većih problema i s bibliotekom *glut*).

Biblioteku *freeglut* možete skinuti sa adrese¹. Na njoj ćete naći link na stranicu *Martin Payne's Windows binaries* gdje je potrebno skinuti ZIP arhiv *freeglut 2.6.0 MSVC Package*. U toj arhivi se nalaze dva direktorija: **include** i **lib**, te biblioteka **freeglut.dll**.

Ako ipak želite koristiti biblioteku *glut*, do nje možete doći na stranici *Nate Robins Main OpenGL Chronicles Allies*². Tamo potražite ZIP arhiv *glut-3.7.6-bin.zip* (ili noviju) koja sadrži sve potrebne datoteke.

Glut je prilično korisna biblioteka (*OpenGL Utility Toolkit*) koja olakšava interaktivni rad i općenito pisanje OpenGL aplikacija jer sam OpenGL ne daje podršku za rad s prozorima. Načinjene aplikacije time su neovisne o platformi na kojoj se izvode a istovremeno koriste operacije kao što su zadavanje koordinata mišem u prozoru, pomicanje objekata interaktivno mišem i slično. Time će načinjena aplikacija biti izvediva na različitim operacijskim sustavima.

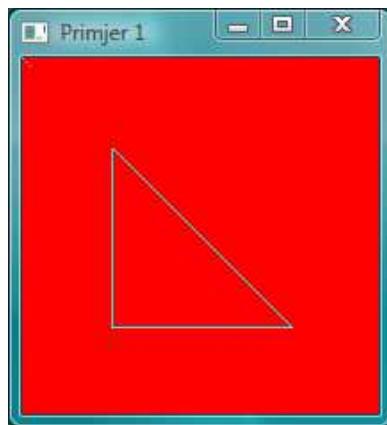
1.2.3 Priprema strukture direktorija

Nakon što ste nabavili ZIP arhiv biblioteke *freeglut*, spremni smo za izradu našeg prvog programa. Na disku ćemo napraviti direktorij **primjer1**. U taj direktorij ćemo iz ZIP arhive iskopirati direktorije **include** i **lib** i biblioteku **freeglut.dll**. Ako ste ovo dobro napravili, trebali biste dobiti strukturu direktorija kako je prikazano u nastavku.

```
primjer1
  include
    GL
      freeglut.h
      freeglut_ext.h
      freeglut_std.h
      glut.h
  lib
    freeglut.lib
    freeglut.dll
```

¹<http://freeglut.sourceforge.net/>

²<http://www.xmission.com/~nate/glut.html>



Slika 1.1: Prvi OpenGL program

Ako ste se odlučili na korištenje biblioteke *glut*, pripadna ZIP arhiva nema direktorije `include` i `lib`, već sve datoteke sadrži na jednom mjestu. U tom slučaju naprije sami u direktoriju `primjer1` napravite poddirektorije `include\GL` i `lib`. U direktorij `include\GL` iskopirajte `glut.h` a u direktorij `lib` iskopirajte `glut32.lib`. Biblioteku `glut32.dll` iskopirajte direktno u direktorij `primjer1`. Ako ste ovo dobro napravili, trebali biste dobiti strukturu direktorija kako je prikazano u nastavku.

```
primjer1
  include
    GL
      glut.h
  lib
    glut32.lib
  glut32.dll
```

1.2.4 Program

Nakon što smo pripremili strukturu direktorija za projekt, dodajmo još i naš prvi program. Program ćemo nazvati `prvi.cpp`, i smjestiti ćemo ga izravno u direktorij `primjer1`. Izvorni kod prikazan je na ispisu 1.1.

Da bismo preveli program, iskoristit ćemo prevodioc `gcc`.

```
gcc -Iinclude -Llib -o prvi.exe prvi.cpp -lfreenglut -lopengl32
```

Argumentom `-Iinclude` direktorij `include` dodajemo u popis direktorija u kojima `gcc` traži glavne datoteke. Ovo je potrebno jer smo tamo smjestili zagлавnu datoteku `GL/glut.h` koju koristimo u programu. Argumentom `-Llib` direktorij `lib` dodajemo u popis direktorija u kojima `gcc` traži biblioteke. Ovo je potrebno jer prilikom prevodenja koristimo datoteku `freenglut.lib` koja je tamo smještena. Biblioteka `opengl32.lib` nalazi se među datotekama koje su došle zajedno s *MinGW*-om. Argument `-o prvi.exe` nalaže prevodiocu da izvršnu datoteku nazove `prvi.exe`. Konačno, argumenti koji započinju s `-l` uključuju pojedine biblioteke.

Uočimo da nam za prevodenje programa nisu potrebne prevedene biblioteke (konkretno, `freenglut.dll`³) već samo njihovi opisi (`*.lib` datoteke). Međutim, da bismo program uspješno pokrenuli, prevedene biblioteke moraju biti ili u direktoriju iz kojeg pokrećemo program, ili u direktoriju koji na razini operacijskog sustava čuva sve dijeljene biblioteke. U našem konkretnom slučaju, biblioteku `freenglut.dll` smjestili smo u trenutni direktorij, pa će biti automatski korištena.

Nakon što smo program uspješno preveli, njegovim pokretanjem dobit ćemo prozor s tri točkice i jednim trokutom, kao što je prikazano na slici 1.1.

³Datoteka *DLL*, engl. *Dynamic Linked Library*, je poseban format datoteke koja se koristi na operacijskom sustavu Windows i koja omogućava pohranu prevedenog koda koji se može koristiti dinamički od strane više korisničkih programa.

Ispis 1.1: Jednostavan primjer

```

1 #include <stdio.h>
2 #include <stdlib.h>
3 #include <windows.h>
4 #include <GL/glut.h>
5
6 void reshape(int width, int height);
7 void display();
8 void renderScene();
9
10 int main(int argc, char **argv) {
11     glutInit(&argc, argv);
12     glutInitDisplayMode(GLUT_DOUBLE);
13     glutInitWindowSize(200, 200);
14     glutInitWindowPosition(0, 0);
15     glutCreateWindow("Primjer 1");
16     glutDisplayFunc(display);
17     glutReshapeFunc(reshape);
18     glutMainLoop();
19 }
20
21 void display() {
22     glClearColor(1.0f, 0.0f, 0.0f, 1.0f);
23     glClear(GL_COLOR_BUFFER_BIT);
24     glLoadIdentity();
25     // crtanje scene:
26     renderScene();
27     glutSwapBuffers();
28 }
29
30 void reshape(int width, int height) {
31     glDisable(GL_DEPTH_TEST);
32     glViewport(0, 0, (GLsizei)width, (GLsizei)height);
33     glMatrixMode(GL_PROJECTION);
34     glLoadIdentity();
35     glOrtho(0, width-1, height-1, 0, 0, 1);
36     glMatrixMode(GL_MODELVIEW);
37 }
38
39 void renderScene() {
40     glPointSize(1.0f);
41     glColor3f(0.0f, 1.0f, 1.0f);
42     glBegin(GL_POINTS);
43     glVertex2i(0, 0);
44     glVertex2i(2, 2);
45     glVertex2i(4, 4);
46     glEnd();
47     glBegin(GL_LINE_STRIP);
48     glVertex2i(50, 50);
49     glVertex2i(150, 150);
50     glVertex2i(50, 150);
51     glVertex2i(50, 50);
52     glEnd();
53 }
```

1.3 Anatomija GLUT aplikacije

Sada kada smo uspjeli prevesti i pokrenuti prvi OpenGL program, vrijeme je da se upoznamo s anatomijom same aplikacije, i pogledamo od čega se sve sastoji program prikazan na ispisu 1.1.

Krenimo redom. Linije 1-4 definiraju sve zaglavne datoteke koje su nam potrebne. Radimo li na operacijskom sustavu Linux, liniju 3 možemo preskočiti. Slijede linije 6-8 koje definiraju prototipove funkcija koje su kasnije korištene u kodu, i uskoro ćemo ih objasniti. Linije 10-19 čine metodu main() -

mjesto od kuda započinje izvođenje samog programa. Linije 21-28 čine pomoćnu metodu `display`, linije 30-37 čine pomoćnu metodu `reshape`, a linije 39-53 čine pomoćnu metodu `renderScene`.

1.3.1 Metoda main

Metoda `main` predstavlja početnu točku programa. U toj metodi potrebno je inicijalizirati biblioteku *GLUT*, podesiti potrebne parametre, i zatim kontrolu izvođenja predati samoj biblioteci. Inicijalizacija biblioteke *GLUT* započinje u retku 11 pozivom: `glutInit(&argc, argv);`, gdje se metodi predaju dva argumenta: adresa varijable koja sadrži broj argumenata iz komandne linije te polje tih argumenata.

U retku 12 pozivom metode `glutInitDisplayMode` slijedi podešavanje načina iscrtavanja scene. Ako se kao argument preda vrijednost `GLUT_SINGLE`, sve metode za iscrtavanje scene će crtati direktno u grafičkom spremniku koji se istovremeno i prikazuje. U tom slučaju nakon što završimo s crtanjem scene, potrebno je pozvati metodu `glFlush()`. Ovaj način prikaza nikako nije prikladan kada se OpenGL koristi za prikazivanje animacija, jer će rezultirati pojmom titranja (engl. *flicker*). Razlog pojave titranja jest taj što se kod animacije stalno ponavlja petlja *obriši scenu – nacrtaj scenu*. Kako se sadržaj grafičkog spremnika u određenim trenutcima čita u svrhu prikaza na ekranu, često se dogodi da se pročita i prikaže do pola obrisana scena ili nedovršena scena.

Rješenje navedenog problema jest uporaba dva grafička spremnika: jednog čiji se sadržaj čita u svrhu prikaza na zaslonu te drugog u koji se crta sljedeća scena. Jednom kada je nova scena nacrtana, pozivom metode `glutSwapBuffers()` mijenja se uloga spremnika: slika se na ekranu počinje prikazivati iz spremnika u kojem smo završili s crtanjem nove scene, a stari spremnik sada postaje spremnik u kojem započinjemo s crtanjem sljedeće scene. Kako se na ovaj način za potrebe prikaza na zaslonu uvijek čita spremnik koji sadrži gotovu sliku scene, neće se javljati titranje. Ovakav način rada podešavamo uporabom parametra `GLUT_DOUBLE`.

Metodi `glutInitDisplayMode` osim specificiranja jednostrukog ili dvostrukog spremnika možemo predati i zastavicu koja određuje kako se radi s bojom (koristi li se RGB ili paleta boja), koristi li se z-spremnik i sl. Primjerice, ako želimo dvostruki spremnik te paletu boja, naredbu ćemo pozvati na sljedeći način:

```
glutInitDisplayMode(GLUT_DOUBLE | GLUT_INDEX);
```

Ako se ne izjasnimo o načinu prikaza boja, `GLUT_RGBA` smatra se pretpostavljenim načinom, uz koji će se za svaku točku komponente crvene, zelene i plave boje pamtitи nezavisno, što će omogućiti uporabu izuzetno velikog broja različitih boja.

U retku 13 pozivom metode `glutInitWindowSize(200, 200)` podešavamo dimenzije prozora u kojem ćemo iscrtavati scenu. Prvi argument određuje širinu prikaza, a drugi visinu. Oba argumenta zadaju se kao broj slikovnih elemenata (engl. *pixel*).

U retku 14 pozivom metode `glutInitWindowPosition(0, 0)` određujemo poziciju gornjeg lijevog ugla prozora koji će prikazivati našu scenu. Prvi argument je vrijednost koordinate x a drugi vrijednost koordinate y, u slikovnim elementima.

U retku 15 pozivom metode `glutCreateWindow("Primjer 1")`; zahtjeva se stvaranje prozora u kojem će se iscrtavati scena. Kao argument se predaje naziv prozora – taj će tekst biti ispisani u naslovnoj traci prozora. Metoda `glutCreateWindow` kao rezultat vraća podatak tipa `int` – identifikator prozora koji možemo zapamtitи, i kasnije koristiti za uništavanje prozora pozivom metode `glutDestroyWindow(windowID);`

Da bismo objasnili sljedeće tri naredbe, moramo se upoznati s načinom na koji GLUT korisniku dojavljuje što se sve događa s prikazom.

1.3.2 Događaji

Grafičke aplikacije najčešće su interaktivne; prate pomake miša korisnika, prate pritiske tipaka i shodno tome, mijenjaju prikazanu scenu. Pomak miša, pritisak te otpuštanje neke od tipaka miša, te pritisak i otpuštanje neke od tipaka na tipkovnici primjeri su onoga što jednostavno zovemo – *događaji* (engl. *events*). Međutim, osim navedenih, GLUT će korisniku dojavljivati još neke događaje. Primjerice, nakon što stvorimo novi prozor, potrebno je u njemu nacrtati scenu. Ako se u nekom trenutku iznad tog prozora otvori i potom zatvori drugi prozor, scenu će ponovno trebati nacrtati. Ako korisnik odluči promijeniti dimenzije prozora, scenu će ponovno trebati nacrtati, a možda i dodatno prilagoditi. Stoga

je programski model koji GLUT nudi korisniku model temeljen na događajima: kada se god dogodi nešto što zahtjeva intervenciju korisnika, GLUT će to dojaviti generiranjem određenog događaja.

Da bi korisnik (programer) mogao reagirati na događaj, potrebno je obaviti registraciju – korisnik mora najaviti GLUT-u da želi da se u slučaju pojave događaja *X* izvede korisnikova metoda *obradiX*. Dakako, ovisno o vrsti događaja, metode će imati različit broj i vrstu argumenata. Nakon što je i ovaj korak obavljen, kontrolu izvođenja potrebno je predati biblioteki GLUT, koja će ući u beskonačnu petlju osluškivanja, generiranja događaja i pozivanja registriranih metoda koje će potom obraditi te događaje. Sve ovo događa se pozivom metode *glutMainLoop()*; što je prikazano u retku 18. Pseudokod ove metode mogli bismo prikazati na sljedeći način.

```
void glutMainLoop () {
    while(1) {
        // cekaj na promjenu
        // utvrdi o cemu se radi
        // pozovi registriranu metodu
    }
}
```

Iz ove metode više se nikada ne izlazi, tako da je prije njenog poziva potrebno završiti kompletну inicijalizaciju programa, i registrirati sve željene metode. Upoznajmo se sada redom i s događajima koji nam stoje na raspolaganju.

Potreba za iscrtavanjem scene

Svaki puta kada se prikazana scena na neki način uništi (prekrivanjem nekim drugim prozorom) ili pak promjenom dimenzija prozora, ili kada je scenu potrebno prikazati po prvi puta, GLUT generira događaj *display*. Da bi se korisnik registrirao za taj događaj, treba napisati metodu čiji je prototip prikazan u nastavku.

```
void nazivMetode();
```

Primjer ovakve metode prikazan je u nastavku.

```
void display() {
    // obavi crtanje scene
}
```

Naziv same metode uopće nije bitan. Naime, jednom kada smo metodu napisali, prilikom inicijalizacije biblioteke GLUT potrebno je tu metodu registrirati kao metodu koja se poziva u svrhu iscrtavanja scene. To se radi pozivom metode: *glutDisplayFunc(metoda)*; kojoj kao argument predajemo pokazivač na samu metodu. U ovoj knjizi koristit ćemo konvenciju koja će takvu metodu uvijek zвати *display*.

U primjeru prikazanom na ispisu 1.1, prototip metode *display* naveden je u retku 7, registracija te metode obavljena je u retku 16, a sama metoda definirana je u retcima 21 do 28.

Osim opisanog događaja *display* u primjeru 1.1. mogući su i razni drugi događaji, te su neki od njih opisani u nastavku.

Tipka je pritisnuta

Svaki puta kada korisnik pritisne neku od *običnih* tipki (slovo, znamenku i sl.), GLUT generira događaj *keyboard*. Funkcija koju korisnik može registrirati za obradu ovog događaja treba imati prototip kako slijedi.

```
void nazivMetode(unsigned char key, int x, int y);
```

Takvu funkciju registriramo pozivom metode *glutKeyboardFunc(metoda)*; Primjer takve funkcije prikazan je u nastavku. Prilikom poziva te funkcije, GLUT će nam odmah dostaviti i x i y koordinate na kojima se je u trenutku pritiska tipke nalazio pokazivač miša.

```
void keyPressed (unsigned char key, int x, int y) {
    // obradi; primjerice, zapamti u nekom polju da je
    // tipka key pritisnuta.
}
```

Tipka je otpuštena

Svaki puta kada korisnik otpusti neku od *običnih* tipki (slovo, znamenku i sl.), GLUT generira događaj *keyboardUp*. Funkcija koju korisnik može registrirati za obradu ovog događaja treba imati prototip kako slijedi.

```
void nazivMetode(unsigned char key, int x, int y);
```

Takvu funkciju registriramo pozivom metode glutKeyboardUpFunc(metoda); Primjer takve funkcije prikazan je u nastavku. Prilikom poziva te funkcije, GLUT će nam odmah dostaviti x i y koordinate na kojima se u trenutku otpuštanja tipke nalazio pokazivač miša.

```
void keyReleased(unsigned char key, int x, int y) {
    // obradi; primjerice, zapamti u nekom polju da tipka
    // key nije pritisnuta.
}
```

Posebna tipka je pritisnuta

Svaki puta kada korisnik pritisne neku od *posebnih* tipki (kursorska tipka gore, funkcija tipka i sl.), GLUT generira događaj *special*. Funkcija koju korisnik može registrirati za obradu ovog događaja treba imati prototip kako slijedi.

```
void nazivMetode(int key, int x, int y);
```

Takvu funkciju registriramo pozivom metode glutSpecialFunc(metoda); Primjer takve funkcije prikazan je u nastavku. Prilikom poziva te funkcije, GLUT će nam odmah dostaviti i x i y koordinate na kojima se je u trenutku pritiska tipke nalazio pokazivač miša.

```
void keySpecial(unsigned char key, int x, int y) {
    // obradi; primjerice, zapamti u nekom polju da je
    // posebna tipka key pritisnuta.
}
```

Posebna tipka je otpuštena

Svaki puta kada korisnik otpusti neku od *posebnih* tipki (kursorska tipka gore, funkcija tipka i sl.), GLUT generira događaj *specialUp*. Funkcija koju korisnik može registrirati za obradu ovog događaja treba imati prototip kako slijedi.

```
void nazivMetode(int key, int x, int y);
```

Takvu funkciju registriramo pozivom metode glutSpecialUpFunc(metoda); Primjer takve funkcije prikazan je u nastavku. Prilikom poziva te funkcije, GLUT će nam odmah dostaviti x i y koordinate na kojima se je u trenutku otpuštanja tipke nalazio pokazivač miša.

```
void keySpecialUp(unsigned char key, int x, int y) {
    // obradi; primjerice, zapamti u nekom polju da
    // posebna tipka key nije pritisnuta.
}
```

Promjenjena je veličina prozora

Svaki puta kada se promijeni veličina prozora, GLUT generira događaj *reshape*. Funkcija koju korisnik može registrirati za obradu ovog događaja treba imati prototip kako slijedi.

```
void nazivMetode(int width, int height);
```

Takvu funkciju registriramo pozivom metode glutReshapeFunc(metoda); Primjer takve funkcije prikazan je u nastavku.

```
void reshape(int width, int height) {
    // obradi; promijeni potrebne parametre scene
}
```

U primjeru prikazanom na ispisu 1.1, prototip metode reshape naveden je u retku 6, registracija te metode obavljena je u retku 17, a sama metoda definirana je u retcima 30 do 37.

Tipka miša je pritisnuta ili otpuštena

Svaki puta kada korisnik pritisne ili otpusti neku od tipki miša, GLUT generira događaj *mouse*. Funkcija koju korisnik može registrirati za obradu ovog događaja treba imati prototip kako slijedi.

```
void nazivMetode(int button, int state, int x, int y);
```

Takvu funkciju registriramo pozivom metode glutMouseFunc(metoda); Primjer takve funkcije prikazan je u nastavku. Prilikom poziva te funkcije, GLUT će nam dostaviti indikator tipke (argument button) koja je u pitanju (bit će jedna od vrijednosti GLUT_LEFT_BUTTON, GLUT_MIDDLE_BUTTON, GLUT_RIGHT_BUTTON), što se dogodilo (argument state, vrijednost će biti GLUT_UP ako je tipka otpuštena, GLUT_DOWN ako je tipka pritisnuta) te x i y koordinate na kojima se je u trenutku pritska/otpuštanja tipke nalazio pokazivač miša.

```
void mousePressedOrReleased(int button, int state, int x, int y) {
    // obradi; primjerice, zapamti na kojoj je lokaciji bio miš
    // kada se ovo dogodilo.
}
```

Korisnik je pomaknuo pokazivač miša

Svaki puta kada korisnik pomakne pokazivač miša, GLUT generira događaj *motion* (ako je barem jedna od tipki miša u tom trenutku također pritisnuta) odnosno *passive-motion* (ako niti jedna tipka miša nije pritisnuta). Funkcije koju korisnik može registrirati za obradu ovih događaja trebaju imati prototip kako slijedi.

```
void nazivMetode(int x, int y);
```

Takve funkcije registriramo pozivom metode glutMotionFunc(metoda); odnosno glutPassiveMotionFunc(metoda);. Primjer takve funkcije prikazan je u nastavku. Prilikom poziva te funkcije, GLUT će nam dostaviti x i y koordinate na kojima se u trenutku pomicanja nalazio pokazivač miša.

```
void mouseMoved(int x, int y) {
    // za registraciju preko glutPassiveMotionFunc
    // obradi; primjerice, nacrtaj segment linije do ove pozicije.
}
void mouseDragged(int x, int y) {
    // za registraciju preko glutMotionFunc
    // obradi; primjerice, pomakni ikonicu na novu poziciju.
}
```

Pozivanje funkcije za registraciju bilo kojeg od događaja s argumentom NULL odregistrirat će prethodno registriranu funkciju.

1.3.3 Isrtavanje scene

Funkciju display() u ispisu 1.1 registrirali smo kod GLUT-a kao funkciju koju treba pozvati svaki puta kada se pojavi potreba za iscrtavanjem scene u prozoru. Implementacija te funkcije prikazana je u retcima 21 do 28. Metoda počinje pozivom kojim se postavlja vrijednost boje koja će biti korištenja za brisanje površine platna, odnosno boja pozadine, na kojem radimo iscrtavanje. Radi se o pozivu u retku 22: glClearColor(1.0f, 0.0f, 0.0f, 1.0f);. Prva tri argumenta su redom RGB vrijednosti crvene boje, zelene boje i plave boje. Vrijednost 0 kod pojedine komponente znači da ta komponenta nije uključena u stvaranje konačne boje dok vrijednost 1 znači da je uključena maksimalnim intenzitetom. Četvrta komponenta predstavlja α vrijednost boje, odnosno vrijednost koja definira prozirnost te boje. Vrijednost $\alpha = 0$ označava da je boja potpuno prozirna (engl. *transparent*) dok vrijednost $\alpha = 1$ označava da je boja potpuno neprozirna (engl. *opaque*). Prema postavljenim argumentima u našem primjeru, boja pozadine bit će crvena.

U retku 23 slijedi poziv metode glClear(GL_COLOR_BUFFER_BIT); kojom se obavlja brisanje, tj. popunjavanje čitave površine prethodno definiranom bojom za brisanje.

Redak 24 sadrži poziv kojim se poništavaju sve prethodno definirane transformacije nad aktivnom transformacijskom matricom, a to je u konkretnom primjeru nad matricom MODEL_VIEW,

odnosno matricom koja regulira operacije nad kamerom kojom se "snima" scena. To se obavlja tako što se kao matrica koja djeluje nad modelom postavlja matrica identiteta, odnosno jedinična matrica: `glLoadIdentity();`. Ovo na prvi pogled djeluje možda malo zbumujuće, no lagano je za objasniti ako prihvati da OpenGL sve transformacije nad scenom radi kroz nekoliko matrica. Također, važno je zapamtiti da se OpenGL ponaša kao jedan veliki automat - svaka naredba koju zadamo mijenja stanje tog automata te ostaje djelovati sve dok to nekom drugom naredbom ne poništimo. Inicijalno, OpenGL se nalazi u stanju u kojem sve operacije djeluju nad matricom modela. Stoga, budući da još ništa nismo mijenjali, a to ćemo kasnije raditi naredbom `glMatrixMode(koja_matrica);`, naredba `glLoadIdentity();` djelovat će upravo nad matricom modela i resetirat će je na jediničnu matricu. U metodi `reshape()` pogledat ćemo primjer u kojem se najprije prebacujemo u stanje u kojem manipuliramo projekcijskom matricom, nakon čega se vraćamo u način koji manipulira matricom modela.

Napomenimo još i da OpenGL uvijek radi s 3D koordinatama točaka. Zapravo, interno radi s 3D-koordinatama kojima je pridružena još i homogena koordinata; više o ovome bit će riječi u kasnijim poglavljima. Za sada je dovoljno razmišljati o tim točkama kao 3D točkama. U ovim početnim primjerima ograničit ćemo se na 2D prikaz, na način da OpenGL-u naložimo uporabu projekcije svih točaka na ravninu $x-y$. Dodatno, pozivat ćemo funkcije koje će točke ili zadavati kao 2D objekte (pa će time z -koordinata implicitno biti postavljena na 0), ili ćemo u slučaju uporabe funkcije koje primaju 3D koordinate treću koordinatu eksplicitno postaviti na 0.

Jednom kada smo sve pripremili za crtanje same scene (čitav spremnik popunili smo pozadinskom bojom, poništili smo sve eventualne transformacije od prethodnog crtanja), u retku 26 pozivamo našu metodu kojoj je cilj u aktivnom grafičkom spremniku nacrtati samu scenu. Sjetimo se da smo prilikom inicijalizacije OpenGL-a podesili uporabu dvostrukog spremnika - sve što smo do sada radili, radili smo nad spremnikom koji se trenutno ne prikazuje, i služi za pripremu nove slike. Metoda `renderScene();` scenu će nacrtati upravo u tom spremniku.

I konačno, nakon što je slika nacrtana, u retku 27 pozivom metode `glutSwapBuffers();` tražimo od OpenGL-a da na zaslon počne iscrtavati sliku koju smo upravo pripremili, te da spremnik koji je do tada čuvao staru sliku počne koristiti za iscrtavanje nove.

1.3.4 Promjena veličine prozora

Funkciju `reshape()` u ispisu 1.1 (retci 30-37) prilikom inicijalizacije GLUT-a registrirali smo kao funkciju koju GLUT treba pozvati svaki puta kada se promjeni veličina prozora. Argumenti te funkcije su nova širina (`width`) te nova visina (`height`) prozora. Kako u ovom primjeru ne želimo raditi s 3D scenom, prvi korak je isključivanje uporabe *z-spremnika* – strukture koja se koristi kako bi u 3D sceni otkrila između više točaka koje leže na pravcu gledanja, koju točku zapravo vidimo (odnosno koja točka skriva ostale). To se obavlja pozivom metode `glDisable(GL_DEPTH_TEST);` u retku 31. Nakon toga, u retku 32 pozivom funkcije `glViewport(0, 0, (GLsizei)width, (GLsizei)height);` definiramo koji dio prozora prikazuje samu scenu. Argumenti su redom `x`, `y`, `width` i `height`, što znači da se scena iscrtava počev od slikovnog elementa na koordinatama $(0,0)$ i proteže `width` slikovnih elemenata u širinu i `height` slikovnih elemenata u visinu – dakle, preko čitavog prozora.

U retku 33 pozivom metode `glMatrixMode(GL_PROJECTION);` govorimo OpenGL-u da će se rad s matricama koji slijedi odnositi na podešavanje matrice projekcije. Više o projekciji bit će objašnjeno u kasnijim poglavljima ove knjige. Slijedi redak 34 s naredbom `glLoadIdentity();` koja kao projekcijsku matricu učitava matricu identiteta – matricu koja ne obavlja ništa, čime efektivno poništava sve prethodno definirane transformacije vezane uz projekciju točaka. U retku 35 potom definiramo novu projekcijsku matricu, koja obavlja ortogonalnu projekciju; naredba je `glOrtho(0, width-1, height-1, 0, 0, 1);`. Semantika ove naredbe bit će detaljno objašnjena nakon što se upoznamo s pojmom projekcije i vrstama koje se koriste. Za sada, bit će dovoljno reći da ovako definirana projekcija prikazuje sve slikovne elemente koji po x -u idu od 0 do $width-1$, te koji po y -u idu od 0 do $height-1$ a ishodište im je u gornjem lijevom kutu. Želimo li ishodište u donjem lijevom kutu, to možemo načiniti jednostavnom promjenom `glOrtho(0, width-1, 0, height-1, 0, 1);`. Svaka 3D točka oblika (x,y,z) kod koje su x i y koordinate unutar propisanog raspona naprosto se presliku u 2D prostor u točku (x,y) .

Nakon što smo podesili parametre koji definiraju što se točno prikazuje, OpenGL prebacujemo u stanje u kojem daljnje zadavanje transformacija ponovno djeluje nad matricom modela, što u retku

36 radimo pozivom metode `glMatrixMode(GL_MODELVIEW);`. Važno je ovaj korak ne preskočiti. Naime, sjetimo se da je OpenGL stroj stanja. Kako se funkcija `reshape` tipično zove neposredno prije metode `display` (kada dođe do promjene veličine, ili prvi puta kada stvorimo novi prozor), preskočimo li ovaj korak, poziv metode `glLoadIdentity()`; u retku 24 ponovno bi resetirao projekcijsku matricu, a ne transformacije nad kamerom – kako smo to prethodno objasnili.

1.3.5 Crtanje točaka i linija

I konačno, metoda `renderScene()` (retci 39-53) radi konkretno crtanje. Prisjetimo se, ta je metoda pozvana iz metode `display` nakon što je grafički spremnik bio popunjen s pozadinskom bojom. Pa krenimo redom. U retku 40 pozivom metode `glPointSize(1.0f);` podešava se veličina *točke* koju će OpenGL koristiti prilikom crtanja. Primjerice, ako veličinu točke postavimo na 1, naredba koja točku crta na mjestu (10,10) doista će i upaliti samo jedan slikovni element. Međutim, stavimo li primjerice kao veličinu točke 10, naredba koja točku crta na mjestu (10,10) nacrtat će popunjen krug čije je središte na zadanim mjestima.

U retku 41 naredbom `glColor3f(0.0f, 1.0f, 1.0f);` definiramo boju koja će se koristiti za crtanje točaka. Argumenti su vrijednosti R, G i B komponenti boje. Nakon ovoga slijede još dva bloka naredbi koji započinju naredbom `glBegin(vrstaPrimitiva);` i završavaju naredbom `glEnd()`.

Prvi primjer koji se proteže od retka 42 do retka 46 koristi primitiv `GL_POINTS`. Ovaj primitiv crta slijed točaka koje mu se zadaju – jednu po jednu točno kako su zadane. U ovom primjeru, palimo slikovne elemente smještene na koordinatama (0,0), (2,2) i (4,4). Svaka točka zadaje se naredbom `glVertex2i(x, y);`. U toj naredbi broj 2 označava da se radi o 2D koordinati, a slovo *i* označava da su koordinate cijeli brojevi.

Sljedeći primjer koji se proteže od retka 47 do retka 52 demonstrira uporabu primitiva `GL_LINE_STRIP`. Ovaj primitiv niz točaka koje navedemo spaja linijama, i to onim redoslijedom kojim su zadane točke. Primjerice, ako nakon `glBegin(GL_LINE_STRIP);` zadamo četiri točke: t_1, t_2, t_3 i t_4 , naredba će povući linije t_1-t_2, t_2-t_3 i t_3-t_4 . S obzirom da se u primjeru crta trokut, zadani su redom prvi vrh trokuta, drugi vrh trokuta, treći vrh trokuta i konačno još jednom je ponovljen prvi vrh trokuta (čime je povućena linija od trećeg vrha natrag do prvog vrha i tako je zatvoren trokut).

1.4 OpenGL primitivi za crtanje

U prethodnom poglavljiju spomenuli smo već da se crtanje u OpenGL-u radi uporabom bloka naredbi koji započinje naredbom `glBegin(vrstaPrimitiva);` i završava naredbom `glEnd()`. Između ta dva graničnika, zadaje se jedna ili više točaka, koje se potom obrađuju, ovisno o odabranom primitivu `vrstaPrimitiva`. U nastavku ćemo pogledati što nam sve stoje na raspolaganju.

Tablica 1.1: OpenGL primitivi za crtanje

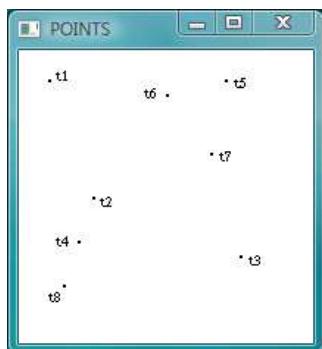
Primitiv	Opis
<code>GL_POINTS</code>	Svaka zadana točka crta se zasebno. Zadamo li n točaka, toliko će ih biti i nacrtano.
<code>GL_LINES</code>	Svake dvije točke tumače se kao jedan segment linije, i tako se crtaju. Zadamo li n točaka, nacrtat će se $n/2$ linija: $t_1-t_2, t_3-t_4, \dots, t_{n-3}-t_{n-2}, t_{n-1}-t_n$. Ako se zada neparan broj točaka, posljednja točka bit će zanemarena.

Nastavlja se na sljedećoj stranici

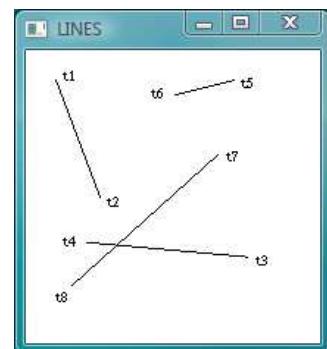
Tablica 1.1 – nastavak s prethodne stranice

Primitiv	Opis
GL_LINE_STRIP	Zadane točke tumače se kao vrhovi poligona koji treba nacrtati. Zadamo li n točaka, nacrtat će se $n - 1$ linija: $t_1-t_2, t_2-t_3, \dots, t_{n-2}-t_{n-1}, t_{n-1}-t_n$.
GL_LINE_LOOP	Zadane točke tumače se kao vrhovi zatvorenog poligona koji treba nacrtati. Zadamo li n točaka, nacrtat će se n linija: $t_1-t_2, t_2-t_3, \dots, t_{n-2}-t_{n-1}, t_{n-1}-t_n, t_n-t_1$.
GL_TRIANGLES	Zadane točke grupiraju se u grupe po tri, i tumače kao vrhovi trokuta koje treba nacrtati. Zadamo li n točaka, nacrtat će se $n/3$ trokuta: trokut $t_1-t_2-t_3$, trokut $t_4-t_5-t_6$, itd. Trokuti se popunjavaju aktivnom bojom.
GL_TRIANGLE_STRIP	Ovaj primitiv također služi za crtanje trokuta, ali uz pretpostavku da susjedni trokuti dijele jednu zajedničku stranicu, pa se time štedi na broju točaka koje treba poslati grafičkoj kartici. Zadane točke tumače se kao vrhovi trokuta. Zadamo li n točaka, nacrtat će se $n - 2$ trokuta. Za neparni vrh k crta se trokut $t_k-t_{k+1}-t_{k+2}$, dok se za parni vrh k crta trokut $t_{k+1}-t_k-t_{k+2}$. Trokuti se popunjavaju aktivnom bojom.
GL_TRIANGLE_FAN	Ovaj primitiv također služi za crtanje trokuta, ali uz pretpostavku da svi trokuti dijele jedan zajednički vrh, pa se time štedi na broju točaka koje treba poslati grafičkoj kartici. Zadane točke tumače se kao vrhovi trokuta. Zadamo li n točaka, nacrtat će se $n - 2$ trokuta. Redom se crtaju trokuti $t_1-t_2-t_3, t_1-t_3-t_4, t_1-t_4-t_5$, itd. Trokuti se popunjavaju aktivnom bojom.
GL_QUADS	Zadane točke grupiraju se u grupe po četiri, i tumače kao vrhovi četverokuta koje treba nacrtati. Zadamo li n točaka, nacrtat će se $n/4$ četverokuta: četverokut $t_1-t_2-t_3-t_4$, četverokut $t_5-t_6-t_7-t_8$, itd. Četverokuti se popunjavaju aktivnom bojom.
GL_QUAD_STRIP	Zadane točke tumače kao vrhovi povezanih četverokuta koje treba nacrtati. Zadamo li n točaka, nacrtat će se $n/2 - 1$ četverokuta: četverokut $t_0-t_1-t_3-t_2$, četverokut $t_2-t_3-t_5-t_4$, itd. Četverokuti se popunjavaju aktivnom bojom.
GL_POLYGON	Crta se jedan konveksan poligon koji je određen zadanim točkama.

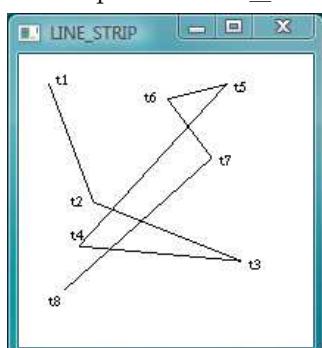
Primjeri rada ovih primitiva prikazani su na slikama 1.2, 1.3, 1.4, 1.5, 1.6, 1.7, 1.8, 1.9, 1.10 i 1.11.



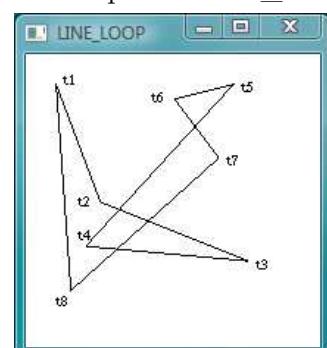
Slika 1.2: primitiv GL_POINT



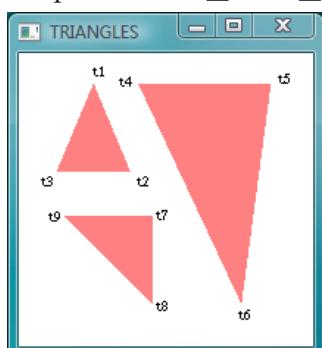
Slika 1.3: primitiv GL_LINES



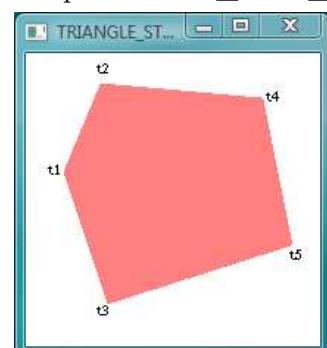
Slika 1.4: primitiv GL_LINE_STRIP



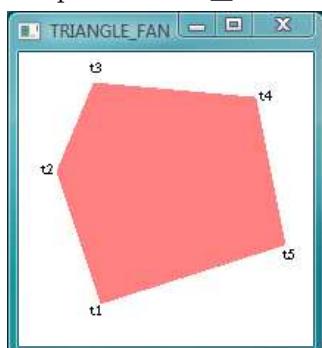
Slika 1.5: primitiv GL_LINE_LOOP



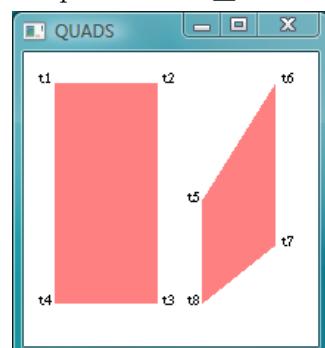
Slika 1.6: primitiv GL_TRIANGLES



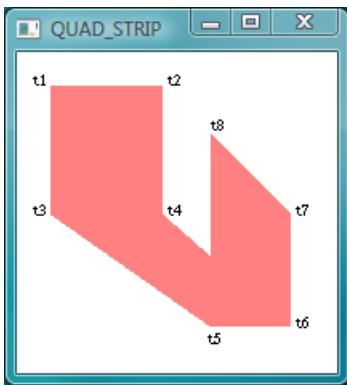
Slika 1.7: primitiv GL_TRIANGLE_STRIP



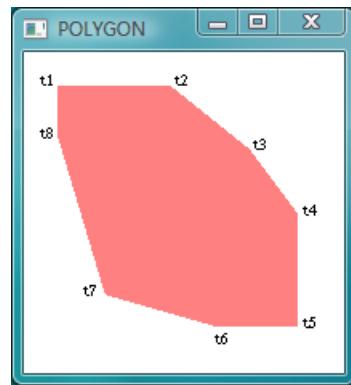
Slika 1.8: primitiv GL_TRIANGLE_FAN



Slika 1.9: primitiv GL_QUADS



Slika 1.10: primitiv GL_QUAD_STRIP



Slika 1.11: primitiv GL_POLYGON

1.5 Animacija i OpenGL

U prvom dijelu ovog poglavlja već smo spomenuli da *OpenGL* ne nudi direktno podršku za rad s prozorima; u tu svrhu koristili smo biblioteku *GLUT*. Unutar iste biblioteke nalazi se i osnovna podrška za izradu animacija. Osnovna ideja animacije jest prikazati promjenu kroz vrijeme. A što se može mijenjati? Tipično, govorimo o:

- *svojstvima objekata u sceni* – pri čemu se može mijenjati oblik, tekstura, položaj i orijentacija u prostoru, te čak i sam broj objekata,
- *položaju promatrača* – što nam omogućava da kameru pomičemo kroz prostor (ali ne mijenjamo točku u koju je kamera usmjerena) te
- *točki pogleda* – što prepostavlja da je položaj kamere fiksiran, ali se mijenja točka u koju kamera gleda.

Dakako, u okviru animacije mogući su i složeniji slučajevi. Primjerice, kamera se može pomicati kroz scenu pri čemu se istovremeno može mijenjati i točka u koju je kamera usmjerena. Ovdje ćemo se prvenstveno fokusirati na općenitu podršku animaciji koja dozvoljava sve navedene slučajeve. Međutim, kako još nismo govorili o 3D scenama, primjeri će ilustrirati animaciju koja prikazuje promjenu svojstava objekata.

1.5.1 Animacija temeljena na metodi idle

Prvi primjer prikazan je u ispisu 1.2.

Ispis 1.2: Primjer animacije

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <math.h>
#include <GL/glut.h>

void reshape(int width, int height);
void display();
void renderScene();
void idle();
void drawSquare();
int kut = 0;

int main(int argc, char **argv) {
    glutInit(&argc, argv);
    glutInitDisplayMode(GLUT_DOUBLE);
    glutInitWindowSize(600, 300);
    glutInitWindowPosition(0, 0);
```

```

glutCreateWindow("Primjer animacije");
glutDisplayFunc(display);
glutReshapeFunc(reshape);
glutIdleFunc(idle);
glutMainLoop();
}

void idle() {
    kut++;
    if(kut>=360) kut = 0;
    glutPostRedisplay();
}

void display() {
    glClearColor(1.0f, 1.0f, 1.0f, 1.0f);
    glClear(GL_COLOR_BUFFER_BIT);
    glLoadIdentity();
    renderScene();
    glutSwapBuffers();
}

void reshape(int width, int height) {
    glDisable(GL_DEPTH_TEST);
    glMatrixMode(GL_PROJECTION);
    glLoadIdentity();
    glOrtho(0, width-1, 0, height-1, 0, 1);
    glViewport(0, 0, (GLsizei)width, (GLsizei)height);
    glMatrixMode(GL_MODELVIEW);
}

void drawSquare() {
    glBegin(GL_QUADS);
    glVertex2f( 0.0f, 0.0f);
    glVertex2f(100.0f, 0.0f);
    glVertex2f(100.0f, 100.0f);
    glVertex2f( 0.0f, 100.0f);
    glEnd();
}

void renderScene() {
    glPointSize(1);
    glColor3f(1.0f, 0.0f, 0.3f);

    glPushMatrix();
    glTranslatef( 150.0f, 160.0f, 0.0f);
    glScalef(1.5f, 1.5f, 1.0f);
    glRotatef((float)kut, 0.0f, 0.0f, 1.0f);
    glTranslatef(-50.0f, -50.0f, 0.0f);
    drawSquare();
    glPopMatrix();

    glPushMatrix();
    glTranslatef( 400.0f, 160.0f, 0.0f);
    glScalef(1.5f, 1.5f, 1.0f);
    glRotatef(-(float)kut, 0.0f, 0.0f, 1.0f);
    glTranslatef(-50.0f, -50.0f, 0.0f);
    drawSquare();
    glPopMatrix();
}

```

Ovaj program prikazuje dva kvadrata koja se rotiraju; prvi u smjeru kazaljke na satu, drugi u suprotnom smjeru. U prikazanom primjeru iskorištena je *GLUT*-ova funkcija *glutIdleFunc(...)* koja nam omogućava registraciju funkcije koju treba pozvati svaki put kada *GLUT* više nema nikakvog posla (obrađeni su svi događaji). Registracija je obavljena u metodi *main(...)* gdje se traži pozivanje naše funkcije **void** idle() {...}. U tijelu funkcije idle() povećavamo globalnu varijablu kut (za 1 stupanj)

te pozivom metode `glutPostRedisplay()`; dojavljujemo *GLUT*-u da bi sadržaj prozora trebalo ponovno nacrtati. Uočimo da poziv `glutPostRedisplay()`; ne pokreće odmah iscrtavanje prozora – interno, metoda samo postavlja zastavicu da bi prozor ponovno trebalo nacrtati. Višestruki pozivi te metode također neće uzrokovati višestruka iscrtavanja. Fizičko iscrtavanje dogodit će se tek nakon što se kontrola izvođenja vrati metodi `glutMainLoop()`, koja će ustanoviti da postoji potreba za ponovnim iscrtavanjem prozora, pa će pozvati u tu svrhu registriranu funkciju (u našem primjeru to će biti metoda `display()` koju smo prethodno registrirali u metodi `main` pozivom funkcije `glutDisplayFunc()`).

Posljedica ovakvog pristupa animaciji jest da će se animacija odvijati maksimalnom brzinom. Naime, čim se završi obrada svih događaja, *GLUT* će pozvati našu funkciju `idle()` koja će tražiti ponovno iscrtavanje prozora. Povratkom kontrole metodi `glutMainLoop()` pozvat će se funkcija za crtanje, i kako nakon toga više neće biti nikakvog posla, pozvat će se naša registrirana metoda `idle()`, koja će opet zatražiti novo crtanje. Brzina animacije bit će, dakle, određena brzinom centralnog procesora računala te brzinom grafičke kartice. Stoga će ista aplikacija na različito brzim računalima raditi različitom brzinom. Mechanizam kontrole brzine izvođenja bit će objašnjen u nastavku.

Pogledajmo još kako je izvedeno samo crtanje. Najprije, definirana je metoda `drawSquare()` koja crta jedan kvadrat, i to uvijek na istoj poziciji: lijevi donji ugao je ishodište – točka (0,0) – a desni gornji ugao je točka (100,100). Kvadrat crtamo uporabom primitiva `GL_QUADS`. Metoda `renderScene()` zadužena je za crtanje scene, nakon što je metoda `display` podesila početne postavke. Prve dvije naredbe metode `renderScene()` podešavaju veličinu točke te boju kojom će se popunjavati likovi. Potom slijede dva bloka naredbi omeđena pozivima `glPushMatrix()`; i `glPopMatrix()`; koji crtaju rotirane kvadrate.

Objasnjimo najprije kako se postiže efekti rotacije, da bi nam bilo jasno čemu taj par naredbi. Metoda `drawSquare()` uvijek crta kvadrat stranice 100 čiji je jedan ugao fiksiran u ishodištu. S druge pak strane, *OpenGL* ima na raspolaganju funkcije koje koje obavljaju rotaciju, ali uvijek oko ishodišta. Razmislimo li malo, doći ćemo do zaključka da nam ovo baš i ne odgovara. Naime, mi kvadrat želimo rotirati oko njegovog središta, a ne oko vrha koji je fiksiran u ishodištu. Stoga *OpenGL*-u trebamo reći da napravi nekoliko koraka, kako slijedi.

1. Kvadrat želimo pomaknuti za -50 po osi x te za -50 po osi y . Ovime će se kvadrat protezati od (-50,-50) pa do (50,50), a njegov centar (sjecište dijagonala) bit će smješten u ishodište.
2. Sada možemo tako pomaknuti kvadrat zarotirati za željeni broj stupnjeva oko osi z (ta je os okomita na ravninu $x-y$ u kojoj se radi crtanje).
3. Nastali kvadrat želimo uvećati za 50% (tj. duljinu stranica pomnožiti faktorom 1.5).
4. Konačno, prikladno zarotirani kvadrat (čije je središte načinjenom rotacijom i dalje ostalo u ishodištu) pomaknut ćemo do mjesta gdje ga stvarno želimo nacrtati.

Za sve ove operacije *OpenGL* nam nudi odgovarajuće funkcije. Pomak (translaciju) ćemo obaviti uporabom funkcije `glTranslateF` a rotaciju uporabom funkcije `glRotateF`. Međutim, ove funkcije ne primaju kao argument točku i ne vraćaju transformiranu točku. Prisjetimo se – *OpenGL* je stroj stanja, koji za sve transformacije koristi matrični račun. Pozivanjem navedenih metoda malo po malo modifcira se matrica koja će u konačnici obaviti čitav sljed transformacija u samo jednom koraku. Detaljnije o tome kako se ovo radi bit će objašnjeno u jednom od sljedećih poglavlja. Pogledajmo za sada samo jedan jednostavan primjer. U metodi `display` matricu smo resetirali na jediničnu matricu. Ako potom redom pozovemo tri metode `m1()`, `m2()` i `m3()` koje obavljaju neku transformaciju, svaka metoda će trenutnu matricu pomnožiti matricom koja obavlja traženu transformaciju (neka je transformacija koju radi i -ta metoda definirana matricom \mathbf{M}_i), i rezultat postaviti kao trenutnu matricu. Neka je trenutna matrica označena s \mathbf{M} . Možemo pisati:

$$\begin{aligned}
 \text{glLoadIdentity();} &: \quad \mathbf{M} \leftarrow \mathbf{I} \\
 \text{m1();} &: \quad \mathbf{M} \leftarrow \mathbf{M} \cdot \mathbf{M}_1 = \mathbf{I} \cdot \mathbf{M}_1 \\
 \text{m2();} &: \quad \mathbf{M} \leftarrow \mathbf{M} \cdot \mathbf{M}_2 = \mathbf{I} \cdot \mathbf{M}_1 \cdot \mathbf{M}_2 \\
 \text{m3();} &: \quad \mathbf{M} \leftarrow \mathbf{M} \cdot \mathbf{M}_3 = \mathbf{I} \cdot \mathbf{M}_1 \cdot \mathbf{M}_2 \cdot \mathbf{M}_3
 \end{aligned}$$

U konačnici, kada će krenuti u obavljanje transformacija, *OpenGL* će trenutnom matricom pomnožiti svaku od točaka \vec{t} koje treba transformirati kako bi dobio transformirane točke \vec{t}' , pa možemo pisati:

$$\vec{t}' = \mathbf{M} \cdot \vec{t} = \mathbf{I} \cdot \mathbf{M}_1 \cdot \mathbf{M}_2 \cdot \mathbf{M}_3 \cdot \vec{t}.$$

Ovaj mali izvod bio nam je potreban kako bismo utvrdili kojim redoslijedom treba pozivati metode *OpenGL*-a. Prisjetimo se svojstava matričnog množenja: ono nije komutativno ali jest asocijativno. Stoga gornju transformaciju možemo zapisati ovako:

$$\vec{t}' = \mathbf{M} \cdot \vec{t} = \mathbf{I} \cdot (\mathbf{M}_1 \cdot (\mathbf{M}_2 \cdot (\mathbf{M}_3 \cdot \vec{t}))).$$

Sada je jasno vidljivo: zadnja definirana transformacija na točku djeluje prva! Potom se nad tako transformiranom točkom primjenjuje predzadnja transformacija, itd. Sjetimo se što smo u našem primjeru htjeli postići: kvadrat smo najprije htjeli pomaknuti po osima x i y za -50 – sada je jasno da će ovo morati posljednji poziv, a ne prvi. Potom smo kvadrat htjeli zarotirati za zadani kut, skalirati s faktorom 1.5 po x - i y -osima, i konačno tako zarotirani i uvećani kvadrat pomaknuti na konačnu poziciju. Imajući to u vidu, korektan redoslijed naredbi prikazan je u sljedećem isječku.

```
glTranslatef( 150.0f, 160.0f, 0.0f );
glScalef(1.5f, 1.5f, 1.0f);
glRotatef((float)kut, 0.0f, 0.0f, 1.0f);
glTranslatef(-50.0f, -50.0f, 0.0f);
drawSquare();
```

Crtanje drugog kvadrata, međutim, zahtjeva drugačije transformacije; tamo rotiramo u smjeru suprotnom od smjera kazaljke na satu, a i konačna je pozicija drugačija. Stoga nam treba mehanizam kojim bismo pojedinim transformacijama mogli ograničiti doseg. Upravo u tu svrhu, *OpenGL* ima na raspolaganju matrični stog. Evo koja je ideja. Nakon što sve podesimo u metodi `display()`, kopiju trenutne matrice gurnut ćemo na stog (čime ćemo je sačuvati), promijenit ćemo što treba, nacrtati prvi kvadrat, i kada smo gotovi, sa stoga ćemo izvaditi očuvanu vrijednost i postaviti je kao trenutnu – efektivno vraćajući stanje na ono koje je bilo prije transformacija prvog kvadrata. Priču ponavljamo i za drugi kvadrat: kopiju trenutne matrice pohranjujemo na stog, radimo crtanje i kada smo gotovi, sa stoga restauriramo pohranjenu vrijednost.

1.5.2 Animacija temeljena na uporabi vremenskog sklopa

U prethodnom potpoglavlju uočili smo loše svojstvo uporabe metode `idle` – brzina animacije ovisna je o brzini sklopovlja. Radimo li računalnu igru, ovo nam ponašanje nikako ne odgovara. Naime, ne želimo da se na bržem računalu neprijateljske jedinice kreću brže! Kako bismo riješili taj problem, ažuriranje stanja sustava želimo raditi u dobro definiranim vremenskim trenutcima. U tu svrhu, *GLUT* nam na raspolaganje stavlja mehanizam kontrole vremena uporabom *virtualnog vremenskog sklopa* (engl. *timer*); *virtualno* označava da ovi sklopovi fizički ne postoje u računalu već ih emulira operacijski sustav. Umjesto da koristimo poziv `glutIdleFunc(idle)`, prilikom inicijalizacije programa registrirat ćemo našu funkciju koju će *GLUT* pozvati nakon što istekne određeni vremenski period. Zadatak te funkcije bit će isti kao i zadatak funkcije `idle` – ažurirati podatke o stanju sustava (konkretno, kut rotacije), zatražiti ponovno iscrtavanje i podesiti vremenski sklop tako da opet pozove tu funkciju.

Metoda koju nam *GLUT* nudi za rad s vremenskim sklopovima zove se `glutTimerFunc`, i prima tri parametra: vrijeme u milisekundama koje govori nakon koliko vremena treba pozvati funkciju; drugi parametar je pokazivač na funkciju koju treba pozvati; konačno, treći argument je broj koji će se predati registriranoj funkciji u trenutku poziva – u ovom primjeru, to nećemo koristiti. *Timer* koji smo dobili na ovaj način poznat je pod nazivom engl. *one-shot timer*, odnosno vremenski sklop koji okida samo jednom. *GLUT* nam ne nudi mogućnost stvaranja vremenskog sklopa koji periodički poziva registriranu funkciju. Stoga je zadatak registrirane funkcije (u našem primjeru metode `animate(...)`) da osim izmjene stanja sustava ponovno zatraži pozivanje uporabom novog vremenskog sklopa. Čitav kod prikazan je na ispisu 1.3.

Funkcija koju registriramo za pozivanje kada vremenski sklop "okine" mora primati jedan argument: cijeli broj (tipa **int**) kojim će primiti vrijednost koja je bila zadana prilikom stvaranja vremenskog sklopa.

Ispis 1.3: Primjer animacije

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <math.h>
#include <GL/glut.h>

void reshape(int width, int height);
void display();
void renderScene();
void animate(int value);
void drawSquare();
int kut = 0;

int main(int argc, char **argv) {
    glutInit(&argc, argv);
    glutInitDisplayMode(GLUT_DOUBLE);
    glutInitWindowSize(600, 300);
    glutInitWindowPosition(0, 0);
    glutCreateWindow("Primjer animacije");
    glutDisplayFunc(display);
    glutReshapeFunc(reshape);
    glutTimerFunc(20, animate, 0);
    glutMainLoop();
}

void animate(int value) {
    kut++;
    if(kut>=360) kut = 0;
    glutPostRedisplay();
    glutTimerFunc(20, animate, 0);
}

void display() {
    glClearColor(1.0f, 1.0f, 1.0f, 1.0f);
    glClear(GL_COLOR_BUFFER_BIT);
    glLoadIdentity();
    renderScene();
    glutSwapBuffers();
}

void reshape(int width, int height) {
    glDisable(GL_DEPTH_TEST);
    glMatrixMode(GL_PROJECTION);
    glLoadIdentity();
    glOrtho(0, width-1, 0, height-1, 0, 1);
    glViewport(0, 0, (GLsizei)width, (GLsizei)height);
    glMatrixMode(GL_MODELVIEW);
}

void drawSquare() {
    glBegin(GL_QUADS);
    glVertex2f(-0.0f, -0.0f);
    glVertex2f(100.0f, -0.0f);
    glVertex2f(100.0f, 100.0f);
    glVertex2f(-0.0f, 100.0f);
    glEnd();
}

void renderScene() {
    glPointSize(1);
    glColor3f(1.0f, 0.0f, 0.3f);
```

```

glPushMatrix ();
glTranslatef( 150.0f, 160.0f, 0.0f );
glScalef(1.5f, 1.5f, 1.0f);
glRotatef((float)kut, 0.0f, 0.0f, 1.0f);
glTranslatef(-50.0f, -50.0f, 0.0f);
drawSquare();
glPopMatrix();

glPushMatrix ();
glTranslatef( 400.0f, 160.0f, 0.0f );
glScalef(1.5f, 1.5f, 1.0f);
glRotatef(-(float)kut, 0.0f, 0.0f, 1.0f);
glTranslatef(-50.0f, -50.0f, 0.0f);
drawSquare();
glPopMatrix();
}

```

Osvrнимо se još na dobru praksu prilikom rada s *GLUT*-om (i sličnim bibliotekama): nije dobro direktno pozivati metodu za crtanje. Umjesto toga, kada nešto promijeni stanje "svijeta" koji se prikazuje, bolje je to dojaviti *GLUT*-u pozivom metode `glutPostRedisplay()`; i osloniti se na to da sam *GLUT* pokrenuti ponovno iscrtavanje. Naime, možda se još nešto promjenilo zbog čega će *GLUT* ionako pokrenuti ponovno crtanje (npr. uništen je dio prozora, došlo je do promjene veličine prozora i sl.), pa se time može izbjegći višestruko pozivanje metode za iscrtavanje.

Drugi detalj na koji bi trebalo paziti jest mjesto gdje se mijenja stanje "svijeta" koji se prikazuje. Ažuriranje tog stanja u metodi koja istovremeno crta nije dobra – naime, mi nemamo kontrolu kada će se i koliko često ta metoda za crtanje pozivati. Čak i kada koristimo mehanizam vremenskih sklopova, *GLUT* zbog različitih razloga metodu za crtanje može pozivati i češće. Kako je najčešće važno da se stanje svijeta mijenja zadanom brzinom, metoda za crtanje je loše mjesto za takve izmjene. Umjesto toga, izmjene treba raditi samo u metodi koju poziva vremenski sklop (u našem primjeru, to je metoda `animate`).

1.6 Ponavljanje

1. Što je OpenGL? Što označavaju pojmovi: OpenGL, GLU te GLUT?
2. Koja je razlika između poziva naredbe `glutInitDisplayMode(...)`; s argumentima `GLUT_SINGLE` odnosno `GLUT_DOUBLE`?
3. Kako se radi s dvostrukim spremnikom, i što se dobiva njegovom uporabom?
4. Kako izgleda osnovna struktura programa koji koristi GLUT?
5. Ako program pisan uporabom GLUT-a treba reagirati na pritiske tipki na tipkovnici, što je potrebno napraviti?
6. Koje nam primitive za crtanje nudi OpenGL, tj. što može doći kao argument naredbe `glBegin(...)`?
7. Koja je razlika između primitiva `GL_LINE_LOOP` i `GL_POLYGON`?
8. Koja nam dva tipična scenarija omogućava GLUT kada govorimo o potpori za animaciju?
9. Na koji se način može tražiti od GLUT-a da ponovno pokrene crtanje scene?

Poglavlje 2

Matematičke osnove u računalnoj grafici

Naše upoznavanje s računalnom grafikom, kako statičkom tako i interaktivnom, započet ćemo kroz matematički pogled na računalnu grafiku. U okviru ovog poglavlja najprije ćemo se upoznati s notacijom koju ćemo koristiti kroz ovu knjigu. Zatim slijedi upoznavanje s pojmovima *točka*, *vektor*, *pravac* i *ravnina*. Konačno, pred kraj poglavlja upoznat ćemo se s alternativnim načinom prikaza točaka koji se često koristi u računalnoj grafici: prikaz *homogenim* koordinatama.

2.1 Način označavanja

Točka će se obično označavati kao T_X , pri čemu će slovo X biti zamijenjeno u S ako se govori o početnoj točki pravca, u E ako se govori o završnoj točki pravca, odnosno u P ukoliko se govori o proizvoljnoj točki pravca. (Termini početna točka pravca i završna točka pravca biti će jasniji nakon poglavlja 2.3; želimo li biti korektni, trebali bismo govoriti o početnoj i završnoj točki *linijskog segmenta*).

Zapis točke T_X po komponentama bit će $(T_{X_1}, T_{X_2}, \dots, T_{X_n})$ pri čemu je T_{X_i} i -ta komponenta točke.

Vektori će se označavati slično kao i točke. Vektor pravca bit će označen kao \vec{v}_p , odnosno po komponentama $(v_{p_1}, v_{p_2}, \dots, v_{p_n})$.

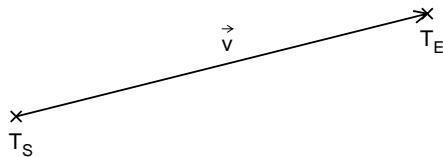
Matrice ćemo označavati velikim štampanim i podebljanim slovima. Npr. karakteristična matrica pravca nosit će oznaku **L**.

2.2 Točka i vektor

Točka je matematički pojam koji se u pravilu ne definira. No potrebno je uvesti neke osnovne pojmove. Točka je svojstvo prostora (element prostora; osnovna gradjiva cjelina). Zbog toga označavanje točke ovisi o prostoru u kojem se ta točka nalazi. Ono osnovno što određuje način označavanja točke jest dimenzionalnost prostora. Svaka točka bit će označena svojim koordinatama, i to s toliko koordinata kolika je dimenzija prostora. Tako će točka u 2D prostoru biti označena pomoću dvije koordinate: x i y . U 3D prostoru točka će biti označena pomoću tri koordinate: x , y i z . U nastavku ćemo točke označavati kao uređene n -torke koordinata, npr. (x, y, z) ili kao matricu $\begin{bmatrix} x & y & z \end{bmatrix}$.

Vektor ćemo promatrati kao usmjerenu dužinu, iako riječ "dužina" možda i nije baš najprikladnija. Naime, vektor će nam obično služiti kao gradijent, tj. pokazatelj koji govori za koliko se nešto mijenja. Vektore ćemo označavati pomoću strelice iznad imena što je uobičajena matematička notacija. Zapis vektora, isto kao i točke ovisi o prostoru u kojem se taj vektor opisuje, te će imati onoliko komponenti kolika je dimenzionalnost prostora. Zbog toga ćemo vektore također zapisivati kao uređene n -torke, npr. $\vec{v} = (x, y, z)$. Kako ćemo u nastavku govoriti o računalnoj grafici, vektore ćemo obično razapinjati između dvije točke, i to na slijedeći način (slika 2.1): vektor razapet između točke T_S i točke T_E kreće iz točke T_S , i završava u točki T_E . Ovime je određen smjer vektora, a njegov iznos se računa pomoću relacije:

$$\vec{v} = T_E - T_S \tag{2.1}$$



Slika 2.1: Vektor između dviju točaka

Pri tome se točke promatraju kao radij-vektori, pa je oduzimanje upravo ono vektorsko: i -ta komponenta rezultata dobije se tako da se oduzmu i -te komponente točaka. Treba imati na umu da vektore možemo zbrajati i oduzimati i da će rezultat biti opet vektor. Razlika dviju točaka je vektor, dok zbroj dviju točaka matematički nije definiran.

Primjer: 1

Zadane su dvije točke u 3D prostoru: $T_S = (3 \ 1 \ 7)$ i $T_E = (5 \ 0 \ 11)$. Izračunajte vektor koji one razapinju (uz prethodno utvrđenu konvenciju da je T_S početna točka).

Rješenje:

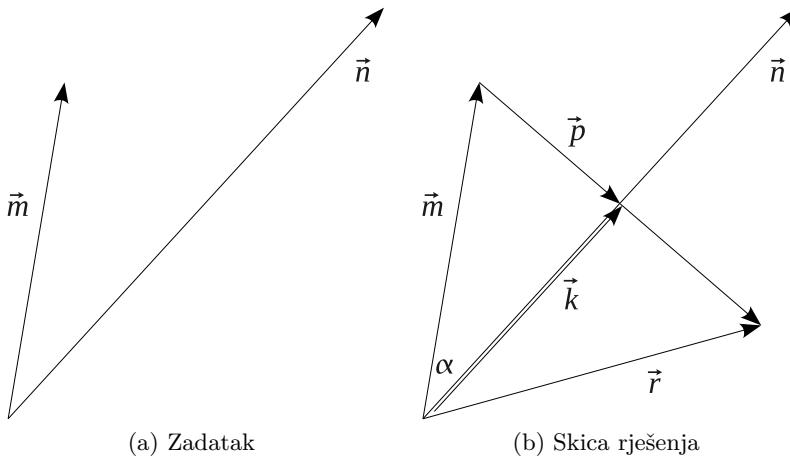
$$\begin{aligned}\vec{v} &= T_E - T_S \\ &= (5 \ 0 \ 11) - (3 \ 1 \ 7) \\ &= (5 - 3 \ 0 - 1 \ 11 - 7) \\ &= (2 \ -1 \ 4)\end{aligned}$$

Primjer: 2

Zadani su proizvoljni vektori \vec{m} i \vec{n} . Pronaći vektor \vec{r} koji čini reflektirani vektor vektora \vec{m} s obzirom na vektor \vec{n} . Provjerite rezultat na konkretnom primjeru $\vec{n} = (3 \ 3)$ i $\vec{m} = (2 \ 3)$.

Rješenje:

Prvi korak u rješavanju ovog zadatka bit će izrada kvalitetne skice. Problem je prikazan na slici 2.2a. Pomoći vektori kao i traženi vektor \vec{r} prikazani su na slici 2.2b.



Slika 2.2: Pronalazak reflektiranog vektora

Pogledamo li sliku 2.2b, vidimo da možemo pisati:

$$\vec{r} = \vec{m} + 2 \cdot \vec{p}.$$

Stoga ćemo se najprije fokusirati na pronalazak vektora \vec{p} . Vektor \vec{m} projiciran na vektor \vec{n} označen je s \vec{k} . To je vektor koji je kolinearan s vektorom \vec{n} , pri čemu mu je magnituda odredena izrazom $||\vec{m}|| \cdot \cos(\alpha)$, pa možemo pisati:

$$\vec{k} = \frac{\vec{n}}{||\vec{n}||} \cdot ||\vec{m}|| \cdot \cos(\alpha).$$

Kosinus kuta možemo izračunati direktno iz vektora \vec{m} i \vec{n} . Kako ti vektori nisu normirani, sjetimo se da vrijedi opći izraz:

$$\cos(\alpha) = \frac{\vec{m} \cdot \vec{n}}{\|\vec{m}\| \cdot \|\vec{n}\|}.$$

Uvrštanjem dalje slijedi:

$$\vec{k} = \frac{\vec{n}}{\|\vec{n}\|} \cdot \|\vec{m}\| \cdot \frac{\vec{m} \cdot \vec{n}}{\|\vec{m}\| \cdot \|\vec{n}\|} = \frac{\vec{n}}{\|\vec{n}\|} \cdot \frac{\vec{m} \cdot \vec{n}}{\|\vec{n}\|}.$$

Sada možemo doći do traženog vektora \vec{p} . Iz slike 2.2b slijedi da je $\vec{m} + \vec{p} = \vec{k}$, pa je stoga $\vec{p} = \vec{k} - \vec{m}$. Uvrštanjem u izraz za \vec{r} slijedi:

$$\begin{aligned} \vec{r} &= \vec{m} + 2 \cdot \vec{p} \\ &= \vec{m} + 2 \cdot (\vec{k} - \vec{m}) \\ &= \vec{m} + 2 \cdot \vec{k} - 2 \cdot \vec{m} \\ &= 2 \cdot \vec{k} - \vec{m} \\ &= 2 \cdot \frac{\vec{n}}{\|\vec{n}\|} \cdot \frac{\vec{m} \cdot \vec{n}}{\|\vec{n}\|} - \vec{m} \end{aligned}$$

Primjenimo to na konkretnom primjeru. Kao reflektirani vektor morali bismo dobiti vektor $\vec{r} = \begin{pmatrix} 3 & 2 \end{pmatrix}$, pa provjerimo to. Norma vektora \vec{n} je $\sqrt{3^2 + 3^2} = \sqrt{18}$.

$$\begin{aligned} \vec{r} &= 2 \cdot \frac{\vec{n}}{\|\vec{n}\|} \cdot \frac{\vec{m} \cdot \vec{n}}{\|\vec{n}\|} - \vec{m} \\ &= 2 \cdot \frac{\begin{pmatrix} 3 & 3 \end{pmatrix}}{\sqrt{18}} \cdot \frac{\begin{pmatrix} 3 & 2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 3 & 3 \end{pmatrix}}{\sqrt{18}} - \begin{pmatrix} 2 & 3 \end{pmatrix} \\ &= 2 \cdot \frac{\begin{pmatrix} 3 & 3 \end{pmatrix}}{\sqrt{18}} \cdot \frac{3 \cdot 2 + 3 \cdot 3}{\sqrt{18}} - \begin{pmatrix} 2 & 3 \end{pmatrix} \\ &= 2 \cdot \frac{\begin{pmatrix} 3 & 3 \end{pmatrix}}{18} \cdot 15 - \begin{pmatrix} 2 & 3 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 5 & 5 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 2 & 3 \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} 3 & 2 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

2.2.1 Skalarni i vektorski produkt

Skalarni i vektorski produkt dva su temeljna operatora linearne algebre, i kao takvi čine nezaobilazan alat računalne grafike. Stoga ćemo se ovdje samo ukratko podsjetiti kako su definirani, i kako ih najčešće koristimo.

Skalarni produkt

Skalarni produkt dvaju n -dimenzijskih vektora $\vec{A} = (a_1, a_2, \dots, a_n)$ i $\vec{B} = (b_1, b_2, \dots, b_n)$ definiran je kao suma umnožaka i -tih parova komponenti obaju vektora. Dakle:

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = (a_1, a_2, \dots, a_n) \cdot (b_1, b_2, \dots, b_n) = a_1 \cdot b_1 + a_2 \cdot b_2 + \dots + a_n \cdot b_n$$

Od zanimljivijih svojstava skalarnog produkta spomenimo sljedeća dva svojstva.

- Ako je skalarni produkt dvaju vektora čija je norma različita od nule jednak nula, vektori su međusobno okomiti. Možemo pisati:

$$\vec{A} \cdot \vec{B} = 0 \rightarrow \vec{A} \perp \vec{B}.$$

- Skalarni produkt dvaju vektora \vec{A} i \vec{B} mjeri je kosinusa kuta koji oni zatvaraju. Točnije, vrijedi sljedeće:

$$\cos(\angle(\vec{A}, \vec{B})) = \frac{\vec{A} \cdot \vec{B}}{\|\vec{A}\| \cdot \|\vec{B}\|}.$$

Primjer: 3

Pronađite vektor koji je okomit na vektor $\vec{m} = (1, 2, 4)$.

Rješenje:

Poslužit ćemo se skalarnim produktom. Uočimo da je zadani vektor trodimenijski, pa će i traženi vektor \vec{n} biti trodimenijski. Možemo pisati:

$$(n_x, n_y, n_z) \cdot (1, 2, 4) = 0 \quad \Rightarrow \quad n_x \cdot 1 + n_y \cdot 2 + n_z \cdot 4 = 0$$

Osim ove jednadžbe – jednadžbe od tri nepoznanice – nemamo niti jedan drugi izraz kojim bismo mogli više ograničiti traženi vektor. Evo i zašto. Zamislimo da smo u koordinatnom sustavu vektor \vec{m} fiksirali u ishodište. Taj vektor tada je okomit na ravninu koja je također fiksirana u ishodištu. Svaki vektor koji se nalazi u toj ravnini bit će jedno moguće rješenje. Postavimo li u tu ravninu novi dvodimenzijski koordinatni sustav, svaki vektor u toj ravnini bit će određen s dva parametra: svojom koordinatom vezanom uz prvu os, te svojom koordinatom vezanom uz drugu os. Tek kada ta dva parametra fiksiramo, gornja će nam jednadžba dati preostalu treću vrijednost. Zaključak ovog misaonog eksperimenta jest uočiti da imamo dva stupnja slobode, pa možemo sami dodati dvije jednadžbe koje će rezultirati jednoznačnim rješenjem.

Primjerice, gledajući gornji izraz, možemo tražiti da je $n_x = 1$. Tada ostajemo na jednadžbi:

$$1 \cdot 1 + n_y \cdot 2 + n_z \cdot 4 = 0 \quad \Rightarrow \quad n_y \cdot 2 + n_z \cdot 4 = -1.$$

Dalje, možemo poželjeti da je $n_y = 2$, čime se jednadžba dalje reducira na:

$$2 \cdot 2 + n_z \cdot 4 = -1 \quad \Rightarrow \quad n_z \cdot 4 = -5.$$

Slijedi:

$$n_z = \frac{-5}{4}.$$

Provjerimo da su vektori $(1, 2, 4)$ i pronadjeni vektor $(1, 2, \frac{-5}{4})$ doista okomiti:

$$(1, 2, \frac{-5}{4}) \cdot (1, 2, 4) = 1 \cdot 1 + 2 \cdot 2 + \frac{-5}{4} \cdot 4 = 1 + 2 + (-5) = 0$$

Ako je potrebno pronaći bilo koji okomit vektor, postupak prikazan u prethodnom primjeru je sasvim prihvatljiv. Međutim, u praksi se češće umjesto ovakvih "proizvoljnih" ograničenja kao jedno od ograničenja nameće da je norma tog vektora jednak 1 (dakle, da je pronađeni vektor normiran). I uz takvo ograničenje, ostaje nam još jedan stupanj slobode koji je potrebno fiksirati. U praksi, okomiti nam vektori najčešće trebaju kao normale ravnine. Kako je ravnina u parametarskom obliku zadana preko dva vektora koji leže u njoj, naš je zadatak pronaći vektor koji je okomit na oba – čime smo ograničili početni jednadžbu na samo jedan stupanj slobode, pa je dovoljno zadati još jedno ograničenje kojim ćemo sam vektor fiksirati.

Treba međutim paziti kako zadajemo to treće ograničenje. Primjerice, ako tražimo da vrijedi:

$$n_x + n_y + n_z = 1$$

dobit ćemo jednoznačno definiran vektor. Međutim, ako tražimo da norma tog vektora bude 1, dakle:

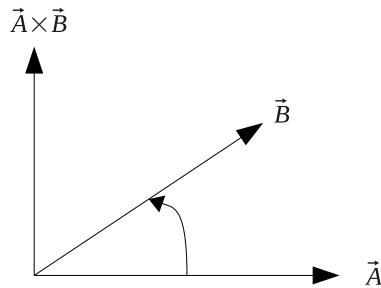
$$\sqrt{n_x \cdot n_x + n_y \cdot n_y + n_z \cdot n_z} = 1 \quad \Rightarrow \quad n_x \cdot n_x + n_y \cdot n_y + n_z \cdot n_z = 1$$

bitno smo zakomplicirali izračun (jer imamo kvadratnu jednadžbu), i dodatno, opet nam je ostao jedan stupanj slobode – rekli smo da želimo vektor norme 1, ali takva postoje dva: onaj koji gleda na gornju stranu ravnine, te onaj koji gleda na donju stranu ravnine, pa i to treba dodatno specificirati. Stoga se u slučaju da na dva zadana vektora želimo na što jednostavniji način pronaći treći okomit (i ne zanimaju nas daljnja "svojstva" tog vektora), često koristi i vektorski produkt opisan u nastavku.

Vektorski produkt

Vektorski produkt tipično razmatramo u trodimenijskom prostoru. Vektorski produkt dvaju 3-dimenzijskih vektora $\vec{A} = (a_1, a_2, a_3)$ i $\vec{B} = (b_1, b_2, b_3)$ definiran je kao:

$$\vec{A} \times \vec{B} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \end{vmatrix},$$



Slika 2.3: Vektorski produkt

što dalje možemo razriješiti kao:

$$\vec{A} \times \vec{B} = \vec{i} \cdot (a_2 \cdot b_3 - a_3 \cdot b_2) - \vec{j} \cdot (a_1 \cdot b_3 - a_3 \cdot b_1) + \vec{k} \cdot (a_1 \cdot b_2 - a_2 \cdot b_1).$$

Od zanimljivijih svojstava vektorskog produkta spomenimo sljedeća četiri svojstva.

- Vektorski produkt \vec{n} dvaju vektora \vec{A} i \vec{B} okomit je i na \vec{A} i na \vec{B} (slika 2.3).

$$(\vec{A} \times \vec{B}) \perp \vec{A} \quad \wedge \quad (\vec{A} \times \vec{B}) \perp \vec{B}.$$

U ovo se možete jednostavno uvjeriti tako da pogledate skalarne produkte $\vec{n} \cdot \vec{A}$ i $\vec{n} \cdot \vec{B}$.

- Smjer vektora \vec{n} koji predstavlja vektorski produkt dvaju vektora \vec{A} i \vec{B} određen je pravilom desne ruke. Ako prsti desne ruke pokazuju od vektora \vec{A} prema vektoru \vec{B} , palac pokazuje smjer vektora \vec{n} .
- Norma vektorskog produkta $\|\vec{n}\|$ dvaju vektora \vec{A} i \vec{B} jednaka je:

$$\|\vec{A} \times \vec{B}\| = \|\vec{A}\| \cdot \|\vec{B}\| \cdot \sin(\angle(\vec{A}, \vec{B}))$$

pri čemu se kao kut gleda onaj manji. Geometrijska interpretacija ove činjenice jest da je norma vektorskog produkta vektora \vec{A} i \vec{B} jednaka površini paralelograma što ga razapinju vektori \vec{A} i \vec{B} , odnosno jednaka je dvostrukoj vrijednosti površine trokuta koji razapinju ti vektori. Ovu činjenicu kasnije ćemo koristiti na više mesta, a jedan od primjera će biti i izračun baricentričnih koordinata.

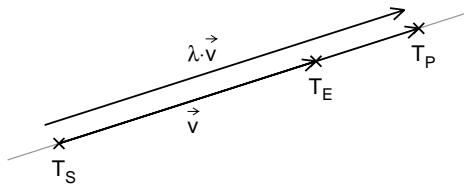
- Posljedica prethodnog svojstva jest da je vektorski produkt dvaju kolinearnih vektora jednak nul-vektor. Dakle, ako su vektori paralelni, vektorski produkt ima normu nula.

2.3 Pravac

Pravac je također pojam koji se ne definira, no najopćenitije govoreći može se reći da je pravac skup točaka. U tom smislu, točke koje pripadaju pravcu možemo matematički opisati na nekoliko načina.

2.3.1 Jednadžba pravca

Kada govorimo o jednadžbi pravca, ideja je pronaći takav matematički izraz (jednadžbu) koji će vrijediti za sve točke koje pripadaju pravcu. Broj načina na koji ovo možemo napraviti ovisi o dimenzionalnosti prostora u kojem promatramo pravac. Ako se radi o 2D prostoru, uobičajeno možemo napisati *implicitni oblik* jednadžbe pravca, najčešće možemo napisati i *eksplicitni oblik* jednadžbe pravca, a uvijek možemo napisati jednadžbu pravca u *parametarskom obliku*. U 3D prostoru, broj mogućnosti se smanjuje, i tu uvijek koristimo parametarski oblik jednadžbe pravca. Pa upoznajmo se najprije s tim oblikom.



Slika 2.4: Pravac dobiven skaliranjem vektora

Parametarski oblik jednadžbe pravca

Ideja parametarskog zapisa krivulje – pa tako i pravca kao jedne specifične vrste krivulja – jest pomoću konačnog broja parametara opisati sve točke koje pripadaju dotičnoj krivulji. Za opis pravca dovoljan je samo jedan parametar, s obzirom da su promjene po svim koordinatama linearno vezane. Jednadžbu možemo dobiti iz slike 2.4.

$$T_P = (T_E - T_S) \cdot \lambda + T_S = \vec{v}_p \cdot \lambda + T_S \quad (2.2)$$

Formula zapravo kaže: vektor \vec{v}_p skaliran parametrom λ dodaj točki T_S i dobit ćeš jednu točku pravca. Ovo napravi za svaki $\lambda \in \mathbb{R}$ i dobit ćeš sve točke pravca.

Pojam "skalirati" parametrom λ znači svaku komponentu vektora \vec{v}_p pomnožiti realnim brojem λ . Time se norma vektora \vec{v}_p povećava λ puta, te vrijedi:

$$\|\lambda \cdot \vec{v}_p\| = \lambda \cdot \|\vec{v}_p\|$$

Npr. prema slici 2.4, ako točki T_S dodamo \vec{v}_p uz $\lambda = 1$ doći ćemo do točke T_E . No ako je λ veći od jedan, tada ćemo doći do neke točke koja se krenuvši od točke T_S nalazi iza točke T_E . Ako je $\lambda \in <0, 1>$, dolazimo do točaka koje su između točke T_S i točke T_E , dok za $\lambda < 0$ dolazimo do točaka koje su ispred točke T_S . Primjerice, za $\lambda = 0.5$, dobit ćemo točku koja se nalazi točno na pola puta između T_S i T_E , a za $\lambda = -1$ dolazimo do točke koja je ispred točke T_S i to na jednakoj udaljenosti od točke T_S kao što je točka T_E udaljena od točke T_S .

U jednadžbi pravca koju smo prethodno napisali krije se zapravo onoliko jednadžbi koliko točke imaju komponenata. Važno je za uočiti da ovakav zapis pravca donekle i usmjerava pravac. Naime, porastom parametra λ točka T_P giba se u smjeru vektora \vec{v}_p odnosno od točke T_S prema točki T_E i dalje. Ovakav oblik zapisa pravca pogodan je i za određivanje gdje se neka zadana točka pravca nalazi u odnosu na točke T_S i T_E . Vrijedi slijedeće. Ako je za zadalu točku T_P parametar λ :

- negativan, točka T_P je ispred točke T_S ;
- nula, točka T_P se upravo poklapa s točkom T_S ;
- pozitivan i manji od 1, točka T_P je između točaka T_S i T_E ;
- jednak 1, točka T_P se upravo poklapa s točkom T_E ; te
- pozitivan i veći od 1, točka T_P je iza točke T_E .

Raspisemo li jednadžbu (2.2) po komponentama, dobivamo:

$$(T_{P_1}, T_{P_2}, \dots, T_{P_n}) = (v_{p_1}, v_{p_2}, \dots, v_{p_n}) \cdot \lambda + (T_{S_1}, T_{S_2}, \dots, T_{S_n}) \quad (2.3)$$

što možemo prikazati i u matričnom obliku:

$$(T_{P_1}, T_{P_2}, \dots, T_{P_n}) = [\lambda \ 1] \cdot \begin{bmatrix} v_{p_1} & v_{p_2} & \dots & v_{p_n} \\ T_{S_1} & T_{S_2} & \dots & T_{S_n} \end{bmatrix} = [\lambda \ 1] \cdot \mathbf{L} \quad (2.4)$$

gdje slovo \mathbf{L} стоји za *karakterističnu matricu* pravca. Kako jednadžba mora biti zadovoljena za svaku komponentu zasebno, gornji zapis jednadžbe raspada se na n jednadžbi.

Matrični oblik zapisa u računalnoj grafici iznimno je važan jer je pogodan za zapis na računalu. Matematičke pojmove koje ovdje obrađujemo trebat ćemo implementirati na računalu. Kako pri toj implementaciji nije pogodno koristiti nizove varijabli, već polje tako i u primjeru karakteristične matrice pravca, pravac \mathbf{L} će biti zapisan kao 2D polje podataka.

Računanje jednadžbe pravca kroz dvije točke

Neka su zadane dvije točke kroz koje prolazi pravac. Točka T_S neka bude početna točka pravca, a točka T_E neka bude završna točka pravca. Jednadžbu pravca kroz te dvije točke možemo izračunati temeljem izraza (2.2):

$$T_P = (T_E - T_S) \cdot \lambda + T_S = \vec{v}_p \cdot \lambda + T_S.$$

Jedina nepoznanica je vrijednost vektora smjera \vec{v}_p , no taj vektor možemo odrediti direktno iz izraza (2.2), čime dobivamo:

$$v_p = T_E - T_S. \quad (2.5)$$

Primjer: 4

Pravac u 2D prostoru zadan je dvjema točkama: $T_S = (1 \ 1)$ i $T_E = (3 \ 2)$. Kako glasi parametarski oblik jednadžbe tog pravca?

Rješenje:

Prema (2.5) računamo vektor smjera pravca:

$$\begin{aligned} \vec{v} &= T_E - T_S \\ &= (3 \ 2) - (1 \ 1) \\ &= (3 - 1 \ 2 - 1) \\ &= (2 \ 1) \end{aligned}$$

Označimo li prvu koordinatu s x a drugu s y , izračunati vektor smjera nam govori da svaki puta kada se y poveća za 1, x se poveća za 2. Iskoristimo ovaj zaključak da nabrojimo nekoliko točaka koje pripadaju pravcu. Znamo da točka $(1 \ 1)$ pripada pravcu. Prema uočenoj pravilnosti, povećamo li y za 1 i x za 2, dolazimo do točke $(3 \ 2)$ – uočimo da je ovo dodavanje zapravo odgovaralo dodavanju čitavog vektora v_p , odnosno izraza $v_p \cdot \lambda$ uz $\lambda = 1$ točki T_S , čime smo dobili upravo točku T_E , što je u skladu s prethodno utvrđenim ponašanjem. Uvećamo li ponovno koordinate točke, stižemo do točke $(5 \ 3)$ koja također pripada pravcu.

Traženi parametarski oblik jednadžbe pravca tada je:

$$T_P = (2 \ 1) \cdot \lambda + (1 \ 1).$$

Evo još jednog načina kako se može doći do parametarske jednadžbe pravca ako znamo dvije točke koje mu pripadaju. Krenimo iz parametarskog oblika jednadžbe pravca zapisanog matrično. Prisjetimo se izraza (2.4):

$$(T_{P_1}, T_{P_2}, \dots, T_{P_n}) = [\lambda \ 1] \cdot \mathbf{L}$$

U ovom izrazu jedina je nepoznanica matrica \mathbf{L} koju treba odrediti. Budući da pravac kojeg tražimo za neku vrijednost parametra λ prolazi kroz točku T_S , a za neku drugu vrijednost parametra λ prolazi kroz točku T_E , ostavljena nam je sloboda izbora da sami odlučimo za koje će se to vrijednosti parametra λ dogoditi. Zbog toga ćemo se odlučiti za uobičajeni izbor: neka pravac prođe kroz točku T_S za $\lambda = 0$, a kroz točku T_E za $\lambda = 1$. Tada možemo pisati:

$$T_S = [0 \ 1] \cdot \mathbf{L}$$

$$T_E = [1 \ 1] \cdot \mathbf{L}$$

gdje sada T_S i T_E promatramo kao jednoretčane matrice s onoliko stupaca koliko točke imaju koordinate. Ove dvije jednadžbe možemo stopiti u jednu matričnu jednadžbu:

$$\begin{bmatrix} T_S \\ T_E \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{L}$$

Treba uočiti da T_S i T_E na ljevoj strani jednadžbe predstavljaju matrice $1 \times n$ pa matrica na ljevoj strani nije 2×1 već $2 \times n$. Kako je u jednadžbi sve poznato osim matrice \mathbf{L} , množeći jednadžbu s lijeva inverznom matricom uz \mathbf{L} dobiva se:

$$\mathbf{L} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}^{-1} \cdot \begin{bmatrix} T_S \\ T_E \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} T_S \\ T_E \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} T_E - T_S \\ T_S \end{bmatrix} \quad (2.6)$$

pri čemu je matrica \mathbf{L} dimenzija $2 \times n$.

Primjer: 5

Pravac u 2D prostoru zadan je dvjema točkama: $T_S = (1 \ 1)$ i $T_E = (3 \ 2)$. Kako glasi parametarski oblik jednadžbe tog pravca u matričnom zapisu? Za koju se vrijednost parametra dobiva točka $(-3 \ -1)$?

Rješenje:

Matricu \mathbf{L} izračunat ćemo prema izrazu (2.6):

$$\mathbf{L} = \begin{bmatrix} T_E - T_S \\ T_S \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3-1 & 2-1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$$

Traženi oblik jednadžbe pravca tada glasi:

$$(x \ y) = [\lambda \ 1] \cdot \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$$

Kako znamo da tražena točka $(-3 \ -1)$ leži na pravcu, možemo pisati:

$$(-3 \ -1) = [\lambda \ 1] \cdot \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$$

Slijedi:

$$[\lambda \ 1] = [-3 \ -1] \cdot \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}^{-1} = [-3 \ -1] \cdot \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} = [-2 \ 1].$$

Dakle, tražena vrijednost parametra je $\lambda = -2$.

Ovim korakom smo u osnovi rješavali sustav od dvije jednadžbe s jednom nepoznanicom, kojeg možemo dobiti i izravno iz prethodnog koraka, odnosno:

$$-3 = 2\lambda + 1$$

$$-1 = \lambda + 1$$

Ako u obje jednadžbe dobijemo istu vrijednost za nepoznanicu, znači da točka leži na pravcu, u protivnom točka ne leži na pravcu, odnosno ne postoji jedinstveni parametar λ za koji to vrijedi.

Valja napomenuti da u jednadžbi (2.4) točka na pravcu T_S može biti bilo koja točka, bitno je da je ta točka na pravcu. Vektor smjera pravca \vec{v}_p isto tako može biti bilo koji vektor koji ima smjer dotičnog pravca. Drugim riječima, isti pravac možemo zapisati na beskonačno mnogo načina. Radi li se upravo o nekom zadanom pravcu provjerit ćemo tako da provjerimo kolinearnost vektora pravaca koji ih određuju, te pripadnosti točke promatranoj pravca zadanom pravcu.

2.3.2 Posebni slučajevi jednadžbe pravca

2D prostor

U 2D prostoru svaka točka ima po dvije komponente, pa izraz (2.3):

$$(T_{P_1}, T_{P_2}, \dots, T_{P_n}) = (v_{p_1}, v_{p_2}, \dots, v_{p_n}) \cdot \lambda + (T_{S_1}, T_{S_2}, \dots, T_{S_n})$$

prelazi u:

$$(T_{P_1}, T_{P_2}) = (v_{p_1}, v_{p_2}) \cdot \lambda + (T_{S_1}, T_{S_2}) \quad (2.7)$$

Umjesto oznaka T_{P_1} i T_{P_2} mogli smo koristi i oznake x_p, y_p , a umjesto oznaka T_{S_1} i T_{S_2} mogli smo koristi i oznake x_s, y_s , a umjesto oznaka v_{p_1} i v_{p_2} mogli smo koristi i oznake v_x, v_y . Tada bismo dobili prepoznatljiv oblik izraza:

$$(x_p, y_p) = (v_x, v_y) \cdot \lambda + (x_s, y_s).$$

Jednadžbu (2.7) možemo raspisati po komponentama i tako dobiti dvije jednadžbe:

$$T_{P_1} = v_{p_1} \cdot \lambda + T_{S_1}$$

$$T_{P_2} = v_{p_2} \cdot \lambda + T_{S_2}$$

Eliminacijom parametra λ dobiva se *eksplicitni oblik* jednadžbe pravca:

$$T_{P_2} - T_{S_2} = \frac{v_{p_2}}{v_{p_1}} (T_{P_1} - T_{S_1}) \quad (2.8)$$

Vektor smjera \vec{v}_p definiran je izrazom (2.5), što po komponentama možemo raspisati kao:

$$v_{p_1} = T_{E_1} - T_{S_1},$$

$$v_{p_2} = T_{E_2} - T_{S_2}.$$

Uvrštavanjem ovih izraza u eksplisitni oblik – izraz (2.7) – dobiva se:

$$T_{P_2} - T_{S_2} = \frac{T_{E_2} - T_{S_2}}{T_{E_1} - T_{S_1}}(T_{P_1} - T_{S_1}), \quad (2.9)$$

što nakon promjene imena odgovarajućih varijabli u "školska" imena daje:

$$y - y_1 = \frac{y_2 - y_1}{x_2 - x_1}(x - x_1). \quad (2.10)$$

Pomnožimo li izraz (2.9) sa zajedničkim nazivnikom i potom malo preuređimo, dobit ćemo *implicitni oblik* jednadžbe pravca:

$$(T_{S_2} - T_{E_2}) \cdot T_{P_1} - (T_{S_1} - T_{E_1}) \cdot T_{P_2} - (T_{S_2} - T_{E_2}) \cdot T_{S_1} + (T_{S_1} - T_{E_1}) \cdot T_{S_2} = 0. \quad (2.11)$$

Koristimo li opet uobičajenu školsku notaciju, izraz prelazi u:

$$(y_1 - y_2) \cdot x - (x_1 - x_2) \cdot y - (y_1 - y_2) \cdot x_1 + (x_1 - x_2) \cdot y_1 = 0. \quad (2.12)$$

Općenito implicitni oblik zapisujemo kao:

$$a \cdot T_{P_1} + b \cdot T_{P_2} + c = 0, \quad (2.13)$$

odnosno u uobičajenoj notaciji, prepoznatljiv nam je oblik:

$$a \cdot x + b \cdot y + c = 0. \quad (2.14)$$

U ovom obliku treba primjetiti interpretaciju pojedinih komponenti. Vektorski gledano, vektor $[a, b]$ određuje normalu na pravac (2.14) a vektor $[b, -a]$ određuje smjer pravca odnosno vektor koji je kolinearan s pravcem. Ako oblik (2.14) normiramo (tj. sve komponente podijelimo s $\sqrt{a^2 + b^2}$), tada uvrštavanje točke u jednadžbu (2.14) daje udaljenost te točke od pravca. Iz toga je očito da je koeficijent c upravo udaljenost ishodišta do zadanog pravca (vidi se ako se u izraz uvrste koordinate ishodišta).

Od zanimljivijih oblika vrijedno je još spomenuti i *segmentni oblik* jednadžbe pravca, koji direktno daje odsječke pravca na obje osi. Dobije se svođenjem implicitnog oblika na oblik:

$$\frac{T_{P_1}}{l_x} + \frac{T_{P_2}}{l_y} = 1. \quad (2.15)$$

Pri tome vrijednosti l_x i l_y predstavljaju odsječke na obje osi. Uočimo međutim da ovaj oblik ne postoji za sve pravce u 2D prostoru – primjerice, pokušajte ga napisati za pravac koji je paralelan s osi x ili paralelan s osi y . Iz eksplisitnog se oblika dobije:

$$\frac{T_{P_1}}{\frac{T_{S_2}v_{p_1} - T_{S_1}v_{p_2}}{-v_{p_2}}} + \frac{T_{P_2}}{\frac{T_{S_2}v_{p_1} - T_{S_1}v_{p_2}}{v_{p_1}}} = 1. \quad (2.16)$$

3D prostor

U 3D prostoru pravac nije moguće prikazati jednadžbom u eksplisitnom obliku. Naime, parametarski oblik jednadžbe pravca definiran izrazom (2.3):

$$(T_{P_1}, T_{P_2}, \dots, T_{P_n}) = (v_{p_1}, v_{p_2}, \dots, v_{p_n}) \cdot \lambda + (T_{S_1}, T_{S_2}, \dots, T_{S_n})$$

u tom slučaju prelazi u:

$$(T_{P_1}, T_{P_2}, T_{P_3}) = (v_{p_1}, v_{p_2}, v_{p_3}) \cdot \lambda + (T_{S_1}, T_{S_2}, T_{S_3}) \quad (2.17)$$

pri čemu se svaka točka (ili vektor) opisuje pomoću tri koordinate. Ova jednadžba ekvivalent je tri jednadžbe (po jedna za svaku koordinatu), te je parametar λ nemoguće eliminirati tako da se dobije jedna jednadžba. No eliminacijom parametra λ iz dva para jednadžbi moguće je dobiti implicitni oblik jednadžbe pravca u tri dimenzije:

$$\frac{T_{P_1} - T_{S_1}}{v_{p_1}} = \frac{T_{P_2} - T_{S_2}}{v_{p_2}} = \frac{T_{P_3} - T_{S_3}}{v_{p_3}} \quad (2.18)$$

odnosno:

$$\frac{T_{P_1} - T_{S_1}}{T_{E_1} - T_{S_1}} = \frac{T_{P_2} - T_{S_2}}{T_{E_2} - T_{S_2}} = \frac{T_{P_3} - T_{S_3}}{T_{E_3} - T_{S_3}}. \quad (2.19)$$

Uz školske oznake točaka, izraz glasi:

$$\frac{x - x_1}{x_2 - x_1} = \frac{y - y_1}{y_2 - y_1} = \frac{z - z_1}{z_2 - z_1}.$$

Poteškoće

Kada zadajemo jednadžbu pravca, želimo biti u stanju pomoću nje prikazati sve moguće pravce. Krenemo li od segmentnog oblika (uz ograničenje razmatranja na zapisa pravca samo u 2D prostoru), vidimo da on ne može prikazati niti jedan pravac paralelan s bilo kojom osi. Eksplisitni oblik ima poteškoća s pravcima paralelnim s ordinatom. Jedini oblik koji nema problema je implicitni oblik. Međutim, implicitni oblik pravca za primjenu u računalima nije praktičan. Zbog toga se kao relativno dobar oblik pokazuje parametarski oblik. Dodatan "plus" ovom obliku nosi i mogućnost matričnog zapisa, koji je idealan za primjenu u računalima, i obilno se koristi u grafičkom sklopolju.

2.4 Homogeni prostor. Homogene koordinate.

2.4.1 Ideja

Dijeljenje s nulom jedan je od čestih problema pri geometrijskim proračunima. Npr. traženje sjecišta dva paralelna pravca na uobičajeni način rezultirat će dijeljenjem s nulom budući da se sjecište nalazi u beskonačnosti. Da bi se ovakvi problemi izbjegli, uvodi se *homogeni prostor* i homogene koordinate. Evo razmišljanja. Ako je neka od koordinata jednakona beskonačno, to znači da se može dobiti dijeljenjem s nulom. Da bi se ovo izbjeglo, potrebno je sve koordinate napisati u obliku razlomka:

$$T_{P_1} = \frac{T_{Ph_1}}{h}, T_{P_2} = \frac{T_{Ph_2}}{h}, \quad (2.20)$$

pri čemu su T_{P_1} i T_{P_2} standardne koordinate (kažemo još i koordinate u radnom prostoru), a T_{Ph_1} i T_{Ph_2} su homogene koordinate. Uvrštavanjem ovih izraza u implicitni oblik jednadžbe pravca dobivamo:

$$a \cdot \frac{T_{Ph_1}}{h} + b \cdot \frac{T_{Ph_2}}{h} + c = 0$$

odnosno

$$a \cdot T_{Ph_1} + b \cdot T_{Ph_2} + c \cdot h = 0. \quad (2.21)$$

U ovom slučaju koordinate T_{Ph_1} i T_{Ph_2} nikada neće biti jednakona beskonačno. Općenito se može reći ovako. Zadana je neka proizvoljna točka T u n -dimenzijskom prostoru. Ta točka T u homogenom će se prostoru opisivati pomoću $n+1$ koordinate. Pri tome će jednoj konkretnoj točki radnog prostora biti pridruženo beskonačno homogenih točaka. Npr. točka (12, 24, 12) u radnom prostoru u tri dimenzije imat će u homogenom prostoru zapise: (12, 24, 12, 1), (6, 12, 6, 0.5), (24, 48, 24, 2), ... Naime, uočite da se svaka od tih homogenih točaka nakon dijeljenja s homogenim parametrom pretvara u istu točku radnog prostora: (12, 24, 12).

Poseban slučaj je zapis beskonačnosti: ako je homogena koordinata h točke T jednaka 0, točka leži u beskonačnosti. Ako dobijemo da se dva pravca sijeku u homogenoj točki $(6, 6, 4, 2)$, to znači da se u radnom prostoru sijeku u točki $(3, 3, 2)$. Ako se pak sijeku u homogenoj točki $(10, 10, 3, 0)$, tada su ti pravci u radnom prostoru paralelni i nemaju sjecišta. Valja napomenuti da kombinacija $(0, 0, 0, 0)$ nije dozvoljena.

Ponovimo ukratko najvažnije. Ako je točka u radnom prostoru zadana kao:

$$T_P = (T_{P_1}, T_{P_2}, \dots, T_{P_n})$$

tada ta točka u homogenom prostoru ima zapis:

$$T_{Ph} = (T_{Ph_1}, T_{Ph_2}, \dots, T_{Ph_n}, h)$$

pri čemu je definirana veza:

$$T_{P_i} = \frac{T_{Ph_i}}{h}, \text{ odnosno } T_{Ph_i} = T_{P_i} \cdot h. \quad (2.22)$$

2.4.2 Jednadžba 2D pravca u homogenom prostoru

U poglavlju 2.3.2 dana je jednadžba pravca u 2D u radnom prostoru (izraz (2.7)):

$$(T_{P_1}, T_{P_2}) = (v_{p_1}, v_{p_2}) \cdot \lambda + (T_{S_1}, T_{S_2})$$

Uvrštavanjem izraza (2.22) u tu jednadžbu dobiva se:

$$(T_{P_1}, T_{P_2}, h_P) = (v_{p_1}, v_{p_2}, v_p) \cdot \lambda + (T_{S_1}, T_{S_2}, h_S). \quad (2.23)$$

Pri tome treba obratiti pažnju na h_P i h_S komponente točaka. Nepažljiva uporaba gornje relacije može dovesti do nepoželjnih posljedica.

2.4.3 Jednadžba 3D pravca u homogenom prostoru

U poglavlju 2.3.2 dana je jednadžba pravca u 3D u radnom prostoru (izraz (2.17)):

$$(T_{P_1}, T_{P_2}, T_{P_3}) = (v_{p_1}, v_{p_2}, v_{p_3}) \cdot \lambda + (T_{S_1}, T_{S_2}, T_{S_3}).$$

Proširivanjem tog izraza uz izraz (2.22) dolazi se do:

$$(T_{P_1}, T_{P_2}, T_{P_3}, h_P) = (v_{p_1}, v_{p_2}, v_{p_3}, v_p) \cdot \lambda + (T_{S_1}, T_{S_2}, T_{S_3}, h_S) \quad (2.24)$$

pri tome treba obratiti pažnju na h_P i h_S komponente točaka. Nepažljiva uporaba gornje relacije može dovesti do nepoželjnih posljedica.

2.4.4 Implicitni oblik jednadžbe pravca u 2D u homogenom prostoru

Krenemo li od implicitnog oblika jednadžbe pravca u 2D (izraz 2.13):

$$a \cdot T_{P_1} + b \cdot T_{P_2} + c = 0$$

i uvrstimo li u jednadžbu izraz za homogene koordinate 2.22

$$T_{P_i} = \frac{T_{Ph_i}}{h}, \text{ odnosno } T_{Ph_i} = T_{P_i} \cdot h$$

dolazimo do jednadžbe:

$$a \cdot \frac{T_{Ph_1}}{h} + b \cdot \frac{T_{Ph_2}}{h} + c = 0$$

odnosno nakon sređivanja:

$$a \cdot T_{Ph_1} + b \cdot T_{Ph_2} + c \cdot h = 0 \quad (2.25)$$

Ovaj se izraz može prikazati i u matričnom obliku, što je dosta čest slučaj. Tada on glasi:

$$[T_{Ph_1} \quad T_{Ph_2} \quad h] \cdot \begin{bmatrix} a \\ b \\ c \end{bmatrix} = 0 \quad (2.26)$$

Uvođenjem uobičajenih oznaka

$$T_P = [T_{Ph_1} \quad T_{Ph_2} \quad h], \quad \mathbf{G} = \begin{bmatrix} a \\ b \\ c \end{bmatrix} \quad (2.27)$$

dolazi se do jednadžbe:

$$T_P \cdot \mathbf{G} = 0. \quad (2.28)$$

Ovdje se može razmotriti još jedan interesantan slučaj. Ako odaberemo točku T_P takvu da leži na pravcu, tada će gornja relacija biti zadovoljena. No što ako ubacimo proizvoljnu točku u jednadžbu pravca? Gornja relacija očito neće biti jednak nuli, i na temelju tog rezultata možemo definirati odnos točke i pravca prema slijedećem kriteriju:

$$T_P \cdot \mathbf{G} \begin{cases} > 0, & T_P \text{ je iznad pravca,} \\ = 0, & T_P \text{ je na pravcu,} \\ < 0, & T_P \text{ je ispod pravca.} \end{cases} \quad (2.29)$$

Ovakva interpretacija vrijedi ako smo matricu \mathbf{G} izračunali prema izrazu (2.12) odnosno (2.13). U tom kontekstu je posebno važno obratiti pažnju na redoslijed točaka – koja je početna a koja krajnja. Zamjenom redoslijeda točaka okreću svi izvedeni zaključci; naime, dobit će se koeficijenti jednadžbe pravca koji se razlikuju u predznaku (svi su pomnoženi s -1) čime će se promijeniti smjer normale a time i interpretacija što je iznad a što ispod. Da bismo dobili bolji osjećaj što nam ovo pravilo zapravo govori, zamislite da se fizički krećete po zadanom pravcu, i to na način da ste krenuli od točke T_S i hodate prema točki T_E . U tom će slučaju za sve točke ravnine koje ne pripadaju pravcu a nalaze Vam se s lijeve strane vrijediti $T_P \cdot \mathbf{G} > 0$; za te točke kažemo da su iznad pravca po kojem se krećete. Za sve točke ravnine koje ne pripadaju pravcu a nalaze Vam se s desne strane vrijedit će $T_P \cdot \mathbf{G} < 0$; za te točke kažemo da su ispod pravca po kojem se krećete. Određivanje odnosa točke i pravca na ovaj način koristit ćemo kasnije u nizu algoritama (primjerice, kod ispitivanja odnosa točke i poligona), pa je važno razumjeti o čemu se tu radi. Stoga ćemo ovo pogledati i na konkretnom primjeru. Neka je zadan pravac (u radnom prostoru) s početnom točkom $T_S = [1 \ 1]$ i završnom točkom $T_E = [2 \ 3]$, kako je to prikazano na slici 2.5a.

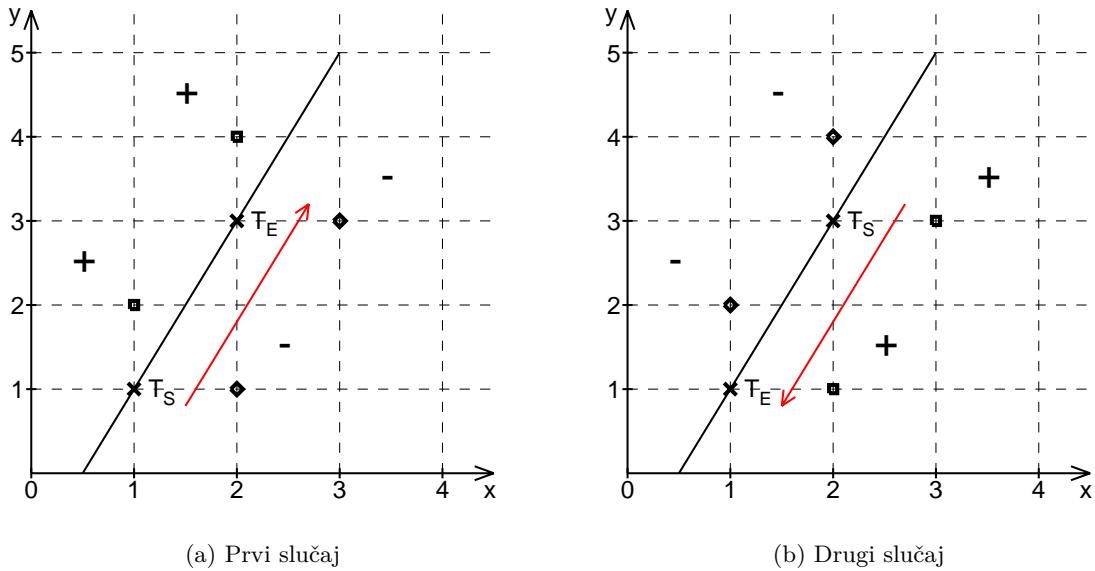
Koristeći izraz (2.12) dolazimo do jednadžbe pravca:

$$-2x + 1y + 1 = 0$$

čija je pripadna matrica koeficijenata u skladu s izrazom (2.27) jednaka:

$$\mathbf{G} = \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}.$$

Izračunajmo sada za nekoliko točaka koje ne leže na tom pravcu umnožak $T_P \cdot \mathbf{G}$. Promotrit ćemo točke: $[2 \ 1]$, $[3 \ 3]$, $[1 \ 2]$ i $[2 \ 4]$. Računamo redom (uz proširenje svake točke homogenom



Slika 2.5: Odnos točke i pravca

koordinatom 1):

$$\begin{aligned} [2 & \quad 1 & \quad 1] \cdot \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = -2 \\ [3 & \quad 3 & \quad 1] \cdot \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = -2 \\ [1 & \quad 2 & \quad 1] \cdot \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = 1 \\ [2 & \quad 4 & \quad 1] \cdot \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = 1 \end{aligned}$$

Zamislite li se sada da šećete po zadanim pravcima od točke T_S prema točki T_E , prve dvije točke koje smo upravo provjerili nalazit će Vam se desne strane; upravo smo pokazali da je za njih umnožak $T_P \cdot G$ negativan. Druge dvije točke koje smo upravo provjerili nalazit će Vam se lijeve strane; i za njih smo upravo pokazali da je umnožak $T_P \cdot G$ pozitivan.

Idemo sada okrenuti priču; zamijenimo vrijednosti točaka T_S i T_E , kako je to prikazano na slici 2.5b; neka je dakle $T_S = [\begin{matrix} 2 & 3 \end{matrix}]$ i završnom točkom $T_E = [\begin{matrix} 1 & 1 \end{matrix}]$. Koristeći izraz (2.12) dolazimo do jednadžbe pravca:

$$2x - 1y - 1 = 0$$

čija je pripadna matrica koeficijenata u skladu s izrazom (2.27) jednaka:

$$\mathbf{G} = \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \\ -1 \end{bmatrix}.$$

Uočite da su vrijednost koeficijenata koje smo dobili jednakog iznosa samo suprotnog predznaka u odnosu na prethodni slučaj. Izračunajmo sada za iste četiri točke koje ne leže na tom pravcu umnožak

$T_P \cdot \mathbf{G}$. Računamo redom (uz proširenje svake točke homogenom koordinatom 1):

$$\begin{aligned} [2 & 1 & 1] \cdot \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \\ -1 \end{bmatrix} = 2 \\ [3 & 3 & 1] \cdot \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \\ -1 \end{bmatrix} = 2 \\ [1 & 2 & 1] \cdot \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \\ -1 \end{bmatrix} = -1 \\ [2 & 4 & 1] \cdot \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \\ -1 \end{bmatrix} = -1 \end{aligned}$$

Dobili smo umnoške koji su jednakog iznosa i suprotnog predznaka u odnosu na prethodni slučaj. Zamislite li sada da šećete po zadanom pravcu od točke T_S prema točki T_E , prve dvije točke koje smo upravo provjerili nalazit će Vam se lijeve strane; upravo smo pokazali da je za njih umnožak $T_P \cdot G$ pozitivan. Druge dvije točke koje smo upravo provjerili nalazit će Vam se desne strane; i za njih smo upravo pokazali da je umnožak $T_P \cdot G$ negativan. Dakle, neovisno o situaciji koju imamo, umnožak će za točke s desne strane biti negativan a za točke s lijeve strane pozitivan. Ovo je vrlo važno za zapamtiti jer će nam omogućiti izradu niza jednostavnih algoritama koje ćemo koristiti u računalnoj grafici. Primjerice, poligone ćemo zadavati navođenjem vrhova na način da površina poligona bude uvijek desno od brida. Tada ćemo automatski znati da su vrhovi poligona zadani u smjeru kazaljke na satu. Znat ćemo da je neka točka unutar poligona ako se nalazi desno od svih bridova. Moći ćemo napisati jednostavan algoritam koji će provjeriti je li zadani poligon konveksan ili konkavan, i tako dalje.

Poznavanjem dviju točaka T_A i T_B na jednostavan se način može doći do pravca ako se napravi \times -proizvod tih točaka. Neka su točke T_A i T_B zadane na sljedeći način:

$$T_A = (T_{A_1} \quad T_{A_2} \quad h_A) \text{ i } T_B = (T_{B_1} \quad T_{B_2} \quad h_B).$$

Njihov \times produkt tada je:

$$\begin{aligned} T_A \times T_B &= \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ T_{A_1} & T_{A_2} & h_A \\ T_{B_1} & T_{B_2} & h_B \end{vmatrix} \\ &= \vec{i} \cdot (T_{A_2}h_B - T_{B_2}h_A) - \vec{j} \cdot (T_{A_1}h_B - T_{B_1}h_A) + \vec{k} \cdot (T_{A_1}T_{B_2} - T_{A_2}T_{B_1}). \end{aligned}$$

Ovo možemo dalje raspisati kao:

$$\begin{aligned} T_A \times T_B &= [\vec{i} \quad \vec{j} \quad \vec{k}] \cdot \begin{bmatrix} T_{A_2}h_B - T_{B_2}h_A \\ -(T_{A_1}h_B - T_{B_1}h_A) \\ T_{A_1}T_{B_2} - T_{A_2}T_{B_1} \end{bmatrix} \\ &= [\vec{i} \quad \vec{j} \quad \vec{k}] \cdot \mathbf{G}. \end{aligned}$$

Potrebno je skrenuti pažnju da je bitan redoslijed točaka pri izračunu \times produkta. Ako zamijenimo redoslijed točaka tako da načinimo produkt $T_A \times T_B$, dobit ćemo isti pravac, no kriterij koji određuje što je iznad, a što ispod postaje upravo obrnuti. Isti učinak postići ćemo ako jednadžbu pravca pomnožimo s (-1) .

Slično se poznavanjem dvaju pravaca može odrediti točka u kojoj se oni sijeku ako se napravi \times produkt. Neka su pravci određeni s:

$$\mathbf{G}_1 = \begin{bmatrix} a_1 \\ b_1 \\ c_1 \end{bmatrix}, \mathbf{G}_2 = \begin{bmatrix} a_2 \\ b_2 \\ c_2 \end{bmatrix}.$$

$$\begin{aligned} G_1^T \times G_2^T &= \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ a_1 & b_1 & c_1 \\ a_2 & b_2 & c_2 \end{vmatrix} \\ &= \vec{i} \cdot (b_1 c_2 - b_2 c_1) - \vec{j} \cdot (a_1 c_2 - a_2 c_1) + \vec{k} \cdot (a_1 b_2 - a_2 b_1). \end{aligned}$$

Ovo možemo dalje raspisati kao:

$$\begin{aligned} G_1^T \times G_2^T &= \begin{bmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} b_1 c_2 - b_2 c_1 \\ -(a_1 c_2 - a_2 c_1) \\ a_1 b_2 - a_2 b_1 \end{bmatrix} \\ &= T_P^T. \end{aligned}$$

Operacija transponiranja nužna je ako se žele napisati jednadžbe u skladu s pravilima matričnog računa. Ovdje se može prodiskutirati opravdanost uvođenja homogenih koordinata. Naime, zahvaljujući homogenim koordinatama, matrični račun ne daje niti jedno dijeljenje. Ovo znači da će i paralelni pravci imati sjecište. Doista, ako su pravci paralelni, tada su im koeficijenti smjera jednaki i treća komponenta točke T_P iznosit će nula, što prema definiciji znači točku u beskonačnosti. To možemo jednostavno provjeriti. Jednadžba pravca u 2D s homogenim koordinatama glasi:

$$a \cdot T_{Ph_1} + b \cdot T_{Ph_2} + c \cdot h = 0$$

što se može napisati kao:

$$T_{Ph_2} = -\frac{a}{b} \cdot T_{Ph_1} - \frac{c}{b} \cdot h = -k \cdot T_{Ph_1} - \frac{c}{b} \cdot h$$

gdje je k koeficijent smjera pravca. Ako pravci G_1 i G_2 imaju jednake koeficijente smjera, to prema gornjoj relaciji znači da vrijedi:

$$-\frac{a_1}{b_1} = -\frac{a_2}{b_2} \Rightarrow a_1 b_2 = a_2 b_1 \Rightarrow a_1 b_2 - a_2 b_1 = 0$$

kako je posljednja relacija upravo jednadžba zadnje koordinate točke sjecišta, slijedi da je uz paralelne pravce zadnja koordinata (tj. homogeni faktor) točke sjecišta jednaka 0.

2.5 Ravnina

2.5.1 Jednadžba ravnine

Ravnina se kao pojam u općem smislu može definirati u n -dimenzijskom prostoru. Međutim, kako se u računalnoj grafici koriste jedino ravnine u 3D prostoru, razmatranja ćemo ograničiti na taj tip. U 3D prostoru ravnina je određena s dva vektora koji leže u njoj i nisu kolinearni, te jednom točkom ravnine, koja fiksira te vektore. Krenuvši ovakvom definicijom dolazimo vrlo jednostavno do jednadžbe ravnine u parametarskom obliku:

$$T_R = \vec{v}_A \cdot \lambda + \vec{v}_B \cdot \mu + T_S \quad (2.30)$$

što možemo pročitati i na sljedeći način.

Krenuvši od točke T_S svaka točka ravnine može se dobiti pomakom za $\vec{v}_A \cdot \lambda$ i $\vec{v}_B \cdot \mu$, pri čemu su λ i μ realni parametri. Pri tome točka T_R predstavlja bilo koju točku ravnine.

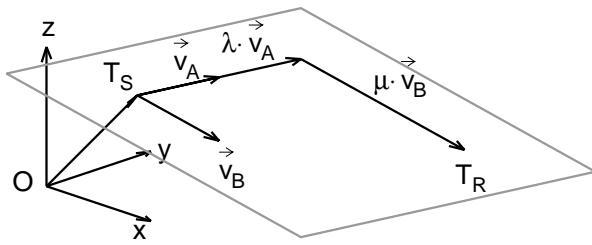
Slika 2.6 ovo jasno ilustrira.

Izraz (2.30) ekvivalentan je sustavu od tri jednadžbe:

$$T_{R_1} = v_{A_1} \cdot \lambda + v_{B_1} \cdot \mu + T_{S_1},$$

$$T_{R_2} = v_{A_2} \cdot \lambda + v_{B_2} \cdot \mu + T_{S_2},$$

$$T_{R_3} = v_{A_3} \cdot \lambda + v_{B_3} \cdot \mu + T_{S_3},$$

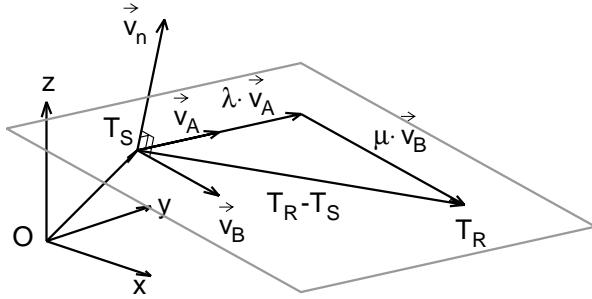


Slika 2.6: Ravnina određena točkom i dvama vektorima

što se može prikazati i matričnim zapisom:

$$T_R = \begin{bmatrix} T_{R_1} & T_{R_2} & T_{R_3} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \lambda & \mu & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} v_{A_1} & v_{A_2} & v_{A_3} \\ v_{B_1} & v_{B_2} & v_{B_3} \\ T_{S_1} & T_{S_2} & T_{S_3} \end{bmatrix}.$$

No, ovaj se oblik može i pojednostaviti. Pretpostavimo da imamo vektor \vec{v}_n koji je okomit i na vektor \vec{v}_A i na vektor \vec{v}_B . Takav vektor zovemo *normala ravnine*, i ilustriran je na slici 2.7.



Slika 2.7: Ravnina i njezina normala

U parametarskoj jednadžbi T_S prebacimo na lijevu stranu:

$$T_R - T_S = \vec{v}_A \cdot \lambda + \vec{v}_B \cdot \mu$$

te razliku točaka na lijevoj strani proglašimo vektorom \vec{v}_R :

$$\vec{v}_R = \vec{v}_A \cdot \lambda + \vec{v}_B \cdot \mu.$$

Pomnožimo sada sve vektorom \vec{v}_n :

$$\vec{v}_R \cdot \vec{v}_n = 0. \quad (2.31)$$

Cijela desna strana jednadžbe je nestala jer su vektori \vec{v}_A i \vec{v}_n kao i vektori \vec{v}_B i \vec{v}_n međusobno okomiti, pa im je skalarni produkt jednak nuli. Ovo nas vodi na zapis ravnine pomoću njezine normale:

$$(T_R - T_S) \cdot \vec{v}_n = 0. \quad (2.32)$$

Vektor \vec{v}_n naziva se vektorom normale (kraće normala) ravnine iz očitih razloga. Ako znamo vektore \vec{v}_A i \vec{v}_B , vektor \vec{v}_n možemo dobiti na različite načine, i taj vektor nije jednoznačan. Naime, postoji beskonačno mnogo vektora koji su okomiti na zadatu ravninu; međutim, svi su međusobno

kolinearni i razlika između njih je isključivo u njihovoj duljini (normi) te smjeru, gdje su moguća dva smjera. Jedan od načina dobivanja ovakvog vektora je $\mathbf{i} \times$ produkt. Možemo odabratи:

$$\vec{v}_n = \vec{v}_A \times \vec{v}_B. \quad (2.33)$$

Ako zapis ravnine pomoću njezine normale – izraz (2.31) – dalje razriješimo raspisivanjem skalarnog produkta, dobivamo:

$$(T_{R_1} - T_{S_1}) \cdot v_{n_1} + (T_{R_2} - T_{S_2}) \cdot v_{n_2} + (T_{R_3} - T_{S_3}) \cdot v_{n_3} = 0.$$

Nakon množenja i grupiranja slijedi:

$$v_{n_1} \cdot T_{R_1} + v_{n_2} \cdot T_{R_2} + v_{n_3} \cdot T_{R_3} - (T_{S_1} v_{n_1} + T_{S_2} v_{n_2} + T_{S_3} v_{n_3}) = 0 \quad (2.34)$$

ili:

$$A \cdot T_{R_1} + B \cdot T_{R_2} + C \cdot T_{R_3} + D = 0 \quad (2.35)$$

što je poznato kao *implicitni oblik* jednadžbe ravnine.

Uočimo odmah jedan važan detalj: koeficijenti uz komponente T_{R_1} , T_{R_2} i T_{R_3} direktno odgovaraju komponentama vektora normale ravnine. Ovo je zgodno svojstvo koje se često zaboravi. Dodatno, ako se prethodni izraz podijeli izrazom $\sqrt{A^2 + B^2 + C^2}$ – čime se vektor normira (svodi na vektor čija je norma jednaka 1) – apsolutna vrijednost slobodnog koeficijenta tada će odgovarati udaljenost ravnine do ishodišta koordinatnog sustava (vidi sljedeći primjer).

Primjer: 6

Pokažite da tvrdnja iz prethodnog odlomka doista vrijedi: ako je vektor normale ravnine prisutan u implicitnoj jednadžbi ravnine normiran, tada apsolutna vrijednost slobodnog člana predstavlja udaljenost ishodišta do te ravnine.

Rješenje:

Krenut ćemo od implicitnog oblika jednadžbe ravnine, zapisane na uobičajeni način.

$$a \cdot x + b \cdot y + c \cdot z + d = 0$$

Normala ove ravnine je vektor $\vec{n} = [a \ b \ c]$. Ako je taj vektor normiran, znači da mu je norma jednaka 1:

$$\|\vec{n}\| = \sqrt{a^2 + b^2 + c^2} = 1 \Rightarrow a^2 + b^2 + c^2 = 1$$

Ova jednakost brzo će nam zatrebiti. Sljedeći korak: kako se definira udaljenost proizvoljne točke od ravnine? Iz te točke spusti se okomica na ravninu. Udaljenost je duljina te okomice. Posljedica je interesantna: iz ishodišta se trebamo pomaknuti upravo u smjeru normale ravnine – samo što ne znamo koliko točno. Zapišimo ono što znamo:

$$T_R = [0 \ 0 \ 0] + k \cdot [a \ b \ c] = [ka \ kb \ kc]$$

Pri tome točka T_R leži u ravnini. Iz ishodišta smo se pomaknuli za vektor $k \cdot \vec{n}$, gdje je k u ovom trenutku još nepoznata konstanta koja skalira vektor normale. Također, ako točka T_R leži u ravnini, onda ona zadovoljava implicitni oblik jednadžbe ravnine. Uvrstimo stoga $x = ka$, $y = kb$ i $z = kc$:

$$\begin{aligned} a \cdot (ka) + b \cdot (kb) + c \cdot (kc) + d &= 0 \\ \Rightarrow ka^2 + kb^2 + kc^2 + d &= 0 \\ \Rightarrow k \cdot (a^2 + b^2 + c^2) + d &= 0 \end{aligned}$$

Iskoristimo sada činjenicu da je vektor normale normiran, odnosno da vrijedi: $a^2 + b^2 + c^2 = 1$:

$$k \cdot (a^2 + b^2 + c^2) + d = 0 \Rightarrow k \cdot 1 + d = 0 \Rightarrow k = -d.$$

I ovime smo praktički gotovi s tvrdnjom. Naime, iz ishodišta smo se do ravnine pomaknuli za vektor $k \cdot \vec{n}$, pa je upravo njegova norma tražena udaljenost ishodišta do ravnine. Norma tog vektora je:

$$\begin{aligned} \|k \cdot \vec{n}\| &= \sqrt{(k \cdot a)^2 + (k \cdot b)^2 + (k \cdot c)^2} \\ &= \sqrt{k^2 \cdot (a^2 + b^2 + c^2)} \\ &= \sqrt{(-d)^2 \cdot (1)} \\ &= \sqrt{d^2} \\ &= |d| \end{aligned}$$

Ako koeficijenti normale nisu normirani, dovoljno je podijeliti čitavu implicitnu jednadžbu s normom normale; time će slobodni koeficijent automatski odgovarati udaljenosti ishodišta od ravnine.

Za vježbu se uvjerite da vrijedi i sljedeća tvrdnja: ako su koeficijenti normale ravnine u jednadžbi ravnine normirani, tada se uvrštavanjem proizvoljne točke T u lijevu stranu jednadžbe ravnine, dakle u izraz $a \cdot x + b \cdot y + c \cdot z + d$, direktno dobiva udaljenost točke T od te ravnine (uz eventualnu korekciju predznaka dobivenog broja, jer je udaljenost po definiciji nenegativan broj). Dokaz se radi na sličan način kao što smo to dokazali za udaljenost ishodišta od ravnine – uvjerite se!

Ako u jednadžbu (2.35) ubacimo homogene koordinate, dobiva se:

$$A \cdot \frac{T_{Rh_1}}{h_R} + B \cdot \frac{T_{Rh_2}}{h_R} + C \cdot \frac{T_{Rh_3}}{h_R} + D = 0$$

ili nakon sređivanja:

$$A \cdot T_{Rh_1} + B \cdot T_{Rh_2} + C \cdot T_{Rh_3} + D \cdot h_R = 0. \quad (2.36)$$

Izraz se dalje može prikazati i matrično:

$$\begin{bmatrix} T_{Rh_1} & T_{Rh_2} & T_{Rh_3} & h_R \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} A \\ B \\ C \\ D \end{bmatrix} = 0. \quad (2.37)$$

Ovaj oblik koristi se vrlo često i korisno ga je poznavati. No, bitan je iz još jednog razloga. Kod jednadžbe pravca na temelju slične relacije definirali smo odnos točke i pravca. Pomoću ove jednadžbe definirat ćemo odnos točke i ravnine. Jednadžbu (2.37) simbolički možemo zapisati:

$$T_{Rh} \cdot \mathbf{R} = 0. \quad (2.38)$$

Dakle, za svaku točku koja je na ravnini jednadžba je zadovoljena. No ako uvrstimo za T_R neku točku koja ne pripada ravnini, gornja jednadžba neće biti zadovoljena. Na temelju tog rezultata definira se odnos točke i ravnine:

$$T_{Rh} \cdot \mathbf{R} \begin{cases} > 0, & T_{Rh} \text{ je iznad ravnine,} \\ = 0, & T_{Rh} \text{ je na ravnini,} \\ < 0, & T_{Rh} \text{ je ispod ravnine.} \end{cases} \quad (2.39)$$

Ovaj odnos moguće je pojasniti ako se prisjetimo da je jedan od načina definiranja ravnine bio upravo putem normale ravnine. Svaka ravnina može imati beskonačno mnogo normala. Pola ih je orijentirano u jednom smjeru, pola u drugom smjeru. Međutim, jednom kada napišemo jednadžbu ravnine (ili očitamo matricu \mathbf{R}), fiksirali smo smjer u kojem je normala okrenuta. Nakon što je to fiksirano, za sve točke koje ne pripadaju ravnini a do kojih se dolazi tako da se s ravnine pomičemo u smjeru normale kažemo da su iznad ravnine; za njih će umnožak $T_{Rh} \cdot \mathbf{R}$ biti pozitivan. S druge pak strane, za sve točke koje ne pripadaju ravnini a do kojih se dolazi tako da se s ravnine pomičemo u smjeru suprotnom od smjera normale umnožak $T_{Rh} \cdot \mathbf{R}$ će biti negativan. Za takve točke kažemo da su ispod ravnine.

Ispitivanje odnosa točke i ravnine bit će nam vrlo važno kod crtanja tijela u 3D prostoru, gdje će tijelo uobičajeno biti zadano dijelovima ravnina koje čine njegovo oplošje. Tamo će nas zanimati koje su nam površine vidljive a koje nisu, i do tih informacija dijelomično ćemo dolaziti i temeljem ispitivanja odnosa točke i ravnine.

2.5.2 Jednadžba ravnine kroz tri točke

Svaka ravnina jednoznačno je određena s tri točke koje ne leže na pravcu. Da bismo odredili jednadžbu ravnine kroz tri točke, krenut ćemo od parametarskog oblika ravnine u homogenom prostoru:

$$T_{Rh} = \begin{bmatrix} T_{Rh_1} & T_{Rh_2} & T_{Rh_3} & h_R \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \lambda & \mu & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} v_{A_1} & v_{A_2} & v_{A_3} & h_A \\ v_{B_1} & v_{B_2} & v_{B_3} & h_B \\ T_{S_1} & T_{S_2} & T_{S_3} & h_S \end{bmatrix}$$

što kraće možemo zapisati kao:

$$T_{Rh} = \begin{bmatrix} \lambda & \mu & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{G}$$

U ovom slučaju ravnina je određena s dva vektora i točkom. Pri tome su vektori i točke četverokomponentni jer radimo u tri dimenzije (3 komponente) i u homogenom prostoru (još jedna komponenta).

Kao i kod određivanja jednadžbe pravca, i ovdje možemo raditi na isti način. Jednadžba će kroz točku T_A proći za neki λ i neki μ , kroz točku T_B će proći za neki drugi λ i neki drugi μ , i kroz točku T_C će proći za neki treći λ i neki treći μ . Idemo stoga odabratи za koje će se to λ i μ dogoditi. Neka ravnina prolazi kroz T_A za $\lambda = 0$ i $\mu = 0$, kroz T_B za $\lambda = 1$ i $\mu = 0$ te kroz T_C za $\lambda = 1$ i $\mu = 1$. Tada vrijedi:

$$\begin{aligned} T_{Ah} &= \begin{bmatrix} T_{Ah_1} & T_{Ah_2} & T_{Ah_3} & h_A \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{G} \\ T_{Bh} &= \begin{bmatrix} T_{Bh_1} & T_{Bh_2} & T_{Bh_3} & h_B \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{G} \\ T_{Ch} &= \begin{bmatrix} T_{Ch_1} & T_{Ch_2} & T_{Ch_3} & h_C \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{G} \end{aligned}$$

što nakon stapanja u jednu matričnu jednadžbu daje:

$$\begin{bmatrix} T_{Ah} \\ T_{Bh} \\ T_{Ch} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{G}.$$

Sređivanjem ovog izraza dobivamo:

$$\mathbf{G} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}^{-1} \cdot \begin{bmatrix} T_{Ah} \\ T_{Bh} \\ T_{Ch} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} T_{Ah} \\ T_{Bh} \\ T_{Ch} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} T_{Bh} - T_{Ah} \\ T_{Ch} - T_{Bh} \\ T_{Ah} \end{bmatrix}. \quad (2.40)$$

2.6 Dodatni često korišteni pojmovi

2.6.1 Baricentrične koordinate

Baricentrične koordinate često su korištene u računalnoj grafici pri radu s trokutima. Trokut je dio ravnine omeden trima točkama koje zovemo vrhovima trokuta. Označimo ih A , B i C . Prisjetimo se: tri točke koje ne leže na istom pravcu u prostoru određuju ravninu, i u toj ravnini leži trokut ABC . Također, već znamo da svaku točku ravnine možemo zapisati kao linearu kombinaciju dvaju nekolinearnih vektora koji leže u toj ravnini, i koja "kreće" iz neke proizvoljne fiksne točke u ravnini. Napravimo sada jedan specifični odabir: neka fiksna točka bude sam vrh A , neka prvi vektor bude onaj razapet između vrhova B i A : $\vec{v}_1 = \vec{B} - \vec{A}$, te neka drugi vektor bude onaj razapet između vrhova C i A : $\vec{v}_2 = \vec{C} - \vec{A}$. Tada se proizvoljna točka T koja leži u toj ravnini može zapisati kao:

$$\vec{T} = \vec{A} + \lambda \cdot (\vec{B} - \vec{A}) + \mu \cdot (\vec{C} - \vec{A}).$$

Krenuvši od ovog izraza, možemo to dalje raspisati i svesti na drugačiji oblik:

$$\begin{aligned} \vec{T} &= \vec{A} + \lambda \cdot \vec{B} - \lambda \cdot \vec{A} + \mu \cdot \vec{C} - \mu \cdot \vec{A} \\ &= (1 - \lambda - \mu)\vec{A} + \lambda \cdot \vec{B} + \mu \cdot \vec{C} \end{aligned}$$

čime dolazimo do konačnog zapisa:

$$\vec{T} = (1 - \lambda - \mu)\vec{A} + \lambda \cdot \vec{B} + \mu \cdot \vec{C}. \quad (2.41)$$

Ako parametre uz svaku točku zamijenimo novom oznakom (koristit ćemo oznake t_i), dobivamo izraz:

$$\vec{T} = t_1\vec{A} + t_2 \cdot \vec{B} + t_3 \cdot \vec{C}. \quad (2.42)$$

gdje su (t_1, t_2, t_3) baricentrične koordinate točke T . Uočimo dakle: baricentrične koordinate su drugačiji način za prikaz točaka koje leže u istoj ravnini. Kada koristimo baricentrične koordinate, moramo znati s obzirom na koje vrhove su te koordinate definirane. Baricentrične koordinate postoje za svaku točku ravnine koju definiraju tri zadana vrha trokuta. Međutim, uporabom baricentričnih koordinata na jednostavan će način moći utvrditi u kakvom je odnosu bilo koja promatrana točka ravnine i zadani trokut. Prije no što pokažemo, uočimo i da vrijedi sljedeća jednakost:

$$t_1 + t_2 + t_3 = 1. \quad (2.43)$$

Naime, ako iskoristimo (2.41), i uočimo da vrijedi: $t_1 = 1 - \lambda - \mu$, $t_2 = \lambda$ i $t_3 = \mu$, dokaz je trivijalan.

$$t_1 + t_2 + t_3 = (1 - \lambda - \mu) + \lambda + \mu = 1.$$

2.6.2 Izračun baricentričnih koordinata

Baricentrične koordinate možemo izračunati na nekoliko načina. Prvi način jest direktno uporabom izraza (2.42). Naime, taj izraz dovoljan je da napišemo sustav od tri jednadžbe s tri nepoznanice (u slučaju 3D točaka), kao što je ilustrirano u primjeru u nastavku.

Primjer: 7

Trokut je zadan vrhovima $A = (1, 1, 0)$, $B = (6, 11, 2)$ i $C = (11, 1, 0)$. Izračunati baricentrične koordinate točke $T = (6, 6, 1)$ primjenom izraza (2.42).

Rješenje:

Prema (2.42) vrijedi:

$$\vec{T} = t_1 \vec{A} + t_2 \cdot \vec{B} + t_3 \cdot \vec{C}$$

Vektore ćemo prikazati kao trostupčaste matrice, pa možemo pisati:

$$\begin{bmatrix} 6 \\ 6 \\ 1 \end{bmatrix} = t_1 \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + t_2 \cdot \begin{bmatrix} 6 \\ 11 \\ 2 \end{bmatrix} + t_3 \cdot \begin{bmatrix} 11 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Ovo je sustav od tri jednadžbe s tri nepoznanice:

$$\begin{aligned} 6 &= 1 \cdot t_1 + 6 \cdot t_2 + 11 \cdot t_3 \\ 6 &= 1 \cdot t_1 + 11 \cdot t_2 + 1 \cdot t_3 \\ 1 &= 0 \cdot t_1 + 2 \cdot t_2 + 0 \cdot t_3 \end{aligned}$$

Rješavanjem dobivamo $t_1 = \frac{1}{4}$, $t_2 = \frac{1}{2}$ i $t_3 = \frac{1}{4}$, pa su baricentrične koordinate točke T upravo $(\frac{1}{4}, \frac{1}{2}, \frac{1}{4})$.

Drugi način jest uočiti da sve tri baricentrične koordinate nisu potpuno slobodne (vidi izraz (2.43)), i posegnuti za matričnim računom. Naime, koristeći izraze (2.42) i (2.43) za proizvoljnu točku ravnine T možemo pisati:

$$\begin{aligned} \vec{T} &= t_1 \cdot \vec{A} + t_2 \cdot \vec{B} + t_3 \cdot \vec{C} \\ &= (1 - t_2 - t_3) \cdot \vec{A} + t_2 \cdot \vec{B} + t_3 \cdot \vec{C} \\ &= \vec{A} + t_2 \cdot (\vec{B} - \vec{A}) + t_3 \cdot (\vec{C} - \vec{A}) \end{aligned}$$

Sređivanjem ovog izraza dobivamo:

$$t_2 \cdot (\vec{B} - \vec{A}) + t_3 \cdot (\vec{C} - \vec{A}) = \vec{T} - \vec{A}$$

U ovom izrazu imamo dvije nepoznanice: t_2 i t_3 , i tri jednadžbe. Zanemarimo stoga na tren treću jednadžbu, i promatrajmo samo prve dvije. Možemo pisati:

$$\begin{aligned} t_2 \cdot (B_x - A_x) + t_3 \cdot (C_x - A_x) &= T_x - A_x \\ t_2 \cdot (B_y - A_y) + t_3 \cdot (C_y - A_y) &= T_y - A_y \end{aligned}$$

Ovo možemo zapisati matrično:

$$\begin{bmatrix} B_x - A_x & C_x - A_x \\ B_y - A_y & C_y - A_y \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} t_2 \\ t_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} T_x - A_x \\ T_y - A_y \end{bmatrix}$$

Označimo li ovu lijevu matricu kao \mathbf{M} , možemo pisati:

$$\mathbf{M} \cdot \begin{bmatrix} t_2 \\ t_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} T_x - A_x \\ T_y - A_y \end{bmatrix}$$

Množenjem tog izraza s lijeva inverznom matricom od \mathbf{M} direktno dobivamo tražene baricentrične koordinate:

$$\begin{bmatrix} t_2 \\ t_3 \end{bmatrix} = \mathbf{M}^{-1} \cdot \begin{bmatrix} T_x - A_x \\ T_y - A_y \end{bmatrix} \quad (2.44)$$

Preostalu baricentričnu koordinatu dobit ćemo preko izraza (2.43). Uočimo da se u ovom slučaju radi o matrici \mathbf{M} dimenzija 2×2 , čiji je inverz trivijalno pronaći. Takoder, kako su stupci te matrice upravo vektori između vrhova trokuta, matrica je sigurno invertibilna, budući da su ti vektori nekolinearni.

Najjednostavniji način brzog pronalaska matričnog inverza matrice dimenzija 2×2 jest uporabom matrice kofaktora \mathbf{C} , te jednakosti:

$$\mathbf{A}^{-1} = \frac{1}{\det \mathbf{A}} \cdot \mathbf{C}^T \quad (2.45)$$

gdje je \mathbf{A} matrica koju želimo invertirati, \mathbf{C} njezina matrica kofaktora a \mathbf{C}^T transponirana matrica kofaktora.

Primjer: 8

Trokut je zadan vrhovima $A = (1, 1, 0)$, $B = (6, 11, 2)$ i $C = (11, 1, 0)$. Izračunati baricentrične koordinate točke $T = (6, 6, 1)$ primjenom izraza (2.44).

Rješenje:

Matrica \mathbf{M} definirana je kao dvoretčana matrica čiji su stupci $\vec{B} - \vec{A}$ i $\vec{C} - \vec{A}$. Ona dakle glasi:

$$\mathbf{M} = \begin{bmatrix} 6 - 1 & 11 - 1 \\ 11 - 1 & 1 - 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 & 10 \\ 10 & 0 \end{bmatrix}$$

Idemo izračunati njezin inverz, koristeći izraz (2.45). Determinantu lagano izračunamo:

$$\det \mathbf{M} = 5 \cdot 0 - 10 \cdot 10 = -100$$

Matrica kofaktora matrice \mathbf{M} je matrica (označimo je s \mathbf{C}) jednakih dimenzija kao i \mathbf{M} . Pri tome se element na poziciji $c_{i,j}$ dobije tako da se u originalnoj matrici \mathbf{M} izbriše i -ti redak i j -ti stupac, pa se od tako dobivene matrice koja je za jednu dimenziju manja izračuna determinanta. Ako je $i + j$ parno, $c_{i,j}$ jednak je tako izračunatoj determinanti. Ako je $i + j$ neparno, $c_{i,j}$ jednak je vrijednosti izračunate determinante uz promjenu predznaka. Zvuči komplikirano, ali za matricu dimenzija 2×2 postupak je izuzetno jednostavan - brisanjem jednog retka i stupca ostaje matrica dimenzija 1×1 , čija je determinanta upravo jednaka jedinom elementu te matrice.

Izračunajmo elemente matrice kofaktora. Pogledajmo naprije element $c_{1,1}$. Brisanjem prvog retka i prvog stupca matrice \mathbf{M} ostaje nam matrica [0] čija je determinanta 0, pa je $c_{1,1} = 0$. Pogledajmo element $c_{2,1}$. Brisanjem drugog retka i prvog stupca matrice \mathbf{M} ostaje nam matrica [10] čija je determinanta 10. Kako je $2 + 1 = 3$ neparno, uzimamo vrijednost determinante uz promijenjen predznak, pa je $c_{2,1} = -10$. Na taj način dobivamo matricu kofaktora:

$$\mathbf{C} = \begin{bmatrix} 0 & -10 \\ -10 & 5 \end{bmatrix}$$

Transponirana matrica kofaktora tada je:

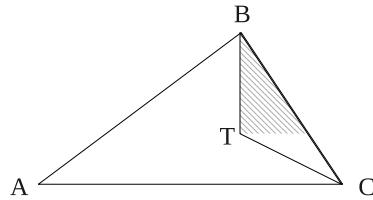
$$\mathbf{C}^T = \begin{bmatrix} 0 & -10 \\ -10 & 5 \end{bmatrix}$$

Prema (2.45) slijedi da je:

$$\mathbf{M}^{-1} = \frac{1}{\det \mathbf{M}} \cdot \mathbf{C}^T = \frac{1}{-100} \cdot \begin{bmatrix} 0 & -10 \\ -10 & 5 \end{bmatrix}$$

Uvrštavanjem u izraz (2.44) slijedi:

$$\begin{bmatrix} t_2 \\ t_3 \end{bmatrix} = \frac{1}{\det \mathbf{M}} \cdot \mathbf{C}^T = \frac{1}{-100} \cdot \begin{bmatrix} 0 & -10 \\ -10 & 5 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 6 - 1 \\ 11 - 1 \end{bmatrix} = \frac{1}{-100} \cdot \begin{bmatrix} 0 & -10 \\ -10 & 5 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 5 \\ 10 \end{bmatrix}$$



Slika 2.8: Baricentrične koordinate preko omjera površina trokuta

Od tuda direktno čitamo:

$$t_2 = \frac{1}{-100} \cdot (0 \cdot 5 + -10 \cdot 5) = \frac{1}{-100} \cdot (-50) = \frac{1}{2}$$

$$t_3 = \frac{1}{-100} \cdot (-10 \cdot 5 + 5 \cdot 5) = \frac{1}{-100} \cdot (-25) = \frac{1}{4}$$

Preostala baricentrična koordinata tada je:

$$t_1 = 1 - t_2 - t_3 = 1 - \frac{1}{2} - \frac{1}{4} = \frac{1}{4}.$$

Tražene baricentrične koordinate su: $(\frac{1}{4}, \frac{1}{2}, \frac{1}{4})$.

Spomenimo još jedan način kako možemo izračunati baricentrične koordinate. Pretpostavimo da nas zanimaju baricentrične koordinate točke T koja se nalazi u trokutu ABC . Da bismo izračunali vrijednost baricentrične koordinate t_1 (koja je uz vrh A), promotrimo trokut koji točka T definira s preostalim vrhovima trokuta (dakle, B i C). Slika 2.8 ilustrira ovu situaciju. Omjer površine trokuta TBC i ABC odgovara baricentričnoj koordinati t_1 . Na jednak način definiraju se i ostale baricentrične koordinate.

Možda nije odmah očito kako jednostavno doći do površine promatranih trokuta. Međutim, prijetimo se samo svojstava vektorskog produkta. Norma vektorskog produkta odgovara površini paralelograma što ga razapinju promatrani vektori, što je točno jednako dvostrukoj površini trokuta što ga razapinju ti vektori. Dakle, površinu trokuta ABC dobit ćemo kao:

$$P(ABC) = \frac{\|(B - A) \times (C - A)\|}{2}$$

Površina trokuta TBC po istom principu je:

$$P(TBC) = \frac{\|(B - T) \times (C - T)\|}{2}$$

Njihov omjer odgovara baricentričnoj koordinati t_1 :

$$t_1 = \frac{P(TBC)}{P(ABC)} = \frac{\frac{\|(B - T) \times (C - T)\|}{2}}{\frac{\|(B - A) \times (C - A)\|}{2}} = \frac{\|(B - T) \times (C - T)\|}{\|(B - A) \times (C - A)\|} \quad (2.46)$$

Na sličan način dobiju se i izrazi za preostale baricentrične koordinate:

$$t_2 = \frac{P(TAC)}{P(ABC)} = \frac{\|(A - T) \times (C - T)\|}{\|(B - A) \times (C - A)\|} \quad (2.47)$$

$$t_3 = \frac{P(TAB)}{P(ABC)} = \frac{\|(A - T) \times (B - T)\|}{\|(B - A) \times (C - A)\|} \quad (2.48)$$

Primjer: 9

Trokut je zadat vrhovima $A = (1, 1, 0)$, $B = (6, 11, 2)$ i $C = (11, 1, 0)$. Izračunati baricentrične koordinate točke $T = (6, 6, 1)$ primjenom omjera površina.

Rješenje:

Trebat će nam vektori $\vec{T} - \vec{A}$, $\vec{B} - \vec{A}$ i $\vec{C} - \vec{A}$. Izračunajmo ih.

$$\vec{T} - \vec{A} = (6, 6, 1) - (1, 1, 0) = (5, 5, 1)$$

$$\vec{B} - \vec{A} = (6, 11, 2) - (1, 1, 0) = (5, 10, 2)$$

$$\vec{C} - \vec{A} = (11, 1, 0) - (1, 1, 0) = (10, 0, 0)$$

Vektorski produkt $(\vec{B} - \vec{A}) \times (\vec{C} - \vec{A})$ jednak je $(0, -20, 100)$ pa je njegova norma $\sqrt{400 + 10000} = \sqrt{10400}$, što odgovara dvostrukoj površini trokuta ABC . Vektorski produkt $(\vec{T} - \vec{A}) \times (\vec{C} - \vec{A})$ jednak je $(0, 10, -50)$ pa je njegova norma $\sqrt{100 + 2500} = \sqrt{2600}$, što odgovara dvostrukoj površini trokuta ATC .

$$t_2 = \frac{\sqrt{2600}}{\sqrt{10400}} = \sqrt{\frac{2600}{10400}} = \sqrt{0.25} = 0.5 = \frac{1}{2}$$

Vektorski produkt $(\vec{T} - \vec{A}) \times (\vec{B} - \vec{A})$ jednak je $(0, -5, 25)$ pa je njegova norma $\sqrt{25 + 625} = \sqrt{650}$, što odgovara dvostrukoj površini trokuta ABT .

$$t_3 = \frac{\sqrt{650}}{\sqrt{10400}} = \sqrt{\frac{650}{10400}} = \sqrt{0.0625} = 0.25 = \frac{1}{4}$$

Sada još možemo izračunati t_1 iz jednakosti $t_1 + t_2 + t_3 = 1$ što daje:

$$t_1 = 1 - t_2 - t_3 = 1 - \frac{1}{2} - \frac{1}{4} = \frac{1}{4}$$

Baricentrične koordinate točke T su dakle $(\frac{1}{4}, \frac{1}{2}, \frac{1}{4})$.

2.6.3 Odnos trokuta i točke preko baricentričnih koordinata

Baricentrične koordinate mogu nam poslužiti kako bismo utvrdili nalazi li se proizvoljna točka T ravnine unutar trokuta, na rubu trokuta ili pak izvan trokuta. Vrijedi sljedeće. Neka točka T ima baricentrične koordinate (t_1, t_2, t_3) .

$$\left\{ \begin{array}{ll} \text{ako } \forall i.t_i \in (0, 1) & \Rightarrow T \text{ je unutar trokuta,} \\ \text{ako } \forall i.t_i \in [0, 1] \wedge \exists j.t_j = 1 & \Rightarrow T \text{ odgovara jednom vrhu trokuta,} \\ \text{ako } \forall i.t_i \in [0, 1] \wedge \exists j.t_j = 0 \wedge \nexists j.t_j = 1 & \Rightarrow T \text{ je na rubu trokuta,} \\ \text{ako } \exists i.t_i \notin [0, 1] & \Rightarrow T \text{ je izvan trokuta.} \end{array} \right. \quad (2.49)$$

Prva tri slučaja razmatraju situacije u kojima niti jedna baricentrična koordinata nije manja od 0 niti veća od 1. Prvi slučaj nam govori da ako su sve baricentrične koordinate strogo između 0 i 1 (0 i 1 su isključeni iz intervala), točka se nalazi unutar trokuta. Drugi slučaj razmatra situaciju u kojoj je jedna baricentrična koordinata upravo 1 (a sve ostale moraju biti 0); tada točka odgovara vrhu trokuta (onom uz koji je baricentrična koordinata iznosa 1). Treći slučaj razmatra situaciju u kojoj se točka nalazi na jednom od bridova trokuta ali ne u vrhu: u tom slučaju nužno je, da je jedna baricentrična koordinata jednaka 0 dok ostale ne smiju biti 0. Četvrti slučaj razmatra situaciju u kojoj postoji baricentrična koordinata čiji je iznos manji od 0 ili veći od jedan. U tom slučaju točka je izvan trokuta.

Primjer: 10

Trokut je zadan vrhovima $A = (1, 1, 0)$, $B = (6, 11, 2)$ i $C = (11, 1, 0)$. Odrediti položaj točaka $T_1 = (6, 6, 1)$ i $T_2 = (8.5, 8.5, 1.5)$ uporabom baricentričnih koordinata.

Rješenje:

Baricentrične koordinate točke T_1 već smo odredili: $(\frac{1}{4}, \frac{1}{2}, \frac{1}{4})$. Kako su sve baricentrične koordinate unutar intervala $(0, 1)$, točka se nalazi unutar trokuta.

Baricentrične koordinate točke T_2 su: $(-\frac{1}{8}, \frac{3}{8}, \frac{3}{4})$ (izračunajte ih za vježbu). Kako je koordinata t_1 manja od 0, točka se nalazi izvan trokuta.

2.7 Česti zadatci

U nastavku ove knjige često ćemo se susretati s nekim tipičnim problemima poput pronalaska sjecišta pravca i ravnine, pravca i sfere, razmatranjem prolazi li pravac kroz trokut u 3D prostoru i sl. Samo neki od slučajeva gdje će nam trebati odgovori na ova pitanja su algoritmi bacanja zrake (engl. *Ray*

Casting) i praćenja zrake (engl. *Ray Tracing*). Stoga ćemo se ovdje pozabaviti rješavanjem upravo tih problema.

Pretpostavit ćemo da je pravac zadan točkama T_S i T_E . Pri tome će se promatrač nalaziti u točki T_S i gledat će prema točki T_E . Takav pravac u 3D prostoru zapisivat ćemo u vektorskom parametarskom obliku:

$$\vec{t}(\lambda) = \vec{T}_S + \lambda \cdot \vec{d}$$

pri čemu je $\vec{t}(\lambda)$ točka na pravcu a \vec{d} predstavlja normirani (jedinični) vektor pravca:

$$\vec{d} = \frac{\vec{T}_E - \vec{T}_S}{\|\vec{T}_E - \vec{T}_S\|}.$$

Držimo li se analogije promatrača koji se nalazi u T_S i gleda u smjeru T_E , tada su sve točke $\vec{t}(\lambda)$ takve da je $\lambda > 0$ ispred promatrača, a sve točke $\vec{t}(\lambda)$ takve da je $\lambda < 0$ iza promatrača (pa ih promatrač ne vidi).

2.7.1 Probodište pravca i ravnine

Neka je ravnina zadana u implicitnom obliku: $A \cdot x + B \cdot y + C \cdot z + D = 0$. Prisjetimo li se da koeficijenti A, B i C zapravo predstavljaju koeficijente normale ravnine, jednadžbu možemo zapisati i ovako: $\vec{n} \cdot \vec{t} + D = 0$, gdje je \vec{n} normala ravnine a \vec{t} točka koja leži u ravnini, i čije su komponente (x, y, z) . Uvrštavanjem parametarskog oblika jednadžbe pravca umjesto \vec{t} slijedi:

$$\vec{n} \cdot \vec{t} + D = 0$$

$$\vec{n} \cdot (\vec{T}_S + \lambda \cdot \vec{d}) + D = 0$$

$$\vec{n} \cdot \vec{T}_S + \lambda \cdot \vec{n} \cdot \vec{d} + D = 0$$

$$\lambda = \frac{-(\vec{n} \cdot \vec{T}_S + D)}{\vec{n} \cdot \vec{d}}$$

Ako je $\vec{n} \cdot \vec{d} = 0$, normala ravnine i pravac su okomiti, što znači da je pravac paralelan s ravninom. Postoje dvije mogućnosti - ili pravac leži u ravnini, pa ima beskonačno sjecišta (svaka točka je jedno sjecište), ili pravac ne leži u ravnini a kako je paralelan, nema niti jedno sjecište. U praksi ćemo slučaj kada je $\vec{n} \cdot \vec{d} = 0$ najčešće zanemariti (odnosno, tada ćemo reći da se pravac i ravnina nemaju probodište).

Slučaj kada je $\vec{n} \cdot \vec{d} \neq 0$ je slučaj koji će nas zanimati. Ako je dodatno $\lambda > 0$, postoji probodište ispred promatrača, a dobit ćemo ga tako da izračunati λ uvrstimo u parametarski oblik jednadžbe pravca. Ako je dodatno $\lambda < 0$, postoji probodište no kako je ono iza promatrača, slučaj nas neće zanimati.

2.7.2 Probodište pravca i sfere

Sfera radijusa r i centra \vec{C} definirana je jednadžbom $(x - C_x)^2 + (y - C_y)^2 + (z - C_z)^2 = r^2$. Poslužimo se opet istim oznakama kao u prethodnoj sekciji; neka je \vec{t} točka koja leži na sferi, $\vec{t} = (x, y, z)$. Prethodnu jednadžbu tada možemo pisati i ovako: $(\vec{t} - \vec{C}) \cdot (\vec{t} - \vec{C}) = r^2$. Uvrstimo sada u jednadžbu parametarski oblik jednadžbe pravca:

$$(\vec{t} - \vec{C}) \cdot (\vec{t} - \vec{C}) = r^2$$

$$(\vec{T}_S + \lambda \cdot \vec{d} - \vec{C}) \cdot (\vec{T}_S + \lambda \cdot \vec{d} - \vec{C}) = r^2$$

$$(\lambda \cdot \vec{d} + \vec{T}_S - \vec{C}) \cdot (\lambda \cdot \vec{d} + \vec{T}_S - \vec{C}) = r^2$$

$$\lambda^2 \vec{d} \cdot \vec{d} + 2\lambda \vec{d} \cdot (\vec{T}_S - \vec{C}) + (\vec{T}_S - \vec{C}) \cdot (\vec{T}_S - \vec{C}) - r^2 = 0.$$

Uočimo da smo dobili kvadratnu jednadžbu oblika $a\lambda^2 + b\lambda + c = 0$, uz:

$$a = \vec{d} \cdot \vec{d} = 1$$

$$b = 2\vec{d} \cdot (\vec{T}_S - \vec{C})$$

$$c = (\vec{T}_S - \vec{C}) \cdot (\vec{T}_S - \vec{C}) - r^2.$$

Koeficijent a je jedan jer smo prethodno tražili da vektor \vec{d} bude normiran; skalarni produkt tog vektora sa samim sobom jednak kvadratu norme, no to u tom slučaju upravo 1. Rješenja jednadžbe su:

$$\lambda_{1,2} = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a} \Rightarrow \lambda_{1,2} = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4c}}{2}.$$

Sada imamo sljedeće mogućnosti.

- λ_1 i λ_2 su dva različita realna broja i oba su veća od 0. Neka je $\lambda_1 < \lambda_2$ (ako ovo ne vrijedi, zamjenite vrijednosti). Postoje dva sjecišta sa sferom i oba su ispred promatrača. λ_1 određuje bliže sjecište a λ_2 dalje sjecište (ako je sfera neprozirna, to se sjecište onda ne vidi). Konkretnе točke dobivamo uvrštavanjem λ_1 i λ_2 u parametarski oblik jednadžbe pravca.
- λ_1 i λ_2 su dva različita realna broja, jedan je pozitivan, drugi nije. Neka je $\lambda_1 \leq 0$ i $\lambda_2 > 0$ (ako ovo ne vrijedi, zamjenite vrijednosti). Postoje dva sjecišta sa sferom. Jedno je iza promatrača (određeno s λ_1) a drugo je ispred promatrača (određeno s λ_2). Promatrač se, dakle, nalazi u sferi.
- $\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda$ i to je realan broj. Pravac je tangenta na sferu i postoji samo jedna točka dodira. Ako je $\lambda > 0$, točka je ispred promatrača, ako je $\lambda < 0$ točka je iza promatrača.
- λ_1 i λ_2 su dva različita kompleksna broja. U tom slučaju pravac i sfera nemaju sjecišta.

2.7.3 Probodište pravca i trokuta

Neka je trokut zadan u prostoru s tri točke A , B i C . Zanima nas probada li pravac taj trokut. Problem ćemo rastaviti na dva jednostavnija problema.

Prvi problem je pronalazak probodišta ravnine u kojoj leži trokut i pravca. Prisjetimo se, ako s \vec{t} označimo točku ravnine, a s \vec{n} normalu ravnine, implicitni oblik jednadžbe ravnine možemo pisati kao $\vec{n} \cdot \vec{t} + D = 0$. Normalu ćemo odrediti kao vektorski produkt između vektora koje razapinju točke A i B te A i C : $\vec{n} = (\vec{B} - \vec{A}) \times (\vec{C} - \vec{A})$. Jednom kada znamo \vec{n} , u implicitnom obliku jednadžbe pravca jedina je nepoznanica D , no za njega tada vrijedi: $D = -\vec{n} \cdot \vec{t}$. Kako i A i B i C leže u ravnini, možemo uzeti bilo koju od tih točaka kako bismo dobili D ; npr. $D = -\vec{n} \cdot \vec{A}$.

Jednom kada znamo implicitni oblik jednadžbe ravnine, odredit ćemo sjecište (već smo opisali kako). Ako sjecište ne postoji, znamo da pravac ne probada trokut i gotovi smo. U suprotnom, neka je to sjecište točka t . Ostaje nam odrediti nalazi li se točka t unutar trokuta ili ne. Jedan od jednostavnijih načina jest izračunati baricentrične koordinate točke t s obzirom na trokut A , B i C (i to smo već obradili – napravite to primjerice omjerom odgovarajućih površina trokuta koje ćete izračunati kao polovine normi odgovarajućih vektorskog produkata). Neka su baricentrične koordinate t_1 , t_2 i t_3 . Točka se nalazi unutar trokuta ako je $t_1 > 0$ i $t_2 > 0$ i $t_3 > 0$. Primjetite da zbog uvjeta $t_1 + t_2 + t_3 = 1$ slijedi da sve tri koordinate moraju biti iz intervala $(0, 1)$. U tom slučaju probodište trokuta i pravca postoji, i to je upravo točka t .

2.7.4 Probodište pravca i poligona

Neka je zadan poligon u prostoru; pretpostaviti ćemo da su vrhovi poligona doista zadani tako da svi leže u istoj ravnini. Problem određivanja probodišta pravca i poligona rješava se u dva koraka.

1. Potrebno je odrediti ravninu u kojoj leži poligon i potom probodište pravca i te ravnine. Označimo to probodište s \vec{T} .
2. Ako probodište u prethodnom koraku postoji, potrebno je odrediti nalazi li se to probodište unutar poligona ili izvan poligona. Ako je izvan, probodište pravca i poligona ne postoji; u suprotnom, probodište je točka \vec{T} .

Ako je poligon zadan u 3 dimenzije, da bismo mogli primjeniti klasične algoritme za utvrđivanje odnosa točke i poligona, potrebno ga je projicirati u dvije dimenzije. Jedna je mogućnost naprsto odbaciti jednu od koordinata, čime se poligon projicira u ravninu koju razapinju preostale dvije koordinatne osi. U slučaju da je ravnina u kojoj leži poligon takva da u njoj leži i koordinatna os koju smo projekcijom htjeli odbaciti, poligon će degradirati u linijski segment što će onemogućiti ispravan rad algoritma. Stoga je općenitije rješenje pronaći parametarski oblik ravnine u kojoj leži poligon (neka su to oblik koji koristi dva vektora \vec{u} i \vec{v}), i potom sve točke poligona zapisati u obliku $\vec{T}_i = \vec{S} + \lambda\vec{u} + \mu\vec{v}$ gdje je \vec{S} bilo koja točka koja leži u ravnini i od koje je razapet dvodimenzionalni koordinatni sustav određen osima \vec{u} i \vec{v} . U tom koordinatnom sustavu točka \vec{T}_i ima koordinate (λ, μ) , i nad tako transformiranim točkama moguće je primjeniti uobičajene algoritme. Više o ovim algoritmima bit će riječi u poglavlju 4.

2.8 Ponavljanje

1. Kako se računa reflektirani vektor?
2. Napišite jednadžbu pravca u 3D prostoru u parametarskom obliku.
3. Je li u parametarskom obliku jednadžbe pravca u 3D prostoru vektor pravca jedinstven? Objasnite.
4. Kod parametarskog oblika jednadžbe pravca u 3D prostoru vektor pravca određen je razlikom krajnje i početne točke nekog segmenta. Objasnite što nam tada za neku promatrano točku govori parametar λ koji pripada toj točki?
5. Zašto se uvodi homogeni prostor? Kako se točke iz radnog preslikavaju u homogeni prostor? Kako se točke iz homogenog prostora preslikavaju u radni prostor? Je li zapis točke iz radnog prostora u homogenom prostoru jedinstven? Objasnite zašto.
6. Objasnite na koji se način definira odnos točke i pravca u 2D prostoru.
7. Napišite parametarski oblik jednadžbe ravnine u 3D prostoru, i to u vektorskom obliku i u matričnom obliku.
8. Kako se iz parametarskog oblika jednadžbe ravnine dolazi do implicitnog oblika jednadžbe ravnine?
9. U kakvoj su vezi vektor normale ravnine te implicitni oblik jednadžbe ravnine?
10. Objasnite na koji se način definira odnos točke i ravnine u 3D prostoru.
11. Kod definiranja odnosa točke i ravnine u 3D prostoru, u kakvoj su vezi smjer normale ravnine i klasifikacija "točka je iznad" odnosno "točka je ispod" ravnine?
12. Kako se računa skalarni produkt dvaju vektora? Navedite svojstva skalarnog produkta.
13. Kako se računa vektorski produkt dvaju vektora? Koja je njegova interpretacija? Navedite svojstva vektorskog produkta.
14. Kako uporabom vektorskog produkta možemo izračunati površinu trokuta?
15. Kako možete provjeriti jesu li dva pravca u 3D prostoru okomiti?
16. Kako možete provjeriti jesu li dva pravca u 3D prostoru paralelni?
17. Kako možete provjeriti sijeku li se dva pravca u 3D prostoru ili su mimoilazni?
18. Objasnite kako se dolazi do baricentričnih koordinata.

19. Objasnite kako za neku točku možemo izračunati njezine baricentrične koordinate rješavanjem sustava jednadžbi.
20. Objasnite kako za neku točku možemo izračunati njezine baricentrične koordinate uporabom omjera površina trokuta.
21. Pokažite kako se računa probodište pravca i ravnine.
22. Pokažite kako se računa probodište pravca i sfere.
23. Pokažite kako se računa probodište pravca i trokuta.

Poglavlje 3

Interpolacije

3.1 Uvod

U računalnoj grafici često se koriste interpolacije. Primjerice, pri animaciji nekog objekta želimo brzinu kojom se objekt kreće smanjiti od početne do konačne u nekoliko koraka, ili pak želimo objekt pomaknuti od jedne pozicije do druge pozicije ali tako da se dobije dojam kontinuiranog kretanja i slično. U svim tim situacijama imamo zadani početnu i konačnu vrijednost, i naš je zadatak pronaći niz međuvrijednosti.

Ovisno o potrebama, interpolaciju možemo raditi na različite načine. U ovom poglavlju malo detaljnije ćemo se pozabaviti najčešće korištenim načinima.

3.2 Linearna interpolacija

Zamislimo sljedeći scenarij: objekt se giba uzduž osi x . Njegova početna pozicija je $x = x_0 = 1$ a konačna $x = x_1 = 6$. U zadani raspon koordinata potrebno je "umetnuti" još nekoliko međutočaka (primjerice, još 4), kako bismo objekt mogli pomicati u manjim koracima. Jedan od načina kako to možemo napraviti je očit i bez previše računanja: dodat ćemo još pozicije 2, 3, 4 i 5. No što da smo htjeli dodati, recimo, 5 međutočaka, ili njih više?

Linearna interpolacija daje nam jedan mogući recept kako to napraviti. Uvedimo parametar t koji poprima vrijednosti iz intervala $[0, 1]$. Neka je s $x(t)$ označena interpolirana vrijednost: za $t = 0$ očekujemo $x(0) = x_0 = 1$ dok za $t = 1$ očekujemo $x(1) = x_1 = 6$. Za bilo koju vrijednost od t koja je veća od 0 i manja od 1 očekujemo da je interpolirana vrijednost negdje između x_0 i x_1 . Nadalje, što je vrijednost od t bliža 0, to je interpolirana vrijednost bliža x_0 (odnosno utjecaj od x_1 iščezava), a što je vrijednost od t bliža 1, to je interpolirana vrijednost bliža x_1 (odnosno utjecaj od x_0 iščezava). Možemo pisati:

$$x(t) = x_0 + (x_1 - x_0) \cdot t. \quad (3.1)$$

Lako je vidjeti da je uz $t = 0$:

$$x(0) = x_0 + (x_1 - x_0) \cdot 0 = x_0$$

odnosno da je uz $t = 1$:

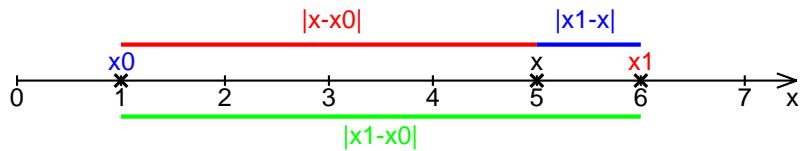
$$x(1) = x_0 + (x_1 - x_0) \cdot 1 = x_0 + x_1 - x_0 = x_1.$$

Takoder, za $t \in (0, 1)$ vrijednost od $x(t)$ će biti iz intervala (x_0, x_1) . Primjerice, za $t = 0.5$ dobit ćemo aritmetičku sredinu:

$$x(0.5) = x_0 + (x_1 - x_0) \cdot 0.5 = x_0 + 0.5 \cdot x_1 - 0.5 \cdot x_0 = 0.5 \cdot x_0 + 0.5 \cdot x_1 = \frac{x_0 + x_1}{2}.$$

Izraz (3.1) uobičajenije se prikazuje na način koji separira utjecaje početne i konačne vrijednosti. Izraz možemo raspisati na sljedeći način:

$$x(t) = x_0 + (x_1 - x_0) \cdot t = x_0 + x_1 \cdot t - x_0 \cdot t$$



Slika 3.1: Linearna interpolacija i baricentrične koordinate

što grupiranjem daje konačni izraz:

$$x(t) = (1 - t) \cdot x_0 + t \cdot x_1. \quad (3.2)$$

Sada je odmah vidljivo zašto za $t = 0$ vrijedi $x(0) = x_0$ odnosno zašto za $t = 1$ vrijedi $x(1) = x_1$. Uočimo također sljedeće važno svojstvo linearne interpolacije: izrazi kojima se množe početna i konačna vrijednost u sumi daju 1:

$$(1 - t) + t = 1.$$

Osvrnimo se još jednom na ovo što smo upravo napravili. Interpolaciju između dviju vrijednosti zapisali smo u obliku:

$$x(t) = b_0(t) \cdot x_0 + b_1(t) \cdot x_1. \quad (3.3)$$

gdje su $b_0(t)$ i $b_1(t)$ težinske funkcije (vidi sliku 3.2). Kod linearne interpolacije vrijedi:

$$b_0(t) = 1 - t \quad \text{te}$$

$$b_1(t) = t.$$

Pokazali smo i da vrijedi sljedeće svojstvo:

$$b_0(t) + b_1(t) = 1$$

odnosno da je suma baznih funkcija jednaka 1 (što se također jasno vidi sa slike 3.2). Ovaj kriterij osigurava da ako se prilikom interpolacije uzme primjerice $\frac{3}{4}$ vrijednosti od x_0 , to će se uravnotežiti uzimanjem još $\frac{1}{4}$ vrijednosti od x_1 .

S obzirom da je suma baznih funkcija upravo jednaka 1, uočimo da su $b_0(t)$ i $b_1(t)$ zapravo *baricentrične* koordinate točke $x(t)$. Neka je $x = b_0 \cdot x_0 + b_1 \cdot x_1$, uz $b_0 + b_1 = 1$. Tada se, u 1D slučaju kao što je ovaj naš, baricentrične koordinate mogu izračunati kao omjeri nasuprotne duljine i duljine čitavog segmenta – vidi sliku 3.1. Prisjetimo se, u 2D računali smo ih kao omjere nasuprotne površine i površine čitavog trokuta.

$$b_0 = \frac{\text{duljina}(x, x_1)}{\text{duljina}(x_0, x_1)} \quad \text{te}$$

$$b_1 = \frac{\text{duljina}(x_0, x)}{\text{duljina}(x_0, x_1)}.$$

Primjerice, ako interpoliramo između 1 i 6, i promatramo točku 5 što je slučaj prikazan na slici 3.1, vrijedi:

$$\text{duljina}(x, x_1) = \text{duljina}(5, 6) = |6 - 5| = 1$$

$$\text{duljina}(x_0, x) = \text{duljina}(1, 5) = |5 - 1| = 4$$

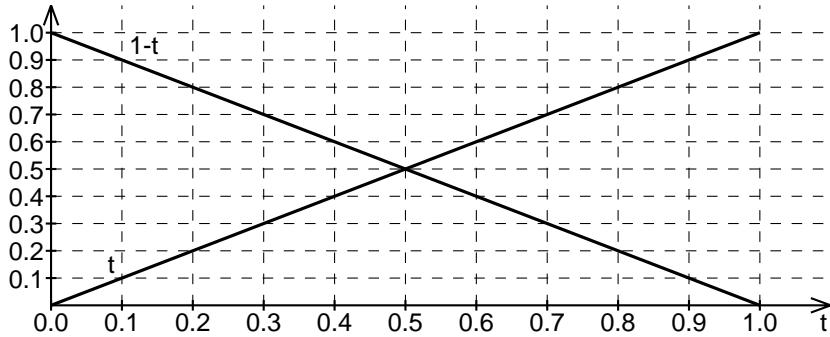
$$\text{duljina}(x_0, x_1) = \text{duljina}(1, 6) = |6 - 1| = 5$$

pa je:

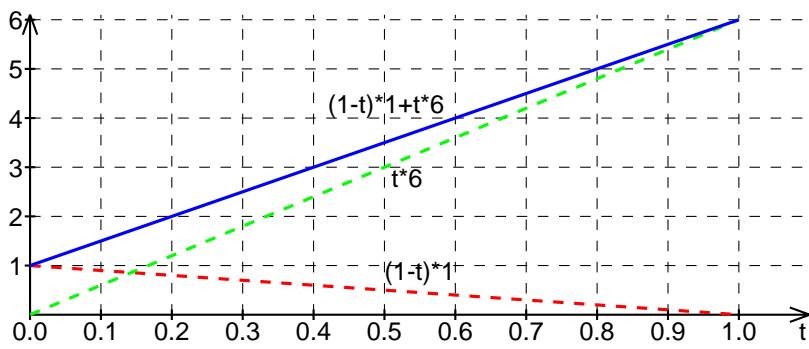
$$b_0 = \frac{\text{duljina}(x, x_1)}{\text{duljina}(x_0, x_1)} = \frac{1}{5} \quad \text{te}$$

$$b_1 = \frac{\text{duljina}(x_0, x)}{\text{duljina}(x_0, x_1)} = \frac{4}{5} \quad \text{odnosno}$$

$$5 = \frac{1}{5} \cdot 1 + \frac{4}{5} \cdot 6$$



Slika 3.2: Težinske funkcije kod linearne interpolacije



Slika 3.3: Linearna interpolacija razložena na sastavne dijelove

Primjer linearne interpolacije između vrijednosti 1 i 6 ilustriran je na slici 3.3, gdje je za svaki t prikazan udio komponenti $b_0(t) \cdot x_0$ i $b_1(t) \cdot x_1$ te njihova suma odnosno konačna interpolirana vrijednost.

Konačno, kod linearne interpolacije zadovoljeno je i sljedeće svojstvo: promjena parametra t za iznos Δt izazvat će proporcionalnu promjenu interpolirane vrijednosti:

$$x(t) = (1 - t) \cdot x_0 + t \cdot x_1$$

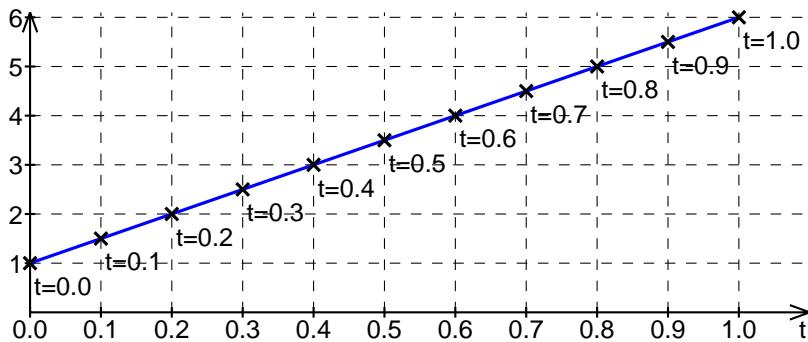
$$\begin{aligned} x(t + \Delta t) &= (1 - (t + \Delta t)) \cdot x_0 + (t + \Delta t) \cdot x_1 \\ &= (1 - t - \Delta t) \cdot x_0 + (t + \Delta t) \cdot x_1 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} x(t + \Delta t) - x(t) &= (1 - t - \Delta t) \cdot x_0 + (t + \Delta t) \cdot x_1 - ((1 - t) \cdot x_0 + t \cdot x_1) \\ &= -\Delta t \cdot x_0 + \Delta t \cdot x_1 \\ &= \Delta t(x_1 - x_0) \\ &= \Delta t \cdot \Delta x \end{aligned}$$

pri čemu razlika krajnje i početne vrijednosti $x_1 - x_0$ predstavlja koeficijent proporcionalnosti. To je jasno ilustrirano na slici 3.4, gdje se vidi da za svaki $\Delta t = 0.1$ dolazi do promjene interpolirane vrijednosti iznosa 0.5, što upravo odgovara $\Delta t(x_1 - x_0) = 0.1 \cdot (6 - 1) = 0.1 \cdot 5 = 0.5$.

3.3 Interpolacija kubnim polinomima

Linearna interpolacija ne nudi nam nikakvu mogućnost upravljanja brzinom kojom se mijenjaju interpolirane vrijednosti. Zamislimo opet slučaj u kojem je potrebno interpolirati pomicanje između



Slika 3.4: Razdioba vrijednosti kod linearne interpolacije

dviju pozicija ali na način kako bismo to napravili da od početne pozicije do konačne pozicije trebamo doći vozilom. U početnoj poziciji, vozilo miruje i dodavanjem gasa vozilo će početi ubrzavati. S povećanjem brzine, za svaki novi Δt očekujemo da će pripadna promjena interpolirane vrijednosti rasti. To naravno ne smije ići u nedogled; ako vozilo ne počne usporavati na vrijeme, dogodit će se da prije no što t postane 1 već premašimo konačnu vrijednost. Stogačno na pola puta kada smo postigli maksimalnu brzinu trebamo početi usporavati kako bi inkrementi interpoliranih vrijednosti postajali sve manji i manji, i konačno baš u trenutku kada interpolirana vrijednost postigne svoju konačnu vrijednost pali na nulu. Ovime smo opisali jedan primjer koji nam ilustrira potrebu da imamo više kontrole nad načinom kako se mijenjaju interpolirane vrijednosti. Za to ćemo trebati posegnuti zabaznim funkcijama koje su polinomi višeg stupnja.

Pogledajmo stoga općenitiji slučaj interpolacije koji, općenito govoreći, spada u nelinearne interpolacije. Razmotrit ćemo interpolaciju kod koje su težinske funkcije kubni polinomi parametra t . I dalje razmatramo interpolaciju oblika:

$$x(t) = b_0(t) \cdot x_0 + b_1(t) \cdot x_1$$

pri čemu dopuštamo da su $b_0(t)$ i $b_1(t)$ kubni polinomi:

$$b_0(t) = a_0 \cdot t^3 + b_0 \cdot t^2 + c_0 \cdot t + d_0 \quad \text{te}$$

$$b_1(t) = a_1 \cdot t^3 + b_1 \cdot t^2 + c_1 \cdot t + d_1.$$

Skrećemo pažnju čitatelju da oznake $b_0(t)$ i $b_1(t)$ predstavljaju funkcije (točnije kubne polinome) dok su b_0 i b_1 koeficijenti (skalarne vrijednosti) koji su u tim polinomima uz član t^2 – iz konteksta bi trebalo biti jasno o čemu se radi.

Postavit ćemo nekoliko uvjeta koje želimo imati zadovoljene, i iz njih potom odrediti koeficijente. Evo što želimo.

1. Suma težinskih funkcija mora biti 1:

$$b_0(t) + b_1(t) = 1.$$

2. Težina $b_1(t)$ u $t = 0$ mora biti jednaka 0 kako bi sav doprinos interpoliranoj vrijednosti bio od x_0 a u $t = 1$ mora biti jednaka 1 kako bi sav doprinos interpoliranoj vrijednosti bio od x_1 .
3. Zahtjevamo simetričnost derivacije težine $b_1(t)$ s obzirom na krajeve intervala, tj. $\frac{db_1(t)}{dt} = \frac{db_1(1-t)}{dt}$. Derivacija težinske funkcije $b_1(t)$ s obzirom na parametar t predstavlja nagib odnosno brzinu kojom se mijenja ta težinska funkcija.
4. Zahtjevamo simetričnost krivulje $b_1(t)$, odnosno ako je za vrijednost t $b_1(t) = T$, tada vrijednost težinske funkcije u $1 - t$ mora biti jednaka $1 - T$.

Krenimo redom. Iz zahtjeva (2) slijedi:

$$\begin{aligned} b_1(0) = 0 &\Rightarrow a_1 \cdot 0^3 + b_1 \cdot 0^2 + c_1 \cdot 0 + d_1 = 0 \\ &\Rightarrow d_1 = 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} b_1(1) = 1 &\Rightarrow a_1 \cdot 1^3 + b_1 \cdot 1^2 + c_1 \cdot 1 + d_1 = 1 \\ &\Rightarrow a_1 + b_1 + c_1 + d_1 = 1 \quad \text{no kako je } d_1 = 0 \quad \text{slijedi} \\ &\Rightarrow a_1 + b_1 + c_1 = 1 \end{aligned}$$

Kako bismo razriješili zahtjev (3), trebamo izračunati derivaciju:

$$\frac{db_1(t)}{dt} = 3a_1t^2 + 2b_1t + c_1. \quad (3.4)$$

Iz zahtjeva (3) sada slijedi:

$$3a_1t^2 + 2b_1t + c_1 = 3a_1(1-t)^2 + 2b_1(1-t) + c_1$$

iz čega slijedi:

$$3a_1 + 2b_1 = 0.$$

Prema zahtjevu (4) imamo:

$$b_1(1-t) = 1 - b_1(t)$$

što uz već izvedenu jednakost $d_1 = 0$ znači:

$$a_1 \cdot (1-t)^3 + b_1 \cdot (1-t)^2 + c_1 \cdot (1-t) = 1 - (a_1 \cdot t^3 + b_1 \cdot t^2 + c_1 \cdot t)$$

odakle slijedi:

$$a_1 + b_1 + c_1 = 1.$$

Da bismo u potpunosti odredili koeficijente od $b_1(t)$ trebamo 4 uvjeta. Za sada smo utvrdili da mora vrijediti sljedeće:

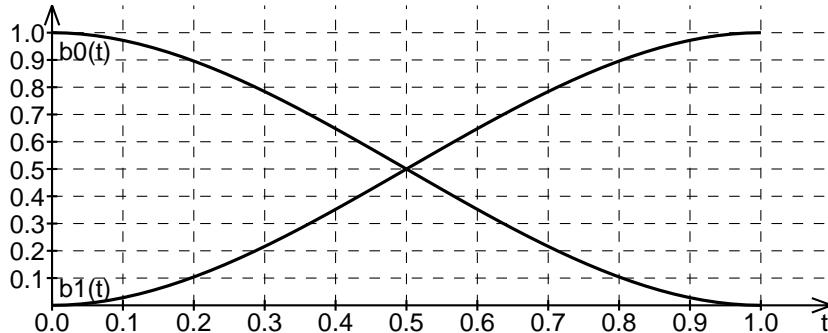
- $d_1 = 0,$
- $3a_1 + 2b_1 = 0$ te
- $a_1 + b_1 + c_1 = 1.$

Nedostaje nam još jedan uvjet. Jedna od mogućnosti jest postaviti zahtjev na nagib težinske funkcije $b_1(t)$ za neku vrijednost parametra t . Ono što ćemo razmotriti jest nagib (odnosno iznos derivacije) u $t = 0$. Derivaciju smo već odredili – vidi izraz (3.4). Uvrštavanjem $t = 0$ u taj izraz slijedi da je vrijednost derivacije za $t = 0$ upravo jednaka koeficijentu c_1 . Sada možemo riješiti prethodno definirani sustav jednadžbi za nekoliko zanimljivih slučajeva.

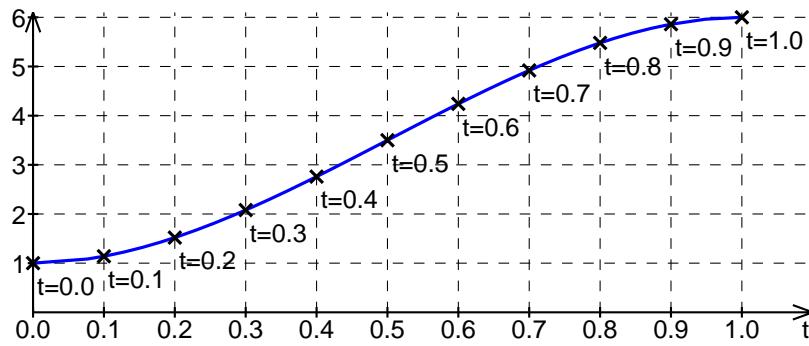
3.3.1 Derivacija jednaka 0

Ako tražimo da je za $t = 0$ vrijednost derivacije jednaka 0, imamo sustav jednadžbi:

- $d_1 = 0,$
- $3a_1 + 2b_1 = 0,$
- $a_1 + b_1 + c_1 = 1$ te
- $c_1 = 0.$



(a) Težinske funkcije dobivene uz zahtjev da je $\frac{db_1(t)}{dt}$ u $t = 0$ jednaka 0.



(b) Interpolacija vrijednosti uz težinske funkcije dobivene uz zahtjev da je $\frac{db_1(t)}{dt}$ u $t = 0$ jednaka 0.

Slika 3.5: Interpolacija kubnim polinomima uz zahtjev da je nagib u početnoj točki jednak 0.

Rješenje ovog sustava je $a_1 = -2$, $b_1 = 3$, $c_1 = 0$, $d_1 = 0$. Time je:

$$b_1(t) = -2t^3 + 3t^2 \quad \text{te}$$

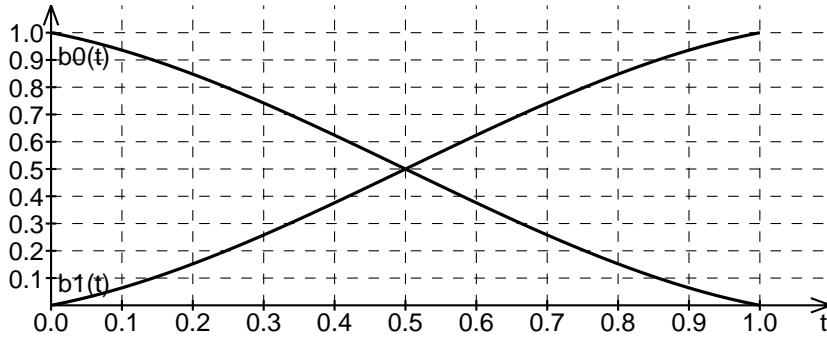
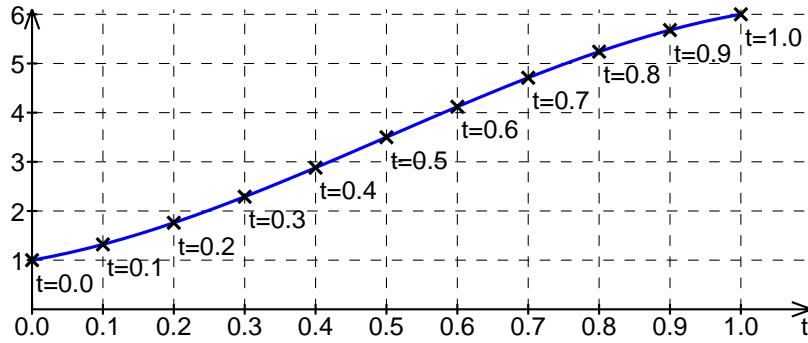
$$b_0(t) = 1 - b_1(t) = 1 + 2t^3 - 3t^2.$$

Dobivene težinske funkcije prikazane su na slici 3.5a dok je rezultat interpolacije prikazan na slici 3.5b. Uočite kako se sada za jednaku promjenu parametra t interpolirana vrijednost više ne mijenja proporcionalno promjeni parametra – interpolacija nije linearna. Međutim, sa slike se lijepo vidi da se na početku interpolirane vrijednosti mijenjaju sporo, pa zatim se promjena ubrzava sve do $t = 0.5$ nakon čega počinje usporavanje promjene da bi na samom kraju promjena pala na 0. Razlog ovome je činjenica da smo tražili da nagib za $t = 0$ bude 0, što automatski zbog tražene simetričnosti na derivaciju znači i da isti takav nagib mora biti na kraju.

3.3.2 Derivacija jednaka $\frac{1}{2}$

Ako tražimo da je za $t = 0$ vrijednost derivacije jednaka $\frac{1}{2}$, imamo sustav jednadžbi:

- $d_1 = 0$,
- $3a_1 + 2b_1 = 0$,
- $a_1 + b_1 + c_1 = 1$ te
- $c_1 = \frac{1}{2}$.

(a) Težinske funkcije dobivene uz zahtjev da je $\frac{db_1(t)}{dt}$ u $t = 0$ jednaka $\frac{1}{2}$.(b) Interpolacija vrijednosti uz težinske funkcije dobivene uz zahtjev da je $\frac{db_1(t)}{dt}$ u $t = 0$ jednaka $\frac{1}{2}$.

Slika 3.6: Interpolacija kubnim polinomima uz zahtjev da je nagib u početnoj točki jednak $\frac{1}{2}$.

Rješenje ovog sustava je $a_1 = -1$, $b_1 = \frac{3}{2}$, $c_1 = \frac{1}{2}$, $d_1 = 0$. Time je:

$$b_1(t) = -1t^3 + \frac{3}{2}t^2 + \frac{1}{2}t \quad \text{te}$$

$$b_0(t) = 1 - b_1(t) = 1 + 1t^3 - \frac{3}{2}t^2 - \frac{1}{2}t.$$

Dobivene težinske funkcije prikazane su na slici 3.6a dok je rezultat interpolacije prikazan na slici 3.6b. Uočite kako sada nagib u početnoj i krajnjoj točki više nije 0. Promjena interpolirane vrijednosti sada ide drugačijom dinamikom no što je to bio slučaju izведен uz zahtjev da je nagib u $t = 0$ jednak 0.

3.3.3 Derivacija jednaka 1

Ako tražimo da je za $t = 0$ vrijednost derivacije jednaka 1, imamo sustav jednadžbi:

- $d_1 = 0$,
- $3a_1 + 2b_1 = 0$,
- $a_1 + b_1 + c_1 = 1$ te
- $c_1 = 1$.

Rješenje ovog sustava je $a_1 = 0$, $b_1 = 0$, $c_1 = 1$, $d_1 = 0$. Time je:

$$b_1(t) = t \quad \text{te}$$

$$b_0(t) = 1 - b_1(t) = 1 - t.$$

Uočite što se dogodilo. Kubni polinom degradirao je u linearne, i dobili smo upravo izraze koji odgovaraju linearnoj interpolaciji. Naime, ovo je intuitivno lagano objasniti. Uz početni nagib od 0, dobivene težinske funkcije su morale biti takve da počnu povećavati brzinu promjene interpolirane vrijednosti kako bi se interpolirana vrijednost stigla promijeniti od početne do konačne. Kako početni nagib raste (ali mora biti manji od 1), sve je manji pritisak na porast nagiba. Granični slučaj nastupa kada je početna vrijednost nagiba upravo jednaka 1 – ona je upravo takva da ako se t promijeni od 0 do 1, interpolirana će se vrijednost promijeniti od početne do konačne – brzinu promjene ne treba niti ubrzavati niti usporavati, i kubni polinom degradira u linearne. Dalnjim porastom početnog nagiba interpolirane vrijednosti bi se prebrzo promijenile i interpolirana vrijednost za $t = 1$ bi uz taj nagib premašila zadatu konačnu vrijednost – stoga će u tom slučaju brzinu promjene trebati gušiti kako t bude rastao od 0 do 0.5, i to ćemo upravo vidjeti za sljedeći slučaj.

3.3.4 Derivacija jednaka 2

Ako tražimo da je za $t = 0$ vrijednost derivacije jednaka 2, imamo sustav jednadžbi:

- $d_1 = 0$,
- $3a_1 + 2b_1 = 0$,
- $a_1 + b_1 + c_1 = 1$ te
- $c_1 = 2$.

Rješenje ovog sustava je $a_1 = 2$, $b_1 = -3$, $c_1 = 2$, $d_1 = 0$. Time je:

$$\begin{aligned} b_1(t) &= 2t^3 - 3t^2 + 2t \quad \text{te} \\ b_0(t) &= 1 - b_1(t) = 1 - 2t^3 + 3t^2 - 2t. \end{aligned}$$

Dobivene težinske funkcije prikazane su na slici 3.7a dok je rezultat interpolacije prikazan na slici 3.7b. Uočite kako u ovom slučaju, s obzirom da je početni nagib prevelik (tj. veći od 1), s porastom parametra t nagib odnosno brzina porasta interpolirane vrijednosti pada do $t = 0.5$ i nakon toga zbog tražene simetričnosti derivacije opet počinje rasti.

3.4 Drugi primjer interpolacije kubnim polinomima

Razmotrimo još jedan vrlo ilustrativan primjer interpolacije kubnim polinomima. U prethodnom poglavlju unaprijed smo definirali dva kubna polinoma (jedan za početnu vrijednost, drugi za konačnu vrijednost) i njihove koeficijente smo odredili postavljajući niz uvjeta na svojstva koja ti polinomi moraju zadovoljiti. Sada ćemo pogledati drugačiji primjer.

Krenut ćemo od zahtjeva da suma baznih funkcija mora biti jednaka 1. Ako je t parametar, tada vrijedi sljedeća jednakost:

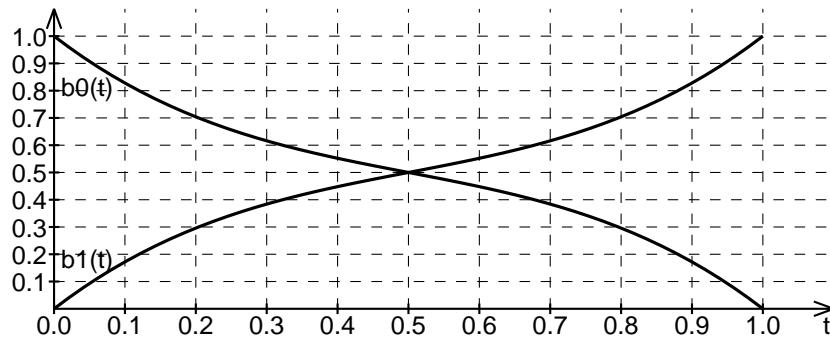
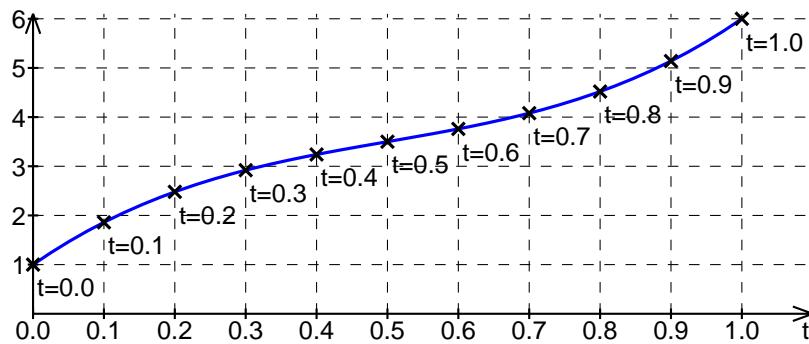
$$1 = (1 - t) + t.$$

Čitav izraz sada možemo dignuti na n -tu potenciju – primjenom binomnog poučka slijedi:

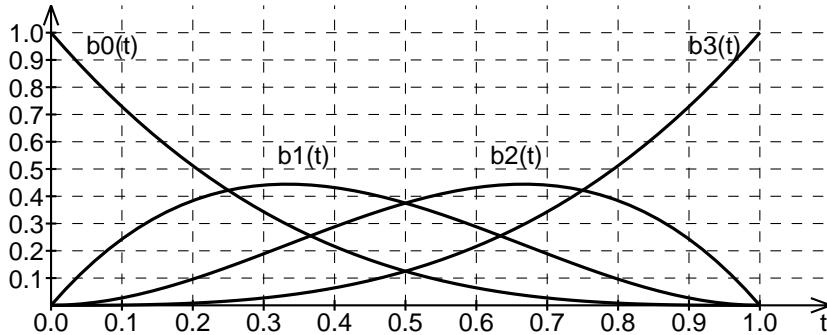
$$\begin{aligned} 1^n &= ((1 - t) + t)^n \\ &= \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} (1 - t)^{n-k} t^k \end{aligned}$$

gdje je $\binom{n}{k}$ binomni koeficijent (odnosno " n povrh k "). Za slučaj da je $n = 3$ tako imamo:

$$\begin{aligned} 1^3 &= ((1 - t) + t)^3 \\ &= (1 - t)^3 + 3 \cdot (1 - t)^2 \cdot t + 3 \cdot (1 - t) \cdot t^2 + t^3 \end{aligned}$$

(a) Težinske funkcije dobivene uz zahtjev da je $\frac{db_1(t)}{dt}$ u $t = 0$ jednaka 2.(b) Interpolacija vrijednosti uz težinske funkcije dobivene uz zahtjev da je $\frac{db_1(t)}{dt}$ u $t = 0$ jednaka 2.

Slika 3.7: Interpolacija kubnim polinomima uz zahtjev da je nagib u početnoj točki jednak 2.



Slika 3.8: Dobivene kubne bazne funkcije.

čime smo dobili četiri bazne funkcije:

$$\begin{aligned}b_0(t) &= (1-t)^3 \\b_1(t) &= 3 \cdot (1-t)^2 \cdot t \\b_2(t) &= 3 \cdot (1-t) \cdot t^2 \\b_3(t) &= t^3.\end{aligned}$$

Suma ovako izvedenih baznih funkcija je doista 1 – to je trivijalno za pokazati s obzirom da su nastale upravo ekspanzijom jedinice.

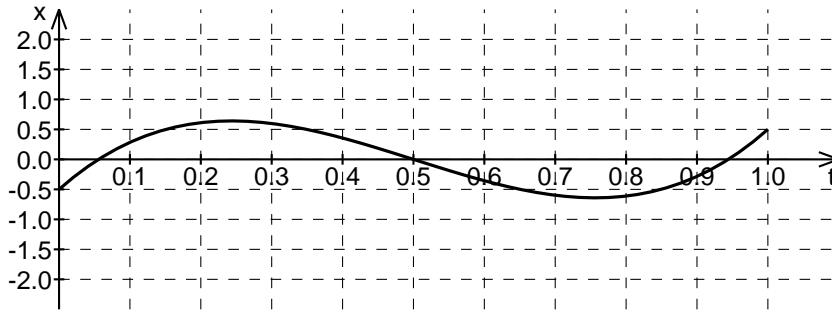
Ovako izvedene bazne funkcije mogu se iskoristiti za interpolaciju između dviju vrijednosti x_0 i x_1 . Pogledajmo najprije grafički prikaz baznih funkcija na slici 3.8. S obzirom da je samo $b_0(t)$ u $t = 0$ jednaka 1, a znamo da interpolirana vrijednost u $t = 0$ mora biti jednaka x_0 , slijedi da $b_0(t)$ mora množiti x_0 . Isto tako, s obzirom da je samo $b_3(t)$ u $t = 1$ jednaka 1, a znamo da interpolirana vrijednost u $t = 1$ mora biti jednaka x_1 , slijedi da $b_3(t)$ mora množiti x_1 . Pogledamo li $b_1(t)$ i $b_2(t)$, uočit ćemo da njihov utjecaj u $t = 0$ i $t = 1$ iščezava – ti polinomi ni na koji način ne utječu na početnu i konačnu vrijednost interpolirane vrijednosti. Postavlja se pitanje: što onda treba množiti bazne funkcije $b_1(t)$ i $b_2(t)$? Odgovor je: bilo što! Bazne funkcije $b_1(t)$ i $b_2(t)$ nam omogućavaju da odredimo što će se događati u međukoracima prilikom interpolacije između x_0 i x_1 – te dvije funkcije nam daju dva dodatna stupnja kontrole nad interpoliranim vrijednostima. Uvedimo stoga dvije pomoćne vrijednosti: x_A koja će množiti $b_1(t)$ i x_B koja će množiti $b_2(t)$. Tada izraz za interpoliranu vrijednost postaje:

$$n(t) = x_0 \cdot b_0(t) + x_A \cdot b_1(t) + x_B \cdot b_2(t) + x_1 \cdot b_3(t).$$

Prilikom interpolacije, kako t počinje rasti od vrijednosti 0, interpolirana vrijednost će krenuti od vrijednosti x_0 prema vrijednosti x_A da bi nakon toga bila privučena prema vrijednosti x_B i da bi potom konačno završila u vrijednosti x_1 . Medutočke x_A i x_B možemo zamisliti kao da na interpoliranu vrijednost djeluju privlačnom silom: interpoliranu vrijednost će privući prema sebi, ali interpolirana vrijednost nikada neće baš poprimiti te vrijednosti. Jedan primjer ovakve interpolacije prikidan je na slici 3.9 gdje se interpolira između vrijednosti $x_0 = -0.5$ i $x_1 = 0.5$ pri čemu je $x_A = 3$ a $x_B = -3$.

Što možemo zaključiti iz opisanoga? Dizanjem izraza $(1-t) + t$ na n -tu potenciju nastat će $n+1$ bazna funkcija reda n . Dvije od tih baznih funkcija koriste se za množenje početne i konačne vrijednosti dok preostalih $n-1$ baznih funkcija nudi upravo dodatnih $n-1$ stupnjeva kontrole nad interpoliranim vrijednostima. Tako smo za slučaj kubnih polinoma $n = 3$ dobili još $n-1 = 3-1 = 2$ stupnja kontrole. Dizanjem izraza na drugu potenciju dobili bismo bazne funkcije $b_0(t) = (1-t)^2$, $b_1(t) = 2 \cdot (1-t) \cdot t$ i $b_2(t) = t^2$; imali bismo jedan dodatni stupanj kontrole nad interpoliranim vrijednostima, zahvaljujući baznoj funkciji $b_1(t)$.

Ovdje opisan postupak izvođenja baznih funkcija za interpolaciju dizanjem izraza $(1-t) + t$ na n -tu potenciju čini osnovu za izvođenje Bezierovih krivulja koje ćemo obraditi nešto kasnije; stoga neka Vas ne začudi pojava binomnih koeficijenata u izrazu za Bezierovu krivulju – vratite se samo na ovo poglavlje za pojašnjenje izvoda.



Slika 3.9: Interpolacija kubnim baznim funkcijama: dobivena dva stupnja slobode.

3.5 Bilinearna interpolacija

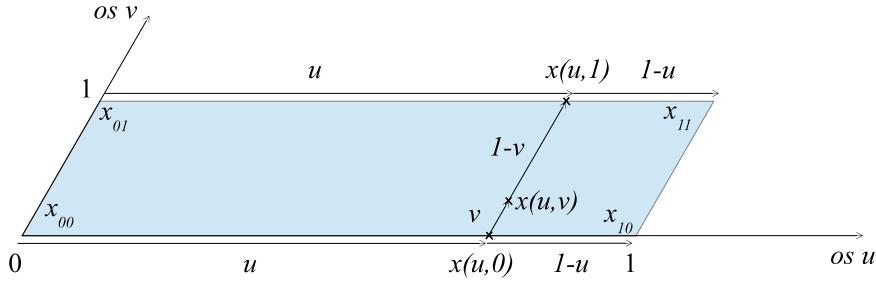
Prethodno opisana linearna interpolacija koristi se za interpolaciju između dvije vrijednosti koje smo označavali s x_0 i x_1 . U praksi se, međutim, često javlja problem interpolacije između četiri vrijednosti, odnosno preciznije bi bilo reći između dva para vrijednosti.

Ilustrirajmo ovo najprije na jednostavnom primjeru. Radimo program za renderiranje 3D modela s potporom za ljepljenje tekstura na objekte. Kao teksturu smo uzeli sliku `pepsi.png` - to je slika dimenzija 100×400 koja prikazuje limenku *pepsi-cole* u 256 nijansi sive boje. Naša scena se sastoji od jednog valjka na koji je potrebno zalijepiti ovu teksturu kako konačni rezultat ne bi bio jednobojni valjak već valjak koji izgleda kao limenka *pepsi-cole*. Potom smo pokrenuli generiranje visokorezolucijskog prikaza naše scene. Prilikom renderiranja, program je utvrdio da slikovnom elementu ekrana na poziciji (352, 692) odgovara element teksture s koordinatama (29.75, 140.25). Postavlja se pitanje – koju će vrijednost slikovnog elementa iz slike teksture uzeti za popunjavanje odabranog slikovnog elementa zaslona? Da su kojim slučajem koordinate u teksturi ispale cjelobrojne, primjerice (29, 140), mogli bismo bez razmišljanja uzeti vrijednost tog slikovnog elemenata. Međutim, to se nije dogodilo. Jedno moguće rješenje problema je postupiti na sljedeći način: zaokružimo dobivene koordinate $(29.75, 140.25) \rightarrow (30, 140)$ i očitajmo boju slikovnog elementa na tim koordinatama u teksturi. Nažalost, kako zaokruživanje tipično vodi do nazubljenog prikaza i niza drugih problema, bolje je rješenje boju konstruirati interpolacijom. Kako je x koordinata s kojom ulazimo u teksturu 29.75, nalazimo se između slikovnog elementa koji ima $x = 29$ i slikovnog elementa koji ima $x = 30$; isto tako, kako je y koordinata s kojom ulazimo u teksturu 140.25, nalazimo se između slikovnog elementa koji ima $y = 140$ i slikovnog elementa koji ima $y = 141$. Oko pogodene lokacije imamo dakle 4 slikovna elementa: (29, 140), (30, 140), (29, 141) i (30, 141). Za svaki od tih slikovnih elemenata u teksturi možemo pročitati boju (odnosno u našem slučaju gdje radimo s 256 nijansi sive, možemo pročitati pridruženi intenzitet sive).

Ideja bilinearne interpolacije je sljedeća. Pogledajmo intenzitete lijevog i desnog slikovnog elementa za $y = 140$ i izračunajmo linearnu interpolaciju tog intenziteta. Označimo parametar kojim radimo interpolaciju po horizontali s u . Pri tome $u = 0$ odgovara intenzitetu lijevog slikovnog elementa, a $u = 1$ odgovara intenzitetu desnog slikovnog elementa. Konkretna vrijednost parametra u u primjeru je 0.75 (na tri smo četvrtine puta od 29. do 30. slikovnog elementa).

Osim lijevog i desnog para slikovnih elemenata na $y = 140$, u teksturi imamo i lijevi i desni slikovni element na $y = 141$. Napravimo stoga linearnu interpolaciju intenziteta lijevog i desnog slikovnog elementa koje imamo za $y = 141$. Time smo dobili dvije interpolirane vrijednosti: jednu za $y = 140$ a drugu za $y = 141$.

Da bismo dobili konačnu vrijednost, sada trebamo napraviti linearnu interpolaciju između tih dviju vrijednosti promatrajući naš položaj na y -osi. Označimo s v parametar koji predstavlja interpolaciju po vertikali. Neka $v = 0$ odgovara interpoliranoj vrijednosti koju smo dobili za $y = 140$ te neka $v = 1$ odgovara interpoliranoj vrijednosti koju smo dobili za $y = 141$. U promatranom primjeru, $v = 0.25$ jer se nalazimo na jednoj četvrtini puta od $y = 140$ do $y = 141$. Konačna vrijednost je dakle linearna



Slika 3.10: Izvod bilinearne interpolacije.

interpolacija između rezultata dviju linearnih interpolacija – stoga i naziv: *bilinearna interpolacija*.

3.5.1 Formalna definicija

Označimo vrijednost intenziteta koja pripada donjem lijevom slikevnom elementu s x_{00} , vrijednost intenziteta koja pripada donjem desnom slikevnom elementu s x_{10} , vrijednost intenziteta koja pripada gornjem lijevom slikevnom elementu s x_{01} te vrijednost intenziteta koja pripada gornjem desnom slikevnom elementu s x_{11} (vidi sliku 3.10). Potrebno je izračunati bilinearnu interpolaciju $x(u, v)$ gdje je u parametar koji predstavlja vodoravnu interpolaciju a v okomitu interpolaciju. Uz ove označenosti sljedeće:

- $x(0, 0) = x_{00}$,
- $x(1, 0) = x_{10}$,
- $x(0, 1) = x_{01}$ te
- $x(1, 1) = x_{11}$.

Prvi korak pri bilinearnoj interpolaciji jest provedba horizontalne linearne interpolacije za donje vrijednosti (gdje je $v = 0$) i za gornje vrijednosti (gdje je $v = 1$), kako je prikazano izrazima (3.5) i (3.6). Slika 3.10 ilustrira potrebne korake.

$$x(u, 0) = (1 - u) \cdot x_{00} + u \cdot x_{10} \quad (3.5)$$

$$x(u, 1) = (1 - u) \cdot x_{01} + u \cdot x_{11} \quad (3.6)$$

Druži korak je napraviti linearu interpolaciju po vertikali, između upravo dobivenih vrijednosti $x(u, 0)$ i $x(u, 1)$. Kombiniranjem izraza 3.5 i 3.6 možemo pisati:

$$\begin{aligned} x(u, v) &= (1 - v) \cdot x(u, 0) + v \cdot x(u, 1) \\ &= (1 - v) \cdot \{(1 - u) \cdot x_{00} + u \cdot x_{10}\} + v \cdot \{(1 - u) \cdot x_{01} + u \cdot x_{11}\} \end{aligned}$$

što vodi na konačni izraz za bilinearnu interpolaciju koji je dan izrazom (3.7).

$$x(u, v) = (1 - u) \cdot (1 - v) \cdot x_{00} + u \cdot (1 - v) \cdot x_{10} + (1 - u) \cdot v \cdot x_{01} + u \cdot v \cdot x_{11} \quad (3.7)$$

Ovaj izvod motivirali smo potrebotom za određivanje intenziteta slikevog elemenata koji se u sliku teksture ne preslikava točno u jedan slikevni element. No to nije jedina primjena bilinearne interpolacije. Bilinearna interpolacija općenito je primjenjiva na svaki problem interpolacije između dva para zadanih vrijednosti.

3.6 Interpolacija vektora

Do sada smo razmatrali interpolaciju između skalarnih vrijednosti. U računalnoj grafici zna se javiti i potreba za interpolacijom između dvaju vektora. Stoga ćemo u nastavku razmotriti kako možemo provesti ovu vrstu interpolacije.

Pretpostavimo da je s \vec{v}_0 označen početni vektor a s \vec{v}_1 označen konačni vektor. Neka je $\vec{v}(t)$ interpolirana vrijednost vektora ovisna o parametru $t \in [0, 1]$ uz uobičajene pretpostavke da je $\vec{v}(0) = \vec{v}_0$ odnosno $\vec{v}(1) = \vec{v}_1$.

3.6.1 Linearna interpolacija vektora

Linearna interpolacija vektora (*LERP*, od engleskog naziva *Linear interpolation*) je postupak kod kojeg se linearно interpolira svaka komponenta vektora zasebno. Izraz (3.8) daje matematičku formulaciju.

$$\vec{v}(t) = (1 - t) \cdot \vec{v}_0 + t \cdot \vec{v}_1 \quad (3.8)$$

Primjerice, u 2D prostoru vektore \vec{v}_0 i \vec{v}_1 možemo zapisati kao:

$$\vec{v}_0 = v_{0,x} \vec{i} + v_{0,y} \vec{j}$$

$$\vec{v}_1 = v_{1,x} \vec{i} + v_{1,y} \vec{j}$$

čime se izraz (3.8) raspada u dva izraza:

$$v_x(t) = (1 - t) \cdot v_{0,x} + t \cdot v_{1,x}$$

$$v_y(t) = (1 - t) \cdot v_{0,y} + t \cdot v_{1,y};$$

dakako, $\vec{v}(t) = v_x(t) \vec{i} + v_y(t) \vec{j}$.

Ovako izvedena interpolacija ima sljedeća svojstva:

1. smjer interpoliranog vektora se postupno mijenja od početnog prema konačnom, no promjena kuta nije linearna;
2. norma interpoliranog vektora može biti neočekivana – primjerice, interpolacijom između vektora norme 1 i vektora norme 2 moguće je dobiti vektor norme 0.1 te
3. računska složenost je vrlo niska, što je veliki bonus.

Tri primjera linearne interpolacije vektora prikazana su na slici 3.11.

Nešto složenija interpolacija opisana u nastavku ide u smjeru interpolacije smjera i norme interpoliranog vektora.

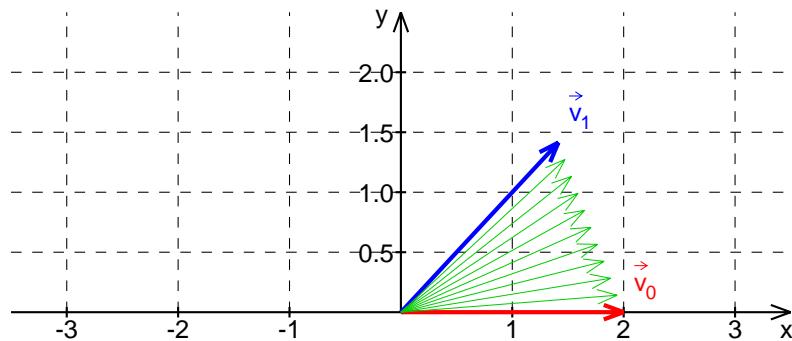
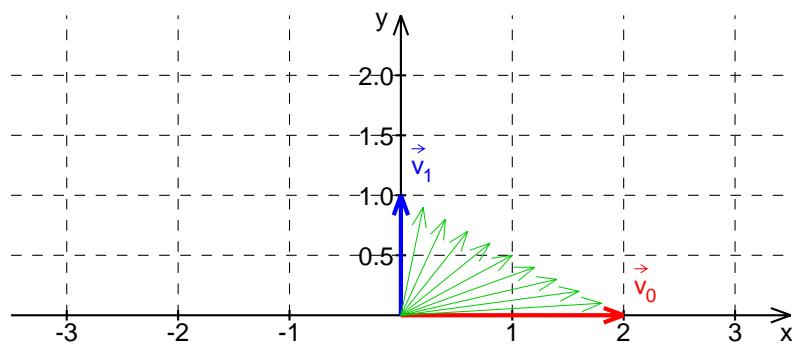
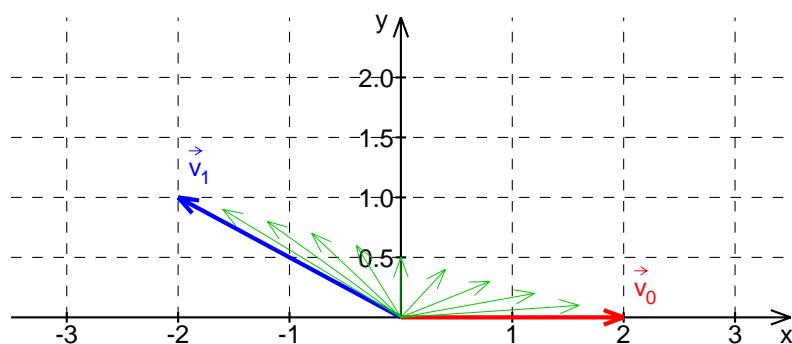
3.6.2 Sferna linearna interpolacija

Sferna linearna interpolacija vektora (*SLERP*, od engleskog naziva *Spherical Linear interpolation*) je postupak kod kojeg se nad zadanim vektorima konstruira minimalna hiperkugla i potom se kao interpolirana vrijednost vektora uzima vektor koji najkraćim putem putuje po dijelu površine hiperkugle. Dakako, postavlja se zahtjev da su početni vektor \vec{v}_0 i završni vektor \vec{v}_1 jedinični vektori (tj. vektori norme 1).

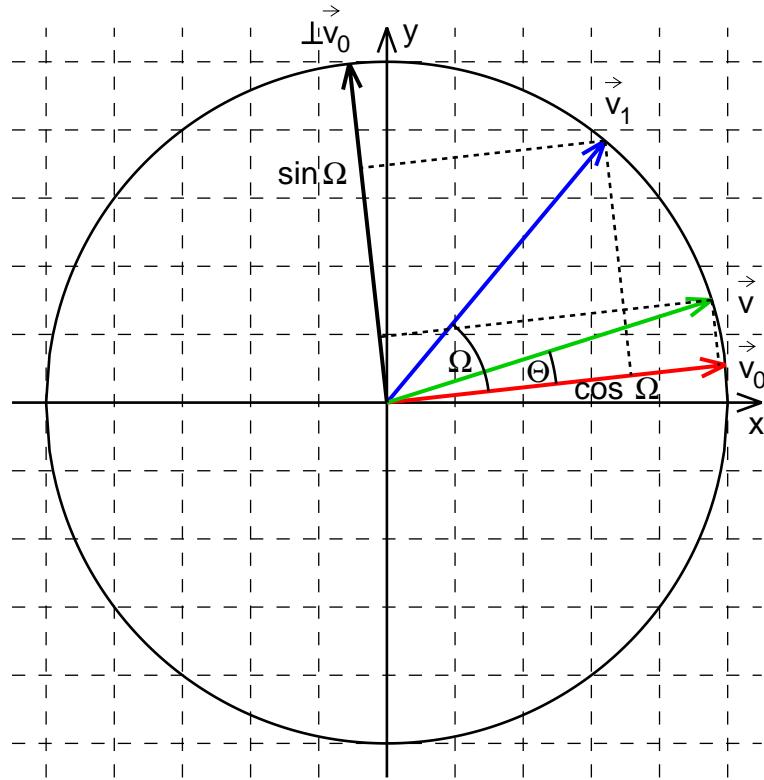
Da bismo došli do izraza za *SLERP*, promotrimo sliku 3.12 koja ovo, bez gubitka općenitosti, ilustrira u dvodimenzijском prostoru u kojem je hipersfera zapravo kružnica. Na slici su prikazani početni vektor \vec{v}_0 i završni vektor \vec{v}_1 koji s početnim vektorom \vec{v}_0 zatvara kut Ω . Vektor \vec{v} je interpolirani vektor dobiven za kut $\Theta = t \cdot \Omega$. Pri tome se interpolira po parametru t , te očekujemo da je za $t = 0$ interpolirani vektor $\vec{v}(0) = \vec{v}_0$ a za $t = 1$ interpolirani vektor $\vec{v}(1) = \vec{v}_1$. Za t iz intervala $[0, 1]$ kut Θ kretat će se od 0 do Ω . Kao pomoć u izračunu prikazan je i vektor $\perp \vec{v}_0$ koji je okomit na vektor \vec{v}_0 .

Uočimo da su vektori \vec{v}_0 i $\perp \vec{v}_0$ dva međusobno okomita jedinična vektora – stoga oni čine ortogonalnu bazu. U toj bazi vektor \vec{v}_1 možemo zapisati kako slijedi:

$$\vec{v}_1 = \cos \Omega \cdot \vec{v}_0 + \sin \Omega \cdot \perp \vec{v}_0$$

(a) Interpolacija između vektora $(2, 0)$ i $(\sqrt{2}, \sqrt{2})$ (b) Interpolacija između vektora $(2, 0)$ i $(0, 1)$ (c) Interpolacija između vektora $(2, 0)$ i $(-2, 1)$

Slika 3.11: Primjeri linearne interpolacije vektora.

Slika 3.12: Izvod interpolacije *SLERP*.

iz čega dalje slijedi:

$$\begin{aligned} \sin\Omega \cdot \perp \vec{v}_0 &= \vec{v}_1 - \cos\Omega \cdot \vec{v}_0 \\ \perp \vec{v}_0 &= \frac{1}{\sin\Omega} \cdot \vec{v}_1 - \frac{\cos\Omega}{\sin\Omega} \cdot \vec{v}_0. \end{aligned}$$

Vektor \vec{v}_1 u istoj je bazi moguće zapisati preko njegovih projekcija na \vec{v}_0 i $\perp \vec{v}_0$, pa imamo:

$$\begin{aligned} \vec{v} &= \cos\Theta \cdot \vec{v}_0 + \sin\Theta \cdot \perp \vec{v}_0 \\ &= \cos\Theta \cdot \vec{v}_0 + \sin\Theta \cdot \left(\frac{1}{\sin\Omega} \cdot \vec{v}_1 - \frac{\cos\Omega}{\sin\Omega} \cdot \vec{v}_0 \right) \\ &= \cos\Theta \cdot \vec{v}_0 + \frac{\sin\Theta}{\sin\Omega} \cdot \vec{v}_1 - \frac{\sin\Theta \cos\Omega}{\sin\Omega} \cdot \vec{v}_0 \\ &= \frac{\cos\Theta \sin\Omega - \cos\Omega \sin\Theta}{\sin\Omega} \cdot \vec{v}_0 + \frac{\sin\Theta}{\sin\Omega} \cdot \vec{v}_1 \\ &= \frac{\sin(\Omega - \Theta)}{\sin\Omega} \cdot \vec{v}_0 + \frac{\sin\Theta}{\sin\Omega} \cdot \vec{v}_1 \end{aligned}$$

Uvažavanjem izraza $\Theta = t \cdot \Omega$ i činjenice da je \vec{v} zapravo funkcija parametra t možemo pisati:

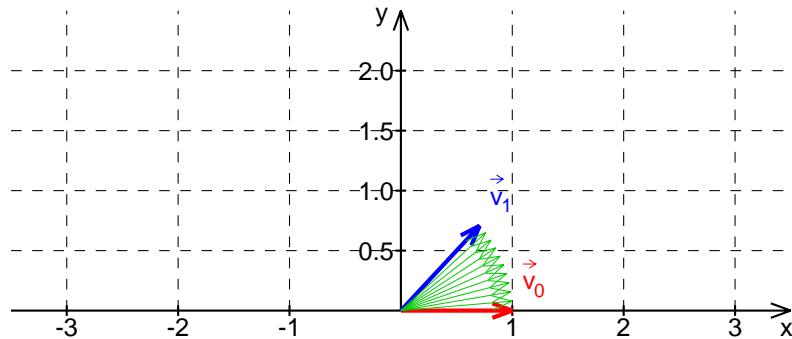
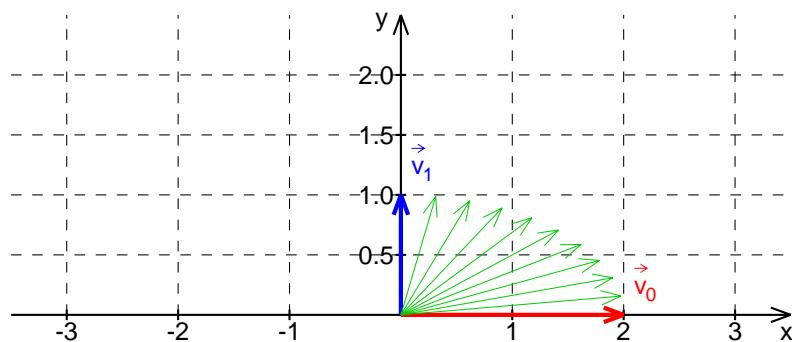
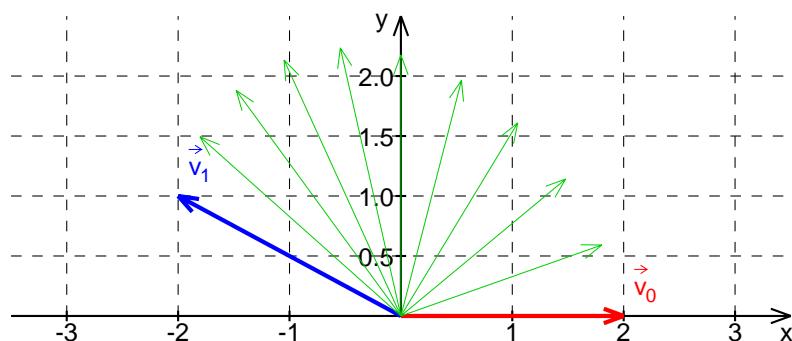
$$\vec{v}(t) = \frac{\sin(\Omega - t \cdot \Omega)}{\sin\Omega} \cdot \vec{v}_0 + \frac{\sin t \cdot \Omega}{\sin\Omega} \cdot \vec{v}_1$$

što daje konačni izraz:

$$\vec{v}(t) = \frac{\sin(1-t)\Omega}{\sin\Omega} \cdot \vec{v}_0 + \frac{\sin t \Omega}{\sin\Omega} \cdot \vec{v}_1 \quad (3.9)$$

Primjeri *SLERP* interpolacije vektora prikazani su na slici 3.13. U određenim slučajevima *SLERP* može raditi dobro čak i za slučaj da početni i konačni vektori nisu jedinični, što se vidi na slikama 3.13b i 3.13c.

Ovako izvedena interpolacija ima dva svojstva:

(a) Interpolacija između vektora $(1, 0)$ i $(\frac{\sqrt{2}}{2}, \frac{\sqrt{2}}{2})$ (b) Interpolacija između vektora $(2, 0)$ i $(0, 1)$ (c) Interpolacija između vektora $(2, 0)$ i $(-2, 1)$

Slika 3.13: Primjeri sferne linearne interpolacije vektora.

1. smjer interpoliranog vektora se linearne mijenja od početnog prema konačnom te se norma interpoliranog vektora također čuva (barem u slučaju da su početni i konačni vektor normirani);
2. računska složenost je, međutim, veća no što je to kod *LERP*-a.

Također, ova interpolacija ne radi ako je kut između dvaju vektora 0° ili 180° , jer u tom slučaju najkraći put po površini hipersfere nije jedinstven.

Kut između vektora \vec{v}_0 i \vec{v}_1 može se izračunati preko kosinusa tog kuta koji je određen skalarnim produktom ta dva vektora podijeljenim umnoškom njihovih normi. Vektorski oblik izvedene formule za interpolaciju primjenjiv je na proizvoljno dimenzionalne vektore.

3.6.3 Modificirana sferna linearna interpolacija

Interpolacija *SLERP* radi dobro za interpolaciju između jediničnih vektora. Uporabom te metode može se napraviti metoda interpolacije koja je računski još složenija, ali nudi jednoliku interpolaciju nagiba interpoliranog vektora (kao što to nudi *SLERP*) te linearnu interpolaciju norme interpoliranog vektora.

Ideja je sljedeća: najprije od vektora \vec{v}_0 i \vec{v}_1 izračunamo jedinične vektore; potom izračunamo pomoćni interpolirani vektor (koji će tada biti jedinični) i zatim mu linearne skaliramo normu. Izrazi su sljedeći:

$$\tilde{\vec{v}}_0 = \frac{\vec{v}_0}{\|\vec{v}_0\|}$$

$$\tilde{\vec{v}}_1 = \frac{\vec{v}_1}{\|\vec{v}_1\|}$$

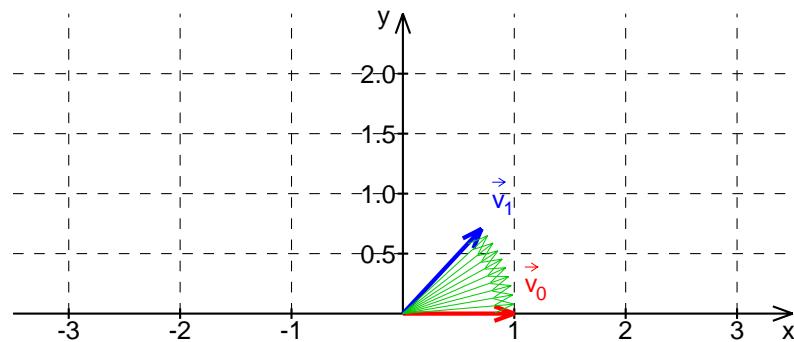
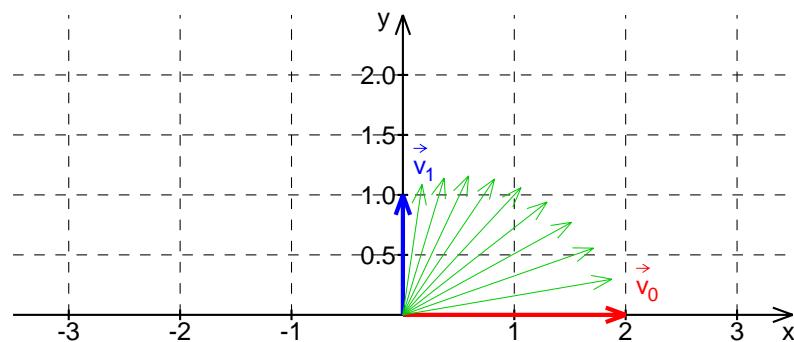
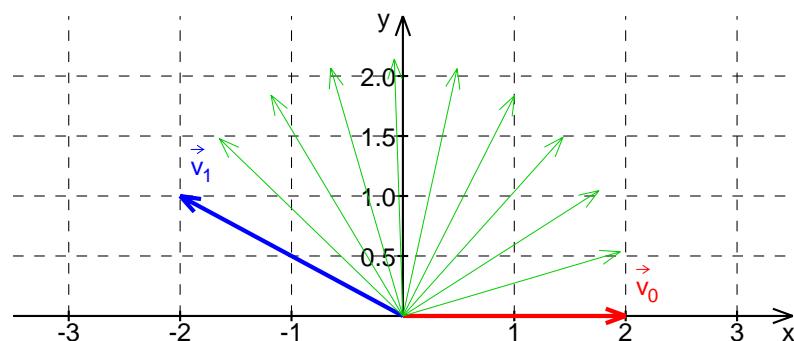
$$\vec{w}(t) = \text{SLERP}(\tilde{\vec{v}}_0, \tilde{\vec{v}}_1, t)$$

$$\vec{v}(t) = ((1-t) \cdot \|\vec{v}_0\| + t \cdot \|\vec{v}_1\|) \vec{w}(t)$$

Primjeri ovako izvedene interpolacije prikazani su na slici 3.14. Treba uočiti da je ovako izvedena interpolacija računski najzahtjevnija od svih prethodno prikazanih interpolacija.

S obzirom da se kut između vektora \vec{v}_0 i \vec{v}_1 ne mijenja ako vektore normiramo, lako je pokazati (napravite za vježbu) da prethodno opisani postupak generira interpolaciju prema sljedećem izrazu:

$$\vec{v}(t) = \left\{ 1 + t \cdot \left(\frac{\|\vec{v}_1\|}{\|\vec{v}_0\|} - 1 \right) \right\} \frac{\sin(1-t)\Omega}{\sin\Omega} \cdot \vec{v}_0 + \left\{ \frac{\|\vec{v}_0\|}{\|\vec{v}_1\|} - t \cdot \left(\frac{\|\vec{v}_0\|}{\|\vec{v}_1\|} - 1 \right) \right\} \frac{\sin t\Omega}{\sin\Omega} \cdot \vec{v}_1. \quad (3.10)$$

(a) Interpolacija između vektora $(1, 0)$ i $(\frac{\sqrt{2}}{2}, \frac{\sqrt{2}}{2})$ (b) Interpolacija između vektora $(2, 0)$ i $(0, 1)$ (c) Interpolacija između vektora $(2, 0)$ i $(-2, 1)$

Slika 3.14: Modifikacija sferne linearne interpolacije vektora.

Poglavlje 4

Crtanje linija i poligona na rasterskim prikaznim jedinicama

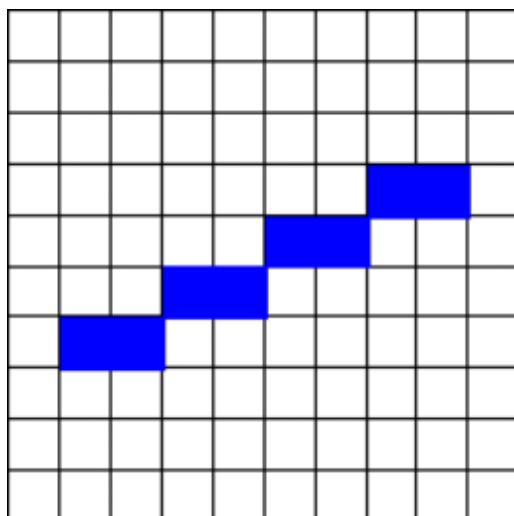
4.1 Uvod

Kada na monitoru želimo nacrtati liniju, za to obično pozivamo ugrađenu funkciju jezika u kojem pišemo program. Pri tome zadajemo koordinate početne točke i završne točke, i očekujemo da će funkcija u što kraćem vremenu nacrtati tu liniju. No na koji način se izvodi to brzo crtanje linije? Slično pitanje vrijedi i za složenije likove – poligone, kod kojih pri tome možemo iscrtavati samo obrub, ili ih možemo i popunjavati. Oba ovih zadatka pri tome rezultiraju osvjetljavanjem određenog broja slikovnih elemenata na zaslonu, odnosno na rasterskoj prikaznoj jedinici. Naime, slika koju prikazuje monitor sastoji od niza elementarnih djelića slike - slikovnih elemenata (engl. *pixel – picture element*), što znači da je slika koju prikazuje monitor diskretna. Moguće je osvijetliti slikovni element na poziciji npr. $(0,0)$, no nije moguće osvijetliti slikovni element na poziciji $(1.13, 2.52)$ jer takav ne postoji. Posljedica ovakve diskretizacije slike je da prilikom crtanja linija dolazi do nazubljenosti istih (slika 4.1 ovo jasno ilustrira). Više o ovoj pojavi reći ćemo u nastavku. Pa krenimo najprije s metodom crtanja linije.

4.1.1 Bresenhamov postupak crtanja linije

Postupak kojim se danas uobičajeno crtaju linije jest implementacija Bresenhamovog postupka. Pa pogledajmo o čemu se tu radi.

Prilikom crtanja linije poznate su nam koordinate početne i završne točke. Isto tako znamo da liniju crtamo u ravnini. Zaboravimo na tren da liniju crtamo na zaslonu. Zamislimo da imamo



Slika 4.1: Prikaz linije na rasterskoj prikaznoj jedinici

idealnu prikaznu jedinicu koja može prikazati sve što poželimo s beskonačno finom preciznošću. Prva stvar koju moramo napraviti jest izračunati koje sve točke moramo osvijetliti. Da bismo si olakšali razmatranje, zadajmo točke na sljedeći način:

- Početna točka T_S ima koordinate (x_s, y_s) .
- Završna točka T_E ima koordinate (x_e, y_e) .
- Vrijedi: $x_s < x_e$, $y_s < y_e$.
- Pravac je pod kutom manjim ili jednakim 45° .

Kasnije ćemo se oslobođiti ovih ograničenja no za početak neka ograničenja vrijede. Koordinate točaka T_S i T_E u ovom slučaju nisu označene standardnim oznakama $(T_{S,1}, T_{S,2})$ i $(T_{E,1}, T_{E,2})$ već su iskorištene oznake (x_s, y_s) i (x_e, y_e) budući da ćemo cijeli postupak izvoditi imajući na umu računala gdje su zasloni dvodimenzijski sa standardnim oznakama x i y za pojedine osi.

Jednadžba pravca kroz dvije točke može se napisati prema relaciji u obliku:

$$y - y_s = \frac{y_e - y_s}{x_e - x_s}(x - x_s)$$

ili nakon sređivanja i uvođenja oznake a za koeficijent smjera pravca (odnosno tangens kuta) te oznake b za odsječak na osi y :

$$y = a \cdot x + b$$

pri čemu je

$$a = \frac{y_e - y_s}{x_e - x_s}, \quad b = -a \cdot x_s + y_s.$$

a i b su izdvojeni kao zasebne konstante jer se mogu izračunati samo jednom na početku, s obzirom da ovise samo o konstantama. Umjesto oznaka a i b često su u uporabi i oznake k za koeficijent smjera i l za odsječak na osi y .

Uz ovu posljednju formulu pravac se može nacrtati sljedećim trivijalnim algoritmom:

```
void nacrtaj(int xs, int ys, int xe, int ye) {
    double a = (ye-ys)/((double)(xe-xs));
    double b = -a*xs+ys;

    for(int x=xs; x<=xe; x++) {
        int y = zaokruzi(a*x + b);
        osvijetli_pixel(x,y);
    }
}
```

S obzirom na diskretiziranost monitora potrebno je za svaki x pronaći odgovarajući y i tu točku osvijetliti. No ovaj algoritam, iako radi, ima jedan veliki nedostatak: sporost. Osnovni problem ovog algoritma je množenje u petlji. Za svaki x odgovarajući y računa se množenjem i to u aritmetici pomicnog zareza. Algoritam vapi za poboljšanjem!

Pogledamo još jednom što prethodno opisani algoritam radi. Varijabla x mijenja se u petlji od vrijednosti x_s do vrijednosti x_e po jedan i za svaki x se računa odgovarajući y uz uporabu operacije množenja. Pogledajmo malo bolje što to program zapravo računa:

$$\begin{aligned} y|_{x=x_s} &= a \cdot x_s + b = y_s \\ y|_{x=x_s+1} &= a \cdot (x_s + 1) + b = a \cdot x_s + b + a = y|_{x=x_s} + a \\ y|_{x=x_s+2} &= a \cdot (x_s + 2) + b = a \cdot x_s + b + 2a = y|_{x=x_s+1} + a \\ y|_{x=x_s+3} &= a \cdot (x_s + 3) + b = a \cdot x_s + b + 3a = y|_{x=x_s+2} + a \end{aligned}$$

Pogledamo li desne strane u svakom retku, možemo vidjeti da se svaki redak može dobiti tako da se prethodnom doda vrijednost varijable a . To je izvrstan rezultat jer nam ukazuje na to da nam više ne treba vremenski zahtjevno množenje. Možda bi bio problem s prvim retkom, jer po našoj filozofiji on nema prethodnika pa bismo tu trebali koristiti množenje, no nije tako. Vrijednost prvog retka već nam je zadana i iznosi y_s . Pogledajmo sada što smo dobili.

```
void nacrtaj(int xs, int ys, int xe, int ye) {
    int x,y_pom;
    double a,y;

    a = (ye-ys)/(double)(xe-xs);

    y=ys;
    for (x==xs; x<=xe; x++) {
        y_pom = zaokruzi(y);
        osvijetli_pixel(x,y_pom);
        y = y + a;
    }
}
```

Poboljšanje je već značajno. Izvan petlje vrijednost varijable y postavlja se na početnu vrijednost. U petlji je uvedena pomoćna varijabla y_pom koja pamti vrijednost varijable y nakon zaokruživanja jer varijablu y ne smijemo dirati budući da nam treba i u nastavku.

Pogledajmo što još ne valja. Prečesto zovemo funkciju zaokruzi(y). Bilo bi jako zgodno kada bismo mogli i bez zaokruživanja znati koja je zaokružena vrijednost y koordinate, ili ako ništa drugo, pokušati funkciju zvati rjeđe. Naravno, i to se može. Evo kako.

4.1.2 Izvod Bresenhamovog algoritma s decimalnim brojevima

Ideja je sljedeća. Početnu zaokruženu vrijednost y koordinate znamo: to je y_s , tj. za $x = x_s$ imamo $y = y_s$. Trebamo dakle osvijetliti slikovni element na poziciji (x_s, y_s) . Kada se pomaknemo za jedan slikovni element udesno, vrijednost y koordinate poveća se za koeficijent a . Kako smo postavili ograničenje da je pravac pod kutom manjim ili jednakim 45° , to znači da se vrijednost varijable a kreće između 0 i 1. Uzmimo za primjer da a iznosi 0.2. Tada nakon jednog pomaka u desno y se je povećao za 0.2 te iznosi $y = y_s + 0.2$. Zaokruživanjem ove vrijednosti dolazi se opet do vrijednosti y_s te se y koordinata točke koju trebamo osvijetliti ne razlikuje od prethodnog koraka. Znači, trebamo osvijetliti slikovni element na poziciji $(x_s + 1, y_s)$. Pomaknimo se za još jedan slikovni element u desno. y -koordinatu opet treba uvećati za vrijednost varijable a . Sada to iznosi $y = y_s + 0.2 + 0.2 = y_s + 0.4$. Zaokruživanjem se opet dolazi do vrijednosti $y = y_s$, pa osvjetljavamo slikovni element na poziciji $(x_s + 2, y_s)$. Idemo za još jedan slikovni element u desno: $y = y_s + 0.4 + 0.2 = y_s + 0.6$. Konačno, zaokruživanjem ove vrijednosti penjemo se za jedan slikovni element prema gore: $y = y_s + 1$, i osvjetljavamo slikovni element na poziciji $(x_s + 2, y_s + 1)$.

Označimo cijelobrojnu vrijednost koordinate y s y_c , a pridodani decimalni dio s y_f . Tada gornji postupak možemo opisati ovako: osvjetljavamo točke na poziciji $(x_s + k, y_c)$. Na početku je $y_c = y_s$ a $y_f = 0$. Svakim pomakom u desno y_f uvećavamo za koeficijent a . Onog trenutka kada y_f pređe (ili dođe na) 0.5, y_c uvećavamo za jedan.

U ovom trenutku možemo nastaviti na dva načina.

1. Možemo nastaviti prilikom pomaka u desno s dodavanjem vrijednosti varijable a varijabli y_f . U tom slučaju sljedeće uvećavanje y_c -a za jedan biti će kada y_f prekorači 1.5, pa sljedeće kada prekorači 2.5 itd. No ova ideja i nije baš najbolja jer opet dozvoljava da y_f postane veći od jedan pa moramo voditi računa da svaki puta cijelobrojni dio "zaboravimo" i promatramo samo decimalni ostatak, što je opet vremenski zahtjevno.
2. Možemo od y_f oduzeti 1 i time poništiti nagomilanu pogrešku te y_f zadržati u opsegu od -0.5 do 0.5 čime nam je usporedba znatno olakšana.

Budući da je drugi postupak bolji, odlučit ćemo se za njega. No u tom slučaju treba još pojasniti zašto se od y_f oduzima baš 1. Razmislimo malo što nam predstavlja y_f . Crtajmo liniju iz početne

točke s y koordinatom jednakom 0 i ponovimo ukratko gore opisani postupak. Prvo smo bili u $y = 0$, odnosno $y_c = 0$, $y_f = 0$. Zatim smo došli u $y = 0.2$, tj. $y_c = 0$, $y_f = 0.2$. Zatim $y = 0.4$, tj. $y_c = 0$, $y_f = 0.4$, i konačno $y = 0.6$, tj. $y_c = 1$, $y_f = 0.6$. Vrijednost pohranjena u y_f nam zapravo govori koliko smo pobjegli od cijelobrojne koordinate. Npr. za $y = 0.4$, tj. $y_c = 0$, $y_f = 0.4$, osvijetlit ćemo slikovni element s y -koordinatom 0, dok smo realno gledajući već 0.4 slikovnog elementa iznad. Onog trena kada od slikovnog elementa pobjegnemo za 0.5 ili više (npr. za $y_f = 0.6$), prema dogovoru uvećavamo y_c za jedan. No tada više nismo u točki s y -koordinatom 0, već s y -koordinatom 1. A to za pogrešku y_f znači da više nismo 0.6 slikovnog elementa iznad, nego 0.4 slikovnog elementa ispod trenutnog slikovnog elementa određenog s y_c , što znači da pogreška od $y_f = 0.6$ prelazi u $y_f = 0.6 - 1 = -0.4$.

Implementacija ovog algoritma dana je u nastavku.

```
void nacrtaj(int xs, int ys, int xe, int ye) {
    int x, yc;
    double a, yf;

    a = (ye-ys)/(double)(xe-xs);

    yc=ys; yf=0.;
    for(x=xs; x<=xe; x++) {
        osvijetli_pixel(x,yc);
        yf=yf+a;
        if(yf>=0.5) {
            yf=yf-1.0;
            yc=yc+1;
        }
    }
}
```

Uvedemo li još samo jednu minornu modifikaciju, a to je da inicijalno za y_f uzmemmo vrijednost -0.5 , te poslije usporedbu radimo s $0.5 - 0.5 = 0$ (dakle nulom) dobili smo Bresenhamov algoritam!

```
void bresenham_nacrtaj(int xs, int ys, int xe, int ye) {
    int x, yc;
    double a, yf;

    a = (ye-ys)/(double)(xe-xs);

    yc=ys; yf=-0.5;
    for( x = xs; x <= xe; x++ ) {
        osvijetli_pixel(x,yc);
        yf=yf+a;
        if(yf>=0.) {
            yf=yf-1.0;
            yc=yc+1;
        }
    }
}
```

Može li bolje? Naravno...

4.1.3 Izvod Bresenhamovog algoritma s cijelim brojevima

Do osnovnog Bresenhamovog postupka došli smo krenuvši iz samo jednog zahtjeva – brzine. Pogledom na sam algoritam postavlja se pitanje može li još bolje? Trn u oku u opisanom algoritmu svakako su brojevi s pomičnim zarezom. Pokazuje se da se cijeli algoritam može prebaciti u cijelobrojnu domenu, a opće je poznato da su operacije s cijelim brojevima daleko brže od aritmetike u pomičnom zarezu. Stoga ćemo se u nastavku pozabaviti prilagodbom osnovnog Bresenhamovog algoritma tako da proradi s cijelim brojevima.

Osnovni element koji je uveo decimalne brojeve u igru bio je koeficijent smjera koji smo računali prema formuli:

$$a = \frac{y_e - y_s}{x_e - x_s}.$$

Ovaj koeficijent koristili smo prilikom izračuna pogreške (varijabla y_f). Pri tome smo, nakon svakog pomaka po x -u za jedan, pogrešku računali prema formuli:

$$y_f = y_f + a.$$

Idemo to malo raspisati. Uvrštavanjem izraza za a dobiva se:

$$y_f = y_f + \frac{y_e - y_s}{x_e - x_s} = \frac{y_f \cdot (x_e - x_s) + y_e - y_s}{x_e - x_s}.$$

Množenjem čitave jednadžbe nazivnikom razlomka s desne strane dobivamo:

$$y_f \cdot (x_e - x_s) = y_f \cdot (x_e - x_s) + y_e - y_s.$$

Uvođenjem $y'_f = y_f \cdot (x_e - x_s)$ izraz prelazi u:

$$y'_f = y'_f + y_e - y_s.$$

Ovaj posljednji redak nam govori da umjesto dosadašnje pogreške možemo pamtiti pogrešku pomnoženu s koeficijentom $x_e - x_s$. Kako su to sve cijeli brojevi, ovdje smo se riješili sporih decimalnih brojeva. Sljedeći korak je rješavanje inicijalnih uvjeta. Naime, inicijalno vrijednost pogreške postavljamo na $-\frac{1}{2}$. To opet možemo raspisati:

$$\begin{aligned} y_f &= -\frac{1}{2} \quad | \cdot (x_e - x_s) \quad \Rightarrow \quad y_f \cdot (x_e - x_s) = -\frac{x_e - x_s}{2} \\ y'_f &= -\frac{x_e - x_s}{2} \end{aligned}$$

Skoro pa dobro. Još da se riješimo dvojke u nazivniku i svi naši problemi su riješeni. Dvojke ćemo se jednostavno riješiti tako da sve pomnožimo s 2. No tada na lijevoj strani umjesto nove pogreške stoji njezina dvostruka vrijednost. To će nas još prisiliti da kod izvoda nove pogreške sve pomnožimo s dvojkom, te će se dobiti redom izrazi opisani u nastavku.

- Za pogrešku ćemo koristiti izraz:

$$\begin{aligned} y_f &= y_f + \frac{y_e - y_s}{x_e - x_s} = \frac{y_f \cdot (x_e - x_s) + y_e - y_s}{x_e - x_s} | \cdot 2(x_e - x_s) \\ 2 \cdot y_f \cdot (x_e - x_s) &= 2 \cdot y_f \cdot (x_e - x_s) + 2 \cdot (y_e - y_s). \end{aligned}$$

Uvođenjem $y'_f = 2 \cdot y_f \cdot (x_e - x_s)$ izraz prelazi u:

$$y'_f = y'_f + 2 \cdot (y_e - y_s).$$

- Inicijalno dodjeljivanje tada prelazi u

$$\begin{aligned} y_f &= -\frac{1}{2} \quad | \cdot 2 \cdot (x_e - x_s) \quad \Rightarrow \quad 2 \cdot y_f \cdot (x_e - x_s) = -2 \cdot \frac{x_e - x_s}{2} = -(x_e - x_s) \\ y'_f &= -(x_e - x_s). \end{aligned}$$

- uz ove označke oduzimanje jedinice od pogreške može se zapisati kao:

$$\begin{aligned} y_f &= y_f - 1 \quad | \cdot 2 \cdot (x_e - x_s) \quad \Rightarrow \quad 2 \cdot y_f \cdot (x_e - x_s) = 2 \cdot y_f \cdot (x_e - x_s) - 2(x_e - x_s) \\ y'_f &= y'_f - 2(x_e - x_s). \end{aligned}$$

Imajući u vidu ove izmjene, može se napisati Bresenhamov algoritam s cijelim brojevima. Pri tome će se umjesto označke y'_f koristiti standardna označka y_f podrazumijevajući da se pri tome govori o novo-definiranoj pogreški. Tako napisana varijanta Bresenhamovog algoritma sa cijelim brojevima prikazana je u nastavku.

```

void bresenham_nacrtaj_cjelobrojni1 (int xs, int ys, int xe, int ye) {
    int x, yc, korekcija;
    int a, yf;

    a = 2*(ye-ys);

    yc=ys; yf=-(xe-xs); korekcija=-2*(xe-xs);
    for( x = xs; x <= xe; x++ ) {
        osvijetli_pixel(x,yc);
        yf=yf+a;
        if(yf>=0) {
            yf=yf+korekcija ;
            yc=yc+1;
        }
    }
}

```

4.1.4 Kutevi od 0° do 90°

Sada kada smo se riješili decimalnih brojeva, vrijeme da se riješimo i ograničenja vezanih uz kutove. Pa idemo postupno. Razmatranje ćemo raditi za postupak s cijelim brojevima, ali ćemo imati stalno u vidu kako smo do tog postupka zapravo došli. Pravac pod kutom od 90° za algoritam s decimalnim brojevima (osnovna izvedba) bio je neizvediv. Naime, tangens kuta je tada beskonačno i imamo dijeljenje s nulom (i vjerojatno nasilni prekid programa). No, algoritam s cijelim brojevima nema dijeljenja pa ovo više nije problem.

Za kuteve od 0° do 45° algoritam smo već izveli. No zašto smo se ograničili na to područje? Odgovor opet treba tražiti u iznosu tangensa kuta. Naime, na tom intervalu on se kreće u granicama od nula do jedan, *osiguravajući pri tome da ćemo se pomakom za jedan slikovni element u desno pomaknuti maksimalno za jedan slikovni element prema gore*. A što ako dopustimo da tangens postane veći od 1? To znači da bismo se jednim pomakom u desno mogli pomaknuti i za više slikovnih elemenata prema gore (vodeći računa o tome da ih sve treba osvijetliti). Međutim, pojavljuje se problem u određivanju koje sve slikovne elemente pri tom penjanju treba osvijetliti. Da ne ulazimo dublje u prazne rasprave o ovome, rješenje ćemo potražiti na drugi način.

Ako je kut između pravca i apscise veći od 45° , tada je očito kut između pravca i ordinate manji od 45° . Znači, ako sada jednostavno zamjenimo osi prilikom postupka crtanja, umjesto problematičnog pomaka za više slikovnih elemenata prema gore sa svakim pomakom u desno dobivamo maksimalno pomak za jedan slikovni element u desno sa svakim pomakom prema gore. I to je rješenje. Sve što treba napraviti jest ispitati je li tangens kuta veći od 1, tj. je li kut veći od 45° . Ako nije, koristimo već poznati algoritam; ako je mijenjamo uloge osima i kopiramo algoritam. Evo implementacije:

```

void bresenham_nacrtaj_cjelobrojni2 (int xs, int ys, int xe, int ye) {
    int x, yc, korekcija;
    int a, yf;

    if(ye-ys <= xe-xs) {
        a = 2*(ye-ys);
        yc=ys; yf=-(xe-xs); korekcija=-2*(xe-xs);
        for( x = xs; x <= xe; x++ ) {
            osvijetli_pixel(x,yc);
            yf=yf+a;
            if(yf>=0) {
                yf=yf+korekcija ;
                yc=yc+1;
            }
        }
    } else {
        // zamijeni x i y koordinate
        x=xe; xe=ye; ye=x;
        x=xs; xs=ys; ys=x;
        a = 2*(ye-ys);
    }
}

```

```

yc=ys; yf=-(xe-xs); korekcija=-2*(xe-xs);
for( x = xs; x <= xe; x++ ) {
    osvijetli_pixel(yc,x);
    yf=yf+a;
    if(yf>=0) {
        yf=yf+korekcija ;
        yc=yc+1;
    }
}
}

```

Funkcija kreće s ispitivanjem je li razlika po y -u manja od razlike po x -u. Ako je, pravac je pod kutom manjim od 45° i koristi se već izvedeni algoritam. Ako je razlika po y -u veća od razlike po x -u, koristeći pomoćnu varijablu x zamjenjuju se x i y koordinate točaka i nastavlja se s crtanjem. U petlji se u ovom slučaju može uočiti još jedna razlika: funkciji osvjetli_piksela predajemo na prvi pogled zamijenjene koordinate. No imajući u vidu da smo već prethodno napravili jednu zamjenu, ono što se mijenja u varijabli y_c zapravo je vrijednost x komponente točke i obrnuto.

4.1.5 Kutevi od 0° do -90°

Osnovna razlika od prethodnog slučaja je okomito gibanje koje sada ide prema dolje, umjesto prema gore. Zbog toga y_c treba umanjivati, a ne uvećavati za jedan. Isto tako, postupak pri računanju pogreške se ponešto modificira, no modifikacije su čisto kozmetičke prirode. Evo algoritma:

```

void bresenham_nacrtaj_cjelobrojni3 (int xs, int ys, int xe, int ye) {
    int x, yc, korekcija;
    int a, yf;

    if(-(ye-ys) <= xe-xs) {
        a = 2*(ye-ys);
        yc=ys; yf=(xe-xs); korekcija=2*(xe-xs);
        for( x = xs; x <= xe; x++ ) {
            osvijetli_pixel(x,yc);
            yf=yf+a;
            if(yf<=0) {
                yf=yf+korekcija;
                yc=yc-1;
            }
        }
    } else {
        x=xe; xe=ys; ys=x;
        x=xs; xs=ye; ye=x;
        a = 2*(ye-ys);
        yc=ys; yf=(xe-xs); korekcija=2*(xe-xs);
        for( x = xs; x <= xe; x++ ) {
            osvijetli_pixel(yc,x);
            yf=yf+a;
            if(yf<=0) {
                yf=yf+korekcija;
                yc=yc-1;
            }
        }
    }
}

```

Od izmjena u odnosu na kod koji crta pravce pod kutovima od 0° do 90° mogu se navesti sljedeće:

- inicijalna vrijednost pogreške promijenila je predznak,
 - y -komponenta se ne uvećava za jedan već se umanjuje za jedan te
 - kako je $y_s > y_e$ ispitivanje $(y_e - y_s) \leq (x_e - x_s)$ pretvoreno je u $-(y_e - y_s) \leq (x_e - x_s)$ da bi se poništio negativan predznak rezultata na lijevoj strani.

4.1.6 Konačan kod za sve kuteve

Do sada smo obradili slučajeve kada smo se pri crtanjtu pravca gibali od lijeva u desno. Ostalo nam je obraditi crtanje pravca kojeg bismo trebali crtati s desna u lijevo. No za ovo nam ne trebaju posebni algoritmi: ukoliko je pravac zadan tako da se crta s desna u lijevo, zamjenom početne i završne koordinate dobivamo pravac koji se crta s lijeva u desno.

```
void bresenham_nacrtaj_cjelobrojni(int xs, int ys, int xe, int ye) {
    if( xs <= xe ) {
        if( ys <= ye ) {
            bresenham_nacrtaj_cjelobrojni2(xs,ys,xe,ye);
        } else {
            bresenham_nacrtaj_cjelobrojni3(xs,ys,xe,ye);
        }
    } else {
        if( ys >= ye ) {
            bresenham_nacrtaj_cjelobrojni2(xe,ye,xs,ys);
        } else {
            bresenham_nacrtaj_cjelobrojni3(xe,ye,xs,ys);
        }
    }
}
```

Funkcija ovisno o predanim točkama poziva odgovarajuću funkciju i pri tome po potrebi zamjenjuje početnu i krajnju točku. Prisjetimo se što smo već implementirali:

- funkcija bresenham_nacrtaj_cjelobrojni2 crta linije pod kutovima od 0° do 90° , uz $x_s < x_e$,
- funkcija bresenham_nacrtaj_cjelobrojni3 crta linije pod kutovima od 0° do -90° , uz $x_s < x_e$ te
- funkcija bresenham_nacrtaj_cjelobrojni kombinirajući prethodne dvije crta linije pod svim kutovima, uz proizvoljan odnos koordinata x_s i x_e .

4.2 Konveksni poligon

Poligon je lik koji nastaje slijednim povezivanjem zadanih točaka koje predstavljaju vrhove poligona. Pri tome se povezuje i završna točka s početnom. Točke koje predstavljaju vrhove poligona označavati ćemo oznakom T_i , gdje je i indeks vrha. Točke ćemo zadavati u radnom prostoru i redoslijed zadavanja bit će točno definiran, jer taj redoslijed određuje kako ćemo povezivati točke poligona. Povezivanje vrhova poligona obavlja se linijama (segmentima pravaca), koje čine bridove poligona. Bridove ćemo označavati oznakom b_i , gdje je i indeks brida. Može se uočiti da je broj bridova uvijek jednak broju vrhova poligona. Poligon je konveksan ako ne postoji spojnica dviju proizvoljnih točaka poligona čiji bi dio izlazio izvan poligona. Jasnije tumačenje daje slika 4.2. Poligon koji nije konveksan je konkavan.

4.2.1 Matematički opis poligona

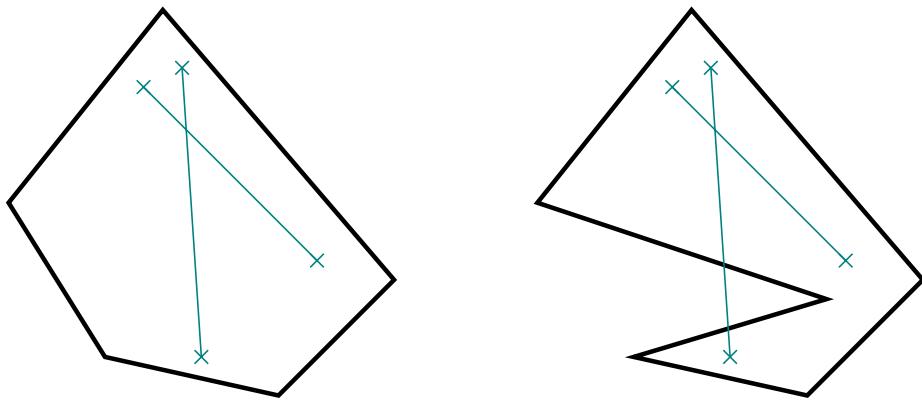
Osnovno što ćemo nas kod poligona interesirati, i pomoću čega ćemo donositi razne zaključke jesu jednadžbe bridova poligona. U ovom razmatranju ograničit ćemo se na poligone u dvije dimenzije. Prema slici 4.3, brid b_i određen je vrhovima:

$$b_i \dots \begin{cases} T_i, T_{i+1} & 0 < i < n \\ T_i, T_1 & i = n \end{cases} \quad (4.1)$$

Pri tome ćemo bridove prikazivati u homogenom prostoru. Sve koordinate poligona prije uporabe proširit ćemo homogenim parametrom 1, budući da vrhove poligona zadajemo u radnom prostoru.

Parametarska jednadžba pravca (u radnom prostoru) glasi:

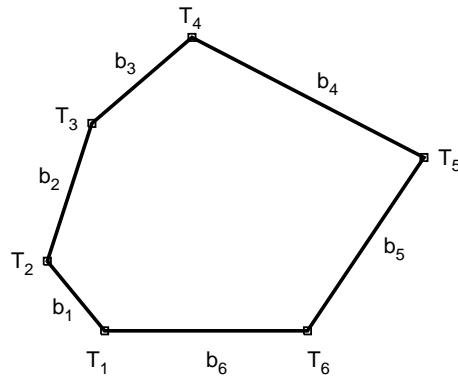
$$T_b = \begin{cases} (T_{i+1} - T_i) \cdot \lambda + T_i & 0 < i < n \\ (T_1 - T_i) \cdot \lambda + T_i & i = n \end{cases} \quad (4.2)$$



(a) Konveksni poligon

(b) Konkavni poligon

Slika 4.2: Razlika između konveksnog i konkavnog poligona



Slika 4.3: Poligon

gdje je T_b proizvoljna točka pravca. Točke koje pripadaju bridu dobivaju se za vrijednosti $\lambda \in [0, 1]$. Za vrijednosti $\lambda < 0$ ili $\lambda > 1$ točke koje se dobivaju više ne pripadaju bridu.

Jednadžba pravca u homogenom prostoru može se dobiti kao \times -prodotku vrhova pravca:

$$T_i \times T_{i+1} = \begin{bmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ T_{i,1} & T_{i,2} & 1 \\ T_{i+1,1} & T_{i+1,2} & 1 \end{bmatrix} \quad (4.3)$$

$$= \begin{bmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} T_{i,2} - T_{i+1,2} \\ -(T_{i,1} - T_{i+1,1}) \\ T_{i,1}T_{i+1,2} - T_{i,2}T_{i+1,1} \end{bmatrix} \quad (4.4)$$

$$= \begin{bmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \end{bmatrix} \cdot b_i \quad \text{za } 0 < i < n \quad (4.5)$$

$$T_i \times T_1 = \begin{bmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ T_{i,1} & T_{i,2} & 1 \\ T_{1,1} & T_{1,2} & 1 \end{bmatrix} \quad (4.6)$$

$$= \begin{bmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} T_{i,2} - T_{1,2} \\ -(T_{i,1} - T_{1,1}) \\ T_{i,1}T_{1,2} - T_{i,2}T_{1,1} \end{bmatrix} \quad (4.7)$$

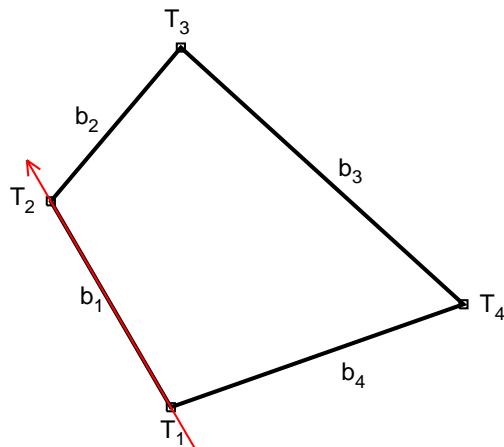
$$= \begin{bmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \end{bmatrix} \cdot b_i \quad \text{za } i = n \quad (4.8)$$

pri čemu je b_i matrica koeficijenata. U 2D prostoru to bi bila matrica $[\begin{array}{ccc} a & b & c \end{array}]^T$; pripadna jednadžba pravca u tom bi slučaju glasila: $ax + by + ch = 0$.

Oznaka $T_{i,k}$ predstavlja k -tu komponentu točke T_i . Kako smo se ogradiili na 2D prostor, umjesto $T_{i,1}$ mogli smo pisati $T_{i,x}$ a umjesto $T_{i,2}$ mogli smo pisati $T_{i,y}$. Iz razloga koji će kasnije biti objašnjeni, posebno je važno poštivati redoslijed vrhova, odnosno prilikom izračuna jednadžbi bridova vrhove uzimati uvijek na isti način (u smjeru kazaljke na satu ili obrnuto, ali konzistentno).

4.2.2 Orijentacija vrhova poligona

Poligon može imati vrhove zadane tako da se njihovim obilaskom gibamo u smjeru kazaljke na satu ili u smjeru suprotnom od smjera kazaljke na satu; ovaj smjer zovemo orijentacijom vrhova poligona. Orijentacija vrhova bit će nam bitna u dalnjim razmatranjima, pa je nužno objasniti kako se ista može ispitati. U prethodnom podpoglavlju izračunali smo jednadžbe bridova. Na temelju tih jednadžbi može se ustanoviti u kojem su odnosu neka promatrana točka i zadani brid, odnosno pravac na kojem brid leži. Mogući odgovori su pri tome: točka se nalazi iznad pravca, točka se nalazi na pravcu te točka se nalazi ispod pravca. Pametnim odabirom ispitne točke jednostavno ćemo doći do spoznaje o orijentaciji vrhova. Pogledajmo sliku 4.4.



Slika 4.4: Orijentacija vrhova poligona – u smjeru kazaljke na satu. Vrh T_3 je ispod brida b_1 .

Brid b_1 određen je vrhovima T_1 i T_2 . U kakvom je odnosu taj brid s točkom T_3 ? Točka T_3 nalazi se ispod brida. Isto vrijedi i za brid b_2 određen vrhovima T_2 i T_3 i točku T_4 . Točka T_4 je ispod brida b_2 . Obiđemo li tako sve bridove u krug ispitujući odnos tog brida i prvog sljedećeg vrha poligona, rezultat je uvijek isti. Pogledamo li kako su zadani vrhovi našeg poligona, vidimo da su zadani u smjeru kazaljke na satu. Ova spoznaja daje naslutiti kriterij koji bi se mogao koristiti, no prije nego što proglašimo kriterij ispravnim, pogledajmo i drugi slučaj. Na slici 4.5 prikazan je poligon s vrhovima zadanim u smjeru suprotnom od smjera kazaljke na satu.

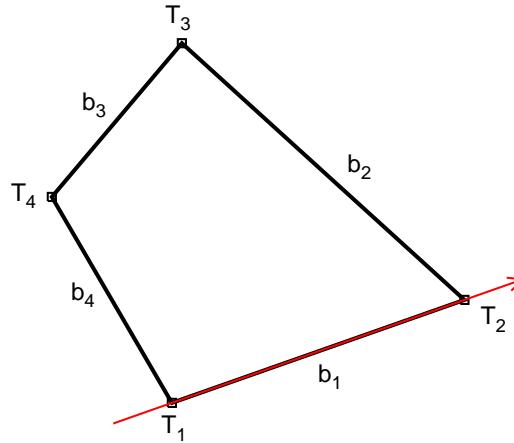
Pogledamo sada odnos brida b_1 određenog vrhovima T_1 i T_2 i točke T_3 . Točka T_3 nalazi se iznad brida b_1 . Na sličan način opet se može vidjeti da ovo vrijedi za svaki brid i prvi sljedeći vrh poligona. Dakle, kriterij je ispravan. Evo načina kako provjeriti orijentaciju vrhova poligona.

- Vrhovi poligona zadani su u smjeru kazaljke na satu ako vrijedi:

$$(\forall i) T_j \cdot b_i \leq 0 \quad j = \begin{cases} j = i + 2, & \text{za } 0 < i < n - 1 \\ j = i - n + 2, & \text{za } n - 1 \leq i \leq n \end{cases} .$$

- Vrhovi poligona zadani su u smjeru suprotnom od smjera kazaljke na satu ako vrijedi:

$$(\forall i) T_j \cdot b_i \geq 0 \quad j = \begin{cases} j = i + 2, & \text{za } 0 < i < n - 1 \\ j = i - n + 2, & \text{za } n - 1 \leq i \leq n \end{cases} .$$



Slika 4.5: Orientacija vrhova poligona – u smjeru suprotnom od smjera kazaljke na satu. Vrh T_3 je iznad brida b_1 .

Ako ustanovimo da je poligon zadan uz jednu orijentaciju vrhova, a nama treba suprotna orijentacija vrhova, tada se jednostavno može zamijeniti redoslijed vrhova poligona i ponovno preračunati jednadžbe bridova.

Imajući u vidu da radimo s konveksnim poligonom kod kojeg su vrhovi zadani nekim konzistentnim redoslijedom, može se jednostavno pokazati sljedeće:

- ako vrijedi da

$$(\exists i) T_j \cdot b_i < 0 \quad j = \begin{cases} j = i + 2, & \text{za } 0 < i < n - 1 \\ j = i - n + 2, & \text{za } n - 1 \leq i \leq n \end{cases}$$

dakle da postoji bar jedan vrh (prvi iza dva koja određuju brid) takav da se nalazi ispod brida, tada mora vrijediti:

$$(\forall i) T_j \cdot b_i \leq 0 \quad j = \begin{cases} j = i + 2, & \text{za } 0 < i < n - 1 \\ j = i - n + 2, & \text{za } n - 1 \leq i \leq n \end{cases}$$

odnosno da to vrijedi za svaki vrh. Ovo proizlazi iz činjenice da je poligon konveksan. Isto tako se može pokazati i da

- ako vrijedi

$$(\exists i) T_j \cdot b_i > 0 \quad j = \begin{cases} j = i + 2, & \text{za } 0 < i < n - 1 \\ j = i - n + 2, & \text{za } n - 1 \leq i \leq n \end{cases}$$

dakle da postoji bar jedan vrh (prvi iza dva koja određuju brid) takav da se nalazi iznad brida, tada mora vrijediti:

$$(\forall i) T_j \cdot b_i \geq 0 \quad j = \begin{cases} j = i + 2, & \text{za } 0 < i < n - 1 \\ j = i - n + 2, & \text{za } n - 1 \leq i \leq n \end{cases}$$

odnosno da to vrijedi za svaki vrh.

Prethodna dva uvjeta mogu se složiti u *kriterij koji određuje tip poligona*: konveksan ili konkavan. Možemo reći ovako. Poligon je konveksan ako vrijedi:

$$(\forall i) T_j \cdot b_i \leq 0 \quad j = \begin{cases} j = i + 2, & \text{za } 0 < i < n - 1 \\ j = i - n + 2, & \text{za } n - 1 \leq i \leq n \end{cases}$$

ili

$$(\forall i) T_j \cdot b_i \geq 0 \quad j = \begin{cases} j = i + 2, & \text{za } 0 < i < n - 1 \\ j = i - n + 2, & \text{za } n - 1 \leq i \leq n \end{cases} .$$

Konveksnost zahtijeva da ukoliko za neki vrh T_{i+2} utvrdimo da je ispod (iznad) brida b_i (određenog vrhovima T_i i T_{i+1}) tada i svi vrhovi T_{j+2} moraju biti ispod (iznad) svih bridova b_j poligona. Ukoliko pak utvrdimo da su neki vrhovi iznad a neki ispod odgovarajućeg brida, tada je poligon sigurno konkavan.

Ovdje izrečeni kriterij možemo iskoristiti i na drugi način. Ako sigurno znamo da je poligon konveksan, tada se određivanje orijentacije vrhova svodi na jedno jedino ispitivanje. Npr. uzmemmo točku T_3 i brid b_1 (određen točkama T_1 i T_2). Ako je T_3 ispod b_1 , orijentacija je u smjeru kazaljke na satu; ako je T_3 iznad b_1 , orijentacija je u smjeru suprotnom od smjera kazaljke na satu. Jedino što se ovdje nepredviđenoga može dogoditi jest da je poligon zadan "čudno" pa da vrh T_3 leži na bridu b_1 . No tada se jednostavno pomaknemo na sljedeći brid i sljedeću točku.

4.2.3 Odnos točke i poligona

Želimo utvrditi u kakvom je odnosu proizvoljna točka T i poligon – je li točka unutar poligona ili je izvan. To možemo napraviti sličnim postupkom kao i kod provjere orijentacije bridova. Potrebno je pogledati odnos svakog brida i zadane točke T . Isto tako je potrebno poznavati orijentaciju bridova poligona. Prema slikama 4.6a, 4.6b i 4.6c, kriterij glasi:

- Točka T je unutar poligona ako su vrhovi poligona zadani u smjeru kazaljke na satu i ako vrijedi:

$$(\forall i) T \cdot b_i \leq 0 \quad \text{za } 1 \leq i \leq n.$$

Dakle, točka je unutar poligona ako su vrhovi poligona zadani u smjeru kazaljke na satu i ako točka je ispod *svakog* brida.

- Točka T je unutar poligona ako su vrhovi poligona zadani u smjeru suprotnom od smjera kazaljke na satu i ako vrijedi:

$$(\forall i) T \cdot b_i \geq 0 \quad \text{za } 1 \leq i \leq n.$$

Znači, točka je unutar poligona ako su vrhovi poligona zadani u smjeru suprotnom od smjera kazaljke na satu i točka je iznad *svakog* brida.

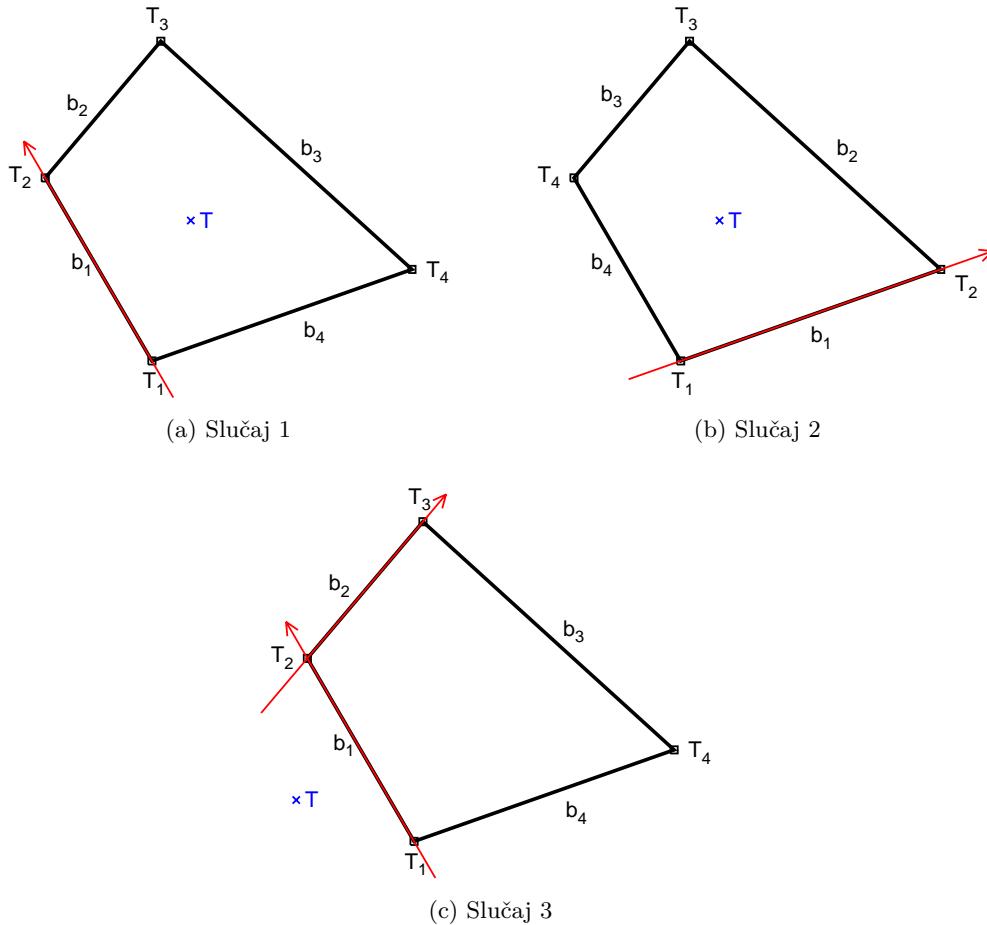
- I matematički "pametno" za kraj: točka T je izvan poligona ako nije unutra.

4.2.4 Bojanje konveksnog poligona

Postoji nekoliko načina za bojanje poligona. U nastavku ćemo opisati postupak s putujućom vodoravnim zrakom (engl. *scan-line*). Ideja je sljedeća: za svaki y pustit ćemo vodoravnu zraku i pratiti gdje se ona siječe s poligonom (tj. njegovim bridovima). Uz pretpostavku da je poligon konveksan, dobit ćemo niti jedno, jedno ili dva sjecišta. Ako postoje dva sjecišta, spojiti ćemo ih vodoravnom linijom zadane boje. Da bismo osigurali da za svaku zraku sjecišta uvijek postoje, prije bojanja proći ćemo kroz sve vrhove poligona i zapamtiti najveću i najmanju y -koordinatu. S ovim podatkom vodoravnu zraku ćemo puštati za sve y -e od y_{min} do y_{max} . Budući da je zraka zapravo pravac $y = \text{konst}$, traženjem sjecišta sa svim zrakama čiji se y kreće od y_{min} do y_{max} proći ćemo cijeli poligon. Prilikom prolaska kroz točke korisno će biti zapamtiti i najmanju i najveću x -koordinatu.

Opisana ideja čini se vrlo jednostavnom, no računski je dosta zahtjevna. Stoga ćemo uvesti dodatne olakšice i iskoristiti činjenicu da bojimo konveksan poligon. U tom slučaju ideja je sljedeća. Poligon možemo podijeliti na lijevi dio (gdje vrhovi rastu prema većim y vrijednostima) i desni dio (gdje vrhovi padaju prema nižim y vrijednostima). To je lijepo ilustrirano na slici 4.7.

Tražit ćemo sjecišta s pravcima koje definiraju bridovi poligona, kako je to prikazano na slici 4.8, i pamtitи njihove x koordinate. y -koordinate već znamo – sve su iste i odgovaraju y -vrijednosti za koju promatramo vodoravnu zraku. Uočimo pri tome da, formalno govoreći, doista ne tražimo sjecišta zrake i bridova (na slici 4.8 brid b_3 i zraka nemaju sjecišta) već tražimo sjecišta pravaca na kojima bridovi leže i zrake (na slici 4.8 pravac koji odgovara bridu b_3 i zraka imaju sjecišta; to je L_3). Uočimo da, ako brid nije vodoravan, odgovarajući pravac i zraka uvijek će imati sjecište. Međutim,



Slika 4.6: Odnos točke i poligona

promatramo li samo sjecišta koja odgovaraju pravcima lijevih bridova, te ako analiziramo samo zrake $y_{min} \leq y \leq y_{max}$, tada najdesnije sjecište (tj. sjecište koje ima maksimalnu x -koordinatu) sigurno odgovara sjecištu poligona i zrake. Isto tako, promatramo li samo sjecišta koja odgovaraju pravcima desnih bridova, te ako analiziramo samo zrake $y_{min} \leq y \leq y_{max}$, tada najlijevije sjecište (tj. sjecište koje ima minimalnu x -koordinatu) sigurno odgovara sjecištu poligona i zrake. Razmislite zašto je tome tako.

Iz prethodnog opisa sada je jasno što treba pamtiti:

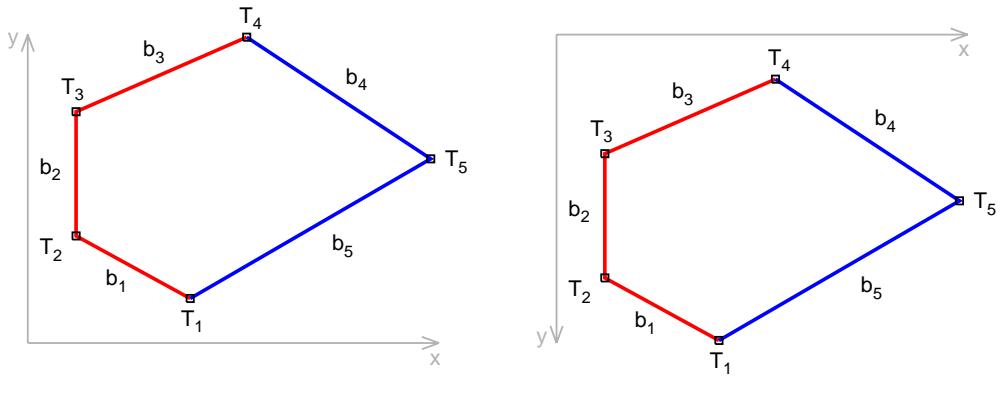
- za lijeve bridove pamtiti ćemo ono sjecište koje ima najveću x -koordinatu i taj x označiti ćemo s L , a
- za desne bridove pamtiti ćemo ono sjecište koje ima najmanju x -koordinatu, i taj x označiti ćemo s D .

Nakon što nađemo sjecište sa svim bridovima, iscrtat ćemo liniju između L i D koordinata na visini y .

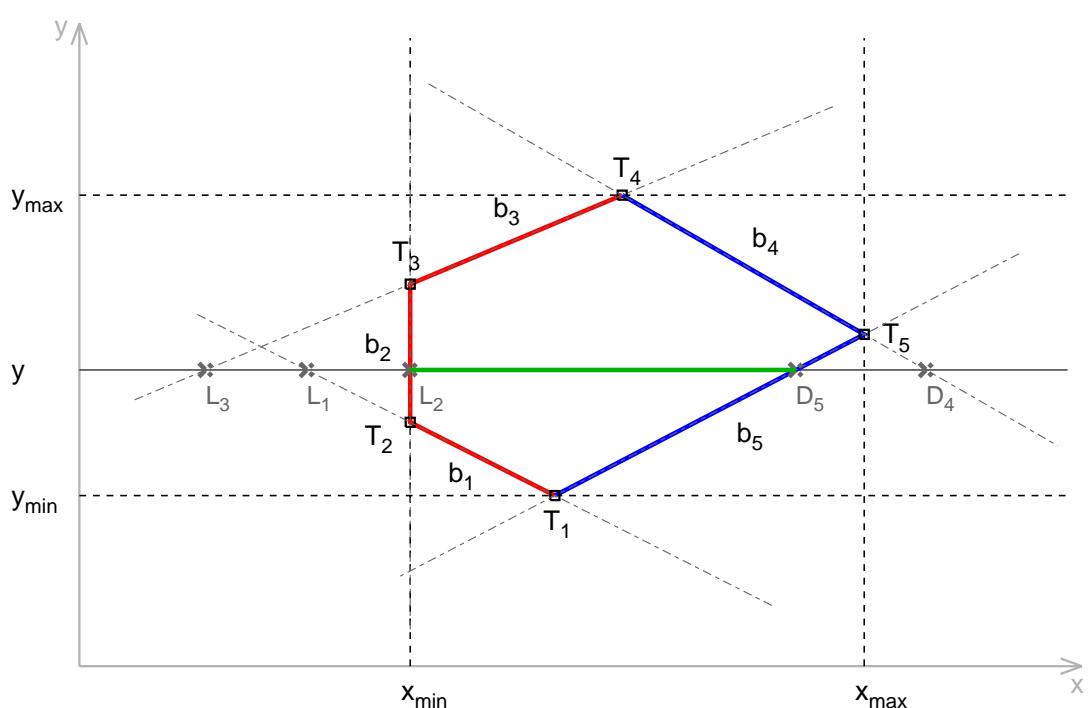
Formalno bridove možemo podijeliti na lijeve i desne na sljedeći način. Neka je koordinatni sustav takav da os y gleda prema gore (vidi sliku 4.7a). Tada vrijedi:

- brid b_i određen vrhovima T_i i T_{i+1} je *lijevi* ako je $T_{i,y} < T_{i+1,y}$, a
- brid b_i određen vrhovima T_i i T_{i+1} je *desni* ako je $T_{i,y} > T_{i+1,y}$.

U slučaju da je koordinatni sustav takav da os y gleda prema dolje (vidi sliku 4.7b), lijevi bridovi su i dalje oni koji su i vizualno s lijeve strane. Ono što se mijenja jest odnos y -koordinata susjednih vrhova pa kriterij glasi:



Slika 4.7: Podjela bridova na lijeve i desne kod konveksnog poligona. Crvenom bojom su prikazani lijevi bridovi a plavom desni.



Slika 4.8: Sjedišta vodoravne zrake i pravaca određenih bridovima konveksnog poligona

- brid b_i određen vrhovima T_i i T_{i+1} je *lijevi* ako je $T_{i,y} > T_{i+1,y}$, a
- brid b_i određen vrhovima T_i i T_{i+1} je *desni* ako je $T_{i,y} < T_{i+1,y}$.

Primijetite također da u postupku nije nužno za svaku y -koordinatu tražiti sjecišta sa svim bridovima. Kod konveksnog poligona, za neki konkretan y postojat će samo jedan lijevi brid i jedan desni brid koji doista predstavljaju sjecišta sa promatranom vodoravnom zrakom. Nazovimo te bridove *aktivnim* bridovima. Sortiramo li lijeve i desne bridove u dvije liste po y -koordinatama, tada će slijedne vodoravne zrake koje dobivamo za y pa $y + 1$, pa $y + 2$ itd. najprije imati sjecišta s prvim lijevim bridom iz liste pa će nakon određenog broja koraka preći na drugi lijevi brid iz liste i tako redom. Štoviše, kako točno znamo y -koordinate početne i završne točke brida, trivijalno je napisati algoritam koji će u svakom trenutku točno znati koji mu je aktivni lijevi brid a koji desni i koji će sjecište tražiti samo s tim bridovima. Dodatno ubrzanje algoritma može se postići ako se uoči da su bridovi segmenti pravaca: stoga je trivijalno razraditi postupak koji sjecišta neće računati za svaki slijedni y već će ih inkrementalno generirati (kao što radi Bresenhamov algoritam prilikom rasterizacije linije). Parametri inkrementalnog generiranja mijenjat će se tek pri promjenama aktivnih bridova.

Struktura podataka za pamćenje konveksnog poligona

Pri opisu poligona rekli smo da poligon ima onoliko bridova koliko ima vrhova. Stoga za elementarni dio strukture koja pamti podatke o poligoni možemo uzeti pamćenje jednog vrha i jednog brida. Poligon će se tada sastojati od n ovakvih struktura. Kako vrhove poligona zadajemo u slikovnim elementima, za pamćenje koordinata mogu poslužiti cijeli brojevi. Isto tako s obzirom da jednadžbe bridova računamo bez dijeljenja, svi koeficijenti mogu biti cjelobrojni.

Za pamćenje točke u 2D s cjelobrojnim koordinatama koristit ćemo sljedeću strukturu.

```
typedef struct {
    int x;
    int y;
} iTocka2D;
```

Za pamćenje koeficijenata brida u 2D s cjelobrojnim koeficijentima koristit ćemo sljedeću strukturu.

```
typedef struct {
    int a;
    int b;
    int c;
} iBrid2D;
```

Za pamćenje elementarnog dijela poligona koristit ćemo sljedeću strukturu.

```
typedef struct {
    iTocka2D Vrh;
    iBrid2D Brid;
    int lijevi;
} iPolyElem;
```

Elementu lijevi pridružen je tip `int` u nedostatku prikladnijeg tipa. Tip koji bi najbolje odgovarao bio bi boolean koji u C-u ne postoji.

4.2.5 Funkcije za rad s poligonima

Krenimo s najjednostavnijom funkcijom čiji je zadatak nacrtati poligon na zaslonu. Za crtanje bridova koristit ćemo prethodno napisanu funkciju koja taj postupak radi uporabom Bresenhamovog algoritma.

```
void CrtajPoligonKonv (iPolyElem *polel, int n) {
    int i, i0;

    i0 = n - 1;
    for (i = 0; i < n; i++) {
        bresenham_nacrtaj_cjelobrojni (
            polel[i0].Vrh.x, polel[i0].Vrh.y,
```

```

        polel[ i ].Vrh.x,    polel[ i ].Vrh.y);
    i0 = i;
}
}

```

Funkcija jednostavno spaja dva po dva vrha u smjeru kako su zadani. Spaja se i završni i početni vrh kako bi se poligon zatvorio. Argumenti funkcije su polje elemenata poligona te broj elemenata polja.

Funkcija koja računa koeficijente poligona prikazana je u nastavku.

```

void RacunajKoefPoligonKonv (iPolyElem *polel , int n) {
    int i ,i0;

    i0 = n-1;
    for( i = 0; i < n; i++ ) {
        polel[ i0 ].Brid.a = polel[ i0 ].Vrh.y-polel[ i ].Vrh.y;
        polel[ i0 ].Brid.b = -(polel[ i0 ].Vrh.x-polel[ i ].Vrh.x);
        polel[ i0 ].Brid.c = polel[ i0 ].Vrh.x*polel[ i ].Vrh.y
                            - polel[ i0 ].Vrh.y*polel[ i ].Vrh.x;
        polel[ i0 ].lijevi = polel[ i0 ].Vrh.y < polel[ i ].Vrh.y;
        i0 = i;
    }
}

```

Funkcija računa koeficijente bridova radeći pri tome \times -proizvod dva po dva vrha. Jednadžba se dobjije u homogenom prostoru, a točke se u homogene pretvaraju proširivanjem s homogenim parametrom iznosa 1. Dodatno se brid klasificira kao lijevi ako je zadan vrhovima od kojih je prvi ispod drugoga. Ova klasifikacija bit će ispravna samo ako je poligon zadan tako da su mu vrhovi u smjeru kazaljke na satu. Ako su vrhovi zadani suprotno, tada će postavljena zastavica lijevi zapravo označavati da je brid desni.

Funkcija čiji je zadatak obojati konveksni poligon prikazana je u nastavku.

```

void PopuniPoligonKonv (iPolyElem *polel , int n) {
    int i ,i0,y;
    int xmin, xmax, ymin, ymax;
    double L,D,x;

    /* Trazenje minimalnih i maksimalnih koordinata */
    xmin = xmax = polel[ 0 ].Vrh.x;
    ymin = ymax = polel[ 0 ].Vrh.y;
    for( i = 1; i < n; i++ ) {
        if( xmin > polel[ i ].Vrh.x ) xmin = polel[ i ].Vrh.x;
        if( xmax < polel[ i ].Vrh.x ) xmax = polel[ i ].Vrh.x;
        if( ymin > polel[ i ].Vrh.y ) ymin = polel[ i ].Vrh.y;
        if( ymax < polel[ i ].Vrh.y ) ymax = polel[ i ].Vrh.y;
    }

    /* Bojanje poligona: za svaki y izmedu ymin i ymax radi... */
    for( y = ymin; y<=ymax; y++ ) {
        /* Pronadi najveće lijevo i najmanje desno sjeciste... */
        L = xmin; D = xmax;
        i0=n-1;
        /* i0 je pocetak brida, i je kraj brida */
        for( i = 0; i < n; i0=i++ ) {
            /* ako je brid vodoravan*/
            if(polel[ i0 ].Brid.a==0.) {
                if(polel[ i0 ].Vrh.y == y) {
                    if(polel[ i0 ].Vrh.x<polel[ i ].Vrh.x) {
                        L = polel[ i0 ].Vrh.x;
                        D = polel[ i ].Vrh.x;
                    } else {
                        L = polel[ i ].Vrh.x;
                        D = polel[ i0 ].Vrh.x;
                    }
                }
            }
        }
    }
}

```

```

        break;
    }
} else { /* inace je regularan brid, nadi sjeciste */
    x = (-polel[i0].Brid.b*y-polel[i0].Brid.c)/(double) polel[i0].Brid.a;
    if(polel[i0].lijevi) {
        if( L < x ) L = x;
    } else {
        if( D > x ) D = x;
    }
}
bresenham_nacrtaj_cjelobrojni(zaokruzi(L),y,zaokruzi(D),y);
}
}

```

Funkcija je implementacija prethodno opisanog postupka. Funkcija očekuje da su koeficijenti bridova već izračunati. Pogledajmo trenutak kako se računaju sjecišta s bridovima. Postoje dva slučaja opisana u nastavku.

- Brid je vodoravan (i zraka je vodoravna) te postoji opasnost da se brid i zraka sijeku u puno točaka. Brid je vodoravan ako mu je koeficijent a jednak nuli. Tada opet imamo dva slučaja: ili se brid i zraka uopće ne sijeku jer su na različitim y -ima ili se sijeku u svim točkama jer su na istim y -ima. Ako se ne sijeku, tada jednostavno preskačemo daljnju analizu i nastavljamo s obradom sljedećeg brida. Ako se sijeku, tada kao lijevo sjecište uzimamo x -koordinatu onog vrha kod kojeg je ona manja, a kao desno sjecište uzimamo x -koordinatu onog vrha kod kojeg je ona veća. Zatim prestajemo s danjom analizom sjecišta (jer kod konveksnog poligona ona ionako ne postoje) i crtamo liniju određenu pronađenim lijevim i desnim sjecištem.
- Brid nije vodoravan te postoji točno jedno sjecište. Tada pronalazimo to sjecište i ovisno o tome je li brid lijevi ili desni, pamtimo to sjecište kao lijevo ili desno (odnosno pamtimo ga samo ako je lijevo i veće od trenutno zapamćenog lijevog, odnosno ako je desno i manje od trenutno zapamćenog desnog).

Evo za kraj još i funkcije čiji je zadatak utvrditi je li poligon konveksan te koja je orijentacija vrhova poligona.

```

void ProvjeriPoligonKonv(iPolyElem *polel, int n, int *konv, int *orij) {
    int i, i0, r;
    int iznad, ispod, na;

    ispod = iznad = na = 0;
    i0 = n-2;
    for( i = 0; i < n; i++, i0++ ) {
        if(i0>=n) i0=0;
        r = polel[i0].Brid.a*polel[i].Vrh.x + polel[i0].Brid.b*polel[i].Vrh.y + polel[i0].Brid.c;
        if( r == 0 ) na++;
        else if( r > 0 ) iznad++;
        else ispod++;
    }
    *konv = 0; *orij = 0;
    if( ispod == 0 ) {
        *konv = 1;
    } else if( iznad == 0 ) {
        *konv = 1; *orij = 1;
    }
}

```

Funkcija se zasniva na brojanju koliko vrhova leži iznad odgovarajućih bridova, koliko ispod a koliko na njima. Podatak koliko vrhova leži na odgovarajućim bridova redundantan je i trebao bi biti nula. Zaključivanje je sljedeće:

84 POGLAVLJE 4. CRTANJE LINIJA I POLIGONA NA RASTERSKIM PRIKAZNIM JEDINICAMA

- ispod = 0

Poligon je konveksan jer su tada svi vrhovi iznad odgovarajućih bridova. Orientacija je u smjeru suprotnom od smjera kazaljke na satu.

- iznad = 0

Poligon je konveksan jer su tada svi vrhovi ispod odgovarajućih bridova. Orientacija je u smjeru kazaljke na satu.

- iznad != 0 && ispod != 0

Neki su vrhovi iznad a neki ispod odgovarajućih bridova. Poligon je konkavan i informaciju o orijentaciji u varijabli `orij` treba ignorirati.

Poglavlje 5

Osnovne geometrijske transformacije

Matrični račun temeljni je alat linearne algebre – velikog područja matematike koje je svoju primjenu našlo i u računalnoj grafici. Prilikom izrade kompleksnih scena, često smo u situaciji da neko tijelo želimo pomaknuti u prostoru, promijeniti mu veličinu ili ga zasuvati oko neke točke. Uporabom matričnog računa i homogenih koordinata svaka se od spomenutih operacija može prikazati kao jedna matrica. Izvođenje takve operacije svodi se na matrično množenje – točku koju želimo pomaknuti u prostoru jednostavno pomnožimo matricom translacije. Iz ovog razloga matrični je prikaz ovih operacija izuzetno pogodan u grafičkim aplikacijama, i toliko je čest, da zapravo čini temelj izvođenja grafičkih operacija i jezgru svih popularnih biblioteka za rad s grafikom, uključivo *OpenGL* i *DirectX*.

U ovom poglavlju najprije ćemo pogledati kako se definiraju spomenute operacije u 2D prostoru, nakon čega ćemo rezultate poopćiti na 3D prostor. Pri tome ćemo čitavo vrijeme raditi s homogenim koordinatama točaka. U 2D slučaju to znači da će koordinate imati 3 komponente, i pripadne matrice bit će kvadratne, dimenzija 3×3 . U 3D slučaju koordinate će imati 4 komponente, i pripadne matrice bit će kvadratne, dimenzija 4×4 .

Djelovanje nekog operatora na točku T_h rezultirat će točkom T'_h . Ovo djelovanje možemo iskazati na dva jednakovrijedna načina. Prvi način jest množenjem jednoretčane matrice točke i matrice operatora Ψ , kako je prikazano izrazom (5.1).

$$T'_h = T_h \cdot \Psi. \quad (5.1)$$

Drugi način jest množenjem matrice operatora Ω i jednostupčane matrice promatrane točke, kao što to prikazuje izraz (5.2).

$$T'_h = \Omega \cdot T_h. \quad (5.2)$$

Ovisno o konvenciji s kojom radimo (množimo li točku s matricom operatora ili matricu operatora s točkom), matrice operatora bit će različite, iako se poznavanjem jedne može doći do druge. Naime, vrijedit će:

$$\Omega^T = \Psi. \quad (5.3)$$

No, u računalnoj grafici je izuzetno rijetka situacija da koristimo samo jednu transformaciju. Puno je češća situacija primjene slijeda transformacija koji generira konačnu poziciju točke. Primjerice, točku A najprije želimo translatirati čime dobivamo točku B . Potom, tu točku želimo rotirati, čime dobivamo točku C . Potom tako dobivenu točku želimo još jednom translatirati, čime ćemo dobiti točku D , i konačno točku još želimo skalirati čime ćemo dobiti konačnu točku E . Ovaj postupak preslikavanja točke A u točku E skiciran je u nastavku.

$$A \xrightarrow{\text{oper}_1} B \xrightarrow{\text{oper}_2} C \xrightarrow{\text{oper}_3} D \xrightarrow{\text{oper}_4} E$$

Koristimo li konvenciju prikazanu izrazom (5.1), možemo pisati:

$$\begin{aligned}B &= A \cdot \Psi_1 \\C &= B \cdot \Psi_2 = A \cdot \Psi_1 \cdot \Psi_2 \\D &= C \cdot \Psi_3 = A \cdot \Psi_1 \cdot \Psi_2 \cdot \Psi_3 \\E &= D \cdot \Psi_4 = A \cdot \Psi_1 \cdot \Psi_2 \cdot \Psi_3 \cdot \Psi_4\end{aligned}$$

Zbirni operator koji obavlja sve navedene transformacije tada možemo prikazati matricom Ψ koja je naprsto umnožak matrica koje obavljaju željene transformacije:

$$\Psi = \Psi_1 \cdot \Psi_2 \cdot \Psi_3 \cdot \Psi_4.$$

U slučaju da se odlučimo za konvenciju definiranu izrazom (5.2), možemo pisati:

$$\begin{aligned}B &= \Omega_1 \cdot A \\C &= \Omega_2 \cdot B = \Omega_2 \cdot \Omega_1 \cdot A \\D &= \Omega_3 \cdot C = \Omega_3 \cdot \Omega_2 \cdot \Omega_1 \cdot A \\E &= \Omega_4 \cdot D = \Omega_4 \cdot \Omega_3 \cdot \Omega_2 \cdot \Omega_1 \cdot A\end{aligned}$$

Zbirni operator koji obavlja sve navedene transformacije tada možemo prikazati matricom Ω koja je umnožak matrica koje obavljaju željene transformacije, ali reverznim redoslijedom. Dakle,

$$\Omega = \Omega_4 \cdot \Omega_3 \cdot \Omega_2 \cdot \Omega_1.$$

Uočite sada i kako, temeljem izraza (5.3) vrijedi:

$$\begin{aligned}\Psi &= \Omega^T \\&= (\Omega_4 \cdot \Omega_3 \cdot \Omega_2 \cdot \Omega_1)^T \\&= \Omega_1^T \cdot \Omega_2^T \cdot \Omega_3^T \cdot \Omega_4^T \\&= \Psi_1 \cdot \Psi_2 \cdot \Psi_3 \cdot \Psi_4.\end{aligned}$$

Pogledajmo sada jednostavan primjer. Neka nam je na raspolaganju biblioteka koja za svaku od ovih transformacija nudi prikladnu naredbu koja modificira trenutnu matricu na način da ju pomnoži željenom matricom (s desna) i rezultat postavi kao novu trenutnu matricu. Stavimo li se u ulogu programera, pogledajmo čime će rezultirati program u kojem naredbe zadajemo redoslijedom kojim želimo da se obave opisane transformacije.

Naredba	Djelovanje
<code>identity();</code>	$M = I$
<code>translate(x0,y0);</code>	$M *= M1 \Rightarrow M = M1$
<code>rotate(angle);</code>	$M *= M2 \Rightarrow M = M1 * M2$
<code>translate(x1,y1);</code>	$M *= M3 \Rightarrow M = M1 * M2 * M3$
<code>scale(k1,k2);</code>	$M *= M4 \Rightarrow M = M1 * M2 * M3 * M4$

Ako koristimo konvenciju množenja točke s matricom, rezultat će biti upravo u skladu s očekivanim. Naime, predanu točku najprije će množiti matrica M_1 , potom će rezultat pomnožiti matrica M_2 , taj rezultat pomnožit će matrica M_3 i na kraju će sve pomnožiti matrica M_4 . Koristimo li međutim konvenciju množenja matrice s točkom, rezultat više neće biti korektan. Naime, u tom slučaju prvo se s točkom množi matrica M_4 ; potom matrica M_3 tako dobiveni rezultat, i tako sve do matrice M_1 . Koji je zaključak? Ako se koristi konvencija množenja matrice s točkom, prilikom pisanja programa naredbe koje obavljaju željene transformacije moramo pisati obrnutim redoslijedom od onoga kojim želimo da se te transformacije doista i obave.

U nastavku ovog poglavlja (a i knjige) koristit ćemo upravo konvenciju množenja točke matricom, kako je definirano izrazom (5.1). Međutim, biblioteka *OpenGL* koja nudi programsko sučelje koje radi baš kao u prethodnom jednostavnom primjeru koristi konvenciju definiranu izrazom (5.2) – matricu operatora množi točkom. Kod početnika u *OpenGL*-u ovo može rezultirati problemima i frustracijom, jer početnici često zaborave da naredbe koje obavljaju željene transformacije moraju pisati obrnutim redoslijedom. U tom smislu, program koji obavlja navedene transformacije morao bi biti napisan kako slijedi u nastavku.

Naredba	Djelovanje
<code>identity();</code>	$M = I$
<code>scale(k1,k2);</code>	$M *= M4 \implies M = M4$
<code>translate(x1,y1);</code>	$M *= M3 \implies M = M4*M3$
<code>rotate(angle);</code>	$M *= M2 \implies M = M4*M3*M2$
<code>translate(x0,y0);</code>	$M *= M1 \implies M = M4*M3*M2*M1$

Osvrнимо se i na svojstva kompozicije transformacija. Budući da se djelovanje operatora opisuje matričnim množenjem, lako se može doći do sljedećeg zaključka: ako na jednu točku djeluje više transformacija, tada je bitan redoslijed djelovanja transformacija. Dokaz ove tvrdnje je trivijalan. Naime, matrično množenje nije komutativno pa se za različite redoslijede množenja matrica dobivaju različiti rezultati.

Djelovanje više transformacija može se zapisati:

$$T'_h = T_h \cdot \Psi_1 \cdot \Psi_2 \cdots \Psi_n = T_h \cdot \Psi'$$

$$\Psi' = \Psi_1 \cdot \Psi_2 \cdots \Psi_n$$

pri čemu na točku prvo djeluje operator Ψ_1 , pa Ψ_2 itd.

Postoji i iznimka gornjem pravilu: unutar jedne vrste transformacija, redoslijed djelovanja pojedine transformacije nije bitan. Ovo se može i matematički dokazati, no ostanimo na logičkom dokazu: rotiramo li točku za kut α pa za kut β , dobit ćemo isti rezultat kao i da rotiramo točku najprije za kut β pa onda za kut α .

Pojasnimo još nekoliko pojmove koji se vežu uz transformacije, kao što su Euklidske transformacije, affine transformacije te projektivne transformacije.

5.1 Vrste transformacija

Kako su različite vrste transformacija od velikog značaja za računalnu grafiku, u ovom odjeljku upoznat ćemo se s podjelom transformacija. Rigorozan matematički tretman transformacija spada u područje linearne algebre; stoga ćemo se ovdje pokušati zadržati na manje formalnoj razini.

U računalnoj grafici jedan od osnovnih pojmoveva je točka, koju tipično poistovjećujemo s pripadnim radij-vektorom. Pri tome točke promatramo ili u dvodimenzijijskom radnom prostoru ili u trodimenzijijskom radnom prostoru, pa govorimo o dvo- ili trokomponentnim vektorima. Nad tim vektorima radit ćemo niz transformacija poput translacije, rotacije, povećanja, sažimanja, smika itd. Djelovanje same transformacije opisivat ćemo pripadnom kvadratnom matricom, kako smo već opisali u ovom poglavljju. Pa krenimo redom.

Promatrajmo n -dimenzijski radni prostor \mathbf{V} . *Linearna transformacija* T je transformacija koja zadovoljava sljedeća svojstva.

1. Čuvanje zbrajanja vektora. Vrijedi: $T(v_1 + v_2) = T(v_1) + T(v_2)$ i to $\forall v_1, v_2 \in \mathbf{V}$.
2. Čuvanje množenja sa skalarom. Vrijedi: $T(\alpha \cdot v) = \alpha \cdot T(v)$ i to $\forall v \in \mathbf{V}, \forall \alpha \in \mathbf{R}$.

Označimo li s \mathbf{M} kvadratnu matricu ranga n koja predstavlja promatrano transformaciju, možemo pisati:

- $(v_1 + v_2) \cdot \mathbf{M} = v_1 \cdot \mathbf{M} + v_2 \cdot \mathbf{M}$, te
- $(\alpha \cdot v) \cdot \mathbf{M} = \alpha \cdot (v \cdot \mathbf{M})$.

Transformacije rotacije, skaliranja i smika pripadaju u linearne transformacije. Translacija se, međutim, ne može zapisati kao linearna transformacija u radnom prostoru. Naime, iz prethodna dva zahtjeva slijedi da se nul-vektor (ishodište) uvijek preslikava u nul-vektor, tj $T(0) = 0$ (provjerite). Stoga transformacija koja vektor pomiče za konstantan pomak ne može biti linearna.

Afne transformacije su transformacije koje čuvaju kolinearnost i omjere udaljenosti, i čine općenitiju kategoriju od linearnih transformacija. Ovo prvo (čuvanje kolinearnosti) ima za posljedicu da će tri različite točke A , B i C koje su u originalnom prostoru kolinearne i nakon transformacije u točke A' , B' i C' ostati kolinearne (ležat će na istom pravcu). Drugo svojstvo nam govori i da će omjeri udaljenosti tih točaka ostati nepromijenjeni, tj: $d(A, B)/d(A, C) = d(A', B')/d(A', C')$, gdje je $d(X, Y)$ funkcija koja vraća udaljenost točaka X i Y . Afne transformacije čuvaju i paralelnost. Linije koje su u originalnom prostoru paralelne ostaju paralelne i nakon transformacije. Međutim, afne transformacije ne čuvaju kuteve niti stvarne duljine. Naime, afinom transformacijom bilo koji trokut moguće je preslikati u bilo koji drugi trokut – posljedica je da se kutevi u trokutu kao niti duljine stranica ne moraju očuvati.

Svaka se afina transformacija može zapisati u obliku:

$$T(v) = L(v) + p$$

gdje je L linearna transformacija a p vektor pomaka. Kompozicija afinih transformacija opet se može prikazati kao jedna afina transformacija. Afne transformacije obuhvaćaju sve linearne transformacije kao i neke druge, primjerice pomak.

Euklidske transformacije su posebna vrsta afinih transformacija. Naime, Euklidska transformacija je afina transformacija oblika $E(v) = L(v) + p$, gdje je L ortogonalna linearna transformacija. Euklidska transformacija kao posebna vrsta afne transformacije ima sva svojstva afne transformacije. Dodatno, kako je $E(u - v) = L(u - v)$ i kako je L ortogonalna linearna transformacija, E čuva duljine segmenata i kuteve između dva linijska segmenta. Drugim riječima, pravokutni trokut duljina stranica 9, 12 i 15 i nakon Euklidske transformacije ostaje pravokutan, s upravo tim duljinama stranice. Kako bi ova svojstva bila zadovoljena, na opći oblik afne transformacije već smo postavili jedno ograničene – L mora biti ortogonalna linearna transformacija. Postavljanjem dalnjih ograničenja na L i p dolazi se do tri moguće vrste Euklidske transformacije.

1. Translacija – dobije se ako je $L = I$ (tj. kada je matrica linearne translacije jedinična matrica). Tada ostaje $T(v) = v + p$, što odgovara pomaku točke za fiksni iznos.
2. Rotacija – dobije se ako je $p = 0$ i ako je dodatno $\det(L) = 1$. Svaka ortonormalna matrica čija je determinanta jednaka 1 predstavlja transformaciju rotacije.
3. Refleksija – dobije se ako je $p = 0$ a $\det(L) = -1$. Primjerice, u 2D prostoru matrica

$$\begin{bmatrix} \cos(\phi) & \sin(\phi) \\ \sin(\phi) & -\cos(\phi) \end{bmatrix}$$

zrcali svaki vektor oko pravca određenog jednadžbom $y = x \cdot \operatorname{tg}\left(\frac{\phi}{2}\right)$.

Kako smo se ovdje oslonili na pojam ortogonalne (tj. ortonormalna) transformacije, recimo da je to transformacija čija je matrica ortonormalna, a to znači da za takvu matricu A vrijedi:

- $A \cdot A^T = I$,
- $A^{-1} = A^T$,
- ortonormalne matrice čuvaju skalarni produkt: $v \cdot w = Av \cdot Aw$,
- determinanta od A je 1 ili -1 te
- gledamo li retke matrice kao vektore, svaki vektor je jedinični (norme 1) i svi su međusobno okomiti (skalarni produkt im je 0); isto vrijedi i za stupce matrice.

Konačno, s obzirom da je izvorni zapis afne transformacije:

$$T(v) = L \cdot v + p$$

nepraktičan za direktnu primjenu na računalu, sve transformacije najčešće se provode u *homogenom* prostoru. U tom slučaju čitava se afina transformacija može prikazati kao jedna kvadratna matrica. Uz gore prikazanu konvenciju množenja matrice i točke gdje je matrica L kvadratna ranga n i gdje je točka v zapravo $n + 1$ -komponentni vektor (jednostupčana matrica) koji u homogenom prostoru predstavlja točku radnog n -dimenzijskog prostora, odgovarajuća matrica afine transformacije je oblika:

$$\begin{bmatrix} L & p \\ 0 \cdots 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

U slučaju da se koristi konvencija množenja točke s matricom, $T(v) = v \cdot L + p$, tj. ako je točka v zapravo $n + 1$ -komponentni vektor (jednoretčana matrica) koji u homogenom prostoru predstavlja točku radnog n -dimenzijskog prostora, odgovarajuća matrica afine transformacije je oblika:

$$\begin{bmatrix} L & 0 \\ p & 1 \end{bmatrix}.$$

Konačno, osvrnimo se i na još općenitiji razred transformacija – *projektivne transformacije*. Projektivne transformacije opisujemo matricama u homogenom prostoru, pa je tako opći oblik projektivne matrice koja radi projekciju u 3D radnom prostoru opisan kvadratnom matricom ranga 4:

$$\begin{bmatrix} p_{11} & p_{12} & p_{13} & p_{14} \\ p_{21} & p_{22} & p_{23} & p_{24} \\ p_{31} & p_{32} & p_{33} & p_{34} \\ p_{41} & p_{42} & p_{43} & p_{44} \end{bmatrix}.$$

Ovo nije afina transformacija jer nema ograničenja koje smo postavili nad affine matrice. U nastavku ovog poglavlja obraditi ćemo najčešće korištene affine transformacije, a u sljedećem poglavlju govorit ćemo o projekcijama.

5.2 2D transformacije

5.2.1 Uvod

Postoji nekoliko elementarnih transformacija koje djeluju nad točkom. Kada se ta točka nalazi u 2D prostoru, govorimo o 2D-transformacijama. U nastavku ćemo obraditi sljedeće elementarne transformacije:

- translaciju,
- rotaciju,
- skaliranje te
- smik.

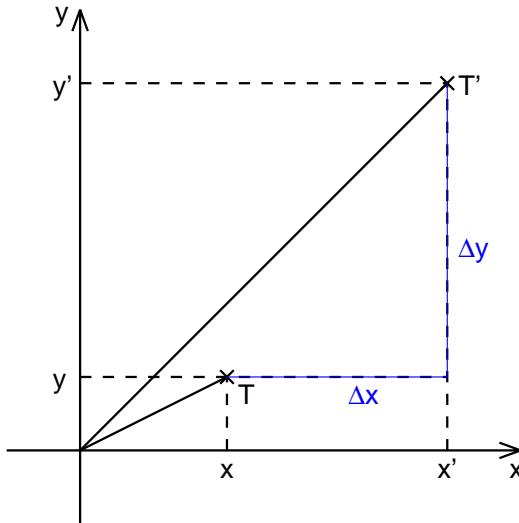
Koristit ćemo točke u homogenom prostoru, a transformacije ćemo prikazivati u matričnom obliku. Svaka elementarna transformacija bit će predstavljena kao jedan operator, kome će odgovarati kvadratna matrica. U 2D prostoru ovi operatori imaju kvadratne matrice reda 3, budući da se točke zapisuju kao jednoretčane matrice s tri stupca $[x, y, h]$.

5.2.2 Translacija

Translacija je transformacija koja svakoj komponenti točke u radnom prostoru dodaje određeni pomak. Primjer translacije prikazan je na slici 5.1. Točka T translatira se u točku T' .

Postupak translacije može se opisati sljedećim jednadžbama u radnom prostoru:

$$T'_x = T_x + \Delta_x$$



Slika 5.1: Translacija točke

$$T'_y = T_y + \Delta_y$$

gdje su \$T_x\$ i \$T_y\$ komponente točke \$T\$ a \$T'_1\$ i \$T'_2\$ komponente točke \$T'\$. Iskoristimo li vezu između radnih i homogenih koordinata:

$$T_x = \frac{T_{h,x}}{T_{h,h}} \quad T_y = \frac{T_{h,y}}{T_{h,h}}$$

dobiva se:

$$T'_{h,x} = T_{h,x} + \Delta_x \cdot T_{h,h}$$

$$T'_{h,y} = T_{h,y} + \Delta_y \cdot T_{h,h}$$

pri čemu su \$T_{h,x}\$ i \$T_{h,y}\$ komponente homogenog zapisa točke \$T\$ (odnosno tada \$T_h\$), dok je \$T_{h,h}\$ homogeni parametar.

Prethodne relacije pokazuju da se točka \$T'_h\$ može dobiti matričnim množenjem točke \$T_h\$ operatorom translacije:

$$\begin{bmatrix} T'_{h,x} & T'_{h,y} & T'_{h,h} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} T_{h,x} & T_{h,y} & T_{h,h} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ \Delta_x & \Delta_y & 1 \end{bmatrix}$$

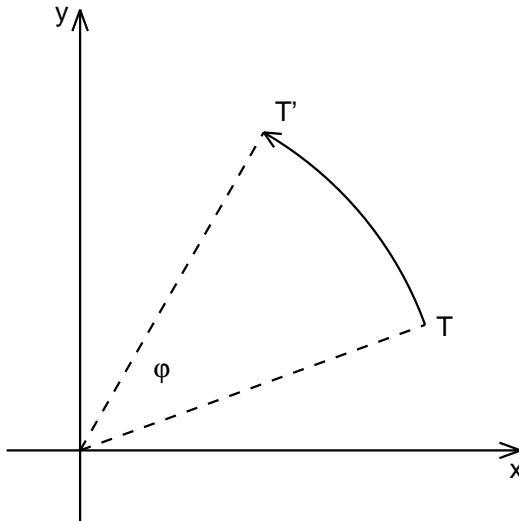
pa se operator translacije matrično zapisuje kao:

$$\Psi_{tr} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ \Delta_x & \Delta_y & 1 \end{bmatrix}.$$

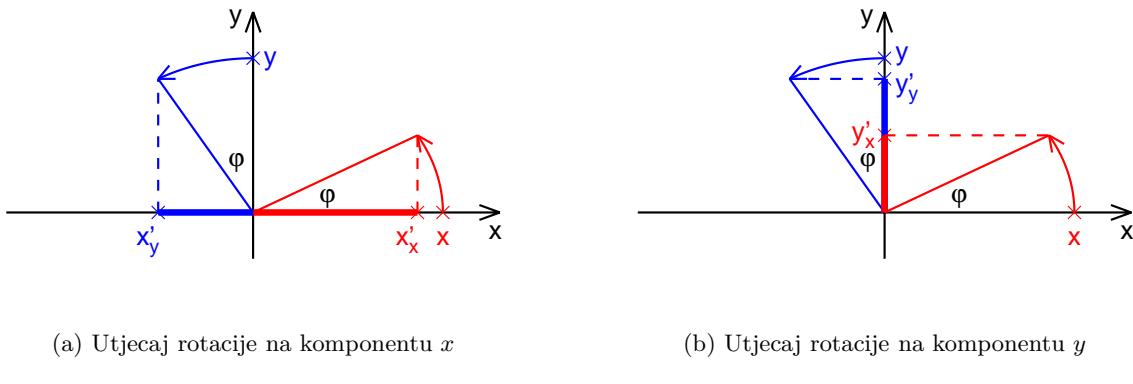
Inverzni operator ovom operatoru je operator translacije za negativan pomak:

$$\Psi_{tr}^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ -\Delta_x & -\Delta_y & 1 \end{bmatrix},$$

jer vrijedi:



Slika 5.2: Rotacija točke

(a) Utjecaj rotacije na komponentu x (b) Utjecaj rotacije na komponentu y

Slika 5.3: Rotacija točke: utjecaj na pojedine komponente

$$\Psi_{tr} \cdot \Psi_{tr}^{-1} = \Psi_{tr}^{-1} \cdot \Psi_{tr} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

5.2.3 Rotacija

Rotacija je transformacija koja točku rotira oko ishodišta za zadani kut ϕ . Smjer rotacije može biti podudaran sa smjerom kazaljke na satu, ili suprotan od smjera kazaljke na satu. Kako je matematički "pozitivan" smjer rotacije definiran kao smjer suprotan od smjera kazaljke na satu, tako će u nastavku biti izведен operator koji rotira točku u smjeru suprotnom od kazaljke na satu. Ako se želi rotirati u smjeru kazaljke na satu, dovoljno je umjesto kuta ϕ rotirati za smjer $-\phi$. Primjer rotacije prikazan je na slici 5.2.

Da bismo izveli matricu operatora rotacije, potrebno se je prisjetiti linearne algebre, gdje smo naučili da se djelovanje operatora može zapisati kao zbroj djelovanja operatora na svaku komponentu baze prostora pojedinačno (naravno, ako operator zadovoljava određene uvjete koji su ovdje zadovoljeni). Budući da izvodimo rotaciju u ravnini, imamo dvije komponente baze: komponentu u smjeru osi x , i komponentu u smjeru osi y . Djelovanje operatora na te dvije komponente prikazano je na slici 5.3.

Pogledajmo najprije sliku 5.3.a. Ako točku koja leži na osi x zarotiramo za kut ϕ , dobiti ćemo točku čija je x'_x koordinata jednaka $x'_x = x \cdot \cos\phi$. Ako točku koja leži na osi y zarotiramo za kut ϕ , dobiti ćemo točku čija je x'_y koordinata jednaka: $x'_y = -y \cdot \sin\phi$. Tada djelovanje operatora na točku daje x' komponentu jednaku sumi ova dva djelovanja:

$$x' = x \cdot \cos\phi - y \cdot \sin\phi.$$

Da bismo utvrdili kako se tvori y' komponenta točke, pogledajmo djelovanje operatora opet na točke $(x, 0)$ i $(0, y)$. Međutim, sada moramo pratiti što se događa s y -projekcijama nastalih točaka, kao što je prikazano na slici 5.3.b. Djelovanjem na $(x, 0)$ dobiva se $y'_x = x \cdot \sin\phi$ a djelovanjem na $(0, y)$ dobiva se $y'_y = y \cdot \cos\phi$. Ukupno djelovanje daje:

$$y' = x \cdot \sin\phi + y \cdot \cos\phi.$$

Zapisano u matričnom obliku u homogenim koordinatama dobiva se:

$$\begin{bmatrix} T'_{h,x} & T'_{h,y} & T'_{h,h} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} T_{h,x} & T_{h,y} & T_{h,h} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \cos\phi & \sin\phi & 0 \\ -\sin\phi & \cos\phi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

pa se operator rotacije zapisuje:

$$\Psi_{rot} = \begin{bmatrix} \cos\phi & \sin\phi & 0 \\ -\sin\phi & \cos\phi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Ako želimo operator koji rotira u smjeru kazaljke na satu, dovoljno je umjesto kuta ϕ rotirati za kut $-\phi$, pa se uvrštavanjem u matricu operatora i uzimanjem u obzir parnosti funkcije \cos i neparnosti funkcije \sin dobiva operator:

$$\Psi'_{rot} = \begin{bmatrix} \cos\phi & -\sin\phi & 0 \\ \sin\phi & \cos\phi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Korištenjem ovog operatora uz pozitivne vrijednosti kuta ϕ dobiti ćemo rotaciju u smjeru kazaljke na satu.

Odmah se može uočiti da se operatori Ψ_{rot} i Ψ'_{rot} međusobno poništavaju u djelovanju te su inverzi jedan drugome. Naime, ako pogledamo operator koji opisuje djelovanje oba operatora, dobiva se:

$$\Psi_{rot} \cdot \Psi'_{rot} = \Psi'_{rot} \cdot \Psi_{rot} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

iz čega je vidljivo da slijedno djelovanje jednog pa drugog operatora vraća točku u prvobitni položaj.

5.2.4 Skaliranje

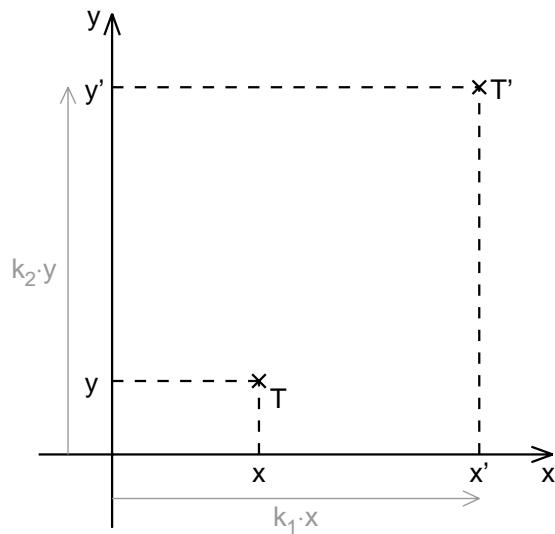
Skaliranje je transformacija koja "skalira" (rasteže ili steže) svaku komponentu točke. Pri tome je skaliranje svake komponente određeno faktorom skaliranja, pri čemu faktori ne moraju biti isti za sve komponente. Ako je to slučaj, tada govorimo o neproporcionalnom skaliranju. Ako su faktori skaliranja jednaki za sve komponente, tada govorimo o proporcionalnom skaliranju. Primjer skaliranja prikazan je na slici 5.4.

Djelovanje operatora po komponentama prikazano je na slici 5.5.

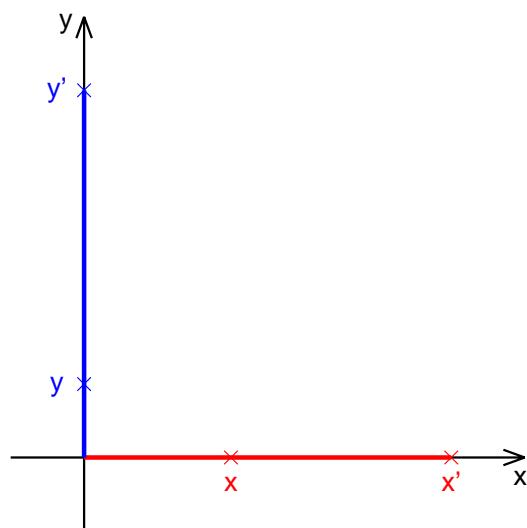
Vrijedi:

$$x' = k_1 \cdot x$$

$$y' = k_2 \cdot y$$



Slika 5.4: Skaliranje točke



Slika 5.5: Skaliranje točke: djelovanje po komponentama

odnosno prelaskom na homogene koordinate:

$$\begin{bmatrix} T'_{h,x} & T'_{h,y} & T'_{h,h} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} T_{h,x} & T_{h,y} & T_{h,h} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} k_1 & 0 & 0 \\ 0 & k_2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

pa se operator skaliranja zapisuje:

$$\Psi_{skal} = \begin{bmatrix} k_1 & 0 & 0 \\ 0 & k_2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Ako želimo proporcionalno skaliranje, tada će k_1 biti jednak k_2 što možemo nazvati k , pa operator poprima oblik:

$$\Psi_{pskal} = \begin{bmatrix} k & 0 & 0 \\ 0 & k & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix},$$

što se još može zapisati i u obliku:

$$\Psi_{pskal} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{k} \end{bmatrix}.$$

Inverzni operator operatoru skaliranja je skaliranje recipročnim koeficijentima, što za neproporcionalno skaliranje daje:

$$\Psi_{skal}^{-1} = \begin{bmatrix} \frac{1}{k_1} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{k_2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix},$$

a za proporcionalno skaliranje:

$$\Psi_{pskal}^{-1} = \begin{bmatrix} \frac{1}{k} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{k} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix},$$

ili

$$\Psi_{pskal}^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & k \end{bmatrix},$$

ovisno o matrici kojom je vršeno proporcionalno skaliranje.

5.2.5 Smik

Smik je "uzdužna" deformacija čije se djelovanje najbolje vidi sa slike 5.6; slika prikazuje rezultat djelovanja smika na kvadrat. Djelovanje smika sastoji se od deformacije uzduž osi x i deformacije uzduž osi y te se opisuje kutovima α i β .

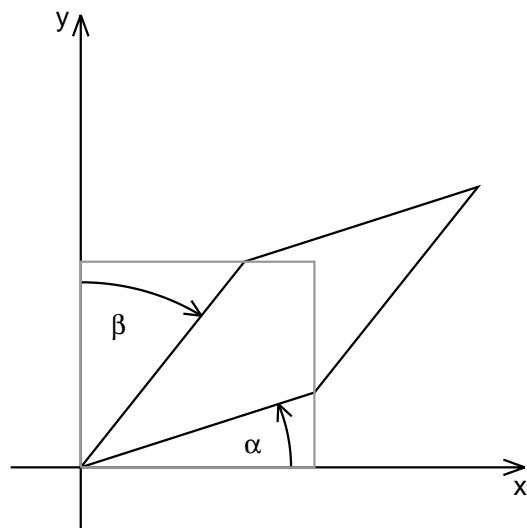
Djelovanje operatora na pojedine osi prikazano je na slici 5.7.

Za pojedine komponente proizlazi:

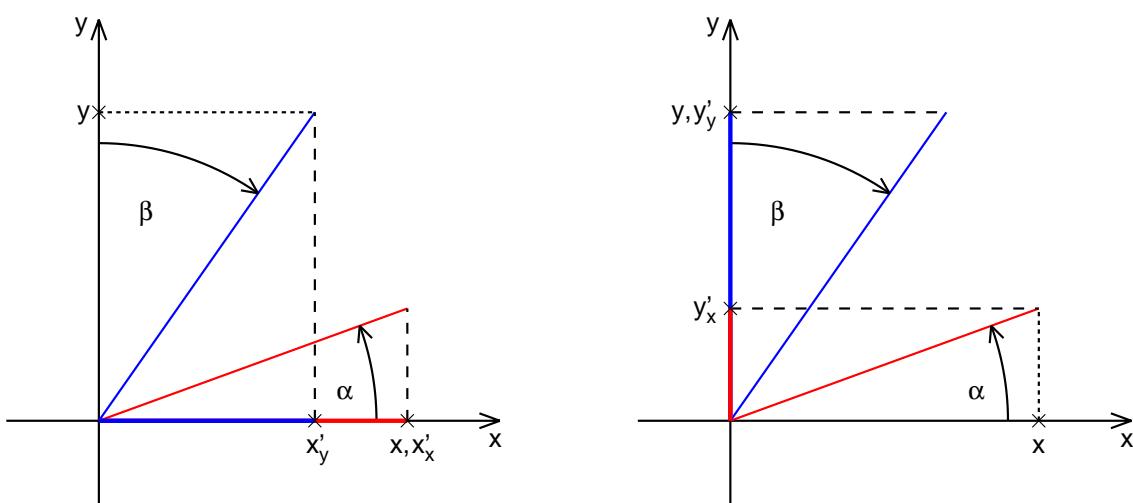
$$x' = x'_x + x'_y = x + y \cdot \operatorname{tg}\beta$$

$$y' = y'_y + y'_x = y + x \cdot \operatorname{tg}\alpha$$

pa se prelaskom na homogene koordinate dobiva:



Slika 5.6: Smik

(a) Utjecaj smika na komponentu x (b) Utjecaj smika na komponentu y

Slika 5.7: Smik: djelovanje po komponentama

$$\begin{bmatrix} T'_{h,x} & T'_{h,y} & T'_{h,h} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} T_{h,x} & T_{h,y} & T_{h,h} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & \operatorname{tg}\alpha & 0 \\ \operatorname{tg}\beta & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

pa se operator smika zapisuje:

$$\Psi_{smik} = \begin{bmatrix} 1 & \operatorname{tg}\alpha & 0 \\ \operatorname{tg}\beta & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

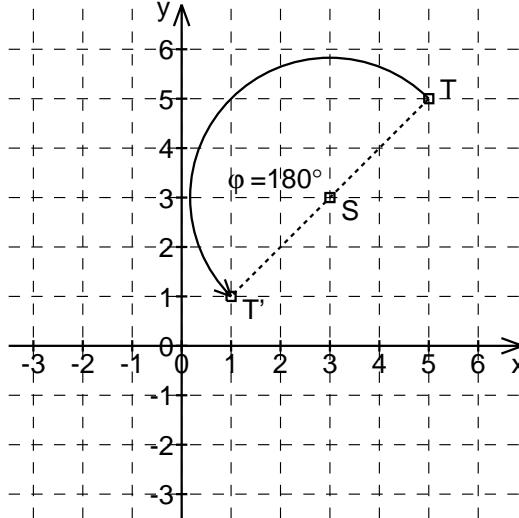
Potražimo li inverz ovog operatora iz uvjeta da umnožak operatora smika i inverznog operatara daje jediničnu matricu dobiva se:

$$\Psi_{smik} = \begin{bmatrix} \frac{1}{1-\operatorname{tg}\alpha \cdot \operatorname{tg}\beta} & \frac{-\operatorname{tg}\alpha}{1-\operatorname{tg}\alpha \cdot \operatorname{tg}\beta} & 0 \\ \frac{-\operatorname{tg}\beta}{1-\operatorname{tg}\alpha \cdot \operatorname{tg}\beta} & \frac{1}{1-\operatorname{tg}\alpha \cdot \operatorname{tg}\beta} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

što nije definirano ukoliko je umnožak tangensa jednak 1.

5.2.6 Primjer

U nastavku ćemo pokazati jednostavan primjer na kojem se mogu uočiti interesantni detalji. Potrebno je rotirati točku $T(5,5)$ u smjeru suprotnom od smjera kazaljke na satu za kut ϕ oko točke $S(3,3)$. Slika 5.8. pokazuje što želimo učiniti. Na slici je prikazan primjer rotacije za 180° .

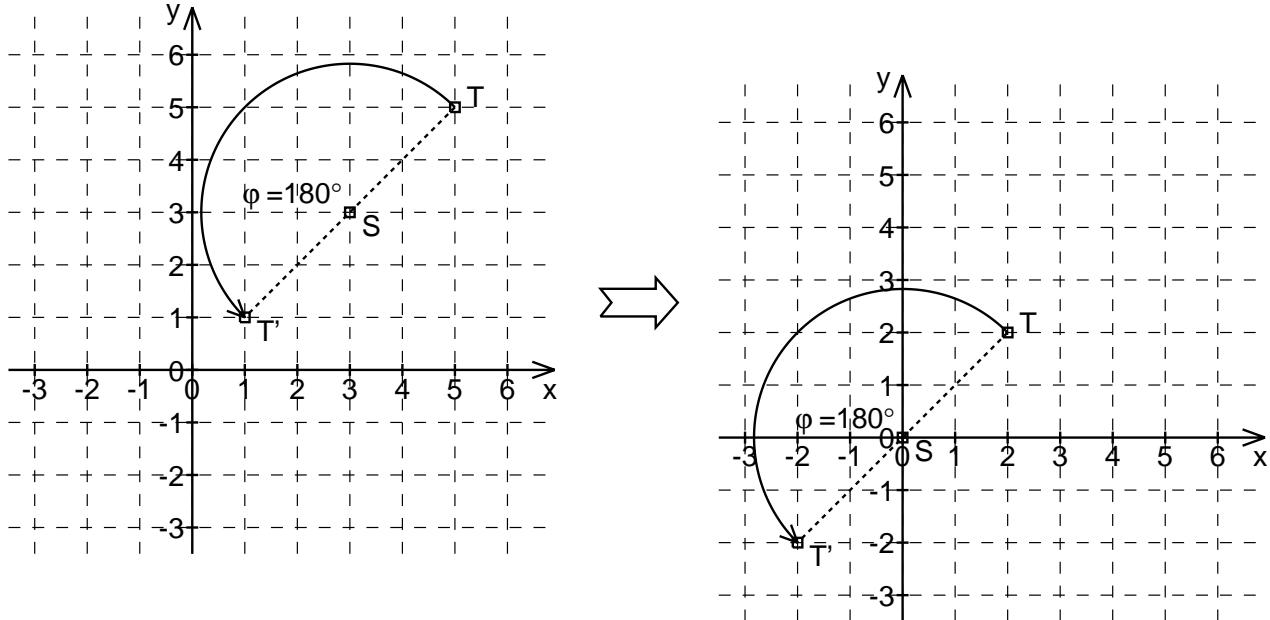


Slika 5.8: Rotacija oko zadane točke

Pokušamo li direktno primijeniti operator rotacije, rezultat neće dati očekivani rezultat (zapravo, ovisi što ste očekivali). Naime, operator rotacije izведен je tako da rotira točku oko ishodišta. Želimo li rotirati točku oko nekog drugog središta, morat ćemo primijeniti kompoziciju operatora translacije, rotacije i ponovno translacije. Evo koraka koje treba napraviti.

1. Točku T potrebno je translatirati istom translacijom koja bi točku S (željeno središte rotacije) dovela u ishodište koordinatnog sustava. To će biti translacija za $\Delta_x = -S_x$ i $\Delta_y = -S_y$, uz pretpostavku da je točka S dana komponentama $(S_x, S_y, 1)$. Nazovimo ovu transformaciju Ψ_1 :

$$\Psi_1 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ -S_x & -S_y & 1 \end{bmatrix}.$$



Slika 5.9: Rotacija oko zadane točke: nakon translacije

2. Na ovako dobivenu točku možemo primijeniti operator rotacije jer se sada središte rotacije nalazi u ishodištu. Tada je Ψ_2 :

$$\Psi_2 = \begin{bmatrix} \cos\phi & \sin\phi & 0 \\ -\sin\phi & \cos\phi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

3. Konačno, nakon što smo točku zarotirali, moramo je natrag translatirati inverznom translacijom od one iz prvog koraka:

$$\Psi_3 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ S_x & S_y & 1 \end{bmatrix}.$$

Što se dogodilo nakon prvog koraka, opisuje slika 5.9.

U svakom koraku dobili smo po jedan operator. Zbirni operator Ψ koji će napraviti zadanu operaciju dobije se kao umnožak sva tri operatora i to upravo redoslijedom kojim su djelovali:

$$\Psi = \Psi_1 \cdot \Psi_2 \cdot \Psi_3$$

Da je ovo ispravno, možemo se lako uvjeriti pokusom. Ako rotiramo točku T za 180° oko točke S , trebali bismo dobiti točku $T'(1,1)$. Ako izračunamo vrijednost operatora uz zadani kut dobit ćemo:

$$\Psi = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ -3 & -3 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 3 & 3 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 6 & 6 & 1 \end{bmatrix}$$

Primjenimo li operator na točku $T(5,5)$ dobivamo:

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} T'_{h,x} & T'_{h,y} & T'_{h,h} \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} T_{h,x} & T_{h,y} & T_{h,h} \end{bmatrix} \cdot \Psi \\ &= \begin{bmatrix} 5 & 5 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 6 & 6 & 1 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Dakle, dobili smo točku koju smo i očekivali.

Sličan postupak koji je naveden u prethodna tri koraka često se provodi jer izvedene elementarne transformacije djeluju obzirom na ishodište, pa treba dobro paziti što se želi postići, a što transformacije zapravo daju.

5.3 3D transformacije

5.3.1 Uvod

3D transformacije su transformacije nad točkom u 3D prostoru. U nastavku ćemo obraditi iste transformacije koje smo obradili u 2D prostoru. Jedina novost koju donosi 3D prostor su tri operatora rotacija umjesto jednog u 2D prostoru. Tako ćemo obraditi:

- translaciju,
- rotaciju oko osi x ,
- rotaciju oko osi y ,
- rotaciju oko osi z ,
- skaliranje te
- smik.

Podsjetimo se još jednom: redoslijed djelovanja transformacija bitan je za krajnji rezultat, osim ako se ne radi o uzastopnom djelovanju iste transformacije kada je redoslijed nebitan. Naravno, rotacija oko osi x i rotacija oko osi y nisu iste transformacije.

U nastavku će biti dani izrazi za ove transformacije, budući da se oni izvode identično kao i izrazi za 2D transformacije koje smo već obradili u prethodnom podpoglavlju.

5.3.2 Translacija

Translacija pomiče točku tako da svakoj koordinati točke doda određeni pomak. Vrijedi:

$$\begin{aligned} T'_x &= T_x + \Delta_x \\ T'_y &= T_y + \Delta_y \\ T'_z &= T_z + \Delta_z \end{aligned}$$

ili nakon prelaska u homogene koordinate:

$$\begin{bmatrix} T'_{h,x} & T'_{h,y} & T'_{h,z} & T'_{h,h} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} T_{h,x} & T_{h,y} & T_{h,z} & T_{h,h} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ \Delta_x & \Delta_y & \Delta_z & 1 \end{bmatrix}$$

što daje operator translacije u 3D:

$$\Psi_{tr} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ \Delta_x & \Delta_y & \Delta_z & 1 \end{bmatrix}.$$

Inverz je translacija za negativne pomake:

$$\Psi_{tr}^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ -\Delta_x & -\Delta_y & -\Delta_z & 1 \end{bmatrix}.$$

5.3.3 Rotacija

Razlikujemo tri rotacije: rotaciju oko osi x , rotaciju oko osi y te rotaciju oko osi z .

Rotacija oko osi x

Rotacija oko osi x , gledano iz pozitivnog smjera osi u ishodište koordinatnog sustava, rotira točku u y - z ravnini pri čemu x -koordinata točke ostaje nepromijenjena.

Operator rotacije oko osi x u smjeru suprotnom od smjera kazaljke na satu (engl. *CCW*) glasi:

$$\Psi_{rotx} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos\alpha & \sin\alpha & 0 \\ 0 & -\sin\alpha & \cos\alpha & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Njemu inverzni operator je operator rotacije oko osi x u smjeru kazaljke na satu (engl. *CW*):

$$\Psi'_{rotx} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos\alpha & -\sin\alpha & 0 \\ 0 & \sin\alpha & \cos\alpha & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Rotacija oko osi y

Rotacija oko osi y , gledano iz pozitivnog smjera osi u ishodište koordinatnog sustava, rotira točku u x - z ravnini, pri čemu y -koordinata točke ostaje nepromijenjena.

Operator rotacije oko osi y u smjeru suprotnom od smjera kazaljke na satu glasi:

$$\Psi_{roty} = \begin{bmatrix} \cos\beta & 0 & -\sin\beta & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ \sin\beta & 0 & \cos\beta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Njemu inverzni operator je operator rotacije oko osi y u smjeru kazaljke na satu:

$$\Psi_{roty}^{-1} = \begin{bmatrix} \cos\beta & 0 & \sin\beta & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ -\sin\beta & 0 & \cos\beta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Rotacija oko osi z

Rotacija oko osi z , gledano iz pozitivnog smjera osi u ishodište koordinatnog sustava, rotira točku u x - y ravnini, pri čemu z -koordinata točke ostaje nepromijenjena.

Operator rotacije oko osi z u smjeru suprotnom od smjera kazaljke na satu glasi:

$$\Psi_{rotz} = \begin{bmatrix} \cos\gamma & \sin\gamma & 0 & 0 \\ -\sin\gamma & \cos\gamma & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Njemu inverzni operator je operator rotacije oko osi z u smjeru kazaljke na satu:

$$\Psi_{rotz}^{-1} = \begin{bmatrix} \cos\gamma & -\sin\gamma & 0 & 0 \\ \sin\gamma & \cos\gamma & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Usporedimo li ovu matricu s matricom dobivenom za 2D rotaciju, vidimo da je matrica građena identično. Ovo je posljedica činjenice da smo rotaciju u 2D upravo izveli kao rotaciju u x - y ravnini gdje smo rekli da točku rotiramo oko ishodišta; ovo bi se slobodno moglo proširiti pa reći da rotaciju izvodimo oko osi okomite na x - y ravninu koja prolazi ishodištem $\Rightarrow z$ -osi!

U sljedećem poglavlju, prilikom izvođenja transformacije pogleda koja se temelji na uporabi translacija i nekoliko rotacija, rotaciju ćemo raditi u smjeru kazaljke na satu što znači u, matematički gledano, negativnom smjeru. Stoga ćemo tada kao operator rotacije u x - y ravnini koristiti operator Ψ_{rotz} uz negativan kut što odgovara operatoru Ψ_{rotz}^{-1} uz pozitivan iznos kuta rotacije.

5.3.4 Skaliranje

Skaliranje svaku koordinatu "skalira" (rasteže ili steže) množeći je sa odgovarajućim koeficijentom. Kako imamo tri koordinate radnog prostora, imati ćemo i tri koeficijenta. Ako su ti koeficijenti međusobno različiti, govorimo o neproporcionalnom skaliranju; inače govorimo o proporcionalnom skaliranju.

$$\Psi_{sk} = \begin{bmatrix} k_1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & k_2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & k_3 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Inverz je skaliranje s recipročnim vrijednostima:

$$\Psi_{sk}^{-1} = \begin{bmatrix} \frac{1}{k_1} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{k_2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{k_3} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Proporcionalno skaliranje dobije se za $k_1 = k_2 = k_3 = k$, no tada se operator proporcionalnog skaliranja može zapisati na još jedan način (osim već prikazanog općeg, pa uvrštavanjem k za sve koeficijente):

$$\Psi_{psk} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \frac{1}{k} \end{bmatrix}.$$

U tom slučaju inverz ovom operatoru je operator:

$$\Psi_{psk}^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & k \end{bmatrix}.$$

5.3.5 Smik

Smik je uzdužna deformacija koja deformira položaj točke i opisuje se kutom deformacije prema svakoj koordinatnoj osi. U 3D prostoru imamo 3 koordinatne osi i tri kuta: α , β i γ .

Operator smika u 3D glasi:

$$\Psi_{sm} = \begin{bmatrix} 1 & tg\alpha & tg\alpha & 0 \\ tg\beta & 1 & tg\beta & 0 \\ tg\gamma & tg\gamma & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Izvođenje inverznog operatora i pronalaženje uvjeta njegove egzistencije ostavlja se čitateljima za zabavu.

5.3.6 Primjer

U nastavku knjige trebat će nam rotacija oko zadanog središta, pa ćemo se ovdje još jednom podsjetiti na primjer koji smo već pokazali kod 2D transformacija. Potrebno je točku T rotirati oko točke S . Naravno, kako u 3D prostoru imamo 3 vrste rotacija, potrebno je zadati i koju rotaciju želimo primijeniti. Jednom kada imamo sve podatke, postupak je sljedeći:

1. translatirati točku S u ishodište koordinatnog sustava,
2. izvršiti rotaciju te
3. primijeniti inverznu translaciju od translacije iz prvog koraka.

5.4 Veza koordinatnih sustava

Određivanje vrijednosti koordinata točaka koje su zadane u jednom koordinatnom sustavu gledano iz drugog koordinatnog sustava iznimno je važno. Uzmimo za primjer učionici čiji je globalni koordinatni sustav u jednom uglu te učionice. Neka se u učionici nalazi niz stolova i stolaca. Stolac kao pojedini objekt zadaje se u svom lokalnom koordinatnom sustavu a zatim se stvaraju primjeri tih stolaca na potrebnim mjestima u učionici. Tako je i sa stolovima i drugim sličnim objektima. Za stolac tada kažemo da se nalazi u svom lokalnom koordinatnom sustavu te je potrebno odrediti njegove koordinate u globalnom koordinatnom sustavu.

Ako uzmemo za primjer Sunčev sustav možemo odabrati koordinatni sustav Sunca kao globalni sustav. U njemu se nalazi Zemlja sa svojim lokalnim koordinatnim sustavom u kojem je lokalni sustav Mjeseca. No gledano sa Zemlje nas će zanimati i koordinate Sunca i koordinate Mjeseca promatrano iz našeg koordinatnog sustava.

Sličan primjer dobit ćemo i promatranjem čovjeka. Koordinatni sustav ramena nalazi se u globalnom koordinatnom sustavu čovjeka. U sustavu ramena nalazi se sustav lakta a u sustavu lakta je sustav šake i tako redom dalje po pojedinim zglobovima prsta. Prilikom pokreta ruke bit će potrebno odrediti koordinate prsta u sustavu šake, zatim u sustavu lakta, ramena pa sve do globalnog koordinatnog sustava čovjeka. Pored ovih primjera vrlo će nam važno biti određivanje svih koordinata u sceni promatrano iz koordinatnog sustava kamere tako da je savladavanje povezivanja dva sustava jedan od bazičnih koncepta.

5.4.1 Translatirani koordinatni sustavi

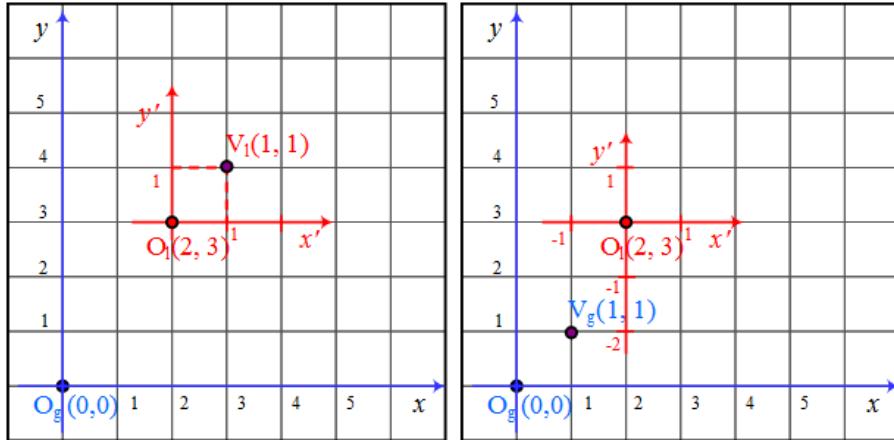
Kako je ovo važna tematika koja može biti dosta zbumujuća ako odmah krenemo u 3D prostor, počet ćemo s jednostavnim primjerima u 2D prostoru i razviti metodu određivanja koordinata. Uzmimo globalni koordinatni sustav (O_g, x, y) gdje je O_g ishodište a x i y koordinatne osi, koji je smješten kao na slici 5.10 (lijevo) i označen plavom bojom. U ovom sustavu se nalazi lokalni koordinatni sustav (O_l, x', y') na slici označen crvenom bojom koji je translatiran za $(2, 3)$ te je njegovo ishodište O_l . U lokalnom koordinatnom sustavu nalazi se jedna točka $V_l = (1, 1)$. Potrebno je odrediti koordinate točke V_l ali promatrano iz globalnog koordinatnog sustava.

Ovo nam ne izgleda toliko složeno pa ćemo na ovom primjeru početi s razvojem naše metode. Prvo ćemo odrediti transformaciju između lokalnog i globalnog koordinatnog sustava. Zamislimo da je lokalni sastav podudaren s globalnim koordinatnim sustavom u ishodištu $O_g = (0, 0)$. Očito je potrebna translacija za $(2, 3)$ kako bi lokalni sustav pomaknuli na traženu poziciju u globalnom koordinatnom sustavu. Znači translacija za T će i bilo koju točku koja se nalazi u lokalnom sustavu pomaknuti u globalnom sustavu na traženu poziciju pa tako i našu promatrano točku $V_l = (1, 1)$.

$$V_g = V_l T = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 2 & 3 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 & 4 & 1 \end{bmatrix}$$

Znači, kada znamo transformaciju koja je potrebna da lokalni koordinatni sustav smjestimo u globalnom koordinatnom sustavu znamo i transformirati bilo koju točku toga lokalnog koordinatnog

sustava. U promatranom primjeru našu točku $V_l = (1, 1)$ transformiramo matricom T i dobijemo točku $V_g = (3, 4)$ što je i vidljivo na slici 5.10. Odnosno, dobili smo koordinate točke V_l u globalnom koordinatnom sustavu.



Slika 5.10: Translatirani koordinatni sustavi. (lijevo) Koordinate točke zadane u lokalnom koordinatnom sustavu promatrano iz globalnog. (desno) Koordinate točke zadane u globalnom koordinatnom sustavu promatrano iz lokalnog.

Uzmimo sada obrnutu situaciju. Neka je poznata točka u globalnom koordinatnom sustavu $V_g = (1, 1)$ a potrebno je odrediti njene koordinate promatrano iz lokalnog koordinatnog sustava (O_l, x', y') kao na slici 5.10 (desno). Sada je potrebno zamisliti da lokalni koordinatni sustav označen crveno zajedno s promatranom točkom translatiramo u ishodište. Za to je potrebna inverzna transformacija, odnosno translacija za $T^{-1} = (-2, -3)$:

$$V_l = V_g T^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ -2 & -3 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & -2 & 1 \end{bmatrix}$$

Doista, na slici 5.10 (desno) možemo vidjeti da se promatrana točka u crvenom koordinatnom sustavu nalazi na koordinatama $(-1, -2)$ lokalnog koordinatnog sustava. Na ovaj način ćemo određivati koordinate točke zadane u globalnom koordinatnom sustavu promatrano iz lokalnog koordinatnog sustava.

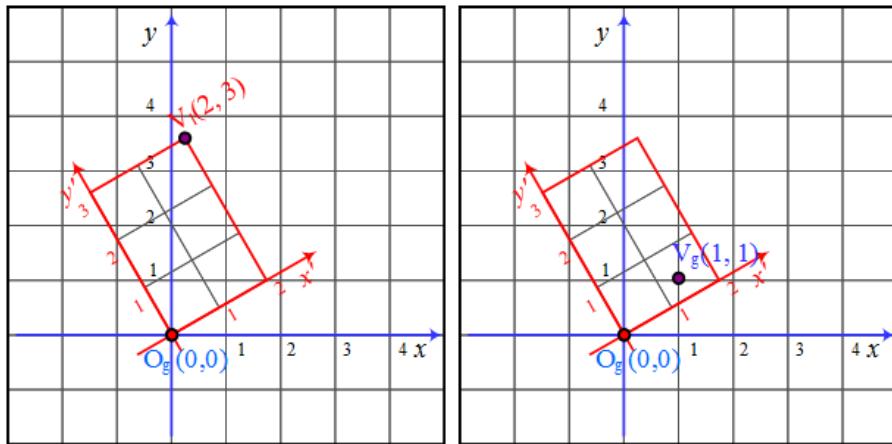
5.4.2 Rotirani koordinatni sustavi

Sada ćemo promotriti isti scenarij ali za rotirani koordinatni sustav. Prvo ćemo odrediti koordinate točke $V_l = (2, 3)$ zadane u lokalnom koordinatnom sustavu (O_l, x', y') koji je rotiran za 30° kao na slici 5.11 (lijevo). Potrebna transformacija je rotacija za 30° obzirom na inicijalni položaj podudaren s globalnim koordinatnim sustavom:

$$V_g = V_l R = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos(30^\circ) & \sin(30^\circ) & 0 \\ -\sin(30^\circ) & \cos(30^\circ) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0,23 & 3,60 & 1 \end{bmatrix}$$

Dobiveni rezultat odnosno koordinate $V_g = (0, 23, 3, 60)$ možemo otprilike procijeniti i na slici 5.11. Znači, to su koordinate točke zadane u lokalnom koordinatnom sustavu $V_l = (2, 3)$ ali promatrano iz globalnog koordinatnog sustava. Možemo primjetiti da redci u rotacijskoj matrici odgovaraju vektorima lokalnog koordinatnog sustava, odnosno prvi redak sadrži $x' = (\cos(30^\circ) \sin(30^\circ))$, a drugi redak sadrži $y' = (-\sin(30^\circ) \cos(30^\circ))$.

Za obrnuti slučaj kada promatramo točku u globalnom koordinatnom sustavu ali iz lokalnog koordinatnog sustava potrebna nam je inverzna transformacija rotacije slika 5.11 (desno). Sada je transformacija za promatranu točku $V_g = (1, 1)$ sljedeća :



Slika 5.11: Rotirani koordinatni sustavi. (lijevo) Koordinate točke zadane u lokalnom koordinatnom sustavu promatrano iz globalnog. (desno) Koordinate točke zadane u globalnom koordinatnom sustavu promatrano iz lokalnog.

$$V_l = V_g R^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos(30^\circ) & -\sin(30^\circ) & 0 \\ \sin(30^\circ) & \cos(30^\circ) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1,37 & 0,37 & 1 \end{bmatrix}$$

I dobili smo koordinate promatrane točke $V_g = (1, 1)$ u lokalnom koordinatnom sustavu $V_l = (1, 37, 0, 37)$ što možemo vidjeti i na slici 5.11 (desno). Možemo primijetiti da stupci u rotacijskoj matrici odgovaraju vektorima lokalnog koordinatnog sustava, odnosno $x' = (\cos(30^\circ) \sin(30^\circ))$, $y' = (-\sin(30^\circ) \cos(30^\circ))$.

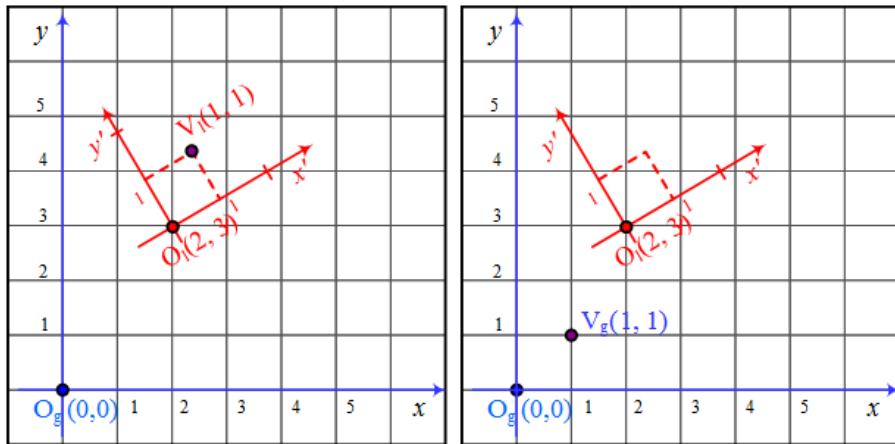
5.4.3 Složenije transformacije koordinatnih sustava

U općem slučaju kod transformacija čvrstog tijela naš objekt možemo rotirati i translirati u prostoru. Kada trebamo odrediti koordinate zadane u lokalnom sustavu promatrano iz globalnog koordinatnog sustava važan je redoslijed transformacija kojima se lokalni koordinatni sustav transformirao. Translaciju uvijek možemo odrediti iz poznavanja ishodišta lokalnog koordinatnog sustava u globalnom a rotaciju iz zakrenutosti osi x' prema x osi. Na taj način složeniji slučaj rastavljamo na jednostavnije koji su prethodno opisani.

Slika 5.12 (lijevo) prikazuje takav složeniji slučaj. Da bi lokalni koordinatni sustav doveli na prikazanu poziciju iz osnovne pozicije kada je podudaren s globalnim koordinatnim sustavom prvo je potrebno načiniti rotaciju za 30° oko ishodišta a zatim translaciju za $(2, 3)$. Obrnuti redoslijed transformacija ne bi dao ispravan rezultat. To znači da su i za bilo koju drugu točku potrebne transformacije rotacija pa zatim translacija:

$$V_g = (V_l R) T = V_l (RT) = \\ \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos(30^\circ) & \sin(30^\circ) & 0 \\ -\sin(30^\circ) & \cos(30^\circ) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 2 & 3 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2,37 & 4,37 & 1 \end{bmatrix}$$

Slika 5.12 (desno) prikazuje određivanje koordinate zadane u globalnom koordinatnom sustavu promatrano iz lokalnog sustava. U ovom slučaju potrebno je promatrati inverznu ukupnu transformaciju $(RT)^{-1}$ koja postaje $T^{-1}R^{-1}$:



Slika 5.12: Translacija i rotacija koordinatnog sustava. (lijevo) Koordinate točke zadane u lokalnom koordinatnom sustavu promatrano iz globalnog. (desno) Koordinate točke zadane u globalnom koordinatnom sustavu promatrano iz lokalnog.

$$\begin{aligned}
 V_l &= V_g (RT)^{-1} = V_g T^{-1} R^{-1} = \\
 &= \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ -2 & -3 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos(30^\circ) & -\sin(30^\circ) & 0 \\ \sin(30^\circ) & \cos(30^\circ) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \\
 &= \begin{bmatrix} -1,87 & -1,23 & 1 \end{bmatrix}
 \end{aligned}$$

Postupak možemo na slici 5.12 (desno) zamisliti kao da želimo vratiti lokalni koordinatni sustav u inicijalni položaj odnosno podudariti s globalnim. Prvo ćemo ga translirati u ishodište a zatim rotirati za kut od (-30°) i promotriti gdje će točke V_g završiti. Postupak je upravo obrnut nego kod određivanja točke zadane u lokalnom koordinatnom sustavu promatrano iz globalnog.

Sve navedene postupke možemo ostvariti i promatranjem vektora. Uzmimo posljednji slučaj i odredimo vektor $\overrightarrow{O_l V_g} = (1 - 2, 1 - 3)$ što zapravo odgovara koraku translacije. Taj vektor zatim projiciramo na vektore lokalnog koordinatnog sustava čime dobijemo koordinate točke u lokalnom koordinatnom sustavu:

$$V_l = (\overrightarrow{O_l V_g} \text{ proj } \vec{x'}, \overrightarrow{O_l V_g} \text{ proj } \vec{y'})$$

U općem slučaju kada umjesto promatrane rotacije imamo affine transformacije kao što su skaliranje, neuniformno skaliranje i smik možemo ukupnu transformaciju podijeliti na translaciju i „sve ostalo“. Potrebnu translacijsku matricu odredit ćemo iz poznavanja ishodišta lokalnog sustava u globalnom a poznavanje koordinatnih osi x' i y' upotrijebit ćemo za određivanje dijela matrice koja obavlja „sve ostalo“.

Možemo imati i problem s tri koordinatna sustava gdje je jedan globalni u kojem se nalaze dva lokalna koordinatna sustava. Iz prvog lokalnog koordinatnog sustava tada treba odrediti koordinate zadane u drugom lokalnom koordinatnom sustavu. Takav problem se rastavlja na dva prethodno opisana slučaja koja se onda kombiniraju. Znači, prvo se koordinate iz prvog lokalnog koordinatnog sustava odrede u globalnom sustavu a zatim se odrede njihove koordinate promatrano iz drugog lokalnog koordinatnog sustava. Također, sve što je opisano u 2D prostoru primjenjivo je i u 3D prostoru.

5.5 OpenGL i transformacije

Prisjetimo se zaključka s početka ovog poglavlja: djelovanje operatora na točku možemo iskazati ili množenjem točke matricom operatora, ili množenjem matrice operatora točkom. Kroz ovu knjigu mi

ćemo se držati prvog načina, dok *OpenGL* koristi drugi način. Prisjetimo se još i veze između matrica istog operatora uz te dvije konvencije. Neka uz prvu konvenciju operatoru odgovara matrica Ψ , a uz drugu konvenciju matrica Ω . Vrijedi:

$$\Omega^T = \Psi.$$

Pogledajmo sada koje nam naredbe stoje na raspolažanju u *OpenGL*-u, i kako izgledaju pripadne matrice.

5.5.1 Translacija

Za potrebe translacije *OpenGL* nam nudi naredbu: `glTranslate*(dx,dy,dz);` koja trenutnu matricu množi matricom Ω_{tr} :

$$\Omega_{tr} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & \Delta_x \\ 0 & 1 & 0 & \Delta_y \\ 0 & 0 & 1 & \Delta_z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Uvjerite se da je to upravo transponirana matrica od matrice Ψ_{tr} koju smo prethodno izveli. Inverz ove matrice je:

$$\Omega_{tr}^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & -\Delta_x \\ 0 & 1 & 0 & -\Delta_y \\ 0 & 0 & 1 & -\Delta_z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Zvjezdica u imenu zapravo nam govori da postoji porodica takvih funkcija koje primaju argumente različitog tipa. Primjerice, ako kao vrijednosti dx , dy i dz predajemo `float`-ove, pozvat ćemo naredbu `glTranslatef(1.0f,2.4f,-0.7f);`.

5.5.2 Skaliranje

Za potrebe skaliranja *OpenGL* nam nudi naredbu `glScale*(sx,sy,sz);` koja trenutnu matricu množi matricom Ω_{sk} :

$$\Omega_{sk} = \begin{bmatrix} s_x & 0 & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 & 0 \\ 0 & 0 & s_z & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Uvjerite se da je to upravo transponirana matrica od matrice Ψ_{sk} koju smo prethodno izveli. Inverz ove matrice je:

$$\Omega_{sk}^{-1} = \begin{bmatrix} \frac{1}{s_x} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{s_y} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{s_z} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

5.5.3 Rotacija

Za potrebe rotacije *OpenGL* nam nudi naredbu: `glRotate*(a,x,y,z);`. Ova naredba trenutnu matricu množi matricom koja obavlja rotaciju za kut α (prvi argument naredbe) oko proizvoljne osi određene vektorom (x, y, z) . Pri tome se i dalje rotacija obavlja oko ishodišta. Kada vektor (x, y, z) predstavlja koordinatne osi, matrice će odgovarati već prethodno izvedenima.

Tako naredba `glRotate(a,1,0,0);` računa matricu rotacije oko osi x , pa će trenutnu matricu pomnožiti matricom Ω_{rotx} :

$$\Omega_{rotx} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos\alpha & -\sin\alpha & 0 \\ 0 & \sin\alpha & \cos\alpha & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Naredba `glRotate*(a,0,1,0);` računa matricu rotacije oko osi y , pa će trenutnu matricu pomnožiti sa matricom Ω_{rotz} :

$$\Omega_{roty} = \begin{bmatrix} \cos\beta & 0 & \sin\beta & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ -\sin\beta & 0 & \cos\beta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Naredba `glRotate*(a,0,0,1);` računa matricu rotacije oko osi z , pa će trenutnu matricu pomnožiti sa matricom Ω_{rotz} :

$$\Omega_{rotz} = \begin{bmatrix} \cos\gamma & -\sin\gamma & 0 & 0 \\ \sin\gamma & \cos\gamma & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Konačno, za proizvoljnu os određenu vektorom (x, y, z) , naredba `glRotate*(a,x,y,z);` računa matricu rotacije oko osi određene tim vektorom, pa će trenutnu matricu pomnožiti sa matricom Ω_{rot} :

$$\begin{bmatrix} u_x^2 + (1 - u_x^2)\cos\alpha & u_xu_y(1 - \cos\alpha) - u_z\sin\alpha & u_xu_z(1 - \cos\alpha) + u_y\sin\alpha & 0 \\ u_xu_y(1 - \cos\alpha) + u_z\sin\alpha & u_y^2 + (1 - u_y^2)\cos\alpha & u_yu_z(1 - \cos\alpha) - u_x\sin\alpha & 0 \\ u_xu_z(1 - \cos\alpha) - u_y\sin\alpha & u_yu_z(1 - \cos\alpha) + u_x\sin\alpha & u_z^2 + (1 - u_z^2)\cos\alpha & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Pri tome su u_x , u_y i u_z komponente vektora \vec{u} koji je dobiven normiranjem zadatog vektora $\vec{v} = (x, y, z)$, tj:

$$\vec{u} = \frac{\vec{v}}{\|\vec{v}\|}.$$

5.6 Transformacije normala

Prilikom rada s objektima u prostoru scene često ćemo trebati normale (primjerice, normale poligona). Štovišće, kako bismo uštedjeli na vremenu, normale ćemo računati prilikom učitavanja objekta i kasnije ih samo koristiti. Da bismo to međutim mogli, pogledajmo kakav utjecaj transformacija imaju na normale. Pogledajmo to na jednostavnom primjeru u 2D prostoru. Neka je zadan segment pravca određen točkama $T_1 = (0, 0)$ i $T_2 = (5, 1)$. Vektor pravca na kojem leži taj segment je $\vec{v} = (5, 1) - (0, 0) = (5, 1)$. Normala \vec{n} koja pripada tom segmentu tada je vektor $\vec{n} = (-1, 5)$ (uvjerite se da je $\vec{v} \cdot \vec{n} = 0$). Normala je dobivena iz zahtjeva da skalarni produkt bude nula ($v_x \cdot n_x + v_y \cdot n_y = 0$).

Neka je sada zadana afina transformacija koja obavlja skaliranje po osi y s faktorom 2. Pripadna matrica \mathbf{M} je:

$$\mathbf{M} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Ova transformacija točke T_1 i T_2 preslikava u $T_3 = T_1\mathbf{M} = (0, 0)$ te $T_4 = T_2\mathbf{M} = (5, 2)$, pri čemu se segment određen točkama T_1 i T_2 preslikava u segment određen točkama T_3 i T_4 . Odgovarajući vektor pravca sada je $\vec{v}' = (5, 2) - (0, 0) = (5, 2)$.

Provjerimo je li vektor \vec{n} i dalje korektna normala? Ako je, mora vrijediti da je skalarni produkt jednak nuli, no to više nije slučaj:

$$v'_x \cdot n_x + v'_y \cdot n_y = 5 \cdot -1 + 2 \cdot 5 = -5 + 10 = 5 \neq 0.$$

Pokušamo li normalu transformirati na isti način kao i segment, opet nećemo dobiti korektnu normalu. Evo i dokaza. Izračunajmo najprije transformiranu normalu matricom \mathbf{M} (u homogenom prostoru).

$$\vec{n}' = \vec{n} \cdot \mathbf{M} = (-1, 5, 1) \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = (-1, 10, 1)$$

Skalarni produkt "nove" normale i vektora pravca daje:

$$v'_x \cdot n'_x + v'_y \cdot n'_y = 5 \cdot -1 + 2 \cdot 10 = -5 + 20 = 15 \neq 0.$$

Kako onda doći do potrebne transformacije? Vratimo se na početak. Imali smo vektor \vec{v} i normalu \vec{n} . Ta dva vektora jesu bili okomiti, i zadovoljavali su izraz:

$$\vec{v} \cdot \vec{n} = 0.$$

Uvažavajući da vektore prikazujemo kao jednoretčane matrice, prethodni se izraz za skalarni produkt može zamijeniti matričnim množenjem, pri čemu drugi član treba transponirati:

$$\mathbf{v} \mathbf{n}^T = 0.$$

Transformacijom vektora \vec{v} dobiva se vektor $\vec{v} \mathbf{M}$ čime u prethodni izraz između v i n^T dolazi matrica \mathbf{M} zbog čega jednakost prestaje vrijediti. Da bismo je vratili, matricu \mathbf{M} treba neutralizirati – množeći je njezinim inverzom. Evo ideje:

$$\mathbf{v} \mathbf{M} \mathbf{M}^{-1} \mathbf{n}^T = 0.$$

Grupiranjem slijedi:

$$(\mathbf{v} \mathbf{M})(\mathbf{M}^{-1} \mathbf{n}^T) = \mathbf{v}' \mathbf{n}'^T = 0.$$

Sada je očito da je:

$$\mathbf{n}'^T = \mathbf{M}^{-1} \mathbf{n}^T \Rightarrow \mathbf{n}' = (\mathbf{M}^{-1} \mathbf{n}^T)^T = \mathbf{n} \mathbf{M}^{-1 T}$$

Iz ovog razmatranja došli smo do konačnog zaključka: normale se transformiraju množenjem s transponiranim inverzom originalne transformacije. Provjerimo to još i na radnom primjeru.

$$\mathbf{M}^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0.5 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{M}^{-1 T} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0.5 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

$$n' = n \mathbf{M}^{-1 T} = \left(-1, \frac{5}{2}, 1\right)$$

$$v'_x \cdot n'_x + v'_y \cdot n'_y = 5 \cdot -1 + 2 \cdot \frac{5}{2} = -5 + 5 = 0.$$

Poglavlje 6

Projekcije i transformacije pogleda

6.1 Projekcije

Područje računalne grafike osim rada u 2D prostoru obuhvaća i rad u 3D prostoru. Štoviše, ljudima je koncepcija 3D prostora daleko bliža nego 2D prostor. Razloga tome je mnogo, a jedan je i taj što živimo u 3D prostoru pa su pojmovi poput iznad, ispod, lijevo, desno, ispred ili iza sasvim prirodni jasni. No u 2D prostoru ograničeni smo na samo dva smjera. U 2D prostoru ne možemo prikazati tijela; moguće je isključivo prikaz likova. S druge strane, prikazne jedinice danas su još uvek dominantno dvodimenzionalne. Zaslon monitora nudi nam mogućnost prikazivanja u jednoj ravnini. S druge strane, čovjek nastoji i u svijet računala uvesti 3D prostor. Dakako, to je jednim dijelom moguće. Sjetimo se samo fotoaparata. Kada slikamo, slikamo objekte u 3D prostoru. Kao rezultat slikanja dobivamo sliku, dakle komad papira na kojem je "slika" smještena u ravninu – u 2D prostor. Ipak, pogledom na sliku dobivamo jasnu predodžbu o onome što je slikano; imamo privid 3D prostora. Naravno, u tom 3D prostoru ne možemo pogledati kako bi objekti izgledali kada bismo ih pogledali malo desnije, ili pak kada bismo otišli iza njih. Dobivena slika jednostavno je zamrznut prikaz onoga što smo vidjeli točno s mjesta s kojeg smo gledali i točno u smjeru u kojem smo gledali. I to je mjesto na koje uskače računalna grafika. Tu se dakle pruža mogućnost da i na računalu kreiramo takve "snimke" koje nam pokazuju što bismo vidjeli od 3D prostora kada bismo stajali u jednoj točki u prostoru i gledali prema nekoj drugoj točki.

Metode koje opisuju na koji način "gledamo" i što bismo zapravo vidjeli zovu se – **projekcije**. Naziv "projekcije" dolazi od činjenice da objekte 3D prostora "projiciramo" na ravninu u 2D prostoru. Projekcije su matematički modeli koji nam govore na koji način treba točke 3D prostora preslikati u ravninu u točke 2D prostora. Postoje više vrsta projekcija, a mi ćemo u nastavku obraditi dvije:

- paralelna projekcija te
- perspektivna projekcija.

Evo jednostavnog primjera što znači projicirati objekte 3D prostora u 2D prostor. Uzmimo list papira i stavimo ga na stol. Iznad njega (ali ne na njega) postavimo nekakav objekt, primjerice olovku, a iznad postavimo uključenu svjetiljku. Rezultat je sjena olovke na papiru; 3D objekt preslikao se je u ravninu.

Ovaj jednostavan pokus pokazao nam je još nešto – projekcije su destruktivne. U 3D prostoru znamo i duljinu olovke, i debljinu olovke, promjer, udaljenost do papira, kut pod kojim je olovka nagnuta s obzirom na ravninu papira i sl. Projiciranjem u 2D prostor dobili smo sliku iz koje više ne možemo doznati te informacije.

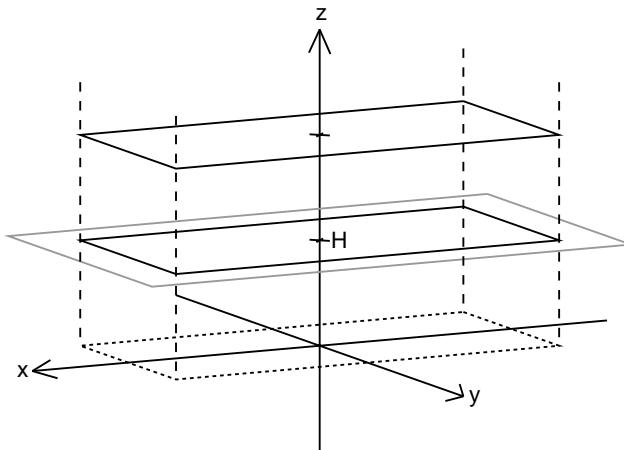
6.1.1 Paralelna projekcija

Jedan od najjednostavnijih modela projekcija jest model paralelne projekcije. Paralelne projekcije su one kod kojih su projektori (pravci kojima radimo projekciju) paralelni. Postoje dvije vrste takvih projekcija: *ortografske i kose*. Kod ortografskih projekcija projektori su okomiti na ravninu projekcije

i mi ćemo u nastavku razmatrati upravo tu vrstu paralelne projekcije. Kod kosih projekcija projektori nisu okomiti na ravninu projekcije – tu vrstu projekcije dalje nećemo razmatrati.

Model ortografske projekcije podrazumijeva da je izvor svjetlosti smješten u beskonačnosti, pa su sve zrake svjetlosti koje dolaze do objekata okomite na ravninu projiciranja i samo takve zrake tvore sliku. Ovakvu projekciju daje točasti izvor smješten iznad ravnine projiciranja i to na beskonačnoj udaljenosti. U tom slučaju projiciranjem objekta širokog 10 cm dobili bismo i sliku široku točno 10 cm.

Za opisivanje projekcije poslužiti ćemo se sljedećim primjerom. Želimo dobiti paralelnu projekciju točaka na ravninu $z = H$ pri čemu je H je proizvoljan broj (to je dakle projekcija u xy -ravninu na visini H). Slika 6.1 prikazuje problem.



Slika 6.1: Paralelni projekciji

Na slici je prikazan lik koji se projicira. Ispod lika smještena je ravnina projekcije s likom koji se dobije projiciranjem. Na slici su također prikazane i karakteristične zrake projiciranja kroz sva četiri vrha lika. Zrake su okomite na ravninu projekcije.

Ovaj model uzet je zbog jednostavnosti, kako bismo se lakše upoznali s idejom paralelne projekcije. Rješenje zadatog problema je jednostavno. Ako proizvoljnu točku T projiciramo, dobiti ćemo točku T_P i pri tome će za komponente točke T_P vrijediti:

$$T_{P,x} = T_x$$

$$T_{P,y} = T_y$$

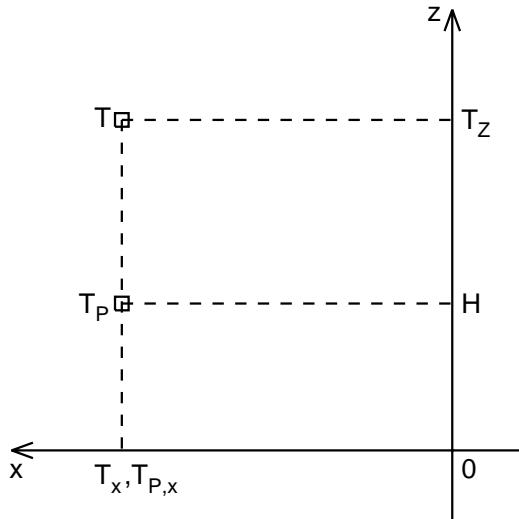
$$T_{P,z} = H$$

To se jasno vidi sa slike 6.2. Na slici je prikazana situacija za x -komponentu, no isto vrijedi i za y -komponentu. Projicira se točka T , a projekcija je točka T_P .

Sve točke koje ćemo na ovaj način projicirati, imati će z -koordinatu jednaku H ; dakle, sve će ležati u ravnini $z = H$. Ovdje prikazano paralelno projiciranje može se opisati matricom paralelne projekcije:

$$\pi_{par} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & H & 1 \end{bmatrix}$$

Tada se projekcija opisuje umnoškom točke i matrice projekcije:

Slika 6.2: Paralelni projekcija, analiza x -koordinate

$$\begin{aligned}
 T_{Ph} &= [T_{Ph,x} \quad T_{Ph,y} \quad T_{Ph,z} \quad T_{Ph,h}] \\
 &= T_h \cdot \pi_{par} \\
 &= [T_x \quad T_y \quad T_z \quad 1] \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & H & 1 \end{bmatrix} \\
 &= [T_x \quad T_y \quad H \quad 1]
 \end{aligned}$$

Kada dobivene točke prikazujemo u ravnini, tada kao x - i y -koordinatu koristimo prve komponente točke, dok ostale komponente zanemarujuemo.

Prilikom crtanja točaka u ravnini pri tome treba voditi računa o još jednom problemu: ako se dvije točke 3D prostora preslikavaju u istu točku ravnine (jedna zelena a druga plava), koju ćemo točku tada prikazati u ravnini? Da bismo odgovorili na ovo pitanje, treba se prisjetiti koja je zapravo svrha projekcije – želimo "vidjeti" 3D prostor na zaslonu. Ako je to istina, tada se dvije različite točke 3D prostora koje se preslikavaju u istu točku 2D prostora mogu tumačiti kao dva objekta smještena jedan iza drugoga. Koji ćemo od tih objekata vidjeti, ovisi o tome gdje se nalazi promatrač. Pretpostavimo stoga da se u 3D prostoru u nekoj točki nalazi promatrač, potom se na određenoj udaljenosti nalazi ravnina projekcije i konačno, svi se objekti scene nalaze dalje iza te ravnine. U tom slučaju, promatrač će vidjeti onaj objekt koji je bliži ravnini projekcije, i to je uobičajeni scenarij koji ćemo dalje koristiti. Želimo li sačuvati informaciju o udaljenosti, matricu projekcije potrebno je modificirati. Iskoristit ćemo z -koordinatu projicirane točke za pohranu udaljenosti projicirane točke od same ravnine. Tada vrijedi:

$$\begin{aligned}
 T_{P,x} &= T_x \\
 T_{P,y} &= T_y \\
 T_{P,z} &= T_z - H
 \end{aligned}$$

dok se matrica paralelne projekcije koja čuva udaljenost točke od ravnine modificira u:

$$\pi'_{par} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -H & 1 \end{bmatrix}.$$

Rezultat koji se dobije množenjem točke koju projiciramo i ove matrice treba tumačiti na sljedeći način.

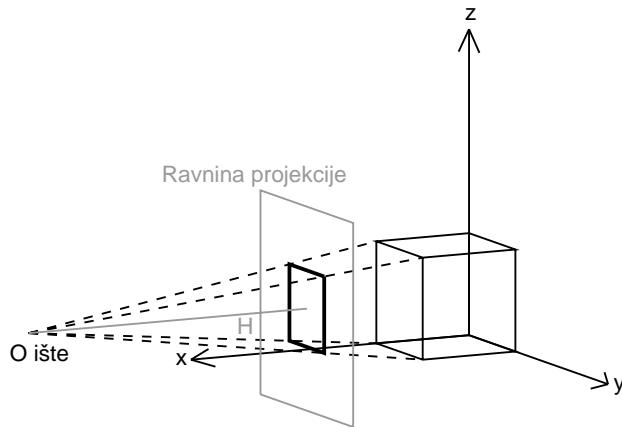
- Prve dvije komponente točke odgovaraju komponentama točke u ravnini projekcije.
- z -koordinata točke, budući da točka pripada ravnini $z = H$ iznosi upravo H .
- Treća komponenta točke odgovara udaljenosti točke koju smo projicirali od ravnine projekcije, i može poslužiti kao kriterij za određivanje koju točku treba prikazati u slučaju da se više točaka projicira u istu točku ravnine. Ovu informaciju možemo iskoristiti uz podatkovnu strukturu z -spremnika za određivanje konačne vidljive točke.

Matrica paralelne projekcije ispala je ovako jednostavna zbog toga što smo odabrali vrlo jednostavan primjer projekcije: projekciju na ravninu $z = H$. Razumno bi bilo pitati se a kako bi izgledala matrica paralelne projekcije na proizvoljnu ravninu u 3D prostoru. No odgovor na ovo glasi: takvu matricu (na svu sreću) ne moramo tražiti jer bi ispala krajnje komplikirana i nepregledna. Umjesto toga, primijenit ćemo postupak *transformacije pogleda* o kojem će biti više riječi u nastavku, i zatim iskoristiti upravo ovu jednostavnu matricu paralelne projekcije. Prije no što se upustimo u postupak transformacija pogleda, pogledajmo još i drugi tip projekcije.

6.1.2 Perspektivna projekcija

Perspektivna projekcija je model koji je čovjeku bliži. Naime, model uvodi dvije točke: očište i gledište. Očište je točka u kojoj se nalazi promatrač. Gledište određuje smjer prema kojem promatrač gleda. U točki gledišta stvara se ravnina projekcije koja je okomita na spojnici očište-gledište. Točka gledišta pripada toj ravnini i ona tipično postaje ishodište lokalnog dvodimenzijskog koordinatnog sustava koji razapinjemo u ravnini projekcije. Uočimo da dvodimenzijski koordinatni sustav koji ovako dobijemo nije jednoznačan: smjer osi x može biti proizvoljno rotiran.

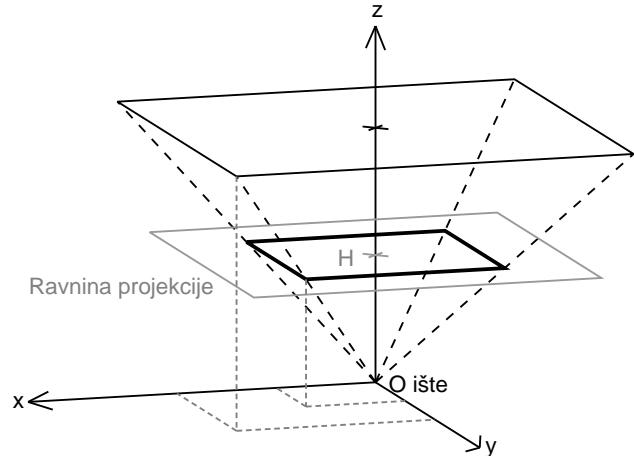
Projekcija proizvoljne točke T dobije se tako da se očište spoji pravcem sa zadanom točkom T . Kao projekcija točke uzima se točka u kojoj tako dobiveni pravac probada ravninu projekcije. Općeniti primjer perspektivne projekcije prikazan je na slici 6.3.



Slika 6.3: Perspektivna projekcija

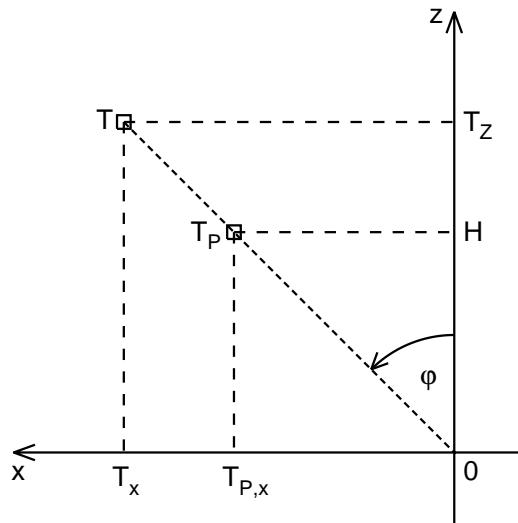
Za matematičku analizu problema pokušajmo odrediti perspektivnu projekciju proizvoljne točke T , za slučaj da je očište smješteno u ishodište koordinatnog sustava, a gledište na z -os na visini $z = H$.

Ovakvim odabirom očišta i gledišta postiže se da je ravnina projekcije upravo ravnina $z = H$ (dakle, xy -ravnina podignuta od ishodišta za H). Slika 6.4 pokazuje perspektivnu projekciju lika uz tako zadano očište i gledište.



Slika 6.4: Perspektivna projekcija, analiza x -koordinate

Pogledajmo što se događa s pojedinim točkama. Očište (koje je smješteno u ishodištu) i vrhovi lika (promatramo sliku 6.3) spojeni su spojnicama koje probadaju i ravninu projekcije $z = H$. Na x -i y -koordinatnim osima označene su koordinate vrhova i probodišta ravnine projekcije. Analizu treba provesti za svaku koordinatu zasebno, no kako je rezultat identičan, u nastavku je na slici 6.5 prikazan slučaj za jedan vrh i to za x -koordinatu.



Slika 6.5: Perspektivna projekcija, analiza za x -os

Trokuti $0 - H - T_P$ i $0 - T_z - T$ su slični trokuti jer dijele jednak kut ϕ . Tada vrijedi:

$$\frac{T_{P,x}}{H} = \frac{T_x}{T_z}$$

odakle slijedi:

$$T_{P,x} = T_x \cdot \frac{H}{T_z}.$$

Sličnom analiza za y -koordinatu projekcije slijedi:

$$\frac{T_{P,y}}{H} = \frac{T_y}{T_z} \Rightarrow T_{P,y} = T_y \cdot \frac{H}{T_z}.$$

Ovdje izvedeni odnosi mogu se zapisati i matrično, ako za sve točke iskoristimo njihove homogene inačice. Dobije se:

$$\pi_{persp} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \frac{1}{H} \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

U točnost se možemo uvjeriti pomnožimo li točku i matricu projekcije:

$$\begin{aligned} T_{Ph} &= [T_{Ph,x} \quad T_{Ph,y} \quad T_{Ph,z} \quad T_{Ph,h}] \\ &= T_h \cdot \pi_{persp} \\ &= [T_x \quad T_y \quad T_z \quad 1] \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \frac{1}{H} \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \\ &= [T_x \quad T_y \quad 0 \quad \frac{T_z}{H}] \end{aligned}$$

Prelaskom u radni prostor nakon dijeljenja s homogenim parametrom dobiju se upravo izrazi od kojih smo krenuli.

z -koordinata točke koja se dobije perspektivnom projekcijom preko prethodno izvedene matrice iznosi 0. Naime, kako točka leži u ravni projekcije logično je za z -koordinatu uzeti vrijednost nula. No ponekad projekciju nećemo koristiti kao prijelaz iz 3D prostora u 2D prostor. U tom slučaju potrebno je projekciji svake točke ostaviti sve tri koordinate ispravnima: znači ako projiciramo na ravninu $z = H$, tada sve projicirane točke imaju z -koordinatu jednaku H . Matrica koja će raditi ovakvo projiciranje dobije se modifikacijom prethodne matrice:

$$\pi'_{persp} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \frac{1}{H} \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

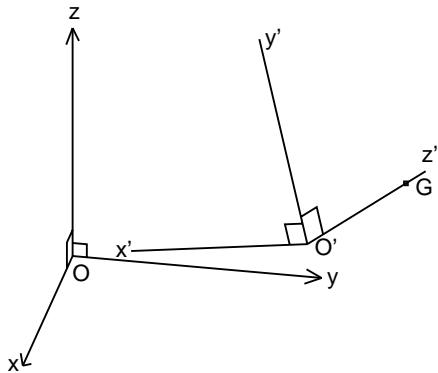
Kao i kod paralelne projekcije, i ovdje ćemo se zaustaviti i nećemo ići u komplikiranije slučajeve, odnosno u opći slučaj (što bismo vidjeli kada bi očiše bilo negdje, a gledište negdje drugdje). Razlog tome je komplikiranost cijelog postupka ukoliko bismo išli ovako direktno, grubom silom. Umjesto toga, dovoljno je reći da se takav opći slučaj može postupkom transformacije pogleda svesti upravo na ovaj jednostavan. I stoga, pogledajmo što nam nudi transformacija pogleda...

6.2 Transformacije pogleda

Transformacije pogleda su postupci kojima se točke iz jednog koordinatnog sustava preslikavaju u drugi koordinatni sustav. Ideja je, kao i uvijek, krajnje jednostavna. Treba pronaći matricu 4×4 takvu da se množenjem proizvoljne točke i te matrice dobije točka s koordinatama koje bi originalna točka imala kada bismo je promatrali iz nekog drugog sustava. Postoji više načina kako se može izgraditi ovakva matrica. Najprije ćemo pogledati "intuitivni" način – primjenjivat ćemo elementarne transformacije koje smo već obradili kako bismo napravili traženo preslikavanje. Pred kraj ovog poglavlja pokazat ćemo i drugi način koji se temelji direktno na spoznajama vektorskih prostora linearne algebre. Krenimo s prvim načinom, i to kroz primjere.

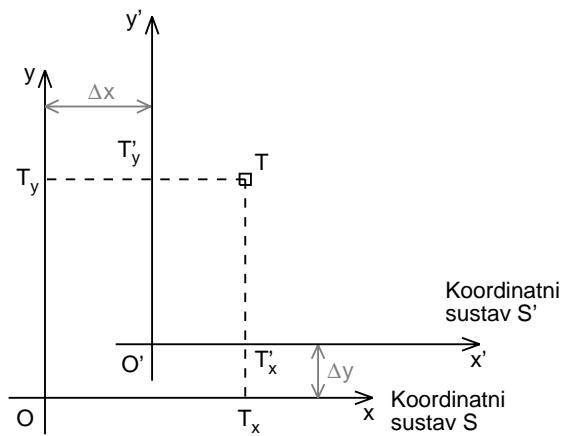
Slika 6.6 prikazuje dva koordinatna sustava. Pretpostavimo da su osi koordinatnog sustava x - y - z zadane jediničnim vektorima \vec{i} , \vec{j} i \vec{k} te da je njegovo ishodište u $(0, 0, 0)$. Ovo je *desni* koordinatni sustav (sjetite se što to znači) i njega ćemo smatrati osnovnim koordinatniom sustavom. Drugi koordinatni sustav ima ishodište O' koje je translatirano u odnosu na ishodište osnovnog koordinatnog

sustava; osi su mu pri tome također proizvoljno zarođene. Pretpostavimo također da je ovaj koordinatni sustav *lijevi*. Problem koji rješavamo je sljedeći: ako u osnovnom koordinatnom sustavu znamo koordinate neke točke, koje će biti njezine koordinate u ovom drugom koordinatnom sustavu?



Slika 6.6: Dva koordinatna sustava

Krenimo nakratko s jednostavnijim primjerom u 2D. Neka u koordinatnom sustavu S imamo točku T . Koje bi koordinate ta točka imala u sustavu S' koji bismo dobili kada bismo sustav S lagano trknuli tako da mu ishodište otklizi u točku O' ? U sustavu S koordinate točke O' su (dx, dy) . Problem je prikazan na slici 6.7.



Slika 6.7: Translatirani koordinatni sustavi

Sa slike 6.7 jasno se vidi veza između koordinata u oba sustava:

$$T_x = T'_x + dx, \quad T_y = T'_y + dy$$

pa slijedi:

$$T'_x = T_x - dx, \quad T'_y = T_y - dy.$$

Proširenjem na koordinatni sustav u 3D prostoru dobije se:

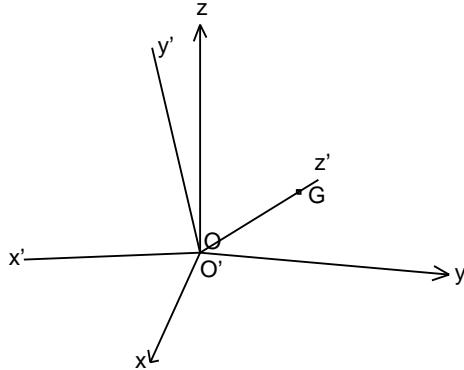
$$T'_x = T_x - dx, \quad T'_y = T_y - dy, \quad T'_z = T_z - dz.$$

Uočimo sada da je primjenjena transformacija upravo translacija za $(-dx, -dy, -dz)$. Stoga je prva

matrica upravo matrica translacije:

$$\Theta_1 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ -dx & -dy & -dz & 1 \end{bmatrix}.$$

Nakon primjene transformacije Θ_1 ishodišta obaju koordinatnih sustava su poklopljena – situacija je prikazana na slici 6.8.



Slika 6.8: Dva koordinatna sustava nakon primjene transformacije Θ_1

Ovim razmatranjem naučili smo kako preslikati koordinate iz jednog koordinatnog sustava u drugi, ako je ishodište drugog koordinatnog sustava samo pomaknuto za neki vektor (dx, dy, dz) . No što ukoliko je drugi koordinatni sustav umjesto pomaka uslijed našeg udarca iz gornjeg primjera doživio rotaciju? Radi jednostavnosti pretpostaviti ćemo da mu je ishodište bilo učvršćeno u referentni sustav pa nije moglo doći do pomaka, već samo do rotacije. Ovaj rotirani sustav označiti ćemo sa S' . Kako će tada izgledati koordinate zadane točke T u tom sustavu?

U 2D sustavu svaka rotacija jednoznačno je određena kutom rotacije – jednim kutom. U 3D prostoru opis rotacije zahtjeva uporabu prostornog kuta – kuta koji se može u pravokutnom koordinatnom sustavu opisati pomoću dvije komponente kuta: kutom koji projekcija rotirane točke u xy -ravninu čini s x -osi koordinatnog sustava, te kutom koji projekcija rotirane točke u xz -ravninu čini sa z -osi koordinatnog sustava (zapravo, ovo nije jedina mogućnost; mogu se koristi bilo koja dva para ravnina i u njima odgovarajući kutovi). No unatoč ovakvo složenom opisu prostornog kuta, ideja rješenja je ista kao i kod prethodnog problema. U prethodnom slučaju rješenje smo dobili tako da smo pogledali što trebamo učiniti da bismo oba koordinatna sustava ponovno poklopili jedan preko drugoga; rješenje je bilo ishodištu novog sustava oduzeti vektor pomaka i time su se sustavi poklopili.

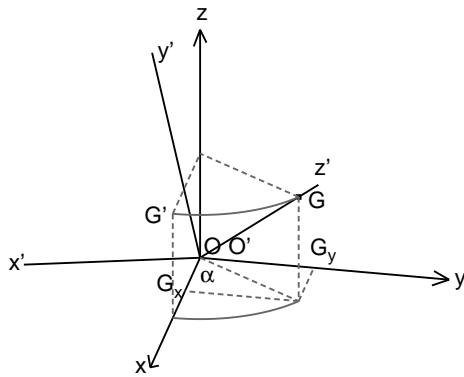
U ovom primjeru ishodišta se već poklapaju. Ono što se ne poklapa su osi. Ono što ćemo pokušati da bismo poklopili naše sustave jest sljedeće: uhvatit ćemo z -os novog sustava i zarotirati je tako da se poklopi sa z -osi starog sustava. Pri tome ćemo najprije z -os zarotirati za kut α u xy -ravnini i to u smjeru kazaljke na satu (dakle u matematički negativnom smjeru) tako da padne u xz -ravninu. Slika 6.9 prikazuje postupak.

Uzmimo da se točka $G = (G_x, G_y, G_z)$ nalazi na z -osi zarotiranog sustava S' . Kut α što ga projekcija te točke u xy -ravninu originalnog sustava zatvara s x -osi određen je izrazima:

$$\cos\alpha = \frac{G_x}{\sqrt{G_x^2 + G_y^2}}, \quad \sin\alpha = \frac{G_y}{\sqrt{G_x^2 + G_y^2}}.$$

Rotiranjem za kut α točka G preslikat će se u točku G' koja leži u xz -ravnini. Pri tome su komponente točke G' određene izrazima:

$$G'_x = \sqrt{G_x^2 + G_y^2}$$

Slika 6.9: Rotacija oko z -osi

$$G'_y = 0$$

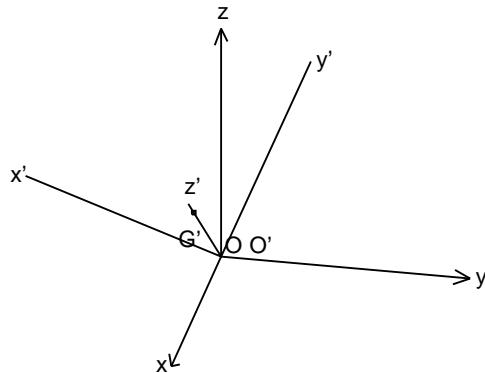
$$G'_z = G_z$$

Rotacijom u xy -ravnini z -koordinata točke ostala je očuvana. y -koordinata pala je na nulu jer je točka rotacijom stigla u xz -ravninu. Kako se ovdje radi o rotaciji točke oko z -osi početnog koordinatnog sustava u *smjeru kazaljke na satu* (što je matematički negativan smjer odnosno odgovara kutu $-\alpha$), pripadna matrica rotacije glasi:

$$\Theta_2 = \begin{bmatrix} \cos\alpha & -\sin\alpha & 0 & 0 \\ \sin\alpha & \cos\alpha & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Ovdje treba spomenuti i specijalni slučaj koji može nastupiti. Ako je $G_x = 0$ i $G_y = 0$, tada se ova rotacija preskače, jer su z -osi obaju sustava već kolinearne te kut α nije definiran. Krenimo dalje.

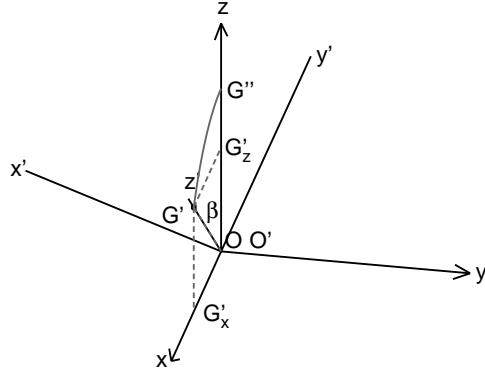
Zajedno s točkom G koja se preslikala u G' , z -os našeg rotiranog sustava također je pala u xz -ravninu referentnog sustava. Nova situacija prikazana je na slici 6.10.

Slika 6.10: Dva koordinatna sustava nakon primjene transformacija Θ_1 i Θ_2

Još nam je preostalo da točku G' odvučemo na z -os referentnog koordinatnog sustava rotacijom u xz -ravnini, opet u smjeru kazaljke na satu (vidi sliku 6.11). Kut β koji predstavlja kut u xz -ravnini što ga točka G' (odnosno precizno govoreći njezina projekcija na xz -ravninu) zatvara s z -osi određen

je izrazima:

$$\cos\beta = \frac{G'_z}{\sqrt{(G'_x)^2 + (G'_z)^2}} \quad \sin\beta = \frac{G'_x}{\sqrt{(G'_x)^2 + (G'_z)^2}}.$$



Slika 6.11: Rotacija oko y -osи

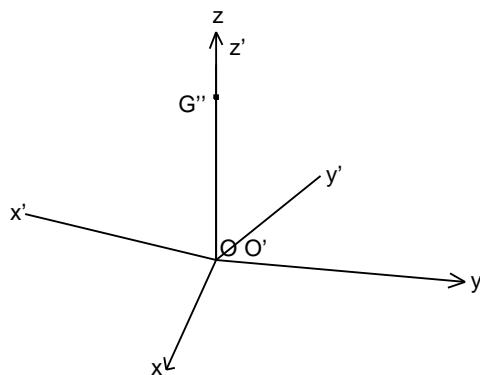
Rotacijom točke G' dobiva se točka G'' koja leži i na z -osi referentnog sustava, te za njezine komponente vrijedi:

$$G''_x = 0,$$

$$G''_y = 0,$$

$$G''_z = \sqrt{(G'_x)^2 + (G'_z)^2} = \sqrt{G_x^2 + G_y^2 + G_z^2}.$$

Ovim postupkom postigli smo poklapanje z -osi referentnog sustava s rotiranim sustavom – vidi sliku 6.12.



Slika 6.12: Stanje nakon primjene transformacija Θ_1 , Θ_2 i Θ_3

Matrični zapis ove transformacije glasi:

$$\Theta_3 = \begin{bmatrix} \cos\beta & 0 & \sin\beta & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ -\sin\beta & 0 & \cos\beta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Pri izvođenju izraza za $\sin\beta$ i $\cos\beta$ specijalnog slučaja nema. Naime, pogreška bi nastupila samo ako bi G'_x i G'_z bili istodobno jednaki nuli, no to se ne može dogoditi osim u slučaju da se je polazna točka G poklapala s ishodištem referentnog sustava (što ne smije jer tada nismo niti definirali z -os).

Rotacijama Θ_2 i Θ_3 postigli smo ispravno poklapanje z -osi referentnog sustava i z -osi zarotiranog sustava. No što je s preostalim osima? Slika 6.12 ilustrira položaj svih šest osi: kako su osi z i z' poklopljene, osi x , x' , y i y' sve leže u istoj ravnini. Budući da je osnovni koordinatni sustav bio desni a drugi koordinatni sustav lijevi – nemoguće je samo djelovanjem translacije i rotacije poklopiti sve osi. Bez ikakvih dodatnih podataka, možemo (potpuno proizvoljno, gledajući sliku 6.12) pretpostaviti da je između osi y i y' kut od 90° (u smjeru kazaljke na satu). U tom slučaju, da bismo poklopili osi y i y' , trebamo obaviti rotaciju oko osi z za 90° u smjeru kazaljke na satu, što ćemo postići matricom:

$$\Theta'_4 = \begin{bmatrix} \cos 90^\circ & -\sin 90^\circ & 0 & 0 \\ \sin 90^\circ & \cos 90^\circ & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Nakon te transformacije osi z i z' te y i y' bit će poklopljene dok će osi x i x' biti kolinearne ali suprotne. Stoga će još trebati x koordinate točaka pomnožiti s -1 čime će se okrenuti smjer osi x' . Za to ćemo trebati transformaciju koja je opisana sljedećom matricom:

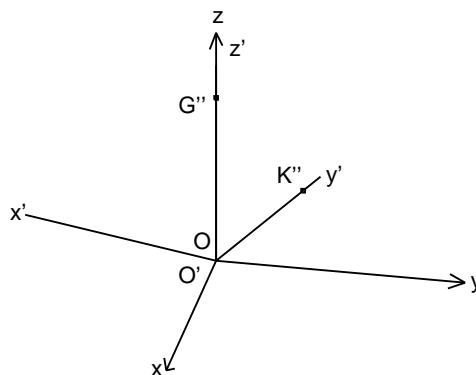
$$\Theta_5 = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Međutim, umjesto proizvoljne pretpostavke o kutu između y i y' , možemo od korisnika zatražiti još jedan podatak. Trodimenijski sustav jednoznačno je zadan ako je poznato npr. ishodište, točka na z -osi, točka na y -osi, te ako je poznato da je sustav primjerice desni. Točku ishodišta znamo – to je ista točka koja je i ishodište referentnog sustava. Točku na z -osi isto znamo: zadali smo je kao točku G . Da bismo sustav definirali do kraja, pretpostavimo da je korisnik uz zadavanje očišta i gledišta zadao još i točku K koja leži negdje na osi y' drugog sustava, i riješimo problem do kraja.

Na sustav S' do ovog trena već smo djelovali rotacijama Θ_2 i Θ_3 . Točka K uslijed tih rotacija prešla je u točku K'' :

$$K''_h = K_h \cdot \Theta_2 \cdot \Theta_3$$

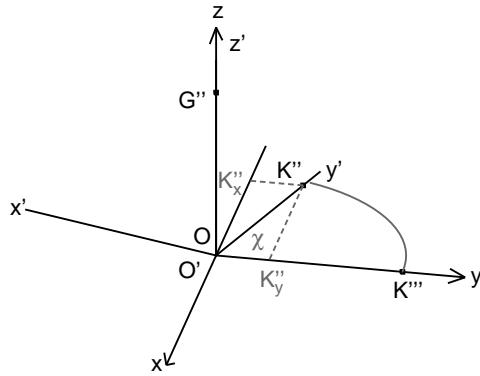
pri čemu je K_h homogena inačica točke K ; situacija je prikazana na slici 6.13.



Slika 6.13: Položaj točke K nakon primjene transformacija Θ_1 , Θ_2 i Θ_3

Uslijed prethodno obavljenih rotacija z -komponenta točke K'' postala je nulom, dok su x - i y -komponente općenito različite od nule (barem jedna od njih). Situaciju prikazuje slika 6.14. Osi x' i y' rotiranog sustava sada leže u xy -ravnini originalnog koordinatnog sustava što slijedi iz činjenice da

su im se osi z podudarile. To znači da je za podudaranje osi y i y' potrebna još samo jedna rotacija oko osi z .



Slika 6.14: Nova rotacija oko osi z kako bi točka K'' došla na os y

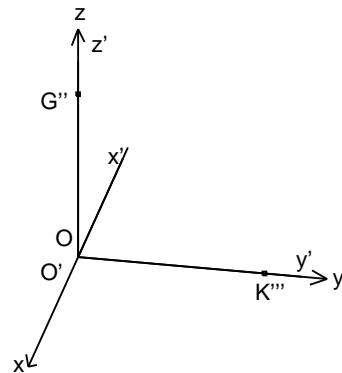
Kut χ koji određuje nepoklapanje između y - i y' - osi definiran je izrazima:

$$\cos \chi = \frac{K_y''}{\sqrt{(K_y'')^2 + (K_x'')^2}}, \quad \sin \chi = \frac{-K_x''}{\sqrt{(K_y'')^2 + (K_x'')^2}}.$$

Rotiranjem sustava S' oko osi z za kut χ postići ćemo potpuno poklapanje referentnog sustava i sustava S' . Matrica kojom se izvodi rotacija oko z -osi za kut χ glasi:

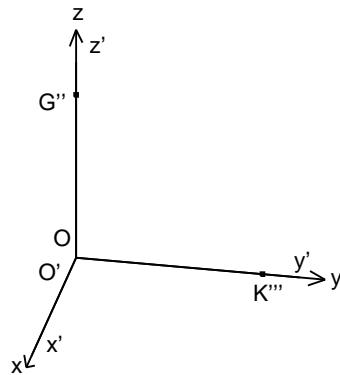
$$\Theta_4 = \begin{bmatrix} \cos \chi & -\sin \chi & 0 & 0 \\ \sin \chi & \cos \chi & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Rezultat ove rotacije prikazan je na slici 6.15.



Slika 6.15: Situacija nakon primjene transformacija Θ_1 , Θ_2 , Θ_3 i Θ_4

Kao i u alternativnom scenariju s pretpostavkom kuta od 90° , završili smo s poklapanjem dviju od 3 osi pri čemu su osi x i x' postale kolinearne ali suprotnih smjerova što je posljedica činjenice da je originalni koordinatni sustav bio desni a drugi koordinatni sustav lijevi. Ovo možemo korigirati primjenom transformacije koja će okrenuti predznak x -komponenata svih točaka – prethodno definiranom transformacijom Θ_5 . Stanje nakon primjene ove transformacije prikazano je na slici 6.16.



Slika 6.16: Poklopljeni sustavi

Pogledamo li koje smo sve transformacije primijenili za rješavanje problema rotiranog sustava, vidjeti ćemo da smo iskoristili transformacije Θ_2 , Θ_3 , Θ_4 ili Θ'_4 te Θ_5 . To znači da se cijeli posao može obaviti jednom transformacijom $\Theta_2 \cdot \Theta_3 \cdot \Theta_4 \cdot \Theta_5$ (odnosno $\Theta_2 \cdot \Theta_3 \cdot \Theta'_4 \cdot \Theta_5$). Dakle, ako imamo zadane koordinate točke T u referentnom sustavu i ako imamo zadalu jednu točku G koja leži na osi z našeg rotiranog sustava te točku K koja se nalazi na osi y našeg rotiranog sustava, tada ćemo koordinate točke T u rotiranom sustavu S' dobiti množenjem točke T i transformacijskih matrica.

Još nam je preostalo odgovoriti na najopćenitiji slučaj: kako bi glasile koordinate točke T u sustavu koji je uslijed "udarca" pretrpio i rotaciju, i translaciju? Tada mu se niti ishodišta, niti osi više ne poklapaju. Odgovor na ovo pitanje dat će nam kompozicija prethodnih slučajeva: prvo treba ishodište rotiranog sustava vratiti u ishodište referentnog sustava (matricom Θ_1), a zatim sustav treba još dodatno zarotirati matricom $\Theta_2 \cdot \Theta_3 \cdot \Theta_4 \cdot \Theta_5$. Pri tome treba obratiti pažnju na točke koje će se uzeti kao G točka i K točka za određivanje Θ_2 , Θ_3 i Θ_4 . Naime, kada matricom Θ_1 ishodište rotiranog sustava vratimo u ishodište referentnog sustava, tada i izvorne točke G i K treba translatirati istom matricom Θ_1 tako dobivene točke treba uzeti za određivanje matrica Θ_2 , Θ_3 i Θ_4 .

U slučaju da su oba koordinatna sustava bila iste orientacije (oba lijeva ili oba desna), tada bismo nakon transformacije Θ_4 dobili potpuno poklopljene sustave; u tom slučaju ne bismo koristili transformaciju Θ_5 .

Ovime završavamo pregled transformacija pogleda.

6.3 Primjena transformacije pogleda uz perspektivnu projekciju

U sekciji 6.1.2 pokazali smo osnove perspektivne projekcije. Uveli smo točku očišta kao onu točku gdje stavljamo naše oko, te točku gledišta kao onu točku koja predstavlja točku koja pripada ravnini projekcije, i koja ujedno tvori ishodište 2D koordinatnog sustava u toj ravnini. Dodatno smo rekli da je ravnina projekcije određena jednom pripadnom točkom (gledištem) i normalom (vektor očište-gledište). No tu smo stali. Kao primjer perspektivne projekcije uzeli smo najjednostavniji mogući slučaj: očište je u ishodištu koordinatnog sustava, a gledište je na z -osi i to točka $(0, 0, H)$ gdje je H udaljenost očišta od gledišta.

Kako bismo došli do općeg slučaja, razmotrit ćemo situaciju kada su očište i gledište proizvoljne točke u prostoru. Kako tada naći perspektivnu projekciju? Pogledajmo još jednom što znamo. Znamo naći perspektivnu projekciju ako se očište nalazi u ishodištu, a gledište na z -osi. Međutim, u općem slučaju, točke očišta i gledišta su proizvoljne točke čije koordinate znamo u globalnom koordinatnom sustavu scene. Ono što nas zanima jest koje su koordinate objekata gledano iz novog koordinatnog sustava čije je ishodište u točki očišta te čija z -os prolazi kroz očište i gledište. Pogodili ste – trebamo transformaciju pogleda. Pa krenimo redom.

Očište ćemo u nastavku označavati s Q a gledište s R .

6.3.1 Korak 1

Prisjetimo li se transformacija pogleda, tada je prvi korak vraćanje novog ishodišta u ishodište referentnog sustava. Dakle, koristimo matricu Θ_1 , uz pomake koji odgovaraju upravo koordinatama očišta. Naime, očište (ishodište novog koordinatnog sustava) trebamo vratiti u ishodište globalnog koordinatnog sustava. Transformacije ćemo raditi nad proizvoljnom točkom T .

$$\Theta_1 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ -Q_x & -Q_y & -Q_z & 1 \end{bmatrix}.$$

Ova transformacija očište će preslikati u ishodište, dok će gledište preslikati u:

$$\begin{aligned} R'_h &= R_h \cdot \Theta_1 \\ &= [R_{h,x} \ R_{h,y} \ R_{h,z} \ 1] \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ -Q_x & -Q_y & -Q_z & 1 \end{bmatrix} \\ &= [R_{h,x} - Q_x \ R_{h,y} - Q_y \ R_{h,z} - Q_z \ 1]. \end{aligned}$$

Prema tome, za pojedine komponente vrijedi:

$$\begin{aligned} R'_x &= R_x - Q_x \\ R'_y &= R_y - Q_y \\ R'_z &= R_z - Q_z \end{aligned}$$

6.3.2 Korak 2

Sada kada se ishodišta obaju sustava poklapaju, treba izvršiti rotaciju sustava tako da im se z -osi poklope. Prvi korak je rotacija u xy -ravnini matricom Θ_2 .

$$\Theta_2 = \begin{bmatrix} \cos\alpha & -\sin\alpha & 0 & 0 \\ \sin\alpha & \cos\alpha & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

pri čemu vrijede izrazi koje smo već prethodno izveli:

$$\cos\alpha = \frac{G_x}{\sqrt{G_x^2 + G_y^2}}, \quad \sin\alpha = \frac{G_y}{\sqrt{G_x^2 + G_y^2}}.$$

Kako je G točka upravo jednaka točki gledišta nakon prve transformacije: $G = R'$, pa se može pisati:

$$\cos\alpha = \frac{R'_x}{\sqrt{(R'_x)^2 + (R'_y)^2}}, \quad \sin\alpha = \frac{R'_y}{\sqrt{(R'_x)^2 + (R'_y)^2}}.$$

Transformacija Θ_2 djelovanjem na točku R' daje točku R'' :

$$\begin{aligned} R''_h &= R'_h \cdot \Theta_2 \\ &= [R'_x \ R'_y \ R'_z \ 1] \cdot \begin{bmatrix} \cos\alpha & -\sin\alpha & 0 & 0 \\ \sin\alpha & \cos\alpha & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \\ &= [R'_x \cdot \cos\alpha + R'_y \cdot \sin\alpha \ -R'_x \cdot \sin\alpha + R'_y \cdot \cos\alpha \ R'_z \ 1]. \end{aligned}$$

Uvrštavanjem izraza za $\sin\alpha$ i $\cos\alpha$ dobiva se:

$$\begin{aligned} R''_x &= \sqrt{(R'_x)^2 + (R'_y)^2} \\ R''_y &= 0 \\ R''_z &= R'_z \end{aligned}$$

6.3.3 Korak 3

Sada je potrebno primijeniti i rotaciju u xz -ravnini transformacijom Θ_3 .

$$\Theta_3 = \begin{bmatrix} \cos\beta & 0 & \sin\beta & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ -\sin\beta & 0 & \cos\beta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Pri tome su:

$$\cos\beta = \frac{R''_z}{\sqrt{(R''_x)^2 + (R''_z)^2}} \quad \sin\beta = \frac{R''_x}{\sqrt{(R''_x)^2 + (R''_z)^2}}.$$

Transformacija Θ_3 djelovanjem na točku R'' daje točku R''' , što po komponentama daje:

$$\begin{aligned} R'''_x &= 0 \\ R'''_y &= 0 \\ R'''_z &= \sqrt{(R''_x)^2 + (R''_z)^2} = \sqrt{(R'_x)^2 + (R'_y)^2 + (R'_z)^2} \end{aligned}$$

Primijenimo li još i transformaciju Θ'_4 (a po potrebi i Θ_5 ako su sustavi različito orijentirani), učinili smo sve potrebne transformacije kako bi sustav s ishodištem u očištu i točkom gledišta na njegovoj z -osi preveli u sustav kojemu se ishodište i z -os poklapaju s referentnim sustavom. Što smo time dobili? Ako znamo točku T u referentnom sustavu, tada su njezine koordinate u sustavu s ishodištem u očištu jednake:

$$T' = T \cdot \Theta_1 \cdot \Theta_2 \cdot \Theta_3 \cdot \Theta'_4 \cdot \Theta_5.$$

Budući da su nam time poznate koordinate u sustavu u kojem je očište jednakо ishodištu, a gledište se nalazi na z -osi, tada točku T' znamo prethodno izvedenom jednostavnom matricom perspektivno projicirati, te možemo pisati:

$$T'_p = T' \cdot \phi_{persp} = T \cdot \Theta_1 \cdot \Theta_2 \cdot \Theta_3 \cdot \Theta'_4 \cdot \Theta_5 \cdot \phi_{persp}.$$

pri čemu je matrica perspektivne projekcije definirana kao:

$$\pi_{persp} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \frac{1}{H} \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

H je pri tome udaljenost od očišta do gledišta pa se može izračunati iz tih podataka, ili se može primijetiti da smo tu udaljenost već izračunali prilikom transformacije pogleda, te se udaljenost nalazi kao z -komponenta točke R'''_z . Dakle, za H vrijedi:

$$\begin{aligned} H &= \sqrt{(Q_x - R_x)^2 + (Q_y - R_y)^2 + (Q_z - R_z)^2} \\ &= \sqrt{(R'_x)^2 + (R'_y)^2 + (R'_z)^2} \\ &= \sqrt{(R''_x)^2 + (R''_z)^2} \\ &= \sqrt{(R'''_z)^2} \\ &= R'''_z \end{aligned}$$

Da smo željeli dobiti opću paralelnu projekciju, postupak bi bio identičan, samo bismo umjesto posljednje matrice perspektivne projekcije uzeli matricu paralelne projekcije.

U postupku se koristi matrica Θ'_4 budući da prilikom zadavanja parametara za perspektivnu projekciju nismo zadali niti jedan podatak koji bi nam omogućio identificiranje položaja osi y . Ukoliko se želi potpuna kontrola nad slikom koju generira perspektivna projekcija, tada je potrebno zadati još i jednu točku K koja se nalazi na y -osi sustava u kojem radimo projekciju. Podsjetimo se još jednom zašto je to tako.

Kod opće perspektivne projekcije zadajemo dvije točke: očište Q i gledište R . Pri tome se stvara novi sustav s ishodištem u točci Q , i s pozitivnom z' -osi kroz točku R . Okomito na spojnicu $R-Q$ u točki R stvara se ravnina projekcije, i lokalni dvodimenzionalni koordinatni sustav čije su osi x' i y' . Problem u svemu tome jest što specificiranjem samo točaka Q i R nemamo kontrolu nad x' - i y' -osima, tj. ne možemo nikako zadati: "želim da y' -os gleda baš ovako...". Jedna od mogućnosti da se dobije kontrola nad tim osima objašnjena je u poglavlju o transformacijama pogleda pomoću dodatne točke K . Ako prilikom zadavanja parametara perspektivne projekcije zadamo i točku K , tada ćemo umjesto matrice Θ'_4 koristiti matricu Θ_4 čime ćemo dobiti kontrolu nad svim osima sustava. Implementacija ove jednostavne modifikacije ostavlja se čitateljima za vježbu. No postoji i drugi pristup.

6.3.4 View-up vektor

View-up vektor popularan je naziv za jedan od načina "kroćenja" svih osi sustava (dakle osi x' i y'). Evo ideje. Korisnik će prilikom zadavanja parametara npr. perspektivne projekcije zadati i vektor koji će pokazivati smjer y' osi. Ovo može biti dosta problematično jer jedinični vektor y' osi leži u ravnini projekcije, a korisnik prilikom zadavanja "što želi dobiti" ne mora sam računati sve – tome služe računala. Stoga je problem sljedeći: korisnik programa želi reći primjerice neka "os y' gleda prema gore". U prirodi "prema gore" obično označava u smjeru pozitivne z -osi, čiji je reprezentant npr. vektor $\vec{v}_{up} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$. Pretpostavimo sada da su očište i gledište zadani tako da ravnina projekcije leži pod kutem od 45° prema ravnini xz , i okomita je na yz -ravninu. Vektor koji će u tom slučaju gledati "prema gore" biti će npr. $\vec{v} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 1 \end{bmatrix}$ jer on leži u ravnini projekcije (dok vektor \vec{v}_{up} očito ne leži). Postavlja se pitanje kako uz približni vektor \vec{v}_{up} koji zadaje korisnik pronaći pravi vektor \vec{v} koji će pokazivati u smjeru osi y' . Zapravo, ono što nas u konačnici zanima jest, ako ćemo raditi cijelokupni postupak transformacije pogleda i projekcije, kako uz zadane točke očišta O i gledišta G te *view-up* vektor zadan od korisnika automatski odrediti točku K .

Jedan od najjednostavnijih načina jest uporabom vektorskog produkta. Označimo s \vec{h} vektor koji predstavlja pozitivan smjer osi z sustava koji gradimo. Njegovo ishodište je u točki O a pozitivna os z usmjerena je prema gledištu. Stoga vrijedi:

$$\vec{h} = G - O.$$

Os x sustava koji gradimo okomita je na ravnicu kojoj pripadaju točke O i G i u kojoj leže i vektor \vec{h} i vektor \vec{v}_{up} . Uzimajući u obzir da želimo izgraditi lijevi koordinatni sustav, os x koja se proteže u smjeru vektora \vec{u} bit će definirana kao vektorski umnožak:

$$\vec{u} = \vec{h} \times \vec{v}_{up}.$$

Ovime smo već utvrdili dvije osi koordinatnog sustava: os z proteže se u smjeru vektora \vec{h} a os x u smjeru vektora \vec{u} . Da bi konstruirani koordinatni sustav bio lijevi, os y koja mora biti okomita na prethodne dvije bit će određena vektorom \vec{v} koji odgovara vektorskom produktu:

$$\vec{v} = \vec{u} \times \vec{h}.$$

Sada kada znamo smjer osi y , točku K možemo definirati kao bilo koju točku koja leži na pravcu:

$$K(\lambda) = O + \lambda \cdot \vec{v}$$

uz $\lambda > 0$; primjerice:

$$K = O + \vec{v}.$$

Nakon izračuna točke K može se krenuti u izgradnju matrica za opću perspektivnu projekciju koristeći pri tome matricu Θ_4 . Uočimo još jednom: *view-up* vektor je vektor koji zadaje korisnik kako bi definirao smjer y -osi lokalnog 2D koordinatnog sustava razapetog u ravnini projekcije s ishodištem u gledištu. Tipično, *view-up* vektor ne mora ležati u ravnini projekcije; ravnina projekcije uvijek je okomita na spojnicu očište-gledište. Projekcija *view-up* vektora u ravninu projekcije daje vektor kolinearan jediničnom vektoru y -osi. U dodatku A.1 dan je još jedan način utvrđivanja točke K ako je zadan *view-up* vektor.

6.4 Transformacije pogleda na drugi način

6.4.1 Izvod

U prethodnom dijelu ovog poglavlja vidjeli smo jedan način prelaska između dva koordinatna sustava. U nastavku ćemo dati prikaz još jedne mogućnosti. Zanima nas koje će koordinate imati točka T u sustavu S' ako znamo koordinate točke T u referentnom sustavu S . Neka je referentni sustav S naš poznati osnovni sustav s osima x , y i z koje su u smjeru vektora \vec{i} , \vec{j} i \vec{k} . Sustav S' možemo zadati na sljedeći način: ishodište mu je u točki C (čije koordinate znamo u sustavu S), pozitivna z -os zadana je vektorom \vec{N} , pozitivna y -os zadana je vektorom \vec{V} a pozitivna x -os zadana je vektorom \vec{U} .

Prilikom zadavanja vektora \vec{N} , \vec{V} i \vec{U} treba paziti da su vektori međusobno okomiti i jedinični (znači, moraju biti ortonormirani). Ako zadani vektori nisu jedinični, treba ih prije uporabe normirati. Kako sada doći do koordinata točke T u sustavu S' ? Prema već navedenom receptu, najprije treba ishodište sustava S' dovesti u ishodište sustava S . To ćemo postići matricom Θ_1 uz pomak koji odgovara negativnim koordinatama ishodišta sustava S' mjereno iz sustava S :

$$\Theta_1 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ -C_x & -C_y & -C_z & 1 \end{bmatrix}.$$

Ovime smo postigli poklapanje ishodišta obaju sustava. Sada još treba očitati koordinate. No prije nego što se upustimo u to, prisjetimo se, što su zapravo koordinate? Koordinatni sustav zadan je svojim baznim vektorima. Ako od ishodišta krenemo malo po jednom vektoru, pa nakon toga krenemo po drugom vektoru, i tako po svim vektorima, došli smo u neku točku prostora. Koordinate te točke su upravo one "malo po jednom vektoru"-komponente. Točka u koju smo stigli može se predložiti vektorom: projekcije tog vektora na svaki bazni vektor daje upravo odgovor "koliko malo" smo se pomaknuli po tom vektoru. Dakle, svaku koordinatu točke možemo dobiti tako da vektor točke projiciramo na odgovarajući bazni vektor. A projekcija jednog vektora na drugi je upravo njihov skalarni produkt (ako je vektor na koji projiciramo jediničan; inače treba rezultat podijeliti s njegovom normom). Pogledajmo to na primjeru. U referentnom sustavu zadana je točka $T = (5, 2, 1)$. Pretvorbom u vektor dobivamo $5\vec{i} + 2\vec{j} + 1\vec{k}$ jer je referentni sustav upravo zadan vektorima \vec{i} , \vec{j} i \vec{k} . Koliko iznosi x -komponenta točke? Množimo $(5\vec{i} + 2\vec{j} + 1\vec{k})$ skalarno s $(1\vec{i} + 0\vec{j} + 0\vec{k})$ i rezultat je upravo 5. y -komponenta dobije se množenjem $(5\vec{i} + 2\vec{j} + 1\vec{k})$ s $(0\vec{i} + 1\vec{k} + 0\vec{k})$ i rezultat je 2. z -koordinata dobije se množenjem $(5\vec{i} + 2\vec{j} + 1\vec{k})$ s $(0\vec{i} + 0\vec{j} + 1\vec{k})$ i rezultat je 1. Po ovoj analogiji može se pokazati da komponente točke T u sustavu S' odgovaraju upravo projekcijama vektora T na bazne vektore sustava S' . Kako je sustav S' zadan s tri bazna vektora: \vec{U} , \vec{V} i \vec{N} (koji su jedinični), vrijedi:

$$\begin{aligned} T'_x &= \vec{T} \cdot \vec{U} = T_x \cdot U_x + T_y \cdot U_y + T_z \cdot U_z, \\ T'_y &= \vec{T} \cdot \vec{V} = T_x \cdot V_x + T_y \cdot V_y + T_z \cdot V_z, \\ T'_z &= \vec{T} \cdot \vec{N} = T_x \cdot N_x + T_y \cdot N_y + T_z \cdot N_z. \end{aligned}$$

Ovo se može i matrično zapisati, pa matrica Θ_2 glasi:

$$\Theta_2 = \begin{bmatrix} U_x & V_x & N_x & 0 \\ U_y & V_y & N_y & 0 \\ U_z & V_z & N_z & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Ukupna matrica transformacije pogleda tada glasi: $\Theta = \Theta_1 \cdot \Theta_2$.

U postupku smo pretpostavili da su zadana sva tri vektora: \vec{U} , \vec{V} i \vec{N} . No lako je pokazati da ne moraju biti zadani baš svi vektori. Npr. ukoliko su zadani vektori \vec{V} i \vec{N} , vektor \vec{U} može se dobiti kao \times -proizvod vektora \vec{V} i \vec{N} (što će rezultirati desnom orijentacijom sustava S') ili kao \times -proizvod vektora \vec{N} i \vec{V} (što će rezultirati lijevom orijentacijom sustava S').

Nadalje, vektor \vec{V} mora biti zadan tako da bude okomit na vektore \vec{U} i \vec{N} . Ukoliko se korisniku dopusti da zada vektor koji je približno okomit, tada se pravi okomit vektor može izračunati iz poznatog *view-up* vektora.

Najslobodniji pristup dopustit će korisniku zadavanje trodimenzijske točke C , vektora \vec{N} kao po-kazivača pozitivnog smjera osi z' , vektor smjera \vec{v}_{up} koji i ne mora biti baš okomit na vektor \vec{N} te podatak želi li se lijevi ili desni sustav S' . U tom slučaju prikladan postupak računanja je sljedeći: prvo treba normirati vektor \vec{N} , zatim izračunati pravi vektor \vec{V} , te iz podatka o orijentaciji sustava treba izračunati vektor \vec{U} kao \times -proizvod. Zatim se slože matrice Θ_1 i Θ_2 te ukupna matrica transformacije glasi: $\Theta = \Theta_1 \cdot \Theta_2$.

Općeniti izvod direktnе transformacije pogleda temeljem zadanih baznih vektora i koordinata ishodišta razrađen je u dodatku A u podpoglavlju A.2.

6.4.2 Primjena na perspektivnu projekciju

Točka C bit će očišćena. Gledište možemo zadati na dva načina.

1. Eksplicitnim zadavanjem točke gledišta R ; tada se vektor \vec{N} računa kao $R - C$ uz naknadno normiranje. Tada se za H može uzeti norma od $R - C$, ili se točka R može koristiti samo za određivanje vektora \vec{N} , dok se H i dalje zadata proizvoljno.
2. Zadavanjem vektora \vec{N} (koji po potrebi treba normirati), te zadavanjem udaljenosti H (u ovom slučaju H se mora zadati).

Uz ove podatke potrebno je zadati i *view-up* vektor, te željenu orijentaciju sustava.

6.5 Transformacija pogleda i projekcije u OpenGL-u

Nakon što smo se upoznali s matematičkim osnovama transformacija u 2D i 3D prostoru, njihovom uporabom kod transformacije pogleda i na kraju s projekcijama, pogledajmo kako je to sve organizirano u OpenGL-u. U ovoj sekciji naučit ćemo na koji način OpenGL radi transformacije vrhova i koje nam naredbe stoje na raspolažanju kojima možemo upravljati tim procesom. Pa krenimo redom.

Prisjetimo se – kada nešto crtamo u OpenGL-u, unutar bloka `glBegin(...); /glEnd();` zadajemo jedan ili više vrhova kojima definiramo objekt koji postoji u sceni. Koordinate koje zadajemo su pri tome koordinate u trodimenzijskom koordinatnom sustavu scene. Primjer funkcije koja crta žičani model kocke sa stranicom duljine w i s centrom smještenim u ishodištu koordinatnog sustava dat je u nastavku. Tu funkciju koristit ćemo u ostatku ove sekcije u primjerima.

```
void kocka (float w) {
    float wp = w/2.0f;
    // gornja stranica
    glBegin(GL_LINE_LOOP);
    glVertex3f(-wp, -wp, wp);
    glVertex3f(wp, -wp, wp);
    glVertex3f(wp, wp, wp);
    glVertex3f(-wp, wp, wp);
    glEnd();

    // donja stranica
    glBegin(GL_LINE_LOOP);
    glVertex3f(-wp, wp, -wp);
    glVertex3f(wp, wp, -wp);
    glVertex3f(wp, -wp, -wp);
    glVertex3f(-wp, -wp, -wp);
}
```

```

glEnd();

// desna stranica
glBegin(GL_LINE_LOOP);
glVertex3f(wp, wp, -wp);
glVertex3f(-wp, wp, -wp);
glVertex3f(-wp, wp, wp);
glVertex3f(wp, wp, wp);
glEnd();

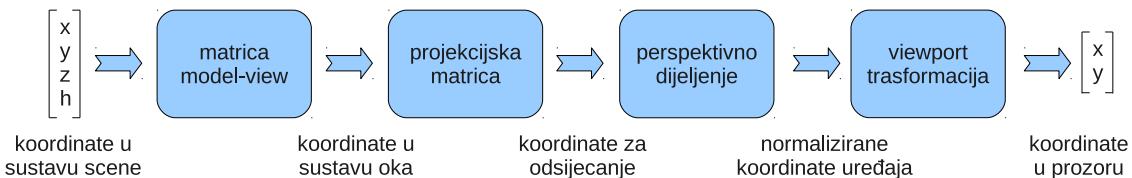
// lijeva stranica
glBegin(GL_LINE_LOOP);
glVertex3f(wp, -wp, wp);
glVertex3f(-wp, -wp, wp);
glVertex3f(-wp, -wp, -wp);
glVertex3f(wp, -wp, -wp);
glEnd();

// prednja stranica
glBegin(GL_LINE_LOOP);
glVertex3f(wp, -wp, -wp);
glVertex3f(wp, wp, -wp);
glVertex3f(wp, wp, wp);
glVertex3f(wp, -wp, wp);
glEnd();

// straznja stranica
glBegin(GL_LINE_LOOP);
glVertex3f(-wp, -wp, wp);
glVertex3f(-wp, wp, wp);
glVertex3f(-wp, wp, -wp);
glVertex3f(-wp, -wp, -wp);
glEnd();
}
}

```

Nakon što OpenGL-u zadamo vrhove, nad svakim vrhom obavlja se niz transformacija kako bi se utvrdio njegov konačan položaj na ekranu. Proces je prikazan na slici 6.17.



Slika 6.17: Proces obrade vrhova pri generiranju konačne slike

Pojednostavljeno obradu možemo promatrati kao proces koji se odvija u četiri koraka. U prvom koraku nad vrhovima zadanim u prostoru scene primjenje se transformacija *model-view* matricom, čime se dobivaju koordinate u sustavu oka (tj. promatrača). Potom se primjenjuje projekcijska matrica, kako bi se dobole *clip*-koordinate. Ova transformacija ujedno definira i *volumen pogleda*, pa se svi objekti izvan tog volumena odsijecaju. Slijedi dijeljenje koordinata s homogenim parametrom kako bi se točke vratile u 3D radni prostor i preslikale na interval $[-1, 1]$; ovako dobivene koordinate zovemo normalizirane koordinate uređaja (engl. *normalized device coordinates*). Konačno, točke se primjenom *viewport*-transformacije prevode u koordinate prozora. U ovom koraku nacrtana se slika može još rastegnuti ili smanjiti kako bi stala u dio prozora odabran za njezin prikaz. Detaljnije ćemo se svakim od ovih koraka pozabaviti u nastavku.

Matrice koje se koriste za prva dva koraka OpenGL čuva zasebno, i omogućava manipuliranje svakom od njih nizom naredbi koje djeluju nad matricama. Kako je OpenGL stroj stanja, ta se činjenica koristi kako bi se smanjio broj parametara koji se predaju naredbama za manipuliranje s matricama. Naime, te naredbe ne primaju parametar koji bi rekao nad kojom se matricom djeluje; umjesto toga, OpenGL koristi pojma *odabrane matrice*, i sve matrične operacije djeluju nad tom

matricom. Da bismo odabrali *model-view* matricu, potrebno je zadati naredbu:

```
glMatrixMode(GL_MODELVIEW);
```

Sve matrične naredbe koje zadamo nakon tog poziva modificirat će matricu *model-view*. Da bismo odabrali *projekcijsku* matricu, potrebno je zadati naredbu:

```
glMatrixMode(GL_PROJECTION);
```

To pak znači da će tipična konceptualna struktura OpenGL programa biti kako slijedi.

```
void crtanje() {
    glMatrixMode(GL_PROJECTION);
    glLoadIdentity(); // ponisti trenutne transformacije
    // dalje podesi projekcijsku matricu
    // ...
    // definiraj viewport(...)
    glMatrixMode(GL_MODELVIEW);
    glLoadIdentity(); // ponisti trenutne transformacije
    // dalje podesi model-view matricu
    // ...
    nacrtajObjekteUSceni();
}
```

U stvarnosti, ovaj kod će biti raspodijeljen između više metoda. Podešavanje projekcijske matrice tipično će zajedno s definiranjem *viewport-a* biti smješteno u metodu *reshape(...)* jer ćemo tu trebati trenutne dimenzije prozora u kojem prikazujemo sliku, a promjene će se događati samo kada se mijenjaju dimenzije prozora. Podešavanje *model-view* matrice bit će pak smješteno u metodu *display()* jer se od trenutka do trenutka mogu mijenjati pozicije promatrača, smjer gledanja, položaji objekata u sceni i slično, pa tu matricu treba podešavati svaki put kada se kreće u crtanje slike.

Pogledajmo sada korake malo detaljnije.

6.5.1 Korak 1. Transformacije modela i pogleda

Nad koordinatama vrhova obavljaju se transformacije modela te transformacija pogleda. Transformacije modela su transformacije koje primjenjujemo kako bismo objekte pozicionirali na željeno mjesto u prostoru scene. Npr. pretpostavimo da trebamo nacrtati dva žičana modela kocke. Jedna kocka duljine stranice 10 mora se nalaziti u ishodištu. Druga kocka duljine stranice 5 mora biti zarotirana za 30° i pomaknuta za 10 u smjeru osi *x*. Jedna mogućnost jest ručno izračunati koordinate vrhova obaju točaka, i potom zadati niz *glVertex3f(...)* naredbi koje će OpenGL-u proslijediti te vrhove na crtanje. Bolja mogućnost jest iskoristiti našu postojeću funkciju *kocka(...)* koja uvijek crta kocku u ishodištu i podesiti OpenGL tako da vrhove koje zada ta funkcija transformira na željeni položaj (primjenom 3D transformacija). Za potrebe primjera pretpostavimo čak i da nemamo onako generičku funkciju *kocka(w)*; koja može crtati kocku proizvoljne duljine stranice, već da imamo samo funkciju *kocka1()*; koja crta kocku duljine stranice 1. Implementacija te funkcije ovom općenitijom je trivijalna, i prikazana je u nastavku.

```
void kocka1() {
    kocka(1.0f);
}
```

Tražena dva objekta u scenu možemo dodati sljedećim isječkom koda.

```
void renderScene() {
    glColor3f(1.0f, 0.2f, 0.2f);
    glPushMatrix();
    glScalef(10.0f, 10.0f, 10.0f);
    kocka1();
    glPopMatrix();

    glColor3f(0.0f, 0.2f, 1.0f);
    glPushMatrix();
```

```

glTranslatef(10.0f, 0.0f, 0.0f);
glRotatef(30.0f, 0.0f, 0.0f, 1.0f);
glScalef(5.0f, 5.0f, 5.0f);
kocka1();
glPopMatrix();
}

```

Metoda se sastoji od dva bloka koda. prvi blok nakon definiranja nijanse crvene boje na stog pohranjuje trenutnu *model-view* matricu (koja je u ovom trenutku još uvijek jednaka *view*-matrici). Naredbe koje slijede dio su definiranja *model*-matrice, no te se transformacije odmah primjenjuju na cjelokupnu *model-view* matricu. Matrica se modificira tako da se pomnoži matricom skaliranja s faktorom 10. Slijedi poziv funkcije *kocka1()*; koja stvara niz vrhova koji odgovaraju jediničnoj kocki. Međutim, te vrhove množi trenutna *model-view* matrica što rezultira $10 \times$ većom kockom od jedinične. Nakon toga, sa stoga se vraća originalna *model-view* matrica i prvi blok je gotov.

Crtanje druge kocke zahtjeva malo više posla. Postupak započinje definiranjem nijanse plave boje koja će se koristiti za crtanje, te pohranom trenutne *model-view* matrice na stog. Naš je zadatak sada transformirati kocku duljine stranice 1 u kocku duljine stranice 5 koja je još i zarotirana te pomaknuta po *x*-osi za 10. Za to trebamo tri naredbe: najprije naredbom *glScalef (...)* obavljamo skaliranje kocke. Potom primjenjujemo naredbu *glRotatef (...)* koja za 30° rotira kocku oko osi *z* (središte kocke je još uvijek u ishodištu pa je ovo korektno). Konačno, nakon što smo točke zarotirali, naredbom *glTranslatef (...)* ih pomičemo na konačnu poziciju – za deset po osi *x*. I tek tada pozivamo funkciju *kocka1()*; koja generira niz vrhova koji odgovaraju kocki duljine stranice 1 – na njih redom djeluje skaliranje, rotacija i zadnje translacija čime smo efektivno dobili kocku kakvu smo izvorno i htjeli. Uočimo još da je redoslijed naredbi kako je napisan u izvornom kodu upravo obrnut od redoslijeda koji smo upravo naveli. Ali to je u redu. Sjetimo se da zadnje definirana transformacija na točke djeluje prva, zbog toga što trenutnu transformacijsku matricu množi s desna.

U ovom trenutku trebali bismo već razlikovati dva tipa koordinata. Objekti su tipično zadani *koordinatama u prostoru objekta*. Tipično, ishodište tog koordinatnog sustava nalazi se u centru objekta a koordinate po svih komponentama idu od -1 do 1. Primjer je naša jedinična kocka koja je omeđena ravninama paralelnim s *xy*-, *xz*- i *yz*-ravninama i s udaljenošću 0.5 do ishodišta. *model*-matricom koordinate tako zadanih objekata preslikavamo u *koordinate scene*; termin koji se u engleskom koristi jest *world-coordinates*. Zadatak *model*-matrice jest objekt pozicionirati na njegov stvarni položaj u sceni.

view-matrica zadužena je za transformaciju pogleda i tipično se definira prije poziva metode *renderScene()* – u metodi *display()*. Pojam *model-view*-matrica označava kompoziciju ovih dvaju matrica, i u stvarnosti, OpenGL radi samo s jednom – konačnom – matricom. Definiranje *view*-matrice obavlja se u metodi *display()*, kako je prikazano u nastavku.

```

void display() {
    glClearColor(1.0f, 1.0f, 1.0f, 1.0f);
    glClear(GL_COLOR_BUFFER_BIT);
    glLoadIdentity();
    glTranslatef(0.0f, 0.0f, -20.0f);
    renderScene();
    glutSwapBuffers();
}

```

Nakon čišćenja pozadine, kao trenutna se matrica učitava matrica identiteta. Važno je pri tome uočiti da je u trenutku poziva metode *display()* odabran rad s matricom *model-view*. Naime, pred kraj metode *reshape (...)* poziva se *glMatrixMode(GL_MODELVIEW)*; i nakon toga više u kodu nigdje ne mijenjamo odabranu matricu.

Transformacijom pogleda koju sada moramo napraviti trebamo definirati gdje se nalazi oko promatrača, te u kamo je pogled usmjeren. Inicijalno, OpenGL stavlja promatrača u ishodište koordinatnog sustava scene, okreće ga tako da gleda u smjeru *-z* osi te smjer "gore" definira tako da se podudara s pozitivnom *y*-osi. Ako tu ostavimo promatrača, on će se naći usred prve kocke koju smo crtali, a to ne želimo. Stoga ćemo promatrača pomaknuti u točku (0,0,20), tako da bude iznad obje kocke. Ovime je definiran koordinatni sustav oka (tj. promatrača) čije su osi kolinearne s odgovarajućim

osima koordinatnog sustava scene, a ishodište je translatirano za $(0, 0, 20)$. U tom sustavu, sve x i y koordinate objekata ostaju očuvane, a z koordinate manje su za 20 – i time je upravo definirana potrebna transformacija pogleda, koju obavlja naredba `glTranslatef(0.0f, 0.0f, -20.0f);`.

Problem možemo riješiti i formalno. Naime, želimo da promatrač bude u točki $(0, 0, 20)$ te da gleda prema $-z$ osi. To znači da je očišće $(0, 0, 20)$ a gledište, primjerice, $(0, 0, 0)$. Dodatno, *view-up* vektor je $(0, 1, 0)$, odnosno "gore" treba biti u smjeru porasta y -osi. Provedemo li postupak transformacije pogleda uz ove podatke, konačna matrica koju ćemo dobiti mora odgovarati upravo matrici translacije za -20 po osi z – provjerite.

Umjesto ručnog izračunavanja matrice transformacije pogleda, ili uporabe niza naredbi kojima opisujemo željenu translaciju i rotacije (koje nam trebaju za transformaciju pogleda), u biblioteci GLU definirana je pomoćna naredba koju možemo iskoristiti za sve navedene izračune. Radi se o naredbi `gluLookAt` čiji je prototip dan u nastavku.

```
void gluLookAt(
    GLdouble eyex, GLdouble eyey, GLdouble eyez,
    GLdouble centerx, GLdouble centery, GLdouble centerz,
    GLdouble vupx, GLdouble vupy, GLdouble vupz);
```

Metoda `gluLookAt` prima očišće, gledište i *view-up* vektor (za sve se zadaju svaka od koordinata zasebno), i temeljem toga izračunava matricu kojom množi trenutnu *model-view* matricu. Uporabom metode `gluLookAt` metodu `display` mogli smo napisati ovako:

```
void display() {
    glClearColor(1.0f, 1.0f, 1.0f, 1.0f);
    glClear(GL_COLOR_BUFFER_BIT);
    glLoadIdentity();
    gluLookAt(0.0f, 0.0f, 20.0f, 0.0f, 0.0f, 0.0f, 0.0f, 1.0f, 0.0f);
    renderScene();
    glutSwapBuffers();
}
```

Uporabom `gluLookAt` možemo vrlo jednostavno zadati proivoljnu lokaciju očišća, gledišta te *view-up* vektor, što znači da sami ne trebamo raditi kompleksan izračun matrica potrebnih za definiranje transformacije pogleda – ova će naredba to učiti za nas.

6.5.2 Korak 2. Projekcija

OpenGL kroz postojeće naredbe direktno podržava dvije vrste projekcija: perspektivnu i paralelnu. Iako je složenija, perspektivna se projekcija češće koristi, pa ćemo krenuti od nje.

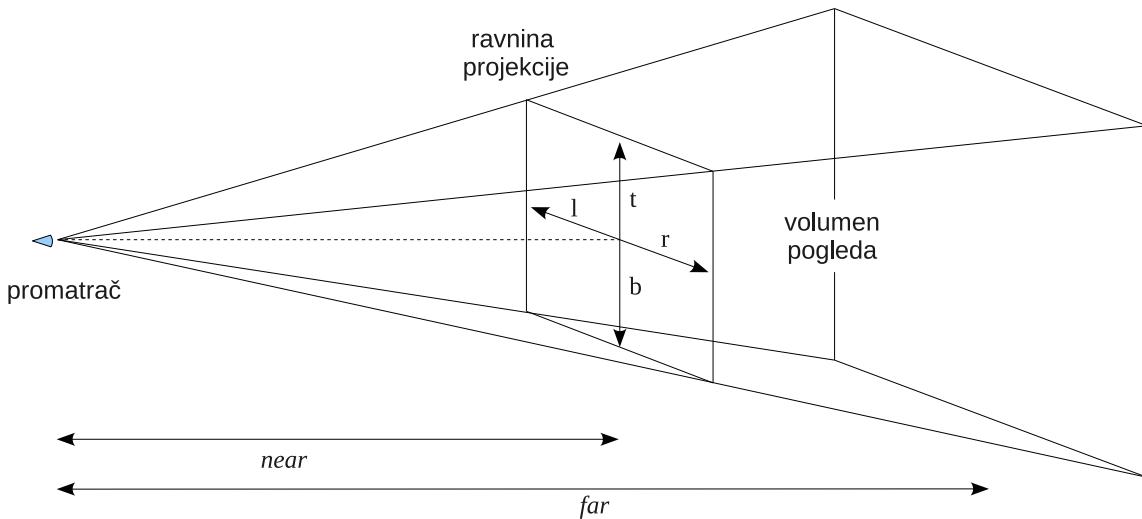
Podrška za perspektivnu projekciju

Ugrađena naredba kojom se stvara matrica perspektivne projekcije je `glFrustum`. Njezin prototip priказан je u nastavku.

```
void glFrustum(
    GLdouble left, GLdouble right, GLdouble bottom, GLdouble top,
    GLdouble near, GLdouble far);
```

Naredba definira ravninu projekcije koja je smještena ispred promatrača na udaljenosti `near` (mora biti pozitivan broj). Ravnina projekcije koja se stvara okomita je na poveznici očišće-gledište (slika 6.18). Mjereno od probodišta ravnine projekcije i pravca očišće-gledište, stvara se pravokutno područje na kojem će se stvoriti slika. To se područje od probodišta proteže `left` u lijevo, `right` u desno, `bottom` prema dolje i `top` prema gore. Sve što bi palo u ravninu projekcije ali izvan tog područja bit će odsiječeno. Konačno, na udaljenosti `far` od promatrača stvara se nova ravnina. Pri tome je uobičajeno `far > near`; ako je `far < near`, nastat će slika koja je zrcalna po osi z . Spojnice očišće i rubovi područja u ravnini projekcije probadaju i tu drugu ravninu i time zatvaraju volumen pogleda – dio prostora koji je sprijeda ograđen ravninom projekcije, straga ravninom na udaljenosti `far` te uokolo navedenim spojnicama.

Uporabom ove naredbe možemo sada riješiti dio metode `reshape()`:

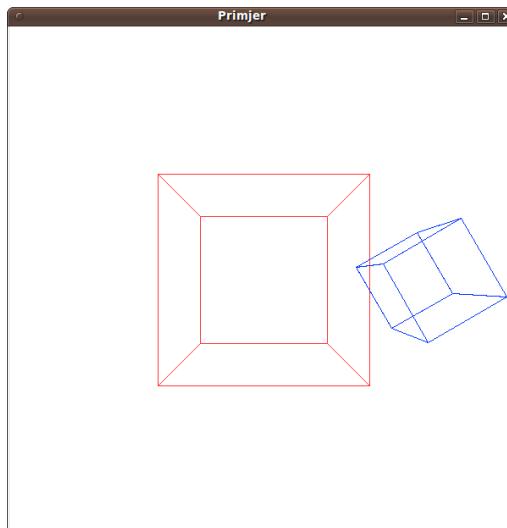
Slika 6.18: Model koji koristi naredba *glFrustum*

```
void reshape(int width, int height) {
    glMatrixMode(GL_PROJECTION);
    glLoadIdentity();
    glFrustum(-1.2f, 1.2f, -1.2f, 1.2f, 1.5f, 30.0f);
    glMatrixMode(GL_MODELVIEW);
    glViewport(0, 0, (GLsizei)width, (GLsizei)height);
}
```

Ulaskom u metodu reshape(); najprije odabiremo matricu projekcije. Potom je resetiramo na jediničnu matricu, i zatim pozivom metode glFrustum(...); definiramo površinu u ravnini projekcije koja je od promatrača udaljena 1.5. Ta se ravnina od probodišta sa spojnicom očište-gledište proteže 1.2 u svim smjerovima (prisjetimo se, promatrač je u točki $z = 20$ na osi z , i gleda prema ishodištu). Do prednje stranice veće kocke je udaljen za 15 a do njezine stražnje stranice za 25 (ta kocka ima stranice duljine 10). Stoga je kao *far* vrijednost odabранo 30, tako smo sigurni da je čitav objekt unutar volumena pogleda, i da će, shodno tome, biti i prikazan. Slika kojom rezultira ovaj program prikazana je na slici 6.19.

Biblioteka GLU nudi nam još jedan način definiranja matrice perspektivne projekcije – naredbu gluPerspective. Prototip naredbe prikazan je u nastavku.

```
void gluPerspective(
```



Slika 6.19: Dvije kocke

```
GLdouble fovy, GLdouble aspect, GLdouble near, GLdouble far);
```

Naredba definira ravninu projekcije koja je smještena ispred promatrača na udaljenosti *near* (mora biti pozitivan broj). Ravnina projekcije koja se stvara okomita je na poveznici očište-gledište (slika 6.20). Od probodišta ravnine projekcije tom spojnicom pravokutno područje proteže jednako i gore i dolje za $\text{near} \cdot \tan(\frac{\text{fovy}}{2})$, pri čemu je *fovy* (engl. *field-of-view*) kut u stupnjevima. Ukupna visina tada je odredena izrazom $h = 2 \cdot \text{near} \cdot \tan(\frac{\text{fovy}}{2})$. Širina područja ne zadaje se direktno, već se određuje iz zadanog omjera širine i visine (što je dano parametrom *aspect*): $w = \text{aspect} \cdot h$. Konačno, volumen pogleda definiran je još i stražnjom ravninom koja se od promatrača nalazi na udaljenosti *far*.

Podrška za paralelnu projekciju

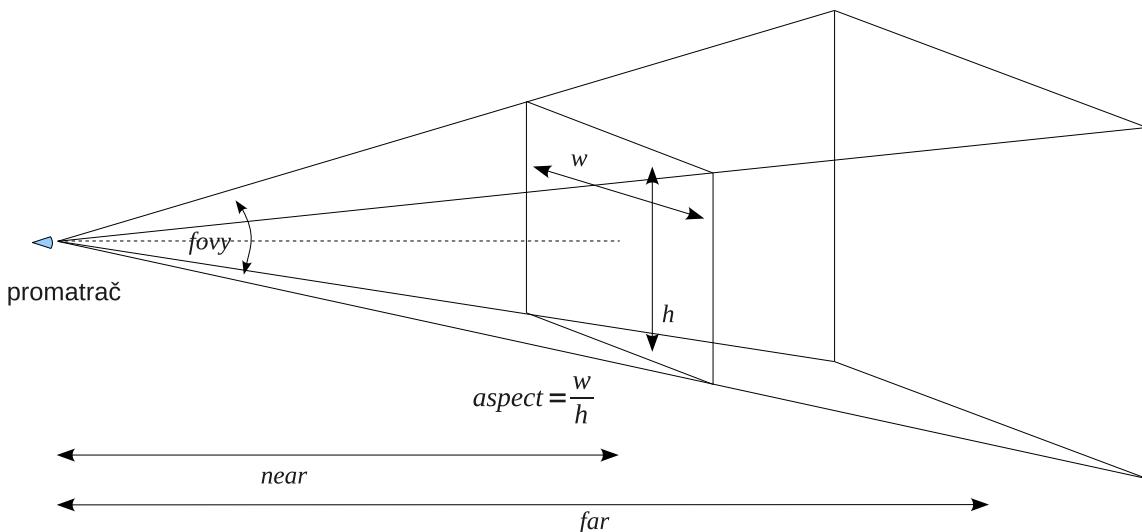
Ugrađena naredba kojom se stvara matrica paralelne projekcije je *glOrtho*. Njezin prototip prikazan je u nastavku.

```
void glOrtho(
    GLdouble left, GLdouble right, GLdouble bottom, GLdouble top,
    GLdouble near, GLdouble far);
```

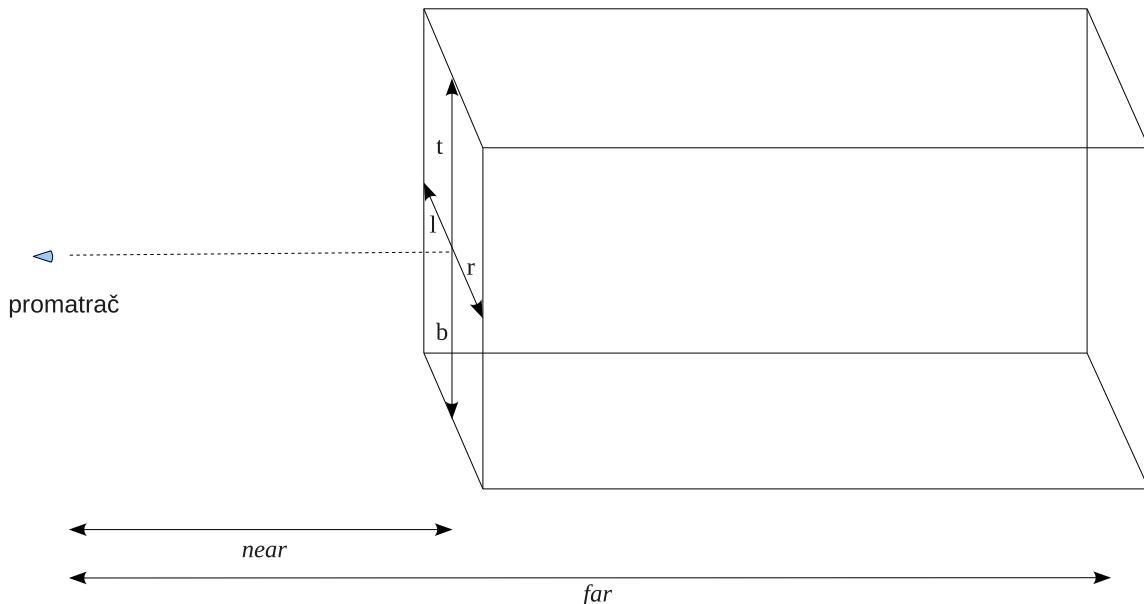
Naredba definira ravninu projekcije koja je smještena ispred promatrača na udaljenosti *near* (mora biti pozitivan broj). Ravnina projekcije koja se stvara okomita je na poveznici očište-gledište (slika 6.21). Mjereno od probodišta ravnine projekcije i pravca očište-gledište, stvara se pravokutno područje na kojem će se stvoriti slika. To se područje od probodišta proteže *left* u lijevo, *right* u desno, *bottom* prema dolje i *top* prema gore. Sve što bi palo u ravninu projekcije ali izvan tog područja bit će odsijećeno. Konačno, na udaljenosti *far* od promatrača (pri čemu mora biti *far* > *near*) stvara se nova ravnina. Spojnice rubova područja u ravnini projekcije paralelne sa *z*-osi probadaju i tu drugu ravninu i time zatvaraju volumen pogleda koji je u ovom slučaju kvadar.

6.5.3 Korak 3. Normalizacija koordinata

Nakon što su točke projicirane u ravninu projekcije, postupak normalizacije koordinata pretvara *clip*-koordinate x_c , y_c i z_c koordinate u raspon $[-1, 1]$. Nakon projekcije točke su još uvijek u homogenom prostoru. Konceptualno, to znači najprije sve komponente točke podijeliti homogenim parametrom h_c , čime se koordinate vraćaju u radni prostor. Potom se svaka od koordinata linearno mapira na interval $[-1, 1]$. Primjerice, ako je korištena naredba *glFrustum*, prednja ravnina nalazi se na udaljenosti *near* od promatrača, i proteže lijevo, desno, dolje i gore za *left*, *right*, *bottom* i *top*. Pogledajmo najprije što se događa s x_c -koordinatom. Ona se iz intervala $[l, r]$ preslikava u $[-1, 1]$. Stoga možemo pisati:



Slika 6.20: Model koji koristi naredba *gluPerspective*

Slika 6.21: Model koji koristi naredbu *glOrtho*

$$\begin{aligned}
 x_{nd} &= \frac{x_c - l}{r - l} \cdot (1 - (-1)) - 1 \\
 &= \frac{x_c - l}{r - l} \cdot 2 - 1 \\
 &= \frac{2x_c - 2l}{r - l} - \frac{r - l}{r - l} \\
 &= \frac{2x_c}{r - l} - \frac{r + l}{r - l}
 \end{aligned}$$

Analogno imamo izraz za dobivanje normalizirane y_{nd} koordinate.

$$y_{nd} = \frac{2y_c}{t - b} - \frac{t + b}{t - b}$$

Problem koji možda ovdje nije odmah očit jest u našoj prepostavci – ako smo koristili naredbu *glFrustum*, tada normalizaciju radimo prema gornjim izrazima. Međutim, u ovom trenutku OpenGL više ne zna kako smo konstruirali matricu projekcije: je li to bila naredba *glFrustum*, ili naredba *glProjection* ili smo pak mi sami zadali direktno matricu element po element. Stoga nas ovakav pristup neće nigdje dovesti. OpenGL u ovom koraku radi samo jednu stvar: točke iz homogenog prostora pretvara u točke radnog prostora dijeljenjem s homogenim parametrom. Nakon toga očekuje se da su koordinate normalizirane. Da bi to bilo moguće, projekcijska matrica mora biti prikladno konstruirana tako da zadovolji taj zahtjev. To pak znači da će naredba koju koristimo za stvaranje projekcijske matrice morati o tome voditi računa. Sekcija 6.5.6 opisuje na koji naredba *glFrustum* gradi projekcijsku matricu, dok istu stvar za naredbu *glOrtho* sadrži sekcija 6.5.5. Nakon ovog koraka, sve točke koje imaju bilo koju koordinatu veću od 1 ili manju od -1 se odbacuju – takve točke predstavljaju točke koje su izvan volumena pogleda.

Zapamtimo: *clip*-koordinate kojima rezultira primjena projekcijske matrice iz prethodnog koraka su takve da povratkom u radni prostor (dijeljenjem s homogenim parametrom) rezultiraju normaliziranim koordinatama uređaja. Normalizirane koordinate uređaja imaju sve komponente u intervalu $[-1, 1]$.

6.5.4 Korak 4. *viewport* transformacija

Posljednji korak u crtanju scene jest odrediti gdje će se ta scena iscrtati u prozoru, odnosno uporaba transformacija koja točke iz normaliziranih koordinata uređaja preslikava u ekranske koordinate. Kako

bi bilo jasnije o čemu se radi, zamislite na tren da je kompletna slika nakon projekcije već nacrtana na pravokutnom području koje određuje bliža ravnina (engl. *near-plane*), tj. ravnina koja je od promatrača udaljena za *near*. Tu sliku sada treba negdje prekopirati na površinu prozora. I tu možemo birati – primjerice, hoćemo li sliku iskopirati preko čitave površine prozora, ili ćemo je nacrtati u gornjoj lijevoj četvrtini prozora, ili možda u donjoj desnoj četvrtini? Pravokutno područje unutar prozora u koje ćemo iskopirati sliku (uz eventualno potrebno rastezanje ili sažimanje) zove se *viewport*. U OpenGL-u *viewport* se definira naredbom `glViewport(...)`, čiji je prototip prikazan u nastavku.

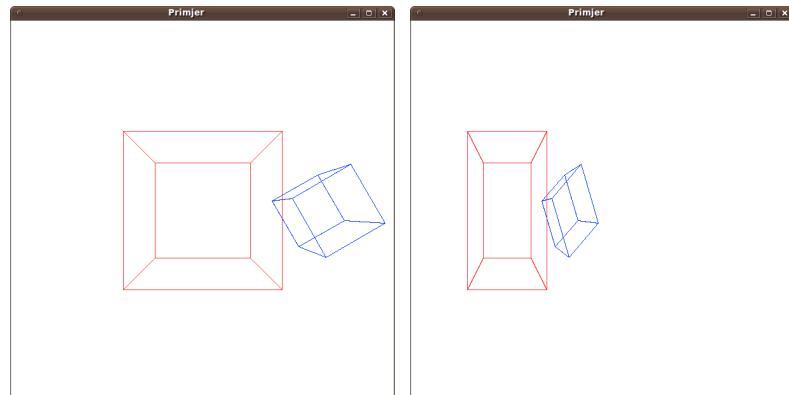
```
void glViewport(GLint x, GLint y, GLsizei width, GLsizei height);
```

Pri tome su *x* i *y* koordinate relativne unutar prozora. *y* = 0 pri tome predstavlja dno prozora. Ovu naredbu tipično pozivamo unutar metode *reshape* jer se tada mijenjaju i dimenzije prozora, pa je potrebno prilagoditi i *viewport*. Primjerice, da bismo sliku preslikali na čitavu površinu prozora, pozvat ćemo naredbu:

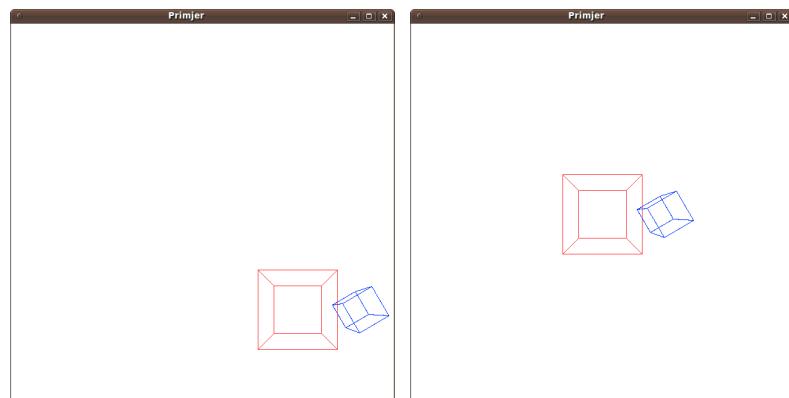
```
glViewport(0, 0, width, height);
```

Detaljniji primjer pokazuje slika 6.22. Tako je na slici 6.22a prikazan rezultat kada se kao *viewport* odabere čitava površina ekrana. Na primjeru prikazanom na slici 6.22b, kao *viewport* je odabrana lijeva polovica prozora, pa je čitava slika komprimirana po *x*-osi tako da stane u taj dio. Na primjeru prikazanom na slici 6.22c, kao *viewport* je odabrana donja desna četvrtina prozora, pa je čitava slika komprimirana i po *x*-osi i po *y*-osi. Konačno, na primjeru prikazanom na slici 6.22d, *viewport* je širok i visok kao pola prozora, i smješten je za četvrtinu širine prozora od lijevog ruba prozora te za četvrtinu visine prozora od donjeg ruba prozora.

Transformacije koje se ovdje primjenjuju prikazane su u nastavku. *x_w* i *y_w* su koordinate u prozoru, *x_{nd}* i *y_{nd}* su normalizirane koordinate točke iz prethodnog koraka a *x*, *y*, *width* i *height* su parametri



(a) `glViewport(0, 0, width, height);` (b) `glViewport(0, 0, width/2, height);`



(c) `glViewport(width/2, 0, width/2, height/2);` (d) `glViewport(width/4, height/4, width/2, height/2);`

Slika 6.22: Utjecaj odabranog *viewport*-a na konačni prikaz slike

naredbe `glViewport(...)`.

$$x_w = (x_{nd} + 1) \frac{w}{2} + x, \quad y_w = (y_{nd} + 1) \frac{h}{2} + y.$$

6.5.5 Izgradnja projekcijske matrice naredbe `glOrtho`

U ovoj podsekciji osvrnut ćemo se na prethodno postavljeni zahtjev da projekcijska matrica generira takve točke koje dijeljenjem homogenim parametrom odmah postaju normalizirane. Ovo ćemo pogledati na modelu zadavanja projekcije kakav koristi naredba `glOrtho`, a prikazan je na slici 6.21. Argumente naredbe `glOrtho` kraće ćemo pisati l, r, b, t, n, f . Oznake x_e, y_e i z_e koristit ćemo za koordinate točke u sustavu promatrača (dakle, nakon transformacije pogleda). Oznake x_p, y_p i z_p koristit ćemo za koordinate točke u ravnini projekcije (koordinate odsijecanja, tj. *clip*-koordinate). Konačno, oznake x_{nd}, y_{nd} i z_{nd} koristit ćemo za normalizirane koordinate. Pa krenimo redom.

Nakon transformacije pogleda pretpostavka je da je ishodište koordinatnog sustava podudarno s promatračem, te da promatrač gleda u smjeru $-z$ osi. Međutim, parametri n i f zadaju se kao udaljenosti od promatrača, a z -koordinate dobivenih projiciranih točaka također želimo koristiti kao mjeru udaljenosti točke do promatrača. Ovo implicira koordinatni sustav u kojem udaljavanjem u smjeru pogleda z koordinate rastu, a ne padaju, pa ćemo u formulama po potrebi ubaciti promjenu predznaka. Ako je promatrač u ishodištu a ravnina projekcije na udaljenosti n od njega, točka (x_e, y_e, z_e) paralelno se transformira prema izrazima:

$$x_p = x_e, \quad y_p = y_e, \quad z_p = -z_e.$$

Krenimo u normiranje ovih koordinata. x_p želimo preslikati iz raspona $[l, r]$ u $[-1, 1]$ a y_p želimo preslikati iz raspona $[b, t]$ u $[-1, 1]$. Izraze za ovo već smo izveli u prethodnoj sekciji. Uvažavanjem činjenice da je $x_p = x_e$ te $y_p = y_e$ dobivamo:

$$\begin{aligned} x_{nd} &= x_c = \frac{2 \cdot x_e}{r - l} - \frac{r + l}{r - l} \\ y_{nd} &= y_c = \frac{2 \cdot y_e}{t - b} - \frac{t + b}{t - b} \end{aligned}$$

z_p želimo preslikati iz raspona $[n, f]$ u $[-1, 1]$, a to odgovara preslikavanju z_e iz raspona $[-n, -f]$ u $[-1, 1]$. Trivijalno je pokazati da se to postiže izrazom:

$$z_{nd} = z_c = \frac{-2 \cdot z_e}{f - n} - \frac{f + n}{f - n}.$$

Homogeni parametar h_c postavit ćemo na 1. Time je u potpunosti definirana i projekcijska matrica π_{par} .

$$\pi_{par} = \begin{bmatrix} \frac{2}{r-l} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{2}{t-b} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{-2}{f-n} & 0 \\ -\frac{r+l}{r-l} & -\frac{t+b}{t-b} & -\frac{f+n}{f-n} & 1 \end{bmatrix}$$

6.5.6 Izgradnja projekcijske matrice naredbe `glFrustum`

U ovoj podsekciji osvrnut ćemo se na prethodno postavljeni zahtjev da projekcijska matrica generira takve točke koje dijeljenjem homogenim parametrom odmah postaju normalizirane. Ovo ćemo pogledati na modelu zadavanja projekcije kakav koristi naredba `glFrustum`, a prikazan je na slici 6.18. Argumente naredbe `glFrustum` kraće ćemo pisati l, r, b, t, n, f . Oznake x_e, y_e i z_e koristit ćemo za koordinate točke u sustavu promatrača (dakle, nakon transformacije pogleda). Oznake x_p, y_p i z_p koristit ćemo za koordinate točke u ravnini projekcije (koordinate odsijecanja, tj. *clip*-koordinate). Konačno, oznake x_{nd}, y_{nd} i z_{nd} koristit ćemo za normalizirane koordinate. Pa krenimo redom.

Nakon transformacije pogleda prepostavka je da je ishodište koordinatnog sustava podudarno s promatračem, te da promatrač gleda u smjeru $-z$ osi. Međutim, parametri n i f zadaju se kao udaljenosti od promatrača, a z -koordinate dobivenih projiciranih točaka također želimo koristiti kao mjeru udaljenosti točke do promatrača. Ovo implicira koordinatni sustav u kojem udaljavanjem u smjeru pogleda z koordinate rastu, a ne padaju, pa ćemo u formulama po potrebi ubaciti promjenu predznaka. Ako je promatrač u ishodištu a ravnina projekcije na udaljenosti n od njega, točka (x_e, y_e, z_e) perspektivno se transformira prema izrazima:

$$x_p = \frac{n \cdot x_e}{-z_e}, \quad y_p = \frac{n \cdot y_e}{-z_e}.$$

Kako x_p i y_p treba dijeliti s $-z_e$, odabrat ćemo da je homogeni parametar w_p upravo jednak $-z_e$ pa točke sada nećemo dijeliti, već će se to dogoditi u trenutku kada krenemo vraćati točke u radni prostor. Međutim, ostavimo za sada formule takve kako su napisane. Normirane koordinate dobit ćemo preslikavanjem x_p na interval $[l, r]$ i y_p na interval $[b, t]$. Već smo izveli izraze koji to opisuju:

$$x_{nd} = \frac{2x_p}{r-l} - \frac{r+l}{r-l}, \quad y_{nd} = \frac{2y_p}{t-b} - \frac{t+b}{t-b}.$$

Uvrštavanjem prethodnih izraza za x_p i y_p u ove dobije se:

$$x_{nd} = \frac{\frac{2 \cdot n \cdot x_e}{-z_e} + \frac{r+l}{r-l} \cdot z_e}{-z_e}, \quad y_{nd} = \frac{\frac{2 \cdot n \cdot y_e}{-z_e} + \frac{t+b}{t-b} \cdot z_e}{-z_e}.$$

clip-koordinate x_c i y_c definirane su kao brojnih razlomaka prethodnih izraza:

$$x_c = \frac{2 \cdot n \cdot x_e}{r-l} + \frac{r+l}{r-l} \cdot z_e, \quad y_c = \frac{2 \cdot n \cdot y_e}{t-b} + \frac{t+b}{t-b} \cdot z_e.$$

Kako je $h_c = h_p = -z_e$, povratkom iz *clip*-koordinata u radni prostor računamo $\frac{x_c}{h_c}$ što je upravo x_{nd} , te $\frac{y_c}{h_c}$ što je upravo y_{nd} . Ostalo je još izračunati z_c . Kod klasične perspektivne projekcije, pisali bismo $z_p = -n$. Međutim, z_p želimo iskoristiti za mjeru udaljenosti točke do promatrača, kako bismo kasnije mogli odbacivati točke koje su iza točaka koje smo već nacrtali (kada ćemo raditi uklanjanje skrivenih površina). Kod perspektivne projekcije znamo da $z_p = z_c$ ne ovisi o x_e i y_e . To znači da može ovisiti još samo o z_e (ako prepostavimo da točka T_e ima homogeni parametar jednak 1). Prepostavimo da je ta ovisnost linearна, tj. da možemo uvesti neke dvije konstante A i B , i pisati $z_c = A \cdot z_e + B$. Normalizirana z_{nd} koordinata (kao i sve druge) dobije se dijeljenjem s homogenim parametrom h_c , a njega smo odabrali da je $-z_e$. Stoga možemo pisati:

$$z_{nd} = \frac{A \cdot z_e + B}{-z_e}.$$

Želimo da vrijednost normalizirane z_{nd} koordinata bude jednaka -1 ako je $z_e = -n$ (ako leži na bližoj ravnini), odnosno da vrijednost normalizirane z_{nd} koordinata bude jednaka $+1$ ako je $z_e = -f$ (ako leži na daljoj ravnini). Iz ovoga dobivamo sustav jednadžbi:

$$\begin{aligned} -1 &= \frac{A \cdot (-n) + B}{-(-n)} = \frac{-A \cdot n + B}{n}, \\ +1 &= \frac{A \cdot (-f) + B}{-(-f)} = \frac{-A \cdot f + B}{f}. \end{aligned}$$

čije je rješenje:

$$A = -\frac{f+n}{f-n}, \quad B = \frac{-2 \cdot f \cdot n}{f-n}.$$

Uvrštavanjem u izraz za z_{nd} konačno dobivamo:

$$z_{nd} = \frac{-\frac{f+n}{f-n} \cdot z_e + \frac{-2 \cdot f \cdot n}{f-n}}{-z_e}.$$

Brojnik ovog izraza proglašit ćemo z_c . Time smo definirali izraze za sve komponente *clip*-koordinata u homogenom prostoru. Evo ih još jednom:

$$x_c = \frac{2 \cdot n \cdot x_e}{r - l} + \frac{r + l}{r - l} \cdot z_e, \quad y_c = \frac{2 \cdot n \cdot y_e}{t - b} + \frac{t + b}{t - b} \cdot z_e, \quad z_c = -\frac{f + n}{f - n} \cdot z_e + \frac{-2 \cdot f \cdot n}{f - n}, \quad h_c = -z_e.$$

Tada je projekcijska matrica π_{persp} koja točku T_e projicira u točku T_c na način $T_c = T_e \cdot \pi_{persp}$ definirana na sljedeći način.

$$\pi_{persp} = \begin{bmatrix} \frac{2 \cdot n}{r - l} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{2 \cdot n}{t - b} & 0 & 0 \\ \frac{r + l}{r - l} & \frac{t + b}{t - b} & -\frac{f + n}{f - n} & -1 \\ 0 & 0 & \frac{-2 \cdot f \cdot n}{f - n} & 0 \end{bmatrix}$$

Prikazana matrica je upravo matrica koju prema dokumentaciji i gradi metoda `glFrustum`¹. Naravno, s obzirom da OpenGL množi matricu točkom, u stvarnosti koristi transponiranu matricu od ove koju smo izveli.

¹Dokumentacija s adrese <http://www.opengl.org/sdk/docs/man/xhtml/glFrustum.xml>.

Poglavlje 7

Krivulje

7.1 Uvod

Pojam krivulje promatrat ćemo u najširem obliku: krivulja je niz točaka (uz dodatne uvjete koji pobliže opisuju specifični tip krivulje). U ovom dijelu teksta pozabaviti ćemo se načinima zadavanja krivulja, klasifikacijama krivulja te poželjnim svojstvima krivulja.

7.1.1 Načini zadavanja krivulja

Krivulje obično zadajemo analitički – formulom (ili formulama). Tako imamo tri osnovne kategorije zapisa krivulje.

- *Eksplicitnom jednadžbom* $y = f(x)$. Problemi koji se pri tome javljaju svakom su poznati. Primjerice, jednadžba pravca u eksplicitnom obliku glasila je $y = ax + b$. Međutim, ovaj oblik zapisivanja imao je i ozbiljnih problema; najbanalniji jest nemogućnost prikaza pravca paralelnog s y -osi. Drugi primjer je jednadžba kružnice, koja se uobičajeno zapisuje u obliku: $y = \pm\sqrt{R^2 - x^2}$ – ne iz razonode, već jednostavno iz činjenice da se eksplicitnim oblikom ne mogu prikazati funkcije s višestrukim vrijednostima. Kod kružnice je to još nekako prolazilo dodavanjem znaka \pm ispred korijena i prešutnim prihvaćanjem da tako zapravo radimo s dvije krivulje a ne s jednom.
- *Implicitnom jednadžbom* $f(x, y) = 0$. Ovakav oblik jednadžbe može prikazati višestruke vrijednosti, no ne može dati djelomičan prikaz. Npr. implicitni oblik jednadžbe kružnice je $x^2 + y^2 = R^2$. Ovime su obuhvaćene sve točke koje pripadaju kružnici, no sada riječ *sve* počinje predstavljati problem. Ponekad želimo prikazati samo npr. četvrt kružnice, što na ovaj način ne možemo specificirati.
- *Parametarskim zapisom*. Pri tome se uvodi jedan ili više parametara, te se sve koordinate opisuju kao eksplicitne funkcije tih parametara. Npr. za kružnicu možemo pisati ovako: parametar je t a koordinate su zadane izrazima $x = \cos(t)$, $y = \sin(t)$ uz $0 \leq t \leq 2\pi$. Ovaj oblik također nudi i mogućnost zadavanja samo određenog dijela krivulje. Tako primjerice, da bismo definirali samo prvu četvrtinu kružnice, parametar t umjesto na interval $0 \leq t \leq 2\pi$ treba ograničiti na interval $0 \leq t \leq \frac{\pi}{2}$.

Neovisno o analitičkom prikazu krivulje, krivulje možemo zadavati prema sljedećim kriterijima:

- tako da prolaze kroz zadane točke,
- tako da im definiramo vrijednosti prve derivacije u pojedinim točkama (tangente) te
- tako da im definiramo vrijednosti viših derivacija.

Pri tome se mogu ravnopravno koristiti i kombinacije navedenih kriterija; npr. možemo tražiti da krivulja prolazi kroz n zadanih točaka te da tangenta u prvoj točki bude pod kutom $\frac{\pi}{4}$. Prilikom ovakvog zadavanja treba imati u vidu da ponekad nije jednostavno dobiti sve potrebne parametre krivulje koja će ispunjavati ovakve miješane kriterije.

7.1.2 Klasifikacija krivulja i poželjna svojstva

Krivulje možemo klasificirati prema različitim kriterijima. Najčešće su klasifikacije sljedeće:

- periodičke \leftrightarrow neperiodičke,
- racionalne \leftrightarrow neracionalne,
- otvorene \leftrightarrow zatvorene te
- interpolacijske \leftrightarrow aproksimacijske.

U nastavku nabrojimo još i svojstva koja želimo kod krivulja.

- Mogućnost prikaza višestrukih vrijednosti (za jedan x više mogućih y vrijednosti).
- Nezavisnost od koordinatnog sustava.
- Svojstvo lokalnog nadzora (promjena jedne točke uzrokuje promjenu oblika krivulje samo u okolini te točke).
- Smanjenje varijacije (zbog visokog stupnja polinoma krivulje ponekad se umjesto glatke krivulje pojavljuje nepoželjno istitravanje).
- Red neprekinutosti što veći (više o ovome u nastavku).
- Mogućnost opisa osnovnih geometrijskih oblika poput kružnice, elipse i sl.

7.1.3 Svojstvo neprekinutosti krivulja

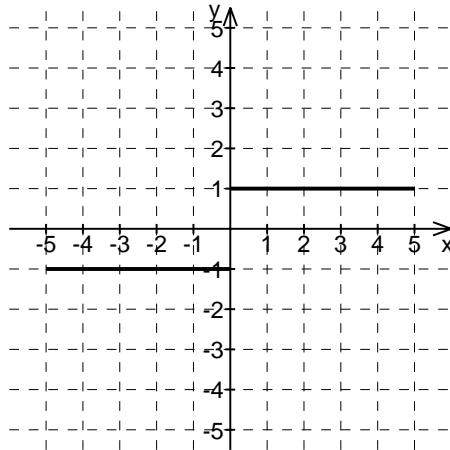
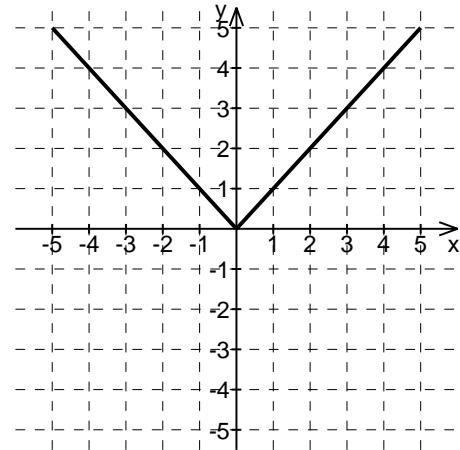
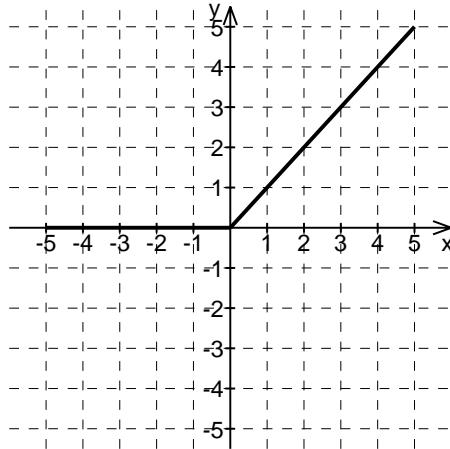
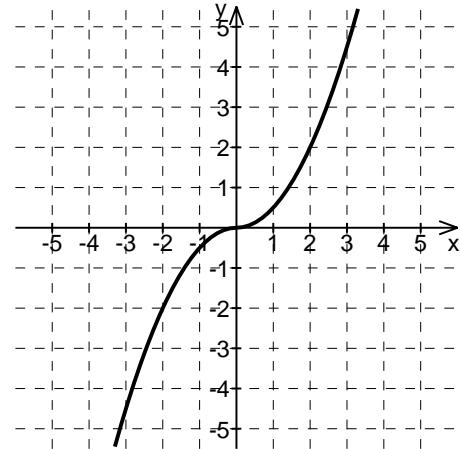
Pojam *red neprekinutosti* dolazi iz matematičke analize i odnosi se na funkcije. Kako se krivulje zadaju također kao funkcije, treba pogledati na što se odnose redovi neprekinutosti u ovom slučaju, odnosno koju imaju interpretaciju. Razmotrit ćemo dvije vrste neprekinutosti: C -kontinuitete i G -kontinuitete.

C -kontinuiteti

- C^0 -kontinuitet (čita se "ce nula", ne "ce na nultu"). Zahtjeva se neprekinutost u koordinatama. Ovo je, funkcionalno gledano, zahtjev na funkciju da nema diskontinuitete. Npr. funkcija $abs(x)$ je funkcija C^0 -kontinuiteta dok funkcija $sign(x)$ nije funkcija C^0 -kontinuiteta zbog skoka oko $x = 0$.
- C^1 -kontinuitet. Zahtjeva se neprekinutost tangente u svim točkama (što je zapravo zahtjev na neprekinutost prve derivacije). Drugim riječima, ne smije biti šiljaka, već krivulja mora biti glatka. Tako funkcija $abs(x)$ nije funkcija C^1 -kontinuiteta, iako ima C^0 -kontinuitet. Razlog je nagla promjena derivacije u ishodištu: prilazimo li ishodištu s lijeve strane, derivacija je -1 ; prilazimo li ishodištu s desne strane, derivacija je $+1$; u ishodištu se događa skok zbog kojeg ova funkcija nema C^1 -kontinuitet.
- C^2 -kontinuitet. Zahtjeva se neprekinutost druge derivacije u svim točkama. Ovaj kontinuitet govori nam o neprekinutosti u zakriviljenosti.
- C^3 -kontinuitet. Zahtjeva se neprekinutost treće derivacije u svim točkama. Može se opisati kao neprekinutost u izvijanju.

Nekoliko primjera dano je na slici 7.1. Slika 7.1a prikazuje funkciju $f(x) = sign(x)$. Ova funkcija nema čak niti C^0 -kontinuitet jer u točki $x = 0$ ima prekid. Slika 7.1b prikazuje funkciju $f(x) = abs(x)$. Ova funkcija ima C^0 -kontinuitet ali nema C^1 -kontinuitet: derivacija ove funkcije upravo funkcija $sign(x)$ pa derivacija ima prekid u točki $x = 0$. Slično vrijedi i za po dijelovima definiranu funkciju prikazanu na slici 7.1c:

$$f(x) = \begin{cases} x, & x \geq 0 \\ 0, & \text{inače} \end{cases}$$

(a) Nema čak niti C^0 (b) Ima C^0 ali nema C^1 (c) Ima C^0 ali nema C^1 (d) Ima C^0 i C_1 ali nema C^2 Slika 7.1: Primjeri funkcija koje imaju različite C -kontinuitete.

kod koje derivacija također ima prekid u točki $x = 0$. Konačno, funkcija prikazana na slici 7.1d ima C^0 i C^1 -kontinuitet. Radi se o funkciji:

$$f(x) = \text{sign}(x) \cdot \frac{x^2}{2}.$$

Funkcija je neprekinuta i njezina prva derivacija je također neprekinuta (derivacija ove funkcije je $\text{abs}(x)$); druga derivacija ove funkcije je $\text{sign}(x)$ koja ima prekid u $x = 0$ pa funkcija stoga nema C^2 -kontinuitet.

C^2 kontinuitet je povezan sa zakriviljenosti krivulje. Zamislite da u zadanoj točki krivulje umjesto pravca koji dira krivulju u toj točki trebate konstruirati tangencijalnu kružnicu: kružnicu koja dira krivulju u toj točki i koja ima to veći radijus što je u okolini te točke krivulja sličnija pravcu. Formalno, ovu kružnicu možemo zamisliti kao kružnicu čiji centar leži na sjecištu pravaca koje definiraju dvije normale na krivulju u točkama koje su beskonačno blizu zadanoj točki i također leže na krivulji, jedna s lijeve strane a druga s desne. Radijus odgovara udaljenosti od tako dobivenog centra pa do zadane točke na krivulji. Ako je krivulja pravac, promatramo li neku točku T , pravci određeni normalama u točkama $T + \epsilon$ i $T - \epsilon$ bit će paralelni i nikada se neće sijeći: radijus je beskonačan. Ako je pak krivulja kružnica, svi se pravci određeni bilo kojom točkom na kružnici (pa tako i onima u blizini

zadane točke) i normalama u tim točkama sijeku upravo u centru kružnice (to je svojstvo kružnice), što je bilo i očekivano. Ako krivulja nije kružnica, radijus pripadne kružnice mijenjat će se iz točke u točku krivulje – bit će to manji što je u promatranoj točki zakrivljenost krivulje veća.

Sada bi trebalo biti jasno zašto krivulja sa slike 7.1d nema C^2 kontinuitet: centar pripadne kružnice u točki $0 + \epsilon$ nalazi se iznad te točke; centar pripadne kružnice u točki $0 - \epsilon$ nalazi se ispod te točke – krivulja skokovito mijenja zakrivljenost i u zakrivljenosti ima prekid.

G-kontinuiteti

G -kontinuiteti postavljaju nešto blaže zahtjeve i odnose se na parametarske derivacije. S parametarskim prikazom krivulja upoznat ćemo se u nastavku ovog poglavlja. Na ovom mjestu ćemo samo ukratko reći o čemu se radi kako bismo mogli dati definiciju G -kontinuiteta. Evo primjera za dvodimenziju krivulju. Krivulju možemo definirati eksplicitnim izrazom. Primjerice, izraz:

$$x^2 + y^2 = R^2$$

definira kružnicu radiusa R smještenu u ishodištu. Tu istu kružnicu možemo definirati tako da uvedemo parametar t koji poprima vrijednosti iz intervala $[0, 1]$ i potom definiramo izraze koji opisuju kako se svaka od koordinata točaka koje čine krivulju mijenja ovisno o parametru t : u tom prikazu nigdje neće biti izraza koji sadrži obje koordinate. Primjerice, za prethodnu kružnicu to bi bili izrazi:

$$x(t) = R \cos(2\pi t),$$

$$y(t) = R \sin(2\pi t).$$

Svaku točku kružnice sada možemo promatrati kao točku koju dobijemo odabirom odgovarajućeg parametra t pa možemo pisati $\vec{P}(t) = [x(t) \ y(t)]$ odnosno $\vec{P}(t) = [R \cos(2\pi t) \ R \sin(2\pi t)]$. Parametarska derivacija krivulje sada je vektor: elementi tog vektora su derivacije funkcija za svaku od koordinata s obzirom na parametar t . U našem primjeru kružnice, to bi bilo:

$$\frac{d\vec{P}(t)}{dt} = \left[\begin{array}{cc} \frac{dx(t)}{dt} & \frac{dy(t)}{dt} \end{array} \right] = \left[\begin{array}{cc} \frac{d}{dt} (R \cos(2\pi t)) & \frac{d}{dt} (R \sin(2\pi t)) \end{array} \right] = \left[\begin{array}{cc} -2\pi R \sin(2\pi t) & 2\pi R \cos(2\pi t) \end{array} \right].$$

Parametarsku derivaciju stoga možemo promatrati kao vektor koji definira smjer i magnitudu tangente na krivulju u svakoj točki. Kako je u 2D prostoru derivacija $\frac{dy}{dx}$ upravo nagib tangente u točki (x, y) , on se iz parametarske derivacije dobije kao omjer $\frac{dy}{dt}$ i $\frac{dx}{dt}$. Sada kada razumijemo ideju parametarskog prikaza, pogledajmo definicije G -kontinuiteta.

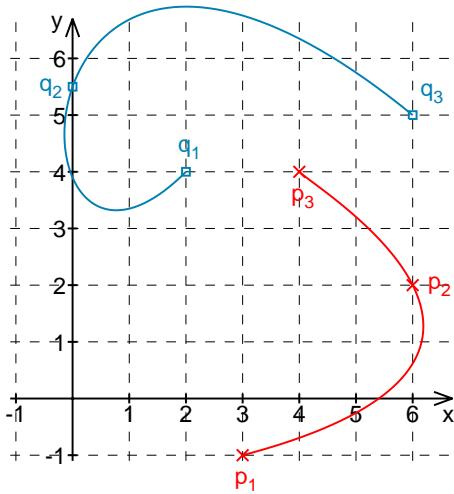
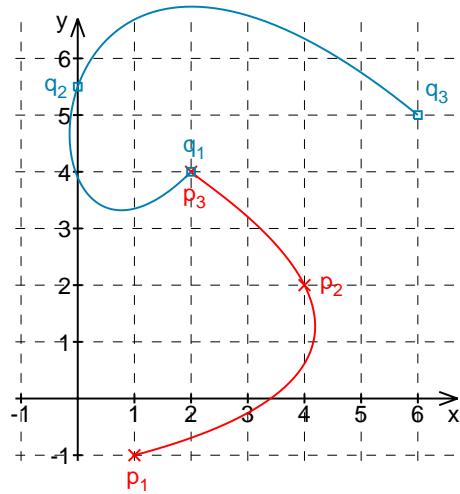
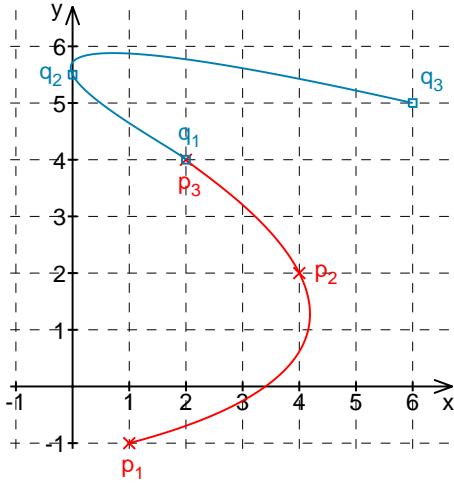
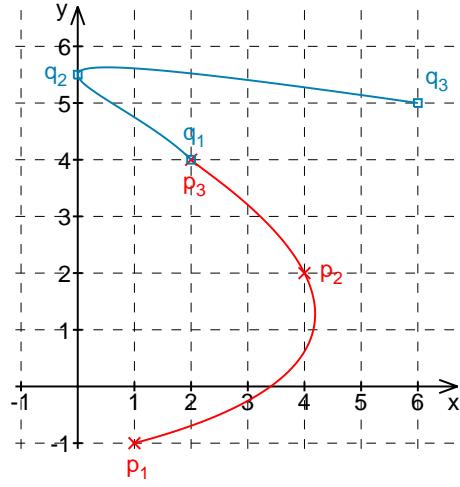
Razmotrimo situaciju u kojoj spajamo dve krivulje. Neka su točke prve krivulje dane s $\vec{P}(t)$ uz $t \in [t_{1,S}, t_{1,E}]$ a točke druge krivulje dane s $\vec{Q}(t)$ uz $t \in [t_{2,S}, t_{2,E}]$. Tada je završna točka prve krivulje $\vec{P}(t_{1,E})$ a početna točka druge krivulje $\vec{Q}(t_{2,S})$.

1. Za spoj tih krivulja kažemo da je G^0 -kontinuiteta ako je $\vec{P}(t_{1,E}) = \vec{Q}(t_{2,S})$, odnosno ako se krivulja nastavljaju bez prekida.
2. Potom definiramo da u spoju vrijedi G^i -kontinuitet za $i > 0$ ako vrijedi G^{i-1} -kontinuitet i ako su vektori i -tih parametarskih derivacija jednakog smjera (drugim riječima, ako su tangente jednako usmjerene) ali moguće različitih magnituda (vektori dakle moraju biti kolinearni, istog smjera ali ne nužno jednake norme). Tražimo da vrijedi:

$$\frac{d^i P(t_{1,E})}{dt^i} = \alpha \cdot \frac{d^i Q(t_{2,S})}{dt^i} \text{ uz } \alpha > 0.$$

Nekoliko primjera prikazano je na slici 7.2.

Slika 7.1a prikazuje krivulju sastavljenu od dva segmenta (crvenog i plavog) – krivulja nema niti G^0 kontinuitet jer postoji prekid između kraja jednog segmenta (točka p_3) i početka drugog (točka q_1). Slika 7.1b prikazuje krivulju sastavljenu od dva segmenta koji su spojeni; krivulja ima G^0 kontinuitet

(a) Nema čak niti G^0 (b) Ima G^0 ali nema G^1 (c) Ima G^0 i G^1 i C^1 (d) Ima G^0 i G^1 ali nema C^1 Slika 7.2: Primjeri funkcija koje imaju različite G -kontinuitete.

ali nema G^1 . Vektori tangenti u spoju, na kraju prve krivulje i na početku druge krivulje su različiti i nisu kolinearni.

Slika 7.1c prikazuje krivulju sastavljenu od dva segmenta koji su spojeni. Ova krivulja ima G^0 i G^1 -kontinuitet kao i C^1 jer su vektori derivacija na kraju prvog segmenta i početku drugog jednaki. Konačno, slika 7.1d prikazuje scenarij kod kojeg spoj zadovoljava G^0 i G^1 -kontinuitet ali ne i C^1 -kontinuitet jer je vektor derivacije na kraju prvog segmenta 10 puta manji od vektora derivacije na početku drugog segmenta (ovo je teško vidjeti sa slike).

U parametarskom obliku, C -kontinuiteti zahtjevaju striktnu jednakost parametarskih derivacija pa su G -kontinuiteti u tom smislu manje restriktivni.

7.2 Krivulje zadane parametarskim oblikom

U prethodnom podoglavlju opisani su načini zapisivanja funkcija. U ovom podoglavlju posvetit ćemo se najzanimljivijem obliku – parametarskom. Ovaj oblik specifičan je po tome što uvodi dodatne parametre zahvaljujući kojima omogućava opisivanje i "pravih" funkcija (u matematičkom smislu) i funkcija s višestrukim vrijednostima. Ideja je da se sve koordinate izraze kao funkcija tih novih

parametara. Radimo li s jednim parametrom, njega ćemo tipično označavati oznakom t . U tom se slučaju ovisnost koordinata o parametru t može izraziti funkcijски као:

$$x = f(t), \quad y = g(t).$$

Funkcije f i g mogu biti različitih oblika. Neke od oblika upoznati ćemo u sljedećem podpoglavlju.

Parametarski oblik za svaku vrijednost parametra određuje po jednu točku krivulje. Zamislimo li da parametar t predstavlja vrijeme a krivulja putanju sičušne čestice, tada parametarski oblik za svaki trenutak određuje položaj čestice. Pustimo li vrijeme da teče kontinuirano, tada će se čestica gibati po zadanoj krivulji. Dakako, pri tome se moramo oslobođiti fizikalnih zakonitosti koje idu uz ovu sliku; naime, kako će izgledati ta putanja ovisi jedino o funkcijama koje određuju ovisnosti koordinata o parametru. Tako je moguće da se čestica u jednom trenutku giba ulijevo, pa već u sljedećem zakrene za 90° i nastavi gibanje, ili pak prekine gibanje na tom mjestu i nastavi ga na nekom sasvim drugom.

Mijenjamo li parametar t po svim dozvoljenim vrijednostima (za koje su funkcije definirane), dobit ćemo cijelu krivulju. No mijenjamo li taj parametar unutar manjeg intervala $[t_0, t_1]$, čestica će opisati samo segment krivulje.

7.2.1 Uporaba parametarskog oblika

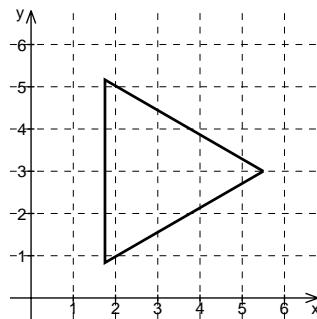
Krivulja je po definiciji skup točaka – beskonačan skup točaka. Parametarski oblik nam ovisno o parametru t daje za svaki t po jednu točku krivulje. Ako želimo nacrtati cijelu krivulju (dakle pokupiti sve točke), posao nećemo obaviti nikada. Krivulje obično prikazujemo na zaslonu, koji je rasterska jedinica. Zaslon se sastoji od niza elemenata koji mogu biti ili upaljeni ili ugašeni. Elementi zaslona adresiraju se cijelobrojnom adresom. Proizlazi da zaslon ima konačno mnogo elemenata i krivulja će na zaslonu biti aproksimirana konačnim brojem elemenata. No kako ćemo odrediti te elemente? Jedan od načina je određivanje konačnog broja točaka krivulje, te njihovo povezivanje linijskim segmentima. Za primjer ćemo uzeti prikaz kružnice. Kružnica se u parametarskom obliku može napisati:

$$x = R \cdot \cos(2\pi t) + centerX \text{ te}$$

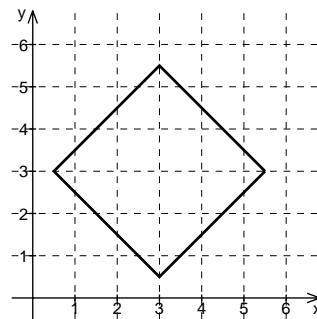
$$y = R \cdot \sin(2\pi t) + centerY.$$

Sve točke kružnice pokupit ćemo ako parametar t mijenjamo po intervalu $[0, 1]$. Središte kružnice nalazi se u točki ($CenterX, CenterY$) a radijus kružnice je R . Prema navedenom receptu, da bismo nacrtali krivulju (kružnicu), odredit ćemo D_{i+1} točaka kružnice te susjedne točke spojiti linijama. Postavlja se pitanje koliko točaka treba odrediti? Pokušajmo to utvrditi eksperimentom. Na slici 7.3 prikazani su rezultati za različite vrijednosti broja točaka.

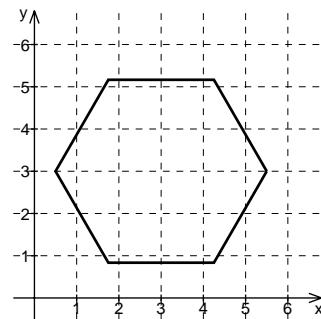
Iz slike je jasno vidljivo kada je prikaz bolji; što više točaka odredimo računski, prikaz na zaslonu je uvjerljiviji. Što nas opet vodi na zaključak da treba uzeti beskonačno finu podjelu. Nasreću, to i nije istina. Neka je kružnica radijusa 100 elemenata. I pretpostavimo da smo izračunali upravo onoliko točaka koliko je potrebno da bi svaka izračunata točka imala i susjednu koja je isto izračunata (drugim riječima, linije kojima spajamo te točke dugačke su točno jedan element – svaka spojnica degenerirala je u točku). U tom slučaju finijom podjelom nećemo ništa postići osim da na zaslonu više puta osvijetlimo iste točke. Koliko smo točaka osvijetlili? Pa gruba računica kaže da smo osvijetlili cijeli opseg kružnice, dakle $2R\pi = 628$ elemenata. U praksi ćemo, međutim, ipak ići na malo više točaka. Evo obrazloženja. Mijenjamo li parametar t od 0 do 0.25, opisat ćemo prvu četvrtinu kružnice. Pogledajmo kako naše funkcije raspodjeljuju točke u toj četvrtini. Prvih 45° prolazimo s t između 0 i 0.125. Drugih 45° prolazimo s t između 0.125 i 0.25. Oba ova segmenta imaju isti broj izračunatih točaka. Da smo umjesto kružnice crtali elipsu dosta izduženu po x -osi, tada bi u prvih 45° segment bio puno duži od segmenta u drugih 45° , a oba bi dobila isti broj točaka. Ovo vodi na zaključak da funkcije, s iznimkom posebnih slučajeva, već inherentno neravnomjerno raspoređuju točke te se može dogoditi da na jednom segmentu imamo puno izračunatih točaka a na drugom malo. Na segmentu na kojem ima malo točaka jasnije bi se vidjelo spajanje linijama a to nije poželjno. Stoga je potrebno napraviti već u startu gušću podjelu da se ovi efekti učine zanemarivim.



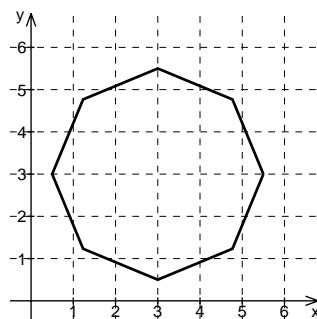
(a) divs = 3



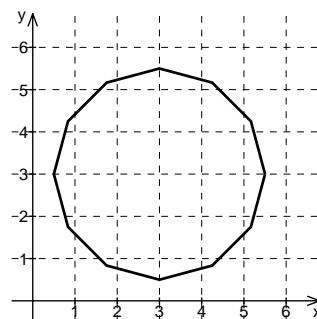
(b) divs = 4



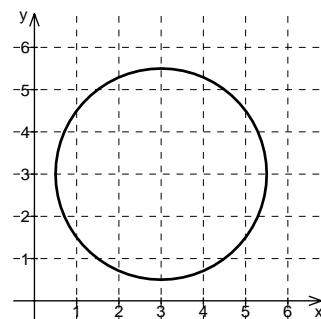
(c) divs = 6



(d) divs = 8



(e) divs = 12



(f) divs = 60

Slika 7.3: Utjecaj broja točaka na prikaz kružnice.

7.2.2 Primjer crtanja kružnice

U nastavku ćemo dati implementaciju funkcije koja crta kružnicu na zaslonu, oslanjajući se na parametarski zapis krivulje. Funkciji se predaju koordinate centra, radijus kružnice te željeni broj točaka koje će se računati.

```
typedef struct {
    double x;
    double y;
} Point2D;

void circle(Point2D center, double radius, int divs) {
    double t;
    Point2D p;

    if (divs < 2) return;

    glBegin(GL_LINE_STRIP);
    for (int n=0; n<=divs; n++) {
        t = 2.0*PI/divs*n;
        p.x = radius*cos(t)+center.x;
        p.y = radius*sin(t)+center.y;
        glVertex2f(p.x, p.y);
    }
    glEnd();
}
```

Ovdje primijenjen postupak za izračunavanje točaka kružnice temelji se direktno na jednadžbi kružnice (parametarskom obliku), te kao takav ne spada u grupu optimalnih. Za iscrtavanje kružnice postoje i brži postupci, a jedan od njih je i Bresenhamov postupak za kružnice.

7.2.3 Primjer crtanja elipse

Prethodni primjer može se vrlo jednostavno modificirati tako da umjesto kružnice crta elipsu. Elipsa za razliku od kružnice ima dva radijusa – jedan određuje širinu elipse a drugi visinu. Funkcija koju ćemo napisati prihvatiće koordinate pravokutnika kojem treba upisati elipsu.

```
void ellipse(Point2D p1, Point2D p2, int divs) {
    double t, rx, ry;
    Point2D p, center;

    if(divs<2) return;
    if(p1.x>p2.x) {
        double tmp = p1.x;
        p1.x = p2.x;
        p2.x = tmp;
    }
    if(p1.y>p2.y) {
        double tmp = p1.y;
        p1.y = p2.y;
        p2.y = tmp;
    }

    rx = (p2.x-p1.x)/2.0;
    ry = (p2.y-p1.y)/2.0;
    center.x = p1.x + rx;
    center.y = p1.y + ry;

    glBegin(GL_LINE_STRIP);
    for(int n=0; n<=divs; n++) {
        t = 2.0*PI/divs*n;
        p.x = rx*cos(t)+center.x;
        p.y = ry*sin(t)+center.y;
        glVertex2f(p.x, p.y);
    }
    glEnd();
}
```

7.2.4 Konstrukcija krivulje s obzirom na zadane točke

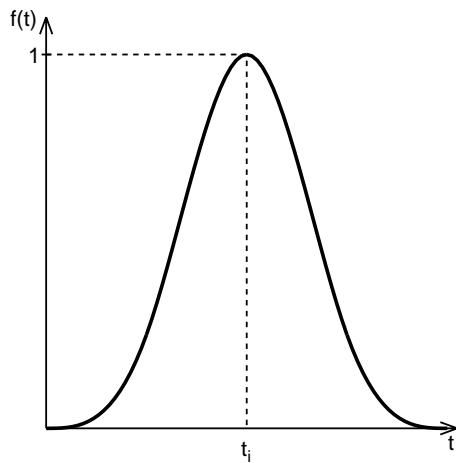
Jedan od češćih problema koji se veže uz krivulje jest sljedeći: "zadano je $n + 1$ točka; potrebno je povući krivulju s obzirom na te točke". Što točno znači "s obzirom", ovisi o potrebama; to može značiti "kroz točke" pa tada govorimo o *interpolaciji*, ili može značiti "tako da krivulja prolazi negdje u blizini tih točaka" pa govorimo o *aproksimaciji*. Također, mogu se postavljati različiti zahtjevi i na oblik krivulje. Primjerice, možemo tražiti da krivulja bude glatka i slično.

Jedno od mogućih rješenja je uporaba *težinskih funkcija*. Ideja je sljedeća. Želimo konstruirati krivulju čiji se početak dobije za vrijednost parametra $t = t_s$ a kraj za $t = t_e$. Pri tome krivulja prolazi kraj točke T_i za vrijednost parametra $t = t_i$. Iskoristiti ćemo težinske funkcije zvonolikog oblika koje imaju maksimum za $t = t_i$, kao na slici 7.4. Težinskih funkcija bit će onoliko koliko je zadano točaka. Svaka točka obliku krivulje doprinositi će svojim koordinatama pomnoženim s težinskom funkcijom. Jednadžbu krivulje tada ćemo zapisati kao sumu svake točke pomnožene težinskom funkcijom. Težinske funkcije označavat ćemo oznakom f_i , pri čemu indeks i govori kojoj točki pripada ta težinska funkcija. Tako jednadžbu krivulje možemo zapisati:

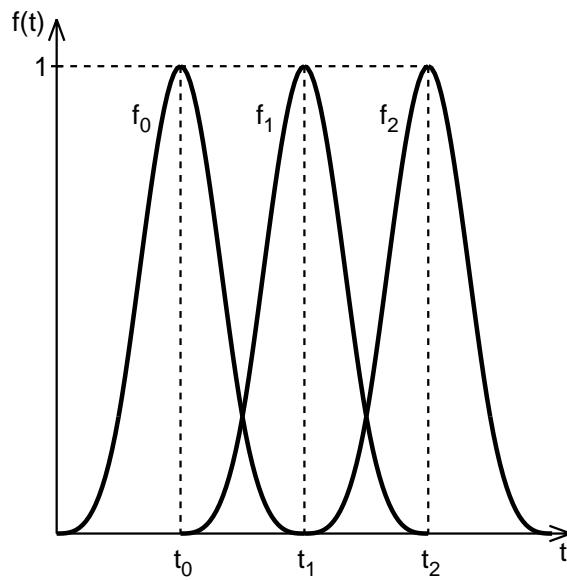
$$T_K = \sum_{i=0}^n f_i(t) \cdot T_i$$

gdje je T_K točka krivulje a T_i i -ta zadana točka (kako je zadano $n + 1$ točaka, indeks ide od 0 do n). Uzmimo kao primjer da su zadane tri točke. Težinske funkcije mogle bi izgledati kao na slici 7.5. Ako krivulju crtamo od $t = t_0$ do $t = t_2$, što možemo reći o krivulji gledajući ove težinske funkcije?

Za $t = t_0$ je $f_0 = 1$, $f_1 = 0$, $f_2 = 0$, pa je:



Slika 7.4: Primjer težinske funkcije zvonolikog oblika



Slika 7.5: Težinske funkcije uz tri točke krivulje

$$T_K(t = t_0) = \sum_{i=0}^2 f_i(t_0) \cdot T_i = f_0(t_0) \cdot T_0 + f_1(t_0) \cdot T_1 + f_2(t_0) \cdot T_2 = 1 \cdot T_0 + 0 \cdot T_1 + 0 \cdot T_2 = T_0.$$

Za $t = t_1$ je $f_0 = 0$, $f_1 = 1$, $f_2 = 0$, pa je:

$$T_K(t = t_1) = \sum_{i=0}^2 f_i(t_1) \cdot T_i = f_0(t_1) \cdot T_0 + f_1(t_1) \cdot T_1 + f_2(t_1) \cdot T_2 = 0 \cdot T_0 + 1 \cdot T_1 + 0 \cdot T_2 = T_1.$$

Za $t = t_2$ je $f_0 = 0$, $f_1 = 0$, $f_2 = 1$, pa je:

$$T_K(t = t_2) = \sum_{i=0}^2 f_i(t_2) \cdot T_i = f_0(t_2) \cdot T_0 + f_1(t_2) \cdot T_1 + f_2(t_2) \cdot T_2 = 0 \cdot T_0 + 0 \cdot T_1 + 1 \cdot T_2 = T_2.$$

Krivulja dakle prolazi kroz sve zadane točke, a međutočke se aproksimiraju. Možemo li pogledom na sliku 7.5. reći kako krivulja ovisi o promjeni pojedine točke? Na slici je jasno vidljivo da istovremeno na položaj točke djeluju najviše dvije težinske funkcije dok su ostale nula; naime, na intervalu $[t_0, t_1]$ djeluju f_0 i f_1 dok je f_2 jednaka nuli. Na intervalu $[t_1, t_2]$ djeluju f_1 i f_2 dok je f_0 jednaka nuli. To znači da oblik krivulje na intervalu $[t_0, t_1]$ određuju isključivo točke T_0 i T_1 dok točku T_2 možemo pomicati kamo god želimo bez da utječemo na ovaj segment krivulje. Oblik krivulje na intervalu $[t_1, t_2]$ određuju pak točke T_1 i T_2 dok točku T_0 možemo pomicati kamo god želimo bez da utječemo na ovaj segment krivulje. Ovakvo svojstvo krivulje kada promjena položaja jedne točke utječe na promjenu oblika krivulju isključivo u okolini te točke naziva se *svojstvo lokalnog nadzora*. Neke krivulje nemaju ovo svojstvo, pa pomaknemo li jednu točku krivulje, mijenja se cijela krivulja. Svojstvo lokalnog nadzora poželjno je svojstvo.

Pogledajmo još malo sliku 7.5. Na slici su sve težinske funkcije jednake. Takve funkcije nazivamo *uniformnima*. Kod težinskih funkcija možemo mijenjati dva parametra: visinu težinske funkcije te širinu težinske funkcije. Pogledajmo kakvog utjecaja ima na oblik krivulje.

Ako mijenjamo visinu težinske funkcije, fizikalno to možemo protumačiti kao promjenu privlačenja dotične točke i krivulje. Što je težinska funkcija viša, to će odgovarajuća točka više utjecati na oblik krivulje; što je težinska funkcija niža, to će točka manje mijenjati oblik krivulje. Ovo nam omogućava da osim samih točaka odredimo i njihove "težine" te na temelju toga mijenjamo oblik krivulje.

Promjena širine težinske funkcije može se tumačiti kao promjena dosega privlačne sile između točke i krivulje. Što je težinska funkcija šira, to će odgovarajuća točka imati utjecaj na veći komad krivulje; što je težinska funkcija uža, to će točka utjecati na krivulju na manjem segmentu. Na slici 7.5 odabrane su težinske funkcije tako da svaka točka utječe na krivulju na segmentu od prethodnog susjeda točke pa do sljedećeg susjeda točke. Ovime smo postigli svojstvo lokalnog nadzora jer utjecaj jedne točke nije dopirao dalje od njezinih susjeda. Ako bismo širine težinskih funkcija udvostručili, tada bi utjecaj točke T_0 dopirao sve do točke T_2 ; a kako krivulju crtamo upravo od točke T_0 do točke T_2 , tada bi točka T_0 utjecala na cijelu krivulju. Time bismo izgubili svojstvo lokalnog nadzora.

Ako se dozvoljava da se pojedine težinske funkcije razlikuju po širini i po visini, tada za takve težinske funkcije kažemo da su *neuniformne*.

7.2.5 Ponavljanje

U ovom podpoglavlju upoznali smo se sa značajem parametarskog oblika, načinima crtanja funkcija zadanih na taj način, te idejom konstrukcije krivulje s obzirom na zadane točke, što smo ilustrirali uporabom težinskih funkcija. Kao primjer smo pokazali zvonolike težinske funkcije. Primjer nam je poslužio i za upoznavanje s utjecajima pojedinih parametara samih težinskih funkcija na oblik krivulje. Situacija u praksi, što se tiče ovog dijela je vrlo šarolika. Ne samo da se koriste svakakvi oblici težinskih funkcija, nego se i izvode novi, ovisno o zahtjevima koji se postavljaju na krivulje. Kao primjer krivulja koje nude dosta slobode a koriste zvonolike funkcije navesti ću *NURBS* (neuniformni racionalni b-spline). Primjer često korištenih krivulja koje ne koriste zvonolike težinske funkcije su Bezierove krivulje.

U nastavku ćemo se upoznati s nekim od čestih oblika krivulja.

7.3 Bezierove krivulje

U računalnoj grafici jedan od čestih zadataka je provlačenje glatke krivulje između zadanog niza točaka (aproksimacija krivulje). Jedno od rješenja problema nude nam Bezierove krivulje. Do krivulja su nezavisno došli 1962. Bezier koji je radio za tvrtku Renault, te 1959. De Casteljau koji je radio za tvrtku Citroen. Da je riječ o istim krivuljama, 1970. godine dokazao je Robert Forest. Za matematički opis Bezierovih krivulja postoje dvije metode: *gibanje vrha sastavljenog otvorenog poligona* koja vodi na Bezierove težinske funkcije, te *parametarsko dijeljenje vektora* koje vodi na Bernsteinove težinske funkcije. Za praktičnu primjenu u računalima Bernsteinove težinske funkcije su daleko pogodnije. Isto tako ćemo razlikovati dva tipa Bezierovih krivulja: *aproksimacijsku* te *interpolacijsku*. Aproksimacijska Bezierova krivulja prolazi kroz početnu i završnu točku, dok kroz ostale točke ne prolazi. Zato se i

kaže da krivulja aproksimira zadane točke. Interpolacijska Bezierova krivulja prolazi kroz sve zadane točke; ona dakle interpolira točke.

Aproksimacijsku Bezierovu krivulju lagano je odrediti, kao što ćemo vidjeti u nastavku. S druge strane, interpolacijsku Bezierovu krivulju dobivamo trikom. Naime, budući da jednostavno provlačimo aproksimacijsku krivulju, a zadane su nam točke kroz koje krivulja mora proći, te točke ćemo iskoristiti tako da izračunamo nove točke između kojih ćemo provući aproksimacijsku krivulju, uz uvjet da ta krivulja prolazi kroz stare zadane točke. Vidimo dakle da je osnovno što moramo naučiti – kako računati aproksimacijsku krivulju.

7.3.1 Aproksimacijska Bezierova krivulja

Prilikom rada s Bezierovim krivuljama te njihovog matematičkog tretmana koristit ćemo sljedeće oznake.

- Točke - vrhovi poligona bit će označeni oznakom T_i , gdje je i indeks točke. Bezierova krivulja bit će zadana točkama T_0, T_1, \dots, T_n . Pri tome n označava stupanj krivulje. Tako će krivulja trećeg stupnja ($n = 3$) biti zadana s četiri točke: T_0, T_1, T_2 i T_3 .
- Oznakom \vec{r}_i označavat će se radij-vektori točaka vrhova poligona. Radij vektor je vektor koji spaja ishodište i zadanu točku T_i . Zbog toga su mu sve komponente jednake kao i kod same točke T_i . Dakle, radij-vektor koji spaja točku (1 2) je (1 2).
- Oznakom \vec{a}_i označavat će se vektori između točaka T_{i-1} i T_i ; kako točka T_0 nema prethodnika, vektor \vec{a}_0 definirat ćemo da je jednak radij-vektoru te točke, tj $\vec{a}_0 = \vec{r}_0$. Općenito se može zapisati:

$$\vec{a}_i = \begin{cases} T_i - T_{i-1}, & i > 0 \\ T_0 & i = 0 \end{cases} .$$

- Težinske funkcije bit će označavane oznakom $\psi_{i,n}$, pri čemu će kod Bezierovih težinskih funkcija umjesto ψ stajati f , a kod Bernsteinovih težinskih funkcija b . Pri tome i označava indeks funkcije i taj parametar će se mijenjati između 0 i n , dok n označava stupanj krivulje.

Bezierove težinske funkcije

Do ovih se funkcija dolazi metodom gibanja vrha sastavljenog otvorenog poligona, kao što je već spomenuto u uvodu. Sastavljeni otvoreni poligon označava poligon koji se dobije kada se svi vektori \vec{a}_i izvornog poligona pomnože s određenim težinskim funkcijama i zatim zbroje. Kod nas će, dakako, vektori biti pomnoženi Bezierovim težinskim funkcijama. Slijedi da se može pisati:

$$\vec{p}(t) = \sum_{i=0}^n \vec{a}_i f_{i,n}(t)$$

pri čemu je $\vec{p}(t)$ radij-vektor točke koja pripada krivulji (vrh sastavljenog otvorenog poligona), a t je parametar kojim određujemo sve točke krivulje. Za $t = 0$ dobiva se početna točka krivulje a za $t = 1$ dobiva se završna točka krivulje. Sve ostale točke dobivaju se za $t \in (0, 1)$.

Do analitičkih izraza za funkcije $f_{i,n}$ dolazi se iz sljedećih zahtjeva.

1. Krivulja za $t = 0$ prolazi kroz prvu zadanu točku: $\vec{p}(0) = \vec{a}_0$, odakle slijedi da mora vrijediti $f_{0,n} = 1$ te $f_{i,n} = 0, i = 1, 2, \dots, n$.
2. Krivulja za $t = 1$ prolazi kroz zadnju zadanu točku: $\vec{p}(1) = \sum_{i=0}^n \vec{a}_i$, odakle slijedi da mora vrijediti $f_{i,n} = 1, i = 0, 1, \dots, n$.
3. U početnoj točki nagib krivulje jednak je nagibu vektora \vec{a}_1 , što povlači $f'_{1,n}(0) = 1$ te $f'_{i,n}(0) = 0, i \neq 1$ (ovo ćemo pokazati u nastavku).

4. U završnoj točki nagib krivulje jednak je nagibu vektora \vec{a}_n , što povlači $f'_{n,n}(1) = 1$ te $f'_{i,n}(1) = 0, i \neq n$.
5. Postavlja se zahtjev na druge derivacije u početnoj točki: $f''_{1,n}(0) \neq 0, f''_{2,n}(0) \neq 0$ te $f''_{i,n}(0) = 0, i \neq 1, 2$.
6. Postavlja se zahtjev na druge derivacije u završnoj točki: $f''_{n-1,n}(1) \neq 0, f''_{n,n}(1) \neq 0$ te $f''_{i,n}(1) = 0, i \neq n-1, n$.
7. Zahtjeva se simetričnost, odnosno traži se da redoslijed točaka ne utječe na izgled krivulje (zamjena početne i krajnje točke nema utjecaja), što vodi na zahtjev $f_{i,n}(t) = 1 - f_{n-i+1,n}(1-t)$, $i = 1, 2, \dots, n$.

Težinske funkcije koje proizlaze iz ovih zahtjeva nazivaju se Bezierove težinske funkcije i zadane su izrazom:

$$f_{i,n}(t) = \frac{(-t)^i}{(i-1)!} \frac{d^{(i-1)}\Phi_n(t)}{dt^{(i-1)}}, \quad i = 1, 2, \dots, n \quad (7.1)$$

$$f_{0,n}(t) = 1 \quad (7.2)$$

pri čemu je funkcija $\Phi_n(t)$ zadana izrazom:

$$\Phi_n(t) = \frac{1 - (1-t)^n}{-t}. \quad (7.3)$$

Zbog potrebe za deriviranjem i vrlo složenih izraza vidljivo je da ovakav zapis nije baš prikladan za uporabu u računalima. No ovi se izrazi mogu napisati u, za računala, puno prihvatljivijem obliku: kao rekurzivne funkcije.

$$f_{i,n}(t) = (1-t)f_{i,n-1}(t) + t \cdot f_{i-1,n-1}(t), \quad (7.4)$$

$$f_{0,0}(t) = 1, \quad f_{-1,k}(t) = 1, \quad f_{k+1,k}(t) = 0. \quad (7.5)$$

Pokažimo još kako smo došli do izraza iz točke 3 u zahtjevima na Bezierove težinske funkcije. Vektor \vec{a}_1 je razlika radij vektora $\vec{a}_1 = \vec{r}_1 - \vec{r}_0$, te svojim komponentama određuje nagib $\operatorname{tg}\delta = \frac{a_{1,y}}{a_{1,x}}$.

Krivulja je zadana u parametarskom obliku sumom $\vec{p}(t) = \sum_{i=0}^n \vec{a}_i f_{i,n}(t)$. Ova jednadžba vrijedi i za svaku komponentu zasebno. Nagib krivulje određen je derivacijom $\frac{dy}{dx}$, što se iz dane jednadžbe ne možemo dobiti direktno već malim trikom. Pomnožimo traženu derivaciju s prikladno napisanom jedinicom:

$$\begin{aligned} \frac{dy}{dx} &= \frac{dy}{dx} \cdot \frac{dt}{dt} = \frac{\frac{dy}{dt}}{\frac{dx}{dt}} \\ &= \frac{\frac{d}{dt} \left(\sum_{i=0}^n a_{i,y} f_{i,n}(t) \right)}{\frac{d}{dt} \left(\sum_{i=0}^n a_{i,x} f_{i,n}(t) \right)} \\ &= \frac{a_{0,y} f'_{0,n}(t) + a_{1,y} f'_{1,n}(t) + \cdots + a_{n,y} f'_{n,n}(t)}{a_{0,x} f'_{0,n}(t) + a_{1,x} f'_{1,n}(t) + \cdots + a_{n,x} f'_{n,n}(t)}. \end{aligned}$$

Zahtjev je da u početnoj točki ($t = 0$) nagib bude $\frac{a_{1,y}}{a_{1,x}}$, odakle odmah slijedi:

$$\frac{dy}{dx}(t=0) = \frac{a_{0,y} f'_{0,n}(t) + a_{1,y} f'_{1,n}(t) + \cdots + a_{n,y} f'_{n,n}(t)}{a_{0,x} f'_{0,n}(t) + a_{1,x} f'_{1,n}(t) + \cdots + a_{n,x} f'_{n,n}(t)} = \frac{a_{1,y}}{a_{1,x}}$$

što je moguće samo ako su derivacije svih težinskih funkcija u toj točki jednake nuli, osim derivacije funkcije $f_{1,n}$ jer ona množi tražene komponente vektora \vec{a}_1 .

Slično se dobije i za zahtjev 4, gdje se traži jednakost nagiba u završnoj točki krivulje ($t = 1$), i vektora \vec{a}_n , ako se u gornju formulu uvrsti $t = 1$ i $\operatorname{tg}\delta = \frac{a_{n,y}}{a_{n,x}}$. Tada se izjednačavanjem dobije da derivacije svih težinskih funkcija osim $f_{n,n}$ moraju biti nula, a derivacija od $f_{n,n}$ mora biti 1.

Bernsteinove težinske funkcije

Do funkcija se dolazi na sljedeći način. Potrebno je odrediti točku krivulje za fiksni t . Npr. za $t = \frac{1}{4}$. Sve stranice izvornog poligona podijele se novom točkom koja odgovara zadanom parametru t (duljina cijele stranice je 1). Novodobivene točke spoje se spojnicama, i zatim se na spojnicama određuju nove točke opet zadane parametrom t . Postupak se ponavlja sve dok ne ostane samo jedna spojница i na njoj ovako odredena točka. Ta točka ujedno je i točka krivulje.

Postupak ćemo najbolje ilustrirati na primjeru. Neka su zadane točke T_0, T_1, T_2 i T_3 prema slici 7.6. Na slici 7.6(a) točke su spojene u otvoreni poligon. Odredimo točku za $t = \frac{1}{4}$. Točka $b_{1,0}$ označava točku na četvrtini spojnica između točaka T_1 i T_0 . Točka $b_{1,1}$ je na četvrtini spojnica između točaka T_2 i T_1 . Točka $b_{1,2}$ je na četvrtini spojnica između točaka T_3 i T_2 . Točaka $b_{1,0}, b_{1,1}$ i $b_{1,2}$ spojene su uporabom dviju novih spojnika. Na slici 7.6(b) te su spojnice podijeljene tako da se točka $b_{2,0}$ nalazi na četvrtini puta između $b_{1,1}$ i $b_{1,0}$, a točka $b_{2,1}$ nalazi se na četvrtini puta između $b_{1,2}$ i $b_{1,1}$. Ove dvije točke opet su spojene spojnicom. Na slici 7.6(c) ta je spojnice podijeljena tako da se točka $b_{3,0}$ nalazi na četvrtini puta između $b_{2,1}$ i $b_{2,0}$. Time je postupak gotov jer više nemamo novih spojnika i točka $b_{3,0}$ predstavlja točku Bezierove krivulje za $t = \frac{1}{4}$.

Postupak možemo opisati na sljedeći način. Krenuli smo od točaka poligona:

$$\begin{aligned} b_{1,0} &= (T_1 - T_0) \cdot t + T_0, \\ b_{1,1} &= (T_2 - T_1) \cdot t + T_1, \\ b_{1,2} &= (T_3 - T_2) \cdot t + T_2. \end{aligned}$$

Zatim smo spojnice dijelili:

$$\begin{aligned} b_{2,0} &= (b_{1,1} - b_{1,0}) \cdot t + b_{1,0}, \\ b_{2,1} &= (b_{1,2} - b_{1,1}) \cdot t + b_{1,1}. \end{aligned}$$

I konačno smo i te spojnice podijelili:

$$b_{3,0} = (b_{2,1} - b_{2,0}) \cdot t + b_{2,0}.$$

Ako sada $b_{3,0}$ izrazimo samo preko točaka, dobit ćemo:

$$b_{3,0} = (1-t)^3 \cdot T_0 + 3t(1-t)^2 \cdot T_1 + 3t^2(1-t) \cdot T_2 + t^3 \cdot T_3$$

ili da to napišemo korektno preko radij-vektora točaka:

$$b_{3,0} = (1-t)^3 \cdot \vec{r}_0 + 3t(1-t)^2 \cdot \vec{r}_1 + 3t^2(1-t) \cdot \vec{r}_2 + t^3 \cdot \vec{r}_3.$$

Ova točka pripada krivulji, pa konačno možemo pisati:

$$\vec{p}(t) = (1-t)^3 \cdot \vec{r}_0 + 3t(1-t)^2 \cdot \vec{r}_1 + 3t^2(1-t) \cdot \vec{r}_2 + t^3 \cdot \vec{r}_3. \quad (7.6)$$

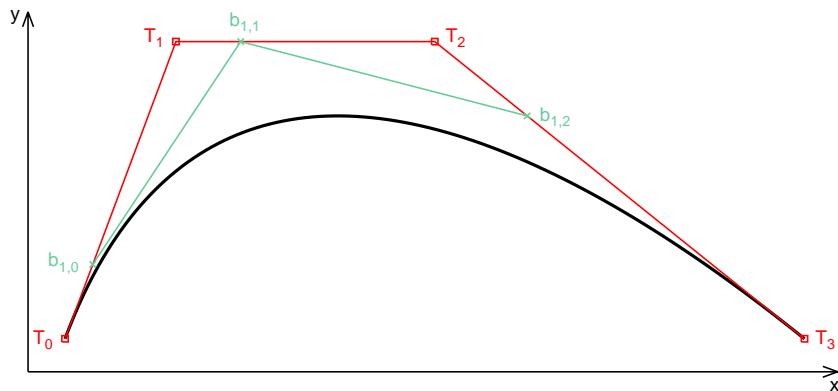
Dobivena je formula koja opisuje sve točke Bezierove krivulje zadane preko četiri točke, dakle krivulje trećeg reda. Pogleda li se formula malo bolje, vidi se da faktori ispred radij-vektora neobično podsjećaju na binomnu formulu. Da ima istine u tome, govorи nam i sljedeći zapis ovdje prikazanih težinskih funkcija poznat kao Bernsteinove težinske funkcije:

$$\vec{p}(t) = \sum_{i=0}^n \vec{r}_i \cdot b_{i,n}(t) \quad (7.7)$$

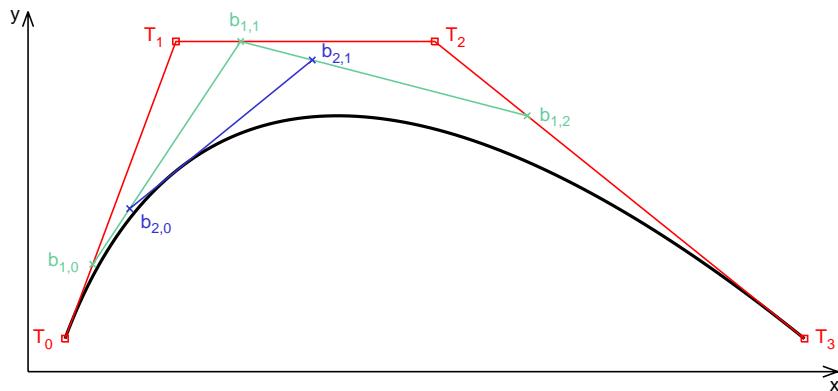
pri čemu su težinske funkcije dane relacijom:

$$b_{i,n}(t) = \binom{n}{i} \cdot t^i \cdot (1-t)^{n-i} = \frac{n!}{i!(n-i)!} \cdot t^i \cdot (1-t)^{n-i}. \quad (7.8)$$

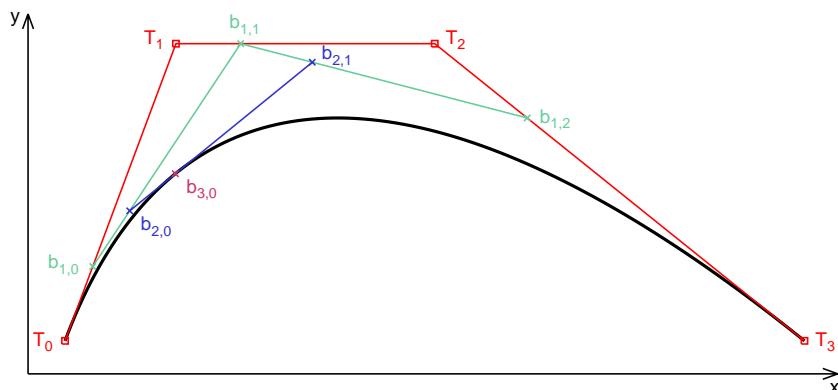
Ovo je najjednostavniji oblik za uporabu u računalima, i mi ćemo ga koristiti u nastavku. Pojava faktorijela također ne komplicira stvari.



(a) 1. korak rekurzije



(b) 2. korak rekurzije



(c) 3. korak rekurzije

Slika 7.6: Konstrukcija Bezierove krivulje.

Vratimo se sada na primjer ručne konstrukcije točaka Bezierove krivulje koji je rezultirao izrazom (7.6). Težinske funkcije uz pojedine radij-vektore upravo su Bezierove težinske funkcije:

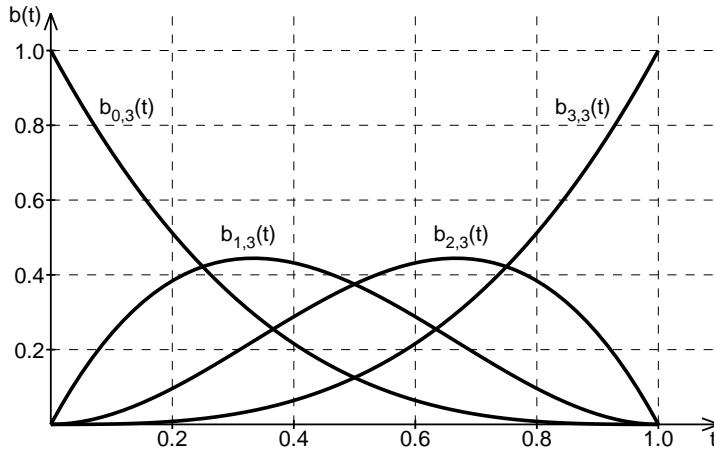
$$b_{0,3}(t) = (1-t)^3,$$

$$b_{1,3}(t) = 3(1-t)^2 t,$$

$$b_{2,3}(t) = 3(1-t)t^2 \text{ te}$$

$$b_{3,3}(t) = t^3.$$

Ove težinske funkcije prikazane su na slici 7.7.



Slika 7.7: Bernsteinove težinske funkcije za Bezierovu krivulju trećeg stupnja

Matrični prikaz

Prilikom rada s krivuljama (što za potrebe crtanja, što za potrebe proračuna) često se koristi matrični prikaz. Pogledajmo kako bismo do njega došli za kubnu Bezierovu krivulju u radnom trodimenzijskom prostoru. Općenit izraz koji definira Bezierovu krivulju koristeći Bernsteinove težinske funkcije dan je izrazom (7.7) koji za kubnu krivulju prelazi u:

$$\begin{aligned} \vec{p}(t) &= \sum_{i=0}^3 \vec{r}_i \cdot b_{i,3}(t) \\ &= b_{0,3}(t) \cdot \vec{r}_0 + b_{1,3}(t) \cdot \vec{r}_1 + b_{2,3}(t) \cdot \vec{r}_2 + b_{3,3}(t) \cdot \vec{r}_3. \end{aligned}$$

Posljednji redak možemo prikazati matrično:

$$\vec{p}(t) = \begin{bmatrix} b_{0,3}(t) & b_{1,3}(t) & b_{2,3}(t) & b_{3,3}(t) \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \vec{r}_0 \\ \vec{r}_1 \\ \vec{r}_2 \\ \vec{r}_3 \end{bmatrix}$$

gdje su \vec{r}_i vektor retci (desna matrica je u ovom slučaju matrica 4×3). Supstitucijom težinskih funkcija $b_{i,3}(t)$ slijedi:

$$\vec{p}(t) = (1-t)^3 \cdot \vec{r}_0 + 3 \cdot (1-t)^2 \cdot t \cdot \vec{r}_1 + 3 \cdot (1-t) \cdot t^2 \cdot \vec{r}_2 + t^3 \cdot \vec{r}_3.$$

Posljednji redak matrično možemo prikazati kako slijedi:

$$\vec{p}(t) = \begin{bmatrix} (1-t)^3 & 3 \cdot (1-t)^2 \cdot t & 3 \cdot (1-t) \cdot t^2 & t^3 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \vec{r}_0 \\ \vec{r}_1 \\ \vec{r}_2 \\ \vec{r}_3 \end{bmatrix}$$

Raspisimo prikazane polinome.

$$\begin{aligned}(1-t)^3 &= -1 \cdot t^3 + 3 \cdot t^2 - 3 \cdot t + 1 \\ 3 \cdot (1-t)^2 \cdot t &= 3 \cdot t^3 - 6 \cdot t^2 + 3 \cdot t + 0 \\ 3 \cdot (1-t) \cdot t^2 &= -3 \cdot t^3 + 3 \cdot t^2 + 0 \cdot t + 0 \\ t^3 &= 1 \cdot t^3 + 0 \cdot t^2 + 0 \cdot t + 0\end{aligned}$$

Jednoretčanu matricu težinskih funkcija (odnosno prikazanih polinoma) možemo zapisati kao produkt jednoretčane matrice potencija parametra te kvadratne matrice koeficijenata koje smo dobili raspisivanjem polinoma:

$$\begin{bmatrix} (1-t)^3 & 3 \cdot (1-t)^2 \cdot t & 3 \cdot (1-t) \cdot t^2 & t^3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} t^3 & t^2 & t & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} -1 & 3 & -3 & 1 \\ 3 & -6 & 3 & 0 \\ -3 & 3 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

pri čemu su koeficijenti svakog od polinoma popisani u stupcima. Uvjerite se da umnožak s desne strane doista daje jednoretčanu matricu težinskih funkcija. Ovaj izraz uvrstit ćemo u prethodni matrični oblik pri čemu ćemo po komponentama raspisati i radij vektore točaka kontrolnog poligona kako bismo dobili konačni matrični izraz:

$$\vec{p}(t) = \begin{bmatrix} t^3 & t^2 & t & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} -1 & 3 & -3 & 1 \\ 3 & -6 & 3 & 0 \\ -3 & 3 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} r_{0,x} & r_{0,y} & r_{0,z} \\ r_{1,x} & r_{1,y} & r_{1,z} \\ r_{2,x} & r_{2,y} & r_{2,z} \\ r_{3,x} & r_{3,y} & r_{3,z} \end{bmatrix}. \quad (7.9)$$

Uvođenjem oznake **B** za matricu koeficijenata polinoma težinskih funkcija te **R** za matricu zadanih radij vektora možemo pisati:

$$\vec{p}(t) = \begin{bmatrix} t^3 & t^2 & t & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R} \quad (7.10)$$

što je rezultat na koji ćemo se kasnije pozvati.

Veza između Bezierovih i Bernsteinovih težinskih funkcija

U uvodu smo već rekli da se i pomoću Bezierovih i pomoću Bernsteinovih težinskih funkcija opisuje ista krivulja; to je dokazao Robert Forest. Mi ćemo u nastavku samo dati tu vezu:

$$f_{i,n}(t) = \sum_{j=i}^n b_{j,n}(t).$$

Direktno crtanje aproksimacijske Bezierove krivulje

Kod koji crta Bezierovu krivulju strukturom će biti sličan onome za kružnicu ili elipsu. Metoda draw_bezier kao argumente će primiti polje točaka kontrolnog poligona, broj tih točaka te parametar divs koji govori koliko ćemo gusto "uzorkovati" Bezierovu krivulju kako bismo ostatak pospajali linijskim segmentima. Točke krivulje računat ćemo uporabom Bernsteinovih težinskih funkcija. Metoda na početku stvori pomoćno polje faktora u koje će se pohraniti vrijednost: $\binom{n}{i}$ kako se ne bi nepotrebno računala za svaki uzorak. To popunjava metoda compute_factors i to u linearnoj složenosti.

```
void compute_factors(int n, int *factors) {
    int i, a=1;

    for (i = 1; i <= n+1; i++) {
        factors[i-1] = a;
        a = a * (n-i+1) / i;
    }
}
```

```

void draw_bezier (Point2D *points , int points_count , int divs) {
    Point2D p;
    int n = points_count -1;
    int *factors = (int*) malloc (sizeof(int)*points_count);
    double t, b;

    compute_factors(n, factors);
    glBegin(GL_LINE_STRIP);
    for (int i = 0; i <= divs; i++) {
        t = 1.0 / divs * i;
        p.x = 0; p.y = 0;
        for (int j = 0; j <= n; j++) {
            if (j==0) {
                b = factors[j]*pow(1-t,n);
            } else if (j==n) {
                b = factors[j]*pow(t,n);
            } else {
                b = factors[j]*pow(t,j)*pow(1-t,n-j);
            }
            p.x += b * points[j].x;
            p.y += b * points[j].y;
        }
        glVertex2f(p.x, p.y);
    }
    glEnd();
    free(factors);
}

```

Linearnu složenost kojom metoda `compute_factors` računa vrijednost funkcije *povrh* možemo jednostavno objasniti. Neka je zadan stupanj n . Tada su faktori redom:

$$\begin{aligned}
 factors[0] &= 1 \\
 factors[1] &= \frac{n}{1} = factors[0] \cdot \frac{n}{1} \\
 factors[2] &= \frac{n \cdot (n-1)}{1 \cdot 2} = factors[1] \cdot \frac{n-1}{2} \\
 factors[3] &= \frac{n \cdot (n-1) \cdot (n-2)}{1 \cdot 2 \cdot 3} = factors[2] \cdot \frac{n-2}{3} \\
 &\dots \\
 factors[n] &= \frac{n \cdot (n-1) \cdot (n-2) \cdots 1}{1 \cdot 2 \cdot 3 \cdots n} = factors[n-1] \cdot \frac{n-(n-1)}{n}
 \end{aligned}$$

pa se svaki faktor može dobiti direktno poznavanjem samo prethodnog člana.

Crtanje aproksimacijske Bezierove krivulje rekurzivnim algoritmom

Prethodno smo pokazali da se točke aproksimacijske Bezierove krivulje, uz poznate točke kontrolnog poligona, mogu računati kao umnožak triju matrica (vidi izraz (7.10)): jednoretčane matrice **T** čiji su elementi potencije parametra, kvadratne matrice **B** čiji su elementi, po stupcima, skalari koji u Bernsteinovim težinskim funkcijama dolaze uz pojedine potencije parametra, te matrice **R** koja je matrica radij-vektora vrhova kontrolnog poligona. Prethodno smo pokazali da je jedan mogući način crtanja tako zadane krivulje uzorkovanje u nizu različitih rastućih vrijednosti parametra i potom spašavanje linijskim segmentima. Da bismo pokazali kako doći do rekurzivnog postupka, najprije trebamo još mrvicu matematike.

Razmotrimo slučaj kvadratne Bezierove krivulje. Točke te krivulje određene su sljedećim izrazom:

$$\vec{p}(t) = \begin{bmatrix} t^2 & t & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R} \quad (7.11)$$

gdje je matrica **B** matrica koja odgovara kvadratnoj Bezierovoj krivulji.

Ideja rekurzivnog algoritma jest posao krivulje podijeliti u dva jednostavnija posla: crtanje prve polovice krivulje te crtanje druge polovice krivulje. Ono što nas zanima jest kako napraviti *reparametrizaciju* krivulje: u prvom slučaju želimo utvrditi kako izgleda parametarski zapis prve polovice zadane aproksimacijske Bezierove krivlje, odnosno zapis koji će, prepostavimo li da uvodi

ovisnost o parametru λ , kada parametar λ mijenjamo od 0 i 1 generirati točke koje odgovaraju točkama zadane Bezierove krivulje koje se dobiju za vrijednosti parametra t od 0 do 0.5 (dakle, koje pokrivaju samo prvu polovicu zadane krivulje). Između λ i t postoji jednostavno linearno preslikavanje:

$$t = \frac{\lambda}{2}$$

pa supstitucijom u izraz (7.11) dobivamo točke prve polovice zadane Bezierove krivulje kao funkciju od λ :

$$\begin{aligned}\vec{p}(\lambda) &= \left[\begin{array}{ccc} \left(\frac{\lambda}{2}\right)^2 & \frac{\lambda}{2} & 1 \end{array} \right] \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R} \\ &= \left[\begin{array}{ccc} \frac{\lambda^2}{4} & \frac{\lambda}{2} & 1 \end{array} \right] \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R} \\ &= \left[\begin{array}{ccc} \lambda^2 & \lambda & 1 \end{array} \right] \cdot \left[\begin{array}{ccc} \frac{1}{4} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{array} \right] \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R}\end{aligned}$$

što kraće možemo zapisati kao:

$$\vec{p}(\lambda) = \underline{\lambda} \cdot \mathbf{L} \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R}. \quad (7.12)$$

Matrica $\underline{\lambda}$ je pri tome jednoretčana matrica potencija parametra a matrica \mathbf{L} se brine za transformaciju vrijednosti parametra. Ovaj se izraz međutim može svesti na izraz iz kojeg je vidljivo da smo opet dobili aproksimacijsku Bezierovu krivulju (tj. da je prva polovica zadane aproksimacijske Bezierove krivulje opet aproksimacijska Bezierova krivulja). Evo kako.

$$\begin{aligned}\vec{p}(\lambda) &= \underline{\lambda} \cdot \mathbf{L} \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R} \\ &= \underline{\lambda} \cdot (\mathbf{B} \cdot \mathbf{B}^{-1}) \cdot \mathbf{L} \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R} \\ &= \underline{\lambda} \cdot \mathbf{B} \cdot (\mathbf{B}^{-1} \cdot \mathbf{L} \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R}) \\ &= \underline{\lambda} \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R}_L\end{aligned}$$

gdje je $\mathbf{R}_L = \mathbf{B}^{-1} \cdot \mathbf{L} \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R}$. Ono što smo ovim postupkom napravili jest izračun nove matrice vrhova kontrolnog poligona koji generira prvu polovicu originalno zadane aproksimacijske Bezierove krivulje. Za kvadratnu aproksimacijsku Bezierovu krivulju matrica \mathbf{B} glasi:

$$\mathbf{B} = \begin{bmatrix} 1 & -2 & 1 \\ -2 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix},$$

njezin inverz je:

$$\mathbf{B}^{-1} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & \frac{1}{2} & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix},$$

pa je:

$$\begin{aligned}\mathbf{B}^{-1} \cdot \mathbf{L} \cdot \mathbf{B} &= \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & \frac{1}{2} & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \frac{1}{4} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & -2 & 1 \\ -2 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 \\ \frac{1}{4} & \frac{1}{2} & \frac{1}{4} \end{bmatrix}\end{aligned}$$

odnosno:

$$\mathbf{R}_L = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 \\ \frac{1}{4} & \frac{1}{2} & \frac{1}{4} \end{bmatrix} \cdot \mathbf{R}. \quad (7.13)$$

Slijedi da, ako je originalna kvadratna Bezierova krivulja zadana vrhovima \vec{r}_0 , \vec{r}_1 i \vec{r}_2 , prva polovica te Bezierove krivulje je kvadratna Bezierova krivulja zadana kontrolnim poligonom čiji su vrhovi $\vec{r}_{L,0} = \vec{r}_0$, $\vec{r}_{L,1} = \frac{1}{2} \cdot \vec{r}_0 + \frac{1}{2} \cdot \vec{r}_1$ te $\vec{r}_{L,2} = \frac{1}{4} \cdot \vec{r}_0 + \frac{1}{2} \cdot \vec{r}_1 + \frac{1}{4} \cdot \vec{r}_2$. Posao crtanja ove krivulje možemo prepustiti rekurzivnom pozivu.

Pogledajmo sada kako doći do druge polovice originalno zadane Bezierove krivlje. Prepostavimo da želimo dobiti novu krivulju koja ovisi o parametru μ i čija se točka za $\mu = 0$ poklapa s točkom originalne Bezierove krivulje za $t = 0.5$ te čija se točka za $\mu = 1$ poklapa s točkom originalne Bezierove krivulje za $t = 1$. Očito, za zadani μ , pripadni t određen je izrazom $t = \frac{\mu}{2} + \frac{1}{2}$. Uvrštavanjem u izraz (7.11) slijedi:

$$\begin{aligned}\vec{p}(\mu) &= \left[\left(\frac{\mu}{2} + \frac{1}{2} \right)^2 \quad \frac{\mu}{2} + \frac{1}{2} \quad 1 \right] \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R} \\ &= \left[\frac{\mu^2}{4} + \frac{\mu}{2} + \frac{1}{4} \quad \frac{\mu}{2} + \frac{1}{2} \quad 1 \right] \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R} \\ &= \left[\mu^2 \quad \mu \quad 1 \right] \cdot \begin{bmatrix} \frac{1}{4} & 0 & 0 \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 \\ \frac{1}{4} & \frac{1}{2} & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R}\end{aligned}$$

što kraće možemo zapisati kao:

$$\vec{p}(\mu) = \underline{\mu} \cdot \mathbf{D} \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R}. \quad (7.14)$$

Matrica $\underline{\mu}$ je pri tome jednoretčana matrica potencija parametra a matrica \mathbf{D} se brine za transformaciju vrijednosti parametra. I ovaj se izraz može svesti na izraz iz kojeg je vidljivo da smo opet dobili aproksimacijsku Bezierovu krivulju (tj. da je druga polovica zadane aproksimacijske Bezierove krivulje opet aproksimacijska Bezierova krivulja). Evo kako.

$$\begin{aligned}\vec{p}(\mu) &= \underline{\mu} \cdot \mathbf{D} \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R} \\ &= \underline{\mu} \cdot (\mathbf{B} \cdot \mathbf{B}^{-1}) \cdot \mathbf{D} \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R} \\ &= \underline{\mu} \cdot \mathbf{B} \cdot (\mathbf{B}^{-1} \cdot \mathbf{D} \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R}) \\ &= \underline{\mu} \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R}_D\end{aligned}$$

gdje je $\mathbf{R}_D = \mathbf{B}^{-1} \cdot \mathbf{D} \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R}$. Ono što smo ovim postupkom napravili jest izračun nove matrice vrhova kontrolnog poligona koji generira drugu polovicu originalno zadane aproksimacijske Bezierove krivulje. Matrice \mathbf{B} i \mathbf{B}^{-1} prethodno smo već napisali, pa dalje možemo računati:

$$\begin{aligned}\mathbf{B}^{-1} \cdot \mathbf{D} \cdot \mathbf{B} &= \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & \frac{1}{2} & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \frac{1}{4} & 0 & 0 \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 \\ \frac{1}{4} & \frac{1}{2} & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & -2 & 1 \\ -2 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} \frac{1}{4} & \frac{1}{2} & \frac{1}{4} \\ 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}\end{aligned}$$

odnosno:

$$\mathbf{R}_D = \begin{bmatrix} \frac{1}{4} & \frac{1}{2} & \frac{1}{4} \\ 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{R}. \quad (7.15)$$

Slijedi da, ako je originalna kvadratna Bezierova krivulja zadana vrhovima \vec{r}_0 , \vec{r}_1 i \vec{r}_2 , druga polovica te Bezierove krivulje je kvadratna Bezierova krivulja zadana kontrolnim poligonom čiji su vrhovi $\vec{r}_{D,0} = \frac{1}{4} \cdot \vec{r}_0 + \frac{1}{2} \cdot \vec{r}_1 + \frac{1}{4} \cdot \vec{r}_2$, $\vec{r}_{D,1} = \frac{1}{2} \cdot \vec{r}_1 + \frac{1}{2} \cdot \vec{r}_2$ te $\vec{r}_{D,2} = \vec{r}_2$. Posao crtanja ove krivulje možemo prepustiti rekurzivnom pozivu.

Prepostavimo li, dakle, da imamo originalno zadanu kvadratnu aproksimacijsku Bezirovu krivulju čiji su vrhovi kontrolnog poligona \vec{r}_0 , \vec{r}_1 i \vec{r}_2 , možemo izračunati dva nova kontrolna poligona: $\vec{r}_{L,0}$, $\vec{r}_{L,1}$ i $\vec{r}_{L,2}$ koji generira prvu polovicu krivulje te $\vec{r}_{D,0}$, $\vec{r}_{D,1}$ i $\vec{r}_{D,2}$ koji generira drugu polovicu krivulje, i svaku od te dvije nove krivulje možemo dalje rekurzivno dijeliti. Sada možemo definirati pseudokod algoritma.

```

crtaj( $\vec{r}_0, \vec{r}_1, \vec{r}_2, dubina$ )
  ako je  $dubina == 0$  tada
    crtaj_linijski_segment( $\vec{r}_0, \vec{r}_2$ )
    izlaz
  kraj ako
 $\vec{r}_{L,0} = \vec{r}_0$ 
 $\vec{r}_{L,1} = \frac{1}{2} \cdot \vec{r}_0 + \frac{1}{2} \cdot \vec{r}_1$ 
 $\vec{r}_{L,2} = \frac{1}{4} \cdot \vec{r}_0 + \frac{1}{2} \cdot \vec{r}_1 + \frac{1}{4} \cdot \vec{r}_2$ 
 $\vec{r}_{D,0} = \vec{r}_{L,2}$ 
 $\vec{r}_{D,1} = \frac{1}{2} \cdot \vec{r}_1 + \frac{1}{2} \cdot \vec{r}_2$ 
 $\vec{r}_{D,2} = \vec{r}_2$ 
  dubina --
  crtaj( $\vec{r}_{L,0}, \vec{r}_{L,1}, \vec{r}_{L,2}, dubina$ )
  crtaj( $\vec{r}_{D,0}, \vec{r}_{D,1}, \vec{r}_{D,2}, dubina$ )
kraj

```

Pretpostavka prethodnog pseudokoda je da je uvjet zaustavljanja unaprijed zadana dubina koja se predaje pri prvom pozivu. Opisani rekurzivni algoritam nudi međutim i druge izvedbe kriterija zaustavljanja; primjerice, moguće je ostvariti verziju koja će provjeriti koliko dobro pravac povučen između \vec{r}_0 i \vec{r}_2 aproksimira krivulju: ako se pogreška mala, rekurzija se može prekinuti i crta se linijski segment; ako je pogreška velika, nastavlja se rekurzivna podjela. Ovakav pristup rezultirat će time da se zakrivljeniji dijelovi krivulje dijele do veće dubine a manje zakrivljeni do manje što će u konačnici ubrzati crtanje krivulje odnosno smanjiti broj primitiva koje treba nacrtati.

Izvedite za vježbu matrice \mathbf{L} i \mathbf{D} odnosno izraze za \mathbf{R}_L i \mathbf{R}_D za slučaj kubnih Bezierovih krivulja. Jesu li i u tom slučaju svi koeficijenti potencije broja 2?

Svojstva aproksimacijskih Bezierovih krivulja

1. Postoji konveksna ljeska i krivulja je unutar ljeske.
2. Krivulja nema više valova od kontrolnog poligona (ili drugim riječima, ravnina kojom presječemo krivulju nema više sjecišta s tom ravninom no što ih ima kontrolni poligon s tom ravninom).
3. Krivulja nema svojstvo lokalnog nadzora. Naime, ukoliko pomaknemo samo jednu točku kojom smo zadali krivulju, cijela će krivulja promijeniti oblik. Poželjno bi bilo kada bi se krivulja promijenila samo u okolini pomaknute točke, no ovo kod Bezierovih krivulja ne vrijedi.
4. Broj točaka u direktnoj je vezi sa stupnjem krivulje. Npr. krivulja četvrtog stupnja zadana je pomoću pet kontrolnih točaka.
5. Neovisnost o afnim transformacijama (translacije, rotacije, skaliranja). Perspektivne transformacije nisu afne transformacije pa za njih ovo ne vrijedi.
6. Simetričnost. Krivulja ima isti izgled ako zamijenimo redoslijed kontrolnih točaka (tako da točka koja je bila prva postane zadnja, točka koja je bila druga postane predzadnja, itd.).

7.3.2 Interpolacijska Bezierova krivulja

Interpolacijska krivulja prolazi svim zadanim točkama. Ideja izračuna interpolacijskih krivulja već je opisan u uvodu, no neće škoditi da je ponovimo. Zadat ćemo točke (odnosno radij-vektore točaka) kroz koje želimo da krivulja prođe za neki parametar t . Zatim ćemo na temelju tih točaka izračunati kontrolne točke aproksimacijske krivulje, koja će proći kroz naše tražene točke.

Problem se općenito može zapisati ovako. Zadani su radij-vektori:

$$\vec{p}_0 = \vec{p}(t_0), \vec{p}_1 = \vec{p}(t_1), \dots, \vec{p}_i = \vec{p}(t_i), \dots, \vec{p}_n = \vec{p}(t_n).$$

Kako je krivulja zadana s $n + 1$ radij-vektorom, krivulja je n -tog stupnja. Za opis krivulje koristit ćemo Bezierove težinske funkcije. Neka je kontrolni poligon aproksimacijske krivulje zadan vektorima

$\vec{a}_0, \dots, \vec{a}_n$ (koje ne znamo). Tada je svaka točka aproksimacijske krivulje dana sumom:

$$\vec{p}(t) = \sum_{i=0}^n \vec{a}_i f_{i,n}(t).$$

Postavimo sada zahtjev da ta krivulja *mora* proći kroz zadane radij-vektore \vec{p}_i .

$$\vec{p}(t_i) = \sum_{j=0}^n \vec{a}_j f_{j,n}(t_i) = \vec{p}_i.$$

Uočimo da smo ovime definirali $(n+1)$ jednadžbu, jer i ide od 0 do n . To pak možemo zapisati i matrično:

$$\begin{bmatrix} \vec{p}_0 \\ \vec{p}_1 \\ \vdots \\ \vec{p}_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} f_{0,n}(t_0) & f_{1,n}(t_0) & \cdots & f_{n,n}(t_0) \\ f_{0,n}(t_1) & f_{1,n}(t_1) & \cdots & f_{n,n}(t_1) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ f_{0,n}(t_n) & f_{1,n}(t_n) & \cdots & f_{n,n}(t_n) \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \vec{a}_0 \\ \vec{a}_1 \\ \vdots \\ \vec{a}_n \end{bmatrix}. \quad (7.16)$$

ili kraće:

$$\mathbf{P} = \mathbf{F} \cdot \mathbf{A} \quad \Rightarrow \quad \mathbf{A} = \mathbf{F}^{-1} \cdot \mathbf{P}. \quad (7.17)$$

Iz ovih jednadžbi potrebno je odrediti matricu \mathbf{A} . Nakon toga su nam poznati svi vektori \vec{a}_i te se pomoću njih i Bezierovih težinskih funkcija može direktno crtati aproksimacijska Bezierova krivulja koja pri tome interpolira izvorno zadane točke, ili se mogu izračunati radij-vektori točaka kontrolnog poligona aproksimacijske krivulje i zatim crtati krivulju pomoću Bernsteinovih težinskih funkcija.

Vrlo često se u praksi zadaju samo točke kroz koje želimo provući krivulju, ali se pri tome ne specificira za koju vrijednost parametra t krivulja mora proći kroz koju točku. Tada se za parametar može odabrat i vrlo jednostavan oblik:

$$t_i = \frac{i}{n}$$

pa se prethodni matrični račun pojednostavljuje:

$$\begin{bmatrix} \vec{p}_0 \\ \vec{p}_1 \\ \vdots \\ \vec{p}_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 1 & f_{1,n}\left(\frac{1}{n}\right) & \cdots & f_{n,n}\left(\frac{1}{n}\right) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & f_{1,n}\left(\frac{n}{n}\right) & \cdots & f_{n,n}\left(\frac{n}{n}\right) \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \vec{a}_0 \\ \vec{a}_1 \\ \vdots \\ \vec{a}_n \end{bmatrix}$$

Kao primjer možemo uzeti krivulju trećeg stupnja koju želimo provući kroz četiri točke: $\vec{p}_0, \vec{p}_1, \vec{p}_2$ i \vec{p}_3 . Budući da vrijednosti parametara nisu zadane, uzet ćemo parametre prema relaciji:

$$t_i = \frac{i}{n}$$

čime dobivamo:

$$\vec{p}_0 = p\left(\frac{0}{3}\right), \vec{p}_1 = p\left(\frac{1}{3}\right), \vec{p}_2 = p\left(\frac{2}{3}\right), \vec{p}_3 = p\left(\frac{3}{3}\right).$$

Bezierove težinske funkcije za krivulju trećeg stupnja glase:

$$\begin{aligned} f_{0,3}(t) &= 1 \\ f_{1,3}(t) &= 3t - 3t^2 + t^3 \\ f_{2,3}(t) &= 3t^2 - 2t^3 \\ f_{3,3}(t) &= t^3 \end{aligned}$$

Uvrstimo li ovo u matricu, dobivamo:

$$\begin{bmatrix} \vec{p}_0 \\ \vec{p}_1 \\ \vec{p}_2 \\ \vec{p}_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & \frac{19}{27} & \frac{7}{27} & \frac{1}{27} \\ 1 & \frac{26}{27} & \frac{20}{27} & \frac{8}{27} \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \vec{a}_0 \\ \vec{a}_1 \\ \vec{a}_2 \\ \vec{a}_3 \end{bmatrix}$$

Slijedi da je:

$$\mathbf{A} = \frac{1}{18} \cdot \begin{bmatrix} 18 & 0 & 0 & 0 \\ -33 & 54 & -27 & 6 \\ 21 & -81 & 81 & -21 \\ -6 & 27 & -54 & 33 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{P}$$

odnosno po komponentama:

$$\begin{bmatrix} \vec{a}_0 \\ \vec{a}_1 \\ \vec{a}_2 \\ \vec{a}_3 \end{bmatrix} = \frac{1}{18} \cdot \begin{bmatrix} 18 & 0 & 0 & 0 \\ -33 & 54 & -27 & 6 \\ 21 & -81 & 81 & -21 \\ -6 & 27 & -54 & 33 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \vec{p}_0 \\ \vec{p}_1 \\ \vec{p}_2 \\ \vec{p}_3 \end{bmatrix}$$

Sada kada smo izračunali tražene vektore, jednadžba aproksimacijske Bezierove krivulje (koja je interpolacijska s obzirom na početno zadane točke \vec{p}_i) glasi:

$$\vec{p}(t) = \sum_{i=0}^3 \vec{a}_i f_{i,3}(t) = 1 \cdot \vec{a}_0 + (3t - 3t^2 + t^3) \cdot \vec{a}_1 + (3t^2 - 2t^3) \cdot \vec{a}_2 + t^3 \cdot \vec{a}_3.$$

U ovom primjeru bilo je zadano $n + 1$ točka. No interpolacijska se krivulja može provlačiti i na temelju drugih podataka. Za izračun aproksimacijske krivulje potreban nam je $n + 1$ uvjet. Neki od načina zadavanja su sljedeći:

- $n + 1$ poznata točka (kao u primjeru),
- n poznatih točaka i poznata tangenta u nekoj od točaka (obično prva ili zadnja točka) ili općenito
- $n + 1$ poznatih uvjeta (bilo točaka, bilo derivacija, bilo kombinacija).

Krivulju je moguće računati i na temelju poznavanja viših derivacija i slično.

Interpolacijsku Bezierovu krivulju na isti način možemo dobiti i uporabom Bernsteinovih težinskih funkcija. Pogledat ćemo to na konkretnom primjeru gdje želimo provući Bezierovu krivulju kroz 4 zadane točke koristeći uniformno uzorkovanje vrijednosti parametra. Neka su zadane 4 točke kroz koje krivulja mora proći: $\vec{p}_0, \vec{p}_1, \vec{p}_2$ i \vec{p}_3 . Zadavanjem četiri ograničenja definirana je kubna Bezierova krivulja koja je određena izrazom (7.10). Pri tome znamo da krivulja mora proći kroz zadane točke, odnosno da mora vrijediti:

$$\begin{aligned} \vec{p}_0 &= \vec{p}(0) = \begin{bmatrix} 0^3 & 0^2 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R}, \\ \vec{p}_1 &= \vec{p}\left(\frac{1}{3}\right) = \begin{bmatrix} \left(\frac{1}{3}\right)^3 & \left(\frac{1}{3}\right)^2 & \frac{1}{3} & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R}, \\ \vec{p}_2 &= \vec{p}\left(\frac{2}{3}\right) = \begin{bmatrix} \left(\frac{2}{3}\right)^3 & \left(\frac{2}{3}\right)^2 & \frac{2}{3} & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R} \text{ te} \\ \vec{p}_3 &= \vec{p}(1) = \begin{bmatrix} 1^3 & 1^2 & 1 & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R}. \end{aligned}$$

Ove četiri jednadžbe možemo skupiti u jednu matričnu jednadžbu:

$$\begin{bmatrix} \vec{p}_0 \\ \vec{p}_1 \\ \vec{p}_2 \\ \vec{p}_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0^3 & 0^2 & 0 & 1 \\ \left(\frac{1}{3}\right)^3 & \left(\frac{1}{3}\right)^2 & \frac{1}{3} & 1 \\ \left(\frac{2}{3}\right)^3 & \left(\frac{2}{3}\right)^2 & \frac{2}{3} & 1 \\ 1^3 & 1^2 & 1 & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R}$$

gdje se s lijeve strane nalazi matica \mathbf{P} . Uvođenjem oznake \mathbf{T} za matricu potencija odabralih vrijednosti parametara možemo pisati:

$$\mathbf{P} = \mathbf{T} \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R} \tag{7.18}$$

U radnom trodimenziskom prostoru matrice \mathbf{P} i \mathbf{R} su matrice 4×3 . Jedina nepoznanica u izrazu (7.18) je \mathbf{R} odnosno matica vrhova kontrolnog poligona koji definira aproksimacijsku Bezierovu krivulju

koja će proći kroz četiri zadane točke. Tu matricu možemo odrediti množeći čitav izraz s lijeve strane inverzom umnoška $\mathbf{T} \cdot \mathbf{B}$:

$$\begin{aligned}\mathbf{P} &= \mathbf{T} \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R} \quad |(\mathbf{T} \cdot \mathbf{B})^{-1} \cdot \\ (\mathbf{T} \cdot \mathbf{B})^{-1} \cdot \mathbf{P} &= (\mathbf{T} \cdot \mathbf{B})^{-1} \cdot \mathbf{T} \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R}\end{aligned}$$

što daje:

$$\mathbf{R} = \mathbf{B}^{-1} \cdot \mathbf{T}^{-1} \cdot \mathbf{P} \quad (7.19)$$

Uočite da izraz (7.19) vrijedi za proizvoljnu Bezierovu krivlju a ne samo kubnu. Dakako, općenito kod krivulje n -tog stupnja matrice \mathbf{B} i \mathbf{T} će biti kvadratne matrice $(n+1) \times (n+1)$ dok će matrice \mathbf{R} i \mathbf{P} biti $(n+1) \times d$ gdje je d dimenzija prostora u kojem radimo (za slučaj radnog 3D prostora, matrica će biti $(n+1) \times 3$).

Dobiveni izraz za matricu \mathbf{R} sada možemo supstituirati direktno u izraz (7.10) pa slijedi:

$$\vec{p}(t) = [t^3 \ t^2 \ t \ 1] \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{B}^{-1} \cdot \mathbf{T}^{-1} \cdot \mathbf{P}.$$

Uočimo da se matrica \mathbf{B} i njezin inverz poništavaju pa je konačni oblik (u ovom primjeru kubne) interpolacijske Bezierove krivulje:

$$\vec{p}(t) = [t^3 \ t^2 \ t \ 1] \cdot \mathbf{T}^{-1} \cdot \mathbf{P}. \quad (7.20)$$

Kako je izraz (7.20) vrlo sličan izrazu (7.10), rezimirajmo što smo dobili.

- Aproksimacijska Bezierova krivulja prikazana uporabom Bernsteinovih težinskih funkcija određena je izrazom (7.10): jednoretčana matrica potencija parametra množi se kvadratnom matricom koeficijenata Bernsteinovih težinskih polinoma (\mathbf{B}) i potom matricom radij-vektora kontrolnog poligona (\mathbf{R}).
- Interpolacijska Bezierova krivulja određena je izrazom (7.10): jednoretčana matrica potencija parametra množi se inverzom kvadratne matrice potencija odabranih vrijednosti parametara za koje krivulja mora proći kroz zadane točke i potom se množi matricom vektora točaka kroz koje krivulja mora proći.

7.4 Parametarski prikaz krivulja pomoću polinoma

Priču o krivuljama koju smo započeli razmatranjem Bezierove krivulje možemo nastaviti razmatranjem krivulja u radnom prostoru koje su zadane parametarski pri čemu je svaka koordinata točke zadana polinomom. Bez gubitka općenitosti razmotrit ćemo slučaj kada su koordinate točke opisane kubnim polinomima (za bilo koji drugi stupanj polinoma postupak je identičan onome koji ćemo opisati). Neka je s T_K označena neka točka krivulje. U 3D radnom prostoru njezine će koordinate biti $T_{K,1}$, $T_{K,2}$ te $T_{K,3}$ (odnosno x , y i z). Svaka od tih koordinata opisana je kubnim polinomom:

$$\begin{aligned}T_{K,1} &= a_1 \cdot t^3 + b_1 \cdot t^2 + c_1 \cdot t + d_1 \\ T_{K,2} &= a_2 \cdot t^3 + b_2 \cdot t^2 + c_2 \cdot t + d_2 \\ T_{K,3} &= a_3 \cdot t^3 + b_3 \cdot t^2 + c_3 \cdot t + d_3\end{aligned}$$

Koristeći uobičajenu notaciju za točku krivulje koja ovisi o parametru t možemo pisati:

$$\vec{p}(t) = [T_{K,1} \ T_{K,2} \ T_{K,3}] = [t^3 \ t^2 \ t \ 1] \cdot \begin{bmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \\ d_1 & d_2 & d_3 \end{bmatrix} \quad (7.21)$$

što ćemo kraće pisati:

$$\vec{p}(t) = [t^3 \ t^2 \ t \ 1] \cdot \mathbf{K}. \quad (7.22)$$

Matrica \mathbf{K} je matrica koeficijenata polinoma: broj redaka te matrice je $n + 1$ gdje je n odabrani stupanj polinoma koje koristimo a broj stupaca odgovara broju komponenata koje ima točka; ako smo u 3D radnom prostoru, matrica će imati 3 stupca jer svaki stupac odgovara jednom polinomu. Ovako definirana krivulja jednoznačno je određena zadavanjem $(n + 1)$ -og ograničenja. Konkretno, kako koristimo kubne polinome, trebamo četiri ograničenja: primjerice, četiri točke kroz koje će krivulja proći. Neka te točke budu $\vec{p}_0, \vec{p}_1, \vec{p}_2$ i \vec{p}_3 i neka krivulja kroz njih prolazi za redom $t = 0, t = \frac{1}{3}, t = \frac{2}{3}$ i $t = 1$. Tada možemo pisati:

$$\begin{bmatrix} \vec{p}_0 \\ \vec{p}_1 \\ \vec{p}_2 \\ \vec{p}_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0^3 & 0^2 & 0 & 1 \\ \left(\frac{1}{3}\right)^3 & \left(\frac{1}{3}\right)^2 & \frac{1}{3} & 1 \\ \left(\frac{2}{3}\right)^3 & \left(\frac{2}{3}\right)^2 & \frac{2}{3} & 1 \\ 1^3 & 1^2 & 1 & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{K}$$

odnosno kraće (i uz već uvedene oznake):

$$\mathbf{P} = \mathbf{T} \cdot \mathbf{K}.$$

Kako su matrice \mathbf{P} i \mathbf{T} zadane, matricu \mathbf{K} sada možemo odrediti množeći čitav izraz inverzom matrice \mathbf{T} s lijeve strane pa dobivamo:

$$\mathbf{K} = \mathbf{T}^{-1} \cdot \mathbf{P} \quad (7.23)$$

čime, uvrštavanjem izraza za \mathbf{K} u izraz (7.22), dolazimo do općenitog izraza za točke krivulje koja je zadana tako da prolazi kroz $(n + 1) = 4$ zadane točke:

$$\vec{p}(t) = [t^3 \ t^2 \ t \ 1] \cdot \mathbf{T}^{-1} \cdot \mathbf{P}. \quad (7.24)$$

Usporedite sada izraz (7.24) i izraz (7.20) koji smo dobili za interpolacijsku Bezierovu krivulju – isti su. Krivulje zadane u radnom prostoru parametarski putem polinoma i interpolacijska Bezierova krivulja *iste su krivulje*. Ovo možemo pokazati i direktno. Uvedimo oznaku τ za jednoretčanu matricu potencija parametra: $\tau = [t^n \ t^{n-1} \ \dots \ t \ 1]$. Interpolacijska Bezierova krivulja određena je izrazom:

$$\vec{p}(t) = \tau \cdot \mathbf{T}^{-1} \cdot \mathbf{P}$$

dok je parametarska krivulja definirana polinomima u radnom prostoru određena s:

$$\vec{p}(t) = \tau \cdot \mathbf{K}.$$

Sada je lako pokazati da za proizvoljnu matricu \mathbf{K} (dakle, proizvoljnu krivulju koja je opisiva na ovaj način) možemo pronaći matrice \mathbf{T} i \mathbf{P} takve da vrijedi $\mathbf{T}^{-1} \cdot \mathbf{P} = \mathbf{K}$. Ako je matrica K dimenzija $(n + 1) \times d$, matrica \mathbf{T} morat će biti dimenzija $(n + 1) \times (n + 1)$ jer je to matrica potencija odabranih vrijednosti parametara za koje interpolacijska Bezierova krivulja prolazi kroz zadane točke određene matricom \mathbf{P} . Matricu \mathbf{T} možemo izgraditi na proizvoljan način; primjerice, popunjavajući retke tako da t mijenjamo uniformno: $0, \frac{1}{n}, \frac{2}{n}, \dots, 1$ i za svaki t računamo t^n, t^{n-1} , itd. Treba samo paziti da u više od jednog retka ne stavimo istu vrijednost za parametar t . Ovako konstruirana matrica \mathbf{T} bit će invertibilna. Jednom kada smo konstruirali matricu \mathbf{T} , matricu \mathbf{P} možemo izračunati iz jednakosti $\mathbf{T}^{-1} \cdot \mathbf{P} = \mathbf{K}$ množenjem čitavog izraza matricom \mathbf{T} :

$$\mathbf{P} = \mathbf{T} \cdot \mathbf{K}.$$

Interpolacijska Bezierova krivulja uz ovako određene matrice \mathbf{T} i \mathbf{P} identična je krivulji opisanoj matricom \mathbf{K} . Uočimo i da rastav na matrice \mathbf{T} i \mathbf{P} nije jedinstven: za svaku matricu \mathbf{T} koju konstruiramo na opisani način možemo pronaći odgovarajuću matricu \mathbf{P} . Vrijedi i obrat tvrdnje: svaka interpolacijska Bezierova krivulja može se prikazati kao parametarski zadana krivulja u radnom prostoru koja je opisana polinomima: pripadna matrica \mathbf{K} naprosto je jednaka umnošku $\mathbf{T}^{-1} \cdot \mathbf{P}$.

Pokažimo da za svaku krivulju određenu matricom \mathbf{K} postoji i pripadna aproksimacijska Bezierova krivulja (što je i za očekivati, zbog veze između interpolacijske i aproksimacijske Bezierove krivulje). Aproksimacijska Bezierova krivulja određena je izrazom:

$$\vec{p}(t) = \tau \cdot \mathbf{B} \cdot \mathbf{R}$$

dok je parametarska krivulja definirana polinomima u radnom prostoru određena s:

$$\vec{p}(t) = \tau \cdot \mathbf{K}.$$

Sada je lako pokazati da za proizvoljnu matricu \mathbf{K} možemo pronaći matricu \mathbf{R} takvu da je $\mathbf{B} \cdot \mathbf{R} = \mathbf{K}$. Matrica \mathbf{B} kod aproksimacijske Bezierove krivulje izravno je određena zadavanjem stupnja krivulje i invertibilna je. Ako je matrica K dimenzija $(n+1) \times d$, matrica \mathbf{B} morat će biti dimenzija $(n+1) \times (n+1)$, odnosno pripadna Bezierova krivulja bit će stupnja n . Čitav izraz možemo pomnožiti inverzom matrice \mathbf{B} s lijeve strane čime dobivamo potrebnu matricu \mathbf{R} :

$$\mathbf{R} = \mathbf{B}^{-1} \cdot \mathbf{K}.$$

Ovime smo pronašli vrhove kontrolnog poligona koji generira aproksimacijsku Bezierovu krivulju koja je identična krivulji zadanoj matricom \mathbf{K} . Vrijedi i obrat: za svaku aproksimacijsku Bezierovu krivulju postoji pripadna matrica \mathbf{K} i ona je upravo jednaka umnošku $\mathbf{B} \cdot \mathbf{R}$.

Primjer: 11

Zadane su sljedeće četiri točke u radnom prostoru kroz koje treba provući parametarsku krivulju čije su komponente točke opisane polinomima: $\vec{p}_0 = (1, -1)$, $\vec{p}_1 = (1, 2)$, $\vec{p}_2 = (2, 4)$, $\vec{p}_3 = (0, 5)$. Pretpostavite da se koristi jednoliko uzorkovanje vrijednosti parametra. Odredite matrični prikaz krivulje i skicirajte krivulju.

Rješenje:

Za rješavanje zadatka koristit ćemo izraz (7.22). Potrebno je odrediti matricu \mathbf{K} što ćemo učiniti prema izrazu (7.23). Kako imamo zadane četiri točke, polinomi će biti 3. stupnja pa će matrica \mathbf{T} biti matrica 4×4 . U i -tom retku te matrice nalazit će se potencije vrijednosti parametra za koji krivulja mora proći kroz i -tu točku. Neka za $t = 0$ krivulja prolazi kroz \vec{p}_0 , za $t = \frac{1}{3}$ kroz \vec{p}_1 , za $t = \frac{2}{3}$ kroz \vec{p}_2 i konačno za $t = 1$ kroz \vec{p}_3 . Ta je matrica:

$$\mathbf{T} = \begin{bmatrix} 0^3 & 0^2 & 0 & 1 \\ \left(\frac{1}{3}\right)^3 & \left(\frac{1}{3}\right)^2 & \frac{1}{3} & 1 \\ \left(\frac{2}{3}\right)^3 & \left(\frac{2}{3}\right)^2 & \frac{2}{3} & 1 \\ 1^3 & 1^2 & 1 & 1 \end{bmatrix}.$$

Matrica \mathbf{P} sadrži u svakom retku po jednu točku:

$$\mathbf{P} = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 2 \\ 2 & 4 \\ 0 & 5 \end{bmatrix}.$$

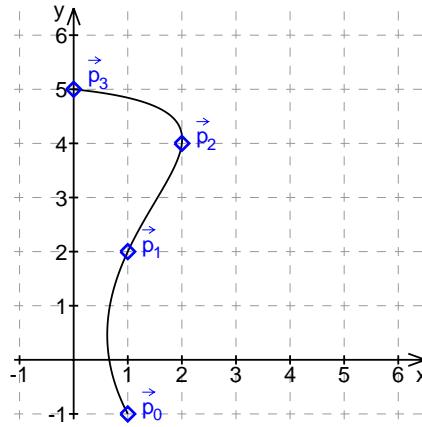
Prema izrazu (7.23), matricu \mathbf{K} možemo odrediti na sljedeći način:

$$\begin{aligned} \mathbf{K} &= \mathbf{T}^{-1} \cdot \mathbf{P} \\ &= \begin{bmatrix} 0^3 & 0^2 & 0 & 1 \\ \left(\frac{1}{3}\right)^3 & \left(\frac{1}{3}\right)^2 & \frac{1}{3} & 1 \\ \left(\frac{2}{3}\right)^3 & \left(\frac{2}{3}\right)^2 & \frac{2}{3} & 1 \\ 1^3 & 1^2 & 1 & 1 \end{bmatrix}^{-1} \cdot \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 2 \\ 2 & 4 \\ 0 & 5 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} -4.5 & 13.5 & -13.5 & 4.5 \\ 9.0 & -22.5 & 18.0 & -4.5 \\ -5.5 & 9.0 & -4.5 & 1.0 \\ 1.0 & 0.0 & -0.0 & 0.0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 2 \\ 2 & 4 \\ 0 & 5 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} -18.0 & 0.0 \\ 22.5 & -4.5 \\ -5.5 & 10.5 \\ 1.0 & -1.0 \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

Krivulja je tada određena izrazom (7.22):

$$\vec{p}(t) = \begin{bmatrix} t^3 & t^2 & t & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} -18.0 & 0.0 \\ 22.5 & -4.5 \\ -5.5 & 10.5 \\ 1.0 & -1.0 \end{bmatrix}.$$

Grafički prikaz krivulje dan je na slici u nastavku.

**Primjer: 12**

Parametarska krivulja čije su komponente točke opisane polinomima zadana je matricom \mathbf{K} iz prethodnog primjera. Odredite vrhove kontrolnog poligona aproksimacijske Bezierove krivulje koja daje identičan prikaz.

Rješenje:

S obzirom da tražimo aproksimacijsku Bezierovu krivulju, tražit ćemo da vrijedi:

$$\mathbf{B} \cdot \mathbf{R} = \mathbf{K}.$$

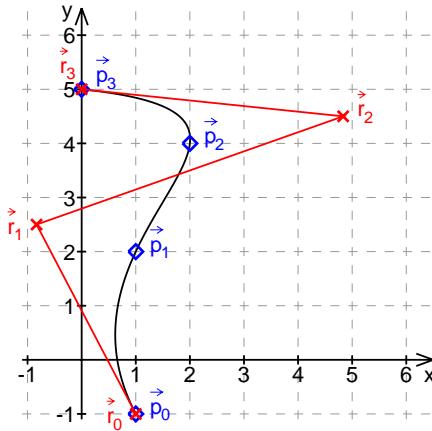
Kako je matrica \mathbf{K} dimenzija 4×2 , slijedi da je matrica \mathbf{B} kvadratna ranga 4 odnosno da tražimo kubnu aproksimacijsku Bezierovu krivulju. Matricu \mathbf{B} za kubnu Bezierovu krivulju već smo odredili:

$$\mathbf{B} = \begin{bmatrix} -1.00 & 3.00 & -3.00 & 1.00 \\ 3.00 & -6.00 & 3.00 & 0.00 \\ -3.00 & 3.00 & 0.00 & 0.00 \\ 1.00 & 0.00 & 0.00 & 0.00 \end{bmatrix}.$$

Matrica \mathbf{R} je nepoznata a matricu \mathbf{K} imamo. Stoga ćemo \mathbf{R} izračunati na sljedeći način.

$$\begin{aligned} \mathbf{R} &= \mathbf{B}^{-1} \cdot \mathbf{K} \\ &= \begin{bmatrix} -1.00 & 3.00 & -3.00 & 1.00 \\ 3.00 & -6.00 & 3.00 & 0.00 \\ -3.00 & 3.00 & 0.00 & 0.00 \\ 1.00 & 0.00 & 0.00 & 0.00 \end{bmatrix}^{-1} \cdot \begin{bmatrix} -18.0 & 0.0 \\ 22.5 & -4.5 \\ -5.5 & 10.5 \\ 1.0 & -1.0 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 0.00 & 0.00 & 0.00 & 1.00 \\ 0.00 & 0.00 & 1/3 & 1.00 \\ 0.00 & 1/3 & 2/3 & 1.00 \\ 1.00 & 1.00 & 1.00 & 1.00 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} -18.0 & 0.0 \\ 22.5 & -4.5 \\ -5.5 & 10.5 \\ 1.0 & -1.0 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -5/6 & 5/2 \\ 29/6 & 9/2 \\ 0 & 5 \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

Slijedi da su vrhovi kontrolnog poligona $\vec{r}_0 = (1, -1)$, $\vec{r}_1 = (-5/6, 5/2)$, $\vec{r}_2 = (29/6, 9/2)$ te $\vec{r}_3 = (0, 5)$. Slika u nastavku prikazuje krivulju s ucrtanim kontrolnim poligonom.



Razlog ovog kratkog izleta u parametarski prikaz krivulje u radnom prostoru polinomima jest uočiti da se na taj način ne dobiva ništa novo: to je samo drugi način na koji možemo opisivati iste krivulje. Međutim, porodica krivulja koje možemo opisati na ovaj način ne sadrži mnoštvo često korištenih krivulja – primjerice, kružnicu. Pogledajmo stoga općenitiji slučaj parametarskog opisivanja krivulja: opet ćemo koristiti polinome, ali ovaj puta u homogenom prostoru.

7.5 Prikaz krivulja pomoću razlomljjenih funkcija

Jedan od načina zapisivanja krivulja koji do sada nismo spomenuli jest pomoću razlomljjenih funkcija. Pri tome se krivulje opisuju parametarski uz jedan parametar t , u homogenom prostoru, a svaka koordinata točke polinomna funkcija parametra t . Kako ćemo krivulje opisivati općenito u 3D-prostoru, svaka točka T_K imat će svoje tri koordinate $T_{K,1}$ ili x , $T_{K,2}$ ili y i $T_{K,3}$ ili z u radnom prostoru, odnosno naziv T_{Kh} i četiri koordinate $T_{Kh,1}$, $T_{Kh,2}$, $T_{Kh,3}$ i $T_{Kh,h}$ u homogenom prostoru.

7.5.1 Prikaz krivulja pomoću kvadratnih razlomljjenih funkcija

Kvadratne razlomljene funkcije omogućavaju nam jednostavan prikaz koničnih krivulja (krivulje koje nastaju kao presjecište stošca i ravnine, npr. kružnice, elipse i sl.). Kako je riječ o kvadratnim funkcijama, funkcijeske ovisnosti svih koordinata u homogenom prostoru bit će izražene kvadratnim polinomom, pa možemo pisati:

$$\begin{aligned} T_{Kh,1} &= a_1 \cdot t^2 + b_1 \cdot t + c_1 \\ T_{Kh,2} &= a_2 \cdot t^2 + b_2 \cdot t + c_2 \\ T_{Kh,3} &= a_3 \cdot t^2 + b_3 \cdot t + c_3 \\ T_{Kh,h} &= a \cdot t^2 + b \cdot t + c \end{aligned}$$

Povratkom u radni prostor dobiva se:

$$\begin{aligned} T_{K,1} &= \frac{a_1 \cdot t^2 + b_1 \cdot t + c_1}{a \cdot t^2 + b \cdot t + c} \\ T_{K,2} &= \frac{a_2 \cdot t^2 + b_2 \cdot t + c_2}{a \cdot t^2 + b \cdot t + c} \\ T_{K,3} &= \frac{a_3 \cdot t^2 + b_3 \cdot t + c_3}{a \cdot t^2 + b \cdot t + c} \end{aligned}$$

Razlog za naziv "razlomljene kvadratne" funkcije trebao bi biti jasan iz prethodnih jednadžbi. Zadržimo li se u homogenom prostoru, tada se jednadžbe po koordinatama mogu spojiti u jedan matrični zapis:

$$T_{Kh} = \begin{bmatrix} T_{Kh,1} & T_{Kh,2} & T_{Kh,3} & T_{Kh,h} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} t^2 & t & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} a_1 & a_2 & a_3 & a \\ b_1 & b_2 & b_3 & b \\ c_1 & c_2 & c_3 & c \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} t^2 & t & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{K}.$$

Matrica \mathbf{K} naziva se *karakteristična matrica krivulje*. Za određivanje matrice \mathbf{K} dovoljno je poznavati tri točke kroz koje krivulja mora proći. Npr. neka prođe kroz točku T_A za $t = t_1 = 0$, kroz točku T_B za $t = t_2 = 0.5$ i kroz točku T_C za $t = t_3 = 1$. Tada vrijedi:

$$T_{Ah} = \begin{bmatrix} T_{Ah,1} & T_{Ah,2} & T_{Ah,3} & T_{Ah,h} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} t_1^2 & t_1 & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{K}$$

$$T_{Bh} = \begin{bmatrix} T_{Bh,1} & T_{Bh,2} & T_{Bh,3} & T_{Bh,h} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} t_2^2 & t_2 & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{K}$$

$$T_{Ch} = \begin{bmatrix} T_{Ch,1} & T_{Ch,2} & T_{Ch,3} & T_{Ch,h} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} t_3^2 & t_3 & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{K}$$

što možemo zapisati i matrično:

$$\begin{bmatrix} T_{Ah} \\ T_{Bh} \\ T_{Ch} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} T_{Ah,1} & T_{Ah,2} & T_{Ah,3} & Ah, h \\ T_{Bh,1} & T_{Bh,2} & T_{Bh,3} & Bh, h \\ T_{Ch,1} & T_{Ch,2} & T_{Ch,3} & Ch, h \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} t_1^2 & t_1 & 1 \\ t_2^2 & t_2 & 1 \\ t_3^2 & t_3 & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{K}.$$

Da bismo odredili matricu \mathbf{K} , cijelu jednadžbu potrebno je pomnožiti s inverznom matricom koeficijenata i to s lijeve strane:

$$\mathbf{K} = \begin{bmatrix} t_1^2 & t_1 & 1 \\ t_2^2 & t_2 & 1 \\ t_3^2 & t_3 & 1 \end{bmatrix}^{-1} \cdot \begin{bmatrix} T_{Ah} \\ T_{Bh} \\ T_{Ch} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} t_1^2 & t_1 & 1 \\ t_2^2 & t_2 & 1 \\ t_3^2 & t_3 & 1 \end{bmatrix}^{-1} \cdot \begin{bmatrix} T_{Ah,1} & T_{Ah,2} & T_{Ah,3} & Ah, h \\ T_{Bh,1} & T_{Bh,2} & T_{Bh,3} & Bh, h \\ T_{Ch,1} & T_{Ch,2} & T_{Ch,3} & Ch, h \end{bmatrix}.$$

Uvrstimo li zadane t -ove u izraz, dobiva se:

$$\mathbf{K} = \begin{bmatrix} 0^2 & 0 & 1 \\ 0.5^2 & 0.5 & 1 \\ 1^2 & 1 & 1 \end{bmatrix}^{-1} \cdot \begin{bmatrix} T_{Ah} \\ T_{Bh} \\ T_{Ch} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & -4 & 2 \\ -3 & 4 & -1 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} T_{Ah} \\ T_{Bh} \\ T_{Ch} \end{bmatrix}.$$

Zadamo li sada i točke T_A , T_B i T_C , matrica \mathbf{K} može se odrediti u potpunosti.

7.5.2 Parametarske derivacije u homogenom prostoru

Svim koordinatama definirali smo funkciju ovisnost o parametru t . U ovom slučaju ta je funkcija ovisnost definirana kvadratnim polinomom. No to znači da se te funkcije daju i derivirati. Pogledajmo kako bi izgledala prva derivacija po parametru t . Funkcijske ovisnosti koordinata definirane su relacijama:

$$\begin{aligned} T_{Kh,1} &= a_1 \cdot t^2 + b_1 \cdot t + c_1 \\ T_{Kh,2} &= a_2 \cdot t^2 + b_2 \cdot t + c_2 \\ T_{Kh,3} &= a_3 \cdot t^2 + b_3 \cdot t + c_3 \\ T_{Kh,h} &= a \cdot t^2 + b \cdot t + c \end{aligned}$$

Deriviranjem svake relacije po t dobiva se:

$$\begin{aligned} \frac{dT_{Kh,1}}{dt} &= a_1 \cdot 2t + b_1 \\ \frac{dT_{Kh,2}}{dt} &= a_2 \cdot 2t + b_2 \\ \frac{dT_{Kh,3}}{dt} &= a_3 \cdot 2t + b_3 \\ \frac{dT_{Kh,h}}{dt} &= a \cdot 2t + b \end{aligned}$$

Označimo li derivaciju u točki T_{Kh} po parametru t oznakom T'_{Kh} tada možemo derivaciju raspisati po komponentama u matričnom obliku:

$$T'_{Kh} = \begin{bmatrix} T'_{Kh,1} & T'_{Kh,2} & T'_{Kh,3} & T'_{Kh,h} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2t & 1 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} a_1 & a_2 & a_3 & a \\ b_1 & b_2 & b_3 & b \\ c_1 & c_2 & c_3 & c \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2t & 1 & 0 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{K}.$$

Možda da još jednom naglasimo što predstavlja oznaka T'_{Kh} . To nije derivacija krivulje u točki u geometrijskom smislu (što bismo trebali poistovjetiti s nagibom krivulje u toj točki). To je derivacija

funkcija kojima su definirane ovisnosti o parametru t u nekoj proizvoljnoj točki T_{Kh} , odnosno gradijent u homogenom prostoru. Kako tih funkcija ima četiri, tako je i struktura T'_{Kh} četverokomponentni vektor.

Drugu derivaciju dobivamo deriviranjem prve derivacije; dobiva se:

$$\begin{aligned}\frac{d^2T_{Kh,1}}{dt^2} &= a_1 \cdot 2 \\ \frac{d^2T_{Kh,2}}{dt^2} &= a_2 \cdot 2 \\ \frac{d^2T_{Kh,3}}{dt^2} &= a_3 \cdot 2 \\ \frac{d^2T_{Kh,h}}{dt^2} &= a \cdot 2\end{aligned}$$

ili matrično zapisano:

$$T''_{Kh} = \begin{bmatrix} T''_{Kh,1} & T''_{Kh,2} & T''_{Kh,3} & T''_{Kh,h} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} a_1 & a_2 & a_3 & a \\ b_1 & b_2 & b_3 & b \\ c_1 & c_2 & c_3 & c \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{K}.$$

Sve više derivacije daju:

$$\left. \begin{aligned}\frac{d^n T_{Kh,1}}{dt^n} &= 0 \\ \frac{d^n T_{Kh,2}}{dt^n} &= 0 \\ \frac{d^n T_{Kh,3}}{dt^n} &= 0 \\ \frac{d^n T_{Kh,h}}{dt^n} &= 0\end{aligned} \right\} \quad n > 2$$

odnosno matrično:

$$T^{(n)}_{Kh} = \begin{bmatrix} T^{(n)}_{Kh,1} & T^{(n)}_{Kh,2} & T^{(n)}_{Kh,3} & T^{(n)}_{Kh,h} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} a_1 & a_2 & a_3 & a \\ b_1 & b_2 & b_3 & b \\ c_1 & c_2 & c_3 & c \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{K}, \quad n > 2.$$

Iz ovog jednostavnog izvoda jasno se vidi da su sve derivacije određene upravo karakterističnom matricom krivulje \mathbf{K} . Također se vidi da se sve derivacije mogu direktno dobiti samo deriviranjem elemenata matrice parametra t . Tako smo krenuli od:

$$T_{Kh} = \begin{bmatrix} t^2 & t & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{K}.$$

Prva derivacija je bila:

$$T'_{Kh} = \begin{bmatrix} 2t & 1 & 0 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{K}.$$

Druga derivacija:

$$T''_{Kh} = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{K}.$$

I sve ostale više:

$$T^{(n)}_{Kh} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{K}, \quad n > 2.$$

7.5.3 Prikaz krivulja pomoću kubnih razlomljениh funkcija

Ove funkcije omogućavaju jednostavan prikaz koničnih krivulja (krivulje koje nastaju kao presjecište stošca i ravnine, npr. kružnice, elipse i sl.), no može dati i infleksije što kvadratne razlomljene funkcije nisu mogle. Kako je riječ o kubnim funkcijama, funkcijeske ovisnosti svih koordinata u homogenom prostoru biti će izražene kubnim polinomom:

$$T_{Kh,1} = a_1 \cdot t^3 + b_1 \cdot t^2 + c_1 \cdot t + d_1 \tag{7.25}$$

$$T_{Kh,2} = a_2 \cdot t^3 + b_2 \cdot t^2 + c_2 \cdot t + d_2 \tag{7.26}$$

$$T_{Kh,3} = a_3 \cdot t^3 + b_3 \cdot t^2 + c_3 \cdot t + d_3 \tag{7.27}$$

$$T_{Kh,h} = a \cdot t^3 + b \cdot t^2 + c \cdot t + d \tag{7.28}$$

Povratkom u radni prostor dobiva se:

$$\begin{aligned} T_{K,1} &= \frac{a_1 \cdot t^3 + b_1 \cdot t^2 + c_1 \cdot t + d_1}{a \cdot t^3 + b \cdot t^2 + c \cdot t + d} \\ T_{K,2} &= \frac{a_2 \cdot t^3 + b_2 \cdot t^2 + c_2 \cdot t + d_2}{a \cdot t^3 + b \cdot t^2 + c \cdot t + d} \\ T_{K,3} &= \frac{a_3 \cdot t^3 + b_3 \cdot t^2 + c_3 \cdot t + d_3}{a \cdot t^3 + b \cdot t^2 + c \cdot t + d} \end{aligned}$$

Jednadžbe dane za homogenih prostor opet vode na matrični zapis:

$$T_{Kh} = \begin{bmatrix} t^3 & t^2 & t & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} a_1 & a_2 & a_3 & a \\ b_1 & b_2 & b_3 & b \\ c_1 & c_2 & c_3 & c \\ d_1 & d_2 & d_3 & d \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} t^3 & t^2 & t & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{A}. \quad (7.29)$$

gdje je \mathbf{A} karakteristična matrica krivulje.

7.5.4 Parametarske derivacije u homogenom prostoru

U ovom su slučaju sve funkcije ovisnosti kubne.

$$\begin{aligned} T_{Kh,1} &= a_1 \cdot t^3 + b_1 \cdot t^2 + c_1 \cdot t + d_1 \\ T_{Kh,2} &= a_2 \cdot t^3 + b_2 \cdot t^2 + c_2 \cdot t + d_2 \\ T_{Kh,3} &= a_3 \cdot t^3 + b_3 \cdot t^2 + c_3 \cdot t + d_3 \\ T_{Kh,h} &= a \cdot t^3 + b \cdot t^2 + c \cdot t + d \end{aligned}$$

Deriviranjem po parametru t dobiva se:

$$\begin{aligned} \frac{dT_{Kh,1}}{dt} &= a_1 \cdot 3t^2 + b_1 \cdot 2t + c_1 \\ \frac{dT_{Kh,2}}{dt} &= a_2 \cdot 2t^2 + b_2 \cdot 2t + c_2 \\ \frac{dT_{Kh,3}}{dt} &= a_3 \cdot 2t^2 + b_3 \cdot 2t + c_3 \\ \frac{dT_{Kh,h}}{dt} &= a \cdot 2t^2 + b \cdot 2t + c \end{aligned}$$

što se matrično može zapisati kao:

$$T'_{Kh} = \begin{bmatrix} T'_{Kh,1} & T'_{Kh,2} & T'_{Kh,3} & T'_{Kh,h} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3t^2 & 2t & 1 & 0 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{A}. \quad (7.30)$$

Više derivacije iznose:

$$\begin{aligned} T''_{Kh} &= \begin{bmatrix} 6t & 2 & 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{A}. \\ T'''_{Kh} &= \begin{bmatrix} 6 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{A}. \\ T^{(n)}_{Kh} &= \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{A}, \quad n > 3. \end{aligned}$$

7.5.5 Veza između parametarskih derivacija u radnom i homogenom prostoru

Prilikom zadavanja krivulja, kada se radi s derivacijama, najčešće se specificiraju derivacije u radnom prostoru: korisnik zadaje nagib odnosno tangencijalni vektor u pojedinim točkama krivulje koji odgovara gradijentu u toj točki u radnom prostoru. Međutim, kada radimo s razlomljenim krivuljama, radimo u homogenom prostoru. Stoga je potrebno pogledati kakav je odnos, odnosno koja je veza između parametarskih derivacija u radnom i homogenom prostoru.

Veza između radnih i homogenih koordinata već nam je poznata.

$$T_{K,i} = \frac{T_{Kh,i}}{T_{Kh,h}}, i \in 1, 2, 3$$

Pri tome oznakom T_K označavamo točku u radnom prostoru, a oznakom T_{Kh} točku u homogenom prostoru. Ovu ovisnost možemo zapisati matrično kako slijedi.

$$T_{Kh} = \begin{bmatrix} T_{K,1} \cdot T_{Kh,h} & T_{K,2} \cdot T_{Kh,h} & T_{K,3} \cdot T_{Kh,h} & T_{Kh,h} \end{bmatrix} = T_{Kh,h} \cdot \begin{bmatrix} T_{K,1} & T_{K,2} & T_{K,3} & 1 \end{bmatrix} \quad (7.31)$$

Doista, točki u radnom prostoru s koordinatama $\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \end{bmatrix}$ u homogenom prostoru odgovara točka $\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 1 \end{bmatrix}$, točka $\begin{bmatrix} 2 & 4 & 6 & 2 \end{bmatrix}$, točka $\begin{bmatrix} 3 & 6 & 9 & 3 \end{bmatrix}$ kao i još bezbroj drugih.

Prepostavimo da su nam poznate parametarske derivacije koordinata u 3D radnom prostoru – korisnik je zadao komponente tangencijalnog vektora, odnosno znamo:

$$T'_{K,1} = \frac{dT_{K,1}}{dt}, \quad T'_{K,2} = \frac{dT_{K,2}}{dt}, \quad T'_{K,3} = \frac{dT_{K,3}}{dt}.$$

Pri tome je potrebno prisjetiti se da su $T_{K,1}$, $T_{K,2}$ i $T_{K,3}$ funkcije koje ovise o parametru t pa zadavanjem različitih vrijednosti parametra t dobivamo pojedine točke tako definirane krivulje.

Vezu između koordinata točke u radnom i homogenom prostoru dali smo izrazom (7.31), pa za pojedine komponente možemo očitati:

$$T_{Kh,1} = T_{K,1} \cdot T_{Kh,h}, \quad T_{Kh,2} = T_{K,2} \cdot T_{Kh,h}, \quad T_{Kh,3} = T_{K,3} \cdot T_{Kh,h}.$$

Oznakama $T_{Kh,1}$, $T_{Kh,2}$, $T_{Kh,3}$ i $T_{Kh,h}$ označili smo komponente točke u homogenom prostoru. Svaka od tih komponenata također je funkcija ovisna o parametru t i te funkcijeske ovisnosti znamo. Primjerice, radimo li s kubnim razlomljenim funkcijama, funkcijeske ovisnosti homogenih komponenata $T_{Kh,1}$, $T_{Kh,2}$, $T_{Kh,3}$ i $T_{Kh,h}$ o parametru t dane su izrazima (7.25)-(7.28).

Kako su prve tri komponente u prethodnim izrazima definirane kao umnožak dviju funkcija (funkcije koja opisuje ovisnost komponente u radnom prostoru o parametru t i funkcije koja opisuje kako se mijenja homogeni parametar u homogenom prostoru u ovisnosti o parametru t), parametarske derivacije komponenata u homogenom prostoru mogu se primjenom pravila derivacije umnoška prikazati kako slijedi.

$$T'_{Kh,1} = (T_{K,1} \cdot T_{Kh,h})' = T'_{K,1} \cdot T_{Kh,h} + T_{K,1} \cdot T'_{Kh,h} \quad (7.32)$$

$$T'_{Kh,2} = (T_{K,2} \cdot T_{Kh,h})' = T'_{K,2} \cdot T_{Kh,h} + T_{K,2} \cdot T'_{Kh,h} \quad (7.33)$$

$$T'_{Kh,3} = (T_{K,3} \cdot T_{Kh,h})' = T'_{K,3} \cdot T_{Kh,h} + T_{K,3} \cdot T'_{Kh,h} \quad (7.34)$$

Zapisano matrično dobije se:

$$\begin{aligned} T'_{Kh} &= \begin{bmatrix} T'_{Kh,1} & T'_{Kh,2} & T'_{Kh,3} & T'_{Kh,h} \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} T'_{K,1} \cdot T_{Kh,h} + T_{K,1} \cdot T'_{Kh,h} & T'_{K,2} \cdot T_{Kh,h} + T_{K,2} \cdot T'_{Kh,h} & T'_{K,3} \cdot T_{Kh,h} + T_{K,3} \cdot T'_{Kh,h} & T'_{Kh,h} \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} T'_{Kh,h} & T_{Kh,h} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} T_{K,1} & T_{K,2} & T_{K,3} & 1 \\ T'_{K,1} & T'_{K,2} & T'_{K,3} & 0 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} T'_{Kh,h} & T_{Kh,h} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} T_K & 1 \\ T'_K & 0 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Na ovaj način dobili smo direktnu vezu između traženih parametarskih derivacija u homogenom prostoru i poznatih parametarskih derivacija u radnom prostoru. Uočimo sada da prikazana veza ne omogućava jednoznačno određivanje parametarskih derivacija u homogenom prostoru ako su poznate parametarske derivacije u radnom prostoru. Pogledajmo to na primjeru. Neka je poznato da krivulja

u radnom 3D prostoru prolazi kroz točku $\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \end{bmatrix}$ i da je u toj točki tangencijalni vektor jednak $\begin{bmatrix} 2 & -1 & 1 \end{bmatrix}$. Uvrštavanjem podataka u izraz:

$$T'_{Kh} = \begin{bmatrix} T'_{Kh,h} & T_{Kh,h} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} T_{K,1} & T_{K,2} & T_{K,3} & 1 \\ T'_{K,1} & T'_{K,2} & T'_{K,3} & 0 \end{bmatrix}$$

dobivamo:

$$\begin{aligned} T'_{Kh} &= \begin{bmatrix} T'_{Kh,h} & T_{Kh,h} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 1 \\ 2 & -1 & 1 & 0 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} T'_{Kh,h} + 2T_{Kh,h} & 2T'_{Kh,h} - T_{Kh,h} & 3T'_{Kh,h} + T_{Kh,h} & T'_{Kh,h} \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

Rezultat pokazuje da su nam ostala još dva stupnja slobode: parametarsku derivaciju u homogenom prostoru moći ćemo jednoznačno odrediti tek kada još na neki način fiksiramo vrijednosti $T'_{Kh,h}$ i $T_{Kh,h}$. Primjerice, odaberemo li da je derivacija funkcije koja opisuje ovisnost homogenog parametra o parametru t u promatranoj točki jednaka 1 a da je iznos homogenog parametra u toj istoj točki jednak 2, dobit ćemo konačan rezultat:

$$\begin{aligned} T'_{Kh} &= \begin{bmatrix} 1 + 2 \cdot 2 & 2 \cdot 1 - 2 & 3 \cdot 1 + 2 & 1 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 5 & 0 & 5 & 1 \end{bmatrix}. \end{aligned}$$

Razlog za nepotpunost specificiranja parametarskih derivacija u homogenom prostoru ako su poznate samo parametarske derivacije u radnom prostoru i točka kroz koju krivulja prolazi (a u kojoj je zadana derivacija) leži u činjenici da u homogenom prostoru imamo jedan stupanj slobode više: u nedavnom primjeru podsjetili smo se da jednoj točki u radnom prostoru odgovara beskonačno mnogo točaka u homogenom prostoru. Taj stupanj slobode više rezultira vezom između parametarskih derivacija u radnom i homogenom prostoru koja kao slobodne parametre ima vrijednosti $T'_{Kh,h}$ i $T_{Kh,h}$. Tek kada na neki način odredimo i te vrijednosti, vrijednost parametarske derivacije u homogenom prostoru postat će jedinstvena.

Druga parametarska derivacija u homogenom prostoru dobije se deriviranjem prve parametarske derivacije u homogenom prostoru; nakon što se deriviraju izrazi i nakon ubacivanja u matricu dobiva se:

$$\begin{aligned} T''_{Kh} &= \begin{bmatrix} T''_{Kh,1} & T''_{Kh,2} & T''_{Kh,3} & T''_{Kh,h} \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} (T'_{K,1} \cdot T_{Kh,h} + T_{K,1} \cdot T'_{Kh,h})' & (T'_{K,2} \cdot T_{Kh,h} + T_{K,2} \cdot T'_{Kh,h})' & (T'_{K,3} \cdot T_{Kh,h} + T_{K,3} \cdot T'_{Kh,h})' & T''_{Kh,h} \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} T''_{Kh,h} & 2 \cdot T'_{Kh,h} & T_{Kh,h} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} T_{K,1} & T_{K,2} & T_{K,3} & 1 \\ T'_{K,1} & T'_{K,2} & T'_{K,3} & 0 \\ T''_{K,1} & T''_{K,2} & T''_{K,3} & 0 \\ T_{K,1} & T_{K,2} & T_{K,3} & 0 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} T''_{Kh,h} & 2 \cdot T'_{Kh,h} & T_{Kh,h} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} T_K & 1 \\ T'_K & 0 \\ T''_K & 0 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

I više derivacije mogu se izvesti na sličan način.

7.5.6 Primjer

Pomoću razložljene kvadratne funkcije želimo odrediti krivulju koja će prolaziti sljedećim točkama:

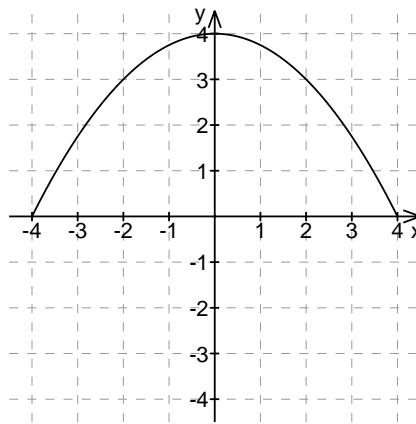
- za $t = t_1 = 0$ kroz točku $[R \ 0 \ 0 \ 1]$,
- za $t = t_2 = 0.5$ kroz točku $[0 \ R \ 0 \ 1]$ te

- za $t = t_2 = 1$ kroz točku $[-R \ 0 \ 0 \ 1]$.

Na prvi pogled popis točaka odgovara kružnici, no pogledajmo što ćemo dobiti. Izračunajmo matricu \mathbf{K} temeljem izračuna koji smo već prethodno napravili.

$$\mathbf{K} = \begin{bmatrix} 2 & -4 & 2 \\ -3 & 4 & -1 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} R & 0 & 0 & 1 \\ 0 & R & 0 & 1 \\ -R & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & -4R & 0 & 0 \\ -2R & 4R & 0 & 0 \\ R & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Posljednji stupac $[0 \ 0 \ 1]^T$ nam govori da je riječ o paraboli, a ne o koničnoj krivulji. Sve konične krivulje imaju posljednji stupac jednak $[1 \ 0 \ 1]^T$. Uvrstimo li da je $R = 4$, prikaz upravo izvedene krivulje dan je na slici 7.8.



Slika 7.8: Krivulja nastala naivnim pokušajem dobivanja kružnice. Umjesto kružnice dobili smo parabolu.

Svaka točka ove naše krivulje određena je jednostavnom relacijom:

$$T_{Kh} = \begin{bmatrix} t^2 & t & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{K} = \begin{bmatrix} t^2 & t & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 0 & -4R & 0 & 0 \\ -2R & 4R & 0 & 0 \\ R & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Ako želimo prikazati kružnicu, morat ćemo se poslužiti trikom. Znamo da kod kružnice vrijedi veza:

$$x = R\cos\phi$$

$$y = R\sin\phi$$

Znamo i da postoji veza između sinusa i kosinusa:

$$t = \tan\frac{\phi}{2} \quad x = R\frac{1-t^2}{1+t^2} \quad y = R\frac{2t}{1+t^2}$$

Kako je nazivnik isti i za x i za y -koordinatu, njega ćemo uzeti kao funkciju koja opisuje homogeni parametar. Tada možemo pisati:

$$T_{Kh,x} = -Rt^2 + R$$

$$T_{Kh,y} = 2tR$$

$$T_{Kh,z} = 0$$

$$T_{Kh,h} = t^2 + 1$$

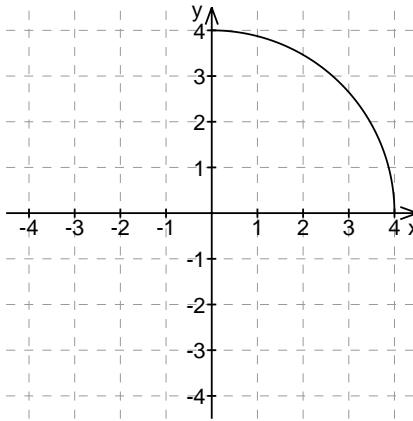
iz čega direktno slijedi matrica \mathbf{K} :

$$\mathbf{K} = \begin{bmatrix} -R & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 2R & 0 & 0 \\ R & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

pa krivulju možemo zapisati kao:

$$T_{Kh} = \begin{bmatrix} t^2 & t & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} -R & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 2R & 0 & 0 \\ R & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Zadnji stupac nam govori da smo dobili koničnu krivulju. Prikaz krivulje koja se dobije uz ovakvu matricu te uz $R = 4$ dan je na slici 7.9. Ako se parametar mijenja od 0 do 1, dobivaju se točke krivulje koje leže u prvom kvadrantu.



Slika 7.9: Segment kružnice.

7.5.7 Određivanje kubnog segmenta krivulje određenog rubnim uvjetima

U nastavku ćemo odrediti matricu \mathbf{A} za kubnu razlomljenu krivulju koja je zadana pomoću početne i završne točke u radnom prostoru, te prve derivacije u tim točkama (odnosno tangencijalnim vektorima u tim točkama u radnom prostoru); početna točka dobiva se za parametar $t = t_0 = 0$ dok se završna točka dobiva za parametar $t = t_1 = 1$. Dakle, poznato nam je sljedeće:

$$T(0) = [T_1(0) \quad T_2(0) \quad T_3(0)],$$

$$T(1) = [T_1(1) \quad T_2(1) \quad T_3(1)],$$

$$T'(0) = [T'_1(0) \quad T'_2(0) \quad T'_3(0)] \text{ te}$$

$$T'(1) = [T'_1(1) \quad T'_2(1) \quad T'_3(1)].$$

Razmotrit ćemo matricu ξ čiji su retci koodrinate prve i zadnje točke u homogenom prostoru te parametarske derivacije u istim točkama u homogenom prostoru. Neka $T_{h,i}(t)$ funkciju ovisnost i -te komponente točke u homogenom prostoru u ovisnosti o parametru t a $T'_{h,i}(t)$ funkciju ovisnost i -te komponente parametarske derivacije u homogenom prostoru o parametru t . Elementi matrice ξ tada su:

$$\xi = \begin{bmatrix} T_{h,1}(0) & T_{h,2}(0) & T_{h,3}(0) & T_{h,h}(0) \\ T_{h,1}(1) & T_{h,2}(1) & T_{h,3}(1) & T_{h,h}(1) \\ T'_{h,1}(0) & T'_{h,2}(0) & T'_{h,3}(0) & T'_{h,h}(0) \\ T'_{h,1}(1) & T'_{h,2}(1) & T'_{h,3}(1) & T'_{h,h}(1) \end{bmatrix}. \quad (7.35)$$

Koordinate točaka za $t = 0$ i $t = 1$ u radnom prostoru imamo. Stoga za raspisivanje prva dva retka možemo koristiti izraz (7.31). Kako su nam poznate i derivacije u radnom prostoru u točkama koje dobijemo za $t = 0$ i $t = 1$, treći i četvrti redak možemo raspisati koristeći izraze (7.32)-(7.34). Dobivamo sljedeće.

$$\xi = \begin{bmatrix} T_1(0) \cdot T_{h,h}(0) & T_2(0) \cdot T_{h,h}(0) & T_3(0) \cdot T_{h,h}(0) & T_{h,h}(0) \\ T_1(1) \cdot T_{h,h}(1) & T_2(1) \cdot T_{h,h}(1) & T_3(1) \cdot T_{h,h}(1) & T_{h,h}(1) \\ T'_1(0) \cdot T_{h,h}(0) + T_1(0) \cdot T'_{h,h}(0) & T'_2(0) \cdot T_{h,h}(0) + T_2(0) \cdot T'_{h,h}(0) & T'_3(0) \cdot T_{h,h}(0) + T_3(0) \cdot T'_{h,h}(0) & T'_{h,h}(0) \\ T'_1(1) \cdot T_{h,h}(1) + T_1(1) \cdot T'_{h,h}(1) & T'_2(1) \cdot T_{h,h}(1) + T_2(1) \cdot T'_{h,h}(1) & T'_3(1) \cdot T_{h,h}(1) + T_3(1) \cdot T'_{h,h}(1) & T'_{h,h}(1) \end{bmatrix}$$

Matricu ξ možemo napisati kao umnožak dviju matrica: matrice u kojoj se nalaze samo vrijednosti homogenog parametra i njegovih derivacija te matrice u kojoj se nalaze samo zadane točke i njihove derivacije u radnom prostoru. Ovaj rastav prikazan je u nastavku.

$$\xi = \begin{bmatrix} T_{h,h}(0) & 0 & 0 & 0 \\ 0 & T_{h,h}(1) & 0 & 0 \\ T'_{h,h}(0) & 0 & T_{h,h}(0) & 0 \\ 0 & T'_{h,h}(1) & 0 & T_{h,h}(1) \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} T_1(0) & T_2(0) & T_3(0) & 1 \\ T_1(1) & T_2(1) & T_3(1) & 1 \\ T'_1(0) & T'_2(0) & T'_3(0) & 0 \\ T'_1(1) & T'_2(1) & T'_3(1) & 0 \end{bmatrix} \quad (7.36)$$

$$= \mathbf{H} \cdot \mathbf{V}. \quad (7.37)$$

Matrica \mathbf{H} u ovom se raspisu pojavila zbog veze između parametarskih derivacija u radnom i homogenom prostoru i činjenice da parametarske derivacije u homogenom prostoru nisu jednoznačno određene samo poznavanjem parametarskih derivacija u radnom prostoru – o tome smo već prethodno diskutirali. Matrica \mathbf{V} u prva dva retka sadrži koordinate početne i krajnje točke u radnom prostoru a u druga dva retka vrijednosti parametarskih derivacija u tim točkama, također u radnom prostoru. Četvrti stupac te matrice fiksno je postavljen na $[1 \ 1 \ 0 \ 0]^T$ kako bi vrijedila jednakost $\xi = \mathbf{H} \cdot \mathbf{V}$.

Osim na prikazani način, matricu ξ definiranu izrazom (7.35) možemo raspisati na još jedan način, a to je uporabom izraza (7.29) za prva dva retka te izraza (7.30) za druga dva retka:

$$\xi = \begin{bmatrix} 0^3 & 0^2 & 0^1 & 1 \\ 1^3 & 1^2 & 1^1 & 1 \\ 3 \cdot 0^2 & 2 \cdot 0 & 1 & 0 \\ 3 \cdot 1^2 & 2 \cdot 1 & 1 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} a_1 & a_2 & a_3 & a \\ b_1 & b_2 & b_3 & b \\ c_1 & c_2 & c_3 & c \\ d_1 & d_2 & d_3 & d \end{bmatrix} \quad (7.38)$$

$$= \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 3 & 2 & 1 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} a_1 & a_2 & a_3 & a \\ b_1 & b_2 & b_3 & b \\ c_1 & c_2 & c_3 & c \\ d_1 & d_2 & d_3 & d \end{bmatrix} \quad (7.39)$$

$$= \mathbf{B} \cdot \mathbf{A} \quad (7.40)$$

Matrica \mathbf{B} je matrica parametara dok je matrica \mathbf{A} matrica koja određuje krivulju. Kako izrazi (7.37) i (7.40) oba predstavljaju raspis iste matrice ξ , možemo ih izjednačiti pa vrijedi:

$$\mathbf{H} \cdot \mathbf{V} = \mathbf{B} \cdot \mathbf{A}.$$

Odavde možemo odrediti matricu \mathbf{A} :

$$\mathbf{A} = \mathbf{B}^{-1} \cdot \mathbf{H} \cdot \mathbf{V} = \mathbf{M} \cdot \mathbf{H} \cdot \mathbf{V}.$$

Matrica \mathbf{M} naziva se *univerzalna transformacijska matrica* i jednaka je inverzu matrice \mathbf{B} . Kako smo matricu \mathbf{B} već odredili, matrica \mathbf{M} iznosi:

$$\mathbf{M} = \mathbf{B}^{-1} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 3 & 2 & 1 & 0 \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} 2 & -2 & 1 & 1 \\ -3 & 3 & -2 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Ako su nam poznate točke krivulje i derivacije u njima (matrica \mathbf{V}), te homogeni parametri i njihove derivacije za obje točke (\mathbf{H}), na temelju izvedene relacije možemo jednoznačno odrediti matricu \mathbf{A} kao umnožak univerzalne transformacijske matrice, matrice homogenog parametra i matrice točaka.

7.5.8 Hermitova krivulja

Hermitova krivulja specijalan je slučaj kubne razlomljene krivulje – to je kubna razlomljena krivulja koja je zadana početnom i završnom točkom te tangencijalnim vektorima u početnoj i završnoj točki. Kod Hermitove krivulje funkcija po kojoj se mijenja homogeni parametar nije kubna, već je konstanta i iznosi 1. Drugim riječima, za točku krivulje T_{Kh} u homogenom prostoru vrijedi:

$$T_{Kh,1} = P_3(t) \quad T_{Kh,2} = Q_3(t) \quad T_{Kh,3} = R_3(t) \quad T_{Kh,h} = 1$$

gdje su P_3 , Q_3 i R_3 polinomi trećeg stupnja po parametru t .

Iskoristimo sada izraz za matricu \mathbf{A} :

$$\mathbf{A} = \mathbf{M} \cdot \mathbf{H} \cdot \mathbf{V}.$$

Matrica \mathbf{M} je poznata, matricu \mathbf{V} lako odredimo ako znamo dvije točke i derivacije u njima. Ostaje nam još matrica \mathbf{H} . Ona u sebi sadrži homogene parametre (koji su u ovom slučaju za sve točke jednaki 1 – Hermitova krivulja), i njihove derivacije. Kako su funkcije homogenih parametara konstante, njihova je derivacija 0. Time matrica \mathbf{H} postaje jedinična.

$$\begin{bmatrix} T_{h,h}(0) & 0 & 0 & 0 \\ 0 & T_{h,h}(1) & 0 & 0 \\ T'_{h,h}(0) & 0 & T_{h,h}(0) & 0 \\ 0 & T'_{h,h}(1) & 0 & T_{h,h}(1) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \mathbf{I}$$

Između Hermitove krivulje i Bezierove krivulje za kubni slučaj postoji veza. Već smo rekli da Hermitova krivulja traži da je vrijednost homogenog parametra u svim točkama jednaka jedan. To znači da su prve tri homogene koordinate jednake radnim koordinatama. U tom je slučaju za prelazak iz homogenih u radne koordinate dovoljno u izrazu:

$$\mathbf{A} = \mathbf{M} \cdot \mathbf{V}.$$

matricu \mathbf{V} zamijeniti samo s njena prva tri stupca. Dobije se:

$$\vec{p}(t) = \begin{bmatrix} t^3 & t^2 & t & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{M} \cdot \begin{bmatrix} \vec{p}_0 \\ \vec{p}_1 \\ \vec{p}_0 \\ \vec{p}_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} t^3 & t^2 & t & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} -1 & 3 & -3 & 1 \\ 3 & -6 & 3 & 0 \\ -3 & 3 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \vec{r}_0 \\ \vec{r}_1 \\ \vec{r}_2 \\ \vec{r}_3 \end{bmatrix}$$

Lijeva strana jednadžbe dolazi od Hermitove krivulje; desna strana jednadžbe je Bezierova krivulja. Zaključak je da to mogu biti iste krivulje. Pri tome se Hermitova krivulja zadaje početnom i krajnjom točkom i derivacijama u njima, dok se Bezierova krivulja zadaje preko četiri točke: početnom, dvijema kontrolnima i završnom.

7.5.9 Određivanje matrice \mathbf{A} - primjer

Neka su početna i konačna točka segmenta krivulje u radnom prostoru:

$$T(0) = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \end{bmatrix},$$

$$T(1) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

Neka su parametarske derivacije u radnom prostoru u početnoj i konačnoj točki (odnosno tangencijalni vektori):

$$T'(0) = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \end{bmatrix},$$

$$T'(1) = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \end{bmatrix}.$$

Treba odrediti matricu \mathbf{A} . Za matricu \mathbf{A} smo izveli izraz:

$$\mathbf{A} = \mathbf{M} \cdot \mathbf{H} \cdot \mathbf{V}.$$

\mathbf{M} je poznata:

$$\mathbf{M} = \begin{bmatrix} 2 & -2 & 1 & 1 \\ -3 & 3 & -2 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

\mathbf{H} možemo odrediti:

$$\mathbf{H} = \begin{bmatrix} T_{h,h}(0) & 0 & 0 & 0 \\ 0 & T_{h,h}(1) & 0 & 0 \\ T'_{h,h}(0) & 0 & T_{h,h}(0) & 0 \\ 0 & T'_{h,h}(1) & 0 & T_{h,h}(1) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ a & 0 & 1 & 0 \\ 0 & b & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Vrijednosti koje homogeni parametar poprima u početnoj i konačnoj točki krivulje u homogenom prostoru odabrali smo da bude 1. Ono što je još ostalo slobodno su vrijednosti derivacija funkcije homogenog parametra u početnoj i krajnjoj točki: te smo vrijednosti supstituirali simbolima a i b i tećemo vrijednosti izračunati u nastavku.

Matrica \mathbf{V} također je poznata:

$$\mathbf{V} = \begin{bmatrix} T(0) & 1 \\ T(1) & 1 \\ T'(0) & 0 \\ T'(1) & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

Množenjem ove tri matrice dobiva se:

$$\mathbf{A} = \mathbf{M} \cdot \mathbf{H} \cdot \mathbf{V} = \begin{bmatrix} b & 0 & 0 & a+b \\ -b & -1 & 0 & -2a-b \\ 1 & 1 & 0 & a \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Da bismo odredili matricu \mathbf{A} jednoznačno, vidimo da nam nedostaje još jedan uvjet. Tako možemo tražiti sljedeće: neka krivulja za $t = t_2 = \frac{1}{2}$ prođe kroz točku radnog prostora $(1/2 \ 1/2 \ 0)$. Ovaj podatak pomoći će nam da odredimo traženu matricu. No računu treba pristupiti oprezno. Zadali smo točku u radnom prostoru i tražimo da krivulja prođe kroz nju. Jednadžba krivulje, međutim, daje sve točke u homogenom prostoru. I to za svaku točku radnog prostora daje samo jednu točku homogenog prostora (iako tih točaka za svaku točku radnog prostora ima beskonačno). Ukoliko ovu činjenicu ignoriramo, mogli bismo reći sljedeće: točka leži na krivulji, pa vrijedi:

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 & 1 \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} t_2^3 & t_2^2 & t_2 & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{A} \\ &= \begin{bmatrix} \frac{1}{8} & \frac{1}{4} & \frac{1}{2} & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} b & 0 & 0 & a+b \\ -b & -1 & 0 & -2a-b \\ 1 & 1 & 0 & a \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Ovaj sustav predstavlja četiri jednadžbe s četiri nepoznanice, i pri tome je nerješiv (zapravo, rješiv je: rješenje ne postoji). Naime, već izjednačavanjem po drugoj komponenti dobiva se:

$$\frac{1}{2} = -\frac{1}{4} + \frac{1}{2} = \frac{1}{4}$$

što je očito besmisleno. Jedno od loših tumačenja ovog rješenja je da krivulja jednostavno ne može proći kroz tu točku uz zadane parametre. I ovo je mjesto na kojem treba razmisliti. Krivulja (očito)

ne može proći kroz tu točku homogenog prostora, no može li možda proći kroz neku drugu točku homogenog prostora a da pri tome prolazi kroz istu točku radnog prostora? Odgovor na ovo je potvrđan! Naime, sustav je ispravno napisati i rješavati po komponentama samo ukoliko su sve komponente u potpunosti nezavisne – što ovdje nisu. Da bismo dobili naše rješenje, potrebno je primijeniti zavisnosti koje znamo i raditi jednačenje po stvarno-nezavisnim komponentama: komponentama radnog prostora! Tada ćemo dobiti sustave:

$$\begin{aligned} \frac{\frac{1}{8}b - \frac{1}{4}b + \frac{1}{2}}{\frac{1}{8}(a+b) + \frac{1}{4}(-2a-b) + \frac{1}{2}a + 1} &= \frac{\frac{1}{2}}{1} \\ \frac{-\frac{1}{4} + \frac{1}{2}}{\frac{1}{8}(a+b) + \frac{1}{4}(-2a-b) + \frac{1}{2}a + 1} &= \frac{\frac{1}{2}}{1} \\ \frac{0}{\frac{1}{8}(a+b) + \frac{1}{4}(-2a-b) + \frac{1}{2}a + 1} &= \frac{0}{1} \end{aligned}$$

Sada umjesto četiri "nezavisne" jednadžbe imamo samo tri, i to rješive. Treća jednadžba je identitet pa otpada. Prve dvije daju:

$$\frac{-b+4}{a-b+8} = \frac{1}{2} \quad \frac{2}{a-b+8} = \frac{1}{2} \quad \Rightarrow \quad a = -2, b = 2.$$

Tražena matrica \mathbf{A} glasi:

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \\ -2 & -1 & 0 & 2 \\ 1 & 1 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Ostalo nam je još da pogledamo kroz koju je točku homogenog prostora krivulja prošla za traženu točku radnog prostora:

$$T_{Kh} = \begin{bmatrix} \left(\frac{1}{2}\right)^3 & \left(\frac{1}{2}\right)^2 & \frac{1}{2} & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \\ -2 & -1 & 0 & 2 \\ 1 & 1 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{4} & \frac{1}{4} & 0 & \frac{1}{2} \end{bmatrix}$$

a odgovarajuća točka radnog prostora je doista tražena:

$$T_K = \begin{bmatrix} \frac{1}{4} & \frac{1}{4} & \frac{0}{2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 \end{bmatrix}.$$

7.6 Veza između krivulja

Na kraju pregleda prethodno obrađenih krivulja možemo reći da krivuljama možemo ostvariti aproksimaciju odnosno interpolaciju bilo kakvih zadanih podataka preko niza diskretnih vrijednosti. Podaci mogu biti koordinate u prostoru, podaci o boji, o vremenskim trenutcima ili bilo koje vrijednosti koje su nam poznate u diskretnim trenucima, a zanima nas kontinuirana promjena promatranih vrijednosti. Najjednostavniji oblik interpolacije je linearna interpolacija i za opisane krivulje linearna interpolacija predstavlja najjednostavniji slučaj.

Zanimljivo je da povjesni razvoj računalne grafike započeo izradom krivulja u industriji plovila, vozila i aviona kao zahtjevnog postupka izračuna u kojem su računala našla jednu od prvih primjena. Različiti načini razmišljanja kojim su krenuli projektanti u postupku izrade krivulje kao što je Bezierov i De Casteljauov doveli su do potpuno identične krivulje. Pokazali smo da i treći pristup, odnosno Hermitova krivulja kod koje polazimo od dvije rubne točke krivulje i derivacija u njima opet možemo svesti na kubnu Bezierovu krivulju. Kako se sve navedene krivulje temelje na parametarskom prikazu polinomima, to i je nekako očekivano. Opisane krivulje u praksi imaju niz primjena, a već i najjednostavnije – kvadratne Bezierove krivulje – dovoljan su alat za izradu skalabilnih računalnih fontova, što ćemo i pokazati u primjeru u nastavku.

Posebno moramo istaknuti najjednostavnije krivulje koje nas okružuju, a to su kružnice odnosno općenito konične krivulje. Njih ne možemo dobiti bez da koristimo razlomljene polinome. Zato smo pokazali kako razlomljenim polinomima dolazimo do sasvim jednostavne krivulje kao što je kružnica. Sve prethodno obrađene krivulje koriste se za predstavljanje pojedinačnih segmenata čijim se povezivanjem (postupak koji se naziva *segmentiranje*) dobiva složenija krivulja koja se zove *B-krivulja*. B-krivulja je osnova *NURBS* (engl. *Non-Uniform Rational Basis Spline*) krivulja i površina koje su danas osnova bilo kojeg alata za geometrijsko modeliranje objekata.

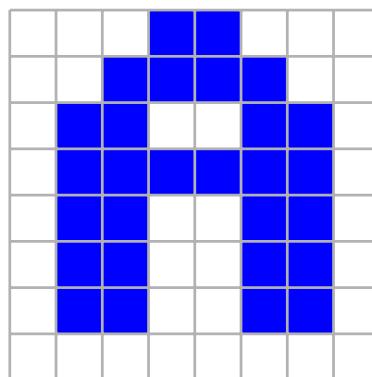
7.7 Uporaba krivulja: TrueType fontovi

Krivulje se u računalnoj grafici koriste na mnoštvo mesta i danas su u svakodnevnoj uporabi. Jedan od najočitijih primjera jest specificiranje fontova. U početcima razvoja računalne tehnologije za prikaz znakova su se koristili rasterski fontovi: u memoriji računala postojalo je mjesto gdje je za svaki znak bila smještena bitovna maska (primjerice: 8×8 slikovnih elemenata) koja je određivala koji će slikovni elementi biti upaljeni prilikom prikaza tog znaka. Kako su rezolucije ekrana u to vrijeme bile niske i kako je uobičajen način interakcije s računalom bio kroz terminal fiksne veličine (npr. 25 redaka s 80 stupaca), veličina jednog znaka bila je fiksna pa je bilo smisleno potrebne podatke čuvati u memoriji na taj način.

Primjerice, nekada vrlo popularno računalo *Commodore 64* u tekstovnom načinu rada nudio je prikaz 25 redaka od kojih je svaki mogao pohraniti 40 znakova. Kako je grafička rezolucija bila 320×200 , jedan znak na ekranu prikazivao se u polju od $320/40 = 8$ puta $200/25 = 8$, tj. 8×8 slikovnih elemenata. Kodna stranica koju je koristio *Commodore 64* definirala je 256 znakova (slova, interpunkcija, znamenke, grafički simboli i slično) pa je definicija maski ukupno zauzimala 8 okteta po znaku $\times 256$ znakova što je ukupno 2 kB. Masku za prikaz slova *A* činilo je sljedećih 8 okteta: 24, 60, 102, 126, 102, 102, 102, 0. Zapišemo li te oktete binarno i posložimo jedan ispod drugoga, dobivamo uzorak slikovnih elemenata koji odgovara prikazu ovog slova.

00011000	...	11...
00111100	..	1111..
01100110	.	11..11.
01111110	.	111111.
01100110	.	11..11.
01100110	.	11..11.
01100110	.	11..11.
00000000	

Na ekranu ovo bi rezultiralo prikazom danim na slici 7.10.



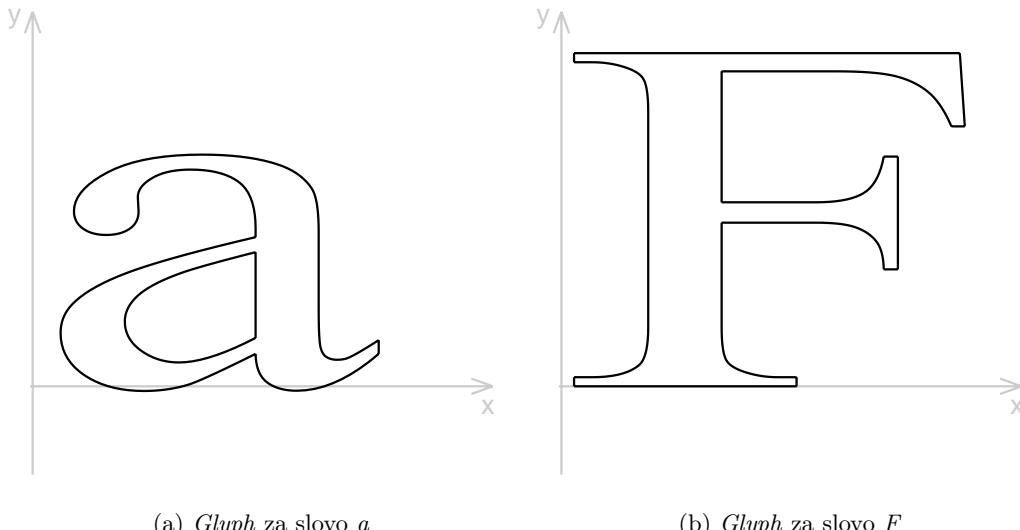
Slika 7.10: Prikaz slova *A* definiranog rasterskom maskom

Razvojem tehnologije prikaznih jedinica te pisača rasterski fontovi postali su neprikladni. Temeljni problem ovakvih fontova je loše skaliranje: ovisno o odabranoj skali, prikaz može postati vrlo nazubljen ili se pak, kod umanjivanja, mogu izgubiti važni detalji. Stoga su razvijeni fontovi koji "naputak"

za generiranje slike znaka čuvaju u obliku vektorske grafike koja omogućava skaliranje bez gubitka kvalitete. Jedna od takvih tehnologija jesu *TrueType* fontovi.

7.7.1 Glyphovi

TrueType specifikacija definira *glyph* kao opis prikaza znaka. *Glyph* pri tome može biti jednostavan ili složen. Jednostavnii *glyphovi* sastoje se od definicija jedne ili više zatvorenih kontura. Svaka je kontura pri tome sastavljena od niza segmenata ili kvadratnih Bezierovih krivulja. Primjer *glyphova* koji u fontu *Times New Roman* predstavljaju slova *a* i *F* dani su na slici 7.11.



Slika 7.11: *Glyphovi* za odabrana slova

Glyph za slovo *F* (slika 7.11b) sastoji se samo od jedne konture. *Glyph* za slovo *a* (slika 7.11a) sastoji se od dvije konture: jedna kontura opisuje vanjsku granicu slike slova dok druga definira prazninu koja se nalazi u trbuhi slova *a*.

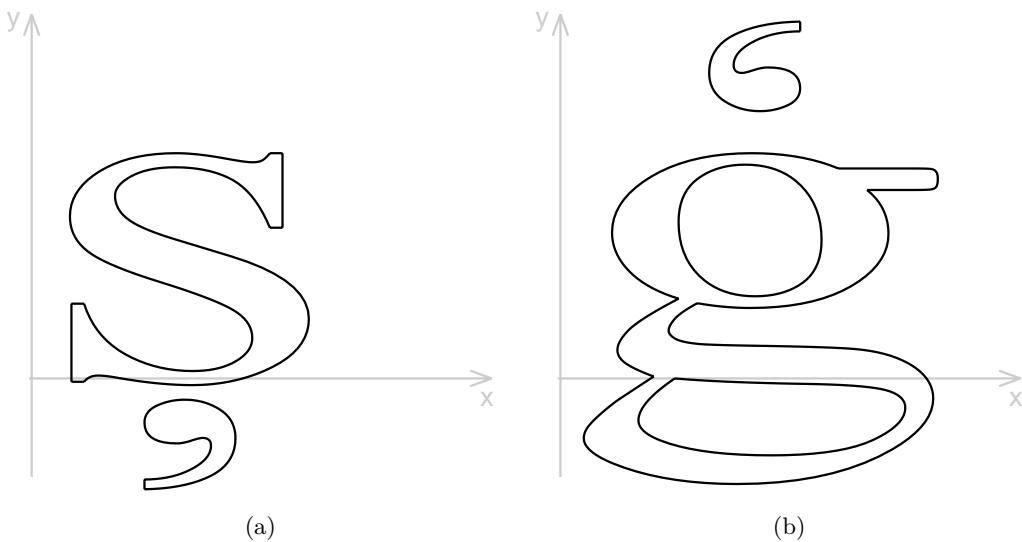
Složeni *glyphovi* su *glyphovi* koji su sastavljeni od drugih *glyphova*. U *.ttf* datoteci za svaki složeni *glyph* definiran je popis *glyphova* od kojih je isti sastavljen te transformacije koje treba primijeniti na svaku komponentu kako bi se izgradio cijeloviti prikaz složenog *glypha*. Primjer dvaju složenih *glyphova* prikazan je na slici 7.12. *Glyph* prikazan na slici 7.12a sastavljen je od *glypha* za znak *s* te *glypha* koji je sličan znaku *zareza* i koji je iz ishodišta translatiran udesno i prema dolje. *Glyph* prikazan na slici 7.12b sastavljen je od *glypha* za znak *g* te istog onog *glypha* koji je sličan znaku *zareza* i koji je također prikazan na slici 7.12a. Međutim, prilikom sastavljanja konačnog prikaza ovaj je *glyph* sada najprije skaliran po *x* i *y* osi s faktorom -1 (čime je postignuto zrcaljenje oko *x* i *y* osi) i potom je translatiran gore i desno.

Za pozicioniranje *glyphova* koji su dijelovi složenih *glyphova*, specifikacija *TrueType* omogućava pohranu informacija temeljem kojih je moguće obaviti translaciju, uniformno skaliranje, zasebno skaliranje po *x* i *y* osima te u najopćenitijem slučaju proizvoljnu transformaciju koja se može opisati matricom 2×2 plus translacija. Iako specifikacija svaki od ovih slučajeva zapisuje na drugačiji način (kako bi se uštedio prostor u *.ttf* datoteci), svaki od ovih slučajeva može se svesti na općenitu transformaciju u homogenom prostoru oblika:

$$\begin{bmatrix} s_x & a & 0 \\ b & s_y & 0 \\ t_x & t_y & 1 \end{bmatrix}$$

uz konvenciju množenja točke s transformacijskom matricom.

Razlog za uvođenje složenih *glyphova* također leži u uštedi na prostoru (isti se oblici ne definiraju više puta u datoteci) ali i postizanju konzistentnosti u prikazu: kako postoji više znakova odnosno simbola koji dijele određene elemente prikaza, takvi se elementi opišu jednom kao zaseban *glyph*

Slika 7.12: Primjer složenih *glyphova*.

i potom koriste na svim mjestima na kojima je to potrebno. U slučaju da je potrebno korigirati definiciju nekog *glypha*, s obzirom da se elementi prikaza dijele, korekciju je potrebno provesti samo na jednom mjestu i ona će automatski biti vidljiva uz sve *glyphove* koji koriste korigirani *glyph*.

7.7.2 Definiranje jednostavnog *glypha*

Jednostavan *glyph* definiran je jednom ili više kontura. Svaka kontura definirana je popisom točaka pri čemu svaka točka dodatno ima pridruženu zastavicu koja određuje vrstu točke. Postoje dvije vrste točaka: točke koje su na konturi (tzv. *on*-točke) te točke koje nisu na konturi (tzv. *off*-točke). Pogledajmo definiciju *glypha* koji je pridružen velikom slovu *D* u fontu *Times New Roman*, a koji je prikazan na slici 7.13.

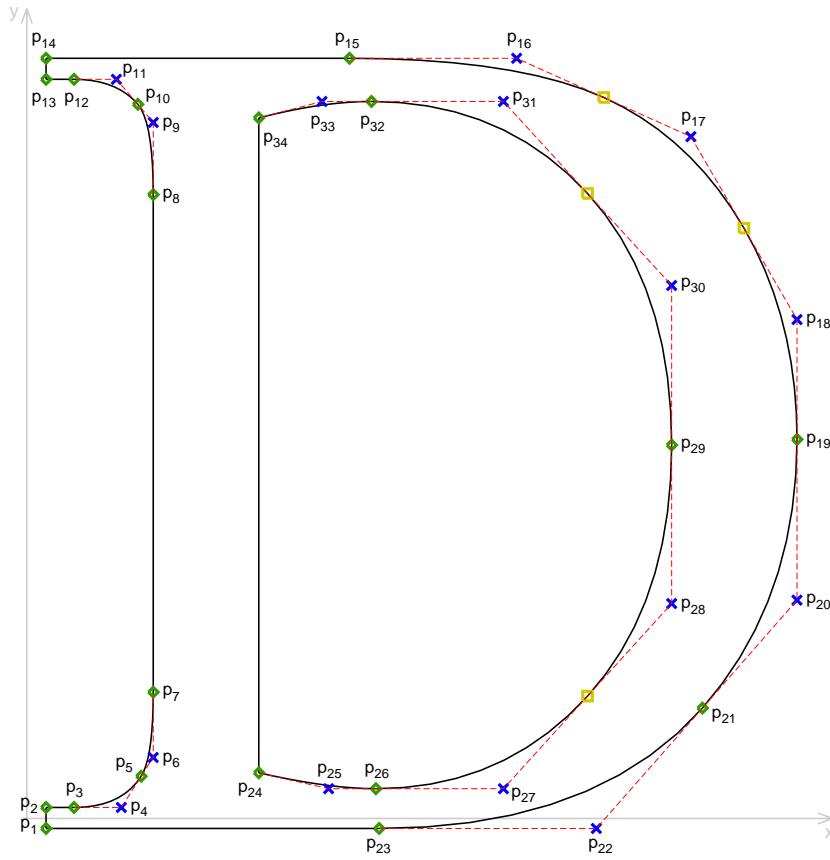
Definicija ovog *glypha* sadrži 34 točke koje su na slici označene s p_1 do p_{34} . Točke p_1 do p_3 su *on*-točka, p_4 je *off*-točka, p_5 je *on*-točka, p_6 je *off*-točka i tako dalje. Statuse točaka redom od prve do zadnje možemo prikazati bit-vektorom:

1110101101011110001010110100100101

gdje 1 označava *on*-točku a 0 označava *off*-točku. Prikazani *Glyph* sastoji se od dvije zatvorene konture. Prvu konturu čine točke p_1 do p_{23} dok drugu čine točke p_{24} do p_{34} . Status točaka važan je prilikom njihovog prikaza. Naime, specifikacija definira sljedeća pravila.

1. Slijed od dvije *on*-točke smatra se definicijom linijskog segmenta.
2. Slijed od *on*-točke, *off*-točke pa *on*-točke smatra se definicijom kvadratne aproksimacijske Bezierove krivulje za koju spomenute tri točke čine kontrolni poligon.
3. U slučaju da postoji slijed od dvije ili više *off*-točaka, između svake dvije *off*-točke umeće se virtualna *on*-točka koja se nalazi točno na polovištu spojnica tih dviju *off*-točaka. Primjerice, ako imamo pet točaka: $\vec{t}_1, \vec{t}_2, \vec{t}_3, \vec{t}_4$ i \vec{t}_5 od koji su samo \vec{t}_1 i \vec{t}_5 *on*-točke dok su ostale *off*-točke, time bi bile definirane tri kvadratne aproksimacijske Bezierove krivulje. Ako uvedeno označe $\vec{v}_{23} = \frac{\vec{t}_2 + \vec{t}_3}{2}$ te $\vec{v}_{34} = \frac{\vec{t}_3 + \vec{t}_4}{2}$, kontrolni poligon prve Bezierove krivulje bi bio određen točkama $(\vec{t}_1, \vec{t}_2, \vec{v}_{23})$, kontrolni poligon druge Bezierove krivulje bi bio određen točkama $(\vec{v}_{23}, \vec{t}_3, \vec{v}_{34})$ a kontrolni poligon treće Bezierove krivulje bio bi određen točkama $(\vec{v}_{34}, \vec{t}_4, \vec{t}_5)$.

Primjenju ovih pravila možemo vidjeti direktno na slici 7.13. Točke p_1 i p_2 su *on*-točke pa su spojene linijskim segmentom; p_2 i p_3 je opet slijed od dvije *on*-točke pa je i između njih povučena linija. Točke p_3 , p_4 i p_5 čine slijed *on*-točke, *off*-točke i *on*-točke pa je nacrtana kvadratna Bezierova krivulja (a crvenom crtkanom linijom dodatno je prikazan i kontrolni poligon). Točke p_5 , p_6 i p_7 također čine jednak slijed pa je i tu nacrtana kvadratna Bezierova krivulja. Točke p_7 i p_8 su obje *on*-točke pa su



Slika 7.13: *Glyph* pridružen slovu *D* s označenim točkama i njihovim statusima. Zeleni rombovi predstavljaju *on*-točke, plavi križevi *off*-točke a žučasti kvadratići *virtualne* točke

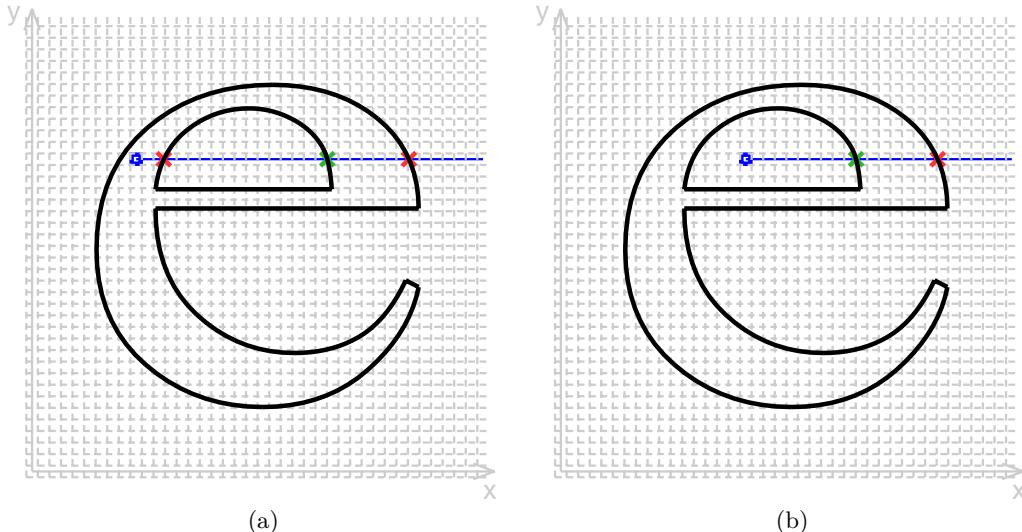
spojene linijom, itd. Situaciju opisanu pravilom (3) možemo vidjeti na primjeru slijeda točaka p_{15} do p_{19} od kojih su p_{15} i p_{19} *on*-točke a p_{16} do p_{18} *off*-točke. Na slijedovima $p_{16}-p_{17}$ i $p_{17}-p_{18}$ ubačene su dvije virtualne točke čime su ukupno definirane tri kvadratne aproksimacijske Bezierove krivulje. Jednostavniji primjer možemo vidjeti na unutarnjoj konturi gdje imamo slijed točaka p_{26} do p_{29} koji sadrži dvije unutarnje *off*-točke pa time definira dvije kvadratne aproksimacijske Bezierove krivulje. Uočite također da su konture zatvorene: zadnja točka prve konture je p_{23} koja je *on*-točka; kako ona s prvom točkom konture (p_1) čini slijed dvije *on*-točke, između njih je povučena linija. Da točka nije bila *on*-točka, primjenom prethodno navedenih pravila utvrđili bismo način na koji konturu potrebno zatvoriti.

7.7.3 Popunjavanje *glypha*

Prilikom prikaza na ekranu (ili prilikom ispisa na pisaču) slova uobičajeno nisu prikazana samo obrubom već je njihovo "tijelo" popunjeno. Da bismo pojasnili kako se radi popunjavanje, najprije je potrebno uočiti pravilnost koja mora biti poštivana prilikom definiranja kontura. Specifikacija zahtjeva da točke konture budu definirane tako da se prilikom obilaska konture od prve točke prema zadnjoj "tijelu" nalazi s desne strane. Pogledate li konture na slici 7.13, uočit ćete da je to poštivano. Vanjska kontura je definirana u smjeru kazaljke na satu kako bi prilikom "hodanja" po toj konturi unutrašnjost slova uvijek bila hodaču s desne strane. Unutrašnja kontura zadana je u smjeru suprotnom od smjera kazaljke na satu iz istog razloga. Način utvrđivanja smjera iz kojeg zraka probada linijski segment odnosno segment kvadratne aproksimacijske Bezierove krivulje (ulazi li zraka s lijeve strane a izlazi s desne ili obratno) opisan je u dodatku B u podpoglavlju B.1.

Postupak popunjavanja unutrašnjosti slova može se raditi na više načina. Jedan od načina koji se koristi jest pristup kod kojeg se za svaki slikovni element ispuca zraka (bilo vodoravna, bilo okomita) te se broji koliko puta ta zraka presječe konturu i kako. Slika 7.14 ilustrira postupak za dva slikovna

elementa.



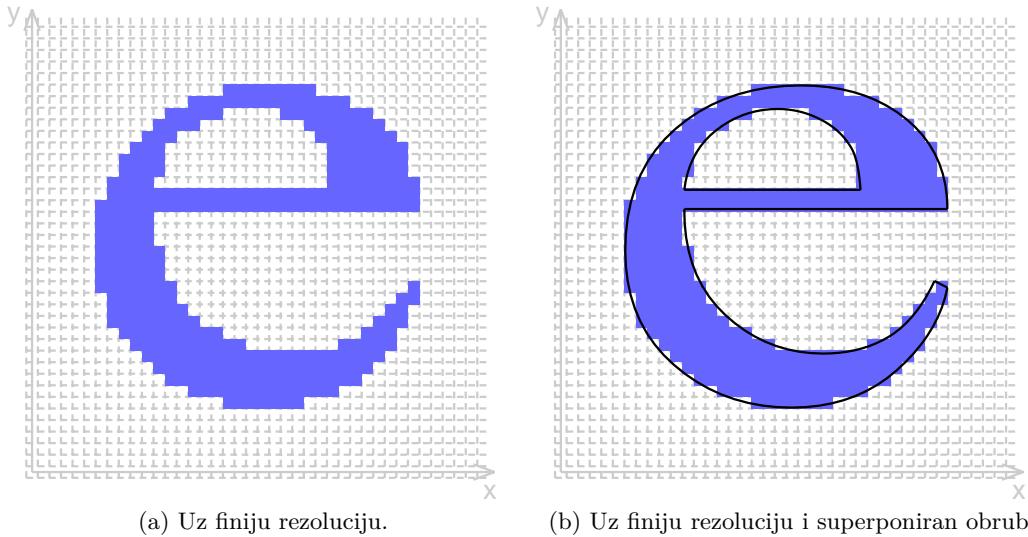
Slika 7.14: Postupak popunjavanja unutrašnjosti slova.

Na slici 7.14a ispucana zraka najprije probada konturu s desne strane i izlazi na lijevu stranu (prvo sjecište, označeno crvenim križićem), potom probada konturu s lijeve strane i izlazi na desnu stranu (drugo sjecište, označeno zelenim križićem) i konačno probada konturu s desne strane i izlazi na lijevu stranu (treće sjecište, označeno crvenim križićem). Sjecišta u kojima zraka probada konturu s lijeve strane su ulazna; ona u kojima konturu probada s desne strane su izlazna. U slučaju da postoje dva sjecišta s dijelom konture koji je zadan segmentom kvadratne aproksimacijske Bezierove krivulje, oba sjecišta se odbacuju jer situacija odgovara ili ulasku zrake u unutrašnjost slova i potom njezinom izlasku, ili izlasku zrake iz unutrašnjosti slova i potom njezinom ulasku: kako god, ništa se ne mijenja i zraka na kraju ostaje s iste strane gdje je i bila. Kako je broj ulaznih i izlaznih sjecišta na slici 7.14a različit, zaključujemo da slikovni element iz kojega je zraka ispucana pripada unutrašnjosti slova i njega ćemo obojati. Slika 7.14b prikazuje situaciju u kojoj je broj ulaznih i izlaznih sjecišta jednak (jedno je ulazno i jedno izlazno sjecište): stoga je zaključak da slikovni element iz kojeg je zraka ispucana mora biti izvan tijela slova pa se on neće popuniti.

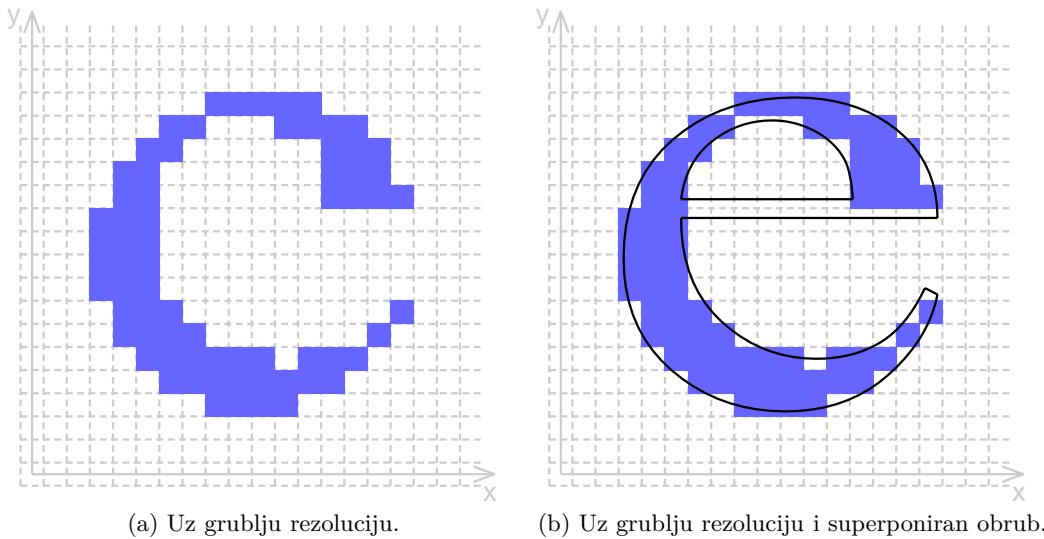
Konačan rezultat popunjavanja unutrašnjosti slova uz prikladnu rezoluciju rastera (jedan slikovni element je jedan kvadratič prikazane mreže) na slici 7.15. Opisani postupak daje manje-više prihvatljiv rezultat što je prikazano na slici 7.15a. Rezultat popunjavanja ali uz superponiran obrub kako bi se vidjelo koji su slikovni elementi popunjeni s obzirom na konture slova dan je na slici 7.15b.

Smanjivanjem rezolucije rastera mogu se pojaviti problemi prilikom popunjavanja i to je ilustriранo na slici 7.16. U prikazanom scenariju srednji vodoravni dio slova *e* nije prikazan jer niti jedan centar slikovnog elementa nije pao u prostor ograničen prikazanim konturama. Međutim, od fontova očekujemo da se ispravno prikazuju na širokom spektru različitih rezolucija; otvorite primjerice *LibreOffice Writer*, upišite slovo *e* i zatim mijenjajte veličinu fonta kojom se to slovo prikazuje: 20pt, 12pt, 8pt, 6pt – slovo će i dalje ostati čitljivo iako svaka sljedeća veličina ima sve manje i manje slikovnih elemenata kroz koje treba prikazati slovo.

Jedno moguće rješenje problema ilustriranog na slici 7.16a bi bilo točke koje definiraju segmente ovog vodoravnog dijela malo translatirati po vertikali ili prema gore, ili prema dolje, čime bismo dobili jedan red slikovnih elemenata čiji bi centri upali u unutrašnjost slova pa bi ih algoritam obojao. Specifikacija *TrueType* omogućava upravo takve manipulacije: specifikacija definira virtualni stroj (njegovu arhitekturu te podržane instrukcije) i dizajnerima fontova omogućava pisanje programa koji se mogu pridružiti svakom *glyphu* tako da program koji koristi *TrueType* font i koji ga želi prikazati najprije sam skalira i translatira *glyph* za ciljno mjesto u rasteru, potom nad konačnim nizom točaka koje čine konture tako skaliranog *glypha* pokrene u fontu pohranjeni program koji će napraviti još sitna poravnavanja i korekcije u pozicijama točaka i tek potom nad tako podešenim konturama pokrene podprogram za popunjavanje unutrašnjosti *glypha*. Ovaj postupak ponavlja se za svako slovo koje je



Slika 7.15: Rezultat popunjavanja unutrašnjosti slova uz dovoljnu rezoluciju rastera.



Slika 7.16: Rezultat popunjavanja unutrašnjosti slova uz nedovoljnu rezoluciju rastera.

potrebno prikazati.

Na modernim verzijama operacijskog sustava *Microsoft Windows* programerima su stoga dostupne gotove funkcije za rasterizaciju *TrueType* fontova pri čemu je implementacija virtualnog stroja ugrađena u sam operacijski sustav. Programeru su dostupne funkcije kojima bira font i željenu veličinu te kojima zadaje poziciju na ekranu na kojoj treba rasterizirati znak – cjelokupni daljnji postupak implementira sam operacijski sustav.

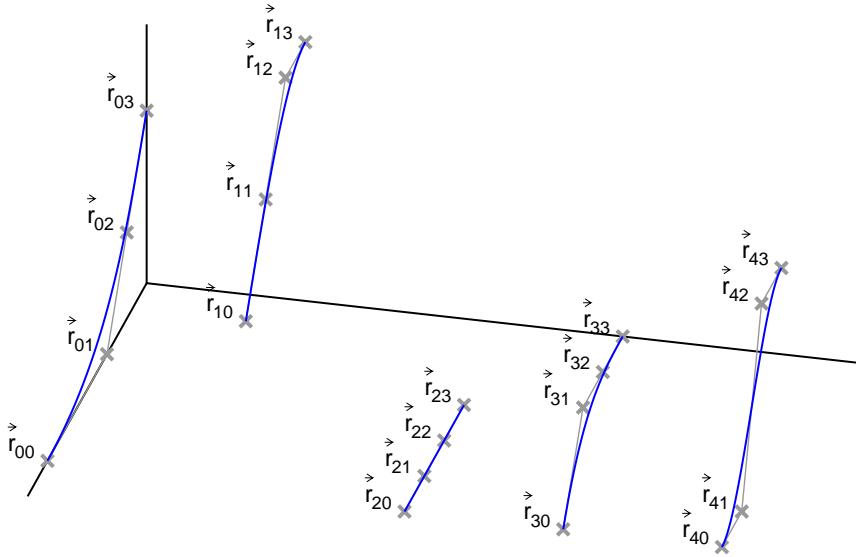
Specifikacija *TrueType* definira još nekoliko naprednih operacija poput *kerninga*; međutim, zainteresiranog se čitatelja na ovom mjestu upućuje na daljnje samostalno istraživanje.

7.8 Površine Beziera

Kroz najveći dio ovog poglavlja razrađivane su različite vrste parametarskih krivulja. Krivulje se, međutim, mogu poopćiti na analitički zadane parametarske površine čime se dobivaju sve prednosti vektorske reprezentacije objekata: takvim površinama moći ćemo opisivati oplošja tijela na način koji će nam omogućiti skaliranje bez gubitka kvalitete slike.

U okviru ovog podpoglavlja pogledat ćemo kako se površine konstruiraju proširenjem Bezierovih krivulja. Pretpostavimo da je u prostoru zadano $m + 1$ aproksimacijskih Bezierovih krivulja, svaka

navođenjem $n + 1$ točke kontrolnog poligona. Primjer za $m + 1 = 5$ i $n + 1 = 4$ prikazan je na slici 7.17 gdje su krivulje prikazane plavom bojom.



Slika 7.17: 5 aproksimacijskih Bezierovih krivulja

Označimo točke i -te krivulje s $\vec{d}_i(v)$ gdje je v parametar. Općenit prikaz točaka aproksimacijske Bezierove krivulje preko Bernsteinovih težinskih polinoma dan je izrazom (7.7) koji ćemo ovdje napisati uporabom oznaka prilagođenih ovom primjeru:

$$\vec{d}_i(v) = \sum_{j=0}^n b_{j,n}(v) \cdot \vec{r}_{ij}$$

gdje su $b_{j,n}(v)$ Bernsteinove težinske funkcije određene izrazom (7.8). Primjer na slici 7.17 prikazuje 5 aproksimacijskih Bezierovih krivulja 3 stupnja (svaka je zadana s 4 točke). Tako je kontrolni poligon prve krivulje određen točkama $\vec{r}_{00}, \vec{r}_{01}, \vec{r}_{02}, \vec{r}_{03}, \vec{r}_{04}$; kontrolni poligon druge krivulje određen je točkama $\vec{r}_{10}, \vec{r}_{11}, \vec{r}_{12}, \vec{r}_{13}, \vec{r}_{14}$, i tako dalje redom.

Fiksirajmo sada v na neku konkretnu vrijednost. Tada na prvoj krivulji imamo točku $\vec{d}_0(v)$, na drugoj točku $\vec{d}_1(v)$, na trećoj točku $\vec{d}_2(v)$, na četvrtoj točku $\vec{d}_3(v)$ i na petoj točku $\vec{d}_4(v)$. Tih pet točaka (odnosno općenito $m + 1$ jer ih ima onoliko koliko imamo izvorno zadanih krivulja) možemo zamisliti kao novi kontrolni poligon koji određuje novu aproksimacijsku Bezierovu krivulju, ovog puta stupnja m . Ilustracija je dana na slici 7.18 gdje su označene točke i kontrolni poligoni koji se dobiju za $v = 0$, za $v = 0.33$, za $v = 0.67$ te za $v = 1$. Svaka od ovih krivulja prikazana je crvenom bojom.

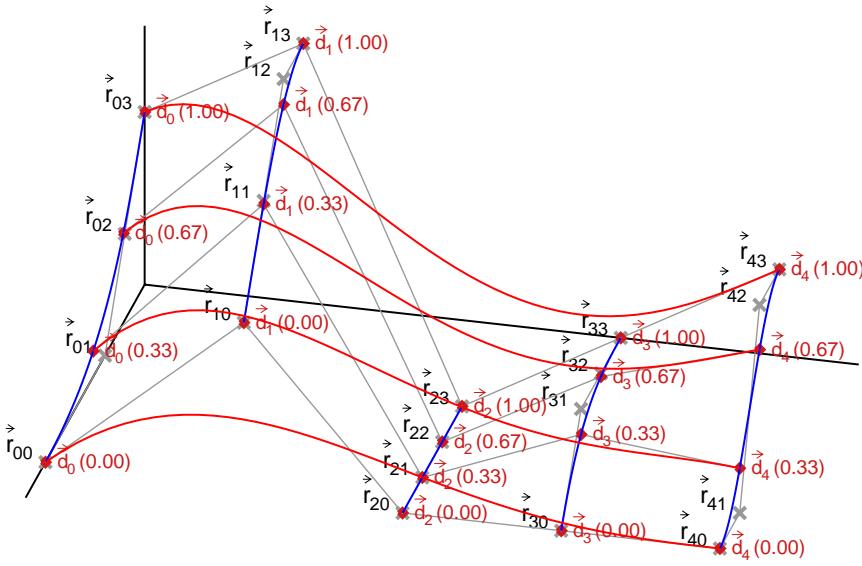
Kontinuiranim (beskonačno finim) mijenjanjem parametra v od 0 do 1 dobit ćemo beskonačno mnogo kontrolnih poligona s pripadnim aproksimacijskim Bezierovim krivuljama: točke tih krivulja u prostoru će činiti površinu. Aproksimacijska Bezierova krivulja čiji je kontrolni poligon određen točkama $d_0(v)$ do $d_m(v)$ za neki fiksirani v dana je izrazom:

$$\vec{p}(u) = \sum_{i=0}^m b_{i,m}(u) \cdot \vec{d}_i(v).$$

Tretiramo li i v kao slobodan parametar te uvrštavanjem izraza za $\vec{d}_i(v)$ dobivamo konačni izraz za sve točke Bezierove površine:

$$\vec{p}(u, v) = \sum_{i=0}^m \sum_{j=0}^n b_{i,m}(u) \cdot b_{j,n}(v) \cdot \vec{r}_{ij}. \quad (7.41)$$

Već smo kod Bezierove krivulje pokazali da se njezin zapis dade lijepo prikazati matrično. Slično



Slika 7.18: 4 aproksimacijske Bezierove krivulje čiji su kontrolni poligoni definirani točkama na aproksimacijskim Bezierovim krivuljama

vrijedi i u slučaju Bezierove površine gdje možemo pisati:

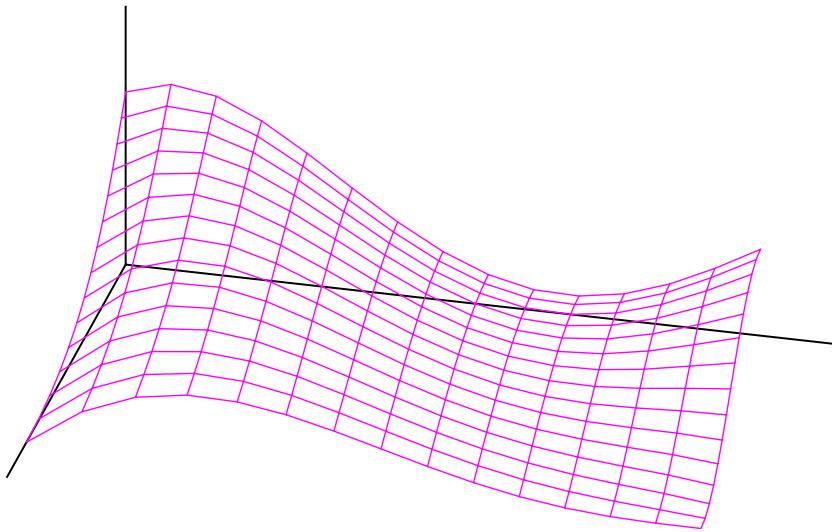
$$\vec{p}(u, v) = \begin{bmatrix} b_{0,m}(u) & b_{1,m}(u) & \dots & b_{m,m}(u) \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \vec{p}_{0,0} & \dots & \vec{p}_{0,n} \\ \vec{p}_{1,0} & \dots & \vec{p}_{1,n} \\ \vdots & \dots & \vdots \\ \vec{p}_{m,0} & \dots & \vec{p}_{m,n} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} b_{0,n}(v) \\ b_{1,n}(v) \\ \vdots \\ b_{n,n}(v) \end{bmatrix}. \quad (7.42)$$

Lijeva jednoretčana matrica je matrica Bernsteinovih težinskih funkcija stupnja m dok je desna jednostupčana matrica matrica Bernsteinovih težinskih funkcija stupnja n . Središnja matrica je matrica dimenzije $m + 1$ redak puta $n + 1$ stupac, odnosno matrica koja ima onoliko redaka koliko ima izvorno zadanih Bezierovih krivulja te onoliko stupaca koliko ima točaka po svakoj zadanoj Bezierovoj krivulji. Treba uočiti da su elementi ove matrice vektori a ne skaliari, pa je izraz nemoguće koristiti uz uobičajene matematičke biblioteke koje omogućavaju rad s vektorima i matricama čiji su elementi isključivo skaliari. Izraz (7.42) može se međutim razbiti u tri izraza: ako se u središnju matricu uvrste samo x -koordinate radij vektora \vec{r}_{ij} , tada će čitav umnožak rezultirati matricom 1×1 – matricom koja zapravo predstavlja skalar: x -koordinatu tražene točke površine. Na isti se način u središnju matricu može ubaciti samo y -koordinata pa izračunati umnožak i potom z koordinata pa izračunati umnožak; time će se dobiti x , y i z koordinata točke površine koja odgovara zadanim u i v .

Vizualizacija Bezierove površine najčešće se radi poligonizacijom (a u tim slučajevima najčešće razbijanjem u trokute). Parametri u i v se mijenjaju u diskretnim koracima od 0 do $1 - \Delta u$ odnosno od 0 do $1 - \Delta v$ gdje je s Δu označen korak po u a s Δv korak po v . Za svaku se vrijednost (u, v) računaju četiri točke na Bezierovoj površini: $\vec{p}(u, v)$, $\vec{p}(u + \Delta u, v)$, $\vec{p}(u + \Delta u, v + \Delta v)$ i $\vec{p}(u, v + \Delta v)$, čime se dobije četverokutna krpica površine. Jedan primjer takve diskretizacije gdje su prikazane krpice prikazan je na slici 7.19.

Želimo li dobiti trokute, kao točke prvog tokuta mogu se uzeti točke $\vec{p}(u, v)$, $\vec{p}(u + \Delta u, v)$ i $\vec{p}(u + \Delta u, v + \Delta v)$ a kao vrhovi drugog trokuta mogu se uzeti točke $\vec{p}(u, v)$, $\vec{p}(u + \Delta u, v + \Delta v)$, $\vec{p}(u, v + \Delta v)$. Uz konzistentno zadane Bezierove površine, ovako dobiveni trokuti bit će uvijek iste orientacije, ta nakon što napravimo generiranje trokuta, možemo koristiti uobičajene algoritme za uklanjanje stražnjih trokuta o čemu će biti više riječi u poglavlju 8.

Vratimo se još kratko na izraz (7.42). Lijeva jednoretčana matrica Bernsteinovih težinskih funkcija stupnja m te desna jednostupčana matrica Bernsteinovih težinskih funkcija stupnja n mogu se raspisati kao matrica potencija parametra puta matrica koeficijenata \mathbf{B} kako smo to pokazali kod Bezierove krivulje. S obzirom da ovdje radimo s krivuljama različitih stupnjeva, uvest ćemo oznaku



Slika 7.19: Prikaz Bezierove površine diskretnim krpicama

\mathbf{B}_k gdje k označava stupanj krivulje kojemu odgovara ova matrica. Prsjetimo se, vrijedi:

$$\begin{bmatrix} b_{0,m}(u) & b_{1,m}(u) & \dots & b_{m,m}(u) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} u^m & u^{m-1} & \dots & u & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{B}_m$$

$$\begin{bmatrix} b_{0,n}(v) & b_{1,n}(v) & \dots & b_{n,n}(v) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} v^n & v^{n-1} & \dots & v & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{B}_n.$$

Uvrštavanjem u izraz (7.42) dobivamo:

$$\vec{p}(u, v) = \begin{bmatrix} u^m & u^{m-1} & \dots & u & 1 \end{bmatrix} \cdot \mathbf{B}_m \cdot \begin{bmatrix} \vec{p}_{0,0} & \dots & \vec{p}_{0,n} \\ \vec{p}_{1,0} & \dots & \vec{p}_{1,n} \\ \vdots & \dots & \vdots \\ \vec{p}_{m,0} & \dots & \vec{p}_{m,n} \end{bmatrix} \cdot \mathbf{B}_n^T \begin{bmatrix} v^n \\ v^{n-1} \\ \vdots \\ v \\ 1 \end{bmatrix}. \quad (7.43)$$

Prethodni izraz još ćemo kraće pisati ovako:

$$\vec{p}(u, v) = \mathbf{U}_m \cdot \mathbf{B}_m \cdot \mathbf{P} \cdot \mathbf{B}_n^T \cdot \mathbf{V}_n^T. \quad (7.44)$$

Pri tome \mathbf{U}_m označava jednoretčanu matricu potencija parametra u do m -te potencije, \mathbf{B}_m označava pripadnu matricu koeficijenata koja pripada raspisu Bernsteinovih polinoma m -tog stupnja, \mathbf{P} je matrica zadanih točaka, \mathbf{B}_n označava matricu koeficijenata koja pripada raspisu Bernsteinovih polinoma n -tog stupnja i \mathbf{V}_n označava jednostupčanu matricu potencija parametra v do n -te potencije.

U računalnoj grafici vrlo je česta uporaba Bezierovih površina $m \times n = 3 \times 3$ koje su zadane s četiri Bezierove krivulje od kojih je svaka zadana s četiri točke kontrolnog poligona. Ovakva površina naziva se još i *bikubična*. U tom slučaju imamo 16 zadanih točaka a matrice $\mathbf{B}_m = \mathbf{B}_n = \mathbf{B}_3$ pa u tom slučaju izraz (7.43) prelazi u:

$$\vec{p}(u, v) = \begin{bmatrix} u^3 & u^2 & u & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} -1 & 3 & -3 & 1 \\ 3 & -6 & 3 & 0 \\ -3 & 3 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \vec{p}_{0,0} & \vec{p}_{0,1} & \vec{p}_{0,2} & \vec{p}_{0,3} \\ \vec{p}_{1,0} & \vec{p}_{1,1} & \vec{p}_{1,2} & \vec{p}_{1,3} \\ \vec{p}_{2,0} & \vec{p}_{2,1} & \vec{p}_{2,2} & \vec{p}_{2,3} \\ \vec{p}_{3,0} & \vec{p}_{3,1} & \vec{p}_{3,2} & \vec{p}_{3,3} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} -1 & 3 & -3 & 1 \\ 3 & -6 & 3 & 0 \\ -3 & 3 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v^3 \\ v^2 \\ v \\ 1 \end{bmatrix}. \quad (7.45)$$

Prilikom uporabe ovog izraza tipično će se izračun rastaviti u tri koraka: najprije će se u središnju matricu uvrstiti x -koordinate točaka pa izračunati izraz i time dobiti x -koordinata točke površine nakon čega će se isto ponoviti za y -koordinatu i z -koordinatu.

7.8.1 Određivanje normala

Prilikom postupaka uklanjanja stražnjih poligona te prilikom postupaka sjenčanja trebat ćešemo i vektore normala u izračunatim točkama. Normalu ravnine već smo naučili izračunati i ona je za ravninu nepromjenjiva. Bezierova površina, međutim, može biti zakrivljena, pa se normala iz točke u točku može mijenjati. Stoga je postupak određivanja normale sljedeći. Uočite da su točke Bezierove površine odredene kao funkcija od parametara u i v .

- U zadanoj točki odrediti parcijalnu derivaciju funkcije površine s obzirom na parametar u . Rezultat je tangencijalni vektor u smjeru u .

$$\begin{aligned}\vec{t}_u &= \frac{\partial \vec{p}(u, v)}{\partial u} \\ &= \frac{\partial}{\partial u} (\mathbf{U}_m \cdot \mathbf{B}_m \cdot \mathbf{P} \cdot \mathbf{B}_n^T \cdot \mathbf{V}_n^T) \\ &= \left(\frac{\partial \mathbf{U}_m}{\partial u} \cdot \mathbf{B}_m \cdot \mathbf{P} \cdot \mathbf{B}_n^T \cdot \mathbf{V}_n^T \right)\end{aligned}$$

Primjerice, ako je

$$U_3 = \begin{bmatrix} u^3 & u^2 & u & 1 \end{bmatrix}$$

tada je

$$\frac{\partial \mathbf{U}_3}{\partial u} = \begin{bmatrix} 3u^2 & 2u & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

odnosno svaki se član matrice \mathbf{U} nezavisno derivira.

- U zadanoj točki odrediti parcijalnu derivaciju funkcije površine s obzirom na parametar v . Rezultat je tangencijalni vektor u smjeru v .

$$\begin{aligned}\vec{t}_v &= \frac{\partial \vec{p}(u, v)}{\partial v} \\ &= \frac{\partial}{\partial v} (\mathbf{U}_m \cdot \mathbf{B}_m \cdot \mathbf{P} \cdot \mathbf{B}_n^T \cdot \mathbf{V}_n^T) \\ &= \left(\mathbf{U}_m \cdot \mathbf{B}_m \cdot \mathbf{P} \cdot \mathbf{B}_n^T \cdot \frac{\partial \mathbf{V}_n}{\partial v}^T \right)\end{aligned}$$

Primjerice, ako je

$$V_3 = \begin{bmatrix} v^3 & v^2 & v & 1 \end{bmatrix}$$

tada je

$$\frac{\partial \mathbf{V}_3}{\partial v} = \begin{bmatrix} 3v^2 & 2v & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

odnosno svaki se član matrice \mathbf{V} nezavisno derivira.

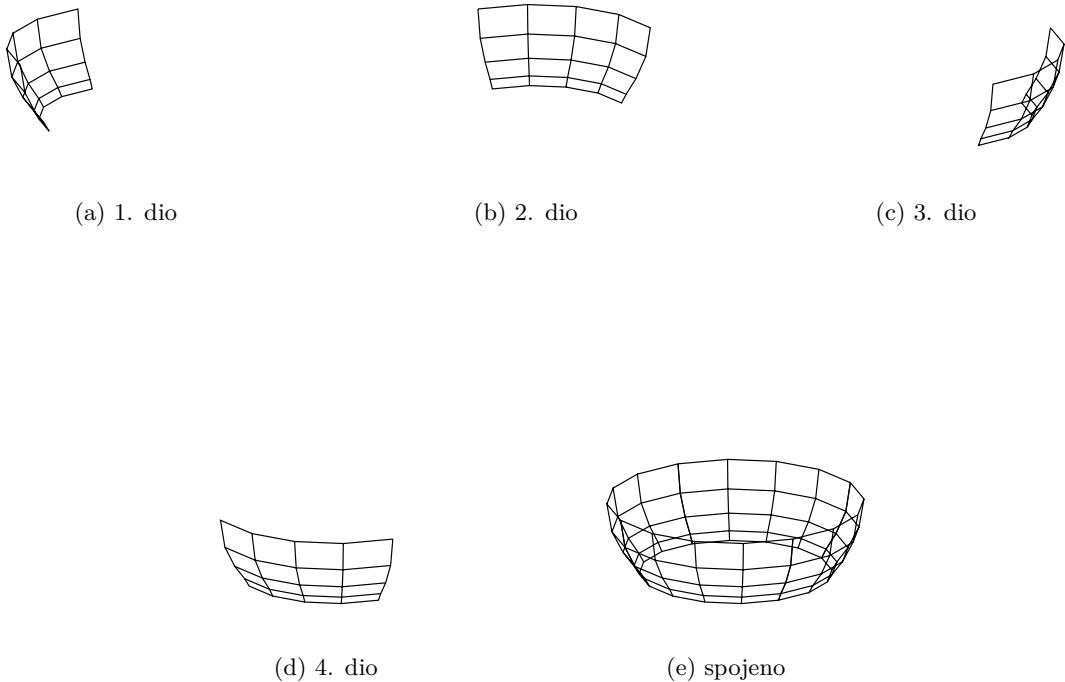
- Normala u točki određenoj s (u, v) računa se kao vektorski produkt pripadnih tangencijalnih vektora:

$$\vec{n} = \vec{t}_u \times \vec{t}_v.$$

7.8.2 Modeliranje oplošja tijela Bezierovim površinama

Jedan od često korištenih modela u računalnoj grafici je čajnik. Opis Bezierovim površinama napravljen je uporabom bikuničnih površina (tj. površina 3×3). Slika 7.20 prikazuje kako je donji dio oplošja čajnika sklopljen od četiri Bezierove površine.

Svaka Bezierova površina na slici 7.20 prikazana je žičanim modelom koji je nastao uzorkovanjem parametara u i v u pet točaka čime je dobiven relativno grub prikaz modela čajnika. Cjelokupni čajnik prikazan uz različite gustoće uzorkovanja prikazan je na slici 7.21.



Slika 7.20: Dio oplošja čajnika izrađen od četiri Bezierove površine.

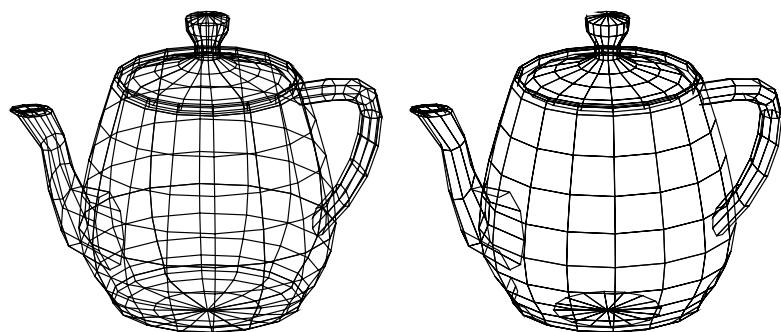
Slike 7.21a i 7.21c pri tome prikazuju sve krpice pa se u prikazu vide i prednji i stražnji dijelovi čajnika. Prikaz koji je očišćen od krpica za koje je utvrđeno da su stražnje prikazan je na slikama 7.21b i 7.21d.

Prikaz čajnika uz generiranje mreže trokuta iz površine i bojanjem svakog trokuta slučajno odbaranom bojom dan je na slici 7.22. Slika 7.22a prikazuje situaciju u kojoj je svaka površina po u i v uzorkovana na dva mjesta čime je dobiven vrlo grub prikaz čajnika. Postupno finija uzorkovanja prikazana su na slikama 7.22b, 7.22c i 7.22d.

Konačno, prikaz čajnika koji je dobiven podjelom Bezierovih površina u trokute i potom obojan postupkom sjenčanja dan je na slici 7.23. Više o postupcima sjenčanja bit će riječi u poglavlju 9; ovdje treba samo zapamtitи да se modeli definirani Bezierovim površinama mogu poligonizirati i potom koristiti kroz uobičajene algoritme sjenčanja.

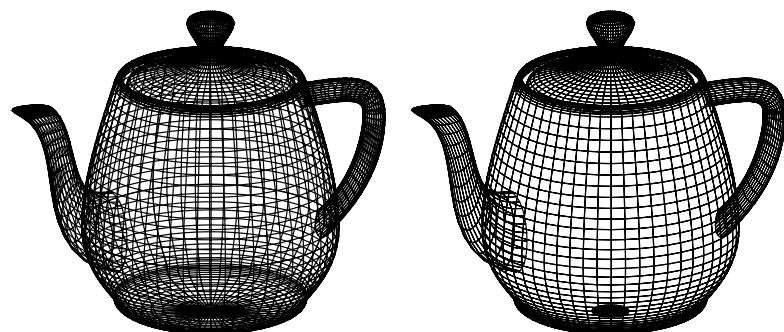
7.8.3 Prednosti i svojstva Bezierovih površina

Čest način pohrane modela objekata u igramu su različite kolekcije poligona. Štoviše, kako bi se osigurao što brži prikaz scene, za isti model postoji više kolekcija poligona, svaka dobivena uz različitu razinu detalja. Tako dugo dok je objekt dovoljno daleko od igrača, za prikaz se koristi model s najmanjom razinom detalja a kako objekt postaje sve bliži, bira se model koji ima sve više detalja. Ovakav način pohrane podataka o objektima može iziskivati veliku količinu memoriju jer je za isti objekt potrebno čuvati više modela. Opisuje li se objekt Bezierovim površinama, modeli s različitom razinom detalja mogu se generirati u letu po potrebi – količina detalja ovisiće o gustoći uzorkovanja parametara u i v . Također, čitav prikaz je memorijski vrlo kompaktan – sve što je potrebno jest pohraniti točke kontrolnog poligona. Činjenica da se količina detalja može dinamički određivati pogodna je i za igre koje moraju moći raditi i na brzim i na sporijim računalima: na sporijim računalima igra može naprsto koristiti grublje uzorkovanje površine i time stvarati manju količinu grafičkih primitiva koje je potrebno obraditi.



(a) 5 uzoraka po krpici

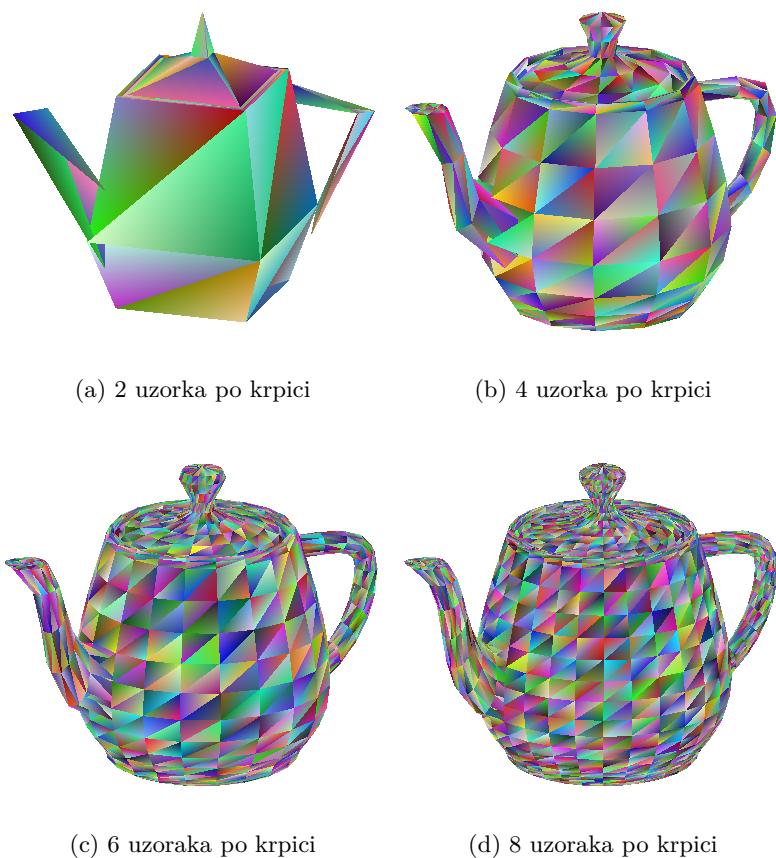
(b) 5 uzoraka po krpici



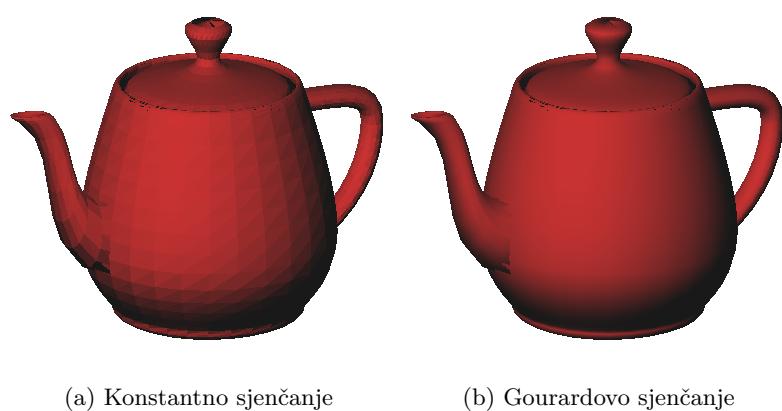
(c) 15 uzoraka po krpici

(d) 15 uzoraka po krpici

Slika 7.21: Čajnik izrađen od 32 Bezierove površine.



Slika 7.22: Čajnik izrađen od 32 Bezierove površine uzorkovan uz različite stupnjeve detaljnosti i obojan slučajno odabranim bojama.



Slika 7.23: Čajnik izrađen od 32 Bezierove površine i osjenčan.

Od svojstava Bezierovih površina nabrojat ćemo samo najvažnija.

1. $\vec{p}(u, v)$ prolazi kroz četiri ugla zadane mreže točaka: $\vec{p}(0, 0) = \vec{r}_{00}$, $\vec{p}(1, 0) = \vec{r}_{m0}$, $\vec{p}(0, 1) = \vec{r}_{0n}$ i $\vec{p}(1, 1) = \vec{r}_{mn}$. U općem slučaju kroz unutarnje točke mreže površina ne mora prolaziti.
2. $b_{i,m}(u)$ i $b_{j,n}(v)$ su nenegativni za sve m, n, i, j uz u i v unutar raspona $[0, 1]$.
3. $\sum_{i=0}^m \sum_{j=0}^n b_{i,m}(u) \cdot b_{j,n}(v) = 1$ uz u i v unutar raspona $[0, 1]$.
4. Bezierova površina $\vec{p}(u, v)$ leži unutar konveksne ovojnica koju definira mreža kontrolnih točaka.
5. *Invarijantnost na affine transformacije.* Površina koju dobijemo ako na sve točke Bezierove površine primijenimo afinu transformaciju ista je kao i površina koju dobijemo ako je računamo iz točaka koje dobijemo tako da afinu transformaciju primijenimo samo na točke kontrolne mreže.
6. Fiksiranjem jednog od parametara u $\vec{p}(u, v)$ dobiva se Bezierova krivulja – ovo je trivijalno vidljivo iz (7.41).
7. Postoje četiri rubne Bezierove krivulje koje omeđuju površinu: $\vec{p}(0, v)$, $\vec{p}(1, v)$, $\vec{p}(u, 0)$ i $\vec{p}(u, 1)$.
8. Bezierova površina spada u površine prikazive kao tenzorski produkt krivulja.

Poglavlje 8

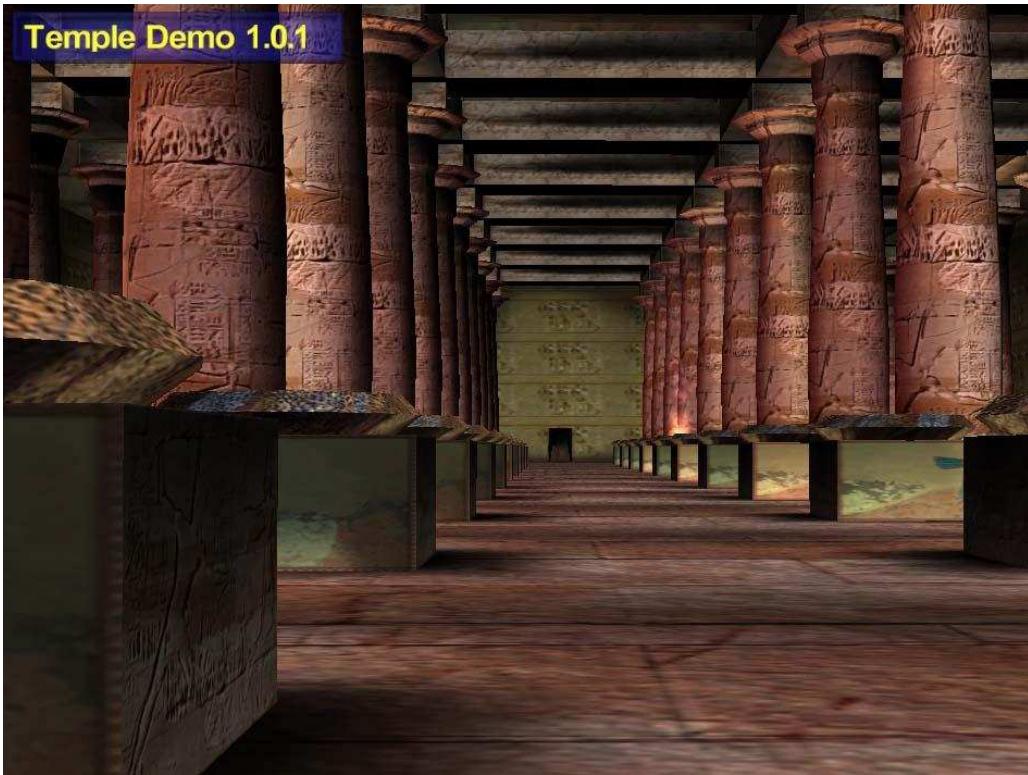
Uklanjanje skrivenih linija i površina

8.1 Uvod

Objekte scene opisujemo matematičkim primitivama: vrhovima, bridovima, poligonima, funkcijama i sl. Rad s ovakvim opisom postaje računski zahtjevan kako scena raste i kako detaljnost pojedinih objekata raste. Iako broj poligona koji u jedinici vremena grafička kartica može prikazati, kroz nekoliko posljednjih godina, raste nevjerojatnom brzinom, rastu i naša očekivanja na vjernost prikaza i različite učinke koje nam prikaz omogućava. Na ovaj način scena postaje sve složenija a time i vrijeme potrebno da se ostvari njen prikaz. Da bi se iscrtavanje scene maksimalno ubrzalo, treba iz postupka iscrtavanja izbaciti sve radnje koje su nepotrebne (a takvih ima). Npr. ukoliko u scenu stavimo kocku, gdjegod da se nalazio promatrač, nikada mu neće biti vidljive sve stranice kocke. "Nevidljive" stranice zapravo su stražnje stranice kocke gledano iz smjera promatrača. Stražnje stranice ne treba niti sjenčati niti preslikavati teksturu na njih jer ionako nisu vidljive i trebaju biti uklonjene (engl. *backface culling*). Kocka predstavlja trivijalan primjer, no treba imati na umu da će objekt koji ima nekoliko milijuna poligona, uz uklanjanje samo stražnjih poligona, imati oko pedeset posto manje poligona koje treba prikazati, čime ćemo bitno rasteretiti grafički protočni sustav. Scenu također treba promatrati u cjelini, a iscrtavanje svih objekata i dijelova objekata – vidljivih i nevidljivih – nepotrebno će preopteretiti prikaz, kao na slici 8.1. Na slici je vidljivo da je prisutno puno stražnjih poligona, za svaki stup barem pola, koji nisu vidljivi. Stupovima je zaklonjen i veliki dio scene koji je iza njih i nije vidljiv. A ako pogledamo i same stupove, međusobno se zaklanjavaju, pa sagledavši sve skupa imamo veliku količinu poligona koja će se iscrtavati, a neće biti vidljiva ili će se djelomično zaklanjati.

No, treba biti oprezan u odlučivanju kada su zaista pojedine plohe nevidljive, odnosno kada se smiju ukloniti. Ako u sceni imamo zrcala ili prozirne objekte tada se može desiti da neke dijelove objekata vidimo indirektno i u tom slučaju te poligone ne smijemo ukloniti. To može biti odraz na podu ili na površini vode, pa će neki dijelovi, iako su stražnji za promatrača, biti vidljivi na zrcalnoj površini ili kroz proziran objekt. Drugo na što treba paziti je ako poligone smijemo ukloniti, na kojem mjestu u protočnom sustavu to treba učiniti. Proračun normala u vrhovima zahtjeva poznavanje normala susjednih poligona kako bi ih mogli odrediti. Ako uklonimo nevidljive poligone za promatrača uklonit ćemo i poligone koji diraju vrhove na silueti objekta. Učinimo li to prije izračunavanja normala u vrhovima, za točke na rubnim dijelovima objekta nećemo imati potrebne poligone, odnosno njihove normale, potrebne za određivanje normala u vrhovima.

Općenito, cilj algoritama za uklanjanje skrivenih linija i površina (engl. *hidden surface removal*) je ukloniti što je moguće prije i što je moguće više toga što je nepotrebno u grafičkom protočnom sustavu. Stoga se različite provjere rade na raznim mjestima i u pravilu na više mjesta u protočnom sustavu. Provjere koje nisu složene i nemaju zahtjevan izračun, a uklanjuju dijelove koji sigurno nisu vidljivi, obavljaju se ranije, kako bi do vremenski zahtjevnijih algoritama došao što manji broj nepotrebnih poligona. Uz sve provjere koje načinimo do konačnog koraka iscrtavanja, još uvjek dolazi u pravilu više pristupa iscrtavanju slikovnih elemenata nego što će u konačnici biti vidljivo. Tada promatramo koliko tog "viška" dolazi do kraja protočnog sustava (engl. *overdraw*). Procjenjuje se da je taj broj u aplikacijama kao što su računalne igre, otprilike tri, uz sve prethodne provjere i uklanjanje skrivenih dijelova. Odnosno, za iscrtavanje svakog slikovnog elementa na zaslonu bit će tri pokušaja iscrtavanja



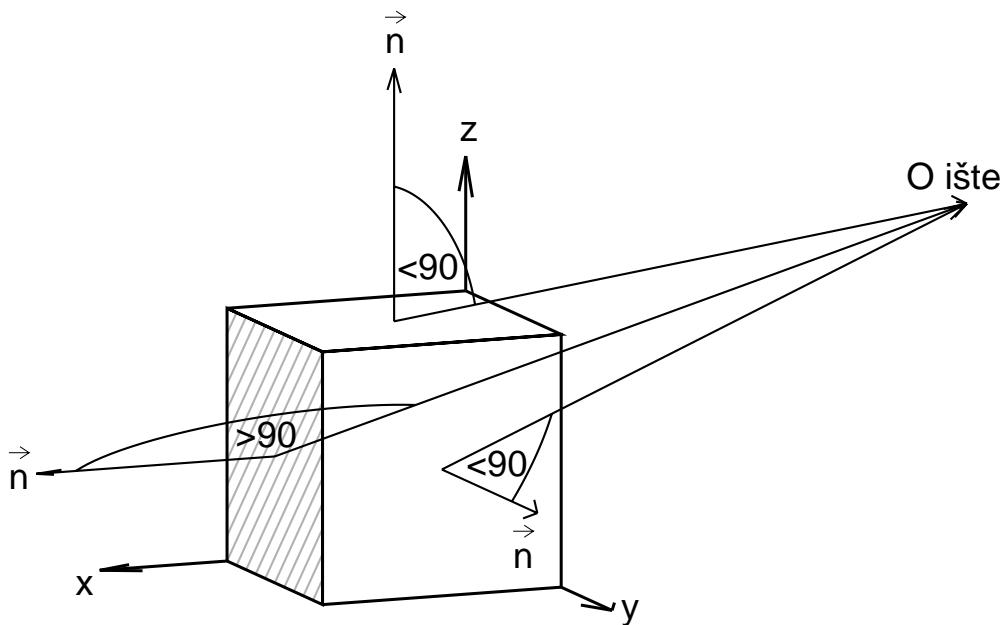
Slika 8.1: Primjer scene s puno objekata na kojoj je prisutna velika količina objekata (npr. stupovi u pozadini) i poligona koji se ne vide ili su djelomično zaklonjeni.

kako bi se iscrtao slikovni element koji će se u konačnici vidjeti. To se, naravno, obavlja prije konačnog osvježavanja iz slikovne memorije na zaslon.

Neke provjere koje ćemo ovdje objasniti imaju sklo povsku podršku jer značajno pridonose rasterećenju prikaza i k tome se obavljaju vrlo brzo, a neke su dane kao ideje koje se mogu koristiti i u različitim drugim kontekstima. Na primjer, kod detekcije kolizije javljaju se slični problemi kao i kod uklanjanja skrivenih linija i površina. Kod detekcije kolizije potrebno je odrediti prodire li jedan objekt u drugi. Kada i gdje dolazi do kontakta, potrebno je odrediti kako bi mogli načinuti međusobnu reakciju pri sudaru dva objekata. Ovi problemi su slični, pa su i algoritmi koji se koriste za uklanjanje skrivenih linija i površine, odnosno načini razmišljanja primjenjivi. Postupci odsijecanja koji se obavljaju obzirom na volumen pogleda ili otvor prikaza, također daju važne ideje i upotrebivi su u raznim drugim kontekstima. Bačene sjene, ako ih želimo realizirati u stvarnom vremenu također vuku bitne koncepte koji su se izvorno primjenjivali na problematiku uklanjanja skrivenih linija i površina. Vrijedi, naravno, i obrnuto nove ideje koje se javljaju pri razvoju algoritama detekcije sudara ili ostvarivanja sjene mogu biti upotrebive u postupcima uklanjanja skrivenih linija i površina. Primjer je ideja koja je razvijena za postupak ostvarivanja sjena. Objekti se dijele na one koji su zaklanjajući i objekte koji su zaklonjeni, odnosno objekte u području sjene i nisu vidljivi za izvor. Način određivanja zaklonjenih objekata primjenjiv je i u postupcima određivanja skrivenih linija i površina.

S obzirom da se radi o cijelom nizu algoritama koji se koriste u ove svrhe, možemo ih podijeliti na algoritme koji rade u prostoru scene – trodimenzijskom prostoru – i algoritme koji rade u prostoru projekcije, odnosno u dvodimenzijskom prostoru. Valja primijetiti i da, iako ćemo načiniti ovu podjelu, pojedini algoritmi koji su definirani u dvodimenzijskom prostoru proširivi su i na trodimenzijski prostor. Također, možemo primijetiti da su neki postupci vrlo jednostavnii, no mogu ukloniti ne mali broj objekata ili njihovih dijelova, pa ih je stoga poželjno što prije i češće koristiti.

Sve skupa, zajedno gledano, algoritmi uklanjanja skrivenih linija i površina troše neko vrijeme, no njihova primjena utječe na uštedu zbog smanjenja broja objekata ili njihovih dijelova u konačnom prikazu. U ovom poglavlju način ćemo pregled kako vrlo jednostavnih, tako i složenih algoritama koji troše vrijeme i memoriju za pohranu struktura podataka. Utrošak vremena na različite provjere mora biti isplativ prema učinku koji se time postiže. Funkcija cilja je povećati broj iscrtanih slika u



Slika 8.2: Uklanjanje poligona na osnovi kuta između vektora normale poligona i vektora prema promatraču

jedinici vremena (*fps*), pa je to obično glavni kriterij u ocjeni koji će algoritam i gdje biti korišten, uz prihvatljiv utrošak za strukture podataka.

8.2 Uklanjanje stražnjih poligona – provjera normale

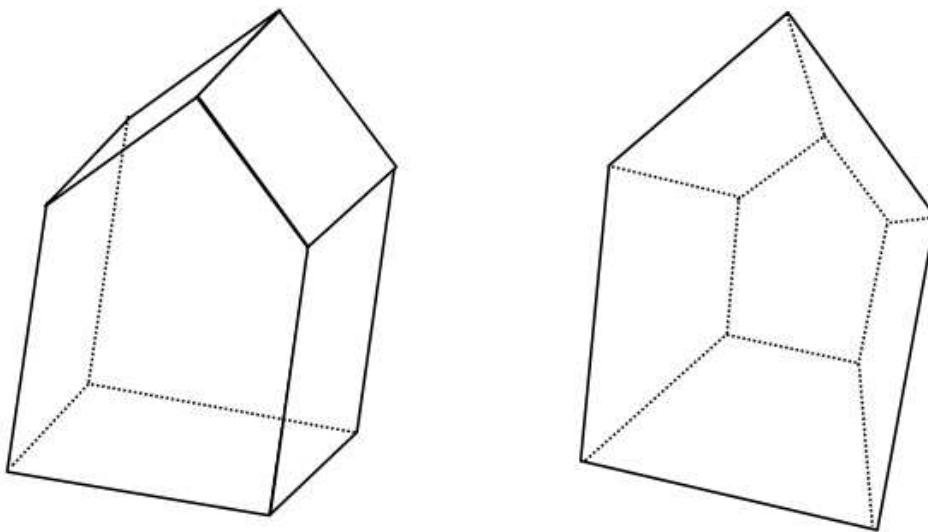
Ovaj postupak pomoći će nam da otkrijemo koji su poligoni tijela stražnji u odnosu na promatrača. Pretpostavka je da je tijelo opisano nizom poligona, i da je tijelo konveksno. Nadalje, pretpostavlja se da su vrhovi poligona zadani u smjeru suprotnom od smjera kazaljke na satu ako gledamo poligon iz točke koja se nalazi izvan tijela. Ovo će za posljedicu imati da sve normale poligona gledaju iz tijela prema van. Tada se odluka je li poligon prednji ili stražnji može donijeti na temelju kuta što ga *normala poligona* zatvara s *vektorom usmjerenim prema gledatelju*. Slika 8.2. demonstrira takvo zaključivanje.

Potrebno je promatrati kut što ga zatvara vektor normale poligona i vektor iz središta poligona prema promatraču. Tada vrijedi:

- poligon je stražnji, ako je $\vec{N}_P \cdot \vec{N} < 0$,
- poligon je prednji (vidljiv), ako je $\vec{N}_P \cdot \vec{N} > 0$, te
- poligon je degenerirao u liniju (za promarača) ako je $\vec{N}_P \cdot \vec{N} = 0$.

Uklanjanje stražnjih poligona možemo načiniti korištenjem još jedne jednostavnije provjere. Položaj promatrača možemo uvrstiti u jednadžbu ravnine koja sadrži pojedini poligon. Ako je točka promatrača "iznad" taj poligon je vidljiv, a ako je "ispod" poligon nije vidljiv. Ova provjera ima manje računskih operacija, a u osnovi radimo istu stvar kao i kod provjere kuta između vektora normale i vektora prema očištu.

Pri uklanjanju stražnjih poligona važno je obratiti pažnju na vrstu projekcije koja se obavlja. Ako se obavlja ortografska projekcija, neće biti problema, no ako se koristi perspektivna projekcija treba biti oprezan. Na slici 8.3 prikazan je objekt uz ortografsku projekciju lijevo i perspektivnu desno, za isti položaj promatrača. Crtkano su prikazane linije koje čine bridove stražnjih poligona i ne bi trebale biti vidljive. Treba primjetiti da su poligoni koji su skriveni u jednom i drugom slučaju



Slika 8.3: Ortografska i perspektivna projekcija

različiti. Ako ne vodimo računa o transformaciji normala poligona pri perspektivnoj projekciji krov kućice i lijeva strana u projekciji perspektivnom projekcijom bit će prikazani iako nisu vidljivi u toj projekciji. Znači, prilikom korištenja perspektivne projekcije moramo voditi računa da transformaciji podvrgnemo vektore normala koje smo izračunali na početku ili da nakon obavljanja projekcije u transformiranom prostoru računamo jednadžbe ravnina na osnovi transformiranih vrhova. Kako često želimo mijenjati položaj očišta, u prvom pristupu imat ćemo manji broj računskih operacija.

Postupak uklanjanja stražnjih poligona može raditi i u prostoru projekcije. Ovaj pristup temelji se na provjeri orijentacije poligona u 2D prostoru projekcije. Možemo primjetiti da je, za poligone koji u trodimenzijskom prostoru imaju redoslijed obilaženja vrhova u smjeru suprotnom od smjera kazaljke na satu gledano izvan objekta, u prostoru projekcije ta orijentacija sačuvana za poligone okrenute prema promatraču, a obrnuta je za promatraču skrivene poligone. Ako koristimo ovu provjeru ne moramo paziti na vrstu projekcije jer će i kod ortografske i kod perspektivne projekcije navedeno svojstvo vrijediti.

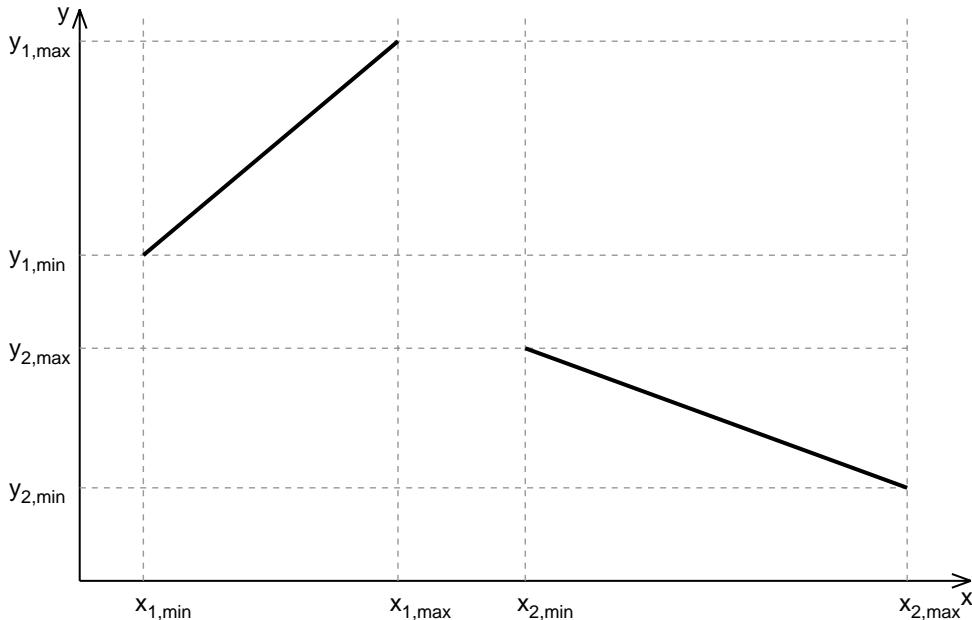
Postupak uklanjanja stražnjih poligona obično je sklopovalski podržan. Standardom *OpenGL* ova je operacija podržana, i kako bi je aktivirali, potrebno je zadati niz naredbi prikazanih u kodu u nastavku.

```
glFrontFace(GL_CCW);      // ili GL_CW
 glEnable(GL_CULL_FACE);  // glDisable(GL_CULL_FACE);
 glCullFace(GL_BACK);     // ili GL_FRONT ili GL_FRONT_AND_BACK
```

Prvo moramo odrediti koju orijentaciju imaju poligoni koje smatramo prednjima. Nakon toga moramo omogućiti uklanjanje skrivenih poligona, te odabrati koju orijentaciju želimo koristiti pri uklanjanju. Uporabom konstante `GL_FRONT_AND_BACK` možemo ukloniti i prednje i stražnje poligone. Ova operacija ima smisla ako u sceni imamo i linijske segmente koji na ovaj način neće biti uklonjeni pa će biti istaknuti.

8.3 Minimaks provjere

Minimaks provjera služi nam kao brza provjera da li se dva objekta *ne preklapaju*. Prethodna rečenica zvuči malo čudno, ali ispravno karakterizira postupak. Naime, minimaks provjerama možemo utvrditi je li sigurno da se dva objekta ne preklapaju. Ukoliko pak utvrđimo da postoji mogućnost preklapanja objekata, tada daljnje provjere treba obavljati drugim (tipično kompleksnijim i sporijim) algoritmima. Evo ideje. Svaki objekt u sustavu prikaza ima svoje minimalne i maksimalne koordinate kroz koje se proteže. Usporedbom tih vrijednosti možemo donijeti neke zaključke. Primjer je prikazan na slici 8.4



Slika 8.4: Primjer min-maks provjere na dvije dužine

Provjerava se preklapanja dvaju segmenata linije. Linije su uzete radi jednostavnosti, no postupak je identičan za bilo kakve druge objekte.

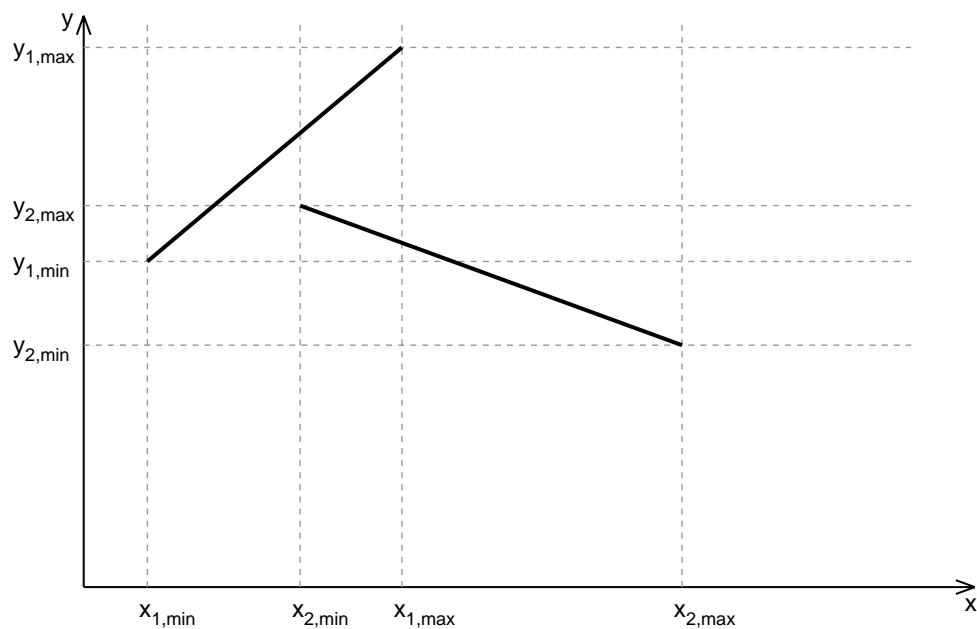
Postavlja se pitanje, kada možemo biti sigurni da se objekti ne preklapaju? Četiri su takva slučaja. Objekti se sigurno ne preklapaju, ako je:

- $x_{1,max} < x_{2,min}$ ili
- $x_{2,max} < x_{1,min}$ ili
- $y_{1,max} < y_{2,min}$ ili
- $y_{2,max} < y_{1,min}$.

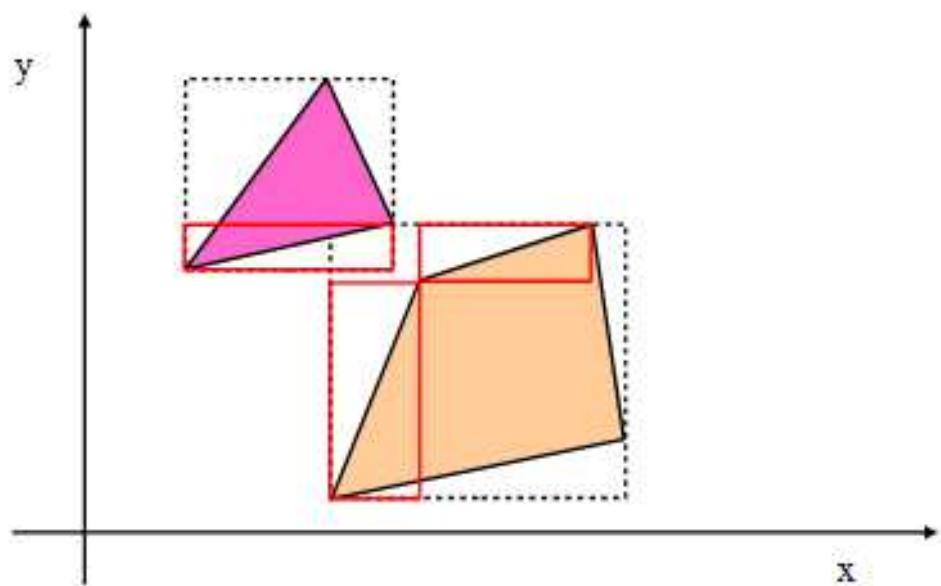
Ako je zadovoljen bilo koji od ova četiri uvjeta, tada smo sigurni da se objekti ne preklapaju. Ako niti jedan od ta četiri uvjeta nije ispunjen, tada treba izvršiti daljnje provjere. Naime, i dalje je moguće da se objekti ne preklapaju, a da niti jedan od prethodnih uvjeta nije ispunjen. Ovakav primjer ilustriran je na slici 8.5, gdje se objekti i dalje ne preklapaju, no minimaks provjerom to ne možemo utvrditi. Minimaks provjera u ovom slučaju rezultirat će potrebom za dodatnim provjerama, jer se kvadratna područja u kojima leže objekti preklapaju.

Valja primjetiti kako je osnova minimaks provjere zapravo provjera koja gleda preklapaju li se projekcije objekata na os x , ili na osi y . U općem slučaju to može biti bilo koja os, odnosno pravac. Koordinatne osi posebno su pogodne zbog jednostavnosti primjene. Kada provjeravamo preklapanje po obje osi x i y u stvari provjeravamo da li se preklapaju pravokutnici koji obuhvaćaju promatrane objekte. Ako se pravokutnici ne preklapaju tada zaključujemo da se objekti sigurno ne preklapaju, odnosno da sigurno postoji pravac koji je između promatranih objekata. Kod složenijih objekata postupak možemo hijerarhijski primijeniti. Na primjer, provjeravamo li za dva poligona da li se preklapaju te utvrdimo da se potencijalno preklapaju, provjeru možemo primijeniti na međusoban odnos svaka dva brida koji sačinjavaju poligon. Ovaj slučaj je prikazan na slici 8.6 gdje se poligoni potencijalno preklapaju, ali usporedbom bridova potom zaključujemo da se niti jedan brid prvog objekta sigurno ne preklapa niti s jednim bridom drugog objekta.

Opisana ideja proširiva je na trodimenijski prostor gdje se provjerava preklapanje omeđujućih pravokutnika koji obuhvaćaju objekte. Ovaj postupak koristi se pri detekciji kolizije dva objekta i naziva se *provjera omeđujućih kvadara poravnatih s koordinatnim osima* (engl. *AABB axes aligned*



Slika 8.5: Primjer kada se dvije dužine potencijalno preklapaju



Slika 8.6: Poligoni se potencijalno preklapaju, ali niti jedan brid prvog objekta sigurno se ne preklapa s niti jednim bridom drugog objekta

bounding box). Nedostatak ovog postupka je u tome što ako je objekt uzak i dugačak, kvadar koji ga obuhvaća zahvaća velik dio prostora, posebno kada je objekt položen dijagonalno, pa je procjena preklapanja objekata u tom slučaju vrlo loša.

Želimo li napraviti ispitivanje složenijih objekata uporabom ovog algoritma, najprije ćemo složenije objekte obuhvatiti kvadratima. Provjeru jesu li objekti u koliziji najprije ćemo obaviti nad kvadrima jer je to bitno jednostavnije. Tek ako se objekti potencijalno preklapaju idemo u vremenski zahtjevnije, odnosno skuplje provjere. Objekti kojima obuhvaćamo naše složene objekte mogu biti i kugle, koje se često koriste zbog jednostavnosti provjere. Za dvije kugle dovoljno je provjeriti udaljenost od njihovih središta; kako znamo radijuse tih kugli, trivijalno je provjeriti preklapaju li se potencijalno objekti koje te kugle obuhvaćaju.

8.4 Postupak Watkinsa

Postupak koji je osmislio Watkins često se referencira i kao *algoritam linije pretrage* (engl. *scan-line algorithm*), odnosno nastavlja se na ovaj algoritam. Algoritam radi u prostoru projekcije. Osnovna ideja proizlazi iz postupka rasterizacije poligona liniju po liniju, tako da je cilj iskoristiti informaciju koja čini kontekst i proširiti je duž linije pretrage, a isto tako i duž bridova koji čine poligone.

Poligone promatramo u ravnini projekcije; neka to za potrebe primjera bude *xy*-ravnina. Krenemo li promatrati za jednu liniju pretrage, potrebno je odrediti koji su dijelovi vidljivi. Na slici 8.7 prikazana su dva poligona koja se po dubini sijeku. Trenutno promatrana linija pretrage je označena s y_i . Za promatrani liniju želimo odrediti vidljivost pojedinih poligona duž te linije. Desno je prikazan presjek kroz promatrane poligone po dubini, odnosno po z -osi. Za trenutno promatrano liniju pretrage y_i desna slika predstavlja presjek dva promatrana poligona ravninom koja je okomita na *xy*-ravninu. U presjeku vidimo da se poligoni sijeku po dubini, odnosno duž z -osi. Ovdje je cilj odrediti raspone uzorka. *Raspon uzorka* definiramo kao dio linije na kojoj se ne može dogoditi promjena vidljivosti. Raspon uzorka je dio linije koji zadovoljava sljedeće uvjete:

1. broj segmenata u rasponu uzorka konstantan je i veći od jedan, te
2. projekcije presjeka za $y = y_i$ unutar raspona uzorka u ravnini xz ne sijeku se unutar raspona uzorka (svaki presjek u projekciji označava novi raspon uzorka).

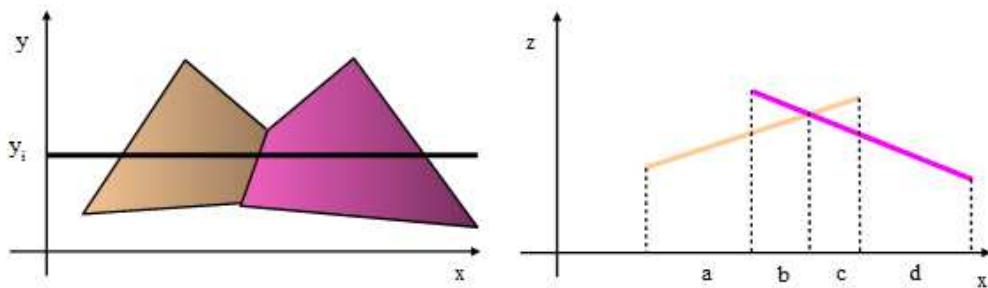
U primjeru na slici 8.7 desno označeni su rasponi uzorka. Promatrajući s lijeva na desno označen je raspon uzorka (a) dobiven na osnovi uvjeta (1) jer tu počinje prvi poligon promatrano s lijeva. U dalnjem dijelu vidimo da se poligoni po dubini sijeku pa su prema uvjetu (2) dobiveni rasponi uzorka (b) i (c), nakon toga završava prvi poligon s lijeva što određuje početak raspona uzorka označenog s (d). Kraj drugog poligona određuje završetak raspona uzorka (d).

Nakon određivanja raspona uzorka potrebno je odrediti vidljivost pojedinog raspona. Vidljivost se određuje na osnovi udaljenosti od promatrača. Ako je promatrač na slici 8.7 desno postavljen iz negativnog smjera z -osi na rasponu uzorka (a) i (b) bit će vidljiv prvi poligon, a na rasponu uzorka (c) i (d) drugi poligon.

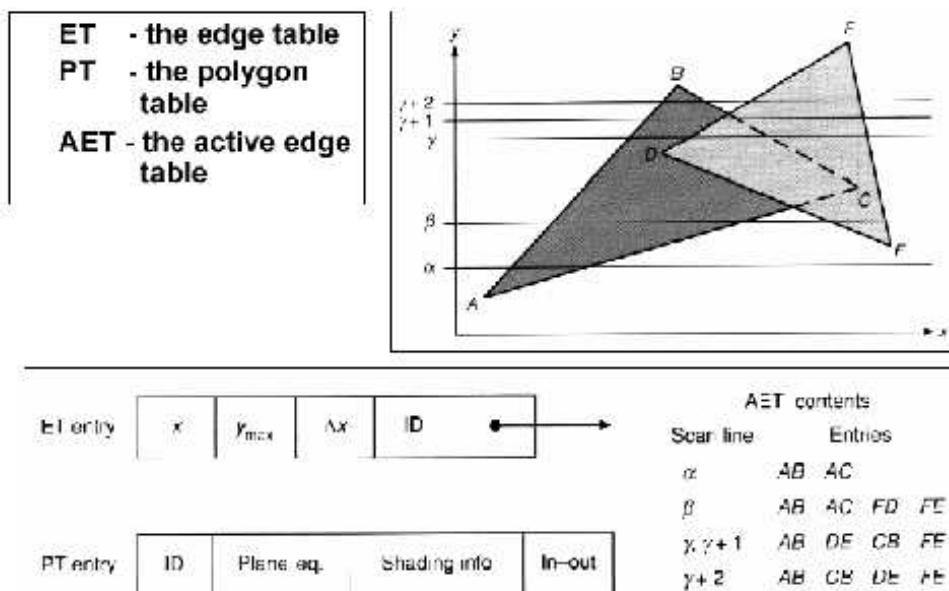
Kada nije dostupna sklopovska grafička podrška za uklanjanje skrivenih linija i površina, ovaj algoritam je često bio korišten u programskoj izvedbi ostvarivanja prikaza (engl. *software renderers*). Vidimo da je osnovna ideja u tome da se ispitivanje ne provodi točku po točku, već je cilj iskoristiti kontekst, odnosno odrediti raspone za koje vrijedi svojstvo vidljivosti. Prilikom određivanja točku po točku dolazi do dodatnog opterećivanja dohvatom podataka, određivanja vidljivosti, slanjem podataka za svaku točku. Na starijim sustavima gdje nije postojala sklopovska podrška za grafiku, to je bilo toliko izraženo da je grupiranje podataka u veće cjeline (raspone) i grupiranje linija pretrage u blokove imalo drastičan učinak na brzinu ostvarivanja prikaza. Danas, na ugredenim sustavima ovi koncepti ponovo imaju smisla, ali i proširenje koncepta na više dimenzija.

Sljedeći korak u razvoju algoritma je proširenje konteksta na susjedne linije pretrage i poligone koji čine prikaz. Stvara se tablica bridova (ET, engl. *Edge Table*), za sve ne-horizontalne bridove (slika 8.8). Pojedini zapis brida, sortiran po rastućoj y -koordinati, sadrži informaciju o:

- x -koordinati kraja koji ima manju y -koordinatu,



Slika 8.7: Linija pretrage (lijevo) i rasponi uzorka (desno) u postupku Watkinsa



Slika 8.8: Podatkovne strukture u postupku Watkinsa

- y -koordinati drugog kraja brida,
- promjena po x , odnosno Δx promjena pri prelasku u sljedeću liniju pretrage, (recipročna vrijednost nagiba brida), te
- identifikator koji određuje kojem poligonom brid pripada.

Tablica poligona (PT, engl. *Polygon Table*) sadrži informaciju o:

- koeficijentima jednadžbe ravnine,
- zastavica koja određuje je li poligon aktivan (je li brid aktivan), te
- druge podatke, odnosno attribute kao što je boja, tekstura i sl.

Na slici 8.8 prikazana su dva projicirana poligona, a skriveni dijelovi prikazani su crtkano. Gradi se tablica aktivnih bridova (AET, engl. *Active Edge Table*) koja je prikazana na slici. Na dijelu gdje je linija pretrage u području označenom s α , aktivni su bridovi AB i AC jer tim redom slijede x -koordinate sjecišta s tim bridovima. Nailaskom na brid AB postavlja se zastavica poligona ABC , a prolaskom kroz brid AC se spušta. Gledano po y -koordinati to se ne mijenja sve do točke F . Zatim slijedi područje β u kojem su aktivni AB , AC , FD i FE . U ovom dijelu uvjek je aktivan u jednom trenutku samo jedan poligon i u prvom dijelu algoritma gdje određujemo raspone uzorka nije potreno ispitivati vidljivost već možemo koristiti informaciju s prethodne linije pretrage. Na slici nije posebno

istaknut prijelaz kada se bridovi AC i FD sijeku, i time zamijene redoslijed u AET. Na tom dijelu kao i na γ , u jednom dijelu raspona bit će aktivna oba poligona istovremeno, gdje će onda ispitivanje z -koordinate odlučiti što je bliže. Ako se poligoni probadaju, to se može utvrditi na početku i linija koja određuje njihov presjek uvodi se kao poseban brid.

U nastavku ćemo dati malo i nešto detaljniji pseudokod ovog algoritma. Krenimo s potrebnim podatkovnim strukturama. Pri razmišljanju o ovom algoritmu potrebno je zapamtiti da algoritam scenu iscrtava jednu po jednu vodoravnu liniju, počevši od $y = y_{min}$ pa do $y = y_{max}$.

```

1 struct triangle_data_str;
2
3 // struktura za pamcenje jednog brida
4 typedef struct {
5     point3d *v1; // prvi vrh brida
6     point3d *v2; // drugi vrh brida
7     struct triangle_data_str *p_trokut; // pokazivac na trokut
8     int y; // minimalna y koordinata brida
9     int dy; // koliko puta ga scan-linija sijece
10    double x, dx; // presjek sa scan-linijom te prirast x-a
11 } edge_data;
12
13 // struktura za pamcenje trokuta
14 typedef struct triangle_data_str {
15     int y; // minimalna y koordinata poligona
16     int dy; // koliko puta ga scan-linija sijece
17     double a,b,c,d; // koeficijenti ravnine
18     f_rgb_color boja; // boja trokuta
19     bool aktivran; // je li aktivran
20     edge_data bridovi[3]; // bridovi
21 } triangle_data;
22
23 // podatci potrebni za Watkinsov algoritam
24 typedef struct {
25     list aktivni_trokuti; // popis aktivnih trokuta
26     list aktivni_bridovi; // popis aktivnih bridova
27     list** buckets; // polje lista trokuta koji pocinju na y-u
28     double intervall, intervalD; // Interval koji se ispituje
29     int xmin, xmax; // raspon x koordinate ekrana
30     int ymin, ymax; // raspon y koordinate ekrana
31     f_rgb_color boja_pozadine; // boja pozadine
32 } watkins_data;
```

Struktura `edge_data` služi za pamćenje podataka o jednom bridu. Brid je određen točkama v_1 i v_2 . Element p_trokut je pokazivač na trokut kojemu ovaj brid pripada (za potrebe algoritma pretpostavimo da se bridovi ne dijele). Kako bismo definirali sadržaj varijabli x , y , dx i dy , promotrimo točke v_1 i v_2 , i pretpostavimo da vrijedi da nakon projekcije u xy -ravninu v_1 ima manju y -koordinatu od v_2 . U slučaju da obje točke imaju jednaku y -koordinatu, tada vrijedi da je x -koordinata točke v_1 nakon projekcije u xy -ravninu manja ili jednaka x -koordinati točke v_2 . Ako ovo nije zadovoljeno, dovoljno je zamijeniti točke v_1 i v_2 . U tom slučaju element y predstavlja y -koordinatu točke v_1 (niže točke), element x predstavlja x -koordinatu točke v_1 . dx je tada $(v_{2,x} - v_{1,x})/(v_{2,y} - v_{1,y})$, odnosno što govori kako treba promijeniti sadržaj varijable x ako se y poveća za jedan (pri tome su x i y koordinate one koje se dobiju nakon projekcije tih točaka u xy -ravninu). Element dy postavlja se na vrijednost $v_{2,y} - v_{1,y}$, što nam govori kroz koliko se različitim y -a (dakle, kroz koliko scan-linija) proteže sam brid.

Struktura `triangle_data` sadrži podatke o jednom trokutu (algoritam je trivijalno proširiv na konveksne poligone). Element y sadrži y -koordinatu dna poligona, a element dy predstavlja visinu poligona (tj. broj scan-linija koje prelaze preko poligona); ovaj podatak dobijemo kao razliku maksimalne i minimalne y -koordinate iz skupa vrhova poligona nakon projekcije u xy -ravninu. Elementi a , b , c i d predstavljaju koeficijente implicitnog oblika jednadžbe ravnine u kojoj leži trokut. Element $boja$ predstavlja boju kojom je potrebno iscrtati trokut. Element $aktivran$ koristit će se prilikom rada algoritma pa će biti pojašnjen uskoro. Konačno na kraju strukture nalazi se polje podataka o bridovima trokuta (prethodno opisana struktura `edge_data`).

Konačno, struktura `watkins_data` sadrži se što potrebno za rad algoritma. Element `aktivni_trokuti`

je lista trokuta preko kojih prelazi trenutna scan-linija. Slično, element aktivni_bridovi je lista bridova trokuta iz liste aktivni_trokuti preko kojih prelazi trenutna scan-linija. Naime, kako bismo izbjegli potrebu da neprestano prolazimo kroz kompletan popis trokuta i bridova, i provjeravamo da li ih trenutna scan-linija $y = y_i$ siječe ili ih možemo zanemariti, koristi se pametniji pristup. Već smo objasnili da se za svaki trokut pamti y -koordinata dna trokuta, a za svaki brid y -koordinata "nižeg" vrha. Da bismo ovo iskoristili, definirali smo pomoćno polje buckets koje ima onoliko elemenata koliko ima različitih y -vrijednosti između y_{min} i y_{max} (dakle, po jedan element za svaku scan-liniju). i -ti element tada je lista svih trokuta koji počinju na $y = i$. Jednom kada se trokut doda u listu aktivnih trokuta, svakim podizanjem scan-linije vrijednost njegove varijable dy umanjivat ćemo za jedan – trokut se izbacuje iz liste aktivnih trokuta onog trenutka kada mu dy padne na 0. Slično, za svaku novu scan-liniju proći ćemo kroz popis bridova aktivnih trokuta i one bridove koji započinju na trenutnoj scan-liniji dodat ćemo u listu aktivnih bridova. Svakim podizanjem scan-linije bridovima iz liste aktivnih bridova umanjivat ćemo njihov dy i kada on padne na 0, brid ćemo izbaciti iz popisa aktivnih bridova.

Uočimo da uporabom ovakvog pristupa nikada ne moramo računati sjedište brida i trenutne scan-linije. Naime, kada scan-linija prvi puta dođe do brida, znamo da ga siječe u pohranjenoj točki x (koju čuva struktura brida – to je bila x -koordinata nižeg od vrhova brida). Svakim podizanjem scan-linije x brida povećat ćemo za dx, i time će nam x opet predstavljati korektnu x -koordinatu sjedišta. Na ovaj način štedi se na broju operacija računskih izračuna.

Varijable intervalL i intervalD predstavljaju pomoćne varijable – x -koordinate lijevog i desnog segmenta na scan-liniji koji treba iscrtati. xmin, xmax, ymin i ymax predstavljaju raspon x i y -koordinata zaslona a boja_pozadine čuva boju kojom će se crtati segmenti koji ne pripadaju niti jednom trokutu.

```

1 void initialize_data(watkins_data *w, tablica *svijet) {
2     // Isprazni liste aktivnih trokuta i bridova
3     list_init(&w->aktivni_trokuti);
4     list_init(&w->aktivni_bridovi);
5
6     // definiraj velicinu ekrana i boju pozadine
7     w->ymin = 0; w->ymax = 299;
8     w->xmin = 0; w->xmax = 299;
9     w->boja_pozadine.r = 1.0f;
10    w->boja_pozadine.g = 1.0f;
11    w->boja_pozadine.b = 0.0f;
12
13    // stvori i inicijaliziraj buckets :
14    int broj_scan_linija = w->ymax-w->ymin+1;
15    w->buckets = (list **) malloc(broj_scan_linija * sizeof(list *));
16    for(int i = 0; i < broj_scan_linija; i++) {
17        w->buckets[i] = NULL;
18    }
19
20    // Za svaki trokut :
21    for(Trokut t : svijet->trokuti()) {
22        // Popuni podatke o trokutu :
23        triangle_data *td = fillTriangleData(t);
24        addToBucket(td, w->buckets, td->y);
25    }
26 }
```

Metoda initialize_data resetira liste aktivnih trokuta i bridova i stvara polje buckets. Za svaki trokut stvara se njegov opisnik (podatak tipa triangle_data). Računaju se koeficijenti implicitnog oblika jednadžbe ravnine u kojoj poligon leži, utvrđuju se minimalna i maksimalna y -koordinata vrhova poligona temeljem kojih se postavljaju y i dy. Element aktivan postavlja se na false. Za svaki brid popunjava se struktura edge_data. Konačno, trokut se dodaje u odgovarajući pretinac polja buckets prema svojoj najmanjoj y -koordinati.

```

1 void watkins_algorithm(tablica *svijet) {
2     int y;
3     watkins_data w;
```

```

5   // obavi inicijalizaciju potrebnih podataka
6   initialize_data(&w, svijet);
7
8   // Idemo za svaku scan-liniju odozdo prema gore
9   for(y = w.ymin; y <= wymax; y++) {
10     // Dodaj trokute koji počinju u buckets[y] u aktivne
11     list * l = w.buckets[y - w.ymin];
12     if(l!=NULL) {
13       for(int i = 0; i < l->size; i++) {
14         list_add(&w.aktivni_trokuti, list_get(l, i));
15       }
16     }
17
18     // Dodaj sve bridove aktivnih trokuta koji počinju na
19     // y u aktivne bridove
20     for(int i = 0; i < w.aktivni_trokuti.size; i++) {
21       triangle_data *td = list_get(&w.aktivni_trokuti, i);
22       for(int j = 0; j < 3; j++) {
23         if(td->bridovi[j].y == y) {
24           list_add(&w.aktivni_bridovi, &td->bridovi[j]);
25         }
26       }
27     }
28
29     // Sortiraj aktivne bridoве по x-u
30     for(int i = 0; i < w.aktivni_bridovi.size; i++) {
31       for(int j = i+1; j < w.aktivni_bridovi.size; j++) {
32         int xj = list_get(&w.aktivni_bridovi, j)->x;
33         int xi = list_get(&w.aktivni_bridovi, i)->x;
34         if(xj < xi) {
35           list_swap(&w.aktivni_bridovi, i, j);
36         }
37       }
38     }
39
40     // Obradi aktivne bridove
41     process_active_edges(&w, y);
42     // Azuriraj aktivne bridove
43     update_active_edges(&w);
44     // Azuriraj aktivne trokute
45     update_active_triangles(&w);
46   }
47   free_watkins_data(&w);
48 }
```

Metoda `watkins_algorithm` predstavlja glavnu metodu Watkinsovog algoritma. Nakon što se napravi inicijalizacija u kojoj se stvore sve potrebne podatkovne strukture, algoritam pomiče scan-liniju od najmanjeg y -a do najvećeg dozvoljenog y -a. Za svaku scan-liniju, u listu aktivnih trokuta dodaju se trokuti koji počinju na toj scan-liniji (uporabom informacija iz polja `buckets`). Potom se prolazi kroz bridove aktivnih trokuta, i svi bridovi koji počinju na scan-liniji dodaju se u listu aktivnih bridova. Lista aktivnih bridova potom se sortira prema trenutnoj x -koordinati sjecišta sa scan-linijom (pohranjeno u varijabli x svakog brida). Ovo je važno jer se podizanjem scan-linije može promijeniti redoslijed sjecišta bridova i scan-linije. Nakon što su aktivni bridovi sortirani, prelazi se na njihovu obradu (tu se obavlja crtanje vodoravnih segmenata), te potom na ažuriranje liste aktivnih bridova i trokuta. Krenimo od ove posljednje dvije metode.

```

1 void update_active_edges(watkins_data *w) {
2   for(int i = 0; i < w->aktivni_bridovi.size; i++) {
3     edge_data *e = list_get(&w->aktivni_bridovi, i);
4     e->dy = e->dy - 1;
5     if(e->dy <= 0) {
6       list_delete(&w->aktivni_bridovi, i);
7       i--;
8     } else {
9       e->x = e->x + e->dx;
```

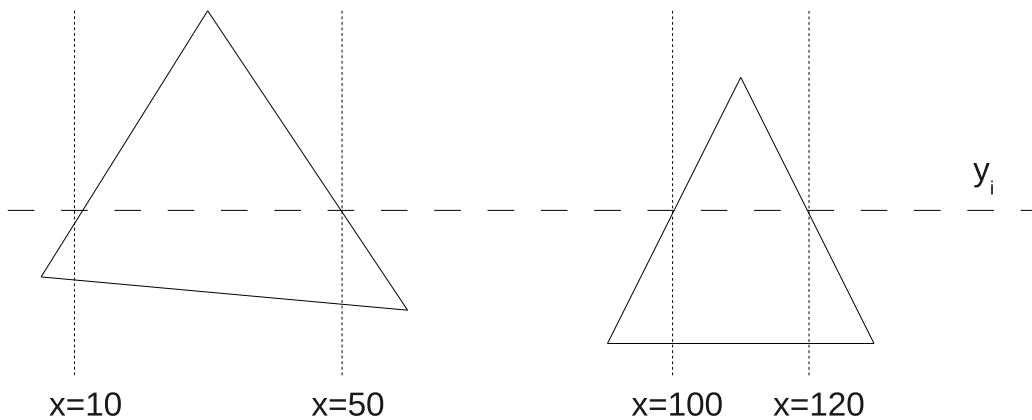
```

10         }
11     }
12 }
13
14 void update_active_triangles(watkins_data *w) {
15     for(int i = 0; i < w->aktivni_trokuti.size; i++) {
16         triangle_data *t = list_get(&w->aktivni_trokuti, i);
17         t->dy = t->dy - 1;
18         if(t->dy <= 0) {
19             list_delete(&w->aktivni_trokuti, i);
20             i--;
21         }
22     }
23 }
```

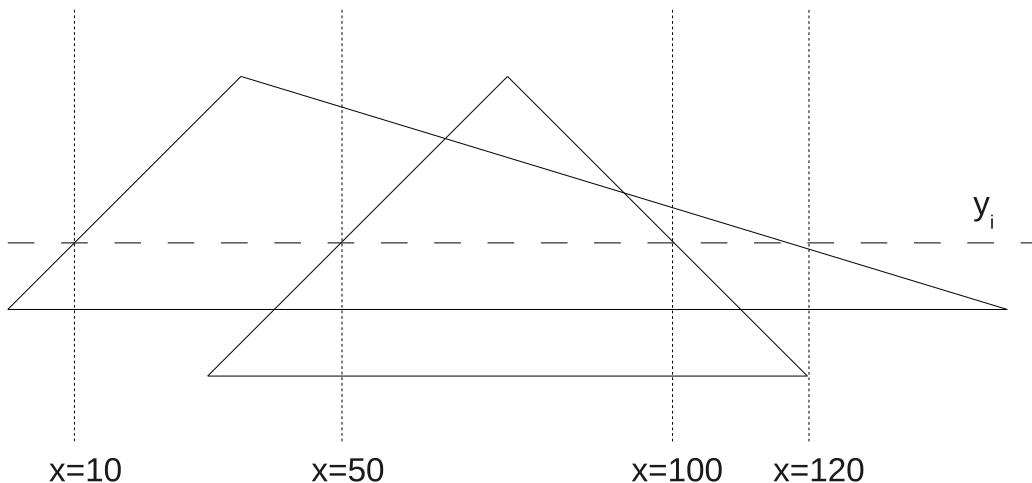
Obje metode, update_active_edges i update_active_triangles već smo načelno opisali: umanjuju dy za jedan, i ako se dode na nulu, brid odnosno trokut izbacuju se iz liste aktivnih.

```

1 void process_active_edges(watkins_data *w, int y) {
2     f_rgb_color seg_boja; // boja intervala
3     int broj_trokuta; // koliko je trokuta u segmentu?
4     edge_data *e; // brid
5     triangle_data *t; // trokut
6
7     broj_trokuta = 0;
8     w->intervalL = w->xmin; // pocetak intervala je na xmin
9
10    // Srusi zastavicu aktivan svih aktivnih trokuta
11    for(int i = 0; i < w->aktivni_trokuti.size; i++) {
12        t = list_get(&w->aktivni_trokuti, i);
13        t->aktivan = false;
14    }
15
16    // Idemo za svaki brid (sortirani su prema x-u sjecista
17    // sa scan-linijom)
18    for(int i = 0; i < w->aktivni_bridovi.size; i++) {
19        // Dohvati brid
20        e = (edge_data*)list_get(&w->aktivni_bridovi, i);
21        // Zatvorim interval njegovim sjecistem
22        w->intervalD = e->x;
23        // Koliko je trokuta u području tog segmenta?
24        switch(broj_trokuta) {
25            // ako nula, popuni pozadinom
26            case 0:
27                seg_boja = w->boja_pozadine;
28                break;
29            // ako je jedan, uzmi boju aktivnog trokuta
30            case 1:
31                seg_boja = color_of_active_triangle(w);
32                break;
33            // ako je vise, utvrди boju najbližeg
34            default:
35                seg_boja = color_for_segment(w, y);
36                break;
37        }
38
39        // Promijeni zastavicu aktivan pripadnog trokuta
40        t = e->p_trokut;
41        t->aktivan = !t->aktivan;
42        // i azuriraj broj aktivnih trokuta
43        if(t->aktivan) {
44            broj_trokuta = broj_trokuta + 1;
45        } else {
46            broj_trokuta = broj_trokuta - 1;
47        }
48
49        // nacrtaj vodoravni segment scan-linije
```



Slika 8.9: Watkinsov postupak: dva disjunktna trokuta

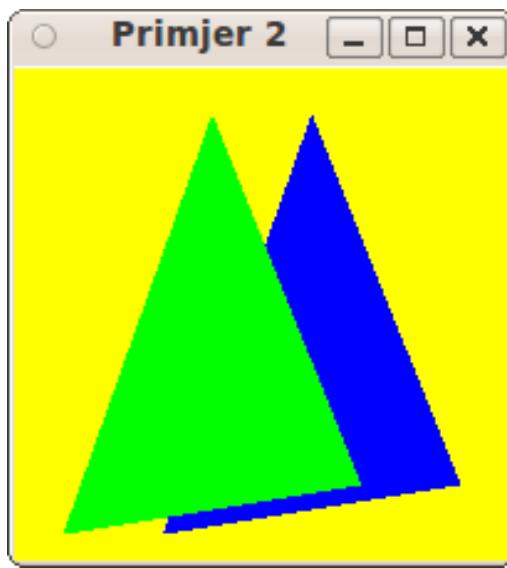


Slika 8.10: Watkinsov postupak: preklapajući trokuti

```

50     display_interval(w->intervalL , w->intervalD ,
51             y, &seg_boja );
52
53     // zapocni novi interval s krajem trenutnog
54     w->intervalL = w->intervalD ;
55 }
56
57 // ako je ostao neiscrtan kraj scan-linije :
58 if(w->intervalL < w->xmax) {
59     display_interval(w->intervalL , w->xmax ,
60             y, &w->boja_pozadine );
61 }
62 }
```

Metoda `process_active_edges` zadužena je za iscrtavanje vodoravnih segmenata jedne scan-linije. Metoda promatra sjecišta s aktivnim bridovima i temeljem toga utvrđuje veličinu segmenta i njegovu boju. Primjerice, prepostavimo da za trenutnu scan-liniju postoje 4 aktivna brida, čija su sjecišta sa scan-linijom $x = 10$, $x = 50$, $x = 100$ i $x = 120$. Uz dimenzije ekrana po x -osi od $x = 0$ do $x = 299$, očekujemo 5 segmenata: prvi S_1 od $x = 0$ do $x = 10$, drugi S_2 od $x = 10$ do $x = 50$, treći S_3 od $x = 50$ do $x = 100$, četvrti S_4 od $x = 100$ do $x = 120$ te konačno peti S_5 od $x = 120$ do $x = 299$. Segment S_1 bojat ćemo pozadinskom bojom - naime, on se proteže od ruba ekrana, pa do sjecišta scan-linije s prvim aktivnim bridom; varijabla `broj_trokuta` u tom segmentu bit će 0. Nailaskom na prvo sjecište (dakle, obradom prvog aktivnog brida), njegov trokut također postaje aktivan – sljedeći segment prelazit će preko tog trokuta. Zbog toga ćemo i `broj_trokuta` povećati za 1. Obradom drugog brida, odnosno dolaskom do sjecišta $x = 50$, razmatramo novi interval: S_2 . Ovdje su već moguća dva slučaja: ako taj brid pripada istom trokutu (kao i maloprije, vidi sliku 8.9), znači da tim sjecištem



Slika 8.11: Watkinsov postupak: jednostavniji slučaj

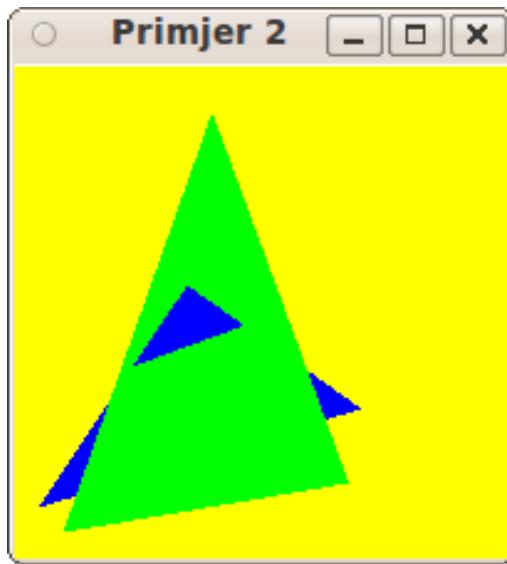
segment izlazi iz područja tog trokuta. U tom slučaju zastavicu aktivan treba spustiti i vrijednost varijable broj_trokuta smanjiti za 1. Međutim, ako brid pripada nekom drugom trokutu (vidi sliku 8.10), tada ili ulazimo i u njegovo područje – a već jesmo na području onog starog trokuta, čime i njegovu zastavicu aktivan treba postaviti na **true** i broj_trokuta uvećati za jedan, ili izlazimo iz njegovog područja, pa mu zastavicu aktivan treba postaviti na **false** i broj_trokuta umanjiti za jedan. U općem slučaju, dakako, moguće je da se scan-linija nalazi na području niti jednog, jednog ili proizvoljno mnogo trokuta. Ako se scan-linija nalazi na području primjerice dva trokuta, tada su opet moguća dva slučaja. U jednostavanom slučaju, jedan se trokut nalazi ispred drugog trokuta, i segment će biti bojan bojom onog koji je promatraču bliži. Međutim, moguć je slučaj da se ta dva trokuta u dijelu promatranog segmenta probadaju, pa segment treba podijeliti na onaj dio u kojem je vidljiv jedan trokut, te na ostatak u kojem je vidljiv drugi trokut. U općem slučaju, s više trokuta, ovih podjela može biti još i više. Pa imajući to u vidu, objasnimo što se događa u metodi `process_active_edges`. Slike 8.11 i 8.12 prikazuju rezultat iscrtavanja Watkinsovim postupkom.

Metoda započinje postavljanjem lijeve granice segmenta na x -koordinatu početka ekrana. Svim trokutima iz liste aktivnih trokuta zastavica aktivan se postavlja na **false**. broj_trokuta postavlja se na 0. Potom se gleda brid po brid iz liste aktivnih bridova. x -koordinata sjecišta promatranog brida sa scan-linijom zatvara trenutni segment. Promatra se broj_trokuta koji se nalazi ispod segmenta. Ako je to 0, bira se pozadinska boja za popunjavanje. Ako je to 1, pretražuje se lista aktivnih poligona, i vraća boja onog (jedinog) koji ima postavljenu zastavicu aktivan na **true**. Konačno, ako je to 2 ili više (slučaj **default**), poziva se pomoćna metoda koja će proanalizirati koji je slučaj nastupio, po potrebi će segment podijeliti na manje podsegmente i sve ih iscrtati osim zadnjeg, čiju će boju vratiti. Nakon toga, mijenjamo zastavicu aktivan trokuta kojemu pripada trenutni brid, te ako smo ga aktivirali, povećavamo, a ako smo ga deaktivirali, smanjujemo broj_trokuta. Potom crtamo segment utvrđenom bojom, i započinjemo novi segment od kraja trenutnog segmenta.

```

1 f_rgb_color color_of_active_triangle(watkins_data *w) {
2     for(int i = 0; i < w->aktivni_trokuti.size(); i++) {
3         triangle_data *t = list_get(&w->aktivni_trokuti, i);
4         if(t->aktivan) {
5             return t->boja;
6         }
7     }
8     // Ovdje ne smijemo stici!
9     return w->boja_pozadine;
10 }
11
12 f_rgb_color color_for_segment(watkins_data *w, int y) {
13     // Stog dovoljno velik da primi sva sjecista ...

```



Slika 8.12: Watkinsov postupak: trokuti koji se probadaju

```

14     int broj_sjecista =
15         w->aktivni_trokuti.size*w->aktivni_trokuti.size;
16     float* stog = (float*) malloc( broj_sjecista*sizeof(float));
17     int stog_size;
18     bool imam_presjek;
19     float x_presjeka;
20     f_rgb_color interval_boja;
21
22     x_presjeka = w->intervalL;
23     stog_size = 0;
24     while(1) {
25         checkForIntersectionsInSegment(
26             w, &imam_presjek, &x_presjeka, y);
27         if(imam_presjek) {
28             stog[stog_size++] = w->intervalD;
29             w->intervalD = x_presjeka;
30         } else {
31             interval_boja =
32                 color_of_min_active_z_value_triangle(
33                     w, (w->intervalL+w->intervalD)/2.0, y);
34             if(stog_size==0) {
35                 free(stog);
36                 return interval_boja;
37             }
38             display_interval(w->intervalL, w->intervalD,
39                               y, &interval_boja);
40             w->intervalL = w->intervalD;
41             w->intervalD = stog[--stog_size];
42         }
43     }
44 }
```

Metodu `color_of_active_triangle` vraća iz liste aktivnih trokuta boju trokuta koji ima postavljenu zastavicu aktivan na `true`. Pretpostavka je da takav postoji samo jedan. Metoda `color_for_segment` koristi se za analizu složenijih slučajeva, gdje se u području segmenta nalazi više trokuta. Ideja metode jest skraćivati segment koji je početno zadan varijablama `w->intervalL` i `w->intervalD` na manji segment, tako dugo dok se ne dođe do situacije da se u promatranom segmentu više ne događa probadanje trokuta – pa točno možemo utvrditi koji je trokut u tom segmentu iznad kojeg trokuta. Evo kako se to radi. Metoda ulazi u petlju i traži postoji li u trenutnom segmentu (što je na početku onaj originalni, no u sljedećem prolazu to već može biti i skraćeni segment) sjecište bridova aktivnih trokuta. Ako postoji, trenutni kraj segmenta gura na stog (kako bi se kasnije moglo nastaviti), a kao

kraj trenutnog segmenta uzima to sjecište. Postupak se ponavlja s tako skraćenim segmentom.

Kada se utvrdi da u promatranom segmentu više nema sjecišta, kao boja za segment se uzima boja onog aktivnog trokuta iz liste aktivnih trokuta koji je u tom segmentu najbliži promatraču. Ovo se jednostavno ispita: naime, budući da znamo jednadžbu ravnine u kojoj trokut leži, kao x koordinatu uzmemosredinu segmenta, y je zadan scan-linijom, i iz jednadžbe ravnine očitamo pripadnu z -koordinatu. Ako je u tom trenutku stog prazan, vraćamo tu boju, i puštamo pozivatelja da iscrta taj segment. Ako stog nije prazan, tada metoda crta pronadjeni podsegment, te započinje novi segment koji počinje na mjestu gdje je trenutni završio, a kraj se vadi sa stoga. S tim novim segmentom postupak se ponavlja. Metoda koja pronalazi boju najbližeg aktivnog trokuta prikazana je u nastavku.

```

1 f_rgb_color color_of_min_active_z_value_triangle(
2     watkins_data *w, float x, int y) {
3
4     f_rgb_color *boja = NULL;
5     double z = 0.0;
6
7     for(int i = 0; i < w->aktivni_trokuti.size; i++) {
8         triangle_data *t = list_get(&w->aktivni_trokuti, i);
9         if(t->aktivan) {
10             double z_trenutni = -(t->a*x+t->b*y+t->d)/t->c;
11             // gledam izishodista prema -z; veci z mi je blizi
12             if(boja==NULL || z_trenutni > z) {
13                 boja = &t->boja;
14                 z = z_trenutni;
15             }
16         }
17     }
18     if(boja==NULL) {
19         printf("Greska: nema boje.\n");
20     }
21     return boja==NULL ? w->boja_pozadine : *boja;
22 }
```

Konačno, metoda koja traži sjecišta opisana je u nastavku, u malo naglašenijem pseudokodu.

```

1 void checkForIntersectionsInSegment(
2     watkins_data *w, bool *imam_presjek,
3     float *x_presjeka, int y) {
4
5     za_svaki_aktivni_trokut t {
6         za_svaki_aktivni_brid t.b {
7             (x, z) = brid_point(t.b, y);
8         }
9     }
10
11    // sada (potencijalno) za svaki trokut imamo segment određen
12    // s dvije tocke koje se nalaze na dva aktivna brida kroz
13    // koje prolazi scan-linija
14
15    // pogledaj sjecista tih segmenata (voditi računa da to nisu
16    // pravci, vec dijelovi pravaca
17
18    // ako postoji sjeciste cija je x-koordinata x_sjec i ako za
19    // nju vrijedi: w->intervalL < x_sjec < w->intervalD
20    if(postoji_opisano_sjeciste) {
21        *imam_presjek = true;
22        *x_presjeka = x_sjec;
23    } else {
24        *imam_presjek = false;
25        *x_presjeka = w->intervalL;
26    }
27 }
```

Metoda checkForIntersectionsInSegment programski je najzahtjevnija, no konceptualno je vrlo jednostavna. Zato je odabran opis koji je više kroz komentare a manje programerski čist. Ideja je najprije

pronaći za sve aktivne bridove točke u kojima ih scan-linija siječe. Kako znamo y -koordinatu, x i z -koordinate možemo dobiti direktno iz parametarskog oblika jednadžbe brida. Za svaki trokut, općenito govoreći, postojat će ili nula, ili dva takva sjecišta. Ako radimo samo s aktivnim bridovima, onda ćemo sigurno imati dva sjecišta (oba uz isti y), i te dvije točke u xz -ravnini određuju segment pravca. Nakon što pronađemo sve segmente, kod za svaki par segmenata provjerava sijeku li se, i ako da, pada li x -koordinata u granice trenutnog segmenta koji želimo iscrtati. Ako takvo sjecište postoji, može se vratiti odmah prvo; naime, sjetimo se da će pozivatelj to sjecište iskoristiti da skrati interval, i potom na kraćem intervalu opet pozvati ovu provjeru. Za kraj je ostalo još prikazati i najjednostavniju metodu - onu koja uporabom *OpenGL-a* radi crtanje vodoravnog segmenta.

```

1 void display_interval( float x0, float x1,
2   float y, f_rgb_color *boja ) {
3
4   glColor3f( boja->r, boja->g, boja->b );
5   glBegin(GL_LINE_STRIP);
6   glVertex2f(x0, y);
7   glVertex2f(x1, y);
8   glEnd();
9 }
```

Primjer: 13

Zadana su dva trokuta u 3D prostoru. Vrhovi prvog (zelenog) su: $A = (20 \ 10 \ -10)$, $B = (80 \ 180 \ -20)$ i $C = (135 \ 30 \ -15)$; vrhovi drugog (plavog) su: $D = (10 \ 20 \ -30)$, $E = (70 \ 110 \ -5)$ i $F = (140 \ 60 \ -40)$. Boja pozadine je žuta. Provedite Watkinsov postupak za scan-liniju $y=80$. Pretpostavite da se slika iscrtava na pravokutnom području (0,199) po obje koordinate.

Rješenje:

Kako se u primjeru zahtjeva izračun samo za jednu liniju, ne znamo kakvo je stanje u tablicama aktivnih bridova i trokuta – naime, postupak nismo provodili od početka. Pa idemo najprije rekonstruirati to stanje. Bridovi i trokuti s kojima radi algoritam, te početne vrijednosti koje se za njih pamte prikazane su u tablicama u nastavku.

Brid	y	dy	x	dx	Trokut	
AB	10	170	20	0.352941	T1	
BC	30	150	135	-0.366667	T1	
CA	10	20	20	5.75	T1	
DE	20	90	10	0.666667	T2	
EF	60	50	140	-1.4	T2	
FD	20	40	10	3.25	T2	
Trokut	y	dy	a	b	c	d
T1	10	170	-650	-850	-18350	-162000
T2	20	90	-1900	3850	-9300	-337000

Za $y = 80$ vidimo da će ova dva trokuta biti u listi aktivnih trokuta (prvi počinje na $y = 10$ i proteže se sljedećih 170 scan-linija, a drugi počinje na $y = 20$ i proteže se sljedećih 90 scan-linija; dakle, na $y = 80$ ova su u listi aktivnih trokuta). Od bridova, u listi aktivnih bridova bit će AB, BC, DE i EF. Sjecišta tih bridova sa scan-linijom $y = 80$ prikazana su u sljedećoj tablici.

Brid	Pripada trokutu	$x_{sjec} = b \cdot x + (y - b \cdot y) \cdot b \cdot dx$
AB	T1	$20 + (80 - 10) \cdot 0.352941 = 44.7059$
BC	T1	$135 + (80 - 30) \cdot -0.366667 = 116.6667$
DE	T2	$10 + (80 - 20) \cdot 0.666667 = 50.0000$
EF	T2	$140 + (80 - 60) \cdot -1.4 = 112.0000$

Alternativno, sjecišta x -koordinatu sjecišta mogli smo direktno računati iz parametarskog oblika jednadžbi bridova, tako da najprije temeljem poznatog y -a odredimo parametar, a zatim za taj parametar odredimo preostale koordinate. Nakon što smo definirali sadržaj liste aktivnih bridova, bridove je potrebno sortirati prema x -koordinati sjecišta. Tada dobivamo tablicu prikazanu u nastavku.

Brid	Pripada trokutu	x_{sjec}
AB	T1	44.7059
DE	T2	50.0000
EF	T2	112.0000
BC	T1	116.6667

Algoritam kreće s broj_trokuta=0 te intervalL=0.

Korak 1. Gleda se prvi brid (AB), i kraj segmenta se postavlja na intervalD=44.7059. Kako je broj_trokuta=0, za popunjavanje segmenta bira se pozadinska boja (žuta). Postavlja se T1.aktivovan=true i broj_trokuta=1. Boja se interval (0, 44.7059) žutom. Početak intervala postavlja se na intervalL=44.7059.

Korak 2. Gleda se drugi brid (DE), i kraj segmenta se postavlja na 50.0000. Kako je broj_trokuta=1, traži se jedini trokut koji ima postavljenu zastavicu aktivan (to će biti T1), i za popunjavanje se bira njegova boja (zelena). Postavlja se T2.aktivovan=true i povećava se broj_trokuta=2. Boja se interval (44.7059, 50.0000) zelenom. Početak intervala postavlja se na intervalL=50.0000.

Korak 3. Gleda se treći brid (EF). Kako je broj_trokuta=2, provjerava se postoji li u intervalu $x \in (50, 112)$ kakvo sjecište. Presjek prvog trokuta i ravnine $y = 80$ je segment pravca u xz -ravnini (44.705883,-14.117647)-(116.666664,-16.666666). Presjek drugog trokuta i ravnine $y = 80$ je segment pravca u xz -ravnini (50.000000,-13.333333)-(112.000000,-26.000000). Ova dva segmenta sijeku se u točki koja ima $x = 55.7547$. Kako je ovo unutar promatranoj intervala, vraća se pronađeno sjecište. Zbog

toga se aktualni kraj intervala gura na stog (112.0000), a kao novi kraj se postavlja pronađeno sjecište 55.754688. Ponovno se provjerava postoji li kakvo sjecište unutar tog skraćenog intervala, i odgovor je ne. Tada se kao testna točka uzima sredina intervala $(50 + 55.7547)/2 = 52.8773$. Za tu točku ($x = 52.8773$, $y = 80$) računa se pripadna z -koordinata u ravnini svakog od aktivnih trokuta, i vraća se boja onog koji je najbliži promatraču (trokut čija točka ima najveću z -koordinatu – promatrač je u ishodištu). U ovom slučaju to će biti plava boja. Kako stog nije prazan, crta se trenutni interval (50,55.7547) plavom bojom. Početak intervala postavlja se na trenutni kraj intervalL=55.7547, a kraj se vadi sa stoga intervalL=112.0000. Za zadani interval provjerava se postoji li koje sjecište u xz -ravnini koje pada unutar tog intervala (rubovi su isključeni). Kako takvo sjecište ne postoji (bridovi se sijeku u $x = 55.7547$), traži se trokut za koji je središnja točka intervala $x = (55.7547+112)/2 = 83.8774$, $y = 80$ najbliža promatraču (ima najveću z -koordinatu) i uzima se njegova boja i vraća (to će biti zelena). Ovime smo ponovno u glavnoj metodi koja sada vidi skraćeni segment (55.7547,112) i ima za njega zelenu boju. Kako trenutni brid pripada trokutu T2, mijenja se njegova zastavica T2.aktivan=false i umanjuje broj_trokuta=1. Boja se interval (55.7547, 112.0000) zelenom. Početak intervala postavlja se na intervalL=112.0000.

Korak 4. Gleda se četvrti brid (BC), i kraj segmenta se postavlja na 116.6667. Kako je broj_trokuta=1, traži se jedini trokut koji ima postavljenu zastavicu aktivan (to će biti T1), i za popunjavanje se bira njegova boja (zelena). Mijenja se T1.aktivan=false i umanjuje se broj_trokuta=0. Boja se interval (112.0000, 116.6667) zelenom. Početak intervala postavlja se na intervalL=116.6667.

Korak 5. Kako više nema bridova, izlazi se iz petlje. Kraj segmenta postavlja se na desni rub ekrana (199), i segment (116.6667, 199) boja se pozadinskom bojom (žutom). Ovime završava obrada te scan-linije.

8.5 Z-spremnik

Z-spremnik (engl. *z-buffer*) je postupak koji provjeru preklapanja radi na razini točaka. Ideja je sljedeća. Slika se iscrtava na zaslon konačnih dimenzija. Tada se prilikom iscrtavanja točke na zaslon u z-spremniku pamti udaljenost izvorne točke od promatrača (z -koordinata točke nakon projekcije). Npr. potrebno je iscrtati točku (x,y,z) . Radi se projekcija točke i dobije se točka (x',y',z') . Na zaslon treba iscrtati točku na poziciji (x',y') . No prije nego što nacrtamo tu točku, potrebno je u z-spremniku pogledati je li na tu poziciju već nacrtana neka druga točka, i ako je, koliko je ona daleko bila od promatrača. Ako je naša točka bliža, tada ona skriva prethodno iscrtanu točku (jer je bliže promatraču), pa je crtamo i u z-spremnik upisujemo na mjesto (x',y') udaljenost naše točke. Ako je naša točka dalja, tada je ne crtamo, i sadržaj z-spremnika ne mijenjamo.

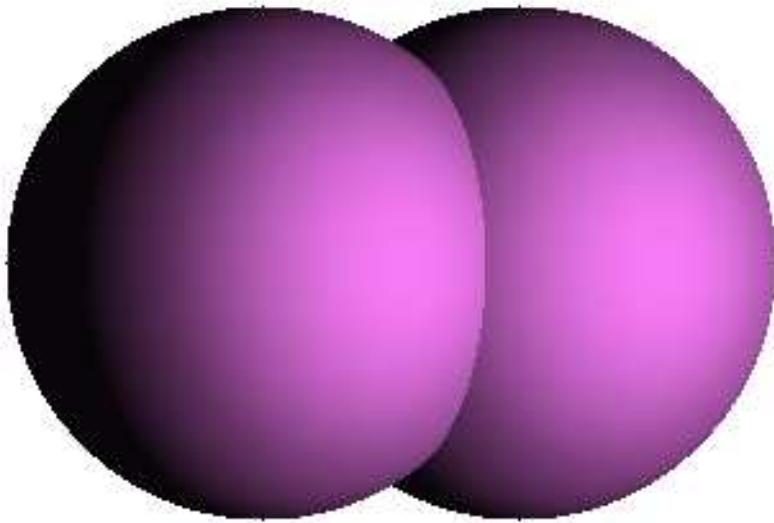
U praktičnim izvedbama z-spremnik implementira se kao polje dimenzija rezolucija_x · rezolucija_y. Hoće li to biti polje tipa **short**, **int** ili nešto treće, ovisi o postavkama. Inicijalno se svi elementi polja postave na najveće vrijednosti (u smislu razmišljanja: do sada smo "iscrtavali" jedino točke u beskonačnosti koje su iza svih drugih). Prostor kojeg smo odredili prednjom i stražnjom ravninom odsijecanja određuje raspon koji će se preslikati na raspon z-spremnika. Ovdje treba pripaziti na moguće pogreške. Ako na primjer odredimo prednju ravninu odsijecanja na 1, stražnju na 1000, a naš objekt ima z koordinatu u rasponu od 1,2 - 1,3 očito je da nismo dobro odredili raspon spremnika i da će pogreške uslijed zaokruživanja utjecati na rezultat. Sklopovska podrška za z-spremnik već je dulje vrijeme je nezaobilazna na računalima i svakako ju treba koristiti. U OpenGL-u prvo je potrebno inicijalizirati spremnik, pa ako koristimo i dvostruki spremnik opisan u prvom poglavljju potrebno je:

1 glutInitDisplayMode (GLUT_DOUBLE|GLUT_DEPTH);

Dalje je potrebno omogućiti korištenje spremnika dubine i odabrati uvjet ispitivanja. Ako je inicijalno u spremniku najveća vrijednost tada ćemo provjeravati je li nešto bliže od te postavljene vrijednosti. Z-spremnik možemo koristiti i za razne druge namjene pa su i različiti uvjeti koji mogu biti postavljeni pri navedenoj provjeri. Treba još obratiti pažnju da prilikom brisanja spremnika s bojom obrišemo i z-spremnik. Ako to ne učinimo iscrtavanje pomaknutog objekta obavljat će se uz stare neispravne vrijednosti u z-spremniku pa će i prikaz animacije biti vrlo neobičan.

```
1 glEnable(GL_DEPTH_TEST);
2 glDepthFunc(GL_LESS);
3 ...
4 void display()
5 {
6     glClear(GL_COLOR_BUFFER_BIT | GL_DEPTH_BUFFER_BIT);
7 }
8 }
```

Najveći nedostatak ovakvog pristupa je u zahtjevima za memorijom. Ako radimo na nekom ugrađenom sustavu ili sustavu na kojem imamo memorijска ograničenja posebnu pažnju morat ćemo posvetiti zadanim ograničenjima. Npr. odlučimo li se na prikaz u rezoluciji 1024×768 piksela, uz maksimalnu



Slika 8.13: Dvije kugle prikazane uporabom z-spremnika

dubinu scene takvu da možemo koristiti tip **short** (2 okteta po podatku), potrebna količina memorije iznosi $1024 \cdot 768 \cdot 2 = 1572864$ okteta, što je popriliči 1.5 MB. Zahtjevi za memorijom mogu još porasti ako u z-spremnik odlučimo upisivati više informacija. Naime, ako ga koristimo za spremanje dubine, a točke iscrtavamo na zaslonu, tada ćemo kod vrlo kompleksnih scena kojima treba dosta vremena za iscrtavanje uočiti kako se neki pikseli pojavljuju, pa ih zamjenjuju drugi pikseli dobiveni od bližih objekata. Da bi se ovo izbjeglo, z-spremnik možemo koristiti tako da pamti i dubinu pojedine točke, i njezinu boju (samo se iscrtavanje u ovom koraku ne radi na zaslon). Jednom kada smo čitavu scenu iscrtali u z-spremnik, čitavu sliku možemo u jednom prolazu iz z-spremnika osvježavati na zaslonu. No ovakav postupak za svaku točku z-spremnika zahtjeva 2 okteta za dubinu + 3 okteta za boju što daje 5 okteta po točki, ili uz rezoluciju 1024×768 iznos od 3932160 okteta odnosno 3.75 MB.

Ove značajne memorijske zahtjeve možemo ublažiti višeprolaznim iscrtavanjem scene: npr. u prvom prolazu iscrtati ćemo gornju polovicu zaslona, a u drugom prolazu donju polovicu. Tada nam treba z-spremnik veličine za pola zaslona. Općenito, n -prolazno iscrtavanje zahtjeva samo n -ti dio z-spremnika koji bi trebao za jednoprolavno iscrtavanje, ali zato postupak traje n puta dulje. Razvijen je i *scan line z-buffer* algoritam koji iscrtava liniju po liniju zaslona. Međutim, efikasna primjena ovog algoritma zahtjeva velike izmjene u načinu pamćenja objekata.

Kako bismo ilustrirali uporabu Z-spremnika, u nastavku ćemo najprije pokazati dio programa koji će osjenčati dvije kugle koje se međusobno probadaju koristeći Phongov model i našu vlastitu implementaciju z-spremnika. Više o Phongovom modelu bit će riječi u sljedećem poglavljju. Rezultat rada prikazan je na slici 8.13 a izvorni kod naveden je u nastavku. Centar desne kugle nalazi se nešto ispod centra lijeve kugle. Konkretno, lijeva kugla ima centar u točki (150,150,0), dok desna kugla ima centar u točki (250,150,−50).

Ispis 8.1: Crtanje dviju kugli uz z-spremnik

```

1 // Struktura tocke / 3D vektora
2 typedef struct {
3     double x;
4     double y;
5     double z;
6 } Point3D;
```

```

7 // Normiranje vektora
8 void normalize(Point3D *pnt) {
9     double norm = sqrt(
10         pnt->x*pnt->x + pnt->y*pnt->y + pnt->z*pnt->z);
11     pnt->x = pnt->x / norm;
12     pnt->y = pnt->y / norm;
13     pnt->z = pnt->z / norm;
14 }
15
16
17 // Skalarni produkt dvaju vektora
18 double scalarProduct(Point3D *a, Point3D *b) {
19     return a->x*b->x + a->y*b->y + a->z*b->z;
20 }
21
22 // Pomice predanu tocku za trazen i vektor
23 double add(Point3D *p, Point3D *delta) {
24     p->x += delta->x;
25     p->y += delta->y;
26     p->z += delta->z;
27 }
28
29 // Struktura z-spremnika
30 typedef struct {
31     int w;
32     int h;
33     short *buffer;
34 } z_buffer;
35
36 // Konstruktor z-spremnika
37 z_buffer *new_z_buffer(int w, int h) {
38     z_buffer *z_buf = (z_buffer*)malloc(sizeof(z_buffer));
39     if(z_buf==NULL) return NULL;
40     z_buf->buffer = (short*)malloc(w*h*sizeof(short));
41     if(z_buf->buffer==NULL) {
42         free(z_buf);
43         return NULL;
44     }
45     z_buf->w = w;
46     z_buf->h = h;
47     return z_buf;
48 }
49
50 // Oslobojanje z-spremnika
51 void free_z_buffer(z_buffer *z_buf) {
52     free(z_buf->buffer);
53     free(z_buf);
54 }
55
56 // Brisanje sadrzaja z-spremnika
57 void clear_z_buffer(z_buffer *z_buf) {
58     int x,y;
59
60     for(y=0; y<z_buf->h; y++) {
61         for(x=0; x<z_buf->w; x++) {
62             z_buf->buffer[y*z_buf->w+x] = -32000;
63         }
64     }
65 }
66
67 // Provjera smije li se iscrtati predana tocka; ako da, njezina
68 // z-koordinata odmah ce se upisati i u sam spremnik.
69 bool can_update_z_buffer(z_buffer *z_buf, Point3D *p) {
70     int pomak = z_buf->w*zaokruzi(p->y) + zaokruzi(p->x);
71     int z = zaokruzi(p->z);
72     bool result = z > z_buf->buffer[pomak];

```

```

73     if( result ) {
74         z_buf->buffer [pomak] = z;
75     }
76     return result ;
77 }
78
79 // Metoda za crtanje kugle , uz pretpostavku da se promatra iz
80 // smjera pozitivne z-osi .
81 void bojajKuglu(const int R, Point3D *cntr , Point3D *l ,
82                 Point3D *v, z_buffer *z_buf) {
83     int x, y; // indeksi petlje
84     double Id, Is; // difuzna i reflektirajuca komponenta
85     float I; // ukupni intenzitet
86     double ln_scalar; // pomocna varijabla
87     Point3D p; // tocka na kugli
88     Point3D n; // normala u tocki p
89     Point3D r; // vektor reflektirane komponente
90
91     glBegin(GL_POINTS);
92     for( x=-R; x<=R; x++ ) {
93         for( y=-R; y<=R; y++ ) {
94             // odredi tocku ishodisne kugle
95             p.x = x; p.y = y;
96             p.z = R*R - (p.x*p.x + p.y*p.y);
97             if( p.z < 0 ) continue;
98             p.z = sqrt(p.z);
99             // odredi normalu
100            n = p;
101            normalize(&n);
102            // racunaj difuznu komponentu
103            ln_scalar = scalarProduct(l, &n);
104            Id = ln_scalar;
105            if( Id > 0.0 ) Id = 200*Id; else Id = 0.0;
106            // racunaj reflektirajuca zraku i komponentu
107            r.x=2*ln_scalar*n.x-l->x;
108            r.y=2*ln_scalar*n.y-l->y;
109            r.z=2*ln_scalar*n.z-l->z;
110            normalize(&r);
111            Is = scalarProduct(&r, v);
112            if( Is > 0.0 ) {
113                Is = 45*pow(Is,1.1);
114            } else Is=0.0;
115            // ukupni intenzitet
116            I = (float)((10.0 + Id + Is)/255.0 );
117            // translatiraj tocku obzirom na pravi centar
118            add(&p, cntr);
119            // nacrtaj ako smijes
120            if(can_update_z_buffer(z_buf, &p)) {
121                glColor3f((float)I, (float)(I/2), (float)I);
122                glVertex2i(zaokruzi(p.x), zaokruzi(p.y));
123            }
124        }
125    }
126    glEnd();
127 }
128
129 void renderScene() {
130     const int R = 100;
131     Point3D l = {1, 0, 1}; // vektor prema izvoru
132     Point3D v = {0, 0, 1}; // vektor prema gledatelju
133     Point3D c0 = {150, 150, 0}; // centar prve kugle
134     Point3D c1 = {250, 150, -50}; // centar druge kugle
135
136     // normiranje vektora
137     normalize(&l);
138     normalize(&v);

```

```

139
140 // zauzmi spremnik
141 z_buffer *z_buf = new_z_buffer(400, 300);
142 if( z_buf==NULL ) {
143     printf("Nema dovoljno memorije.");
144     return;
145 }
146
147 // ocisti z-spremnik
148 clear_z_buffer(z_buf);
149
150 // nacrtaj obje kugle
151 glPointSize(1);
152 bojajKuglu(R, &c0, &l, &v, z_buf);
153 bojajKuglu(R, &c1, &l, &v, z_buf);
154
155 // osloibri spremnik
156 free_z_buffer(z_buf);
157 }
```

Program je potrebno pratiti od metode renderScene. U toj metodi najprije definiramo vektore \vec{L} (prema izvoru svjetla) i \vec{V} (prema gledatelju), te centre obje kugle. Potom stvaramo strukturu z-spremnika, čistimo ga, pozivamo crtanje obje kugle i konačno oslobađamo z-spremnik. Svaki od ovih poslova obavlja po jedna pomoćna metoda koja je također prikazana u izvornom kodu. Pri implementaciji z-spremnika u ovoj funkciji točka je bliža promatraču što joj je z -koordinata veća (jer je promatrač na z -osi u pozitivnoj beskonačnosti). Zbog toga je inicijalno z-spremnik popunjeno s negativnim vrijednostima.

Isti program u nastavku je prikazan uporabom OpenGL-ove implementacije z-spremnika. Rezultat toga je značajno pojednostavljenje koda. Međutim, uključivanje OpenGL-ove implementacije unijelo je promjene kroz čitav program, pa je zbog toga u ispisu 8.2 prikazan čitav kod. Promjene započinju od metode main gdje se može vidjeti promjena u inicijalizaciji, uključivanje podrške za z-spremnik te definiranje načina provođenja usporedbe z -koordinata. Kako bi se dobila ista slika kao i u ona generirana ispisom 8.1, smjer gledanja je trebalo okrenuti iz $+z$ u $-z$. Stoga je u metodi display dodana matrica m koja okreće predznak z -koordinati, i nakon što je učitana jedinična matrica, ona je pomnožena tom matricom. U istoj metodi ažuriran je i poziv funkcije brisanja, koja sada briše i stanje z-spremnika. Promijenjena je i metoda reshape, točnije poziv metode glOrtho, koji sada sa zadnjima dva parametra specificira z -koordinate bližeg i daljeg kraja kojim se definira volumen pogleda (vrijednosti su postavljene na 300 – bliži kraj, te -300 – dalji kraj).

Ispis 8.2: Crtanje dviju kugli uz z-spremnik OpenGL-a

```

1 #include <stdio.h>
2 #include <stdlib.h>
3 #include <math.h>
4 #include <GL/glut.h>
5
6 void reshape(int width, int height);
7 void display();
8 void renderScene();
9
10 int main(int argc, char **argv) {
11     glutInit(&argc, argv);
12     glutInitDisplayMode(GLUT_DOUBLE|GLUT_DEPTH);
13     glutInitWindowSize(400, 300);
14     glutInitWindowPosition(0, 0);
15     glutCreateWindow("Primjer 9");
16     glutDisplayFunc(display);
17     glutReshapeFunc(reshape);
18     glEnable(GL_DEPTH_TEST);
19     glDepthFunc(GL_LEQUAL);
20     glutMainLoop();
21 }
22 }
```

```

23 void display() {
24     GLdouble m[] = {1,0,0,0,0,1,0,0,0,0,-1,0,0,0,0,1};
25     glClearColor (1.0f, 1.0f, 1.0f, 1.0f);
26     glClear(GL_COLOR_BUFFER_BIT | GL_DEPTH_BUFFER_BIT);
27     glLoadIdentity();
28     glMultMatrixd(m);
29     renderScene();
30     glutSwapBuffers();
31 }
32
33 void reshape(int width, int height) {
34     glMatrixMode(GL_PROJECTION);
35     glLoadIdentity();
36     glOrtho(0, width-1, 0, height-1, 300, -300);
37     glViewport(0, 0, (GLsizei)width, (GLsizei)height);
38     glMatrixMode(GL_MODELVIEW);
39 }
40
41 int zaokruzi(double d) {
42     if(d>=0) return (int)(d+0.5);
43     return (int)(d-0.5);
44 }
45
46 // Struktura tocke / 3D vektora
47 typedef struct {
48     double x;
49     double y;
50     double z;
51 } Point3D;
52
53 // Normiranje vektora
54 void normalize(Point3D *pnt) {
55     double norm = sqrt(pnt->x*pnt->x + pnt->y*pnt->y
56                         + pnt->z*pnt->z);
57     pnt->x = pnt->x / norm;
58     pnt->y = pnt->y / norm;
59     pnt->z = pnt->z / norm;
60 }
61
62 // Skalarni produkt dvaju vektora
63 double scalarProduct(Point3D *a, Point3D *b) {
64     return a->x*b->x + a->y*b->y + a->z*b->z;
65 }
66
67 // Pomice predanu tocku za trazenji vektor
68 double add(Point3D *p, Point3D *delta) {
69     p->x += delta->x;
70     p->y += delta->y;
71     p->z += delta->z;
72 }
73
74 // Metoda za crtanje kugle, uz pretpostavku da se promatra iz
75 // smjera pozitivne z-osi.
76 void bojajKuglu(const int R, Point3D *cntr, Point3D *l,
77                  Point3D *v) {
78     int x, y; // indeksi petlje
79     double Id, Is; // difuzna i reflektirajuca komponenta
80     float I; // ukupni intenzitet
81     double ln_scalar; // pomocna varijabla
82     Point3D p; // tocka na kugli
83     Point3D n; // normala u tocki p
84     Point3D r; // vektor reflektirane komponente
85
86     glBegin(GL_POINTS);
87     for( x=-R; x<=R; x++ ) {
88         for( y=-R; y<=R; y++ ) {

```

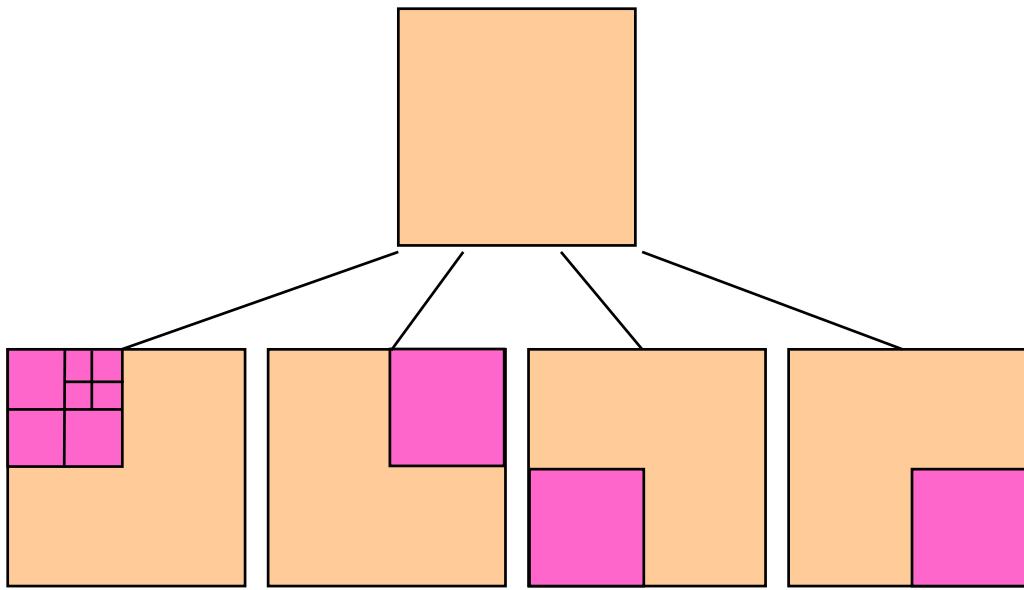
```

89         // odredi tocku ishodisne kugle
90         p.x = x; p.y = y;
91         p.z = R*R - (p.x*p.x + p.y*p.y);
92         if( p.z < 0 ) continue;
93         p.z = sqrt(p.z);
94         // odredi normalu
95         n = p;
96         normalize(&n);
97         // racunaj difuznu komponentu
98         ln_scalar = scalarProduct(l, &n);
99         Id = ln_scalar;
100        if( Id > 0.0 ) Id = 200*Id; else Id = 0.0;
101        // racunaj reflektiraju cu zraku i komponentu
102        r.x=2*ln_scalar*n.x-l->x;
103        r.y=2*ln_scalar*n.y-l->y;
104        r.z=2*ln_scalar*n.z-l->z;
105        normalize(&r);
106        Is = scalarProduct(&r, v);
107        if( Is > 0.0 ) {
108            Is = 45*pow(Is, 1.1);
109        } else Is=0.0;
110        // ukupni intenzitet
111        I = (float)( (10.0 + Id + Is)/255.0 );
112        // translatiraj tocku obzirom na pravi centar
113        add(&p, cntr);
114        // nacrtaj; z-spremnik ce provjeriti je li to OK
115        glColor3f((float)I, (float)(I/2), (float)I);
116        glVertex3i(zaokruzi(p.x), zaokruzi(p.y),
117                   zaokruzi(p.z));
118    }
119 }
120 glEnd();
121 }
122
123 void renderScene() {
124     const int R = 100;
125     Point3D l = {1, 0, 1}; // vektor prema izvoru
126     Point3D v = {0, 0, 1}; // vektor prema gledatelju
127     Point3D c0 = {150, 150, 0}; // centar prve kugle
128     Point3D c1 = {250, 150, -50}; // centar druge kugle
129
130     // normiranje vektora
131     normalize(&l);
132     normalize(&v);
133
134     // nacrtaj obje kugle
135     glPointSize(1);
136     bojajKuglu(R, &c0, &l, &v);
137     bojajKuglu(R, &c1, &l, &v);
138 }
```

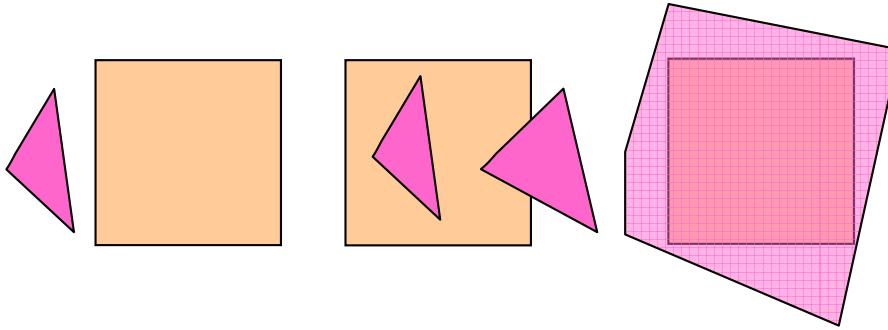
8.6 Postupak Warnocka

Postupak Warnocka teži tome da se područje ispitivanja udaljenosti objekta do promatrača poveća. Kod postupka ispitivanja z-spremnika provjerava se jedan slikovni element, kod Watkinsovog postupak provjerava se ispitna linija, dok u postupku Warnocka područje želimo povećati na kvadrat za koji ćemo moći odlučiti što je vidljivo, odnosno općenito što se nalazi u njemu.

Inicijalno, u postupku Warnocka, u početni čvor postavimo listu svih poligona u sceni. Početno područje zaslona, koje ćemo zvati prozor, dijelimo na četiri pravilna dijela stvarajući nove prozore i pripadne liste poligona. Podjelu rekuzivno dalje ponavljamo dok ne ostvarimo neki od postavljenih slučajeva. Na slici 8.14 prikazan je osnovni prozor i podijela na četiri jednaka dijela. Ako je pojedini dio dalje potrebno dijeliti tada to i učinimo sve do unaprijed zadane dubine rekurzije. U prikazanom



Slika 8.14: Warnockov postupak: rekurzivna podjela prostora na četiri dijela



Slika 8.15: Warnockov postupak mogući slučajevi: poligon je izvan prozora (1), poligon je u prozoru ili siječe prozor (2), poligon prekriva prozor (3)

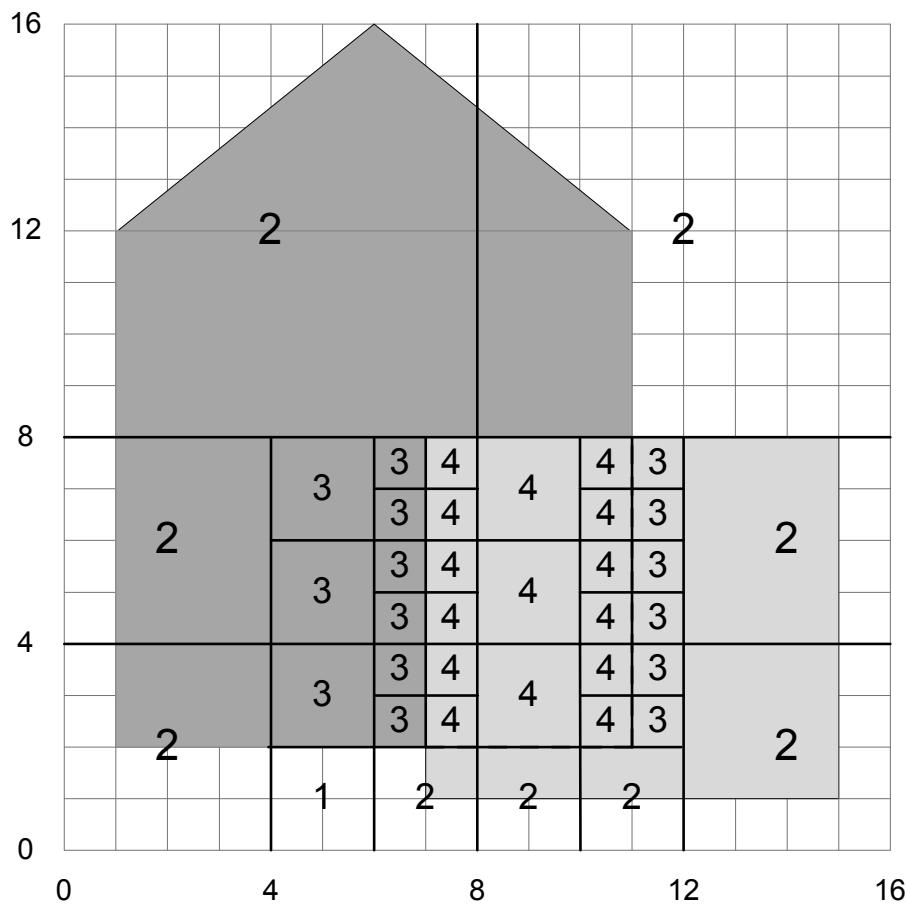
primjeru gornji lijevi prozor se dalje dijeli, dok ostale nismo dijelili, a nakon te podjele gornji desni smo podijelili i time završili podjelu. Za dio prozora gdje smo rekurzijom došli do kraja koristit ćemo neki drugi algoritam odluke u prikazu poligona.

Mogući slučajevi koji određuju hoćemo li dalje ostvarivati podjelu su:

- (1) poligon je izvan prozora pa ga uklonimo iz liste,
- (2) poligon siječe prozor ili je u prozoru,
- (3) poligon (jedan) prekriva prozor,
- (4) više poligona prekriva ili siječe prozor,
- (0) scena nije jednostavna - dijelimo dalje.

Znači, ako je poligon izvan prozora kojeg smo dobili podjelom, jasno je da ćemo ga ukloniti iz liste (1) 8.15. Ako imamo samo jedan poligon koji siječe prozor ili je u prozoru (2), tada je scena jednostavna i možemo ju prikazati za taj prozor, pa ćemo dani poligon i prikazati u prozoru. Treći slučaj je također jednostavan, a to je kada jedan poligon prekriva prozor, pa i njegova boja u konačnici dređuje prikaz. Četvrti slučaj je složeniji i potrebna je detaljnija analiza. U četvrtom slučaju, kada više poligona preriva ili siječe prozor, potrebno je provjeriti postoji li jedan koji je najbliži promatraču i koji prekriva ostale. U tom slučaju prikazat ćemo taj najbliži, a ako to nemožemo jednoznačno utvrditi prelazimo na zadnji slučaj (0), kada scena nije jednostavna i moramo ju dalje dijeliti.

Primjer jednostavne scene u kojoj su prikazana dva poligona prikazana je na slici 8.16. Prvi je u obliku kućice, a drugi je kvadratan. Nakon prve podjele gornji lijevi prozor ćemo morati dijeliti dalje i nakon te podjele, ponovo za gornji lijevi možemo zaključiti da je poligon van prozora pa pridjeljujemo oznaku (1). Za gornji desni i doljni lijevi jedan poligon je u prozoru pa pridjeljujemo oznaku (2) dok



Slika 8.16: Warnockov postupak - primjer podjele za dva poligona gdje su označeni mogući slučajevi.

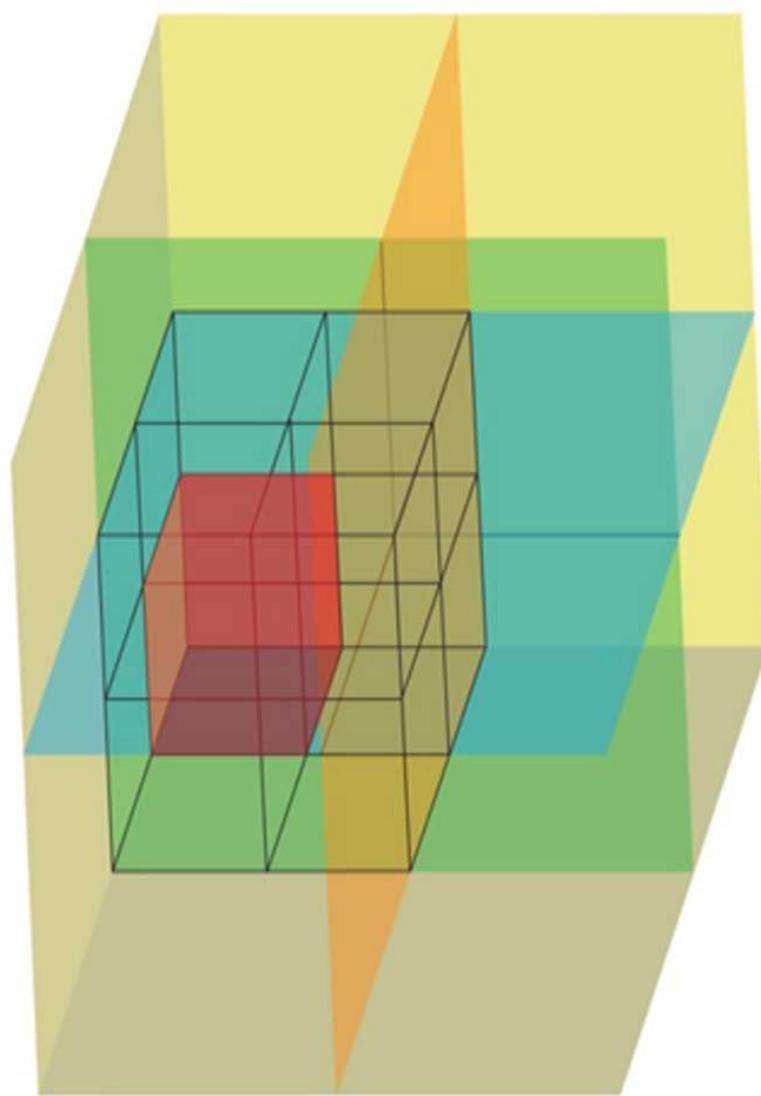
donji desni dalje dijelimo prema zadanim slučajevima. Postupak nastavljamo i za ostala tri kvadranta koja smo dobili u prvoj podjeli.

Idjea koja je ovdje prikazana i korištena za određivanje koji poligon je najbliži promatraču, može se na sličan način upotrijebiti i za stvaranje strukture četvero stabla te oktalnog stabla.

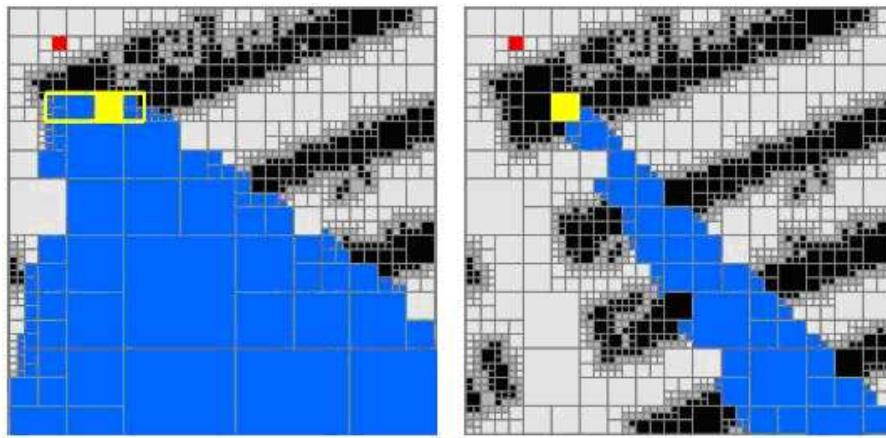
8.7 Četvero i oktalno stablo

Strukturu stabla čini niz povezanih čvorova od kojih je korijen osnovni čvor, a grane ga povezuju s ostalim čvorovima koji se dalje mogu granati ili mogu biti završni čvorovi. U strukturi četvero stabla (engl quadtree) primitive scene na početku dijelimo u četiri grane stvarajući strukturu stabla ovisno u kojem kvadrantu se primitive nalaze. Podjelu rekurzivno ponavljamo do unaprijed zadane dubine rekvizije. Uvjet zaustavljanja podjele je i ako je broj primitiva u nekom čvoru manji od unaprijed zadano broja. Primitivne u općem slučaju mogu biti točke, linije, poligoni, cijeli objekti ili dijelovi scene. Ako se primitiva nađe na rubu između dva susjedna dijela prostora tada se primitiva zapisuje u oba podčvora ili se takve primitive čuvaju u čvoru kojeg dijelimo, te se dalje ne razvrstavaju, ovisno već o tome za koju varijantu izgradnje stabla se odlučimo. Izgrađeno stablo služi za brzu pretragu prostora. Zanima li nas, na primjer, za zadanu točku je li u nekom poligonu, iz koordinata točke brzo ćemo odrediti u kojem podprozoru se nalazi i s kojim poligonima upoće trebamo raditi provjeru. Oktalno stablo (engl. Octree) analogno je četverostablu, osim što svaki čvor sarži podjelu na osam grana koje dalje rekurzivno pratimo. Osim x i y koordinata promatramo i cijeli volumen scene ovisno z koordinatu. Slika 8.17 prikazuje primjer podjele prostora pri izgradnji oktalnog stabla. U prikazanom primjeru donji lijevi oktant se rekurzivno dijeli. Interesantna informacija može biti je li nešto izvan objekta, na rubu objekta ili u unutrašnjosti te će i pripadna informacija u oktalnom stablu biti pohranjena.

Pogledajmo jedan primjer gdje je pogled na scenu odozgo. Prostor je podijeljen u četverostablu i



Slika 8.17: Oktalno stablo. Prostor dijelimo u oktatnte ovisno o sadržaju pojedinih oktanata.



Slika 8.18: Prostor podijeljen na čelije koje mogu biti prazne granične ili neprozirne. Iz crvene točke se promatra scena, žute su neprozirne čelije koje zaklanjavaju plave čelije (Schaufler).

pojedini čvorovi su nazvani čelijama (Slika 8.17). Čelije mogu biti prazne, granične ili neprozirne, a pripadna polja su na slici svjetlosiva, siva i crna. Crveno je označena točka iz koje se promatra scena, a žuto čelije koje su u smjeru pogleda i neprozirne su, dok su plavom označene čelije koje su smjeru pogleda i zaklonjene su neprozirnim čelijama. Ovdje možemo lako uočiti da kod složenih scena, uz dobru podijelu možemo vrlo veliki dio scena ukloniti tako da ga uopće ne šaljemo grafičkom protočnom sustavu i time bitno ubrzamo izvođenje aplikacije. U prvom redu to su sve čelije koje su van piramide pogleda (engl frustum), a dalje to su i plave čelije obzirom da su zaklonjene. Znači u konačnici, samo će čelije koje su u pramidi pogleda i nisu zaklonjene, biti proslijedene protočnom sustavu. Cijela scena se na početku izvođenja aplikacije iz glavne memorije računala prebacuje u memoriju grafičke kartice. Danas uobičajeno ima dovoljno memorije na grafičkoj kartici za ovakav način rada. Ako mijenjamo scenu onda obično pričekamo prebacivanje objekata i tekstura neke druge scene. U OpenGLu, kada želimo objekte jednokratno prebaciti u memoriju grafičke kartice i onda ih višekratno koristiti upotrijebit ćemo VBO (Vertex Buffer Object), odnosno više takvih objekata. Određivanje geoemtijskih podataka koji su potrebni pri iscrtavanju (obično se obavlja na CPU) i slanje svaki puta nanovo u memoriju grafičke kartice ne bi bilo dobro riješenje. Izračunavanje koji dijelovi su zaklonjeni na osnovi sagrađenog stabla obično se radi na CPU, pa se samo određeni dijelovi koji su vidljivi, proslijeduju na prikazivanje ali iz memorije grafičke kartice. U protočnom sustavu, dalje, niz poligona možemo ukloniti kao stražnje za što smo vidjeli da je potrebno svega nekoliko naredbi u OpenGLu, a obično pola poligona jesu stražnji. Programi za sjenčanje geometrije osim što omogućuju stvaranje nove geometrije omogućuju i uklanjanje postojeće geometrije iz protočnog sustava, pa ovdje onda možemo primijeniti razne algoritme koji će zaključiti što se još može ukloniti prije faze rasterizacije, čime smanjujemo opterećenje i iscrtavanje zaklonjenih poligona (engl. *overdraw*).

Stvorene stukture podataka o sceni u obliku četvero ili oktalog stabla koriste se u raznim primjenama gdje je potrebna pretraga ili analiza prostora scene. To je, na primjer, u postupcima detekcije kolizije, gdje je potrebno utvrditi koji objekt s kojim je potencijalno u koliziji. Za na primjer n objekata bit će potrebno provjeriti svaki objekt sa svakim je li u koliziji, odnosno biće potreno $n(n - 1)/2$ provjere i to će biti potrebno izračunavati za svaki okvir animacije koji se prikazuje, odnosno nekoliko desetaka puta u sekundi. Podjela svih objekata u skupine po oktantima koje su potencijalno u koliziji drastično će smanjiti potreban broj ispitivanja. U postupku praćenja zrake, gdje je izraziti problem određivanja probodišta zrake i tijela bitno je što je moguće više smanjiti broj nepotrebnih ispitivanja, a organizacija prostora i podataka u tome znatno doprinosi.

8.8 Algoritam Cohen Sutherlanda

Osnovna primjena ovog algoritma je odsijecanje linija, odnosno poligona s obzirom na područje zaslona na kojem se ostvaruje prikaz. Ovaj algoritam omogućava nam da unutar zaslona definiramo dio podprostora unutar kojega će se obavljati iscrtavanje, dok će izvan tog podprostora iscrtavanje biti

onemogućeno. Algoritam Cohen Sutherlanda pri tome pretpostavlja da će potprostor unutar kojega je dozvoljeno crtanje biti pravokutnog oblika. Primjerice, neka je zaslon dimenzija 1024×768 ; legalni raspon za x -koordinate tada je od 0 do 1023 a za y -koordinate od 0 do 767. Prepostavimo sada da smo kao podprostor unutar kojeg je dozvoljeno crtanje definirali pravokutnik čiji su dijagonalni vrhovi točke $(100, 100)$ i $(800, 500)$. To je pravokutno područje određeno s $x_{min} = 100$, $x_{max} = 800$, $y_{min} = 100$ te $y_{max} = 500$. Pitanje na koje treba odgovoriti jest kako osigurati da uz ovako definirani podprostor algoritmi za crtanje linije (poput Bresenhamovog algoritma) ne "pale" slikovne elemente koji se nalaze izvan definiranog podprostora. Jedno moguće rješenje je modificirati algoritam za crtanje linije tako da svaki puta kada treba obojati neki slikovni element najprije provjeri je li taj slikovni element u zadanim granicama, te ako nije, da preskoči naredbu kojom se postavlja boja slikovnog elementa. Međutim, to je vrlo neefikasno. Primjerice, uz prethodno definirati podprostor, poziv korisnika da kojim traži crtanje linije zadane s početnom točkom $(1, 1)$ i konačnom točkom $(1000, 1)$ pokušat će obojati 1000 slikovnih elemenata, za svaki će utvrditi da pripada izvan podprostora unutar kojeg je dozvoljeno crtanje, i na kraju neće obojati niti jedan slikovni element. Međutim, postupak će potrošiti jednak vremena kao i da je obojao sve slikovne elemente, i još gore, potrošit će dodatnu količinu vremena jer će za svaki slikovni element raditi provjeru treba li ga prikazati ili ne.

Algoritam Cohen Sutherlanda pokušava pristupiti ovom zadatku inteligentije. Svaku liniju koju treba nacrtati, korisnik zadaje s dvije točke – s početnom i konačnom točkom. Ideja ovog algoritma jest brzo provjeriti može li se čitav postupak crtanja linije naprsto preskočiti (jer je čitava linija izvan podprostora u kojem je crtanje dozvoljeno), te ako ne može, onda se po potrebi računaju nova početna i konačna točka koje određuju dio zadane linije i koje se u cijelosti nalaze unutar podprostora u kojem je dozvoljeno crtanje – tada se poziva klasični algoritam za brzo crtanje linija kojem se predaju tako nanovo izračunate točke i koji dalje više ništa ne treba provjeravati jer su predane točke sigurno unutar područja u kojem je iscrtavanje dozvoljeno.

Prvi korak algoritma je podjela prostora na devet dijelova i pridjeljivanje četverobitnog koda početnoj i konačnoj točki koja određuje liniju koju treba nacrtati. Za konkretnu točku, u pridruženoj kodnoj riječi ćemo prvi bit s lijeva postaviti u jedinicu ako je točka iznad y_{max} , a inače u nulu. Drugi bit ćemo postaviti u jedinicu ako je točka u dijelu prostora ispod y_{min} , inače u nulu. Sljedeći bit ćemo postaviti u jedinicu ako je točka desno od x_{max} i konačno zadnji bit ćemo postaviti u jedinicu ako je točka lijevo od x_{min} (Slika 8.19). Na ovaj način imat ćemo za svaku točku jednoznačno pridijeljen kod.

Tablica 8.1: Pridjeljivanje koda $abcd$ točki $T(x, y)$ kod algoritma Cohen Sutherlanda

$$T(x, y) \rightarrow abcd$$

$$a = \begin{cases} 1, & y > y_{max} \\ 0, & \text{inače.} \end{cases}$$

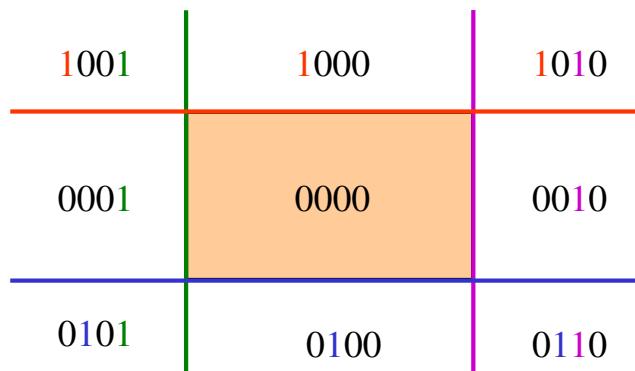
$$b = \begin{cases} 1, & y < y_{min} \\ 0, & \text{inače.} \end{cases}$$

$$c = \begin{cases} 1, & x > x_{max} \\ 0, & \text{inače.} \end{cases}$$

$$d = \begin{cases} 1, & x < x_{min} \\ 0, & \text{inače.} \end{cases}$$

Središnji dio koji čini dio zaslona unutar kojeg se obavlja crtanje ima pridijeljen kod 0000; naime ako točka pada u taj dio, njezina x -koordinata je veća ili jednaka x_{min} i manja ili jednaka x_{max} , a njezina y -koordinata je veća ili jednaka y_{min} i manja ili jednaka y_{max} ; stoga će sva četiri bita biti postavljena na 0. Za promatranu točku $T(x, y)$ dovoljno je ispitati predznak $y_{max} - y$ da bi postavili najznačajniji bit koda, što je sklopovski jednostavna operacija. U ovom algoritmu posebice treba razmišljati o sklopovskoj implementaciji, s obzirom da je to temeljni algoritam, pa ga svaki sustav treba podržavati i sklopovski implementirati.

Nakon što točkama promatrane dužine V_1 , V_2 pridijelimo četverobitne kodove c_1 i c_2 krećemo s ispitivanjem. Prvi trivijalan slučaj je ako su obje točke unutar središnjeg prozora $c_1 = 0000$, $c_2 = 0000$



Slika 8.19: Podjela prostora na devet dijelova kod algoritma Cohen Sutherlanda.

– odsijecanje nije potrebno i ta se linija može nacrtati. Ako to nije slučaj, provjerit ćemo rezultat logičke operacije $c_1 \text{ AND } c_2$ između postavljenih bitova koda. Ako je taj rezultat različit od 0000 dužina trivijalno nije vidljiva (čitava je iznad, ispod, lijevo ili desno od zadano podprostora) – crtanje linije se preskače. Možemo primjetiti da, ako su na primjer obje točke iznad y_{max} , očito je i cijela dužina iznad y_{max} pa će četverobitni kod biti 1000 AND 1000 = 1000, kao što je slučaj za dužinu AB na slici 8.20. Ako ni to nije ispunjeno, potreno je odsijecanje.

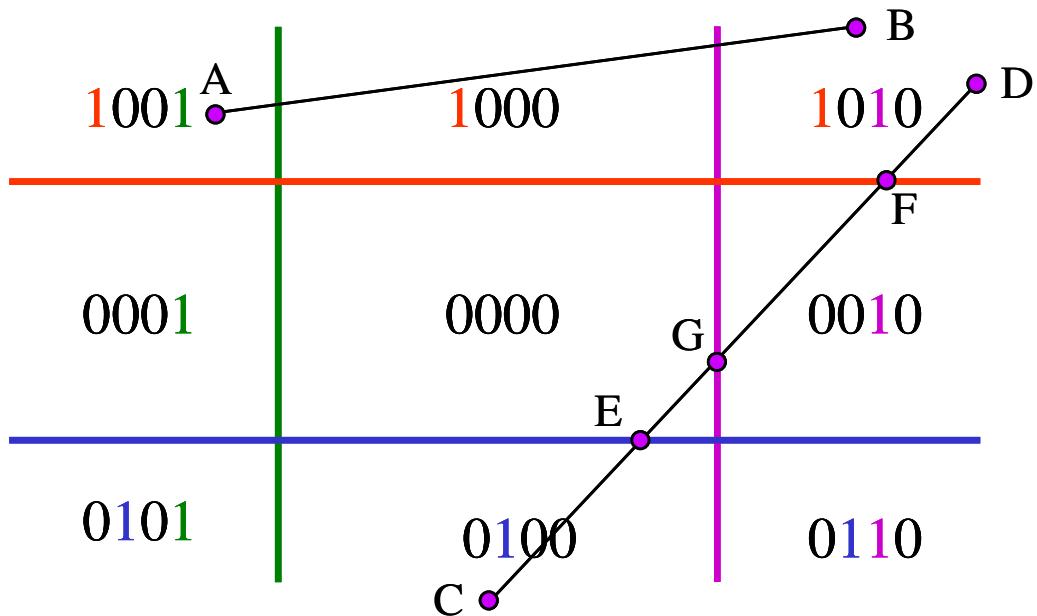
Odsijecanje se provodi prema unaprijed zadanim redoslijedu ispitivanja. Na primjer, prvo provjeravamo bitove postavljene u 1 za točku V_1 pa za točku V_2 i to s lijeva na desno. Redoslijed ispitivanja može biti proizvoljni zadan. Promotrimo primjer na slici 8.20 za dužinu CD. Točka C ima pridijeljen kod $c_1 = 0100$, a točka D kod $c_2 = 1010$. Kako je pri provjeri prvi bit koji je postavljen i na koji ćemo naići drugi bit s lijeva u c_1 tako je prva provjera s pravcem $y = y_{min}$. Potrebno je odrediti sjecište pravca određenog točkama CD i pravca $y = y_{min}$. Označimo to sjecište s E. Točki E ćemo ponovno pridijeliti kod, a kako smo upravo načinili ispitivanje s y_{min} , i točka se nalazi upravo na liniji y_{min} jedinica koju smo provjeravali se briše. Segment CE ćemo odbaciti, dok novu liniju koju dalje provjeravamo čini linija ED. Nova linija za provjeru je ED. Svi bitovi točke E su nula pa prelazimo na točku D. Postavljen je prvi bit s lijeva pa se obavlja provjera, odnosno traži se sjecište linije ED s pravcem y_{max} , odnosno točka F i konačno zadnji bit koji određuje provjeru s x_{max} daje točku G. Konačni segment koji treba nacrtati na kraju je određen točkama E i G – zovemo proceduru za crtanje segmenta EG.

Tijekom rada algoritma pojedine dijelove linije odbacujemo i dobivamo nove sve kraće segmente koji na kraju dovode do segmenta koji će se u stvarnosti poslati na crtanje. Međutim, izračun sjecišta sa pravcima y_{max} , y_{min} , x_{max} i x_{min} uvjek obavljamo s linijom koja je određena izvornim točkama – u našem primjeru CD. Naime, ako bismo svaki puta sjecišta računali s novoizvedenim točkama, moguća je pojava numeričkih pogrešaka koje bi na kraju mogle dovesti do pogrešno utvrđenih točaka između kojih treba obaviti crtanje. S druge oak strane, parametri pravca određenog točkama C i D se tijekom postupka ne mijenjaju pa ih je moguće izračunati unaprijed i dalje koristiti za sve izračune čime se dobiva i na preciznosti i na brzini.

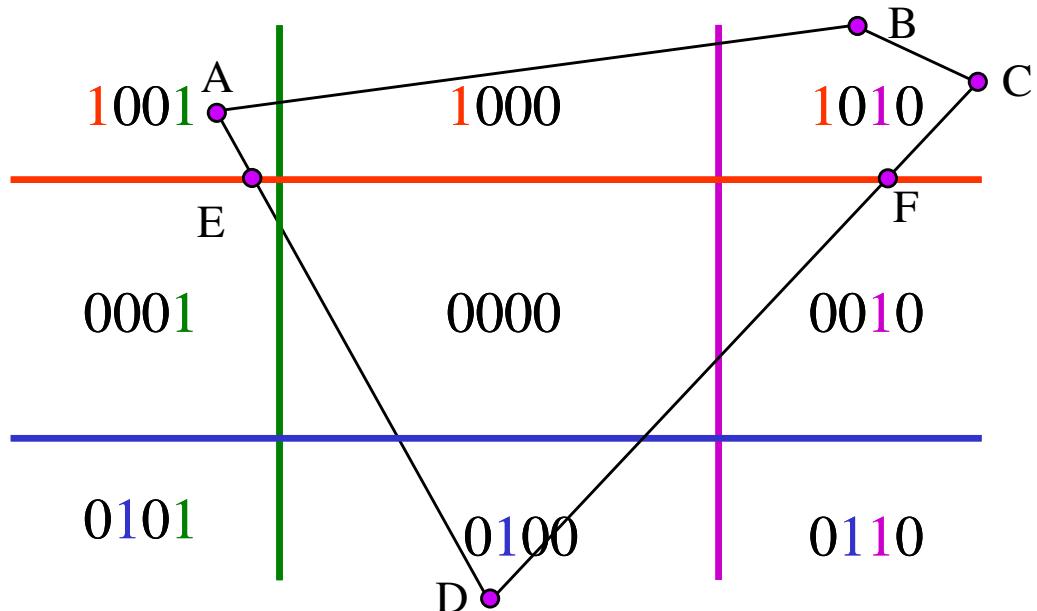
Možemo primjetiti da je moguć nepotreban izračun nekih točaka. U našem primjeru točka F ne čini konačno riješenje i izračun nije potreban, no to je nedostatak algoritma. Za drugačije odabran redoslijed točaka, na primjer DC i redoslijed dobivenih sjecišta bit će različit. Tako bi za segment DC dobili redom segmente: FC, GE, GC.

Odsijecanje poligona obzirom na promatrani prozor provodi se slično. Uspoređivanje pojedinih bridova poligona provodi se redom obzirom na pojedine pravce i čuva se lista bridova koji nakon takvog odsijecanja ostaju. Na slici 8.21 prikazano je odsijecanje poligona ABCD obzirom na gornji pravac y_{max} , nakon čega ostaje poligon FDE koji se dalje sječe s ostalim linijama odsijecanja.

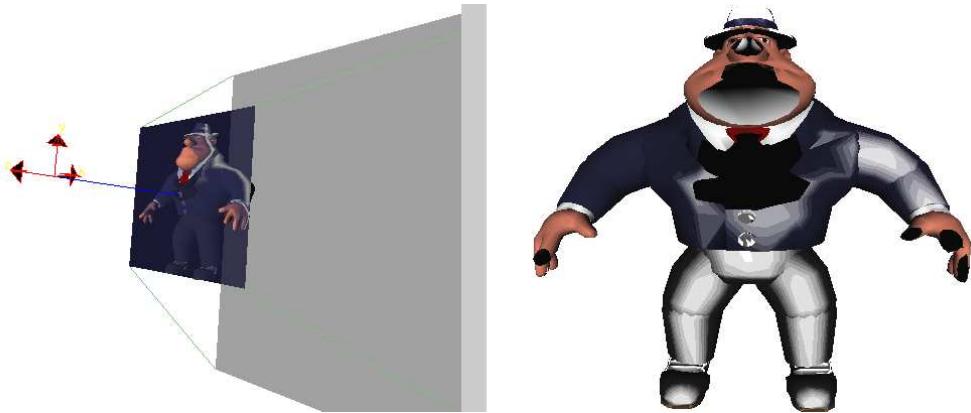
Opisani algoritam lako je proširiv na tri dimenzije, odnosno na volumen pogleda, koji može biti kvadar ili krnja piramida. U tom slučaju četverobitni kod potrebno je proširiti još s dva bita koja određuju je li nešto ispred prednje ravnine odsijecanja ili je iza stražnje ravnine odsijecanja. Postupak se provodi sklopovski i rezultat odsijecanja vidljiv je na slici 8.22. Lijevo je prikazan objekt, položaj kamere te prednja i stražnja ravnina odsijecanja. Prednja ravnina odsijecanja zahvaća dio objekta,



Slika 8.20: Primjer odsijecanja dužine kod algoritma Cohen Sutherlanda.



Slika 8.21: Primjer odsijecanja poligona kod algoritma Cohen Sutherlanda.



Slika 8.22: Primjer odsijecanja obzirom na volumen pogleda kod algoritma Cohen Sutherlanda.

odnosno siječe ga te će nakon provedenog postupka ostati rupa u objektu kroz koju se vidi stražnja strana objekta što je vidljivo na slici 8.22 desno.

8.9 Algoritam Cyrus Beck

Algoritam Cyrus Becka omogućuje određivanje sjecišta linije, odnosno dužine s proizvoljnim konveksnim tijelom. Algoritam je vrlo sličan algoritmu koji se koristi u laboratorijskim vježbama za popunjavanje konveksnog poligona, osim što je proširen tako da radi u 3D prostoru. Pojmovi koji se koriste u vježbi popunjavanja konveksnog poligona "lijevo sjecište" i "desno sjecište" ovdje su poopćeni u "potencijalno ulaznu" točku i "potencijalno izlaznu" točku.

Prvo je potrebno odrediti izraz za određivanje sjecišta pravca i poligona. Neka je pravac određen točkama dužine P_0P_1 . Parametarska jednačba pravca kroz te dvije točke za parametar t je: $P(t) = t(P_1 - P_0) + P_0$. Neka je normala poligona \vec{n}_i usmjerena prema vanjštini objekta. Odaberimo sada jednu točku poligona i označimo ju P_{Ei} . Obično se za ovu točku odabire proizvoljan vrh poligona. Sada promatramo vektor između odabranog vrha P_{Ei} i bilo koje točke na pravcu. Za kut između promatranog vektora i vektora normale poligona možemo zaključiti da je taj kut manji od 90° ako je točka na pravcu van promatranog poligona, odnosno skalarni produkt tih vektora je pozitivan. Na slici 8.23 prikazan je pogled okomito na ravnicu u kojoj je poligon, pa nam je poligon zapravo degenerirao u jednu dužinu na koju je označena normala \vec{n}_i . Očito je da je kut između vektora normale tog poligona \vec{n}_i i vektora između točaka P_{Ei} i na primjer P_0 biti manji od 90° . Promatramo li točku koja je u ravni poligona, produkt promatralih vektora bit će nula, dok za točke koje su ispod ravnine poligona, kao što je na slici P_1 , produkt će biti negativan. Nas zanima točka probodišta, odnosno slučaj kada je promatrani produkt nula, odnosno:

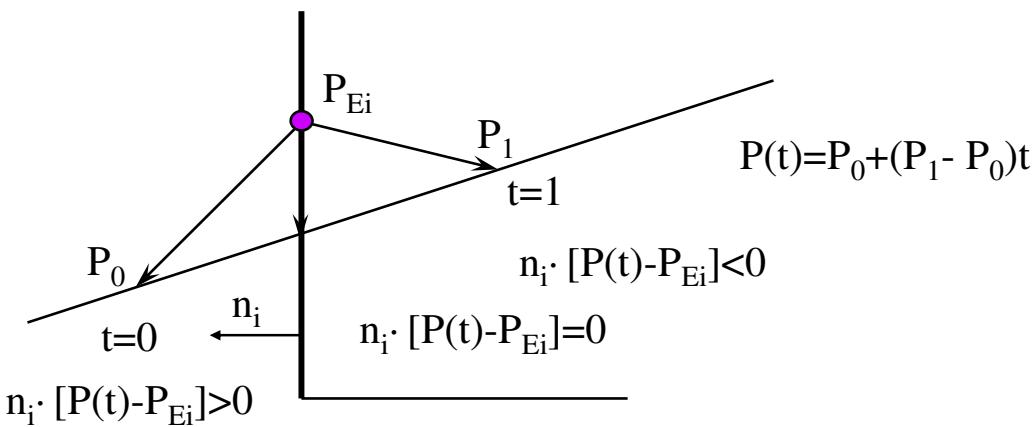
$$\vec{n} \cdot (P(t) - P_{Ei}) = 0$$

Uvrstimo li u navedenu formulu parametarsku jednačbu pravca $P(t) = t(P_1 - P_0) + P_0$, za parametar t ćemo dobiti:

$$t = \frac{\vec{n}_i \cdot (P_0 - P_{Ei})}{-\vec{n}_i \cdot D},$$

gdje je $D = P_1 - P_0$. I to je parametar t koji određuje probodište pravca i ravnine u kojoj leži promatrani poligon. Promotrimo detaljnije izraz za parametar koji smo upravo dobili. U brojniku i u nazivniku imamo skalarni produkt dva vektora, od kojih je jedan vektor normale \vec{n}_i . Drugim riječima imamo omjer projekcija vektora $P_0 - P_{Ei}$ i vektora $P_1 - P_0$ na vektor normale. Naveden omjer, odnosno parametar t može biti pozitivan nula i negativan, te nam određuje točku probodišta.

U izvedenoj formuli za t moramo još pripaziti da nema nepoželjnih slučajeva, odnosno dijeljenja s nulom. Nazivnik može biti nula u nekoliko slučajeva. To je ako je vektor normale nula, što nije za očekivati, no moramo provjeriti. Mogući su slučajevi da zbog različitih transformacija bridovi poligona



Slika 8.23: Određivanje probodišta pravca na kojem je dužina P_0P_1 i poligona čija je normala \vec{n}_i .

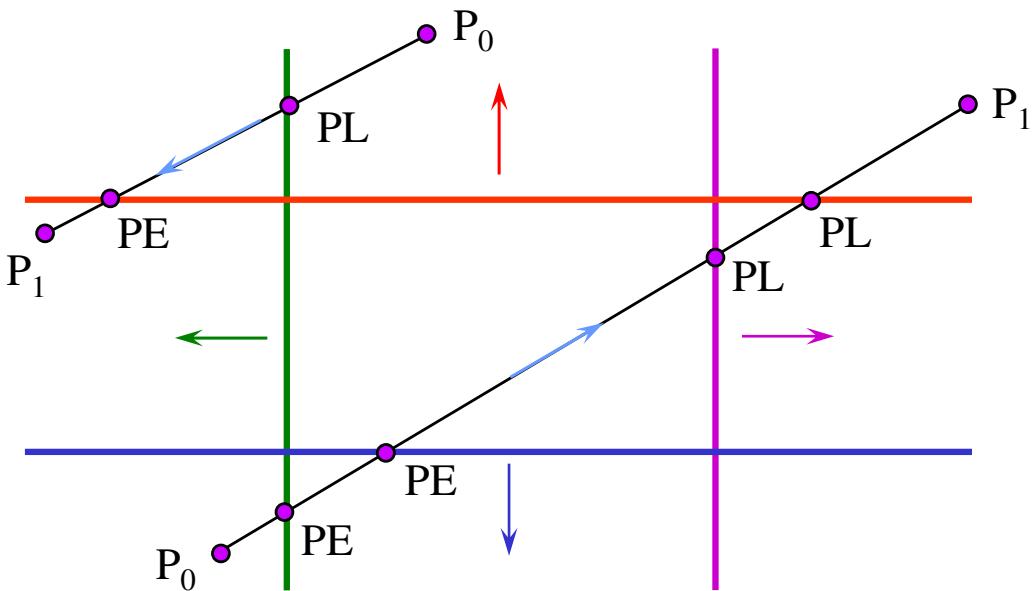
čiju normalu izračunavamo degeneriraju u pravac čime vektor normale postaje nula. Isto tako ako poligoni postanu sićušni, zbog numeričke preciznosti moguće su degeneracije vektora normale u nul vektor. U zapisu objekta možemo imati neregularnih poligona koji degeneriraju u liniju, što obično u prikazu u nećemo ni primijetiti, a normala će, naravno, biti nula. Slijedeći vektor koji nam može stvoriti probleme je $P_1 - P_0$. On će biti nula ako te dvije točke degeneriraju u jednu. Lijepo bi bilo da to ne učine, ali znamo da stari u životu nisu idealne pa zbog prethodno opisanih razloga upravo to se može dogoditi. Treća je mogućnost da oba promatrana vektora nisu nul vektori, ali da njihov skalarni produkt je. To će biti u slučaju kada je promatrani pravac paralelan s ravninom u kojoj leži poligon, a time je sjecište u beskonačnosti i ne možemo ga odrediti. Dijeljenje s nulom u tom slučaju moramo spriječiti tako da sjecište ne određujemo. Još je zanimljiv slučaj ako je brojnik nula, odnosno ako je vektor $P_0 - P_{Ei}$ nula. To znači da su se odabrana točka poligona i prva točka promatrane dužine poklopili. Parametar t je tada nula, što je sasvim u redu jer je prva točka ujedino i sjecište, pa je u tom slučaju sve regularno.

Određivanje sjecišta pravca zadanog točkama i poligona može se svesti i na 2D slučaj gdje promatramo sjecište 2D pravca i poligona. Sve ostaje potpuno isto kao i u opisanom slučaju u 3D, osim što normala koju smo promatrali \vec{n}_i je sada normala brida poligona. Sliku 8.23 sada možemo promatrati u 2D i po istom postupku odrediti sjecište s pravcem.

Slijedeći korak je određivanje potencijalno ulaznih i potencijalno izlaznih točaka. Označimo potencijalno ulazno sjecište s PE , a potencijalno izlazno s PL . Postavimo inicijalne vrijednosti $PE = 0$ i $PL = 1$. Je li neko sjecište potencijalno ulazno određeno je kutem između vektora normale brida (promatramo li 2D slučaj) i vektora između točaka koje određuju pravac $P_1 - P_0$. Zapazimo da smo ovaj produkt ionako već računali pri određivanju parametra t , pa se izračun pokazuje višestruko korisnim. Ako je ovaj produkt negativan, odnosno kut između vektora je veći od 90° , sjecište je potencijalno ulazno PE , dok je u suprotnom potencijalno izlazno PL . Na ovaj način sva sjecišta imamo razvrstana kao PE ili kao PL . Izbor najvećeg PE i najmanjeg PL dat će traženo odsijecanje. Kako smo na početku inicijalizirali $PE = 0$ i $PL = 1$, imat ćemo odsiječenu dužinu obzirom na zadani konveksni poligon, čija početna točka ima $t = 0$, a krajnja $t = 1$. Ako želimo načiniti odsijecanje pravca, a ne dužine, vrijednosti ćemo inicijalizirati na $PE = VrloMaliBroj$ i $PL = VrloVelikiBroj$.

8.10 Binarna podjela prostora BSP

Izgradnja stabla kroz koje organiziramo scenu u pojedine djelove značajno može doprinjeti ubrzaju postupaka kojima pretražujemo takve scenu. Jedna od najzančajnijih takvih organizacija je BSP (engl. Binary Space Partitioning) odnosno Binarna podjela prostora. Osnovna ideja izgradnje BSP stabla je rekursivna binarna podjela prostora. Pogledajmo prvo problem u 2D prostoru. Neka početna scena sarži proizvoljan broj bridova ili geometrijskih likova koji se sastoje od bridova. Početni korak je da odaberemo bilo koji brid i pravcem na kojem leži taj brid binarno podijelimo prostor na dio koji je iznad promatranog pravca i dio koji je ispod. Slučaj kada je točka točno na promatranom pravcu

Slika 8.24: Razvrstavanje sjecišta na PE i PL .

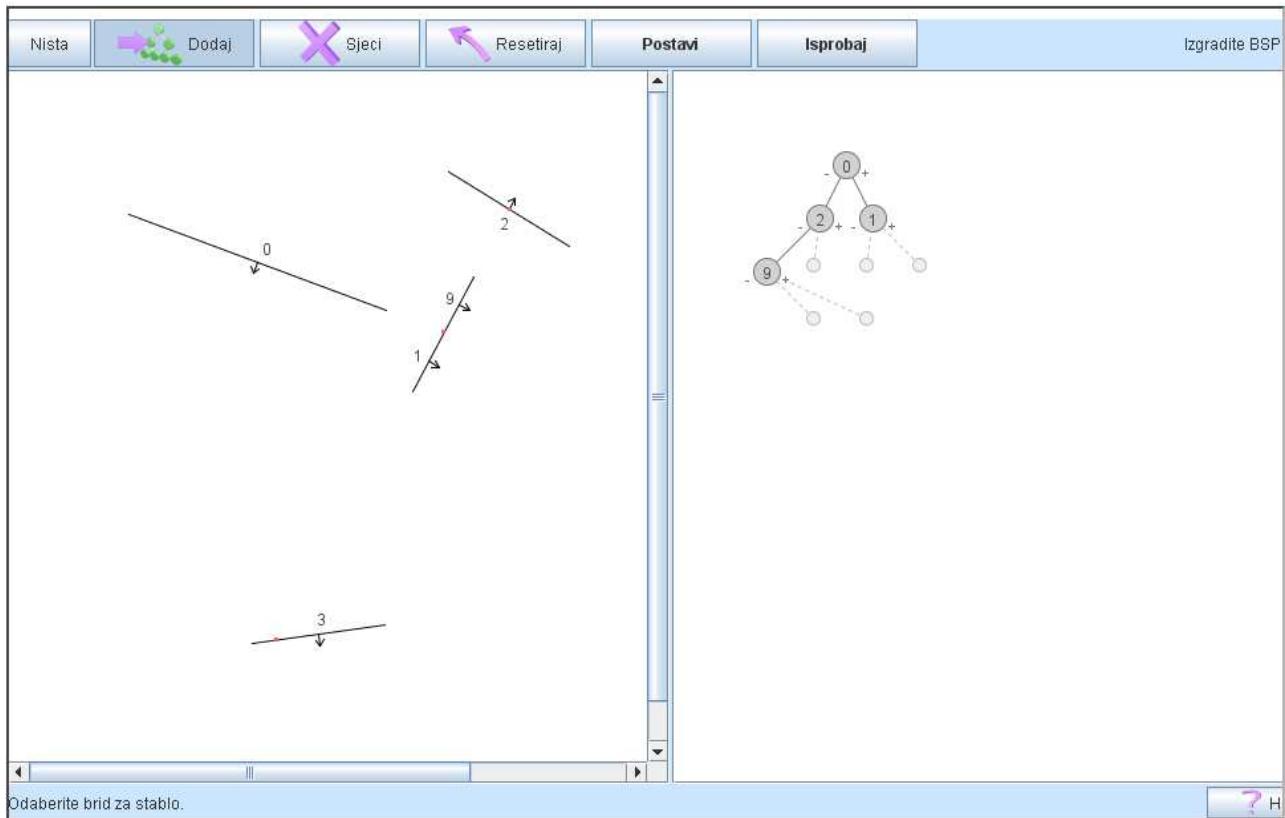
može se pridružiti jednom od ova dva osnovna slučaja. Istovremeno s ovom podjelom gradimo stablo i definiramo početni čvor (korijen) stabla. U taj čvor, i bilo koji čvor koji ćemo kasnije napraviti, spremimo označku brida kojeg promatramo (ID brida), jednadžbu pravca na kojem je promatrani brid kojim smo ostvarili podjelu, te načinimo dva pokazivača. Jedan pokazivač pokazuje na dio stabla koji je vezan uz prostor 'iznad', a drugi uz dio prostora 'ispod' promatranog pravca. U shemi koju koristimo za prikaz stabla prvi pokazivač označimo s $+$, a drugi s $-$. Ako smo ovom početnom podjelom presjekli bilo koji drugi brid tada od takvog brida u stvari radimo dva nova od kojih je jedan dio iznad a drugi ispod početnog pravca. Ovom početnom podjelom razvrstamo i sve ostale bridove scene uključujući i ove nove dobivene dijeljenjem presječenih bridova u dvije skupine. To su skupine bridova iznad početnog pravca i skupina bridova ispod početnog pravca.

Na slici 8.25 možemo vidjeti da je odabran prvo brid 0, te je postavljan desno na istoj slici kao korijen stabla. Brid koji se nalazi neposredno desno-dolje od promatranog brida presječen je na dva dijela od kojih je jedan označen s 1, a drugi s 9. Kako će se ovi bridovi naći na različitim mjestima u stablu i njihova će jednadžba pravca biti zapravo dva puta zapisana. Već nakon ove prve podjele znamo da će se bridovi 2 i 9 nalaziti s lijeve strane stabla zato što su 'ispod' brida 0, a bridovi 1 i 3 bit će s desne strane, gdje je i oznaka podstabla $+$. Brojevi pridruženi pojedinim oznakama bridova ovdje su proizvoljni (nisu bitni). Ovaj osnovni princip dijeljenja se dalje nastavlja s tim da sada više ne promatramo cijelu ravninu, već promatramo odvojeno dvije poluravnine koje smo dobili prvom podjelom. Za lijevo podstablo i daljnju podjelu odabran je brid 2, a brid 9 se nalazi s njegove 'negativne strane', pa su tako i smješteni u stablu. U desnom podstabalu odabran je brid 1, za koji vidimo da će pravac na kojem leži presjeći brid 3 u crvenoj točkici na bridu. U ovom primjeru postupak nije dovršen. Potrebno bi bilo još ostvariti podjelu brida 3 na dva dijela i jedan od njih postaviti s pozitivne, a drugi s negativne strane brida 1. Time bi izgrađeno stablo bilo potpuno.

Možemo primjetiti da će odabir redoslijeda bridova utjecati na izgradnju stabla. Biramo li bridove koji se nalaze posred scene, stablo će biti balansirano, dok ako bridove biramo s rubnih dijelova, stablo će postati lista. Naravno, poželjno je da stablo bude balansirano.

Kada jednom scenu podijelimo i načinimo pripadno stablo u prostoru smo dobili niz konveksnih podprostora koji pripadaju završnim čvorovima stabla. Za odbir pravaca kojima obavljamo podjelu nije nužan uvijet da na njima jesu bridovi, već možemo odabrati i proizvoljne pravce u prostoru. Bridove biramo jer obično uzrokuju najmanje dodatnih presijecanja. Specijalan slučaj može nastupiti ukoliko je brid kojeg trebamo razvrstati već na pravcu koji nam dijeli prostor, no tada je njegova jednadžba već ionako u zapisu u promatranom čvoru, pa je potrebno zapisati i označu tega brida.

Čemu sad služi stablo koje smo napravili? Jedna o osnovnih primjena je za određivanje u kojem od podprostora se nalazi točka $V(x, y, z)$. Na prvi pogled, ovo djeluje malo zbumujuće, pa naravno



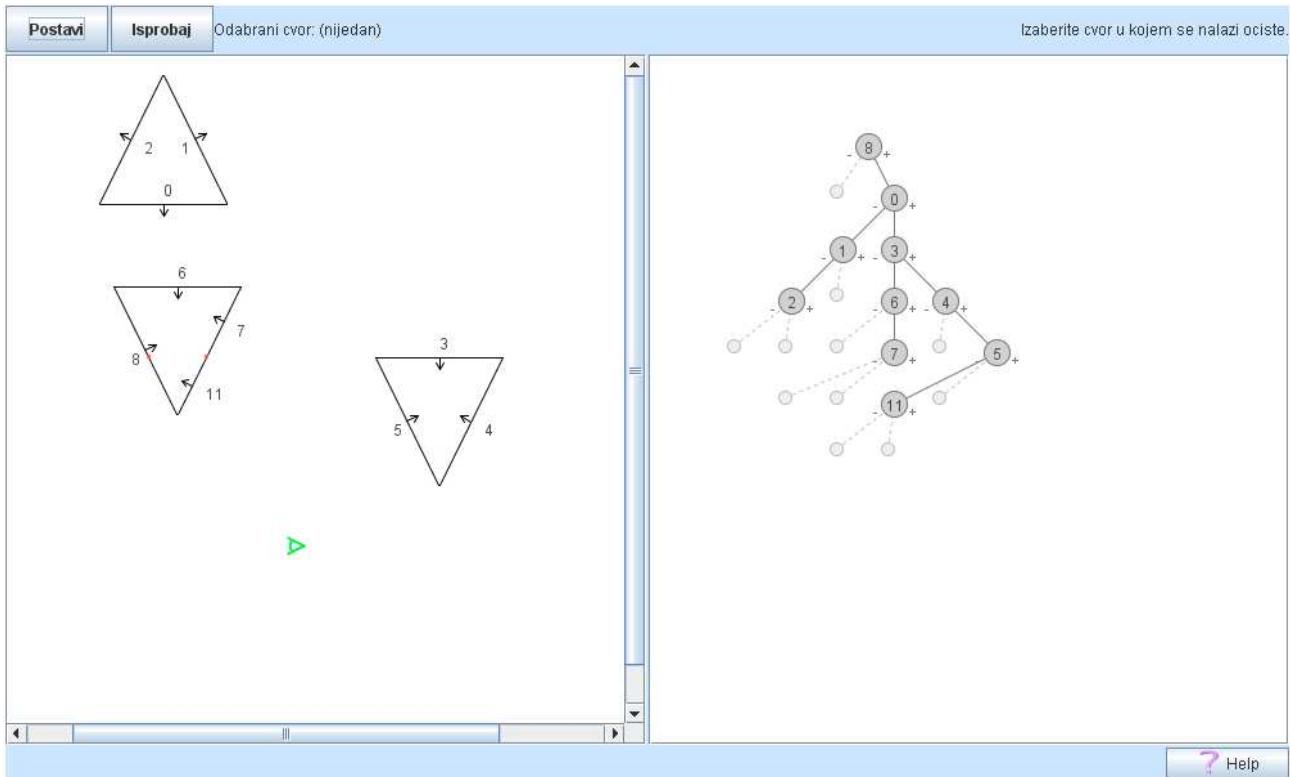
Slika 8.25: Izgradnja BSP stabla. Postupak nije dovršen, brid 3 još treba podijeliti i smjestiti u stablo
<http://www.zemris.fer.hr/predmeti/irg/BSP/>.

da vidimo gdje se nalazi točka. No da to objasnimo računalu i nije tako jednostavno, posebno za veće scene. Ispitivanje gdje se nalazi točka korištenjem stabla je jednostavno. Umnožak točke i pohranjene jednadžbe pravca u pojedinom čvoru dat će odgovor je li točka 'ispod' ili 'iznad' pojedinih pravaca pa ovisno o tom rezultatu krećemo na lijevu ili desnu stranu podstabla, sve dok ne dođemo do podprostora gdje se točka doista nalazi.

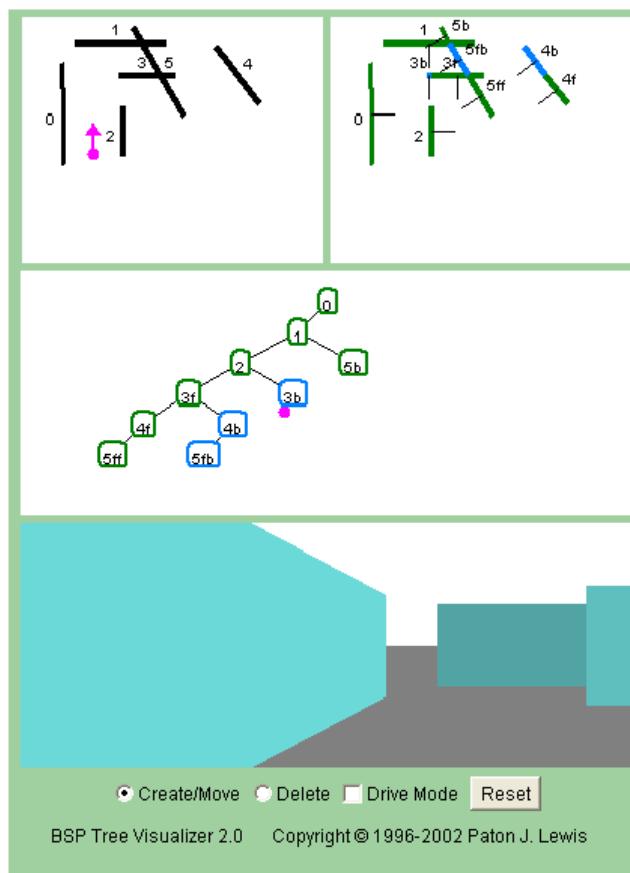
Na slici 8.26 točka čiji položaj ispitujemo je očište i označena je malim zelenim na slici. Potrebno je redom pomnožiti poziciju točke s jednadžbama bridova zapisanim u stablu. Pa prvo pomožimo koordinate promatrane točke s jednadžbom pravca zapisanom u korijenu stabla, odnosno s jednadžbom u čvoru '8' i zaključimo da je desno, pa s '0', i opet je desno, pa s '3', i opet je desno, pa s '4', opet desno, pa s '5', e sada je lijevo i s '11' i tu smo u konačnom čvoru. Na slici bi mogli i iscrpati konveksni poligon koji predstavlja cijelo područje koje pripada tom čvoru i vidjeli bi da je doista promatrana točka u tom poligону. U općem slučaju, ako imamo stotinjak poligona kakvi su na slici 8.26 rezultat će biti neki od listova stabla, no nas obično u konačnici zanima je li to neki od poligona ili se radi o prostoru oko poligona, što nas obično zanima kod detekcije kolizije. U tom slučaju u završnim čvorovima stabla čuvamo informaciju pripada li taj čvor praznom prostoru ili nekom poligonu. Općenito gledano, broj ispitivanja ovisit će o tome koliko je dobro balansirano stablo, i naravno kolika je scena.

Prelazak u 3D prostor samo proširuje razmatranje na poligone umjesto bridova i pripadne ravnine umjesto pravaca, koje opet prostor dijeli na dva dijela. Pripadno stablo će biti binarno stablo, a dijelovi prostora će biti konveksni poliedri. Primjer je prikazan na slici 8.27 gdje je scena sačinjena od niza 'zidova' prikazanih na slici gore lijevo. Na istoj slici gore desno su prikazani podijeljeni bridovi. Treba primjetiti da redoslijed odabira bridova pri izgradnji stabla određuje koji će bridovi biti dijeljeni. Pripadno stablo je prikazano ispod, a 3D prikaz prostora koji u konačnici izgleda kao labirint, je prikazan dolje. Pomicanjem očišta bit će moguća interaktivna šetnja kroz scenu. Osnovni koncept izgradnje i primjene BSP stabla proširiv je i dalje na više dimenzije.

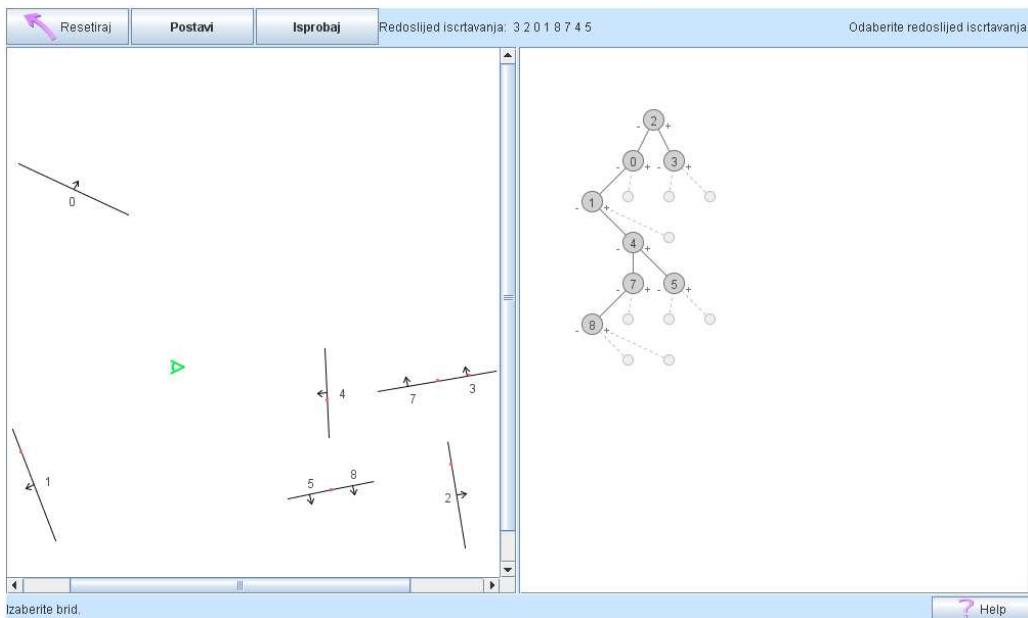
Slijedeća primjena sagrađenog BSP stabla je za sortiranje poligona s obzirom na udaljenosti od očišta od najdaljeg prema najbližem BTF (Back To Front). Pokušate li ovo napraviti korištenjem nekog



Slika 8.26: Traženje pozicije točke (očišta) u BSP stablu i pripadne pozicije u sceni
<http://www.zemris.fer.hr/predmeti/irg/BSP/>.



Slika 8.27: Primjer 3D scene sačinjene od niza 'zidova' koji predstavljaju prostor scene. Izvor:
<http://symbolcraft.com/graphics/bsp/index.php>



Slika 8.28: Sortiranje poligona obzirom na udaljenost od očišta.

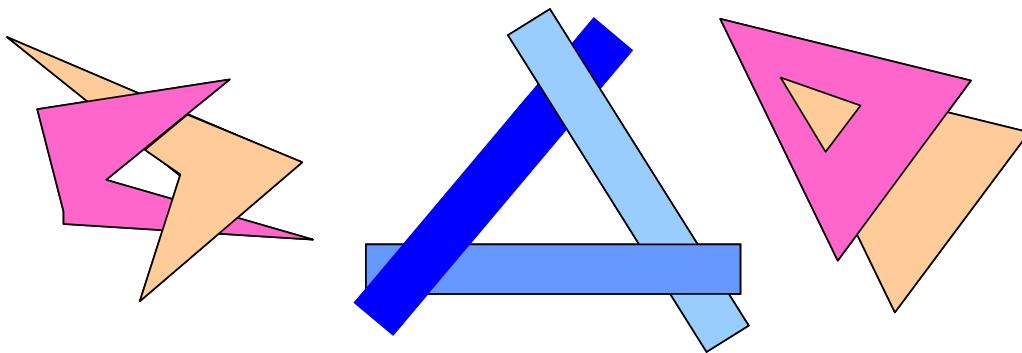
od uobičajenih načina sortiranja, vrlo brzo će ste spoznati da je problem vrlo nezgodan. Promatrano u 2D prostoru, jasno je da svaki brid ima po dvije točke od kojih svaka ima po dvije koordinate što treba uzeti u razmatranje, a i da se promatrani bridovi mogu sjeći. Čak i uspješno rješenje sortiranja bridova na klasičan način u pravilu će dati prilično spora rješenja. Zato je za primjenu sortiranja bridova (poligona) upotreba BSP stabla vrlo značajna. Postupak sortiranja se temelji na provjeri određivanja položaja očišta u stablu, slično kao kod upravo opisanog postupka određivanja točke u stablu (Slika 8.26), i postupanja prema sljedećem algoritmu.

1. Ako je očište s pozitivne strane obidi negativnu stranu, pa čvor, pa pozitivnu stranu.
2. Ako je očište s negativne strane obidi pozitivnu stranu, pa čvor, pa negativnu stranu.

Pri tome obilaženje znači i iscratvanje pripadnih bridova. Detaljniji algoritam prikazan je u nastavku.

```
BSP_display(BSP_tree tree) {
    if (!EMPTY(tree)) {
        if (observer is located on front of root) {
            BSP_display(tree->backChild);
            displayPolygon(tree->root);
            BSP_display(tree->frontChild );
        } else {
            BSP_display(tree->frontChild );
            displayPolygon(tree->root);
            BSP_display(tree->backChild );
        }
    }
}
```

Primjer sortiranja poligona prikazan je na slici 8.28. Krećemo s pozicijom očišta i korjenom stabla, te zaključujemo da se očište nalazi s negativne strane brida 2, te moramo prvo obići suprotnu stranu, znači čvor 3 pa čvor 2, pa tek onda negativnu stranu. Time će iscrtani bridovi biti 3 pa 2. Dalje posjećujemo čvor 0, a očište je s negativne strane. Obilazimo pozitivnu stranu koja je prazna, čvor 0 i pripadni brid, te dalje negativnu stranu gdje je čvor 1. Slično kao maloprije očište je s negativne strane pa je slijedeći iscrtani brid 1, a posjećeni čvor 4. Za čvor 4 očište je s pozitivne strane pa idemo do čvora 7 gdje je očište isto s pozitivne strane što nas vodi na iscrtavanje čvora 8, povratak na 7 i njegovo iscrtavanje, povratak na 4 i njegovo iscrtavanje, te konačno do čvora 5 čime je postupak završen. Konačan redoslijed iscrtanih bridova je 32018745.



Slika 8.29: Tipični problematični slučajevi kod postupaka uklanjanja skrivenih linija i površina.

Zanimljivo je da će navedeni algoritam uspješno prikazati i slučajeve koji su problematični za većinu ostalih algoritama za uklanjanje skrivenih linija i površina prikazanih na slici 8.29. Kada bi htjeli ove poligone iscrtati jedan po jedan od najdaljeg prema najbližem, ne bi mogli odrediti redoslijed kojim je to potrebno učiniti, a da scena bude ispravno prikazana. BSP algoritam, će upravo zbog dijeljenja bridova, odnosno poligona koje je sastavni dio algoritma ispravno prikazati bilo koju od prikazanih scena.

Poglavlje 9

Osvjetljavanje

9.1 Osvjetljavanje

9.1.1 Uvod

U prethodnim poglavljima naučili smo dovoljno da znamo kako iscrtati žičani model objekta na zaslonu. Sada je došlo vrijeme da se upoznamo s načinima kako u scenu uvesti svjetlosne izvore i analizirati njihov utjecaj na objekte. U prirodi, interakcija svjetlosti s površinom izuzetno je složena i stvaranje modela koji bi u potpunosti obuhvatio sve aspekte te interakcije ne bi bilo izvedivo. Stoga su razvijeni različiti modeli koji obuhvaćaju pojedine aspekte u većoj ili manjoj mjeri.

9.1.2 Fizikalni model svjetlosti

Postoje različite interpretacije, razvijane tijekom stoljeća, koje opisuju propagaciju svjetlosti kroz medij i interakciju s površinom. Tri su osnovne interpretacije koje se temelje na: geometrijskoj optici, fizikalnoj optici i kvantnoj optici.

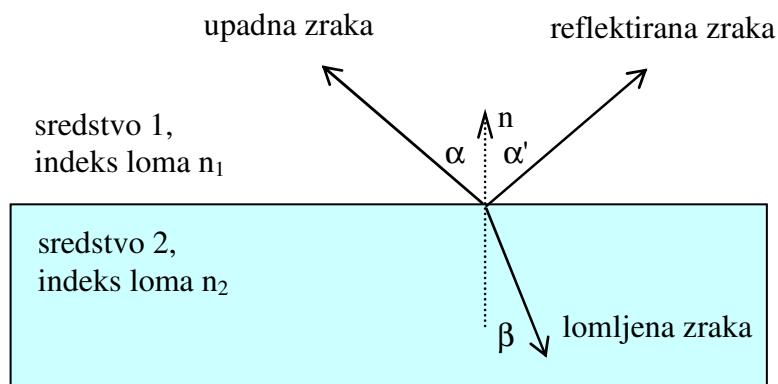
U okviru **geometrijske optike** svjetlost se predstavlja skupom svjetlosnih zraka. Geometrijska optika se temelji na četiri osnovna zakona, a to su zakoni o pravocrtnom širenju svjetlosti, neovisnost svjetlosnih snopova, zakon objanja (refleksije) i zakon loma (refrakcije) svjetlosti (Slika 9.1). Zakon refleksije kaže da je kut između upadne zrake i normale n jednak kutu između reflektirane zrake i normale ($\alpha = \alpha'$). A zakon refrakcije (Snellov zakon) se odnosi na kut između lomljene zrake i normale (β) obzirom na upadni kut zrake (α) i vrijedi:

$$\frac{\sin(\alpha)}{\sin(\beta)} = \frac{v_1}{v_2} = \frac{n_2}{n_1}, \quad (9.1)$$

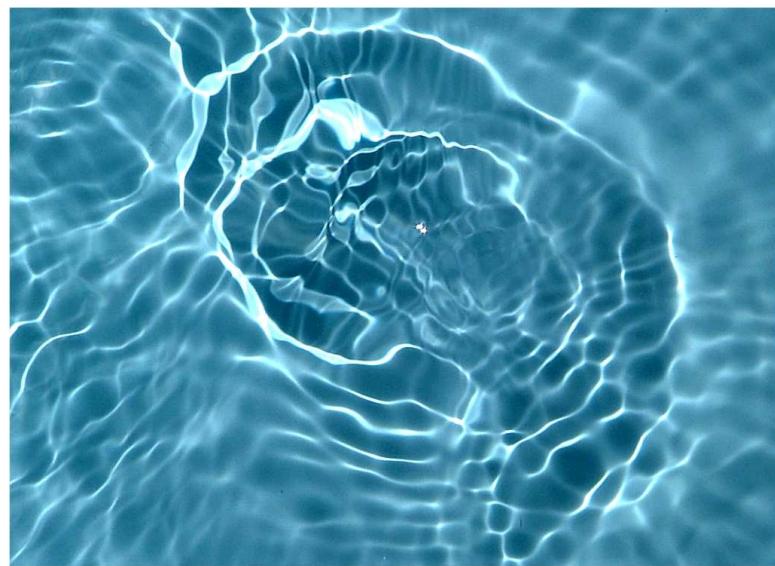
gdje su n_1 i n_2 indeksi loma pojedinih sredstava a v_1 i v_2 brzine širenja vala u pojedinim sredstvima. Prelaskom iz jednog sredstva u drugo mijenja se brzina širenja vala, a kako je indeks loma definiran kao omjer brzine svjetlosti naprema brzini širenja vala u sredstvu ($n = c/v$), vrijedi dani zakon.

Ove osnove se koriste u proučavanju ponašanja leća, zrcala i općenito optičkih sustava. Navedeni zakoni nam predstavljaju osnovu u svakom modelu kojim opisujemo ponašanje svjetlosti.

Svetlost u okviru **fizikalne optike** je shvaćena kao elektromagnetsko zračenje, odnosno širenje svjetlosti shvaća se kao širenje progresivnog, odnosno transverzalnog vala. Ovo znači da se kod svjetlosti električno i magnetsko polje vala mijenjaju periodički u svim smjerovima okomitim na smjer gibanja vala koji se širi. Pojave kao što su difrakcija (ogib svjetlosti) i interferencija ne mogu se objasniti geometrijskom optikom, već se objašnjavaju fizikalnom optikom. Osnovni princip rada LCD monitora također se zasniva na polarizirajućim svojstvima materijala i svjetlosti kao elektromagnetskom valu. Sunčeva svjetlost je val polariziran u svim smjerovima, odnosno titranje vala je prisutno u svim smjerovima, dok polarizirajući slojevi u LCD-u propuštaju samo horizontalno ili vertikalno polariziranu komponentu. Propuštanjem ili blokiranjem polarizirane svjetlosti postiže se vidljivost pojedinog slikovnog elementa. Šareni uzorci na mjeđuriću sapunice također su primjer iz stvarnog života gdje valna priroda i interferencija svjetlosti dolazi do izražaja. Lijep vizualni učinak koji na



Slika 9.1: Refleksija i refrakcija svjetlosti na površini.



Slika 9.2: Primjer učinka kaustike na površini vode.

određenom mjestu stvara fronta svjetlosnog vala zove se kaustika. Učinak kaustike vidljiv je, na primjer, na dnu bazena ili mora za sunčanog vremena (Slika 9.2).

Treći aspekt ponašanja svjetlosti temelji se na čestičnoj prirodi svjetlosti, odnosno **kvantnoj optici**. Ovaj aspekt ponašanja svjetlosti vidljiv je kada čestična priroda svjetlosti temeljena na česticama zvanim *foton*i dolazi do izražaja. Pojedina čestica nosi kvant energije koji je jednak hf , gdje je h Planckova konstanta, a f frekvencija svjetlosti. Ovaj koncept posebno nam je zanimljiv kod razumijevanja subtraktivnog sustava boja, o kojem će biti riječ kasnije. U ovom sustavu boja iz skupa frekvencija prisutnih u dolaznoj svjetlosti na neku obojenu površinu, neke će frekvencije biti absorbitane ("oduzete"), dok će ostale biti reflektirane. Boja površine, odnosno atomi koji ju čine sposobni su apsorbirati samo određene frekvencije te je time određeno i što će biti reflektirano, odnosno koju ćemo boju u konačnici vidjeti na danoj plohi.

Ovo su samo neki primjeri zanimljivih učinaka koje ćemo primijetiti promatrujući svjetlost, no i na vrlo jednostavnim površinama svjetlost koja dolazi, ovisno o valnim duljinama, raspršit će se različito (anizotropno) u pojedinim smjerovima, prodrijet će do neke dubine u površinu i tek će se onda reflektirati što je tipično za ljudsku kožu. Tako da postavljeni fizikalni zakoni daju tek osnovu ponašanja svjetlosti a u izgradnji modela kojim želimo vjerno reproducirati svu pojavnost njena ponašanja u svijetu koji nas okružuje susrećemo se s vrlo izazovnim zadatkom. Problem u izgradnji modela ne stvara samo interakcija svjetlosti s jednom površinom, već svaka površina u prostoriji svjetlost koju dolazi do nje i apsorbira i reflektira do bilo koje druge površine u prostoriji bilo direktno bilo indirektno, te se tu susrećemo s rekurzivnim problemom. Međusobna interakcija svjetlosti nad objektima prisutna je ukoliko u sceni imamo više od jednog objekta ili ako je objekt konkavan. Naime, dio svjetlosti koji osvjetjava objekt A dolazi do objekta B (bilo refleksijom, bilo raspršenjem i sl.) i osvjetjava ga. Objekt B opet dio te svjetlosti odbija prema objektu A; objekt A opet dio šalje objektu B, i – vjerojatno ste shvatili. Zbog ove kompleksnosti uvode se modeli koji u određenoj mjeri uvažavaju pojedine fizikalne zakone i interakcije objekata, te daju koliko-toliko zadovoljavajuće rezultate.

Modeli kojima se aproksimira ponašanje svjetlosti u računalnog grafici temelje se na iznesenim fizikalnim osnovama i u većoj ili manjoj mjeri obuhvaćaju navedena fizikalna ponašanja. Vremenom su razvijani sve složeniji modeli kojima se aproksimira ponašanje svjetlosti, a oni koji nisu u početku bili ostvarivi u stvarnom vremenu razvojem računalne opreme to postaju.

No, odnekud moramo početi, pa to je najjednostavniji model i prva aproksimacija složenog ponašanja koje smo opisali. Općenito, **modelom osvjetljenja** određujemo kako izračunati intenzitet svjetlosti u promatranoj točki, a **postupkom sjenčanja** određujemo kako osjenčati površine uz odbarani model osvjetljenja.

Promatrano s aspekta fizikalne optike svjetlost je samo jedan dio spektra zračenja, te i za nju vrijedi općenito:

$$\text{Upadnasvetlost} = \sum \begin{array}{l} \text{reflektirana} \\ \text{raspršena} \\ \text{apsorbirana} \\ \text{transmitirana} \end{array}$$

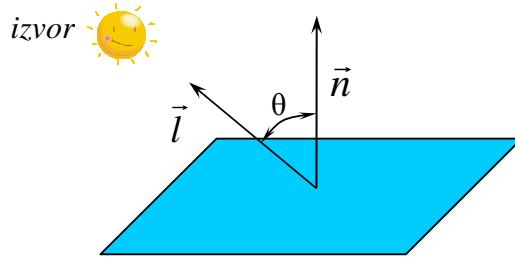
Svaka od ovih komponenti ovisna je o samim fizikalnim svojstvima materijala, o gruboći površine, o valnoj duljini same svjetlosti i još mnoštvu faktora. Među najjednostavnije modele spada i Phongov model osvjetljavanja koji ćemo obraditi u nastavku. Ovaj model predstavlja prvu aproksimaciju i još uvijek je najkorišteniji model, a zove se još i empirijski model.

9.2 Phongov model osvjetljenja

9.2.1 Općenito o modelu

Model prepostavlja da se cjelokupno osvjetljenje objekta, i svakog njegovog djelića, može opisati kao linearna kombinacija triju komponenti:

- ambijentna komponenta,
- difuzna komponenta, te



Slika 9.3: Određivanje difuzne komponente svjetlosti.

- zrcalna komponenta.

Uz to, svjetlosni izvori s kojima ovaj model barata uglavnom su točkasti. Kako u takvom scenariju sva svjetlost dopire iz jedne ili više točaka, govorimo o jednom ili više točkastih izvora.

9.2.2 Ambijentna komponenta

Ambijentna komponenta rezultat je interakcije svjetlosti među svim objektima u sceni opisane u uvodu. Znači, pretpostavlja se da je reflektirana svjetlost koja dolazi do neke površine od svih okolnih površina konstantnog iznosa. Površine koje nisu pod izravnim utjecajem svjetlosti bit će u stvarnosti različito osvijetljene. Ako zavirimo ispod stola i promotrimo donju stranu radne plohe, sigurno će biti manje rasvijetljena nego na primjer bočna strana stola, uz uvijet da obje plohe nisu pod izravnim utjecajem svjetlosti. No u ovom modelu, za ambijentnu komponentu uzima se konstantna:

$$I_g = k_a \cdot I_a, \quad (9.2)$$

gdje je k_a koeficijent između 0 i 1 ($0 \leq k_a \leq 1$) i daje za ovu komponentu koliko svjetlosti I_a će biti apsorbirano, a koliko reflektirano. Usprkos ovako gruboj aproksimaciji, rezultati su prihvatljivi. Ambijentna komponenta osigurava da površine koje su stražnje u odnosu na izvor svjetlosti ne budu potpuno crne, kakve bi inače bile da ove komponente nema.

9.2.3 Difuzna komponenta

Iz fizike je poznato da intenzitet svjetlosti koji reflektira elementarna površina tijela ovisi o kutu pod kojim upada svjetlost u odnosu na normalu te elementarne površine (Lambetov zakon). Pri tome, prema slici 9.3 vrijedi:

$$I_d = I_i \cdot k_d \cdot \cos(\theta), \quad (9.3)$$

gdje je I_i intenzitet točkastog izvora, a k_d empirijski koeficijent refleksije ovisan o valnoj duljini upadne svjetlosti ($0 \leq k_d \leq 1$). θ je kut između normale površine i vektora od promatrane točke prema izvoru.

Pogledajmo sliku 9.3 i na njoj označene vektore. Vektor \vec{l} predstavlja jedinični vektor iz točke koju promatramo na površini i usmjeren je prema izvoru. Vektor \vec{n} je jedinični vektor koji predstavlja normalu u promatranoj točki. Uz te oznake, kosinus kuta θ možemo izraziti skalarnim produktom tih vektora, pa relacija (9.3) prelazi u:

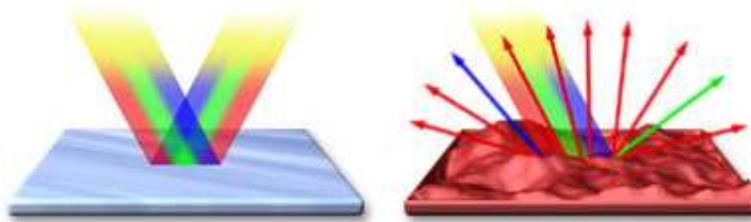
$$I_d = I_i \cdot k_d \cdot (\vec{l} \cdot \vec{n}). \quad (9.4)$$

Ako I_d ispadne negativan zbog $\vec{l} \cdot \vec{n} < 0$, tada se za I_d uzima 0, drugim riječima promatrana točka za taj slučaj nije vidljiva iz izvora i zato nema doprinosa ove komponente. Stoga se uzima $\max(\vec{l} \cdot \vec{n}, 0)$.

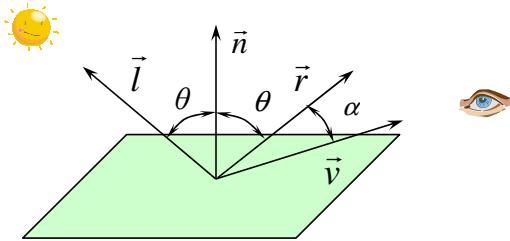
Ako u sceni ima više točkastih izvora, tada se za ukupni intenzitet u promatranoj točki može pisati:

$$I_d = k_d \cdot \sum_m I_{i,m} \cdot \max(\vec{l}_m \cdot \vec{n}, 0). \quad (9.5)$$

Valja primjetiti da difuzna komponenta ne ovisi o položaju promatrača, već samo o položaju izvora prema promatranoj površini. Njezin utjecaj dominira na hrapavim površinama. Svjetlost koja dolazi do hrapave površine, raspršuje se podjednako u svim smjerovima kao što je prikazano na slici 9.4 (desno). Znači, mikrostruktura, odnosno hrapavost površine utjecat će na ovu komponentu.



Slika 9.4: Na glatkoj površini dominira zrcalna komponenta (lijevo), a na hrapavoj površini dominira difuzna komponenta (desno).



Slika 9.5: Određivanje zrcalne komponente svjetlosti.

9.2.4 Zrcalna komponenta

Zrcalna komponenta, prema slici 9.5, funkcija je kuta α između reflektirane zrake \vec{r} i zrake prema promatraču \vec{v} .

$$I_s = I_i \cdot k_s \cdot \cos^n \alpha \quad (9.6)$$

pri čemu je I_i intenzitet izvora, k_s koeficijent ovisan o materijalu ($0 \leq k_s \leq 1$). Koeficijent n u eksponentu je indeks koji opisuje gruboću površine i njezina reflektirajuća svojstva i ne treba ga pomiješati s vektorm normale.

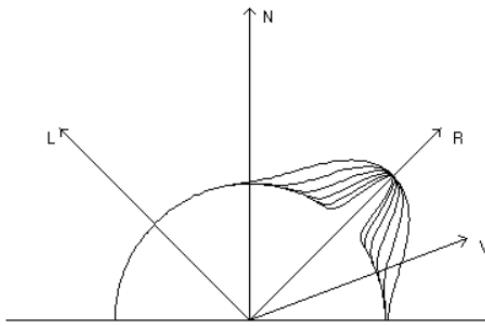
Prema slici 9.5 vektor \vec{r} predstavlja vektor reflektirane zrake i nalazi se u ravnini koju tvore vektori \vec{l} i \vec{n} , pod istim je kutem prema \vec{n} kao što ga zatvaraju vektori \vec{l} i vektor \vec{n} . Vektor \vec{v} predstavlja vektor usmjeren iz točke površine prema promatraču (oku). Vektori \vec{r} i \vec{v} također su jedinični vektori. U tom slučaju kut α može se opisati skalarnim produktom $\vec{r} \cdot \vec{v}$, pa izraz (9.6) prelazi u:

$$I_s = I_i \cdot k_s \cdot (\vec{r} \cdot \vec{v})^n \quad (9.7)$$

Na slici 9.5 svi vektori su prikazani u istoj ravnini. U općem slučaju, vektor prema promatraču \vec{v} neće ležati u istoj ravnini s ostalim vektorima. Primjer numeričkog izračuna vektora \vec{r} imali smo u poglavljiju 2. u primjeru s vektorima.

Zrcalna komponenta omogućava nam postizanje efekta blještavila. Naime, ovisno o faktoru n kut između promatrača i reflektirane zrake imat će različiti utjecaj na konačan intenzitet promatrane točke. Ako n teži u beskonačnost, površina se ponaša kao zrcalo. Naime, tada će ova komponenta postojati samo u smjeru reflektirane zrake – a to je upravo karakteristika idealnog zrcala. Ako je pak površina nešto grublja, tada ćemo imati rasipanje svjetlosti i u malim kutevima oko reflektirane zrake. To opisujemo konačnim n -om. Slika 9.6 pokazuje utjecaj indeksa n na intenzitet ove komponente uzevši u obzir položaj vektora \vec{v} .

Slika je generirana za $n = 10, 20, 40, 80, 160$ i 320 . Uz $n = 10$ dobivena je vanjska krivulja što pokazuje da je za male vrijednosti indeksa n ova komponenta prisutna u širokom spektru kuteva oko reflektirane zrake. Najveći n (320) generirao je najužu krivulju. Iz ovoga proizlazi da se spektar kuteva u kojima ova komponenta ima utjecaja smanjuje i teži prema kutu $\alpha = 0$, u kojem bi slučaju komponenta postojala samo u smjeru reflektirane zrake.

Slika 9.6: Utjecaj faktora n na zrcalnu komponentu svjetlosti.

9.2.5 Ukupan utjecaj

Ukupan utjecaj iskazuje se kao linearna kombinacija sve tri komponente:

$$I = I_g + I_d + I_s = I_a \cdot k_a + I_i \cdot (k_d \cdot (\vec{l} \cdot \vec{n}) + k_s \cdot (\vec{r} \cdot \vec{v})^n) \quad (9.8)$$

Radi jednostavnosti, model može pretpostaviti da se svjetlosni izvor, kao i promatrač, nalaze u beskonačnosti. Ova pretpostavka rezultira konstantnim vrijednostima vektora \vec{l} i \vec{v} kroz čitavu scenu, čime se izbjegava potreba za računanjem istih u svakoj promatranoj točki, pa se cijeli postupak ubrzava. No ovo povlači za posljedicu da će proizvoljno velikoj površini u svakoj točki biti pridjeljen isti vektor prema izvoru i promatraču. U model se još uvodi ovisnost intenziteta o udaljenosti izvora do površine. Fizikalno intenzitet svjetlosti opada s kvadratom udaljenosti, no eksperimentalno se to pokazalo u grafičkim primjenama kao prejak utjecaj, te se obično uzima linearna ovisnost opadanja utjecaja s udaljenošću. Tada se relacija (9.8) modifcira u:

$$I = I_g + \frac{I_d + I_s}{r + k} = I_a \cdot k_a + \frac{I_i \cdot (k_d \cdot (\vec{l} \cdot \vec{n}) + k_s \cdot (\vec{r} \cdot \vec{v})^n)}{d + k} \quad (9.9)$$

pri čemu je d udaljenost promatrane točke od točke izvora, a konstanta k u nazivniku je veća od nule i sprječava dijeljenje s nulom u slučaju da je $d = 0$.

Ako se za opis svjetlosti koriste R, G i B komponente, tada izraz (9.9) treba primijeniti za sve tri komponente, pri čemu treba uočiti da k_s nije ovisan o komponenti svjetlosti. Možemo pisati:

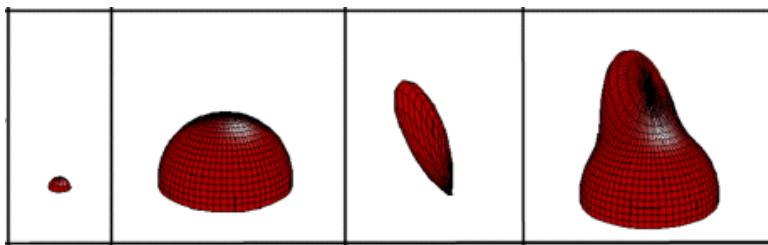
$$I_r = I_{a,r} \cdot k_{a,r} + \frac{I_{i,r} \cdot (k_{d,r} \cdot (\vec{l} \cdot \vec{n}) + k_s \cdot (\vec{r} \cdot \vec{v})^n)}{d + k} \quad (9.10)$$

$$I_g = I_{a,g} \cdot k_{a,g} + \frac{I_{i,g} \cdot (k_{d,g} \cdot (\vec{l} \cdot \vec{n}) + k_s \cdot (\vec{r} \cdot \vec{v})^n)}{d + k} \quad (9.11)$$

$$I_b = I_{a,b} \cdot k_{a,b} + \frac{I_{i,b} \cdot (k_{d,b} \cdot (\vec{l} \cdot \vec{n}) + k_s \cdot (\vec{r} \cdot \vec{v})^n)}{d + k} \quad (9.12)$$

Prostorna razdioba pojedinih komponenti, te njihov ukupni doprinos prikazan je na slici 9.7. Vidljivo je da je doprinos ambijentne komponente relativno malen, difuzna komponenta obično dominira a nju upotpunjuje prostorno pozicionirana oko reflektirane zrake zrcalna komponenta. Karakteristike same površine utjecat će onda na doprinos pojedinih komponenti, a nama ostaje priličan broj različitih koeficijenata za podešavanje i postizanje željenog izgleda površine.

Utjecaj pojedinih komponenata ali razmatran u 3D prostoru prikazan je na slici 9.7. Najlijeviji dio slike prikazuje prostornu razdiobu ambijentne komponente; ona se raspršuje u svim smjerovima podjednako i relativno je malog intenziteta s obzirom na ostale komponente. Središnji-ljevi dio slike prikazuje prostornu razdiobu difuzne komponente. Njezin iznos je značajno veći od ambijentnog intenziteta i također je jednoliko raspršena u prostoru. Središnji-desni dio slike prikazuje prostornu razdiobu zrcalne komponente. Njezina razdioba određena je vektorom smjera reflektirane komponente svjetlosti. Udio ove svjetlosti koju vidi promatrač izravno je određena kutem između vektora smjera



Slika 9.7: Prostorna razdioba ambijentne, difuzne, zrcalne i ukupne sume svih komponenti (s lijeva na desno).

reflektirane zrake i vektora prema promatraču. Konačno, desni dio slike prikazuje ukupnu prostornu razdiobu koja odgovara zbroju svih prethodnih triju komponenata. Poseban slučaj koji bismo dobili presjekom prikazane razdiobe ravninom prikazan je na slici 9.6.

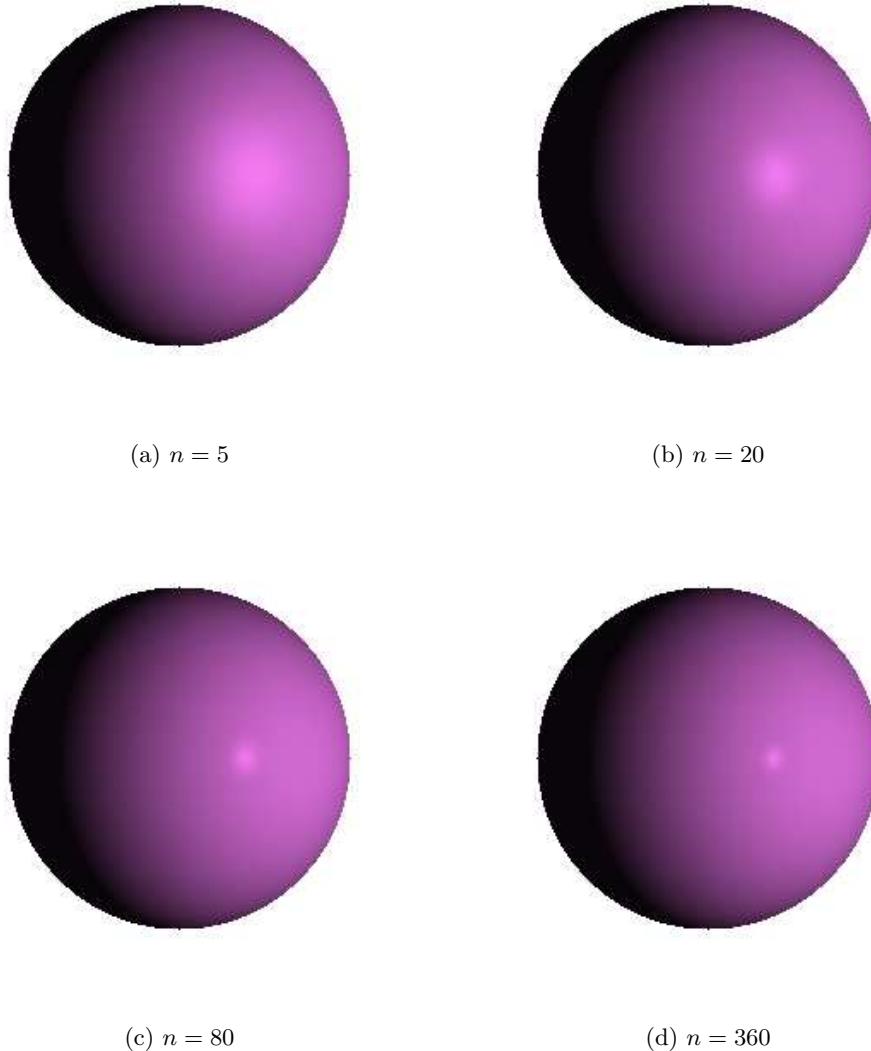
9.2.6 Primjer

Pogledajmo kako se ovaj model ponaša u najjednostavnijim slučajevima. U scenu ćemo postaviti kuglu u ishodište 3D sustava. Za prijelaz u 2D sustav koristit ćemo paralelnu projekciju, uz promatrača koji se nalazi u $+∞$ na z -osi i gleda prema ishodištu. Koristit ćemo jedan svjetlosni izvor, koji će se također nalaziti u beskonačnosti, usmjeru vektora $[1 \ 0 \ 1]$). Budući da gledamo odozgo, crtati ćemo samo gornji plašt kugle ($z \geq 0$).

Uz paralelnu projekciju preslikavanje iz 3D u 2D sustav vrlo je jednostavno: $x' = x$, $y' = y$, $z' = 0$. Crtanje kugle nije riješeno najefikasnije, no poslužit će za demonstraciju. Kako se cijela kugla projicirana u $z = 0$ ravninu svede na krug upisan kvadratu $-R \leq x \leq R$ i $-R \leq y \leq R$, funkcija provjerava za svaku točku te površine pripada li krugu; ako ne, ide se na sljedeću točku, a ako pripada, računa se intenzitet. Funkcija koja ovo računa prikazana je na sljedećem ispisu.

```

1 void __fastcall TForm1::Button3Click(TObject *Sender)
2 {
3     int x,y;
4     double z, I, Id, Is;
5     const int R = 100;
6     double nx, ny, nz;
7     double lx, ly, lz, rx, ry, rz, l_n_2, vx, vy, vz, naz;
8
9     lx = 1; ly = 0; lz = 1;
10    naz = sqrt(lx*lx + ly*ly + lz*lz);
11    lx = lx / naz; ly = ly / naz; lz = lz / naz;
12
13    vx = 0; vy = 0; vz = 1;
14    vz = sqrt(vx*vx + vy*vy + vz*vz);
15    vx = vx / vz; vy = vy / vz; vz = vz / vz;
16
17    for( x=-R; x<=R; x++ ) {
18        for( y=-R; y<=R; y++ ) {
19            z = R*R - (x*x + y*y);
20            if( z < 0 ) continue;
21            z = sqrt(z);
22            nz = sqrt(x*x + y*y + z*z);
23            nx = x / nz; ny = y / nz; nz = z / nz;
24            Id = lx*nx + ly*ny + lz*nz;
25            l_n_2 = 2*Id;
26            if( Id > 0. ) Id = 200*Id; else Id = 0.;
27            rx=l_n_2*nx-lx; ry=l_n_2*ny-ly; rz=l_n_2*nz-lz;
28            naz = sqrt(rx*rx + ry*ry + rz*rz);
29            rx = rx / naz; ry = ry / naz; rz = rz / naz;
30            Is = rx*vx + ry*vy + rz*vz;
31            if( Is > 0. ) {
32                Is = 45*pow(Is,80);
33            } else Is=0.;
```

Slika 9.8: Utjecaj parametra n na osvjetljavanje kugle

```

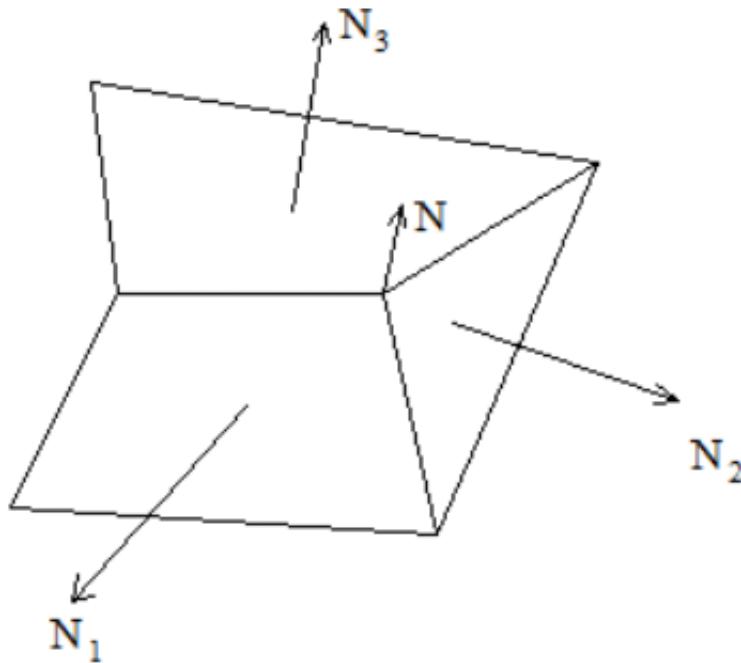
34     I = 10. + Id + Is ;
35     Image1->Canvas->Pixels [x+150][-y+150]=RGB(I , I /2 , I );
36   }
37   }
38 }
```

Svaki izračunati slikovni element crta se na zaslonu, a budući da se dio kruga dobiva uz negativne vrijednosti x i y koordinata, ishodište je pomaknuto u točku (150, 150). Dodatno se mijenja i orijentacija y -osi prema gore (na zaslonima se pozitivni y proteže prema dolje).

Funkcija prepostavlja slijedeće vrijednosti:

- $I_i = 256$,
- $k_d = 0.78125 \Rightarrow I_d = I_i \cdot k_d = 200$,
- $k_s = 0.17578125 \Rightarrow I_s = I_i \cdot k_s = 45$,
- $I_g = I_a \cdot k_a = 10$, te
- $n = 80$.

Četiri slike uz različite vrijednosti faktora n prikazane su na slici 9.8.



Slika 9.9: Izračun srednje normalne u vrh tijela

9.3 Gouraudovo sjenčanje poligona

U sekciji 9.2 opisan je Phongov model. Jedan od postupaka koji sjenčanje poligona temelje na tom modelu je Gouraudov postupak. Prema izrazu (9.4) difuzna komponenta u svakoj točki ovisi o skalarnom produktu vektora \vec{L} i vektora \vec{N} . Budući da je izvor smješten u beskonačnosti, vektor \vec{L} konstantnog je iznosa u cijeloj sceni. Kako sjenčamo poligon, a poligon je dio ravnine, tada je po cijeloj površini poligona vektor \vec{N} konstantan. Slijedi da je skalarni produkt tih vektora, a time i difuzna komponenta, po cijeloj površini poligona konstantna.

Tijela (zapravo njihovo oplošje) u 3D prostoru obično modeliramo nizom poligona. Sjenčanje tijela tada se svodi na sjenčanje poligona. Svaki poligon dijeli pojedine vrhove s drugim poligonima. Potrebno je u svakom vrhu pronaći srednju normalu, i pomoću nje izračunati intenzitet u tom vrhu. Srednja normala računa se kao aritmetička sredina normala svih poligona koji dijele taj vrh. Slika 9.9 prikazuje primjer.

Uz sliku vrijedi relacija $\vec{N} = \frac{1}{3} (\vec{N}_1 + \vec{N}_2 + \vec{N}_3)$, dok općenito vrijedi:

$$\vec{N} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \vec{N}_i \quad (9.13)$$

Intenzitet u vrhu računa se prema izrazu (9.8), pri čemu zanemarujuemo komponentu I_s , pa slijedi:

$$I = I_a \cdot k_a + I_i \cdot k_d \cdot (\vec{L} \cdot \vec{N}) \quad (9.14)$$

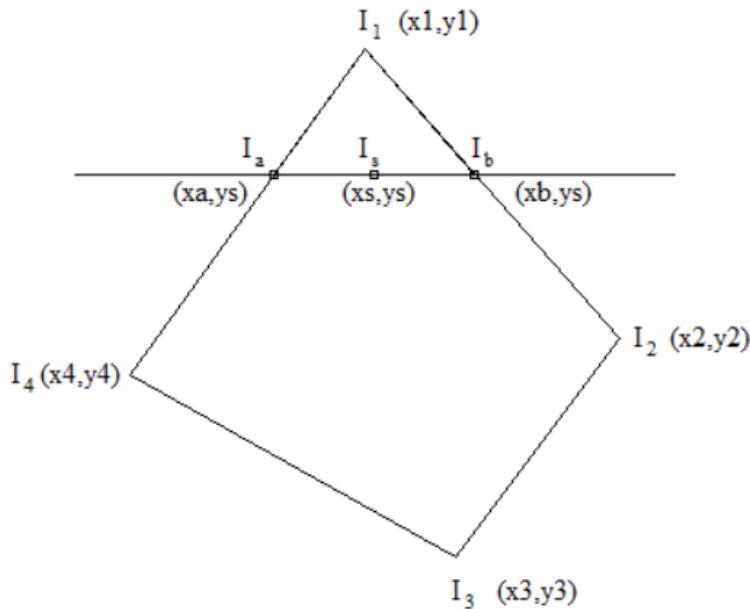
Nakon što ovo izračunamo za sve vrhove, krećemo na sjenčanje poligona. Sada svaki poligon, općenito govoreći, ima u svojim vrhovima različite intenzitete. Ove intenzitete treba najprije interpolirati uzduž svih bridova (npr. postupkom DDA). Nakon ovoga poznati su intenziteti u svakoj točki svakog brida poligona. Sada još treba te intenzitete interpolirati od lijevih bridova poligona do desnih bridova poligona (opet postupkom DDA). Ideja je pokazana na slici 9.10.

Za točku (x_a, y_s) intenzitet se dobije interpolacijom između I_1 i I_4 :

$$I_a = \frac{1}{y_4 - y_1} (I_1(y_4 - y_s) + I_4(y_s - y_1)).$$

Za točku (x_b, y_s) intenzitet se dobije interpolacijom između I_1 i I_2 :

$$I_b = \frac{1}{y_2 - y_1} (I_1(y_2 - y_s) + I_2(y_s - y_1)).$$



Slika 9.10: Interpolacija intenziteta kod Gouraudovog sjenčanja

Intenzitet točke (x_s, y_s) dobije se interpolacijom intenziteta I_a i I_b :

$$I_s = \frac{1}{x_b - x_a} (I_a(x_b - x_s) + I_b(x_s - x_a)).$$

Ovakav postupak računanja naziva se bilinearna interpolacija (naime, najprije se linearno interpoliraju intenziteti uzduž y -osi, a potom se radi interpolacija tih interpoliranih vrijednosti uzduž x -osi).

Budući da se intenzitet I_s računa za svaki piksel scan-linije koji se nalazi unutar poligona, postupak se može malo modificirati da bi se dobilo na brzini. Uvede se prirast ΔI_s :

$$\Delta I_s = \frac{\Delta x}{x_b - x_a} (I_b - I_a)$$

pa se intenzitet može računati prema:

$$I_{s,n} = I_{s,n-1} + \Delta I_s$$

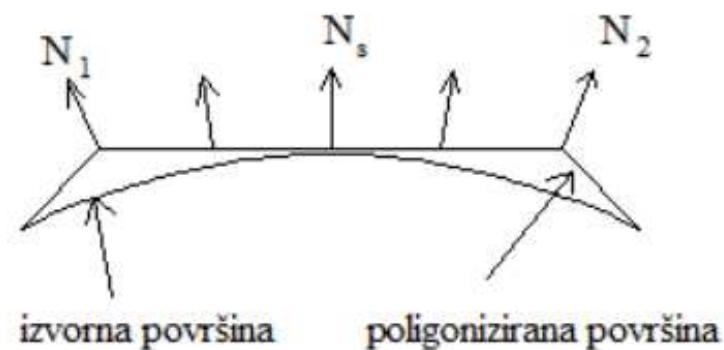
Pri tome Δx označava korak po x -osi. Ako popunjavamo svaki piksel, što je uobičajeno, Δx iznosi 1.

9.4 Phongovo sjenčanje

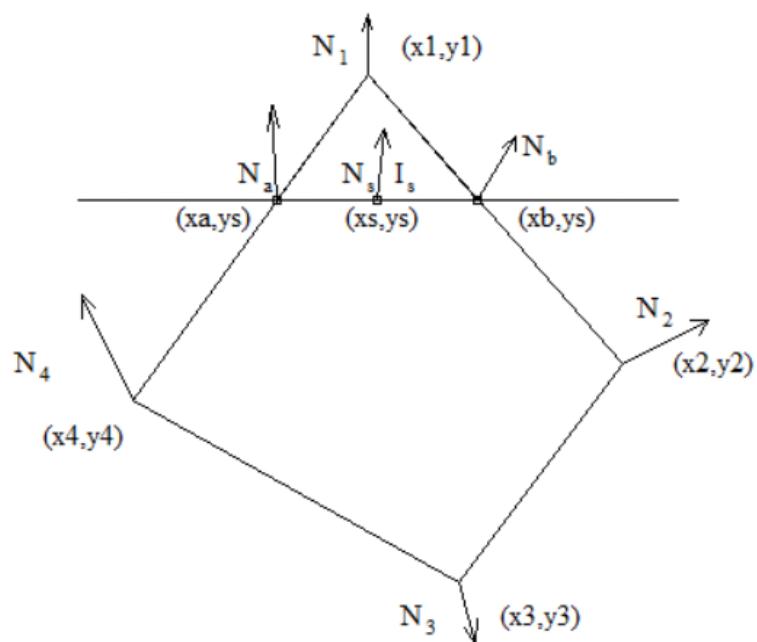
Ovo je još jedan postupak koji se zasniva na Phongovom refleksijskom modelu. Postupak je za računalo zahtjevniji, ali daje bolje rezultate od Gouraudovog sjenčanja. Postupak zadržava bilinearnu interpolaciju, ali više se ne interpoliraju intenziteti, već same normale, da bi se na kraju za svaki piksel na temelju dobivene vrijednosti za normalu izvelo računanje intenziteta na temelju izraza (9.14). Sada je vidljivo zašto je postupak puno zahtjevniji. Međutim, dobra strana postupka jest privid da interpolirana normala slijedi zakriviljenosti površine. Slika 9.11 pokazuje primjer.

Zakriviljenu površinu pokušali smo prikazati poligonima. U tu svrhu generirano je nekoliko poligona tako da "slijede" zakriviljenost površine. Naravno, mi smo uzeli svega tri poligona (dok bi za koliko toliko realnu i glatku zakriviljenost trebalo uzeti puno više). Normale u zajedničkim vrhovima su N_1 i N_2 . Ako normalu N_s dobijemo (bi)linearnom interpolacijom, dobiva se dojam da normala slijedi zakriviljenost izvorne površine, pa očekujemo i bolje rezultate od sjenčanja.

U postupak krećemo kao i kod Gouraudovog sjenčanja: potrebno je izračunati normale u svim vrhovima prema izrazu (9.13). Zatim se izvodi bilinearna interpolacija normala, tako da u točki (x_s, y_s) dobijemo normalu N_s . Posljednji korak je izračun intenziteta u toj točki prema izrazu (9.14) gdje za N uzimamo N_s . Slika 9.12 pokazuje postupak.



Slika 9.11: Interpolacija normala kod Phongovog sjenčanja



Slika 9.12: Interpolacija normala kod Phongovog sjenčanja, detaljniji primjer

Za točku (x_a, y_s) normala se dobije interpolacijom između N_1 i N_4 :

$$N_a = \frac{1}{y_4 - y_1} (N_1(y_4 - y_s) + N_4(y_s - y_1))$$

Za točku (x_b, y_s) normala se dobije interpolacijom između N_1 i N_2 :

$$N_b = \frac{1}{y_2 - y_1} (N_1(y_2 - y_s) + N_2(y_s - y_1))$$

Normala točke (x_s, y_s) dobije se interpolacijom normala N_a i N_b :

$$N_s = \frac{1}{x_b - x_a} (N_a(x_b - x_s) + N_b(x_s - x_a))$$

Budući da se normala N_s računa za svaki piksel scan-linije koji se nalazi unutar poligona, postupak se može malo modificirati da bi se dobilo na brzini. Uvede se prirast ΔN_s :

$$\Delta N_s = \frac{\Delta x}{x_b - x_a} (N_b - N_a)$$

pa se konačna normala u promatranoj točki može računati prema:

$$N_{s,n} = N_{s,n-1} + \Delta N_s.$$

Pri tome Δx označava korak po x -osi. Ako popunjavamo svaki piksel, što je uobičajeno, Δx iznosi 1. Treba uočiti da ovdje svi izrazi opisuju vektore, što znači da se svaki izraz pri računanju raspada na tri izraza (jer se računanje provodi za svaku komponentu vektora posebno). To je još jedan razlog daleko veće računske zahtjevnosti na sklopolje koje izvodi ove kalkulacije.

Poglavlje 10

Globalni modeli osvjetljavanja

10.1 Uvod

U ovom poglavlju razmotrit ćemo globalne modele osvjetljavanja. Globalni modeli osvjetljavanja za određivanje boje svakog elementa scene u obzir uzimaju primarne svjetlosne izvore prisutne u sceni kao i utjecaj drugih objekata (sekundarnih izvora svjetlosti). Prisjetimo se, tijelo koje je osvjetljeno izvorom svjetlosti dio te svjetlosti reflektira (postajući tako sekundarni izvor svjetlosti) i time dodatno utječe na osvjetljenje drugih objekata u sceni. Phongov model osvjetljavanja ove efekte nije uzimao u obzir. Kod Phongovog modela osvjetljavanja boja pojedinih elemenata scene bila je određena samo sumom utjecaja primarnih točkastih izvora svjetlosti – tada smo govorili o lokalnom modelu osvjetljavanja. U ovom ćemo se poglavlju pozabaviti globalnim modelima. Najprije ćemo krenuti s modelom poznatim kao *bacanje zrake* (engl. *Ray Casting*), čijim ćemo proširenjem doći do prvog globalnog modela poznatog pod nazivom *praćenja zrake* (engl. *Ray Tracing*). Na kraju poglavlja opisat ćemo još jedan od računski dosta intenzivnih globalnih modela: *Radiosity*.

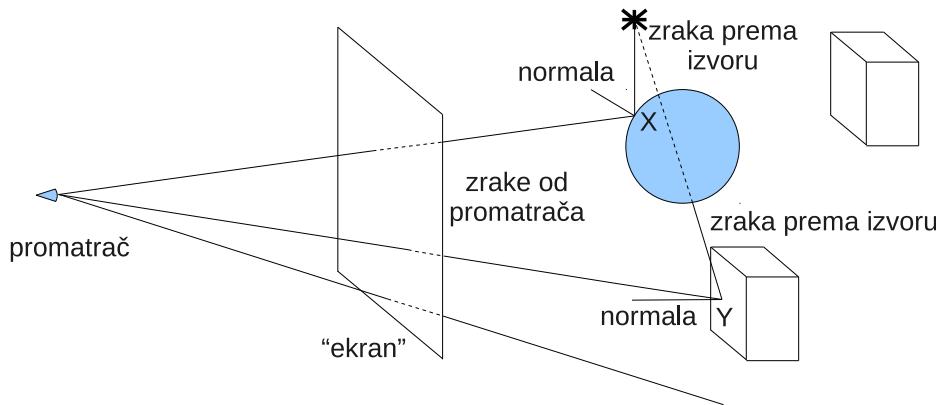
10.2 Algoritam bacanja zrake

Temeljna pretpostavka modela bacanja zrake jest da se svjetlost širi pravocrtno – kao svjetlosne zrake; valna priroda svjetlosti u ovom se modelu zanemaruje. Iz točkastog izvora svjetlosti kreće beskonačno mnogo svjetlosnih zraka u svim smjerovima. Neke zrake pogadaju objekte u sceni, reflektiraju se od njih, moguće ponovno pogadaju druge objekte, reflektiraju se od njih, i u konačnici, jedan mali dio tih zraka pogada oko promatrača dok preostale zrake odlaze u beskonačnost. Dio zraka koji pogada promatračevo oko definira sliku koju promatrač vidi.

Krenemo li direktno u implementaciju ove ideje, pojavit će se vrlo neugodan problem: većina zraka koje ćemo pratiti od izvora pa u scenu neće stići do promatrača. Umjesto toga, nakon niti jedne, jedne ili nekoliko refleksija, zrake će završiti u beskonačnosti (pretpostavka je da je scena otvorena). Ovakav postupak stoga je računski vrlo skup – najveći dio zraka koje ćemo slijediti neće ni na koji način doprinositi slici koju vidi promatrač.

Vratimo se stoga na početak: pretpostavimo da se svjetlost doista širi pravocrtno, i da smo pronašli jednu zraku koja je nakon refleksije od objekta stigla do promatračevog oka. Put te zrake puno efikasnije možemo rekonstruirati obrnemo li put zrake, tako da se pretvaramo da je zraka krenula od oka promatrača – takve nas zrake uvijek zanimaju, jer one doprinose konačnoj slici koju vidi promatrač.

Ideja postupka ilustrirana je na slici 10.1. Prikazana je scena koja se sastoji od jednog izvora svjetlosti, jedne kugle te dva kvadra. Promatrač se na slici nalazi skroz lijevo. Između promatrača i objekata scene postavili smo ravnnu projekciju, i u toj ravnini odabrali smo pravokutno područje koje predstavlja "ekran". Ako sliku renderiramo za prikaz na ekranu razlučivosti 1024×768 , to pravokutno područje podijelit ćemo u mrežu kvadratića koji će upravo odgovarati svakom od slikovnom elementu zaslona (pixselu). Potom ćemo za svaki kvadratič izračunati zraku koja kreće iz promatračeva oka i prolazi kroz taj kvadratić. Pratit ćemo zraku kroz scenu i pratiti koji od objekata ta zraka prvoga pogoda. Dva su moguća slučaja.



Slika 10.1: Model bacanja zrake

Ako zraka ne probada niti jedan objekt u sceni, slikovnom elementu dodijelit ćemo intenzitet koji odgovara ambijentnoj komponenti (najdonja zraka na slici 10.1). Ako zraka probada jedan ili više objekata, postupak mora pronaći promatraču najbliže sjecište – to je ono što promatrač vidi. Primjeri su najgornja zraka na slici 10.1, gdje zraka probada i kuglu i kvadar (no probodište s kuglom označeno slovom X je bliže, pa se ono promatra) te srednja zraka koja probada samo donji kvadar (probodište je označeno slovom Y). Jednom kada je pronađeno najbliže probodište zrake i objekta, slikovnom elementu treba dodijeliti određenu boju. Prvi korak jest provjera je li sjecište možda u sjeni. Iz sjecišta se prema svakom izvoru prisutnom u sceni stvara nova zraka (engl. *shadow rays*). Za svaku zraku sjene traže se sjecišta s objektima u sceni, kako bi se utvrdilo blokira li koji objekt svjetlost tog izvora. Ako je odgovor potvrđan, odnosno postoji sjecište zrake sjene i nekog objekta koje se nalazi između početnog sjecišta i izvora, tada izvor ne doprinosti intenzitetu sjecišta (kažemo da je točka u sjeni obzirom na promatrani izvor). Taj je slučaj prikazan za srednju zraku na slici 10.1. Ako točka nije u sjeni (primjer s gornjom zrakom na slici 10.1), računa se doprinos tog izvora i to uporabom lokalnog Phongova modela osvjetljavanja: računa se normala na objekt i temeljem nje intenzitet difuzne i zrcalne komponente. U konačnici, ako je promatrano sjecište u sjeni s obzirom na sve izvore u sceni, njegov intenzitet bit će jednak upravo ambijentnoj komponenti. U konačnici, intenzitet sjecišta bit će jednak zbroju ambijentne komponente te doprinsa difuzne i zrcalne komponente svakog izvora za koji to sjecište nije u sjeni.

Pseudokod algoritma bacanja zrake prikazan je u nastavku.

```

za svaki slikovni element (x,y)
izračunaj zraku od oka do slikovnog elementa (x,y)
izračunaj sjecišta zrake sa svim objektima u sceni
pronađi sjecište (i objekt) koje je najbliže
dodijeli boju sjecištu (klasični model osvjetljavanja)
zapiši tu boju slikovnom elementu (x,y)

```

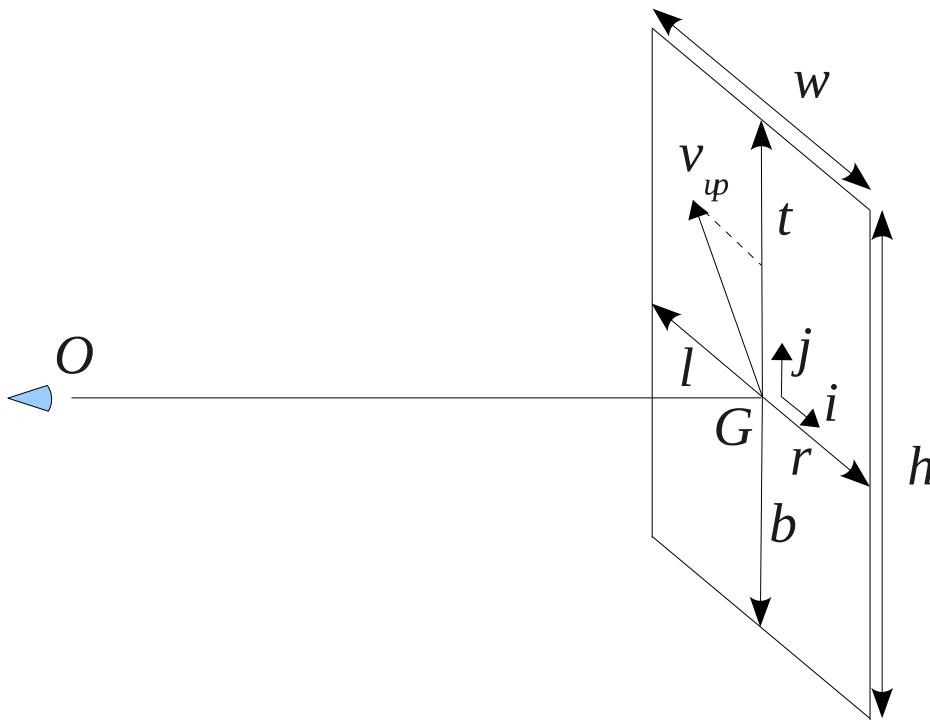
10.2.1 Matematički tretman algoritma

U sekciji 2.7 već smo dali matematički tretman problema koje je potrebno riješavati prilikom provođenja algoritma bacanja zrake, pa je sada pravo vrijeme za pažljivije čitanje te sekcije. Prisjetimo se samo najvažnijih detalja. Zraku ćemo uvijek prikazivati izrazom:

$$\vec{t}(\lambda) = \vec{T}_S + \lambda \cdot \vec{d}$$

pri čemu će \vec{d} biti normirani vektor smjera pravca dobiven kao $\vec{d} = \vec{T}_E - \vec{T}_S$. Za zraku koja iz oka promatrača prolazi kroz slikovni element (x, y) točka T_S odgovarati će očištu. Točka T_E bit će točka koja leži u ravnnini "ekrana" i koja odgovara slikovnom elementu na poziciji (x, y) .

Ravninu u kojoj će ležati naš "ekran", te konkretno pravokutno područje unutar te ravnine moguće je zadati na više načina. Jedan je primjer prikazan na slici 10.2. Ravnina se zadaje preko očišta



Slika 10.2: Definiranje ravnine ekrana

O , gledišta G te *view-up* vektora \vec{v}_{up} koji ne leži nužno u ravnini. Točka G pri tome leži u ravnini. Projekcija *view-up* vektora \vec{v}_{up} u ravninu i normiranje daje vektor \vec{j} koji pokazuje pozitivan smjer y -osi. Normiranjem vektorskog produkta vektora \vec{j} i $O - G$ dobiva se vektor \vec{i} koji pokazuje pozitivan smjer x -osi.

Vektore \vec{i} i \vec{j} možemo dobiti na drugi način. Vektor \vec{i} dobit ćemo normiranjem vektorskog produkta vektora \vec{v}_{up} i $O - G$. Jednom kada imamo vektor \vec{i} , vektor \vec{j} dobit ćemo normiranjem vektorskog produkta vektora $O - G$ i \vec{i} .

Jednom kada smo utvrdili vektore \vec{i} i \vec{j} , trebamo definirati koliko je (oko gledišta) ekran širok i visok. To je moguće definirati uporabom 4 parametra:

- l - koliko se ekran proteže u lijevo od gledišta (mjereno u duljinama jediničnog vektora \vec{i}),
- r - koliko se ekran proteže u desno od gledišta (mjereno u duljinama jediničnog vektora \vec{i}),
- t - koliko se ekran proteže iznad gledišta (mjereno u duljinama jediničnog vektora \vec{j}) te
- b - koliko se ekran proteže ispod gledišta (mjereno u duljinama jediničnog vektora \vec{j}).

Uz ove podatke, još trebamo znati željenu rezoluciju ekrana, i ona je zadana parametrima w i h . Ishodište ekranskog koordinatnog sustava pri tome je smješteno dolje lijevo – točka s koordinatama $(0,0)$ odgovara donjem lijevom uglu promatranog pravokutnog područja. Označimo sada s v točku u prostoru koja leži u ravnini i odgovara slikovnom elementu na koordinatama (x,y) . Koordinate te točke su:

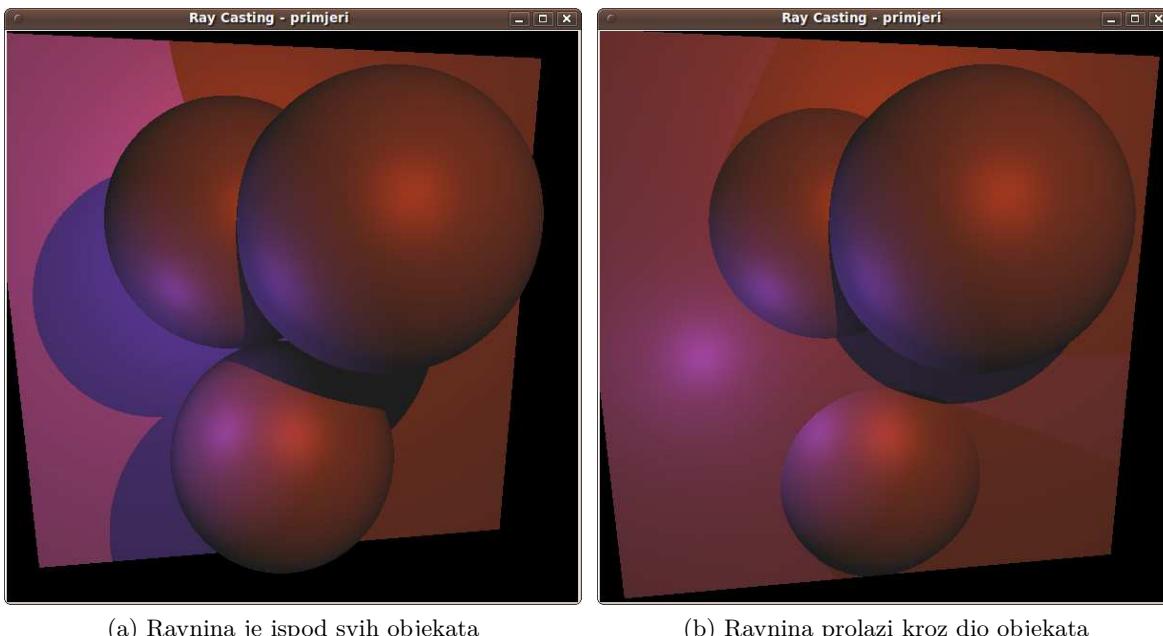
$$v = G + \vec{i} \cdot \left(-l + \frac{x}{w} \cdot (l + r) \right) + \vec{j} \cdot \left(-b + \frac{y}{h} \cdot (t + b) \right)$$

Jednom kada smo izračunali točku v krećemo sa zrakom koja polazi iz v i ima vektor smjera:

$$\vec{d} = \frac{v - O}{\|v - O\|}.$$

Nabrojimo još i neka od svojstava algoritma bacanja zrake.

- Model spada u lokalne modele osvjetljavanja.



Slika 10.3: Primjer scene prikazan algoritmom bacanja zrake

- Vidljivost se razriješava provjerom sjecišta zrake i objekata; nema potrebe za uporabom z-spremnika i sličnih podatkovnih struktura.
- Koristi se jednostavan Phongov model osvjetljavanja za određivanje intenziteta točke.
- Podržano je dobivanje grubih sjena.
- Računski je vrlo zahtjevan model.

Rezultat rada ovog algoritma koji jasno prikazuje navedena svojstva prikazan je na slici 10.3.

10.3 Algoritam praćenja zrake

Algoritam praćenja zrake dodaje neke od fizikalnih zakonitosti koje smo kod algoritma bacanja zrake zanemarili, i time postaje globalni model osvjetljavanja. Naime, kada zraka svjetlosti udari u neku površinu, ovisno o svojstvima te površine mogu nastati dvije nove zrake: reflektirana zraka te lomljena zraka. Algoritam praćenja zrake stoga će za promatrano sjecište uzeti u obzir intenzitet koji definira lokalni Phongov model te dodatno još i doprinose od reflektirane zrake i od lomljene zrake. Da bi izračunao doprinos od reflektirane zrake, algoritam započinje postupak praćenja te zrake (isto vrijedi i za doprinos lomljene zrake). Prirodan način za implementaciju ovakvog algoritma jest rekurzija. Naime, kada se kreće pratiti reflektiranu zraku, ako se pronađe njezino sjecište s nekim drugim objektom, ta se zraka u tom sjecištu opet dijelom reflektira a dijelom lomi, pa je svaku od tako nastalih zraka opet potrebno pratiti kako bi se utvrdio njihov doprinos intenzitetu. Detaljniji pseudokod algoritma prikazan je u nastavku.

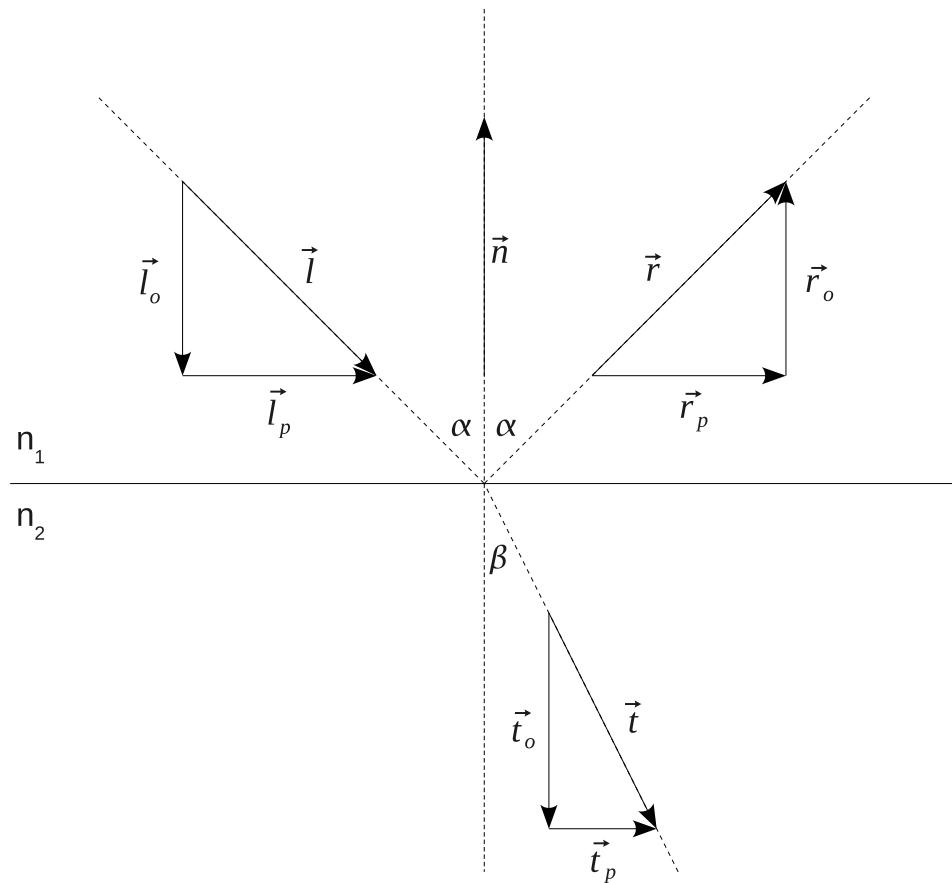
```

void raytrace()
za svaki piksel ekrana (x,y)
    postaviBoju(x,y,slijedi(izračunaj_zraku_od_oka_do(x,y)))

rgbColor slijedi(zraka r)
najmanji_t = infinity

za svaki objekt o

```



Slika 10.4: Izračun reflektirane i lomljene zrake

```

t = izračunaj_sjecište(r, o)
najmanji_t = MIN(najmanji_t, t)

ako je pronađeno sjecište
    return utvrди_boju(o, r, najmanji_t)
inače
    return pozadinska_boja

rgbColor utvrđi_boju(objekt o, zraka r, double t)
    point x = r(t)
    rgbColor color = black

    za svaki izvor svjetlosti L
        ako je najbliže_sjecište(shadow_ray(x, L)) >= udaljenost(x,L)
            color += obojaj_prema_phongu(o, x)

    color += k_specular * slijedi(reflektirana_zraka(o,r,x))
    color += k_transmit * slijedi(lomljena_zraka(o,r,x))

    return color

```

Izračun reflektirane i lomljene zrake pojasnit ćemo u nastavku (iako je izračun reflektiranog vektora već bio obrađen u poglavlju 2). Poslužimo se slikom 10.4.

Vektori \vec{n} (vektor normale na površinu), \vec{l} (vektor zrake od izvora svjetlosti od površine), \vec{r} (vektor reflektirane zrake) i \vec{t} (vektor lomljene zrake) pri tome predstavljaju normirane vektore, i račun koji slijedi bit će rađen uz tu pretpostavku. Za proizvoljan vektor \vec{v} oznaka \vec{v}_o predstavljat će komponentu

vektora \vec{v} koja je okomita na promatranu površinu (tj. komponentu koja je kolinearna vektoru normale na slici 10.4). Oznaka \vec{v}_p predstavljaće komponentu vektora \vec{v} koja je paralelna promatranoj površini na slici 10.4.

Riješimo najprije vektor reflektirane zrake. Vektor \vec{l}_o je kolinearan vektoru \vec{n} ali je suprotnog smjera. Norma mu odgovara kosinusu kuta α (sjetimo se da je \vec{l} normiran), pa možemo pisati:

$$\begin{aligned}\vec{l}_o &= -\vec{n} \cdot \cos(\alpha) = -\vec{n} \cdot ((-\vec{l}) \cdot \vec{n}) = \vec{n} \cdot (\vec{l} \cdot \vec{n}), \\ \vec{l}_p &= \vec{l} - \vec{l}_o = \vec{l} - \vec{n} \cdot (\vec{l} \cdot \vec{n}).\end{aligned}$$

Uočimo sada da je reflektirana zraka pod istim kutem (α) s obzirom na normalu kao i upadna zraka. Tada vrijedi:

$$\vec{r}_o = -\vec{l}_o \quad \vec{r}_p = \vec{l}_p.$$

Slijedi:

$$\vec{r} = \vec{r}_o + \vec{r}_p = -\vec{l}_o + \vec{l}_p = -\vec{n} \cdot (\vec{l} \cdot \vec{n}) + \vec{l} - \vec{n} \cdot (\vec{l} \cdot \vec{n}) = \vec{l} - 2\vec{n} \cdot (\vec{l} \cdot \vec{n}).$$

Da bismo dobili vektor lomljene zrake, prisjetimo se fizikalnih osnova loma svjetlosti koje opisuje *Snellov zakon*. Prema njemu, ako svjetlost putuje medijem čiji je indeks loma n_1 i dolazi na granicu s drugim medijem čiji je indeks loma n_2 , događa se ili totalna refleksija, ili je kut upadne i lomljene zrake određen je izrazom:

$$\frac{\sin(\alpha)}{\sin(\beta)} = \frac{n_2}{n_1}.$$

Poznavanjem upadnog kuta te indeksa lomova dolaznog i odlaznog medija n_1 i n_2 moguće je dobiti sinus kuta lomljene zrake:

$$\sin(\beta) = \sin(\alpha) \frac{n_1}{n_2}.$$

Uočimo: ako je $n_1 > n_2$, omjer $\frac{n_1}{n_2} > 1$, pa se iznos $\sin(\alpha)$ množi s brojem koji je veći od 1, čime bi se moglo dogoditi da čitav umnožak $\sin(\alpha) \frac{n_1}{n_2}$ postane veći od 1. ovo bi pak značilo da je sinus kuta β veći od jedan, što je nemoguće. Na sreću, od trenutka kada izraz $\sin(\alpha) \frac{n_1}{n_2}$ poraste do 1 (ili preko), događa se totalna refleksija: sva svjetlost koja dolazi iz izvora reflektira se, a lomljene zrake nema. Prilikom izrade algoritma praćenja zrake, ovaj uvjet treba uzeti u obzir, i lomljenu zraku slijediti samo ako ona doista postoji.

Uz pretpostavku da se lom doista događa, izvedimo sada izraz i za vektor lomljene zrake. Uočimo da vrijedi:

$$\vec{t} = \vec{t}_p + \vec{t}_o.$$

Kako je \vec{t} normiran, vrijedi $\|\vec{t}_p\| = \sin(\beta)$. Prisjetimo se i da vrijedi $\|\vec{l}_p\| = \sin(\alpha)$. Kako su $\sin(\alpha)$ i $\sin(\beta)$ povezani Snellovim zakonom, možemo pisati:

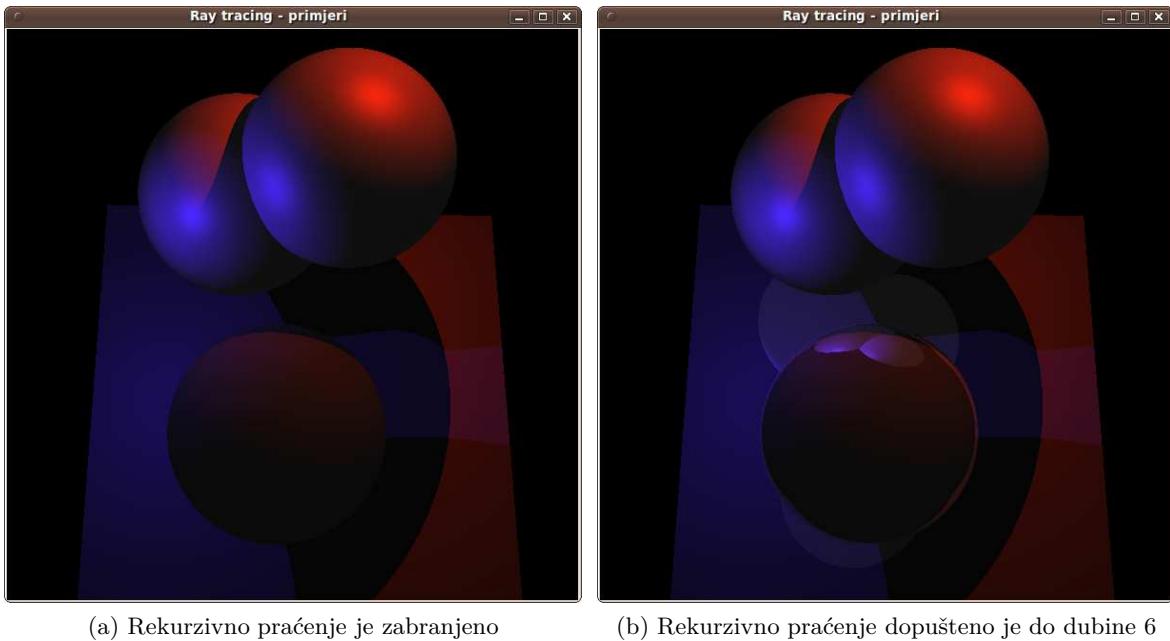
$$\sin(\beta) = \frac{n_1}{n_2} \sin(\alpha) \Rightarrow \|\vec{t}_p\| = \frac{n_1}{n_2} \|\vec{l}_p\|.$$

No, s obzirom da su \vec{l}_p i \vec{t}_p kolinearni i istog smjera, tada vrijedi:

$$\vec{t}_p = \frac{n_1}{n_2} \vec{l}_p = \frac{n_1}{n_2} \left(\vec{l} - \vec{n} \cdot (\vec{l} \cdot \vec{n}) \right).$$

Kako je komponenta \vec{t}_o kolinearna vektoru \vec{n} ali je suprotnog smjera, te s obzirom da joj je norma određena izrazom $\|\vec{t}_o\| = \cos(\beta)$ vrijedi:

$$\begin{aligned}\vec{t}_o &= -\vec{n} \cdot \cos(\beta) \\ &= -\vec{n} \cdot \sqrt{1 - \sin^2(\beta)} \\ &= -\vec{n} \cdot \sqrt{1 - \frac{n_1^2}{n_2^2} \sin^2(\alpha)} \\ &= -\vec{n} \cdot \sqrt{1 - \frac{n_1^2}{n_2^2} (1 - \cos^2(\alpha))} \\ &= -\vec{n} \cdot \sqrt{1 - \frac{n_1^2}{n_2^2} (1 - (\vec{l} \cdot \vec{n})^2)}.\end{aligned}$$



Slika 10.5: Primjer scene prikazan algoritmom praćenja zrake

Konačno, traženi vektor lomljene zrake tada je:

$$\begin{aligned}\vec{t} &= \vec{t}_p + \vec{t}_o \\ &= \frac{n_1}{n_2} \left(\vec{l} - \vec{n} \cdot (\vec{l} \cdot \vec{n}) \right) - \vec{n} \cdot \sqrt{1 - \frac{n_1^2}{n_2^2} (1 - (\vec{l} \cdot \vec{n})^2)} \\ &= \frac{n_1}{n_2} \vec{l} - \vec{n} \left(\frac{n_1}{n_2} \cdot (\vec{l} \cdot \vec{n}) + \sqrt{1 - \frac{n_1^2}{n_2^2} (1 - (\vec{l} \cdot \vec{n})^2)} \right)\end{aligned}$$

Prilikom implementacije algoritma praćenja zrake, nužno je uvesti još jedno ograničenje: maksimalnu dubinu rekurzije do koje smo spremni slijediti zrake. Ovo je posebice važno uzmememo li u obzir da se svaka zraka koja pogodi objekt razbija u dvije nove (reflektiranu i lomljenu), čime je porast broja zraka s dubinom eksponencijalan.

Rezultat rada ovog algoritma koji jasno prikazuje navedena svojstva prikazan je na slici 10.5.

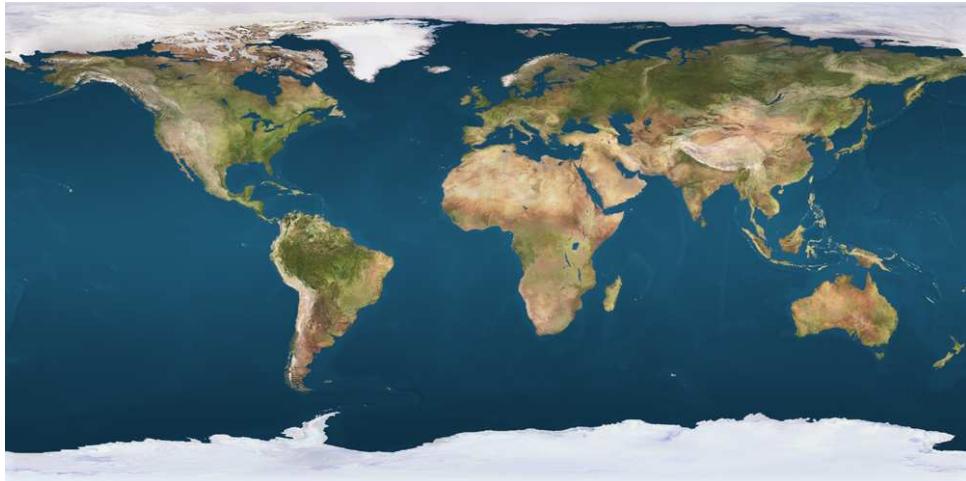
10.3.1 Jednostavno preslikavanje tekstura

U ovom ćemo se poglavlju još ukratko osvrnuti na najjednostavniji način dodavanja tekstura na sferne objekte. Prepostavimo za početak da imamo pripremljenu teksturu, kao što je to prikazano na slici 10.6.

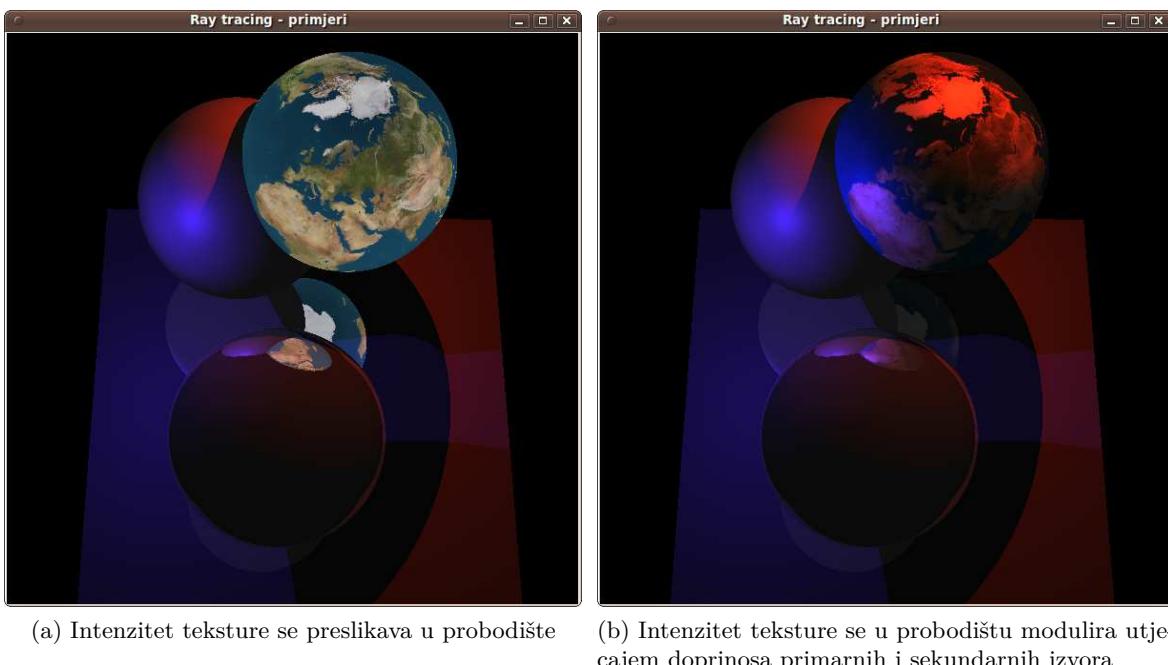
Prepostavimo sada da smo praćenjem zrake pogodili sferu koja ima definiranu teksturu, i neka je točka probodišta T . Za točku T koja leži na površini sfere potrebno je izračunati sferne koordinate. Označimo s β kut koji zatvaraju vektori razapeti između sjevernog pola sfere i centra sfere, te između točke T i centra sfere. Ako se točka T nalazi na sjevernom polu, taj će kut biti 0; ako se točka nalazi na ekvatoru kut će biti 90 a ako se točka nalazi na južnom polu, kut će biti 180 stupnjeva. Uočimo, dakle, da je raspon kuta β od 0 do 180 stupnjeva.

Označimo sada s α kut koji zatvara vektor razapet između projekcije točke T u ravni u kojoj leži ekvator i centar sfere te vektor koji iz centra sfere pokazuje u smjeru nultog kuta (u analogiji sa Zemljom, to bi bio vektor koji iz središta Zemlje probada ekvator točno kroz meridijan koji prolazi kroz Greenwich). Ovaj kut treba izmjeriti pazeći na smjer, tako da se sud o kutu ne može donijeti samo temeljem skalarnog produkta tih vektora. Ovaj kut kreće se od 0 do 360 stupnjeva. U analogiji sa Zemljom, kut β predstavlja latitudu a kut α longitudu.

Jednom kada imamo kuteve α i β , potrebno je utvrditi koju to točku predstavlja u teksturi. No to je trivijalno. Neka je tekstura dimenzije $w \times h$. Treba pogledati piksel na koordinatama (x, y)



Slika 10.6: Primjer teksture za sferu



Slika 10.7: Primjer praćenja zrake uz preslikavanje teksture na sferni objekt

i preuzeti odgovarajuće RBG komponente kao intenzitet probodišta. Koordinate (x,y) određene su izrazima:

$$x = \frac{\alpha}{360} * w \quad y = \frac{\beta}{180} * h.$$

Kutevi α i β mogu se odrediti poznavanjem vektora normale \vec{n} u točki probodišta prema izrazima:

$$\alpha = \arctan(n_y, n_x) \quad \beta = \arccos(n_z).$$

Funkcija \arctan koju ovdje koristimo je funkcija koja prima dva argumenta, i temeljem toga može odrediti korektan kut od 0 do 360 stupnjeva. Primjer slike nastao ovakvom primjenom teksture prikazan je na slici 10.7a.

Konačno, kako bi se dobio utjecaj okolnog osvjetljenja, umjesto da se točki probodišta dodijeli intenzitet preuzet iz teksture možemo posegnuti za malo kompleksnijim načinom. Najprije za točku na klasičan način izračunamo pripadni intenzitet (označimo ga s I_1). Potom iz teksture dohvativamo intenzitet pripadne točke (označimo ga s I_2). Pretpostavimo također da su I_1 i I_2 zapravo trokomponentni (imaju r, g i b komponente čiji je iznos od 0 do 1). Konačni intenzitet izračunat ćemo kao

$I_1 \cdot I_2$ i to ćemo uzeti kao intenzitet probodišta. Primjer slike nastao ovakvom modulacijom intenziteta teksture prikazan je na slici 10.7b.

Poglavlje 11

Boje

11.1 Uvod

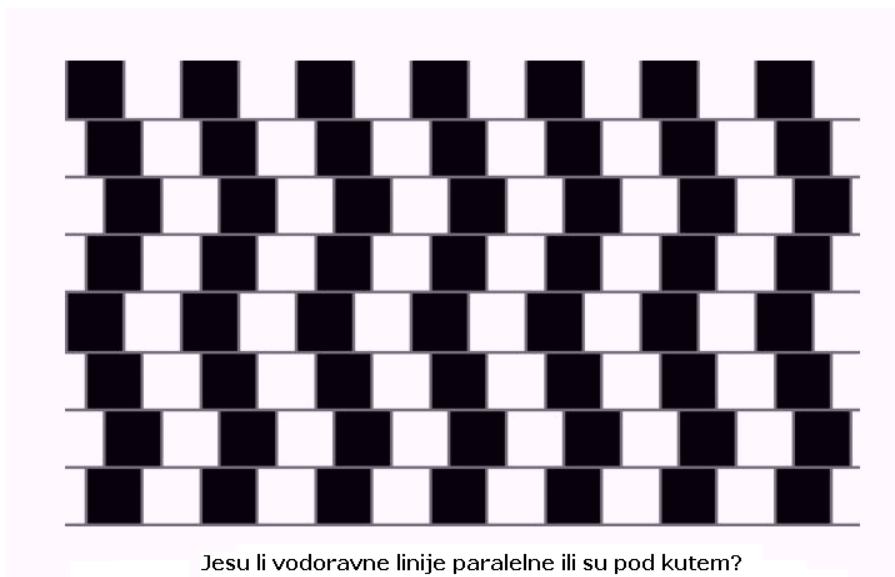
Što su boje? Kako čovjek vidi boje? Kako možemo izmjeriti "boje"? Ovo su samo neka od pitanja na koje ćemo pokušati dati odgovor kroz ovaj tekst. Boje su prvenstveno vezane uz pojam svjetlosti. Čovjek vidi predmete oko sebe zahvaljujući razvijenim senzorima za elektromagnetske valove u području valnih duljina koje nazivamo vidljiva svjetlost. Ovo područje obuhvaća valne duljine od 390 do 760 nm, odnosno frekvencijski spektar između 394.7 i 769.2 THz. Kod čovjeka postoje dvije vrste senzora koji su se specijalizirali za dvije različite namjene, vjerojatno kao prilagodba na čovjekovu okolinu. Naime, čovjek živi, kada o svjetlosti govorimo, u dva različita okruženja: danju i noću.

Noć je karakteristična po tome što svjetlosti ima vrlo malo, odnosno vrlo je slabog intenziteta. U takvom okruženju bitno je raspoznavati osnovne elemente okoline. Bitno je razaznavati različite intenzitete svjetlosti, i na temelju toga raspoznavati objekte koji ga okružuju. U ovakvoj okolini nema dovoljno informacija, a niti potrebe, za raspoznavanjem boje. I upravo za ovakvo okruženje razvila se je prva vrsta osjetila – *štapići*. To su osjetila koja raspoznaju različite intenzitete svjetlosti, i mogu "raditi" već pri vrlo malim količinama svjetlosti.

Za razliku od noći, tijekom dana raspoloživa količina svjetlosti je vrlo velika. Toliko velika, i na toliko različitim valnim duljinama, da se na temelju te količine svjetlosti može dobiti puno više informacije od običnog intenziteta – možemo raspoznavati boju. Za ovaj režim rada razvijen je drugi tip osjetila – *čunjići*. Pomoću tih osjetila čovjek je sposoban primati informaciju o boji predmeta iz okoline. U čovjekovom oku postoje tri tipa ovih osjetila: osjetilo za crvenu boju, osjetilo za zelenu boju te osjetilo za plavu boju. Naravno, odmah se postavlja pitanje kako onda vidimo npr. žutu boju, kada za nju nemamo osjetila. Zanimljivo je da neke životinjske vrste imaju više od tri tipa čunjića, pa tako na primjer jedna vrsta račića ima 16 tipova osjetilnih stanica namijenjenih za razlikovanje boja.

Kada čovjek promatra svijet oko sebe, pored same fiziologije treba uzeti u obzir i psihofizički doživljaj. Fiziološki doživljaj uvjetovan je svjetlošću koja dolazi do oka prolazi kroz leću u oku te stvara sliku na stražnjoj strani oka, mrežnici, dijelu koji je osjetljiv na svjetlost. S druge strane, kako će naš mozak interpretirati sliku koju vidi ovisi kako i o prijašnjem iskustvu i doživljaju. Neke stvari u koje smo uvjereni ispada da i nisu sasvim onakve kakve nam izgledaju. Možemo pogledati primjer na slici 11.1. Vodoravne linije nam izgledaju zakriviljene. No, ako uzmemmo papir za koji znamo da nije zakriviljen ili računalom generiran kvadrat ili prozor i poravnamo s pojedinom vodoravnom linijom vrlo brzo ćemo se uvjeriti da sve vodoravne linije jesu ravne a ne zakriviljene. Prostorna percepcija objekata koja nam je uobičajena, u ovom je primjeru zloupotrijebljena prikazom niza crnih kvadrata koji su posloženi tako da nam prividno iskrive prostor. Postoji niz primjera sličan prethodnom koji nam pokazuju kako nas naš sustav vida zapravo vara.

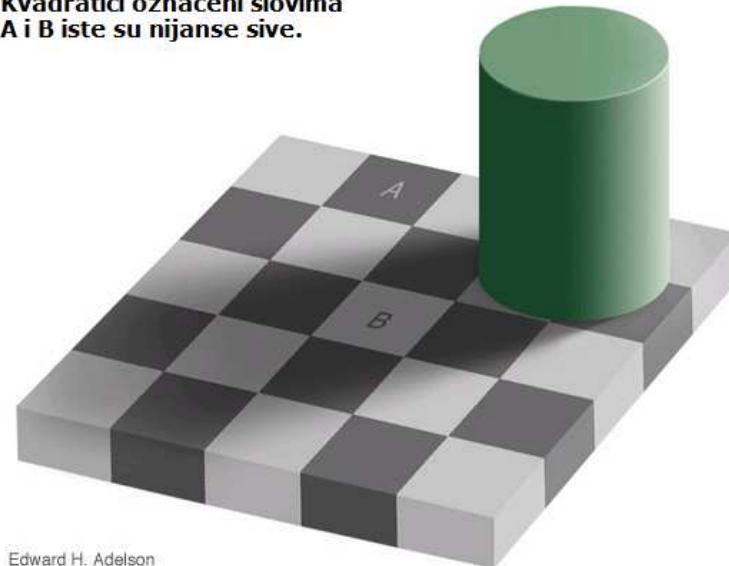
Vezano uz doživljaj boje također znamo da boju ne doživljavamo kao na primjer zvuk, u apsolutnom smislu, tako da možemo na jedinstven način identificirati pojedini ton. Doživljaj boje i svjetline ovisi ne samo o izvoru svjetlosti i površini na koju svjetlost pada već i o prilagođenosti našeg oka te o okolnom sadržaju kojeg promatramo na slici na kojoj se nalazi. Kada sa sunčane ulice uđemo u mračni prostor bit će potrebno neko vrijeme da se oko prilagodi novo nastalom okruženju i da ponovo progledamo u zamračenom prostoru. Na Slici 11.2 možemo pogledati kvadrate označene slovima A i B.



Slika 11.1: Paralelne linije?

Siva nijansa oba kvadrata je ista. U ovo se možemo uvjeriti tako da izrežemo ili približimo kvadrate A i B jedan drugom. To znači da na istoj slici ako je okruženje kvadrata svjetlijie tu sivu nijansu doživljavamo tamnjom a ako je okruženje tamnije kako kod kvadrata B, taj kvadrat nam uvjerljivo izgleda svjetlijim. Eto, sada smo svjesni da ono što vidimo i ono što mislimo da vidimo nije isto čak ni na običnoj statičnoj slici. S tim je vezana upotreba boja općenito, pa tako i u računalnoj grafici.

**Kvadratići označeni slovima
A i B iste su nijanse sive.**



Slika 11.2: Kvadratići iste nijanse sive.

11.2 Sheme za prikaz boja – prostori boja

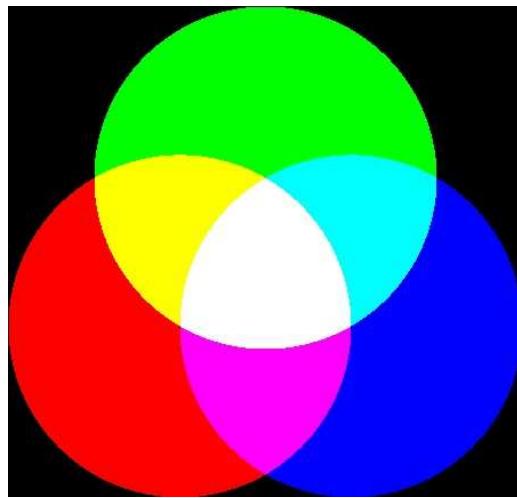
Kako bi sustavno mogli baratati bojama važno je kvantificirati pojedine boje odnosno bojama pridijeliti numeričke vrijednosti. Posebno je kod nekih proizvoda važno da budu ujednačeni i da na tržište uvijek izlaze u jedinstvenoj boji jer je naše oko posebno osjetljivo već i na male promjene u nijansi kada promatramo dva uzorka nijanse jedan do drugoga. Dva proizvoda, odnosno nijanse boje u koje se proizbodi oboje iz različitih serija, mogle bi odudarati ako nisu identične. Na primjer, tapete ili dijelovi karoserije automobila, mogli bi odudarati kada se stave jedan uz drugi ako boja nije u potpunosti ista.

11.2.1 Prostori boja

Tijekom proučavanja svjetlosti i problematike vezane uz boje razvijeno je nekoliko modela kojima se pokušava dobiti kontrola nad bojama. Prvi i osnovni model proizašao je iz otkrića kako čovjek vidi boje. Tako je nastao *RGB - prostor boja*. Slova u nazivu ovog prostora boja su početna slova od engleskih naziva boja: *Red* (crvena), *Green* (zelena) te *Blue* (plava). Teorijskim razmatranjima razvijen je *XYZ - prostor boja*. Iz tehničkih razloga razvijen je i *CMY - prostor boja* (Cyan, Magenta, Yellow), a potom i *CMYK - prostor boja* (Cyan, Magenta, Yellow, black). Radi lakoće odabiranja boja nastao je *HSV - prostor boja* (Hue, Saturation, Value). Razvijeni su još i modeli razreda *Y* (engl. *class Y models*) kao rezultat razvitka TV i video tehnike, i drugi.

11.2.2 RGB - prostor boja

RGB - prostor boja proizašao je iz pokušaja da se imitira način na koji čovjek vidi boje. Naime, čovjek ima osjetila za tri osnovne (primarne) boje: crvenu, zelenu i plavu. Uvezši tu činjenicu u obzir, pretpostavilo se da se sve boje mogu prikazati kao linearna kombinacija ovih triju osnovnih boja. Na ovaj način, da bismo pamtili boju jedne točke, trebamo pamtitи tri broja: koliko imamo crvene, koliko imamo zelene, te koliko imamo plave. Ako sve tri komponente iznose nula, dobit ćemo crnu. Ako sve tri komponente iznose maksimum, dobit ćemo bijelu. Ako su pojedine komponente prisutne s različitim udjelima, dobit ćemo različite boje. Nijanse sivih boja dobivat ćemo ako sve tri osnovne boje držimo jednak po iznosu, i taj iznos variramo. Fizikalno ovaj proces možemo zamisliti na sljedeći način: imamo na raspolaganju tri svjetlosna izvora: izvore crvene, zelene i plave. Sva tri izvora usmjerena su u istu točku, i ne postoji niti jedan drugi izvor svjetlosti. Ako su sva tri izvora ugašena, točka je crna jer nema nikakve svjetlosti koja bi je obasjala. Počnemo li zatim paliti pojedine izvore, točka će poprimati različite boje jer će doći do miješanja boja. Zbog ovog svojstva da se pojedine komponente svjetlosti zbrajaju, ovo miješanje zovemo *aditivno miješanje*. Proces je prikazan na slici 11.3.



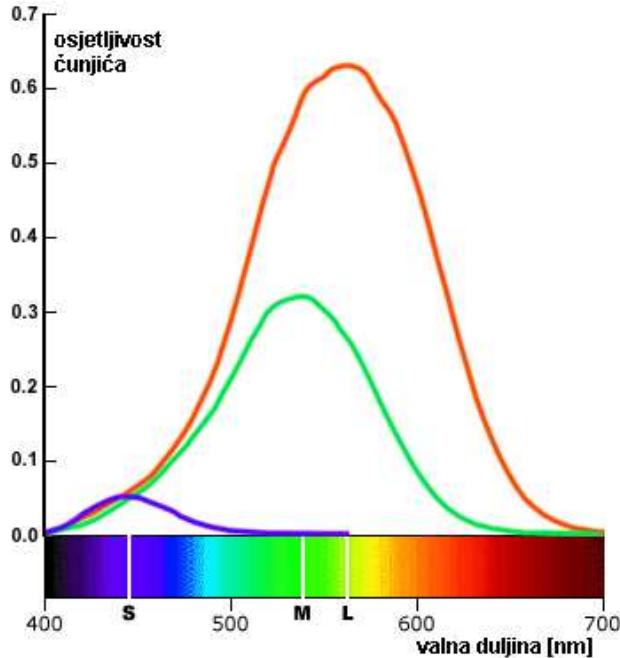
Slika 11.3: Aditivno miješanje boja

Opisani model vrlo je jednostavan. Međutim, ima jednu manu. Sve boje ne mogu se opisati pomoću ovih triju primarnih boja, barem ne ako imamo u vidu fizikalnu sliku miješanja boja. Naime, u pokusu podudaranja boja popokazalo se da s monokromatskim komponentama boje RGB nije moguće ostvariti sve boje koje ljudsko oko opaža.

11.2.3 Pokus podudaranja boja

U ljudskom oku postoje tri vrste čunjića temeljem čega je razvijena tropodražajna teorija boja. Po ovoj teoriji sve boje je moguće dobiti kombinacijom tri primarne komponente. Za svaku vrstu čunjića (SML - za male, srednje i velike valne duljine) rađen je graf osjetljivosti na pojedinu valnu duljinu te je ustanovljeno da maksimumi osjetljivosti za pojedinu vrstu čunjića odgovaraju valnim duljinama u kojima mi vidimo crvenu, zelenu i plavu boju. Brojnost pojedine vrste čunjića također se razlikuje pa

je temeljem brojnosti dobiven težinski prikaz osjetljivosti čunjića na pojedinu valnu duljinu, prikazan na 11.4. Znači, kada mi promatramo monokromatsku svjetlost određene valne duljine u našem oku je potaknuto više vrsta čunjića tom svjetlošću ali s različitim odazivom na podražaj. S druge strane, htjeli bi model u kojem imamo tri primarne komponente kojima želimo ostvariti jedinstveni zapis za sve ostale boje koje vidimo.



Slika 11.4: Težinski prikaz osjetljivosti tri vrste čunjića SML u ljudskom oku

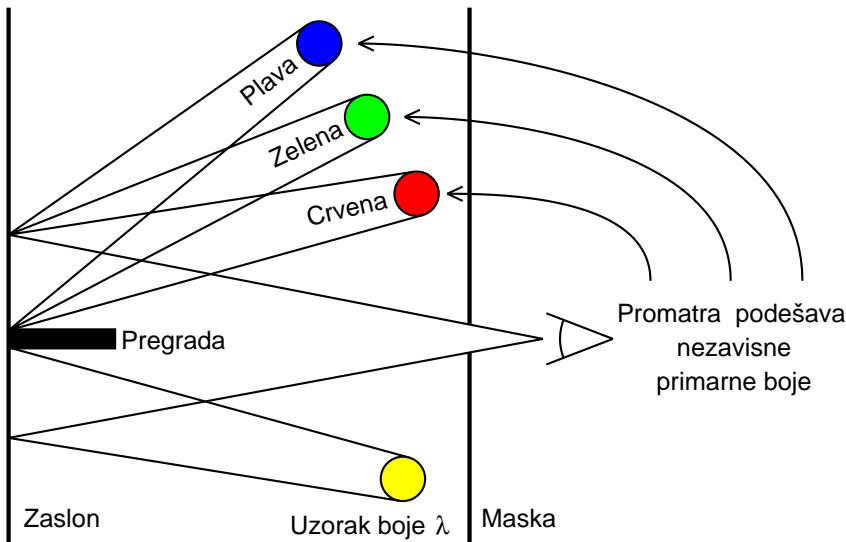
U pokusu podudaranja boje, većem broju promatrača postavljen je ispitni uzorak boje zadane valne duljine s lijeve strane zaslona. Promatrač je trebao podesiti vrijednosti tri komponente monokromatske valne duljine koja odgovara crvenoj, zelenoj i plavoj (RGB) s desne strane tako da se postavljena ispitna boja podudari s bojom koju je podesio promatrač. Komponente crvene, zelene i plave boje za podešavanje odgovarale su osjetilnim maksimumima dobivenim na čunjićima ljudskog oka. Znači, ispitna boja s lijeve strane pregrade trebala je odgovarati podešenoj boji s desne strane pregrade, Slika 11.5. No, za neke ispitne uzorke boje to se pokazalo neostvarivim. Primjećeno je da ako se u tom slučaju na stani ispitnog uzorka boje doda još crvena komponenta, traženo podudaranje je bilo moguće ostvariti. Crvena se zbog toga što je dodana sa strane ispitnog uzorka tretirala kao oduzimanje crvene komponente, odnosno dodavanje negativne vrijednosti crvene boje. Rezultat ovog pokusa za pojedine valne duljine prikazan je na Slici 11.6. Na slici je vidljivo da je komponenta crvene boje u području oko 500 nm negativna. Iz ovog pokusa možemo zaključiti da tropodražajnim načinom s tri primarne komponente RGB ne možemo ostvariti sve boje koje vidimo.

Ovaj nedostatak rezultirao je sastankom CIÉ (Commission Internationale de l'Éclairage) gdje se je pokušao definirati model koji bi također imao samo tri primarne boje X, Y i Z, i koji bi opisivao sve boje uz pozitivne koeficijente. Rezultat je CIÉ XYZ sustav boja.

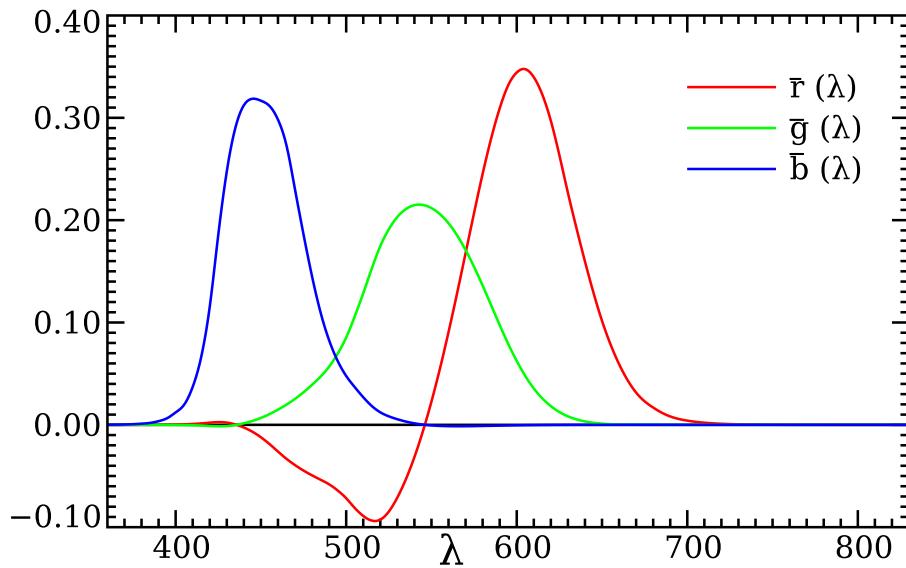
11.2.4 Sustav boja CIÉ XYZ i dijagram kromatičnosti

Primarne boje u sastavu boja CIÉ XYZ su hipotetske boje koje ne postoje i nisu vidljive, ali se njihovom aditivnom kombinacijom mogu dobiti sve vidjive boje. Ovaj prostor boja možemo prikazati kao tri prostorne osi XYZ koje određuju ravninu i prostor boja u toj ravnini (Slika 11.7). U prostoru XYZ razapeta je ravnina određena uvjetom $X + Y + Z = 1$ u kojoj možemo prikazati dijagram kromatičnosti.

CIÉ je također definirala dijagram kromatičnosti u sustavu xy koji opisuje sve boje koje čovjek može vidjeti. Dijagram je prikazan na slici 11.8. Svjetlina (engl. brightness) se u ovom kontekstu promatra odvojeno od boja. Svjetlina nam određuje da je na primjer bijela boja jače svjetline od



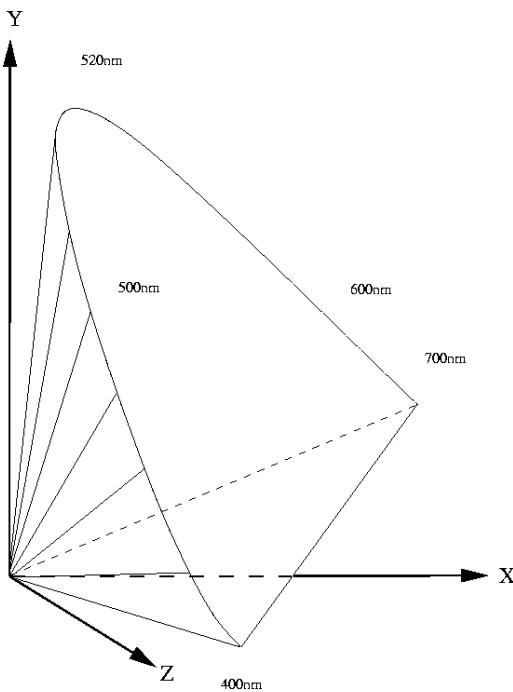
Slika 11.5: Pokus podudaranja ispitnog uzorka boje



Slika 11.6: Komponente RGB potrebne za prikaz svih boja

sive a u dijagramu kromatičnosti promatramo samo maksimalnu svjetlinu. Za dijagram kromatičnosti možemo primijetiti da je potkovastog oblika. Na krivulji ruba potkove nalaze se spektralne boje ili spektrani lokus, a dužina koja spaja lijevi i desni rub potkove zadrži aspektralne odnosno tako zvane purpurne boje. Ako u dijagramu kromatičnosti odaberemo dvije točke, boje koje se nalaze na dužini koja spaja te dvije točke možemo dobiti kao linearnu kombinaciju te dvije boje. U sredini dijagrame je bijela boja koja odgovara Sunčevoj svjetlosti a prema rubu potkove se nalaze spektralne boje koje su potpuno zasićene pa na ovaj način od sredine prema rubu imamo i promjenu zasićenosti pojedine spektralne boje. Komponenta zasićenosti (engl. saturation) pojedine boje mijenja se udjelom bijele komponente, dok se potpuno zasićena boja nalazi na rubu potkove.

Na slici 11.8 je na dijagramu kromatičnosti prikazana i krivulja temperature boje (engl. color temperature). Ova krivulja predstavlja temperaturu isijavanje crnog tijela izraženog u kelvinima. Idealno crno tijelo predstavlja tijelo od ugljika (carbon) koje samo isijava dok ništa ne reflektira. Zagrijavanjem ovo tijelo isijava svjetlost boje od crvene preko užareno narančasto-žute do bijele pa sve do plave i ljubičaste. Pojedina točka krivulje ima vrijednost temperature boje izraženu u kelvinima. Ova vrijednost temperature boje često se koristi za izražavanje temperature boje bijele svjetlosti koju možemo ostvariti na monitoru ili na primjer rasvjjetnim tijelom. Pa ako je to temperatura znatno veća



Slika 11.7: Komponente XYZ potrebne za prikaz svih boja

od 6500 K boja postaje plavkasta ako je znatno manja boja prelazi u žuto-narančastu.

Nedostatak dijagrama kromatičnosti je u tome što su pojedina područja izrazito nelinearna u ljudskoj percepciji. To znači da se male promjene u području plave boje koje primjećujemo nalaze blizu na dijagramu kromatičnosti, dok veća područja u području zelene boje uopće nisu različita našem oku (Slika 11.9).

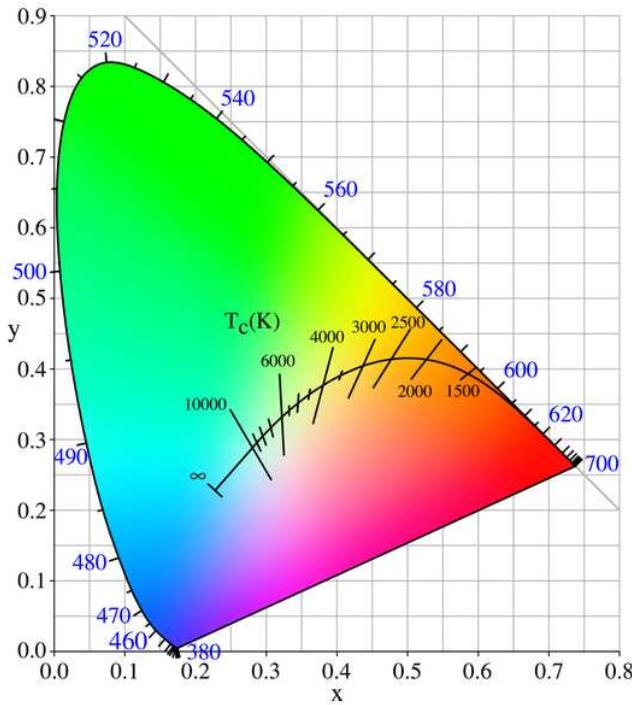
Kako linearna kombinacija dviju boja određuje spojnicu tih komponenta u dijagramu kromatičnosti, jasno je i da ako imamo tri komponente, kao na primjer RGB komponente kod monitora, moći ćemo aditivnom kombinacijom dobiti samo točke unutar tako razapetog trokuta. Taj trokut, odnosno u općem slučaju poligon, naziva se *gamut* uređaja. Uz specifikaciju uređaja za prikaz kao što su monitori, televizori, pisači ili foto oprema često dolazi i prikaz gamuta uređaja na dijagramu kromatičnosti (slika 11.10). Vrhovi poligona su određeni primarnim komponentama boje kojima dotični uređaj raspolaze.

Boje koje se nalaze izvan trokuta (poligona) gamuta, ne mogu se prikazati kombinacijom tih triju boja. Ako pokušamo umjesto tri izvora uporabiti četiri – ništa se ne mijenja; lik sada neće biti trokut, već četverokut, i površina će biti nešto veća te ćemo bolje pokriti dijagram kromatičnosti. No opet će biti boja koje ne možemo prikazati.

Sve što smo do sada promatrali odnosilo se na svjetlost i miješanje valnih duljina koje dolaze do našeg oka. Kada promatramo obojani zid svjetlost dolazi iz izvora do obojane površine, dijelom se apsorbira a dijelom reflektira od podlage. Za bijelu podlogu znamo da se ne grije na Suncu jer reflektira primljeno zračenje, dok crno obojena tijela apsorbiraju energiju i griju se. Ako na primjer Sunčeva svjetlost dolazi do lista neke biljke, taj list apsorbira sve valne duljine osim zelene koju biljke reflektiraju kao višak. Na ovaj način dolazimo do *subtraktivnog* modela boja koji se primjenjuje kod miješanja pigmenata boje kao što je na primjer kod tiska.

11.2.5 CMY/CMYK-model

Model CMY slijedi upravo obratnu filozofiju od RGB-modela. Pretpostavka je da bez ikakvih utjecaja na točku boja točke mora biti bijela, kakav je obično papir. Boje ćemo dobiti tako da od bijele oduzimamo pojedine komponente u različitim iznosima, a kada sve komponente oduzmemo preostat će nam crna. Osnovne boje koje se ovdje koriste su plavozelena *Cyan* (cijan), ljubičasta *Magenta* i žuta *Yellow*. To su komplementarne boje RGB-modelu i možemo primijetiti da se nalaze na presjecima skupova na Slici 11.3. Štoviše, ukoliko normiramo pojedine komponente RGB-modela (dakle, svake



Slika 11.8: Dijagram kromatičnosti

boje ima u iznosu od 0 do maksimalno 1), tada vrijedi relacija:

$$C = 1 - R$$

$$M = 1 - G$$

$$Y = 1 - B$$

Slika 11.11 prikazuje miješanje ovih osnovnih boja. Opet možemo primjetiti da se RGB komponente nalaze na presjecima skupova CMY. Žuta je na primjer komplementarna plavoj, nalazi se na dijagramu točno nasuprot i žuta reflektira ono što se nalazi u skupu žute, a to je zelena i crvena dok apsorbira palvu. Smjesu zelene i crvene svjetlosti mi vidimo kao žutu. Pa na ovaj način možemo doći do bilo koje kombinacije. To znači i da ako izvor svjetlosti daje na primjer ljubičastu svjetlost (znači sadrži crvenu i plavu komponentu) te njime osvjetlimo žutu podlogu, takva podloga će apsorbirati plavu komponentu i mi ćemo zapravo vidjeti da je podloga crvene boje jer nam je od dolazne ljubičaste svjetlosti jedino ta komponenta reflektirana od žute podloge.

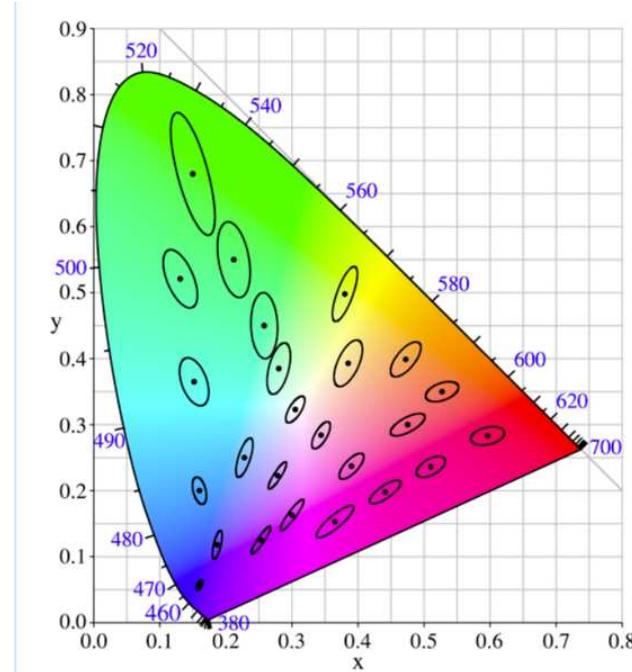
Uvjet da je točka sama po sebi bijela ukoliko na nju ne djeluje ništa nalazimo upravo kod bijelog papira – zbog toga se ovaj model koristi upravo kod printer-a. Zapravo, kod printer-a se koristi CMYK model, koji je ekonomiziran CMY model. Naime, teorijske pretpostavke i praksa obično se baš i ne slažu najbolje, pa tako maksimalnim miješanjem boja CMY dobivamo crnu koja baš i nije onako crna kako bismo to željeli. S druge strane, većina dokumenata koja se danas još uvijek ispisuje obilato koristi upravo crnu boju, što za ovaj model znači maksimalnu potrošnju svih boja – a uopće ne ispisujemo u boji. Zbog tih razloga, u model je uvedena još i crna boja, te je model dobio u oznaci slovo K od riječi blacK. Tako se uvode sljedeće relacije:

$$K = \min(C, M, Y)$$

$$C = C - K$$

$$M = M - K$$

$$Y = Y - K$$



Slika 11.9: Neuniformna područja u dijagramu kromatičnosti.

H vrijednost	Odgovarajuća boja
0°	Plava
60°	Magenta
120°	Crvena
180°	Žuta
240°	Zelena
300°	Cijan

Tablica 11.1: Odabir boja kod HLS-modela

11.2.6 HSL-prostor boja

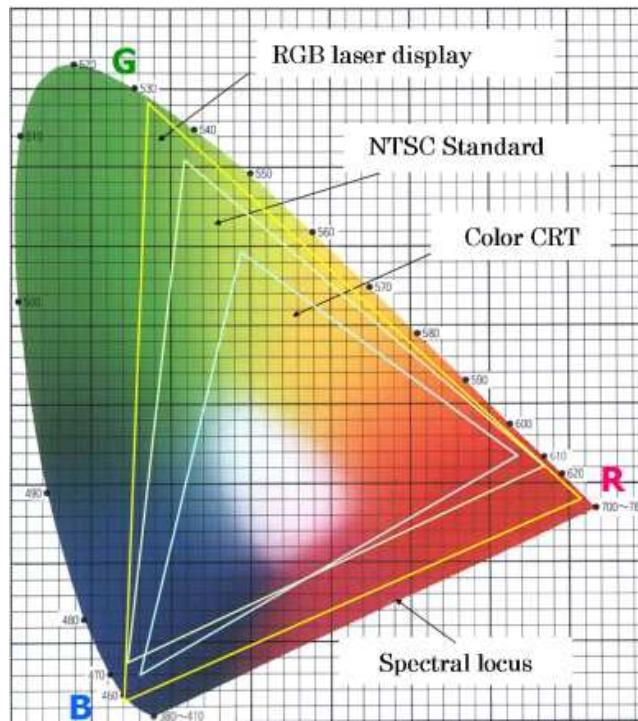
HSL model (Hue, Saturation, Lightnes) nastao je iz potrebe da se olakša odabir boje. Naime, pretvodno opisani modeli vrlo su nezgrapni kada je riječ o odabiru boje. Zamislite da ste našli kombinaciju koja vam daje neku nijansu narančaste boje, i sada želite dobiti samo malo zasićeniju boju, ili pak malo svjetliju. Što učiniti da bi se to postiglo? Problem je u tome što treba mijenjati sve tri komponente RGB-modela, a to komplicira jednostavnu uporu. Ideja je da promjenom vrijednosti H obilazimo sve boje. Kada pronađemo odgovarajuću boju, sa S njezinu zasićenost te s L odredimo željenu svjetlinu. Pri tome komponente H , S i L čine stožac, valjak ili čun. Primjer je prikazan na slici 11.12. Vrlo slični prostori boja su HSV (Hue, Saturation, Value), HSB (Hue, Saturation, Brightness), HSI (Hue, Saturation, Intensity) i neki drugi.

H je predstavljen kutom u odnosu na pozitivnu x -os, i njime se biraju boje. Vrijedi sljedeće:

Ako zasićenost stavimo na nulu ($S = 0$), tada promjenom svjetline (L) od 0 do 1 dobivamo sve nijanse sive boje, uključujući crnu ($L = 0$), i bijelu ($L = 1$).

11.3 Odabir intenziteta kod sjenčanja objekata

Zamislimo da se nalazimo pred sljedećim problemom: imamo na raspolaganju 256 lokacija na kojima možemo pamtitи intenzitet boje i želimo sjenčati objekt. Intenzitet je u rasponu od 0 do 1 (0 je minimalni, 1 maksimalni). Potrebno je odrediti koliki intenzitet ćemo pohraniti u pojedinu lokaciju, a da pri tome dobijemo takvu raspodjelu koja će biti prihvatljiva ljudskom oku. Npr. intenzitete možemo raspodijeliti prema slici 11.13.

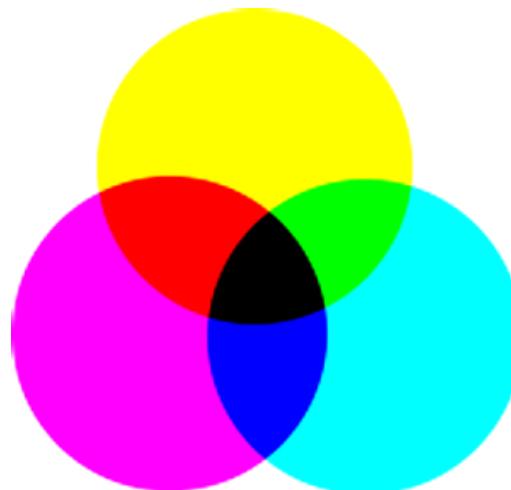


Slika 11.10: GAMUT uređaja

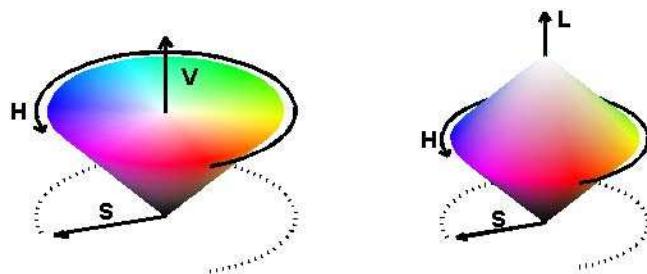
Lokacija 0 sadržavat će intenzitet 0, lokacija 255 intenzitet 0.1, dok će intenziteti između 0 i 0.1 biti linearno pridjeljeni lokacijama 1 do 254. Međutim, ovakva raspodjela nije dobra jer ćemo cijelu sliku nacrtanu pomoću ovakvih intenziteta jedva vidjeti – naime, intenziteti su raspodijeljeni kao da je na snazi opća opasnost i metode zamračivanja. To nije dobro.

Možda je bolja raspodjela prikazana na slici 11.14. Tu je intenzitet također linearno raspodijeljen, i to tako da se u pojedinim lokacijama nalaze i najmanji, a u pojedinim i najveći intenziteti kao na slici 11.14. To je, dakako, bolje. Međutim... Ljudsko oko intenzitete ne raspoznaje baš na ovaj način. Naime, ljudsko oko je osjetovo ne na absolutni iznos intenziteta već na omjer susjednih vrijednosti intenziteta. Odnosno težnja je da omjer susjednih vrijednosti intenziteta bude konstantan, pa pretpostavimo neki početni minimalni intenzitet I_0 i konstantan omjer susjednih intenziteta r . Na ovaj način dobit ćemo nelinearnu karakteristiku raspodjele intenziteta.

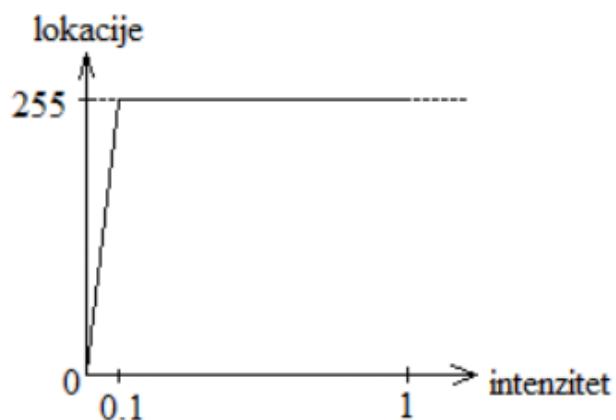
$$I_0 = I_0$$



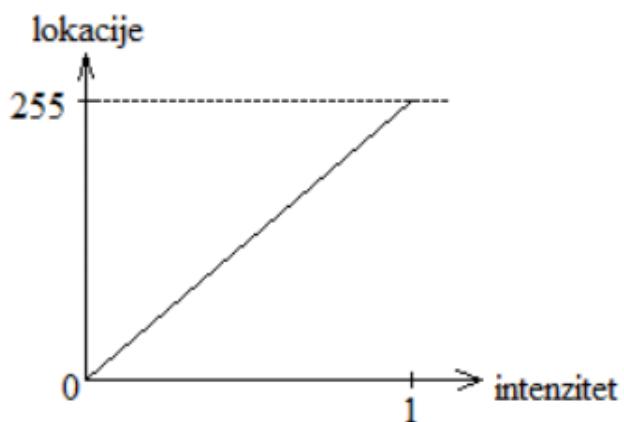
Slika 11.11: CMY-model boja



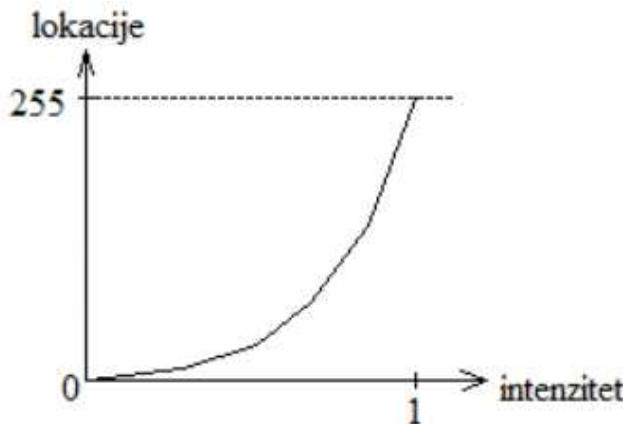
Slika 11.12: HSV i HSL prostori boja



Slika 11.13: Linearna raspodjela intenziteta



Slika 11.14: Linearna raspodjela intenziteta (2)



Slika 11.15: Nelinearna raspodjela intenziteta

$$\begin{aligned}
 I_1 &= r \cdot I_0 \\
 I_2 &= r^2 \cdot I_0 \\
 &\dots \\
 I_n &= r^n \cdot I_0
 \end{aligned} \tag{11.1}$$

Ujedno znamo da je I_n upravo jednak 1, pa možemo izračunati faktor r :

$$I_n = r^n \cdot I_0 = 1 \Rightarrow r = \left(\frac{1}{I_0} \right)^{\frac{1}{n}} \tag{11.2}$$

U općem slučaju se, dakle, može napisati formula:

$$I_j = r^j \cdot I_0 = \left(\left(\frac{1}{I_0} \right)^{\frac{1}{n}} \right)^j \cdot I_0 = (I_0)^{1 - \frac{j}{n}} \tag{11.3}$$

Kako u našem slučaju imamo 256 razina, odnosno razine od 0 do 255, vrijedi:

$$r = \left(\frac{1}{I_0} \right)^{\frac{1}{255}}, \quad I_j = (I_0)^{1 - \frac{j}{255}}, \quad j \in \{0, 1, \dots, 255\}$$

Ovakva raspodjela intenziteta prikazana je na slici 11.15.

No, razmotrimo još jednom o čemu se ovdje radi. S jedne strane za zapis u računalu koristimo niz brojeva koje nazivamo intenziteti. Ti brojevi vezani su uz slikovne elemente koji onda na zaslonu određuju osvjetljenje pojedinog slikovnog elementa. Razlikujemo raspon sivih nijansi i RGB komponente. Ovu razliku ćemo na tren zanemariti i uzet ćemo samo sive razine. Svjetlost koju daje pojedini slikovni element možemo izmjeriti.

Dva su osnovna načina kako možemo promatrati i izraziti osvijetljene elemente. Jedan način je korištenjem radiometrijskih jedinica drugi način je korištenjem fotometrijskih jedinica. Ako intenzitet razmatramo u radiometrijskim jedinicama dobit ćemo jedinice $[Wsr^{-1}]$ (engl. watts per steradian). Steradijan predstavlja prostorni kut. Ovaj intenzitet se još razmatra po jedinici projicirane površine (engl. radijance). U radiometrijskom pristupu promatra se ukupno elektromagnetsko zračenje.

No, kao što smo vidjeli, samo dio elektromagnetskog spektra je vidljiv ljudskom oku. Tako da je ovdje potrebno uzeti u obzir osjetljivost ljudskog oka na pojedine valne duljine. Intenzitet promatran u sklopu vidljivog dijela spektra izražava se u fotometrijskim jedinicama. Intenzitet u fotometrijskim jedinicama mjeri se u kandelama ($cd = lm/sr$) odnosno lumenima po steradijanu. Za slikovne elemente u boji koriste se krivulje koje je definirala CIÉ za standardnog promatrača, kako bi dobili pripadni intenzitet. I ovaj intenzitet se promatra po jedinici projicirane površine (engl. luminance) i izražava se u jedinicama ($[cd \cdot m^{-2}]$). Ako ovu vrijednost označimo s Y , za monitor moramo znati koju maksimalnu vrijednost možemo ostvariti pa ako je to $Y_n = 100cd \cdot m^{-2}$ tada ćemo naš raspon, odnosno $Y = 1$, prilagoditi toj referentnoj vrijednosti.

E sada još treba uzeti u obzir da na ove fotometrijski izražene vrijednosti intenziteta po jedinični površine (luminance) ljudsko oko ima nelinearnu percepcijsku ovisnost, odnosno ovisi s trećim korjenom:

$$L^* = 116(Y/Y_n)^{1/3} - 16 \quad (11.4)$$

gdje je Y_n referentno bijelo svjetlo.

Odaziv ljudskog oka na svjetlinu pokazuje da ako se dva susjedna intenziteta ne razlikuju za više od jedan posto, nećemo ih razlikovati. Drugačije rečeno, osjetljivost ljudskog oka je otprilike logaritamska. Upravo to smo uzeli u obzir pri određivanju intenziteta u formulama 11.1 - 11.3.

11.4 Gama korekcija

Kako smo do sada vidjeli, svjetlina koju daje slikovni element nije linearna funkcija vrijednosti primjenjenog signala da bi taj slikovni element osvijetlili. Za različite izlazne naprave ova funkcija se razlikuje. Pogledajmo sada situaciju sa klasičnim CRT monitorom. Osvjetljenje neke točke na zaslonu rezultat je pogadanja te točke (odnosno fosfora u toj točci) zrakom elektrona. Intenzitet tako dobivene svjetlosti to je veći, što više elektrona N pogada tu točku u jedinici vremena. Matematički se ovisnost intenziteta može opisati relacijom:

$$I = k \cdot N^\gamma \quad (11.5)$$

gdje je I intenzitet koji emitira fosfor, a k i γ konstante. Broj elektrona proporcionalan je naponu koji uzrokuje pojavu, te vrijedi:

$$I = k \cdot (k_1 \cdot V)^\gamma = k \cdot k_1^\gamma \cdot V^\gamma = K \cdot V^\gamma \quad (11.6)$$

gdje je I intenzitet koji emitira fosfor a k , k_1 , K i γ konstante. Konstanta γ se naziva gama. Ako je poznat intenzitet koji želimo dobiti, napon koji je potreban za njegov prikaz dobit ćemo izjednačavanjem relacija (11.1) i (11.6):

$$K \cdot V_j^\gamma = r^j \cdot I_0 \Rightarrow I_j = \left(r^j \cdot \frac{I_0}{K} \right)^{\frac{1}{\gamma}} \quad (11.7)$$

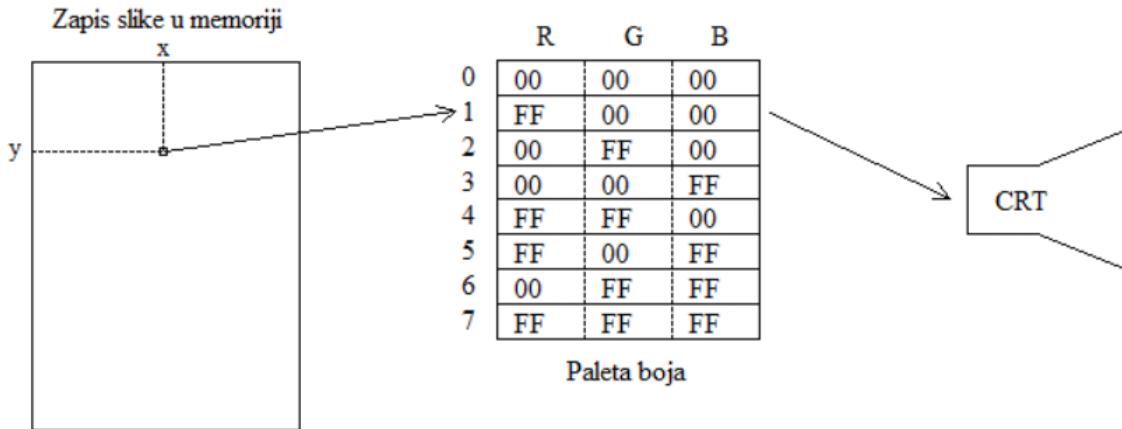
Treba uočiti da je γ karakteristika samog monitora, pa će zbog toga na različitim monitorima odgovarajući naponi biti različiti – ili pak isti, ali tada će prikazane slike biti različite, a to ipak ne želimo. Kod CRT je gama otprilike 2,5, dok je kod LCD ta vrijenost manja. Kako je karakteristika ljudskog oka upravo obrnuta ovaj učinak će se dijelom ispraviti no nije dobro da nemamo kontrolu nad time. Odnosno, problem je ako je nešto korigirano a ne znmo s kojom vrijednošću, pa nakon toga radimo prepravke i ispravke samo ćemo pogoršati situaciju.

Neki standardi za zapis slika i videa (PAL, NTSC) vode računa o tome da li je slika gama korigirana i s kojom vrijednošću, pa se temeljem te informacije i informacije o tome na kojem uređaju prikazujemo sliku radi ukupna korekcija, odnosno definira prijenosna funkcija kojim se preslikavaju ulazne vrijenosti intenzitata.

Pored toga ambijent u kojem promatramo zaslon ima također utjecaja. Ako je prostorija potpuno zamračena ili jako rasvijetljena drugačije ćemo doživjeti istu sliku na zaslonu. Obično će biti potrebna korekcija kontrasta da bi uočili pojedine detalje na slici. Kontrast na uređaju određuje omjer između bijele i crne boje ostvarene uređajem pa taj omjer obično možemo podešavati na uređaju.

11.5 Pamćenje boja na računalu

Rad s bojama na računalima izведен tako da se može prilagoditi potrebama i memorijskim zahtjevima, odnosno raspoloživim memorijskim resursima samog računala. Osnovni način prezentacije boje na računalu je putem RGB-sustava. Dakle, za svaku boju pamte se tri komponente: crvena, zelena i plava. Međutim, tu postoje dva moda rada:



Slika 11.16: Pamćenje boja u paleti boja

Indeks u paleti boja	Boja
0	crna
1	crvena
2	zelena
3	plava
4	žuta
5	magenta
6	cijan
7	bijela

Tablica 11.2: Primjer paleta boja

- uporaba paleta boja, te
 - direktna reprezentacija boje.

Prva metoda razvijena je zbog uštede memorije, i time naravno nameće određena ograničenja. Glavni faktor koji određuje koliko ćemo različitih boja moći prikazati naziva se dubina. Ovisnost dubine boja i broja mogućih različitih boja dana je relacijom (11.8):

$$n = 2^d \quad (11.8)$$

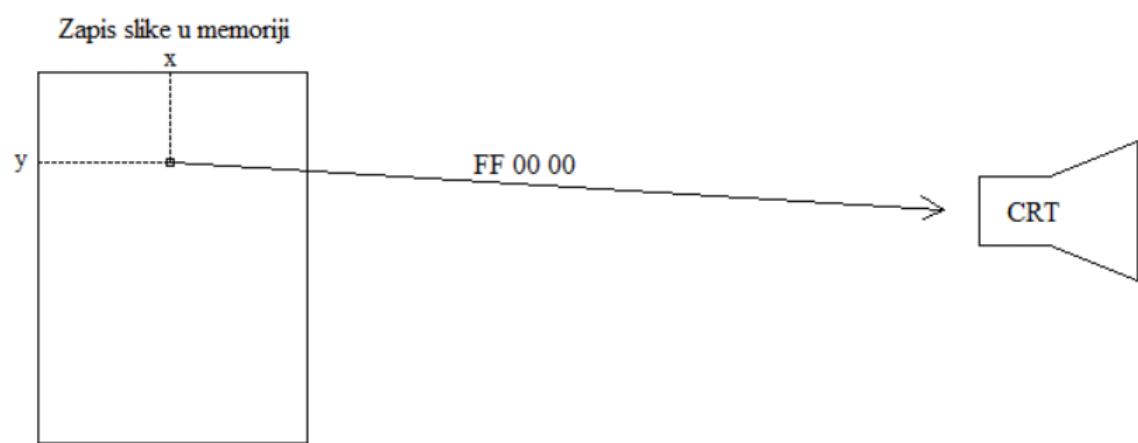
gdje je n broj raspoloživih boja a d dubina.

Dubina se mjeri u broju bitova. Ideja je da se formira tablica koja ima onoliko elemenata koliko mi to odredimo preko dubine. Svaki taj element sadržavat će tri komponente: količinu crvene, količinu zelene te količinu plave boje. Boja pojedinog piksela (npr. boja j) određivat će se brojem od 0 do $n-1$, i odgovarat će onoj boji čija se definicija nalazi u odgovarajućem retku tablice (dakle, j -ti redak). Slika 11.16 prikazuje kako to radi.

Paleta boja na slici 11.16 definira sljedeće boje:

U navedenom primjeru, na koordinata (x,y) nalazi se boja 1. Prije iscrtavanja na zaslonu, gleda se u paletu boja i pronađi pod brojem 1 definicija crvene boje. Na zaslonu se crta crvena točka. U ovom primjeru tablica je imala 8 elemenata jer je zadana dubina iznosila 3 bita. Ukoliko odaberemo dubinu od 8 bitova, imat ćemo na raspolaganju 256 mogućih boja. Ova metoda dobra je kada nemamo puno memorije na raspolaganju, a niti ne želimo prikazivati *true-color* slike.

Povećavamo li dubinu do veličine od 24 bita, paleta boja nam se više ne isplati jer paletom boja možemo definirati jednaki iznos boja kao i da direktno definiramo boju. Naime, uz 24 bita po jednom pikselu, bitove možemo grupirati u grupe po 8: 8 bitova za crvenu, 8 bitova za zelenu i 8 bitova za plavu. U tom slučaju više ne koristimo palete, već se za svaki piksel direktno definira boja. Mana ove metode je što zahtjeva veliku količinu memorije za pohranu i ove većih slika. Metoda je prikazana na slici 11.17. Sada na lokaciji (x,y) piše kompletan zapis boje: FF 00 00 što odgovara crvenoj boji.



Slika 11.17: Direktna pohrana boja

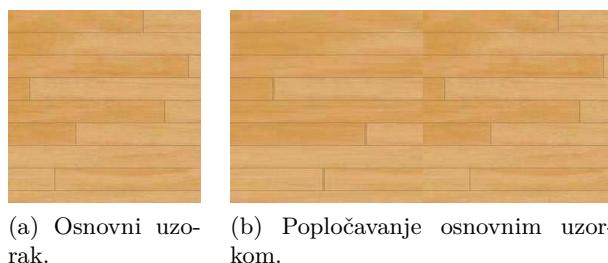
Poglavlje 12

Postupci preslikavanja tekstura

12.1 Uvod

Promatraljući predmete koji nas okružuju vrlo brzo ćemo zaključiti da su značajno raskošniji od jednostavnih glatkih kugli i objekata koje smo do sada razmatrali. Teksture su jedan od elemenata koji značajno vizualno obogaćuju prikazane trodimenzijske scene. Njihovo preslikavanje na poligone u današnje vrijeme sklopovski je podržano te je iscrtavanje objekata s teksturama vrlo brzo. Što su teksture? 2D teksture možemo zamisliti kao tapete koje lijepimo na objekt. Na primjer, ako promatramo pod na kojem je parket, vrlo komplikirano bi bilo definirati svaku dašćicu parketa posebnim poligonom i svaki uzorak pojedine dašćice dodatnim vrhovima, poligonima i bojama. Umjesto toga, načinimo sliku parketa koja predstavlja osnovni uzorak koji onda koristimo za popunjavanje većih površina (vidi sliku 12.1a). Pristup izrade tekstura temeljenih na uzorku ima svoje prednosti i nedostatke. Prednost je u tome što nalazimo osnovni uzorak koji onda višestruko koristimo i na taj način štedimo memoriju teksture. Ograničenje je u tome što uzorak mora biti takav da se lijepo nastavlja kod popunjavanja većih površina – to je takozvani ponavljajući uzorak (engl. *tileable*); kada to nije dobro pogodeno, dobivaju se artefakti poput onog prikazanog na slici 12.1b gdje se jasno vidi spoj. Nedostatak je u tome što pravilnost u uzorku daje neželjene artefakte u rezultatu, odnosno ponavljanje uzorka je vidljivo pri promatranju s udaljenije točke. Savršeno ponavljanje osnovnog uzorka ne djeluje prirodno jer u stvarnosti postoje anomalije i nepravilnosti u uzorku, u stvarnosti plohe nisu u potpunosti čiste pojedina mjesta mogu biti zaprljana, zbog čega nemamo savršeno ponavljanje osnovnog uzorka što odaje umjetno napravljena okruženja.

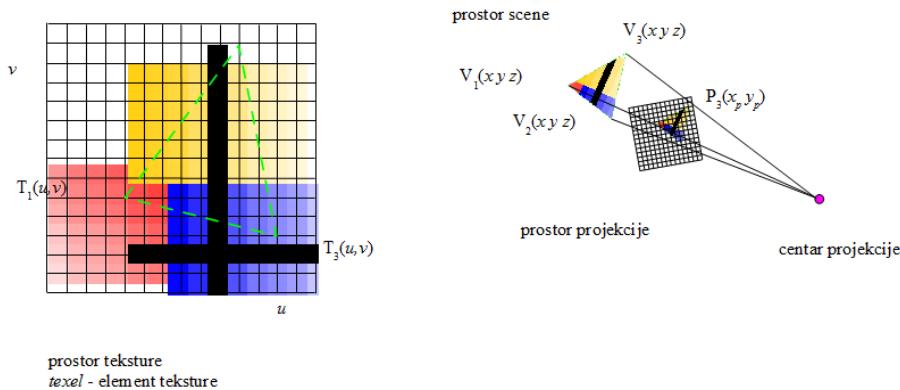
U području računalnog vida razmatraju se različite definicije vezane uz pojam teksture, no u računalnoj grafici bilo koja 2D slika se smatra teksturom. Nije nužno da imamo osnovni uzorak teksture koji će se ponavljati, već svaki djelić površine može imati svoju jedinstvenu boju. Na ovaj način dolazimo do toga da je boja vezana uz površinu objekta zapravo tekstura tog elementa površine (slika 12.2). U prikazanom primjeru svaka točka objekta imat će jedinstvenu boju pridruženu pojedinom slikovnom elementu. Računski gledano, u izrazu za izračun osvjetljenja, komponenta boje (tekstura površine) se dodaje kao svojstvo elementa površine i određuje na koji način će taj element površine reflektirati svjetlo. U Phongovom modelu osvjetljenja (empirijski model) to su jednostavno RGB



Slika 12.1: Primjer teksture. Uzorak teksture (lijevo), tekstura koja nije dobra kao uzorak jer se ne lijeva/desna i gornja/donja strana ne nastavljaju pri popunjavanju većih površina. Ovaj uzorak nije ponavljajući.



Slika 12.2: Primjer objekta sastavljenog od krpica površine, osjenčanog objekta i objekta s pripadnom teksturom.



Slika 12.3: Preslikavanje teksture na trokut.

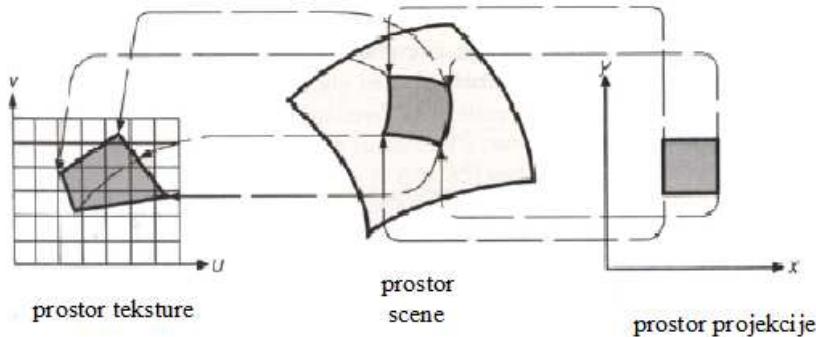
komponente boje iz 2D slike, a mogu biti i različite za ambijentnu, difuznu i zrcalnu komponentu kojima se množe komponente dobivene izrazom za osvjetljenje.

U postupku preslikavanja teksture prvo ćemo razmotriti preslikavanje teksture na jedan poligon, a potom ćemo razmotriti postupke preslikavanja na niz poligona koji čine objekt.

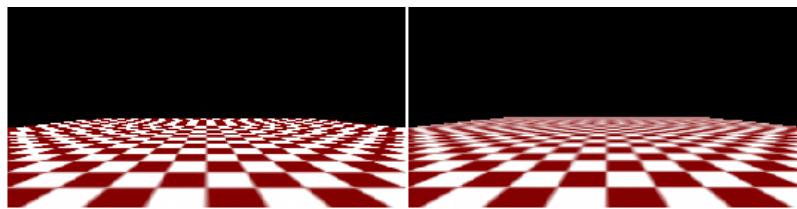
12.2 Preslikavanje teksture na poligon

U razmatranju preslikavanja teksture krenut ćemo od jednog poligona, odnosno trokuta. Prvo trebamo razlučiti tri osnovna prostora: *prostor scene* koji je 3D prostor te *prostor projekcije* i *prostor teksture* koji su 2D prostori (slika 12.3). Uzet ćemo primjer trokuta koji se nalazi u sceni, a njegova projekcija je onda naravno u prostoru projekcije. U prostoru teksture nalazi se naša 2D slika koju želimo preslikati na trokut. U prikazanom primjeru to je slika koju čini 14×14 slikovnih elemenata. U prostoru teksture osnovni elementi se zovu *elementi teksture* odnosno *texeli* (engl *texture element*). Ovaj prostor se često naziva i *uv-prostor* (ili ponekad *st-prostor*), gdje u određuje x a v određuje y os. Pripadne koordinatne osi kojima je ovaj prostor razapet nazivaju se u i v osi. Na slici 12.3 prikazan je primjer trokuta u 3D prostoru scene koji ima koordinate vrhova $V_1(x, y, z)$, $V_2(x, y, z)$ i $V_3(x, y, z)$ te prostor projekcije u kojem je zbog preglednosti istaknuta slika samo jednog vrha označena s $P_3(x_p, y_p)$. Točka $P_3(x_p, y_p)$ određena je koordinatama u 2D prostoru projekcije. Za svaki vrh trokuta iz prostora scene potrebno je definirati njene koordinate u prostoru teksture. Za sada zamislimo da smo to definirali unaprijed ručno; kako se to može raditi automatski ito za sve poligone tijela razmotrit ćemo kasnije. U prikazanom primjeru, koordinate vrhova teksture su $T_1(u, v)$, $T_2(u, v)$, $T_3(u, v)$. To su 2D koordinate u prostoru teksture i svaka je pridružena svom vrhu u prostoru scene.

Važno je istaknuti da se tekstura ne preslikava na 3D poligone već se poligon najprije preslikava u prostor projekcije pa se na tako dobiveni poligon preslikava tekstura. U postupku projekcije za svaku



Slika 12.4: Određivanje vrijednosti slikovnog elementa u prostoru projekcije.



Slika 12.5: Problem neželjenog učinka aliasa pri preslikavanju tekstuze.

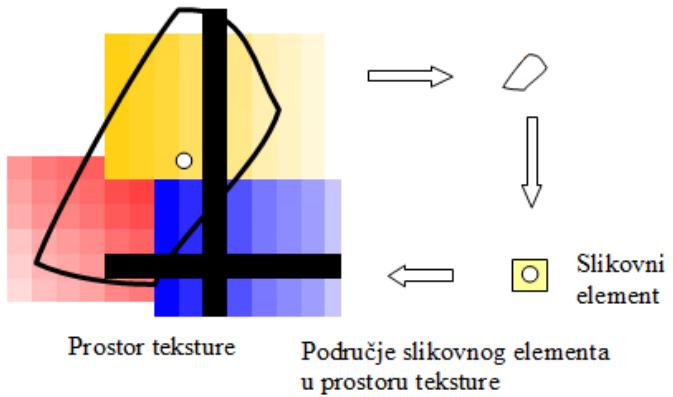
točku trokuta $V_1(x, y, z)$, $V_2(x, y, z)$ i $V_3(x, y, z)$ određuju se u prostoru projekcije pripadne projicirane koordinate $P_1(x_p, y_p)$, $P_2(x_p, y_p)$ i $P_3(x_p, y_p)$. U postupku rasterizacije trokuta $P_1(x_p, y_p)$, $P_2(x_p, y_p)$ i $P_3(x_p, y_p)$ određujemo koji slikovni elementi čine taj trokut. Tada, za pojedini slikovni element dobiven rasterizacijom, određujemo koje područje tekstuze prekriva u prostoru tekstuze taj jedan slikovni element. Cilj je temeljem područja tekstuze koje određuje jedan slikovni element odrediti pripadnu boju. To je prikazano na slici 12.4.

Na slici 12.4 prikazan je istaknuti slikovni element u prostoru projekcije (desno), pripadno područje u prostoru scene koje se preslikalo na taj slikovni element (sredina) te pripadno područje koje pokriva taj slikovni element u prostoru tekstuze (lijevo). Područje u prostoru tekstuze može prekrivati veći broj elemenata tekstuze ili može biti vrlo malo područje i može upasti negdje između slikovnih elemenata u području tekstuze. Time dolazimo do dva ekstremna slučaja. Jedan je kada puno elemenata tekstuze određuje jedan element u projekciji. U ovom slučaju obično se računa prosječna vrijednost elemenata obuhvaćenih elemenata tekstuze za jedan slikovni element površine. Drugi ekstrem je kada se slikovni element iz projekcije preslikava u vrlo malo područje između elemenata tekstuze. Tada možemo temeljem, na primjer, bilinearne interpolacije odrediti vrijednost slikovnog elementa u prostoru projekcije.

Za isti poligon koji se nalazi u prostoru scene ovisno o tome koliko je taj poligon blizu očišta možemo dobiti oba ekstremna slučaja. Čak i za jedan poligon koji je istovremeno blizu i daleko od promatrača možemo dobiti istovremeno oba ekstremna slučaja (slika 12.5). Ovisno o načinu na koji se određuje vrijednost elementa tekstuze dobit ćemo više ili manje izražen neželjeni učinak nazubljenosti u slici s teksturom. Na slici 12.5 (lijevo) možemo vidjeti izraženu nazubljenost, odnosno alias artefakte, dok desno na slici iako slika djeluje mutnija, prihvatljivija je našem sustavu vida. Problem se očituje ne samo u statickoj slici već se ispoljava i temporalno, odnosno prilikom animacije pogleda oko prikazanih poligona kada titranje daje vrlo neugodan vizualni učinak.

Određivanje vrijednosti slikovnog elementa, u idealnom slučaju, temeljilo bi se na određivanju integrala vrijednosti boje površine koja je obuhvaćena površinom u prostoru tekstuze koja je pridružena promatranoj slikovnom elementu, kao što je prikazano na slici 12.6. No ovaj postupak bio bi problematičan za izvesti uz zadovoljavajuću brzinu na računalu. Zato se rade određene aproksimacije kako bi se postigla zadovoljavajuća kvaliteta uz prihvatljivu brzinu izračuna.

Najjednostavnije rješenja određivanja pripadne boje površine je interpolacija najbližeg susjeda (engl. *nearest neighbor*). To znači da za promatrani slikovni element uzimamo samo središte slikovnog



Slika 12.6: Problem neželjenog učinka aliasa pri preslikavanju teksture.

elementa iz prostora tekture te pridružujemo tom slikovnom elementu vrijednost koju smo "pogodili" u prostoru tekture. U prikazanom primjeru na slici 12.6 to je označeno bijelim kružićem. Ako bi to na primjer bio žuti slikovni element rezultat će biti žuti, a ako bi to bilo malo pomaknuto udesno, susjedni element je crni, pa bi rezultat bio crni. Time se javlja velika osjetljivost na promatrani uzorak u postupku, što rezultira neželjenim učinkom aliasa. U slučaju računanja integrala nad žutim i crnim slikovnim elementom, rezultat bi bio sivo-žuti neovisno o pomaku. Uz interpolaciju najbližeg susjeda desit će se titranje prilikom animacije, odnosno pomicanja objekata u vremenu.

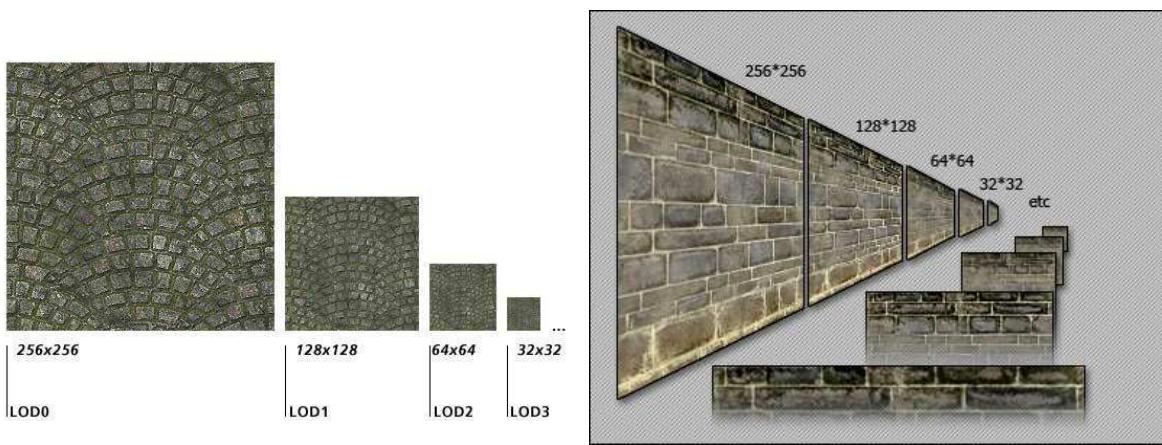
Kako bi poboljšali ovu osnovnu ideju, možemo povećati broj uzoraka i umjesto jednog središnjeg uzorka možemo uzeti, na primjer, četiri uzorka u vrhovima slikovnog elementa ili devet, šesnaest, ... slikovnih elemenata za svaki promatrani slikovni element u prostoru projekcije. U tom slučaju vrijednost konačnog promatrano elementa računali bi kao prosječnu vrijednost promatranih slikovnih elemenata, što zapravo odgovara postupku integracije. Ovaj postupak se naziva i povećano uzorkovanje (engl. *super sampling*). U konačnici cilj bi bio uzeti toliko uzoraka da područje u prostoru tekture bude pokriveno dovoljnim brojem uzoraka i da ne "promašimo" uzorcima detalje koji su u prostoru tekture. Broj uzoraka koji bi trebalo uzeti određen je *Nyquist-Shannonovim* teoremom o uzorkovanju proširenim na 2D slučaj i ovisi o maksimalnoj frekvenciji prisutnoj u signalu. Ovdje je signal u 2D prostoru, odnosno slika. Kod 2D slika visoke frekvencije su prisutne zbog vrlo čestih naglih prijelaza boja u slici.

No kako praktično odrediti koliko povećati broj uzoraka a da ne utrošimo previše vremena i da dobijemo poboljšani rezultat? Ovaj kompromis određivanja broja uzoraka i postizanja brzine izvođenja ostvaruje se takozvanim *Mip-Map* postupkom preslikavanja tekstura.

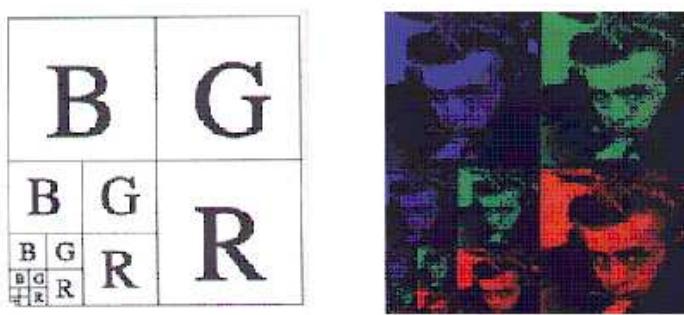
12.3 Postupak Mip-Map preslikavanja tekstura

Kako smo vidjeli, cilj u postupku preslikavanja tekstura je odrediti integral nad vrijednostima slikovnih elemenata u prostoru teksture te na taj način umanjiti neželjene alias učinke. Postupak bi mogli ubrzati ako pripremimo unaprijed integrirane vrijednosti slikovnih elemenata po pojedinim područjima. U osnovi, to se radi u *Mip-Mapama*. *Mip* je kratica latinskog izraza *multum in parvo*, što znači puno u malom. Grafičko sklopolje podržava funkcionalnost izrade Mip-Mapa; stoga je stvaranje Mip-Mapa vrlo brzo.

Znači, uzima se osnovna slika koja je, na primjer, 256×256 slikovnih elemenata. Od te slike napravi se niz slika koje su po svakoj stranici upola smanjene: 128×128 , 64×64 , 32×32 , 16×16 , 8×8 , 4×4 , 2×2 , 1×1 , tako da po četiri susjedna slikovna elementa prethodne razine određuju (prosječna vrijednost) jedan slikovni element niže razine. Umanjenja koja smo ostvarili izraženo faktorima smanjenja su $4 : 1$, $16 : 1$, $64 : 1$, Znači, osnovnu sliku rezolucije 256×256 smo umanjili četiri puta da bi dobili sliku 128×128 , pa je njezin faktor smanjenja označen kao $4 : 1$.



Slika 12.7: Različite razne Mip-Mape se pridružuju pojedinom poligonu, ovisno o tome koliko je velika projekcija tog poligona u prostoru projekcije.

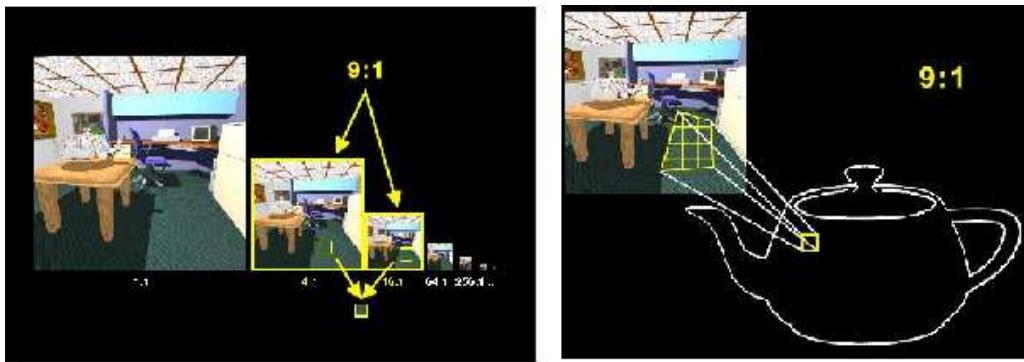


Slika 12.8: Efikasno pohranjivanje Mip-Map tekstura.

Na ovaj način unaprijed imamo pripremljene prosječne vrijednosti slikovnih elemenata na pojedinoj skali. Najmanji element 1×1 sadržavat će prosječnu vrijednost elementa cijele slike; stoga je ovo i općenito vrlo brz način da to odredimo korištenjem grafičkog sklopolvlja. Primjer napravljenih Mip-Mapa prikazan je na slici 12.7a. Pojedina razina naziva se i *LOD* (engl. *level of detail*). Na slici 12.7b možemo vidjeti što se dešava prilikom preslikavanja tekture na zid prikazan u perspektivi. Zid se sastoji od pet dijelova tj. poligona na koje se obično preslikava ista tekstura (pridjeljuju se iste koordinate u prostoru tekture). Na poligon koji je najbliži nama preslikat ćemo Mip-Mapu razine 0. Poligon koji je peti u nastavku prikazanog zida u prostoru projekcije obuhvaća svega nekoliko slikovnih elemenata i bilo bi rastrošno veliku teksturu preslikavati na svega nekoliko slikovnih elemenata jer se ionako detalji ne vide. Zato je cilj odrediti Mip-Mapu niže rezolucije koja će biti preslikana na taj poligon.

Izračunate slike Mip-Mape efikasno možemo pohraniti u memoriji korištenjem organizacije RGB komponenti kao što je prikazano na slici 12.8. Jednu četvrtinu osnovnog područja koristimo rekurzivno za pohranu RGB komponenti na nižoj razini.

Nakon određivanja Mip-Mapa za pojedini slikovni element potrebno je procijeniti područje koje u postupku preslikavanja pokriva promatrani slikovni element u prostoru tekture. To znači procijeniti površinu poligona koji razapinje sliku slikovnog elementa u prostoru tekture. Neka je to, na primjer, devet slikovnih elemenata kao što je prikazano na slici 12.9. Tada određujemo najbližu Mip-Mapu (po faktoru smanjenja) koja je unaprijed određena i iz nje dohvaćamo određen broj slikovnih elemenata. U prikazanom primjeru po omjeru najbliža Mip-Mapa je $16 : 1$. Za interpolaciju najbližim susjedom uzimat ćemo jedan slikovni element, a za bilinearnu interpolaciju uzimat ćemo četiri slikovna elementa (iz mape $16 : 1$) temeljem kojih određujemo konačan slikovni element. Možemo uzeti i dvije susjedne Mip-Mape, u našem primjeru to su $4 : 1$ i $16 : 1$ jer je promatrani faktor smanjenja $9 : 1$. Iz dviju susjednih Mip-Mapa uzimamo po četiri najbliže vrijednosti slikovnih elemenata a zatim temeljem



Slika 12.9: Postupak preslikavanja teksture Mip-Mapama.

trilinearne interpolacije određujemo konačan slikovni element. Ovdje smo u razmatranje uzeli samo jednostavne načine interpolacije; interpolaciju najbližeg susjeda i (bi/tri)linearnu interpolaciju, no u složenijim postupcima interpolacije veće područje slikovnih elemenata odnosno napravljenih Mip-Mapa možemo uzeti u proračun. U tom slučaju okoliš od na primjer 3×3 slikovna elementa može biti uzet u razmatranja kako bi dobili viši stupanj interpolacije u proračunu. Osnovne ideje interpolacije prikazane u poglavlju Bezierove krivulje primjenjive su na postupak interpolacije koji se ovdje koristi, no trilinearna interpolacija daje vrlo prihvatljiv rezultat obzirom na trošak dohvaćanja i izračuna.

U postupku određivanja elemenata tekture treba imati na umu da pri izračunu promatranog slikovnog elementa paralelno s izračunavanjem boje treba odrediti i udaljenost (z) tog slikovnog elementa od promatrača. Kako vrijednosti temeljem kojih se računa promatrani slikovni element mogu imati različite z -koordinate, utjecaj se odražava i na konačni promatran slikovni element u prostoru projekcije. I ovdje se mogu desiti artefakti ovisno o načinu na koji će se to obavljati. U ovom slučaju artefakti će biti prisutni u izračunatoj udaljenosti od promatrača i manje su izraženi nego u određivanju boje, no svejedno se očituju. Na grafičkim karticama prisutne su različite opcije koje omogućuju određivanje broja z -vrijednosti temeljem kojih će se izračun raditi što daje kompromis između bolje kvalitete i brzine izračuna. Primjer je *MSAA* (engl. *Multi Sampling AA*) gdje se uzimaju u obzir četiri z -vrijednosti i jedan element tekture, a zapisuje se četiri elementa ili na primjer *SSAA* (engl. *Super Sampled AA*) gdje se uzimaju u obzir četiri z -vrijednosti i četiri elementa tekture, a zapisuje se četiri elementa. Bitna je razlika u memorijskoj propusnosti za kojom se zahtjev u drugom slučaju značajno povećava što utječe na brzinu izvođenja aplikacija.

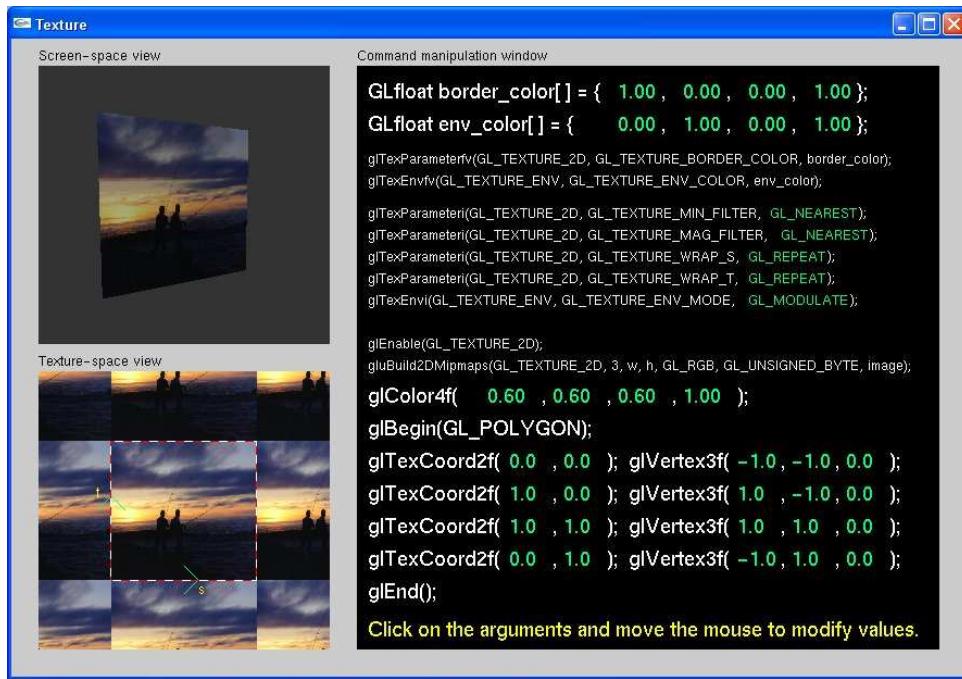
Za sada smo vidjeli osnovne probleme koji se javljaju u postupku preslikavanja tekture. U nastavku ćemo razmotriti načine na koje možemo teksturu pridružiti i orientirati prema pojedinom poligonu ili objektu te koje su opcije na raspolažanju u OpenGL-u.

12.4 Preslikavanje tekture na poligon u OpenGL-u

U OpenGL-u imamo različite mogućnosti vezano uz način kako teksturu pridružiti poligonu. To se, pored ostalog, odnosi na područje izvan okvira osnovne tekture, orijentaciju tekture te načine interpolacije koje smo razmatrali u prethodnom poglavlju.

Prvo ćemo pogledati kako možemo podesiti područje izvan zadanog osnovnog okvira tekture. Osnovni okvir tekture zadaje se tipično u granicama $(0, 0)$ do $(1, 1)$. No, prilikom dohvaćanja elemenata tekture može se desiti da teksturu trebamo dohvatiti izvan ovog područja, a u tom slučaju moramo imati definirano što ćemo dohvatiti.

Pogledajmo primjer na slici 12.10. Prvo možemo primijetiti da se između naredbe `glBegin` i `glEnd` za svaki vrh poligona nalaze i pripadne koordinate tekture u području tekture. U prikazanom primjeru koordinatni sustav scene u kojoj je zadan poligon s četiri vrha prikazan je u gornjem lijevom uglu. U donjem lijevom uglu je prostor tekture gdje je aktivno područje određeno `glTexCoord2f` u intervalu $(0, 0)$ do $(1, 1)$ označeno crveno bijelom crtkanom linijom. Izvan označenog područja u prostoru tekture koji je označen st koordinatnim osima, slika se replicira i ponavlja po s - i po t -koordinatnoj osi. Naredbom `glTexParameter(GL_TEXTURE_2D, GL_TEXTURE_WARP_S, GL_REPEAT)` i pripadnim



Slika 12.10: Preslikavanje teksture u OpenGL-u.

parametrima (u ovom slučaju GL_REPEAT) određeno je hoće li se tekstura replicirati (slika 12.10) ili će se jednostavno uzeti zadnja rubna vrijednost (u ovom slučaju postavljen je GL_CLAMP umjesto GL_REPEAT) u području izvan teksture (slika 12.11).

Također možemo primijetiti da možemo odabrati način na koji će se obavljati određivanje vrijednosti slikevnih elemenata kao što je opisano u prethodnom poglavlju i to posebno za slučaj umanjivanja odnosno uvećavanja (MIN_FILTER, MAG_FILTER). Trenutna opcija je interpolacija korištenjem najbližeg susjeda GL_NEAREST za oba slučaja.

Na slici 12.11 prikazana je dodatna mogućnost upravljanja odabirom područja teksture tako da su koordinate (s, t) prve točke teksture promijenjene i cijelo područje teksture je rotirano za 25° oko z -osi. Iako je tekstura 2D, OpenGL nam dopušta obavljanje transformacije u 3D. Tako da možemo obavljati i rotacije oko bilo koje prostorne osi, no kako je tekstura u 2D prostoru, z -koordinata, iako je možemo koristiti, u konačnici se zanemaruje (postavlja na vrijednost nula).

Kako bi mogli rukovati područjem teksture moramo postaviti aktivnu matricu GL_TEXTURE naredbom glMatrixMode, te odabrati translaciju, rotaciju, skaliranje ovisno o tome kako želimo podešiti područje teksture u prostoru teksture. Sve zajedno, imamo vrlo bogat skup mogućnosti oko podešavanja područja teksture i prilagođavanja našem poligonu.

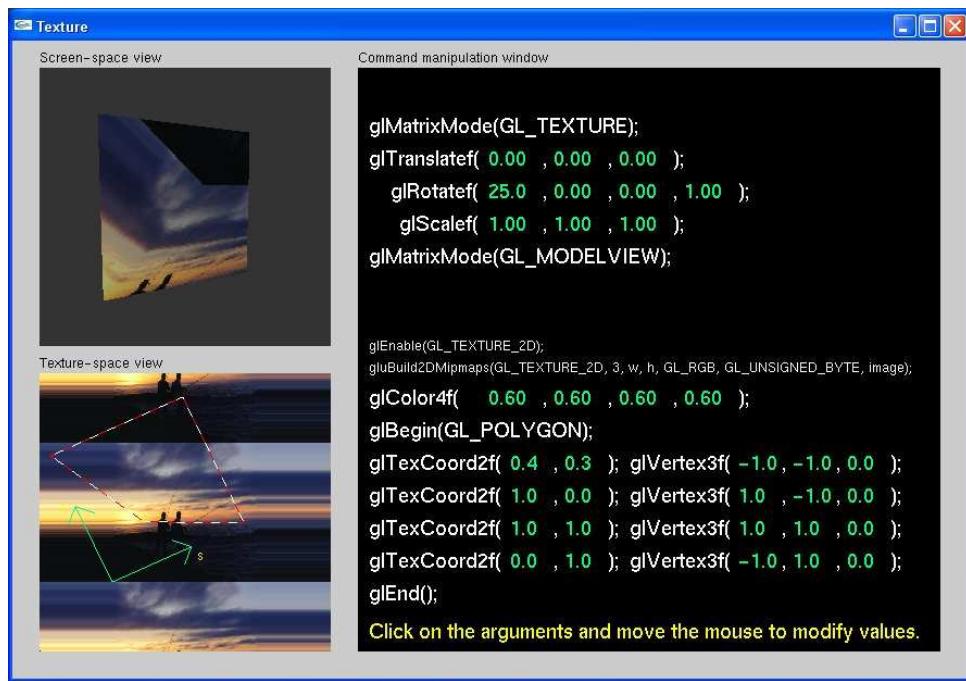
U konačnici potrebno je učitati iz neke vanjske datoteke sliku koja će biti naša tekstura i vezati ju (engl. *bind*) kako bi je mogli dalje koristiti, raditi Mip-Mape i preslikati na poligon. Obzirom da postoje brojni standardi zapisa 2D slike, pogodno je odabrati neku od biblioteka koja će nam olakšati učitavanje i rad sa slikama.

Do sada smo vidjeli kako pridružiti tekstuру jednom poligonom. Sada ćemo pogledati kako se radi pridruživanje teksture cijelom objektu.

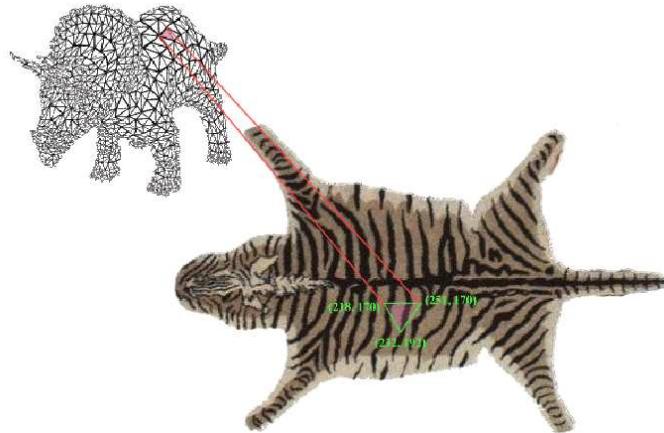
12.5 Preslikavanje teksture na objekte

12.5.1 Foto teksture

Postupak koji smo razmotrili za pridruživanje teksture jednom poligonom možemo primijeniti i na cijeli objekt. No određivanje koordinata teksture u prostoru teksture i pripadne orijentacije prilično je zahtijevan postupak za ručno namještanje. Primjerice, kako je prikazano na slici 12.12, za svaki bi vrh svakog poligona tijela u tom slučaju ručno trebalo odrediti koordinate teksture u koje se taj vrh preslikava. Ovaj oblik preslikanih tekstura naziva se *fototeksturama*. Iako ovaj postupak daje vrlo



Slika 12.11: Podešavanje područja teksture u OpenGLu.



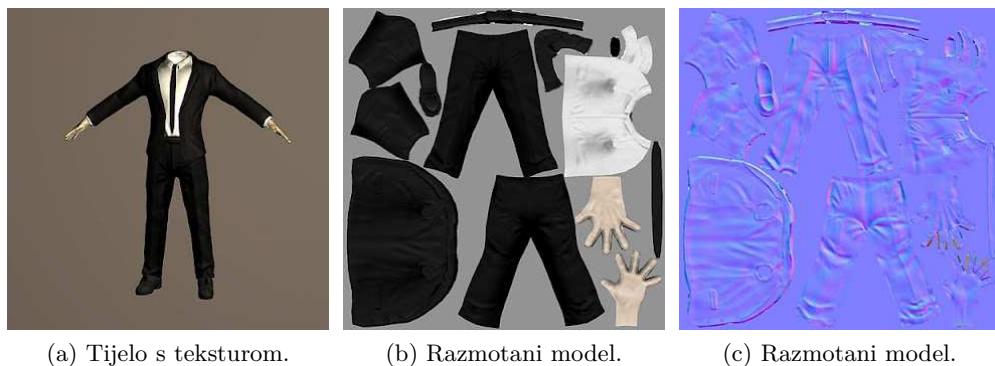
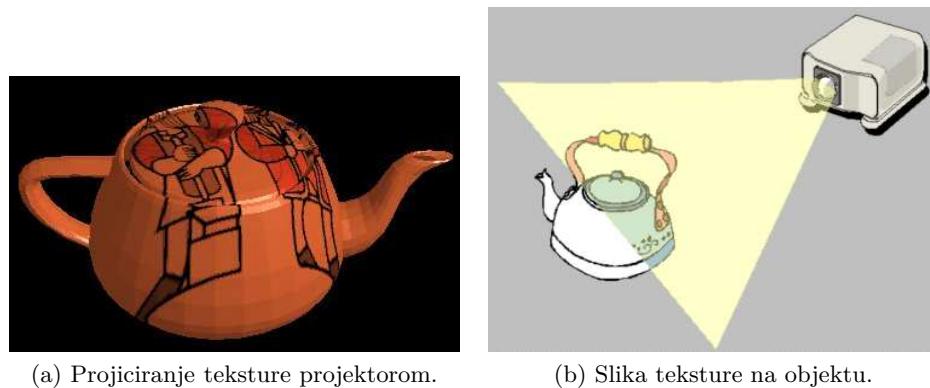
Slika 12.12: Preslikavanje teksture na objekt postupkom foto tekstura.

lijepo rezultate, pridruživanje teksture po pojedinim dijelovima u prostoru teksture, tako da imamo lijepo nastavljanje teksture bez rupa i prilagođavanje oblika uzorka teksture obliku objekta, može biti prilično naporno.

Obrnuti pristup pridruživanja tekstura je prilikom izrade trodimenzijskih modela raznim alatima za modeliranje gdje se pri izradi samog modela definiraju i pripadne boje odnosno teksture. Nakon toga model se programskim alatima "razmota" (engl. *unwrapping*) odnosno preslika na 2D plohu u *uv*-mapu. Na slici 12.13a prikazan je primjer 3D modela objekta, na slici 12.13bzapećena *uv*-mapa teksture (engl. *baked*) i na slici 12.13c pripadna mapa normala. U tome postupku objekt se pojednostavljuje što se tiče broja poligona a detalji se onda dobiju iz mape normala u postupku ostvarivanja prikaza. U *uv*-mapu teksture često se dodaje i komponenta osvjetljenja, točnije ambijentnog zasjenjenja (engl. *ambient occlusion AO*) a uz mapu normala se dodaje i visinska mapa.

12.5.2 Projekcijske teksture

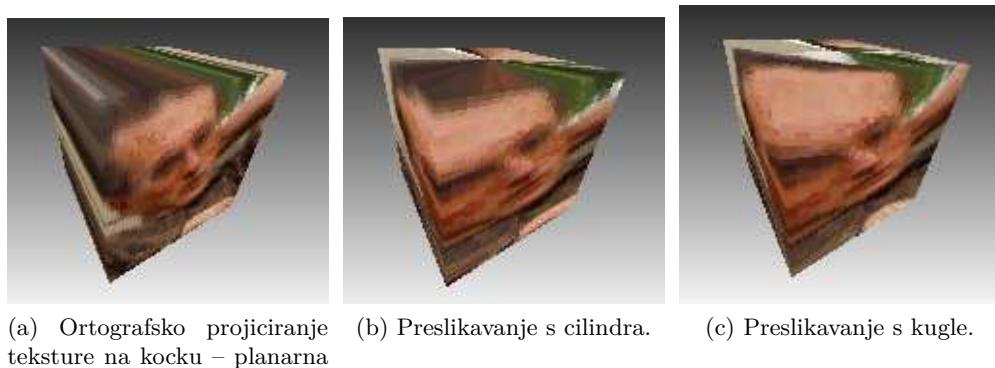
Možemo primjetiti da je u općem slučaju osnovni problem u određivanju koordinata teksture pridružene svakom od vrhova objekata. Do sada smo razmatrali jedan poligon, no mi želimo preslikati teksturu na cijeli objekt. Pogledajmo nekoliko jednostavnih pristupa ovom problemu. Prvo najjednos-

Slika 12.13: Stvaranje *uv*-mape na osnovi modela.

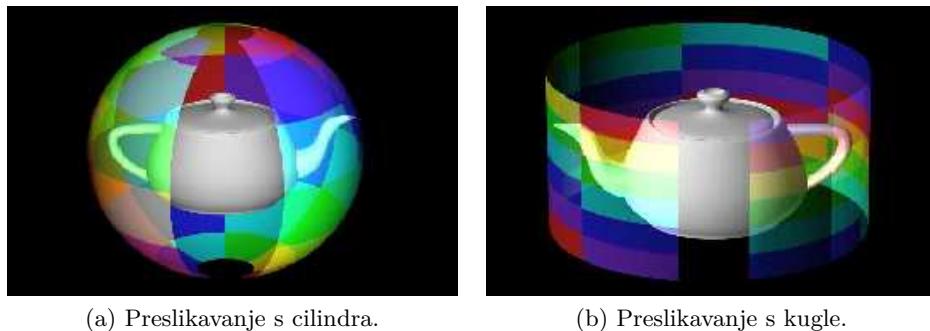
Slika 12.14: Projekcijska planarna tekstura.

tavnije rješenje određivanja veze između vrhova objekta i *uv*-koordinata u prostoru teksture prikazano je na slici 12.14. Ideja je produžiti teksturu objektu kao da projiciramo neku sliku (teksturu) projektorom na proizvoljan objekt. U ovom preslikavanju možemo uzeti da je *uv*-koordinata u sustavu projektor-a zapravo mapa teksture. Za svaku promatrano točku u prostoru tada imamo pridijeljenu *uv*-koordinatu u prostoru teksture. Možemo primijetiti da će i vrhovi čajnika sa stražnje strane objekta imati isto pridijeljenu *uv*-koordinatu iz prostora teksture. Odnosno, pravci koji se radikalno šire iz centra projektor-a imat će istu boju. Pored ovakvog "perspektivnog" načina preslikavanja teksture možemo zamisliti i "ortografsko" preslikavanje s ravnine teksture na objekt. U oba slučaja ostvareno je jednostavno povezivanje vrhova proizvoljnog objekta s koordinatama u području teksture.

Nedostatak ovog načina preslikavanja teksture je u tome što će nam preslikana tekstura na objekt, kao što je na primjer kocka, na bočnim stranicama imati razvučenu vrijednost duž cijele stranice slikevnog elementa s prednje strane kocke kao na slici 12.15. Na stražnjoj stranici kocke bit će zrcalna slika teksture.



Slika 12.15: Projekcijska planarna tekstura.



Slika 12.16: Preslikavanje teksture.



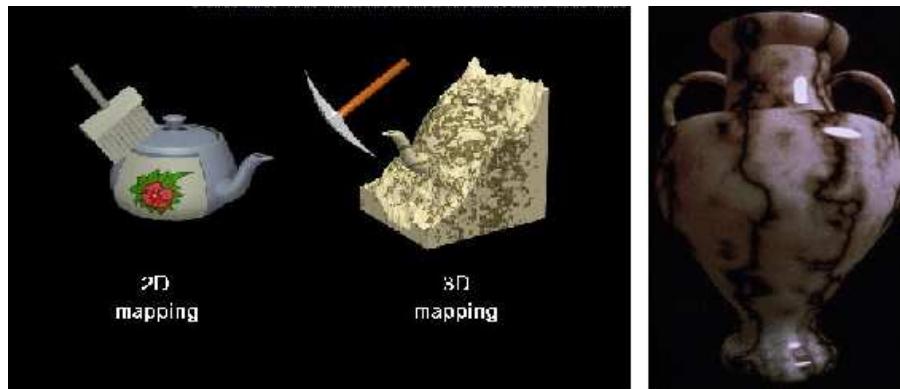
Slika 12.17: Zrcaljenja okoliša na objektu preslikavanjem teksture s kocke.

Možemo zamisliti još nekoliko jednostavnih načina preslikavanja teksture pomoću jednostavnih geometrijskih tijela. U osnovi, cilj je prvo preslikati teksturu iz prostora teksture na jednostavno geometrijsko tijelo, a zatim s tog tijela preslikati teksturu na proizvoljan objekt (slika 12.16). Jednostavni geometrijski objekti za ovu primjenu su cilindar, kugla ili kocka. Kod cilindrične teksture tekstura se prvo preslika na cilindar (slika 12.16a), a zatim s cilindra radikalno na objekt. Na gornjoj stranici kocke tada (Slika 12.15b) možemo primijetiti radikalno širenje elemenata teksture. Sferni koordinatni sastav koristi se kod preslikavanja s kugle (slika 12.16b). U zadnja dva slučaja na stražnjoj stranici kocke (slika 12.15) moći ćemo primijetiti "šav" na mjestu gdje se omotana tekstura spaja, odnosno gdje se spaja lijeva i desna strana teksture koja se preslikava na objekt.

Teksturu možemo prvo preslikati i na kocku. Ovo preslikavanje se koristi kada želimo ostvariti sliku zrcaljenja okoliša na promatrani objekt (slika 12.17). Objekt se prvo pozicionira u kocku koja se nalazi negdje u sceni. Kameru postavimo u središte kocke i pogled usmjerimo redom u šest središta stranica kocke. Za svaki od ovih pogleda napravimo poseban prikaz scene i tih šest prikaza upotrijebimo kao teksture pridružene pojedinim stranicama kocke. Sada imamo mapu teksture za svaku od stranica kocke s kojih onda tekstuру preslikamo na proizvoljni objekt. Možemo primijetiti na slici 12.17 da se lijevak čajnika ne zrcali na samom čajniku, niti da se ručica poklopce na zrcali na poklopcu, no to su nedostaci ovog postupka. Znači ako objekt nije konveksan, konkavni dijelovi neće imati zrcalnu sliku na samom objektu. Po ovim detaljima možemo prepoznati je li prikaz ostvaren postupkom praćenja zrake ili ovakvim trikom. U OpenGL-u postoji sklopovska podrška za preslikavanje teksture s kocke (parametar `GL_TEXTURE_CUBE_MAP`). Na sasvim sličan način možemo zamisliti i zrcaljenje okoliša ostvareno preslikavanjem s kugle.

12.5.3 Volumne teksture

Za razliku od 2D-tekstura koje "lijepimo" na poligone objekta, 3D-teksture odnosno volumne teksture razmatramo kao objekte koje izrađujemo od volumnog komada materijala. Na primjer, objekte koje imamo izradene od komada drveta ili kamena ili nekog sličnog materijala (slika 12.18). Godovi drveta tako će biti vidljivi na rezbarenom objektu, a ako takav objekt presiječemo u unutrašnjosti objekta također će biti prisuta tekstura koja će se lijepo nastavljati na presječenim dijelovima. U stvari ako sada pogledamo projekcijske teksture možemo primijetiti da su to isto volumne teksture, jer su definirane za svaku točku 3D-prostora iako je to implicitno učinjeno, poznavanjem 2D-teksture koju projiciramo.



Slika 12.18: Usporedba 2D i 3D preslikavanja tekstura. Volumne ili 3D-teksture daju dojam kao da je objekt isječen od volumnog materijala (desno).



(a) Primjer volumne tekstuere koja je pridružena objektu, odnosno objekt se pomiče kroz fiksni prostor tekstuere.

(b) Primjer funkcijski generirane tekstuere.

Slika 12.19: Primjeri volumnih tekstuera.

U OpenGL također postoji podrška za 3D-teksture i postavlja se naredbom `glTexParameter` odnosno parametrom `GL_TEXTURE_3D`.

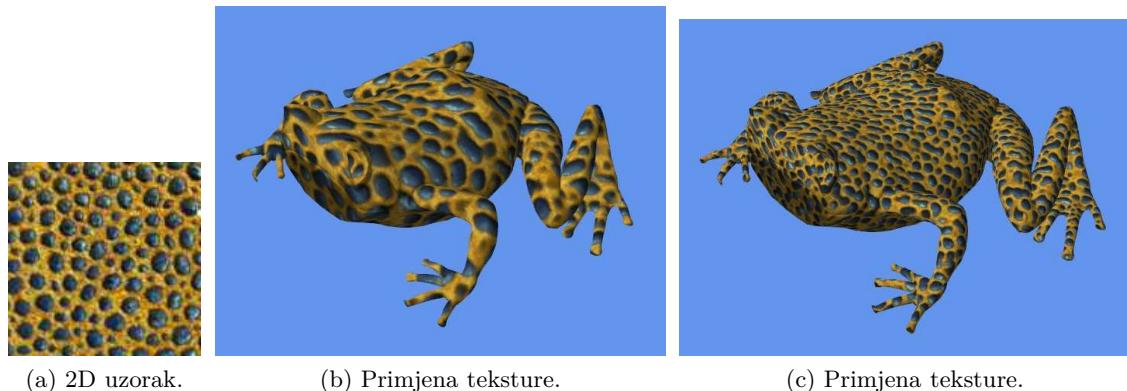
12.6 Generiranje tekstuera

Teksture koje su 2D-prostoru mogu se sintetski generirati ili se mogu koristiti slike stvarnih tekstuera koje nas okružuju. Važno je u nekom alatu za obradu slike urediti tekstuure tako da budu ponavljajuće tako da uzastopnim nizanjem, odnosno popločavanjem teksturom (engl. *tiling*) dobijemo kontinuirani uzorak bez prekida na rubovima. Kod fotografiranja uzorka čak i male sjene ili promjene intenziteta koje su slabo uočljive na jednoj slici mogu znatno utjecati na vrlo neželjene ponavljajuće učinke pri popločavanju većih površina. Volumne teksture teže je dobiti fotografiranjem jer moramo sloj po sloj skidati bez oštećivanja nakon svakog slikanja kako bi dobili volumnu tekstuру.

Razni su načini na koje se mogu generirati volumne teksture. Jedna od jednostavnih ideja je jednostavno pridružiti različitu boju za različitu npr. y -koordinatu u prostoru (slika 12.19). Dobivenu tekstuuru pri animaciji kretanja objekta u sceni možemo vezati uz objekt, ili prostor tekstuure možemo fiksirati a objekt onda pomicati u takvom prostoru. Ovakvim postupkom generiranja tekstuure u osnovi ćemo dobiti funkcijski pridruženu vrijednost svakoj točki 3D-prostora $f(x, y, z)$, odnosno volumnu tekstuuru. Takve teksture često se zovu i hiperteksturama. U općem slučaju, to može biti bilo kakva funkcija. Primjer funkcije za ostvarivanje volumnog uzorka mramora je:

$$\text{Marble} = \sin(n \cdot (x + A \cdot \text{Turb}(x, y, z)))$$

a pripadni izgled tekstuure je na slici 12.19b. Parametrima ove funkcije možemo mijenjati frekvenciju pruga kao i utjecaj turbulencije, odnosno dodavanja slučajne vrijednosti funkcijom $\text{Turb}(x, y, z)$ kako



Slika 12.20: Primjer sintetski generirane volumne teksture različitih frekvencija na objektu. Volumna textura generirana je na temelju 2D uzorka i pridružena je objektu. Na prerezanom objektu vidljivo je da se textura lijepo nastavlja kao što bi bilo na stvarnom prerezanom objektu.



Slika 12.21: Primjeri različitih volumnih tekstura na objektima.

ne bi imali niz jednostavnih pravilnih linija. Ovaj način često se koristi za generiranje uzorka mramora ili godova drveta.

Jedan od zanimljivih načina generiranja volumnih tekstura je temeljem statističkih metoda koje pretražuju prostor zadatog uzorka u 2D-prostoru i generiraju volumni 3D-uzorak (slika 12.20). Tako generirani volumni uzorak može se pridružiti bilo kojem objektu.

Tehnike koje istovremeno generiraju texturu i pridružuju texturu proizvoljnom objektu na primer zebri, vode računa o zakrivenosti i orijentaciji pojedinih dijelova površine. Tako da na primjer na tijelu zebre budu krupnije pruge orientirane oko trbuha, a na nogama zebre gdje je veća zakrivenost pruge će biti tanje i isto će pratiti glavni smjer zakrivenosti površine objekta. Na spojevima trupa i nogu treba osigurati kontinuirane prijelaze koji će odgovarati stvarnoj zebri, što je vrlo izazovan zadatok. Primjeri različitih volumnih tekstura primjenjeni na različite objekte prikazani su na slici 12.21.

Poglavlje 13

Fraktali

13.1 Uvod

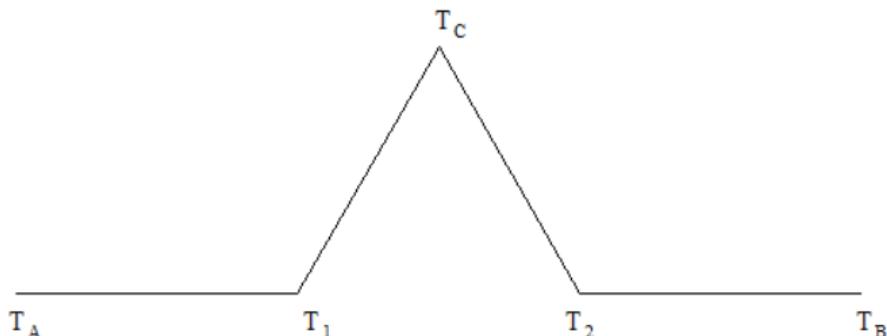
Jedno od ljepših područja računalne grafike pokriva i matematičke umotvorine – fraktale. U nastavku ćemo dati prikaz nekoliko karakterističnih fraktala i pojasniti postupak kako se do njih dolazi. Treba napomenuti da ovdje prikazani fraktali čine vrlo mali dio do sada otkrivenih fraktala, a generalno govoreći, skup fraktala je beskonačan skup tako da ih nikada niti nećemo upoznati sve. Inače, trebamo malo korigirati uvodnu rečenicu: fraktali zapravo i nisu matematičke, već su prirodne tvorevine. Matematičari su samo našli način kako baratati s njima. Pa krenimo od najjednostavnije vrste.

13.2 Samoponavljujući fraktali

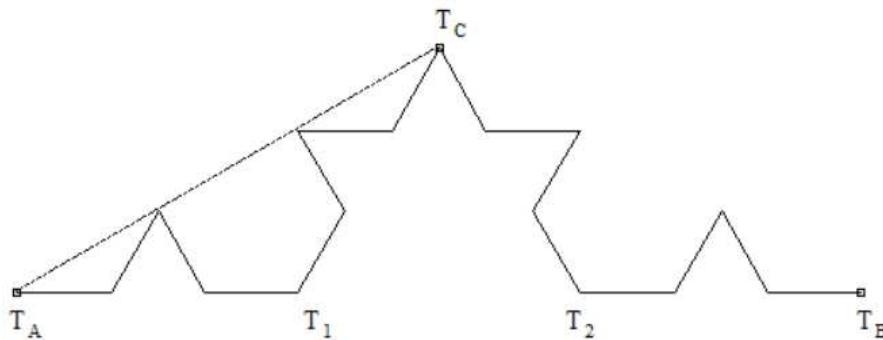
Samoponavljujući fraktali su tvorevine koje na svim skalama umanjenja zadržavaju isti karakteristični oblik. Kao primjer ćemo uzeti *Kochinu krivulju* – fraktal koji je ime dobio prema švedskoj matematičarki Helge von Koch. Kochina krivulja dobije se sljedećim jednostavnim algoritmom.

1. Krenimo od osnovnog oblika prikazanog na slici 13.1.
2. Svaki od četiri segmenta prepravi se tako da se umjesto linije umetne čitav lik iz točke 1. Dobiti će se slika 13.2. Točke T_A i T_C spojene su spojnicom da se pokaže kako novi vrhovi leže na njoj; inače spojница ne spada u proces generiranja fraktala.
3. Svaki segment nastao u prethodnom koraku opet se zamijeni oblikom iz koraka 1; proces se ponavlja u beskonačnost.

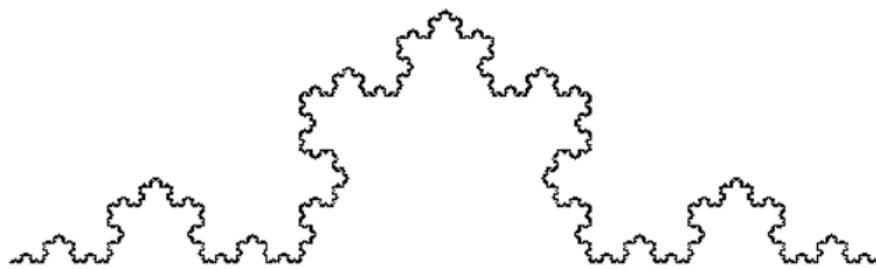
Praktična implementacija gornjeg algoritma neće naravno ići u beskonačnost, već do neke zadane dubine. Npr. ako algoritam pustimo do dubine 6, dobit ćemo sliku 13.3. Kochina krivulja dobije se kada se rekurziju pusti u beskonačnost. Dakako, na računalima obično prikazujemo aproksimaciju Kochine krivulje. Nitko još nije uspio nacrtati sasvim točnu krivulju. Uočimo i neka zanimljiva svojstva Kochine krivulje:



Slika 13.1: Kochina krivulja – početak konstrukcije



Slika 13.2: Kochina krivulja – drugi korak rekurzije



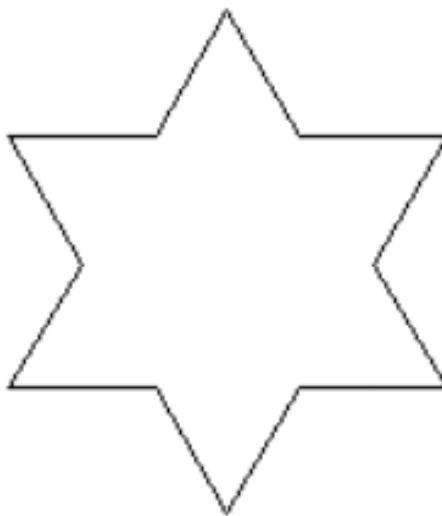
Slika 13.3: Kochina krivulja – rezultat uz dubinu rekurzije 6

1. duljina Kochine krivulje je beskonačna,
2. duljina bilo kojeg segmenta Kochine krivulje (ma kako mali segment gledali), opet je beskonačna,
3. Kochina krivulja je kontinuirana krivulja,
4. niti u jednoj točki Kochine krivulje derivacija ne postoji.

Funkcija koja iscrtava krivulju prema prethodnom algoritmu može se napisati kao vrlo jednostavna rekurzivna funkcija, prikazana u nastavku.

```

1 void DrawFractal1Rek (T2DRealPoint A, T2DRealPoint B,
2                         T2DRealPoint C, int depth)
3 {
4     T2DRealPoint Ap,Bp,Cp;
5
6     if( depth > 5 ) {
7         MoveTo(fround(A.x),fround(A.y));
8         LineTo(fround(A.x+(B.x-A.x)/3.),
9                fround(A.y+(B.y-A.y)/3.));
10        LineTo(fround(C.x),fround(C.y));
11        LineTo(fround(A.x+2.*(B.x-A.x)/3.),
12               fround(A.y+2.*(B.y-A.y)/3.));
13        LineTo(fround(B.x),fround(B.y));
14    }
15 }
16
17 depth++;
18
19 Ap.x = A.x; Ap.y = A.y;
20 Bp.x = A.x+(B.x-A.x)/3.; Bp.y = A.y+(B.y-A.y)/3.;
21 Cp.x = A.x+(C.x-A.x)/3.; Cp.y = A.y+(C.y-A.y)/3.;
22 DrawFractal1Rek( Ap, Bp, Cp, depth );
23
24 Ap.x = Bp.x; Ap.y = Bp.y;
25 Bp.x = C.x; Bp.y = C.y;
26 Cp.x = A.x+2.*(C.x-A.x)/3.; Cp.y = A.y+2.*(C.y-A.y)/3.;
```



Slika 13.4: Kochina pahuljica - početak

```

27   DrawFractal1Rek( Ap, Bp, Cp, depth );
28
29   Ap.x = Bp.x; Ap.y = Bp.y;
30   Bp.x = A.x+2.* (B.x-A.x)/3.; Bp.y = A.y+2.* (B.y-A.y)/3.;
31   Cp.x = B.x+2.* (C.x-B.x)/3.; Cp.y = B.y+2.* (C.y-B.y)/3.;
32   DrawFractal1Rek( Ap, Bp, Cp, depth );
33
34   Ap.x = Bp.x; Ap.y = Bp.y;
35   Bp.x = B.x; Bp.y = B.y;
36   Cp.x = B.x+(C.x-B.x)/3.; Cp.y = B.y+(C.y-B.y)/3.;
37   DrawFractal1Rek( Ap, Bp, Cp, depth );
38 }
```

Funkcija prima točke A , B i C koje na prethodnim slikama odgovaraju točkama T_A , T_B i T_C , te uz njih i malo elementarne geometrije računa točke T'_A , T'_B i T'_C za svoj svaki segment te izračunate točke predaje u novi rekurzivni poziv. Maksimalna dubina rekurzije određena je prvim ispitivanjem i postavljena je na prvu veću od 5 (dakle 6). Uz ovu funkciju, još je potrebna i nerekurzivna funkcija koja će pozvati svoju rekurzivnu inačicu, a prikazana je u nastavku.

```

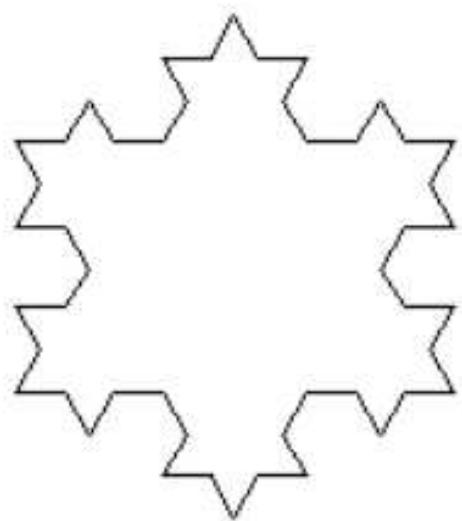
1 void DrawFractal1()
2 {
3     T2DRealPoint A,B,C;
4
5     A.x = 10; A.y = 200 - 10;
6     B.x = 320 - 10; B.y = 200 - 10;
7     C.x = ( A.x + B.x )/2. ;
8     C.y = A.y - sqrt(3)/2.* ( B.x - A.x )/3. ;
9     DrawFractal1Rek(A, B, C, 1);
10 }
```

Funkcija prepostavlja zaslon razlučivosti 320×200 i ostavlja po 10 praznih pixela lijevo, desno i ispod krivulje.

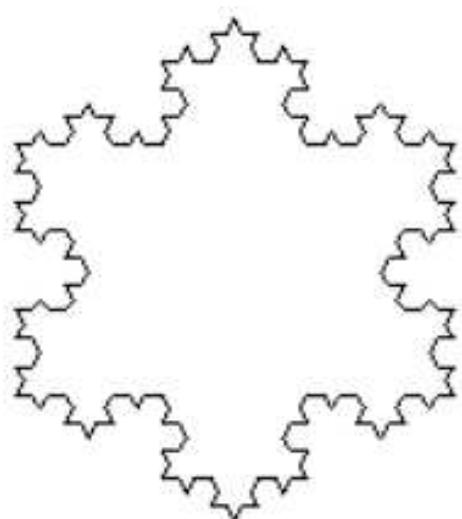
Jednostavnim proširenjem gornjeg algoritma dobiti ćemo poznatu *Kochinu pahuljicu* (engl. *Koch's Snowflake*). Umjesto od jedne linije krenut ćemo od trokuta čije su stranice segmenti prikazani u prethodnom algoritmu pod brojem 1. Dobiti ćemo lik prikazan na slici 13.4.

Sada svaku liniju iterativno zamijenimo tim segmentima. Razvoj slike fraktala prikazan je na slikama 13.5 i 13.6.

Iz opisanog postupka može se vidjeti da se Kochina pahuljica može dobiti kao jednakostranični trokut čije su stranice Kochine krivulje. Matematički gledano, ovaj fraktal zanimljiv je po još nečemu: duljina njegova opsega je beskonačna, iako je površina koju lik zauzima konačna. Algoritam za crtanje



Slika 13.5: Kochina pahuljica - drugi korak rekurzije



Slika 13.6: Kochina pahuljica - kraj

pahuljice također se sastoji od dva dijela: jedne rekurzivne funkcije koja je već navedena kod Kochine krivulje (DrawFractal1Rek), i nerekurzivne funkcije koja poziva istu, koja je prikazana u nastavku.

```

1 void DrawFractalSnowflake()
2 {
3     T2DRealPoint A,B,C;
4     double visina ,d;
5
6     visina = 200 - 20;
7     d = sqrt(3.)*visina /2.;
8
9     A.x = 10; A.y = 200 - 10 - visina /4.;
10    B.x = A.x + d; B.y = A.y;
11    C.x = ( A.x + B.x )/2.;
12    C.y = A.y + sqrt(3)/2.*d/3.;
13    DrawFractal1Rek(A, B, C, 1);
14
15    B.x = A.x + d/2.;
16    B.y = A.y - d*sqrt(3.)/2.;
17    C.x = (A.x+B.x)/2.-visina/4.*sqrt(3)/2.;
18    C.y = (A.y+B.y)/2.-visina/4./2.;
19    DrawFractal1Rek(A, B, C, 1);
20
21    A.x = A.x + d;
22    C.x = (A.x+B.x)/2.+visina/4.*sqrt(3)/2.;
23    C.y = (A.y+B.y)/2.-visina/4./2.;
24    DrawFractal1Rek(A, B, C, 1);
25 }
```

I ova funkcija podrazumijeva ekran 320×200 pixela. Funkcija se sastoji od tri cjeline: poziva za iscrtavanje donje Kochine krivulje, poziva za iscrtavanje lijeve Kochine krivulje te poziva za iscrtavanje desne Kochine krivulje.

Spomenimo još i zanimljiva svojstva Kochine pahuljice:

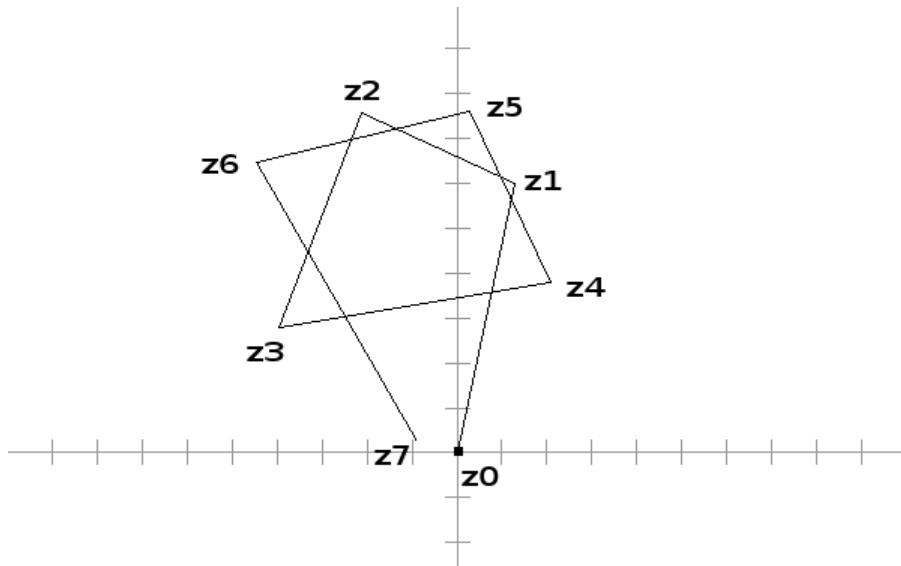
1. opseg Kochine pahuljice je beskonačan,
2. površina Kochine pahuljice je konačna.

13.3 Mandelbrotov fraktal

Kako bismo opisali postupak nastanka Mandelbrotovog fraktala, morat ćemo se najprije upoznati s temeljnijim pojmom – Mandelbrotovim skupom. Mandelbrotov skup je skup točaka u kompleksnoj ravnini, koji zadovoljava određeni uvjet s kojim ćemo se upoznati u nastavku, i čiju granicu nazivamo Mandelbrotovim fraktalom (fraktal je ime dobio prema matematičaru Benoîtu Mandelbrotu). Pa kada za neku točku c iz kompleksne ravnine kažemo da pripada Mandelbrotovom skupu? Da bismo na to odgovorili, definirajmo naprije kompleksnu rekurzivnu funkciju z_{n+1} :

$$z_{n+1} = z_n^2 + c \quad \text{uz početni uvijet } z_0 = 0 \quad (13.1)$$

Promotrimo niz kompleksnih brojeva koje ova rekurzija generira za jedan konkretni kompleksni broj c . Primjerice, ako uzmemos $c = 0.13 + 0.6i$, dobit ćemo sljedeći niz kompleksnih brojeva: $z_0 = 0$, $z_1 = 0.13 + 0.6i$, $z_2 = -0.2131 + 0.756i$, $z_3 = -0.3961 + 0.2778i$, $z_4 = 0.2097 + 0.3799i$, $z_5 = 0.0297 + 0.7594i$, $z_6 = -0.4458 + 0.6450i$, $z_7 = -0.0874 + 0.0249$, itd. Brojevi su prikazani na slici 13.7, pri čemu je njihova trajektorija naznačena linijama. Ono što nas zanima jest je li modul ovih kompleksnih brojeva koje generira promatrana rekurzivna funkcija ograničen, ako pustimo da n teži u beskonačnost. Riječ *ograničen* u ovom kontekstu znači da je moguće pronaći konačan broj ϵ takav da je $\forall n. |z_n| < \epsilon$. U geometrijskom smislu, zanima nas ako oko ishodišta kompleksne ravnine (točke $0+0i$) nacrtamo kružnicu radijusa ϵ , hoće li svi kompleksni brojevi koje generira ova rekurzivna jednadžba ostati unutar te kružnice. Ako je odgovor *da*, tada kompleksni broj c za koji smo radili ispitivanje pripada Mandelbrotovom skupu. Ako je odgovor *ne*, odnosno ako niz divergira, kompleksni broj c ne pripada Mandelbrotovom skupu.



Slika 13.7: Ispitivanje pripadnosti točke Mandelbrotovom skupu

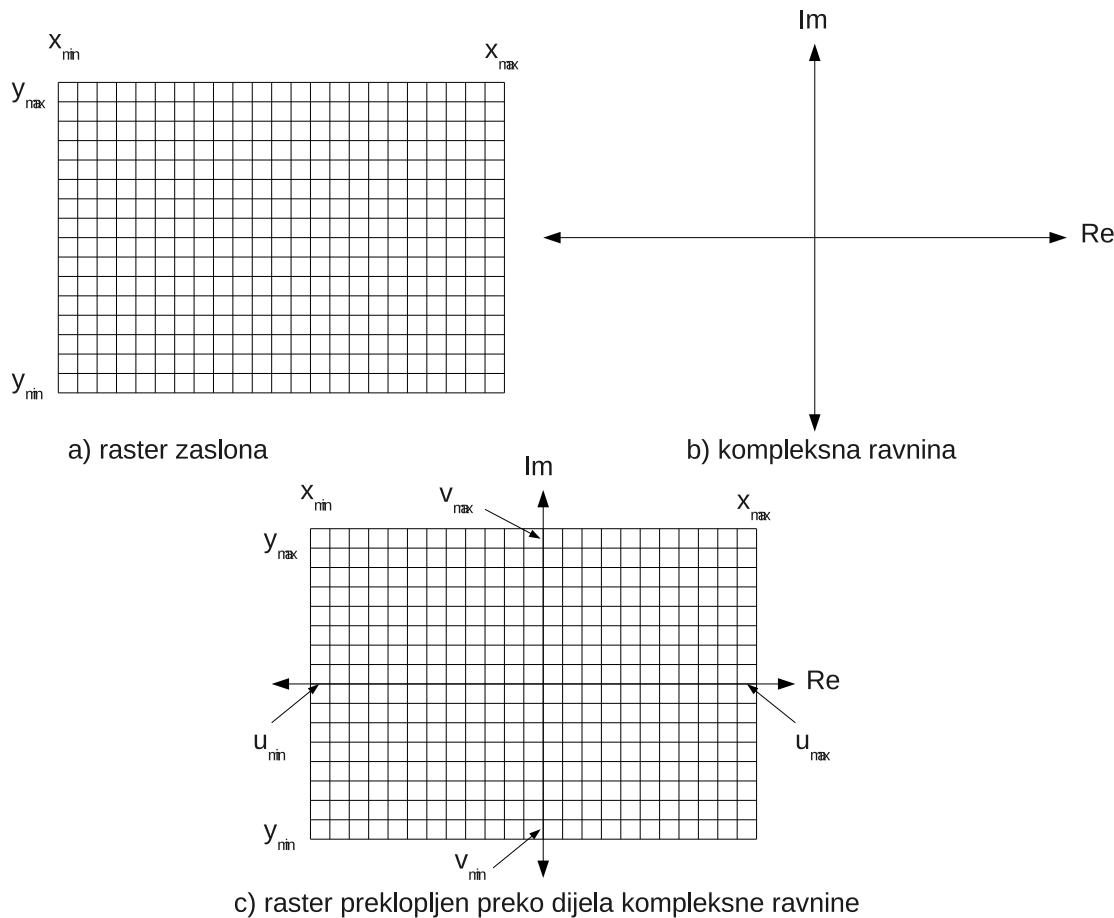
Pitanje na koje još treba odgovoriti jest koliki treba biti ϵ ? Prema modernim spoznajama, za sve točke c Mandelbrotovog skupa, elementi pripadnog niza z_n nikada ne izlaze iz kruga radijus 2 povučenog oko ishodišta kompleksne ravnine. Ako se dogodi da u bilo kojem trenutku modul elementa niza z_n postane veći od 2, niz će divergirati, i pripadna točka c ne pripada Mandelbrotovom skupu.

Programski isječak koji ilustrira ispitivanje divergencije prikazan je u nastavku. Prilikom implementacije provjere divergira li niz očitno nije moguće raditi provjeru do beskonačnosti. Stoga metoda divergence_test kao drugi parametar prima dozvoljenu dubinu rekurzije. Ako se generira i ispita limit točaka, i njihov modul je i dalje unutar ϵ kružnice, predana točka c proglašit će se točkom koja pripada Mandelbrotovom skupu (metoda će vratiti -1). Ako se u nekom koraku utvrdi divergencija, metoda kao povratnu vrijednost vraća korak u kojem se je to utvrdilo. Metoda kao radijus koristi $\epsilon = 2$, odnosno ispituje je li kvadrat modula veći od $2 \cdot 2 = 4$, kako bi se izbjeglo vađenje korijena.

```

1 typedef struct {
2     double re;
3     double im;
4 } complex;
5
6 int divergence_test(complex c, int limit) {
7     complex z;
8     z.re = 0; z.im = 0;
9     for(int i = 1; i <= limit; i++) {
10         double next_re = z.re*z.re - z.im*z.im + c.re;
11         double next_im = 2*z.re*z.im + c.im;
12         z.re = next_re;
13         z.im = next_im;
14         double modul2 = z.re*z.re + z.im*z.im;
15         if(modul2 > 4) return i;
16     }
17     return -1;
18 }
```

No kako nacrtati Mandelbrotov fraktal? Uočimo da Mandelbrotov skup, baš kao i Mandelbrotov fraktal (granica tog skupa) imaju beskonačno točaka. S druge pak strane, ekran zaslona omogućava nam isključivo prikaz rastera - konačnog diskretnog niza slikovnih elemenata. Stoga ćemo za potrebe crtanja napraviti uzorkovanje točaka kompleksne ravnine, i samo ćemo za njih provjeriti pripadaju li one Mandelbrotovom skupu ili ne. To ćemo napraviti tako da ćemo raster zaslona preklopiti preko pravokutnog područja u kompleksnoj ravnini, i potom za svaki slikovni element definiran ekranskim koordinatama (x, y) izračunati u koju se on točku kompleksne ravnine c preslikava (slika 13.8). Pri tome lijevi rub ekranu poravnavamo s vrijednosti u_{min} na realnoj osi, desni rub ekranu poravnavamo s vrijednosti u_{max} na realnoj osi, donji rub ekranu poravnavamo s vrijednosti v_{min} na imaginarnoj osi,



Slika 13.8: Crtanje Mandelbrotovog skupa

te gornji rub ekrana poravnavamo s vrijednosti v_{max} na imaginarnoj osi. Točke kompleksne ravnine čiji je realni dio manji od u_{min} ili veći od u_{max} , ili čiji je imaginarni dio manji od v_{min} ili veći od v_{max} uopće nećemo ispitivati.

Dio kompleksne ravnine koji je prekopljen s rasterom uzorkovat ćemo u skladu s gustoćom rastera. Promotrimo neku točku ekrana (x, y) . Neka se ona u preslikava u kompleksnoj ravnini u točku (u, v) . Uočimo da vrijedi:

$$\frac{x - x_{min}}{x_{max} - x_{min}} = \frac{u - u_{min}}{u_{max} - u_{min}},$$

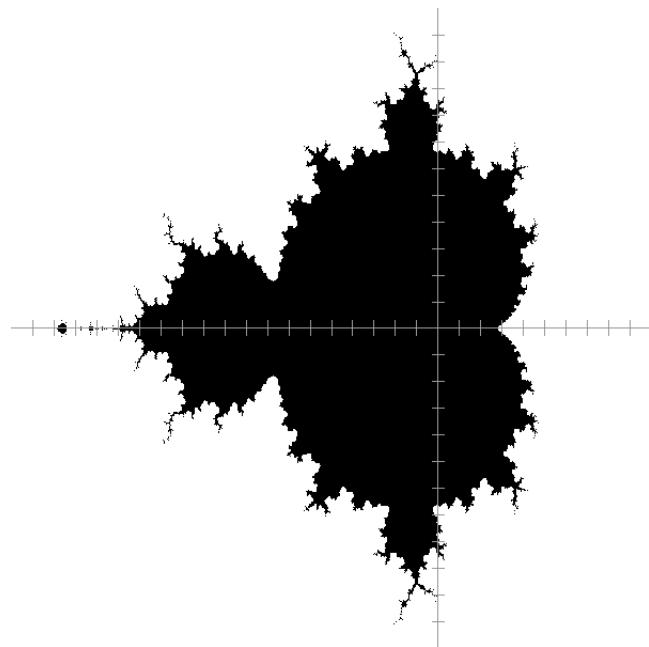
$$\frac{y - y_{min}}{y_{max} - y_{min}} = \frac{v - v_{min}}{v_{max} - v_{min}}.$$

Temeljem tih izraza za zadalu ekransku točku (x, y) možemo očitati koordinate pripadne točke kompleksne ravnine (u, v) :

$$u = \frac{x - x_{min}}{x_{max} - x_{min}} \cdot (u_{max} - u_{min}) + u_{min} \quad (13.2)$$

$$v = \frac{y - y_{min}}{y_{max} - y_{min}} \cdot (v_{max} - v_{min}) + v_{min} \quad (13.3)$$

Crtanje Mandelbrotovog frakta sada se svodi na ugniježđene **for**-petlje: jedna koja ide po retcima i druga koja ide po stupcima. Za svaki slikovni element ispita se pripada li Mandelbrotovom skupu, i ako pripada, točka se nacrtava crnom bojom, a ako ne pripada, nacrtava se bijelom bojom. Algoritam je prikazan u nastavku. Slika 13.9 prikazuje rezultat za parametre $u_{min} = -2$, $u_{max} = 1$, $v_{min} = -1.2$, $v_{max} = -1.2$ (koordinatni sustav dodan je kako bi se vidjela pozicija točaka u kompleksnoj ravnini).



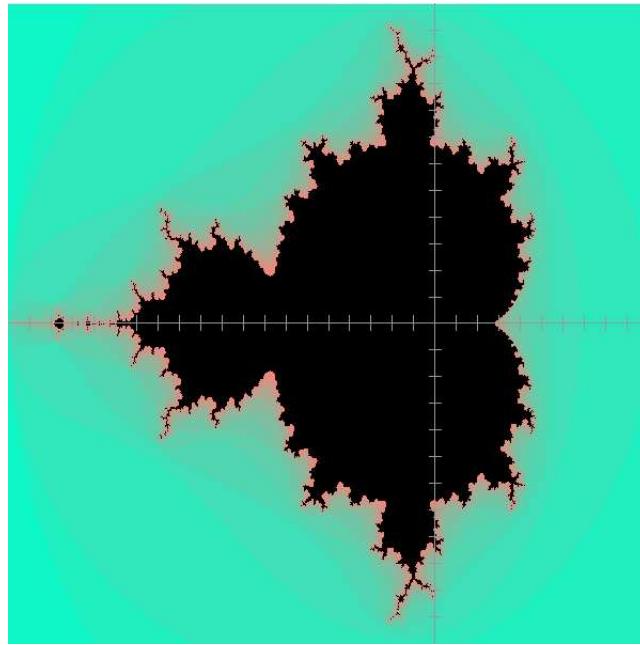
Slika 13.9: Mandelbrotov skup

```

1  double xmin = 0;
2  double xmax = 599;
3  double ymin = 0;
4  double ymax = 599;
5  double umin = -2;
6  double umax = 1;
7  double vmin = -1.2;
8  double vmax = 1.2;
9
10
11 void renderScene() {
12     glPointSize(1);
13     glBegin(GL_POINTS);
14     for(int y = ymin; y <= ymax; y++) {
15         for(int x = xmin; x <= xmax; x++) {
16             complex c;
17             c.re = (x-xmin)/(double)(xmax-xmin)*(umax-umin)+umin;
18             c.im = (y-ymin)/(double)(ymax-ymin)*(vmax-vmin)+vmin;
19             int n = divergence_test(c, 16);
20             if(n== -1) {
21                 glColor3f(0.0f, 0.0f, 0.0f);
22             } else {
23                 glColor3f(1.0f, 1.0f, 1.0f);
24             }
25             glVertex2i(x, y);
26         }
27     }
28     glEnd();
29 }
```

13.3.1 Bojanje Mandelbrotovog frakta

Kada govorimo o Mandelbrotovom fraktalu, obično u glavi imamo viziju slike žarkih boja – međutim, naš prvi pokušaj rezultirao je crno bijelom slikom. Takva slika nastala je stoga što smo gledali pripada li promatrana točka Mandelbrotovom skupu ili ne. Potrebna je jednostavna modifikacija kako bismo uveli malo više boja u sliku: umjesto da gledamo čistu pripadnost točke Mandelbrotovom skupu, idemo iskoristiti informaciju koju nam vraća metoda `divergence_test` – brzinu divergencije. Prisjetimo se, ta nam je metoda vraćala -1 ako divergencija nije utvrđena, a ako je, vraćala nam je korak u kojem je



Slika 13.10: Mandelbrotov skup uz bojanje prema brzini divergencije

ona utvrđena. Iskoristimo to tako da temeljem brzine divergencije točke odaberemo prikladnu boju. Modifikacija je prikazana u programskom isječku u nastavku, a rezultat prikazuje slika 13.10.

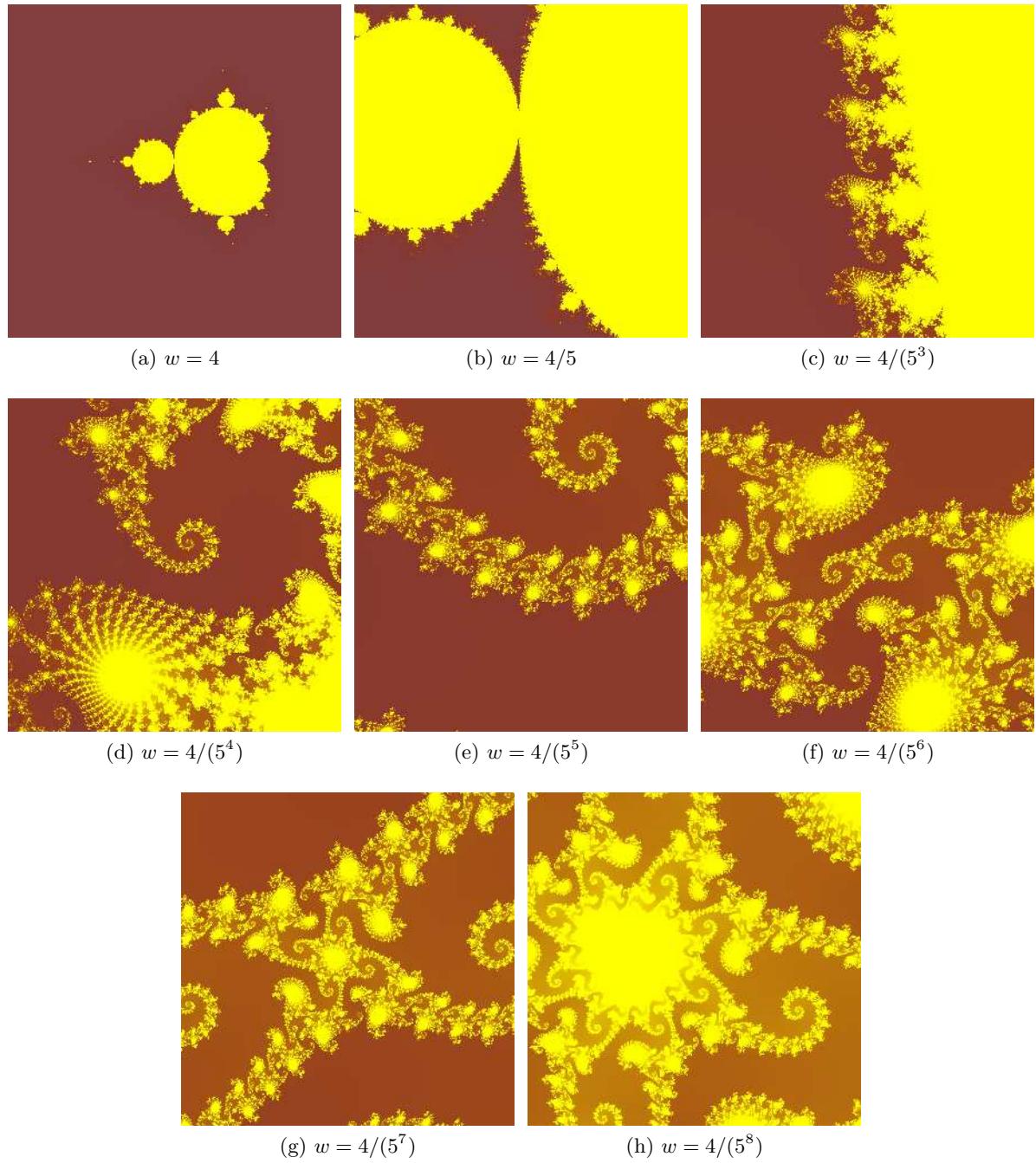
```

1 void renderScene() {
2     glPointSize(1);
3     glBegin(GL_POINTS);
4     for(int y = ymin; y <= ymax; y++) {
5         for(int x = xmin; x <= xmax; x++) {
6             complex c;
7             c.re = (x-xmin)/(double)(xmax-xmin)*(umax-umin)+umin;
8             c.im = (y-ymin)/(double)(ymax-ymin)*(vmax-vmin)+vmin;
9             int n = divergence_test(c, 16);
10            if(n == -1) {
11                glColor3f(0.0f, 0.0f, 0.0f);
12            } else {
13                glColor3f((double)n/limit,
14                          1.0-(double)n/limit/2.0,
15                          0.8-(double)n/limit/3.0);
16            }
17            glVertex2i(x, y);
18        }
19    }
20    glEnd();
21 }
```

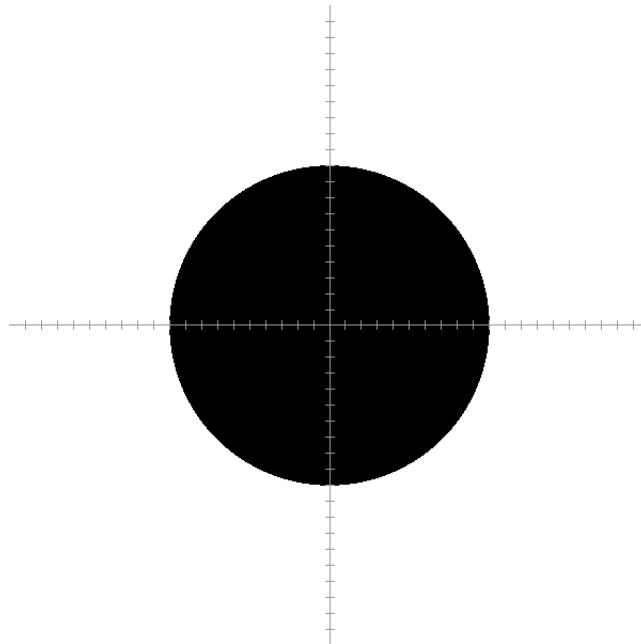
Umjesto da Mandelbrotov fraktal gledamo na područje od poprilići ± 2 , zanimljive slike dobit ćemo i ako promatramo neko uže područje (što zapravo odgovara uvećavanju tog dijela slike i prikazivanju na zaslonu). Slika 13.11 sadrži niz pogleda na različite dijelove Mandelbrotovog fraktaala, koji su dobiveni promatranjem dijela kompleksne ravnine koji odgovara pravokutnom području ukupne širine i visine w , čiji je centar točka $(C_x, C_y) = (-0.7454265, 0.1130090)$. Uz ovu konvenciju, vrijedi: $u_{min} = C_x - w/2$, $u_{max} = C_x + w/2$, $v_{min} = C_y - w/2$, $v_{max} = C_y + w/2$.

13.4 Julijev fraktal i Julijeva krivulja

Da bismo korektno definirali Julijev skup, morali bismo se pozabaviti teorijom dinamičkih sustava i pojmovima poput atraktora, orbita i sl. Umjesto toga, ovdje ćemo pokušati definirati definirati Julijev skup jednostavnije (i možda ne baš skroz matematički korektno). Pogledajmo jedan jednostavan



Slika 13.11: Mandelbrotov fraktal uz različita uvećanja

Slika 13.12: Julijev skup za funkciju $z_{n+1} = z_n^2$

primjer kompleksne funkcije kompleksne varijable:

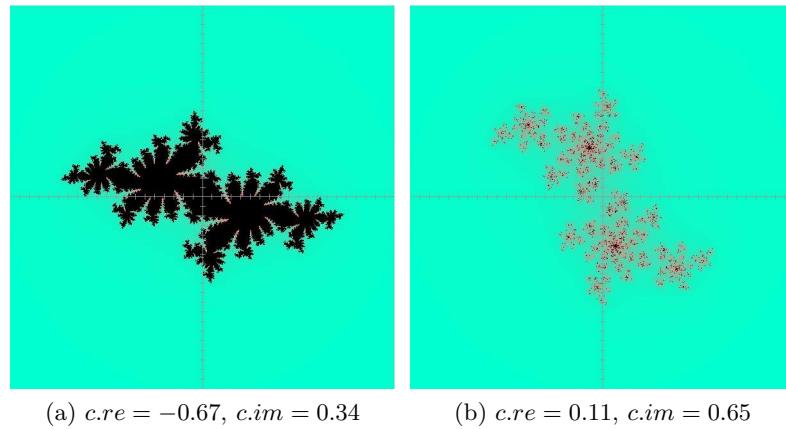
$$f(z) = z^2.$$

Zanima nas slična stvar kao i kod Mandelbrotovog skupa: ako odaberemo neki početni kompleksni broj z_0 , izračunamo vrijednost funkcije $z_1 = f(z_0)$, potom tu vrijednost uzmemo kao argument i ponovno izračunamo vrijednost funkcije $z_2 = f(z_1) = f(f(z_0))$, i tako postupak nastavimo u beskonačnost, što će se dogoditi s nizom brojeva koje dobivamo? U slučaju promatrane funkcije, lako je pokazati da su moguća tri scenarija. Ako je modul od z_0 bi manji od 1, niz će konvergirati u točku $0 + 0i$ (to je jedan atraktor). Ako je modul od z_0 bio veći od 1, niz će divergirati u beskonačnost. Konačno, ako je modul od z_0 bio točno jednak 1, niz će se sastojati od brojeva koji i sami imaju modul jednak 1. Ovo ispitivanje možemo napraviti za sve brojeve kompleksne ravnine. Prema rezultatu tog ispitivanja, sve brojeve kompleksne ravnine $z \in \mathbb{C}$ podijelit ćemo u dva skupa. Sve točke $z \in \mathbb{C}$ za koje prethodni niz divergira zvat ćemo *escape set*. Sve točke koje konvergiraju prema atraktoru (u našem slučaju prema ishodištu) tvore *trapping set*. *Granica ovih dvaju skupova čini Julijev skup*, i za promatrani funkciji prikazana je na slici 13.12. Crnom bojom prikazan je *trapping set*, bijelom *escape set* – granica (točke na jediničnoj kružnici) čini Julijev skup, i uočimo da je to u ovom slučaju jednostavna krivulja – kružnica (nije fraktal). Francuski matematičar Gaston Julia zaslužan je za otkriće Julijeva skupa, koji je usko vezan sa skupom koji je otkrio također francuski matematičar Pierre Fatou – Fatouovim skupom, koji čini komplement Julijevog skupa.

Uočimo da promatrani funkciju možemo i poopćiti. Kada se danas govori o Julijevom skupu, uobičajeno se misli barem na funkciju oblika:

$$f(z) = z^2 + c$$

gdje su $z, c \in \mathbb{C}$ (iako je moguće koristiti i druge funkcije). Uočimo da je ovo isti izraz koji smo promatrali i kod Mandelbrotovog fraktaala. Za Mandelbrotov skup točka c bila je funkcija promatrane točke ekrana (nu smo mijenjali) dok je z_0 bio 0. Kod Julijevog skupa parametar c se fiksira na početku, a svaka točka ekrana (x, y) odredit će zasebnu početnu točku $z_0 = (u, v)$. Uzmemo li kao $c = -2$, Julijev skup bit će skup točaka koje leže na realnoj osi i protežu se od -2 do 2 (točke čine segment linije). Interesantno, za sve točke koje se ne nalaze na tom segmentu, iterativno preslikavanje će divergirati u beskonačnost. U ovom slučaju Julijev skup opet čini krivulju i to krivulju koja nije fraktal.



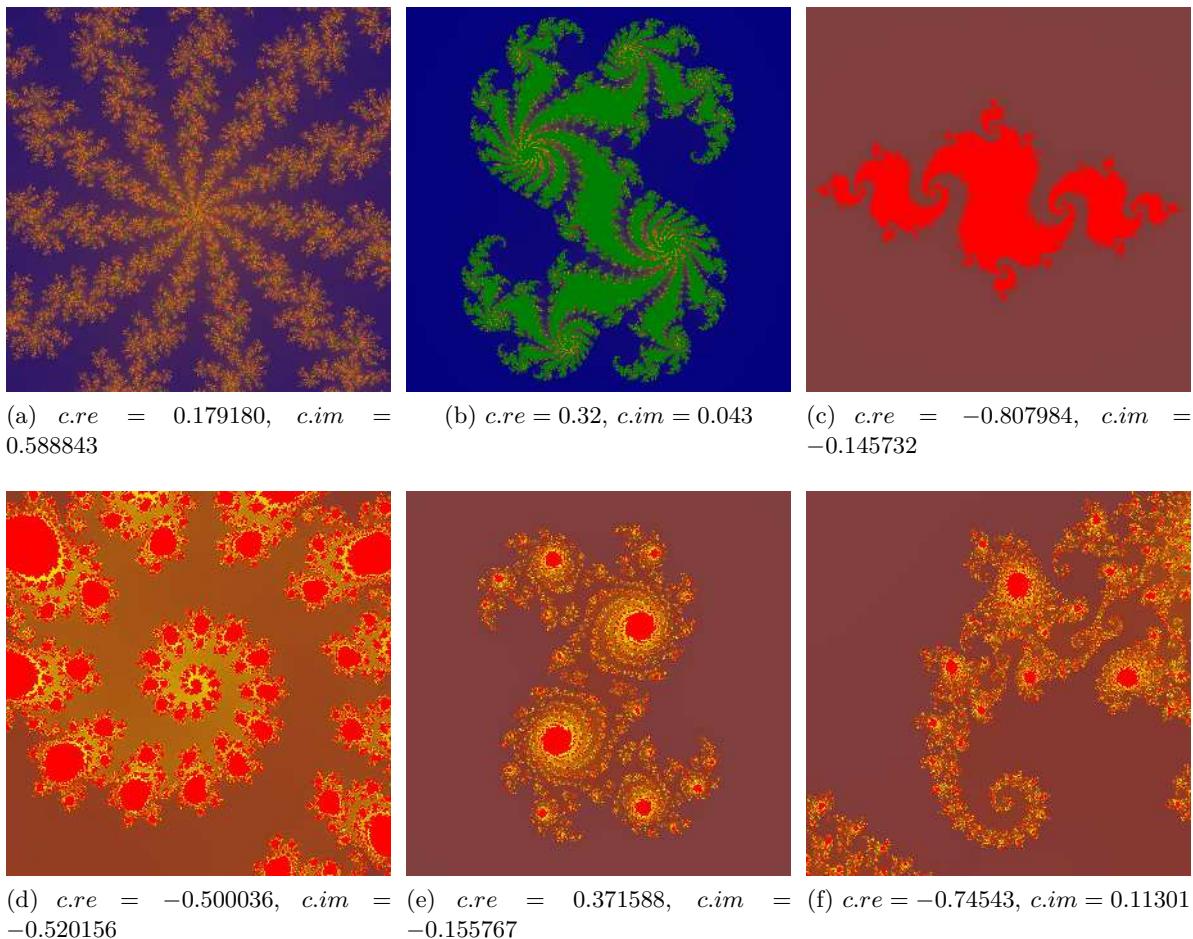
Slika 13.13: Povezan i nepovezan Julijev skup

Konačno, za različite druge vrijednosti $c \in \mathbb{C}$ dobit ćemo različite Julijeve skupove. Svi Julijevi skupovi mogu se podijeliti u dvije grupe: *povezani* i *nepovezani* (slika 13.13). Povezani Julijev skup nastaje kada kao vrijednost parametra c odaberemo vrijednost koja je u Mandelbrotovom skupu. U tom slučaju, od svake točke koja pripada Julijevu skupu do svake druge točke koja pripada Julijevu skupu moguće je doći direktno prateći točke koje su također u Julijevu skupu (otuda pojam *povezan* skup). Ako kao c odaberemo vrijednost koja nije u Mandelbrotovom skupu, rezultat će biti nepovezan Julijev skup. Za takav skup kažemo da predstavlja *prašinu* (engl. *dust*) – to je skup sastavljen od beskonačnog broja *izoliranih* točaka koje su kondenzirane u grupe. Taj je skup također beskonačno gust: za svaki konačno mali radijus oko svake točke Julijevog skupa postoji još barem jedna točka koja također pripada Julijevom skupu.

Kod koji uvažava ove razlike prikazan je u nastavku, a nekoliko dodatnih primjera slika zajedno s korištenim parametrom c prikazano je na slici 13.14.

```

1 int divergence_test(complex z0, complex c, int limit, int epsilonSquare) {
2     complex z;
3     z.re = z0.re; z.im = z0.im;
4     double modul2 = z.re*z.re + z.im*z.im;
5     if(modul2 > epsilonSquare) return 0;
6     for(int i = 1; i <= limit; i++) {
7         double next_re = z.re*z.re - z.im*z.im + c.re;
8         double next_im = 2*z.re*z.im + c.im;
9         z.re = next_re;
10        z.im = next_im;
11        double modul2 = z.re*z.re + z.im*z.im;
12        if(modul2 > epsilonSquare) return i;
13    }
14    return -1;
15 }
16
17 int max(int a, int b) {
18     return (b>a) ? b : a;
19 }
20
21 void renderScene() {
22     int limit = 64;
23     complex c;
24     // Ovdje je odabran parametar 'c':
25     c.re = 0.11; c.im = 0.65;
26     double epsilon = max(c.re*c.re + c.im*c.im, 2.0);
27     double epsilonSquare = epsilon * epsilon;
28     glPointSize(1);
29     glBegin(GL_POINTS);
30     for(int y = ymin; y <= ymax; y++) {
31         for(int x = xmin; x <= xmax; x++) {
32             complex z0;
```



Slika 13.14: Primjeri Julijevog fraktala

```

33     z0 . re = (x-xmin)/(double)(xmax-xmin)*(umax-umin)+umin;
34     z0 . im = (y-ymin)/(double)(ymax-ymin)*(vmax-vmin)+vmin;
35     int n = divergence_test(z0 , c , limit , epsilonSquare );
36     if(n== -1) {
37         glColor3f(0.0f , 0.0f , 0.0f);
38     } else {
39         glColor3f((double)n/limit ,
40                 1-(double)n/limit /2.0 ,
41                 0.8-(double)n/limit /3.0);
42     }
43     glVertex2i(x , y);
44 }
45 }
46 glEnd();
47 }
```

13.5 IFS fraktali

IFS u imenu ove vrste fraktala dolazi od engleskog naziva *Iterated Function System*, što opisuje postupak kojim se dolazi do fraktala. Ideja je sljedeća. Neka je dana afina transformacija:

$$\begin{bmatrix} x_{i+1} \\ y_{i+1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_i \\ y_i \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} e \\ f \end{bmatrix} \quad (13.4)$$

Ova transformacija točku $T_i = (x_i, y_i)$ preslikava u točku $T_{i+1} = (x_{i+1}, y_{i+1})$, pri čemu matričnu jednadžbu (13.4) možemo raspisati po komponentama kako slijedi.

a	b	c	d	e	f	p_i
0.00	0.00	0.00	0.16	0.00	0.00	0.01
0.85	0.04	-0.04	0.85	0.00	1.60	0.85
0.20	-0.26	0.23	0.22	0.00	1.60	0.07
-0.15	0.28	0.26	0.24	0.00	0.44	0.07

Tablica 13.1: IFS za primjer vrste paprati

$$x_{i+1} = a \cdot x_i + b \cdot y_i + e \quad (13.5)$$

$$y_{i+1} = c \cdot x_i + d \cdot y_i + f \quad (13.6)$$

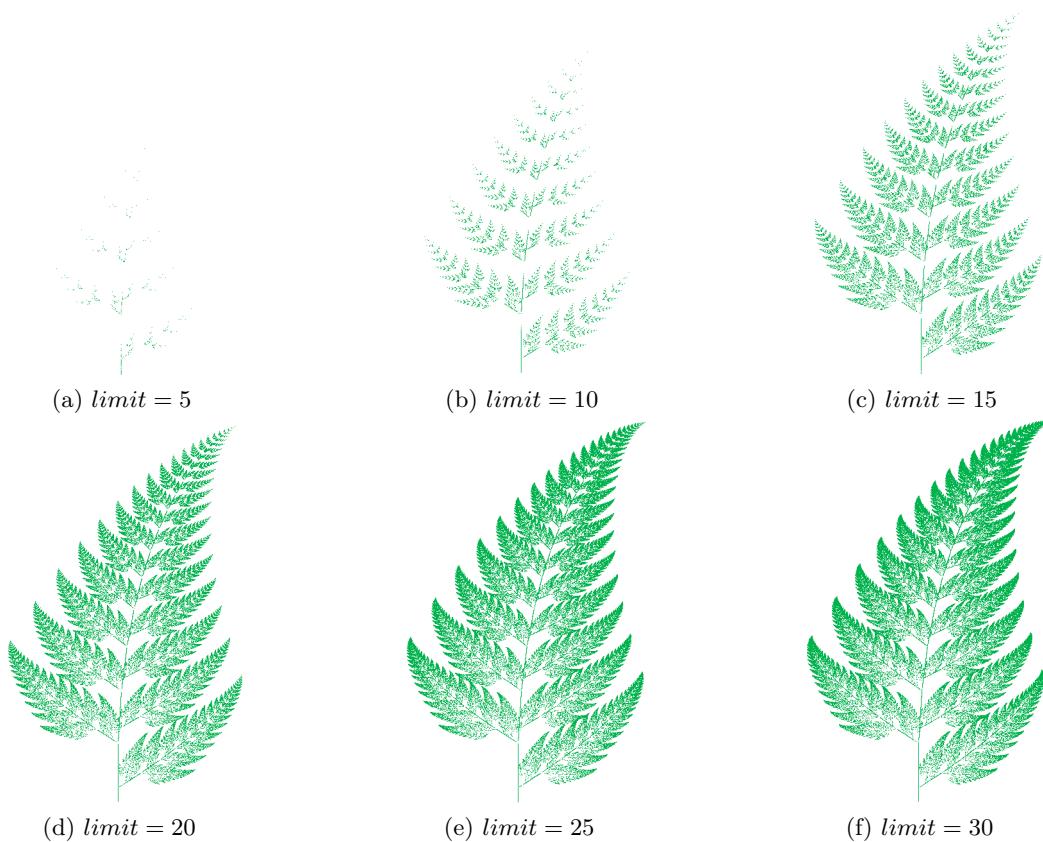
Fraktal ćemo dobiti tako da definiramo n različitih transformacija i za svaku transformaciju definiramo vjerojatnost p_i da će ta transformacija biti primijenjena (mora vrijediti $\sum_{i=1}^n p_i = 1$). Ovakav sustav transformacija tipično ćemo prikazivati u tabličnom obliku, gdje će retci tablice biti transformacije, a stupci tablice koeficijenti odnosno pripadna vjerojatnost. Primjer takvog zapisa prikazan je u tablici 13.1. IFS se u prikazanom primjeru sastoji od 4 funkcije, pri čemu je vjerojatnost primjene prve jednaka 1%, vjerojatnost primjene druge jednaka je 85%, te su vjerojatnosti primjene treće i četvrte jednaka 7% za svaku.

13.5.1 Kako crtamo IFS fraktal

IFS fraktal nastaje kao rezultat iterativne primjene definiranih transformacija na neku početnu točku. Pri tome se u svakom koraku posredstvom slučajnog mehanizma odabere koja će transformacija biti korištena u tom koraku (dakako, proporcionalno vjerojatnostima primjene definiranima uz svaku transformaciju). Postupak se ponovi određen broj puta (do zadane dubine), i potom se nacrtava samo konačni piksel. Čitav postupak potom se ponavlja veliki broj puta. Izvorni kod programa koji crta fraktal u skladu s IFS-om definiranim u tablici 13.1 prikazan je u nastavku.

```

1 int zaokruzi(double d) {
2     if(d>=0) return (int)(d+0.5);
3     return (int)(d-0.5);
4 }
5
6 void renderScene() {
7     int limit = 25;
8     glPointSize(1);
9     glColor3f(0.0f, 0.7f, 0.3f);
10    glBegin(GL_POINTS);
11    double x0, y0;
12    for(int brojac = 0; brojac < 200000; brojac++) {
13        // pocetna tocka:
14        x0 = 0;
15        y0 = 0;
16        // iterativna primjena:
17        for(int iter = 0; iter < limit; iter++) {
18            double x,y;
19            int p = rand() % 100;
20            if(p<1) {
21                x = 0;
22                y = 0.16*y0;
23            } else if(p<8) {
24                x = 0.2*x0-0.26*y0+0;
25                y = 0.23*x0+0.22*y0+1.6;
26            } else if(p<15) {
27                x = -0.15*x0+0.28*y0+0;
28                y = 0.26*x0+0.24*y0+0.44;
29            } else {
30                x = 0.85*x0+0.04*y0+0;
```



Slika 13.15: Primjeri lista paprati generiranog ITS-om

a	b	c	d	e	f	p_i
0.5	0.0	0.0	0.5	0.0	0.0	$1/3$
0.5	0.0	0.0	0.5	1.28	0.0	$1/3$
0.5	0.0	0.0	0.5	0.64	0.8	$1/3$

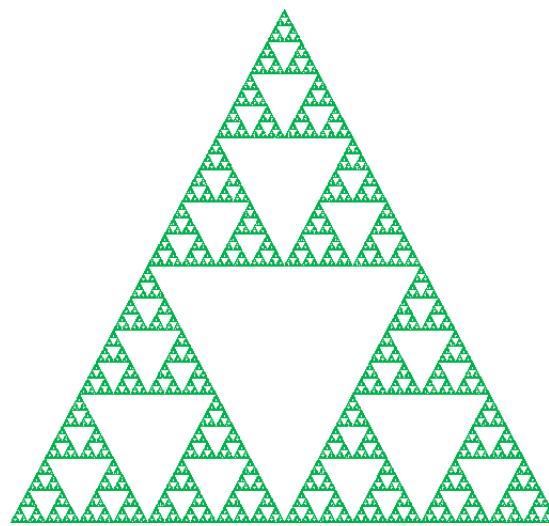
Tablica 13.2: IFS za trokut Sierpinskog

```

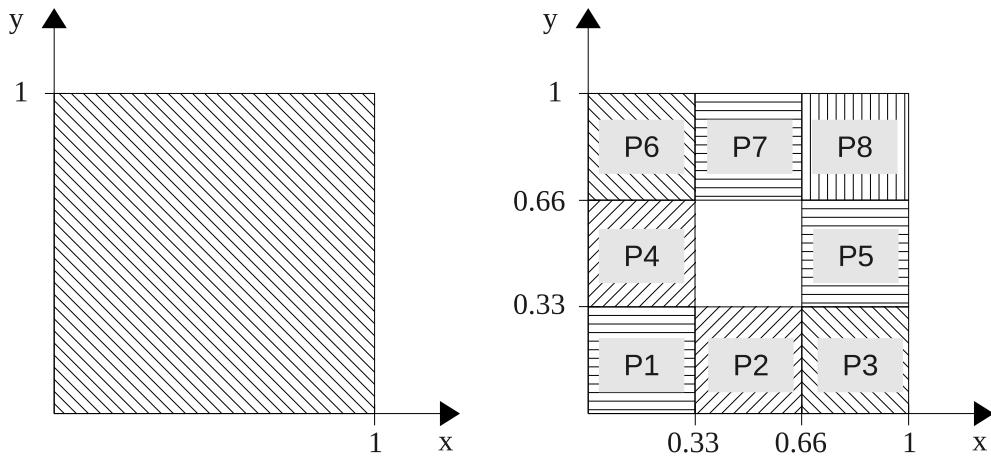
31           y = -0.04*x0+0.85*y0+1.6;
32       }
33       x0 = x; y0 = y;
34   }
35 // crtanje konacne tocke
36 glVertex2i (zaokruzi(x0*80+300), zaokruzi(y0*60));
37 }
38 glEnd ();
39 }
```

Iterativna primjena transformacija ovog IFS-a daje x -koordinate iz raspona popriliči ± 2.5 , te y -koordinate iz raspona od 0 do popriliči 10. Kako je prikazani izvorni kod korišten za crtanje na prozoru dimenzija 600×600 , konačna točka prije crtanja dodatno se transformira tako da se x skalira s 80 (čime mu raspon postaje ± 200) i zatim translatira za 300 piksela (prema centru prozora). y -koordinata samo se skalira sa 60, čime joj raspon postaje od 0 do popriliči 600. Primjena ovog algoritma uz različite vrijednosti parametra $limit$ prikazana je na slici 13.15. Taj fraktal poznat je pod nazivom *Barnsley-eva* paprat.

Različitim IFS-ovima moguće je dobiti niz različitih fraktala. Primjerice, tablica 13.2 prikazuje transformacije koje generiraju poznati *trokut Sierpinskog*, koji je potom nacrtan prilagodbom prethodnog programa, i prikazan je na slici 13.16. Spomenimo samo da je kao konačna transformacija prije crtanjia piksela korišteno $x \leftarrow x \cdot 200 + 50$, $y \leftarrow y \cdot 300$.



Slika 13.16: Trokut Sierpinskog



Slika 13.17: Konstrukcija ITS fraktala

13.5.2 Konstrukcija IFS fraktala

U ovoj sekciji pokušat ćemo približiti način na koji konstruiramo IFS fraktale, ali bez ulazeњa u detaljna matematička razmatranja koja su podloga čitavog procesa. Proces je ilustriran na slici 13.17. Prisjetimo se najprije – ovdje govorimo o fraktalima koji su samoslični; uvećamo li neki dio fraktala, opet ćemo uočiti jednaku građu. Imajući to u vidu, zamislimo da je čitav fraktal obuhvaćen jediničnim pravokutnikom (pravokutnik koji je smješten u ishodište, i ima visinu i širinu jednaku 1).

Gradu fraktala obuhvaćenog tim pravokutnikom želimo prikazati pomoću više manjih pravokutnika – od kojih će svaki ponovno biti umanjena kopija tog istog fraktala. U ovom trenutku važno je samo zapamtiti da ti pravokutnici moraju biti manji od polaznog pravokutnika, da bi proces konvergirao. Primjerice, odlučili smo se da će fraktal imati imati 8 umanjenih kopija, koje su na slici prikazane kao pravokutnici P_1 do P_8 . Središnji dio bit će prazan. Naš je zadatak sada pronaći affine transformacije w_i koje će originalni pravokutnik preslikati u svaki od pravokutnika P_1 do P_8 . Krenimo redom: svaki od tih umanjenih pravokutnika velik je upravo $1/3$ originalnog – što znači da trebamo skaliranje po obje osi i to s faktorom $1/3$. Samo pomoću te transformacije originalni pravokutnik preslikava se

a	b	c	d	e	f	p_i
0.33	0.0	0.0	0.33	0.0	0.0	1/8
0.33	0.0	0.0	0.33	0.33	0.0	1/8
0.33	0.0	0.0	0.33	0.67	0.0	1/8
0.33	0.0	0.0	0.33	0.0	0.33	1/8
0.33	0.0	0.0	0.33	0.67	0.33	1/8
0.33	0.0	0.0	0.33	0.0	0.67	1/8
0.33	0.0	0.0	0.33	0.33	0.67	1/8
0.33	0.0	0.0	0.33	0.67	0.67	1/8

Tablica 13.3: Tablica za IFS za konstruirani fraktal

direktno u P_1 , pa je prva transformacija w_1 jednaka:

$$w_1 : \begin{bmatrix} x_{i+1} \\ y_{i+1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1/3 & 0 \\ 0 & 1/3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_i \\ y_i \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Pravokutnik P_2 dobit ćemo na sličan način: originalni pravokutnik skalirat ćemo s $1/3$, i potom translatirati po osi x za $1/3$. Za P_3 radimo isto, samo što je pomak za $2/3$. Pravokutnici P_4 i P_5 nakon skaliranja translatirani su po osi y za $1/3$, a P_5 je dodatno translatiran i po osi x za $2/3$. Konačno, pravokutnici P_6 , P_7 i P_8 nakon skaliranja translatirani su po osi y za $2/3$, te je P_7 dodatno translatiran i po osi x za $1/3$ a P_8 za $2/3$. Ovime smo dobili i ostatak transformacija:

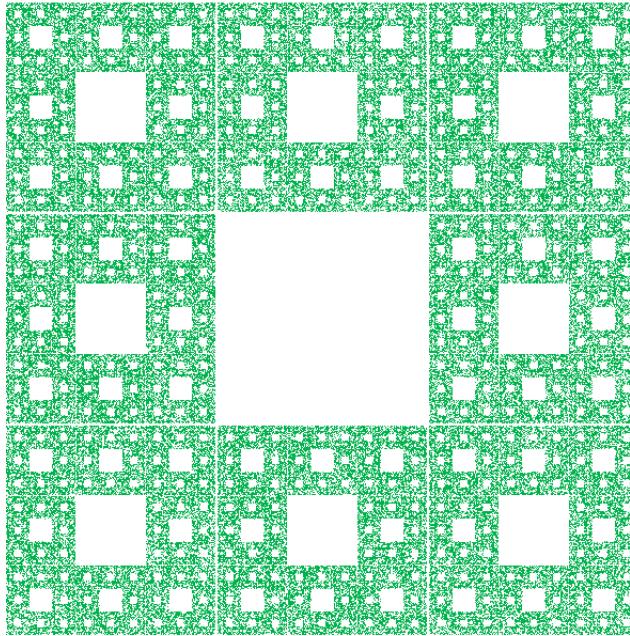
$$\begin{aligned} w_2 : \begin{bmatrix} x_{i+1} \\ y_{i+1} \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} 1/3 & 0 \\ 0 & 1/3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_i \\ y_i \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1/3 \\ 0 \end{bmatrix} \\ w_3 : \begin{bmatrix} x_{i+1} \\ y_{i+1} \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} 1/3 & 0 \\ 0 & 1/3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_i \\ y_i \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 2/3 \\ 0 \end{bmatrix} \\ w_4 : \begin{bmatrix} x_{i+1} \\ y_{i+1} \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} 1/3 & 0 \\ 0 & 1/3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_i \\ y_i \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1/3 \end{bmatrix} \\ w_5 : \begin{bmatrix} x_{i+1} \\ y_{i+1} \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} 1/3 & 0 \\ 0 & 1/3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_i \\ y_i \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 2/3 \\ 1/3 \end{bmatrix} \\ w_6 : \begin{bmatrix} x_{i+1} \\ y_{i+1} \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} 1/3 & 0 \\ 0 & 1/3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_i \\ y_i \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 2/3 \end{bmatrix} \\ w_7 : \begin{bmatrix} x_{i+1} \\ y_{i+1} \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} 1/3 & 0 \\ 0 & 1/3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_i \\ y_i \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1/3 \\ 2/3 \end{bmatrix} \\ w_8 : \begin{bmatrix} x_{i+1} \\ y_{i+1} \end{bmatrix} &= \begin{bmatrix} 1/3 & 0 \\ 0 & 1/3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_i \\ y_i \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 2/3 \\ 2/3 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Tablični prikaz ovih transformacija uobičajen kod IFS-fraktala dan je u tablici 13.3. Svim transformacijama dodjelili smo jednaku vjerojatnost ($1/8$).

Ako temeljem podataka iz tablice 13.3 preradimo izvorni kod koji je crtao trokut Sierpinskog, rezultat koji ćemo dobiti prikazan na slici 13.18. Uočite na slici položaj svakog od pravokutnika P_1 do P_8 , i njihov sadržaj.

Pokušajte temeljem ovog razmatranja objasniti kako je nastao trokut Sierpinskog, koji smo prikazali na slici 13.16. Kako su tamo pravokutnici bili složeni, odnosno koje su affine transformacije korištene?

Spomenimo još i da nam osim skaliranja i translacije na raspolaganju stoji i rotacija, čijom se primjenom mogu dobiti interesantni fraktalni oblici. A linijski segmenti (primjerice, peteljka kod paprati) dobiju se tako da se pravokutnik po jednoj dimenziji skaliranjem degenerira u segment linije (primjerice, transformacijom koja x skalira s 0); upravo je takva transformacija prikazana u prvom retku tablice 13.1.



Slika 13.18: Rezultat konstrukcije ITS fraktala – tepih Sierpinskog

13.6 Lindermayerovi sustavi

Lindermayerove sustave, ili kraće, *L-sustave* predložio je 1968. godine mađarski biolog Aristid Lindenmayer. L-sustav je formalni jezik koji se temelji na sustavima s prepisivanjem (engl. *rewriting systems*), a razvijen je kako bi se modeliralo ponašanje biljnih stanica. Osnovna ideja je vrlo jednostavna. Zamislimo sustav koji radi nad znakovnim nizovima, pri čemu znakovi dolaze iz ograničenog alfabetra. Za sustav se definira početni uzorak (koji još zovemo i *axiom*), te niz pravila koja govore kako se dijelovi postojećeg uzorka zamjenjuju novim (tipično složenijim) dijelovima. U svakom se koraku svi znakovi postojećeg niza temeljem definiranih pravila zamjenjuju novim nizovima – paralelno. Ovaj paralelizam motiviran je ponašanjem živilih stanica koje se u tkivu ne dijele slijedno, već se mnoštvo dioba i promjena događa paralelno. Postoji više vrsta L-sustava, a mi ćemo se u nastavku upoznati s determinističkim kontekstno-neovisnim L-sustavom poznatim kao *DOL-sustav*.

Formalno, DOL-sustav definiran je kao uredena trojka:

$$\mathbf{G} = (\mathbf{V}, \omega, \mathbf{P})$$

pri čemu je \mathbf{V} skup znakova alfabetra, ω početni niz odnosno aksiom te \mathbf{P} skup produkcijskih pravila.

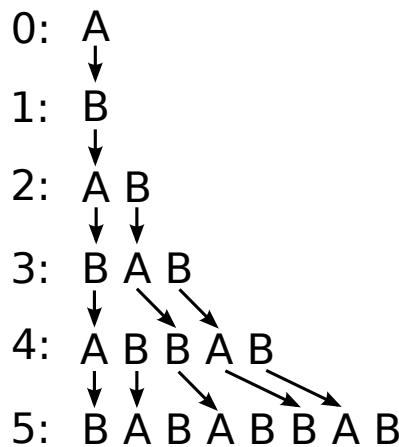
Neka je alfabet $\mathbf{V} = A, B$, aksiom $\omega = A$ te neka je skup produkcijskih pravila $\mathbf{P} = \{A \rightarrow B, B \rightarrow AB\}$. Prvo produkcijsko pravilo kaže nam da svaki znak A trebamo zamijeniti znakom B ; drugo produkcijsko pravilo kaže nam da svaki znak B trebamo zamijeniti novim nizom AB . Prepisivanje do dubine 5 prikazano je na slici 13.19. Pogledamo li duljine znakovnih nizova nastalih u svakom koraku, uočit ćemo da ovaj sustav generira slijed Fibonaccijevih brojeva.

Kako bismo mogli dalje, potrebno je još nizove koje sustav generira povezati s računalnom grafikom. Odnosno, s popularno nazvanom grafikom kornjače (engl. *turtle graphics*). Evo ideje. Zamislimo malu kornjaču koju smo stavili u lijevi donji ugao ekrana i okrenuli tako da gleda prema desno. Svaki simbol generiranog niza kornjača će tumačiti kao jednu naredbu koju treba napraviti. Izvođenjem tih naredbi kornjača će se pomicati po ekranu ostavljajući za sobom trag čime će u konačnici nastati slika koja odgovara promatranoj nizu. Modelirajmo kornjaču jednostavnom podatkovnom strukturu prikazanom u nastavku. Kornjača pamti svoje x i y -koordinate na ekranu, te smjer u kojem gleda. Smjer opisujemo kutem u stupnjevima, pri čemu 0 odgovara pogledu u desno.

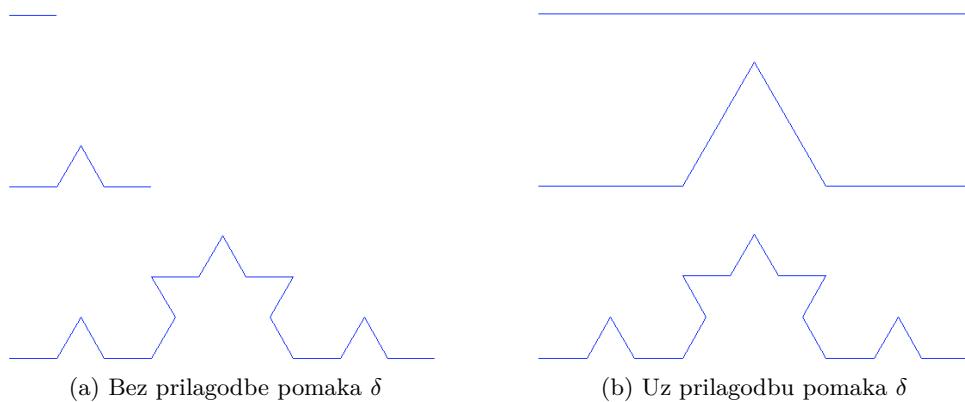
```

1 typedef struct {
2     double x;
3     double y;

```



Slika 13.19: L-sustav za Fibonaccijeve brojeve



Slika 13.20: Kochina krivulja generirana L-sustavom

```

4     double angle;
5 } Turtle;
  
```

Definirajmo sada naredbe koje kornjača razumije.

Simbol Značenje

- F Kornjača se pomiče za iznos δ u smjeru u kojem gleda. Ovo će rezultirati novom pozicijom: $x \leftarrow x + \delta \cdot \cos(\text{angle})$ te $y \leftarrow y + \delta \cdot \sin(\text{angle})$. Prilikom pomicanja na novu poziciju kornjača će na ekranu ostaviti trag.
- f Isto kao i F samo što prilikom pomicanja na novu poziciju kornjača neće na ekranu ostaviti trag.
- +
-

- Kornjača se okreće za kut ψ u smjeru suprotnom od smjera kazaljke na satu. Pozicija se ne mijenja.
- Kornjača se okreće za kut ψ u smjeru kazaljke na satu. Pozicija se ne mijenja.

Uz ovako definirane naredbe spremni smo za crtanje Kochine krivulje uporabom L-sustava:

$$\mathbf{G} = (\{F, +, -\}, F, \{F \rightarrow F + F --F + F\}).$$

Slika koju ovaj sustav generira prikazana je na slici 13.20a. Pri tome je kao parametar δ korištena fiksna vrijednost 55 piksela, a kut δ bio je 60. Tri slike prikazane na slici 13.20a pri tome odgovaraju aksiomu F (gornja slika), nizu $F + F --F + F$ koji odgovara prvoj iteraciji primjene produkcijskih pravila na aksiom (srednja slika) te nizu $F + F --F + F + F + F --F + F --F + F --F + F +$

$F + F --F + F$ koji odgovara drugoj iteraciji primjene produkcijskih pravila na aksiom (donja slika). Budući da tijekom crtanja pomak δ držimo fiksnim, slika koju dobivamo svakom sljedećom iteracijom sve je veća i veća.

Problemu s rastom slike možemo doskočiti tako da se prisjetimo koja je karakteristika Kochine krivulje: prilikom supstitucije svaki segment mijenja se umanjenom kopijom kod koje su duljine segmenta jednake trećini duljine promatranog segmenta. To će za posljedicu imati eksponencijalan pad duljine segmenta s iteracijama. Označimo s δ_0 početnu duljinu jednog segmenta (dakle, ono što se crta aksiomom). Tada ćemo kao iznos pomaka koji ćemo koristiti ako crtamo niz dobiven L-sustavom uz ograničenje dubine na d koristiti $\delta = \delta_0 \cdot \left(\frac{1}{3}\right)^d$. Slike dobivene uz takvu korekciju prikazane su na slici 13.20b, gdje se može uočiti da su uz sve tri dubine (0, 1 i 2) generirane slike jednakih dimenzija.

Isječak koda koji crta Kochinu krivulju na opisani način prikazan je u nastavku. Pri tome su prikazane samo metode ključne za crtanje navedene slike. Dijelovi koda koji inicijaliziraju GLUT i pripremaju opće postavke isti su kao i svim do sada prikazanim primjerima za 2D slike. Metoda pronadiPravilo (...) u skupu pravila traži pravilo koje je primjenjivo na zadani simbol. Ako takvo pravilo ne postoji, metoda vraća NULL. Metoda moveTurtle(...) ažurira poziciju kornjače zadanom pomakom u smjeru u kojem kornjača trenutno gleda.

Metoda lSustav (...) predstavlja implementaciju sustava prepisivanja do zadane dubine. Metoda prima aksiom te zadanu dubinu, i generira konačni niz znakova uporabom definiranih pravila. U svakoj iteraciji ova metoda prolazi kroz dotada generirani niz i za svaki znak niza traži pravilo koje kaže čime se znak mijenja. Ako se ne pronađe odgovarajuće pravilo, metoda prepisuje taj znak (ponaša se kao da je pronađeno pravilo oblika $x \rightarrow x$). Metoda vraća konačni niz znakova.

Konačno, metoda renderScene() stvara početni niz (postavlja ga na aksiom), poziva metodu lSustav (...) i potom crta prikaz koji odgovara tumačenju generiranog niza znakova preko prethodno definirane tablice značenja simbola. Ovaj programski isječak još koristi i nešto pomoćnog koda vezanog uz strukturu CharSequence koji ovdje nije prikazan i ostavlja se čitatelju da ga implementira za vježbu. Navedena struktura kao i korištene metode omogućavaju nam rad sa znakovnim nizom koji sam povećava svoj kapacitet onom dinamikom kojom mu nadodajemo znakove. Na tu se strukturu može gledati kao na polje koje se samo povećava kako mu nadodajemo elemente – pa je stoga vrlo zgodno za uporabu u L-sustavima.

```

1 #define PI (3.141592653589793)
2
3 char *RULE1 = "F>F+F--F+F";
4 char *rules [] = {RULE1,NULL};
5
6 char *pronadiPravilo(char simbol) {
7     int i = 0;
8     while(true) {
9         if(rules [i]==NULL) return NULL;
10        if(rules [i][0]==simbol) return rules [i]+2;
11        i++;
12    }
13 }
14
15 void moveTurtle(Turtle *turtle , double pomak) {
16     turtle->x += pomak * cos(turtle->angle*PI/180.0);
17     turtle->y += pomak * sin(turtle->angle*PI/180.0);
18 }
19
20 CharSequence *lSustav(CharSequence *axiom , int dubina) {
21     CharSequence *niz = copyOfCharSequence(axiom);
22     for(int i = 0; i < dubina; i++) {
23         CharSequence *novi = allocCharSequence();
24         for(int i = 0; i < niz->n; i++) {
25             char simbol = niz->data [i];
26             char *pravilo = pronadiPravilo(simbol);
27             if(pravilo==NULL) {
28                 charSequenceAdd(novi , simbol);
29             } else {

```

```

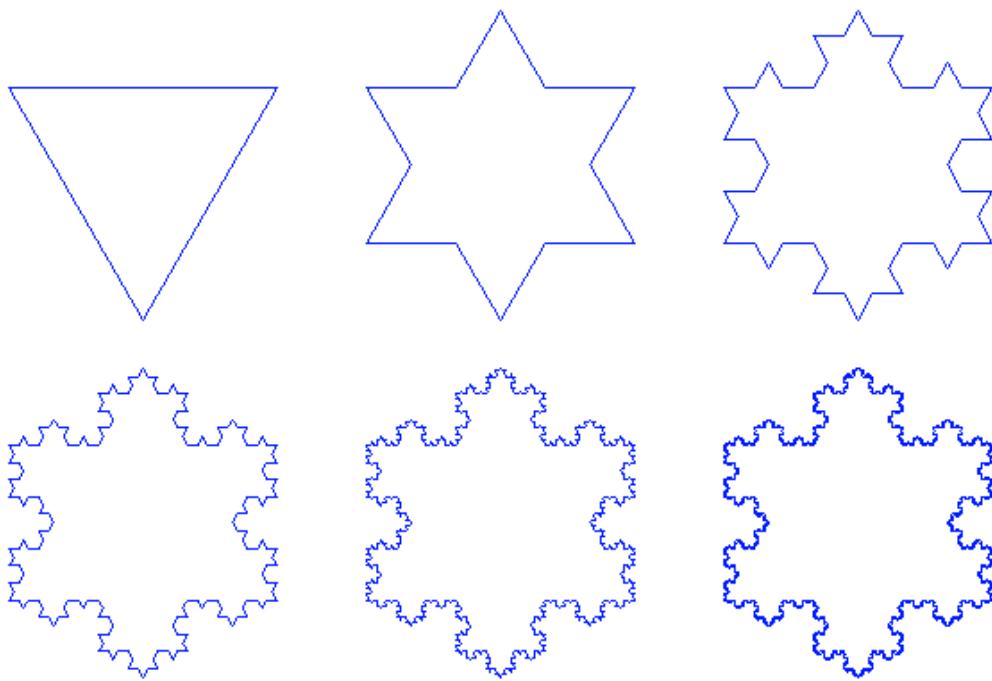
30             charSequenceAddString( novi , pravilo );
31         }
32     }
33     freeCharSequence( niz );
34     niz = novi;
35 }
36 return niz;
37 }
38
39 void renderScene() {
40
41     int dubina = 5;
42
43     CharSequence *axiom = allocCharSequenceFromString( "F" );
44     CharSequence *niz = lSustav(axiom, dubina);
45
46     double pomak = 500 * pow(1.0/3.0, dubina);
47     double angle = 60;
48
49     Turtle turtle;
50     turtle.angle = 0;
51     turtle.x = 50;
52     turtle.y = 150;
53
54     glColor3f(0.0f, 0.1f, 1.0f);
55     glPointSize(1);
56
57     for( int i = 0; i < niz->n; i++ ) {
58         glBegin(GL_LINE);
59         char simbol = niz->data[ i ];
60         if(simbol=='F') {
61             // zapamti staru poziciju
62             double x0 = turtle.x;
63             double y0 = turtle.y;
64             moveTurtle(&turtle, pomak);
65             // zapamti novu poziciju
66             double x1 = turtle.x;
67             double y1 = turtle.y;
68             // nacrtaj liniju stara-nova
69             glVertex2i(zaokruzi(x0), zaokruzi(y0));
70             glVertex2i(zaokruzi(x1), zaokruzi(y1));
71         } else if(simbol=='+') {
72             turtle.angle += angle;
73         } else if(simbol=='-') {
74             turtle.angle -= angle;
75         }
76         glEnd();
77     }
78
79     freeCharSequence( niz );
80     freeCharSequence( axiom );
81 }
```

Kochinu pahuljicu možemo nacrtati uporabom sljedećeg L-sustava:

$$\mathbf{G} = (\{F, +, -\}, F -- F -- F, \{F \rightarrow F + F -- F + F\}).$$

Uočimo da se je u odnosu na prethodni primjer promjenio samo aksiom, koji crta jednakostranični trokut. Rezultat je prikazan na slici 13.21.

Zajednička karakteristika svih dosad prikazanih L-sustava je bila generiranje neprekinute krivulje. Međutim, često to nam nije dovoljno. Primjerice, stablo je struktura koja se grana, i problem koji se tu javlja jest kojim putem krenuti kod grananja? Očit odgovor je: svim putevima – trebamo nacrtati sve grane. Međutim, kako je kornjača ograničena na jednu poziciju u jednom trenutku, to očito nije moguće direktno postići. Jedno moguće rješenje bi bilo da kornjača dolaskom na grananje negdje zapamti svoju trenutnu poziciju, i potom krene jednom granom. Nakon što granu nacrtala, kornjača se



Slika 13.21: Kochina pahuljica generirana L-sustavom

teleportira na prethodno zapamćenu poziciju (u redu je, problem je složen pa je opravdana posudba *Star Trek* tehnologije), i krene u drugu granu. Kako će stablaste strukture tipično imati više od jednog grananja, potreban nam je stog kornjačinih stanja. Za rad sa stogom definirat ćemo dva nova simbola "[" i "] ". Također, kornjača u svom stanju osim trenutne pozicije i smjera gledanja može pamti i druge parametre, poput boje kojom crta, debljine linije i slično. Definirajmo stoga dodatni simbol "w" koji će kornjači naložiti da smanji korištenu debljinu linije kojom crta za određeni postotak, te simbol "s" koji će kornjači naložiti da smanji duljinu segmenta koji crta. Evo tabličnog prikaza novih simbola.

Simbol	Značenje
[Kornjača trenutno stanje zapisuje na stog.
]	Kornjača trenutno stanje restaurira sa stoga.
w	Debljinu linije potrebno je smanjiti za propisani faktor.
s	Duljinu segmenta potrebno je skratiti za propisani faktor.

Pogledajmo nekoliko primjer sustava s grananjima. Prvi sustav čija je slika prikazana na slici 13.22a definiran je kao:

$$\mathbf{G} = (\{F, +, -, s, w, [,]\}, FX, \{X \rightarrow sw[-FX] + FX\}).$$

Metoda renderScene() koja prikazuje sliku koju generira ovaj sustav prikazana je u nastavku. Ujedno je i redefinirana podatkovna struktura koja pamti stanje kornjače dodavanjem podataka o trenutnoj debljini linije te trenutnoj duljini segmenta koji se iscrtava pod djelovanjem simbola "F". Kut za koji se mijenja smjer kornjače pod djelovanjem simbola "+" i "-" je 50. Simbol "s" trenutnu duljinu segmenta množi s 0.6 dok simbol "w" trenutnu širinu linije množi s 0.7. U kodu se može vidjeti i uporaba podatkovne strukture TurtleStack – stoga na koji se stanje kornjače potiskuje svaki puta kada se naide na simbol "[", odnosno s kojeg se stanje vadi svaki puta kada se nađe na simbol "]". Programski kod koji opslužuje ovu strukturu nije prikazan i ostavlja se čitateljima za vježbu.

```

1 typedef struct {
2     double x;
3     double y;
4     double angle;
5     double penSize;
6     double segmentSize;
7 } Turtle;
```

```

8
9 void renderScene() {
10
11     int dubina = 7;
12
13     CharSequence *axiom = allocCharSequenceFromString ("FX");
14     CharSequence *niz = lSustav(axiom, dubina);
15
16     double angle = 50;
17
18     double penFactor = 0.7;
19     double segmentFactor = 0.6;
20
21     Turtle turtle;
22     turtle.angle = 90;
23     turtle.x = 300;
24     turtle.y = 10;
25     turtle.penSize = 10;
26     turtle.segmentSize = 220;
27
28     glColor3f(0.0f, 0.1f, 1.0f);
29     glPointSize(1);
30
31     TurtleStack *stack = newTurtleStack();
32     for(int i = 0; i < niz->n; i++) {
33         char simbol = niz->data[i];
34         if(simbol=='F') {
35             glLineWidth((float)turtle.penSize);
36             glBegin(GL_LINE);
37             double x0 = turtle.x;
38             double y0 = turtle.y;
39             moveTurtle(&turtle, turtle.segmentSize);
40             double x1 = turtle.x;
41             double y1 = turtle.y;
42             glVertex2i(zaokruzi(x0), zaokruzi(y0));
43             glVertex2i(zaokruzi(x1), zaokruzi(y1));
44             glEnd();
45         } else if(simbol=='+') {
46             turtle.angle += angle;
47         } else if(simbol=='-') {
48             turtle.angle -= angle;
49         } else if(simbol=='s') {
50             turtle.segmentSize = max(1.0, turtle.segmentSize*segmentFactor);
51         } else if(simbol=='w') {
52             turtle.penSize = max(1.0, turtle.penSize*penFactor);
53         } else if(simbol=='[') {
54             pushTurtleStack(stack, &turtle);
55         } else if(simbol==']') {
56             popTurtleStack(stack, &turtle);
57         }
58     }
59     freeTurtleStack(stack);
60
61     freeCharSequence(niz);
62     freeCharSequence(axiom);
63 }
```

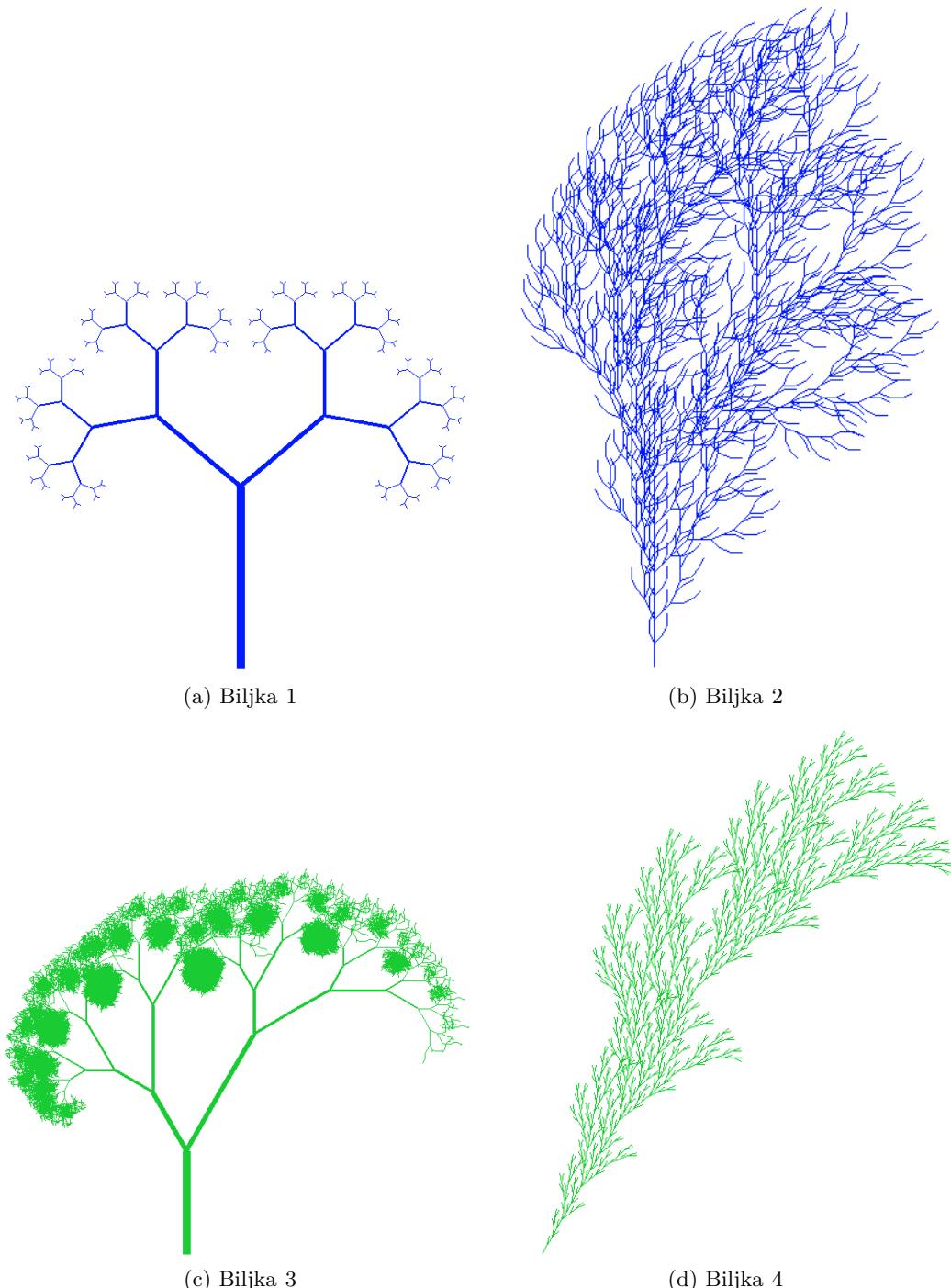
L-sustav čija je slika prikazana na slici 13.22b definiran je kao:

$$\mathbf{G} = (\{F, X, Y, +, -, [,]\}, F, \{F \rightarrow FF - [-F + F + F] + [+F - F - F]\}).$$

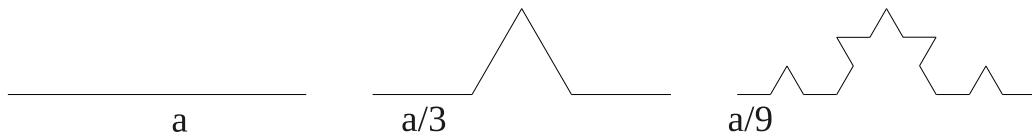
Kut za koji se mijenja smjer kornjače pod djelovanjem simbola "+" i "-" je 22.5.

L-sustav čija je slika prikazana na slici 13.22c definiran je kao:

$$\mathbf{G} = (\{F, +, -, s, w, [,]\}, + + FX, \{X \rightarrow sw[-FY] + FX, Y \rightarrow FX + FY - FX\}).$$



Slika 13.22: L-sustavom s grananjem



Slika 13.23: Opseg Kochine krivulje

Kut za koji se mijenja smjer kornjače pod djelovanjem simbola "+" i "-" je 30. Simbol "s" trenutnu duljinu segmenta množi s 0.65 dok simbol "w" trenutnu širinu linije množi s 0.7.

L-sustav čija je slika prikazana na slici 13.22d definiran je kao:

$$\mathbf{G} = (\{F, +, -, [,]\}, F, \{F \rightarrow F[F]F[-F][F]\}).$$

Kut za koji se mijenja smjer kornjače pod djelovanjem simbola "+" i "-" je 20.

L-sustavi, općenito govoreći, mogu biti puno kompleksniji od ovdje opisanih. Primjerice, jedna modifikacija su stohastički L-sustavi, kod kojih za pojedine simbole može biti definirano više produkcija te svaka produkcija može imati vjerojatnost da će baš ona biti odabrana; u tom slučaju, simbol se zamjenjuje prema produkciji koja se odabere posredstvom slučajnog mehanizma i pridijeljenih vjerojatnosti. Druga modifikacija jest uporaba kontekstno ovisnih produkcija, koje s lijeve strane nemaju samo simbol X već mogu imati i niz α koji se mora nalaziti prije tog simbola i niz β koji se mora nalaziti nakon tog simbola. Tada će produkcija "paliti" i obaviti zamjenu samo ako se u promatranom nizu neposredno lijevo od simbola X nalazi niz α te ako se od njega neposredno desno nalazi niz β . Također, osim što mogu generirati 2D slike, L-sustavi mogu raditi i u 3D prostoru generirajući različite trodimenzionske objekte. U ovom poglavljju stoga je predstavljena ideja L-sustava, te je dan samo osnovni pregled DOL-sustava.

13.7 Opseg i površina fraktala. Fraktalna dimenzija.

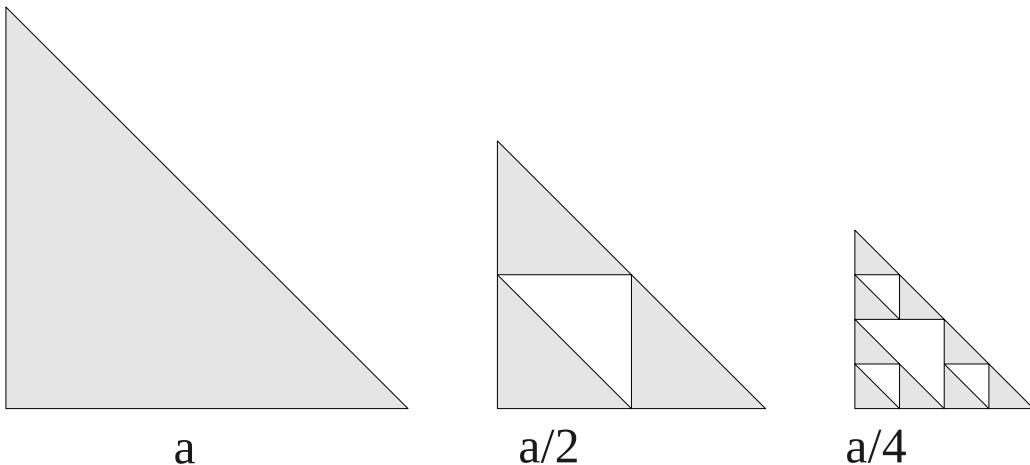
Započnimo najprije s izračunom opsega Kochine krivulje. Neka je početni segment Kochine krivulje segment linije duljine a (slika 13.23). Taj segment mijenjamo s 4 segmenta, svaki duljine $a/3$, pa je nakon prvog koraka duljina tako dobivene krivulje $4 \times (a/3) = a \cdot \frac{4}{3}$. Promotrimo sada jedan mali segment te krivulje. U sljedećem koraku taj segment duljine $a/3$ zamijenit ćemo s nova 4 segmenta čija je pojedinačna duljina trećina promatrane: $(a/3)/3$. Kako ih ima 4, segment duljine $a/3$ zamijenili smo konstrukcijom duljine $4 \times \frac{a}{9}$. Krivulja je imala 4 segmenta duljine $a/3$, pa je duljina krivulje nakon drugog koraka jednaka $4 \times 4 \times \frac{a}{9} = a \cdot \frac{4^2}{3}$. Sada možemo uočiti uzorak koji se pojavljuje:

$$a \rightarrow a \cdot \frac{4}{3} \rightarrow a \cdot \left(\frac{4}{3}\right)^2 \rightarrow a \cdot \left(\frac{4}{3}\right)^3 \rightarrow \dots \rightarrow a \cdot \left(\frac{4}{3}\right)^\infty = \infty$$

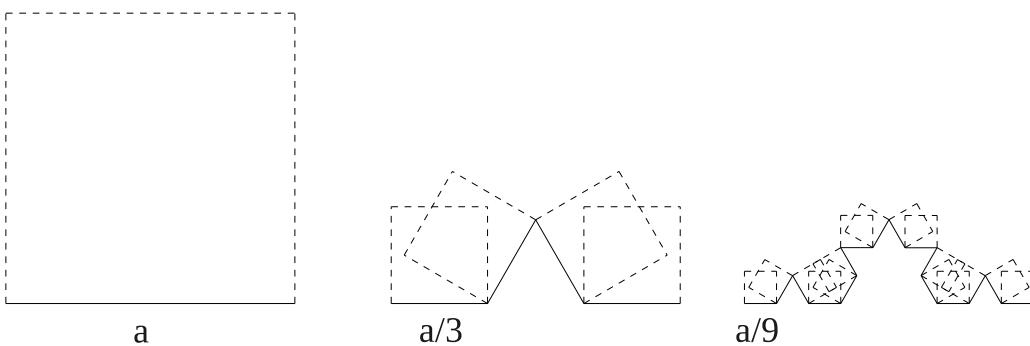
Možemo dakle zaključiti da je duljina Kochine krivulje doista beskonačna. Pogledajmo sada primjer fraktalnog lika – trokut Sierpinskog, pa izračunajmo njegov opseg i površinu (slika 13.24). Krenimo od jednakostaničnog trokuta koji ima stranicu duljine a . Opseg tog trokuta je $3 \cdot a$, površina $a^2/2$. Početni trokut sada zamijenimo s tri trokuta čija je stranica jednaka polovici početne stranice. Ukupni opseg takvog lika je suma triju opsega manjih trokuta: $3 \cdot a/2 + 3 \cdot a/2 + 3 \cdot a/2 = 3 \cdot a \cdot \frac{3}{2}$. Površina je jednaka sumi površina triju manjih trokuta: $(\frac{a}{2})^2/2 + (\frac{a}{2})^2/2 + (\frac{a}{2})^2/2 = \frac{a^2}{2} \cdot \frac{3}{4}$. U sljedećem koraku konstrukcije svaki bi trokut stranice $a/2$ bio zamijenjen s 3 trokuta upola manje stranice, dakle $a/4$. Time bi ukupni opseg tog lika bio $3 \cdot a \cdot \left(\frac{3}{2}\right)^2$, a ukupna površina $\frac{a^2}{2} \cdot \left(\frac{3}{4}\right)^2$. Opet možemo uočiti uzorak koji se pojavljuje:

$$3a \rightarrow 3a \cdot \frac{3}{2} \rightarrow 3a \cdot \left(\frac{3}{2}\right)^2 \rightarrow 3a \cdot \left(\frac{3}{2}\right)^3 \rightarrow \dots \rightarrow 3a \cdot \left(\frac{3}{2}\right)^\infty = \infty$$

$$a^2/2 \rightarrow a^2/2 \cdot \frac{3}{4} \rightarrow a^2/2 \cdot \left(\frac{3}{4}\right)^2 \rightarrow a^2/2 \cdot \left(\frac{3}{4}\right)^3 \rightarrow \dots \rightarrow a^2/2 \cdot \left(\frac{3}{4}\right)^\infty = 0$$



Slika 13.24: Površina i opseg trokuta Sierpinskog



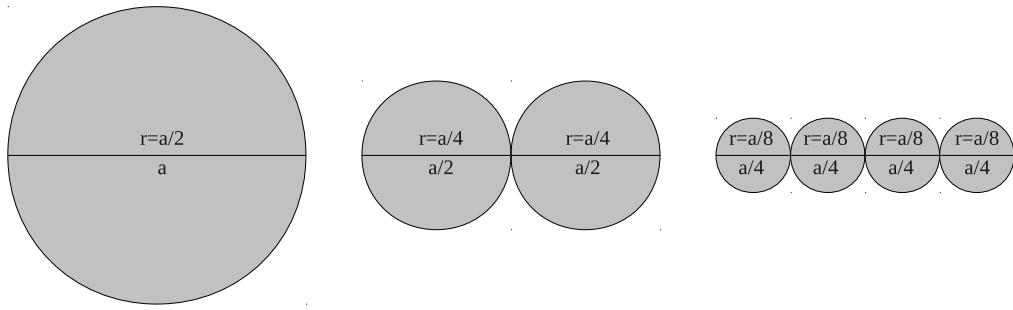
Slika 13.25: Površina Kochine krivulje

Trokut Sierpinskog ima dakle beskonačan ukupni opseg te površinu jednaku 0.

Pogledajmo malo rezultate prethodnih izračuna. Krenimo s Kochinom krivuljom. Promotrimo skup točaka koji čini tu krivulju. Zanima nas koje je dimenzionalnosti taj objekt? Je li to 1D objekt? Kada bi bio, teško bismo mogli objasniti kako to da je njegova duljina beskonačna – a opet, objekt je smješten na konačnoj površini! Možda je to dvodimenzijijski objekt? U tom slučaju, mogli bismo pokušati procijeniti njegovu površinu; dapače, ne točnu, već barem naći nekakvu gornju ogralu. Evo eksperimenta. Aproksimirajmo površinu ovog objekta sumom površina kvadrata koje postavimo iznad svakog segmenta krivulje (slika 13.25). Ovo će očito biti vrlo gruba procjena, i puno prevelika. No, rezultat će biti zanimljiv.

Konstrukciju Kochine krivulje započinjemo jednim segmentom linije duljine a . U ovom koraku, kako imamo samo jedan segment, površinu aproksimiramo površinom pripadnog kvadrata: a^2 . Napravimo sada jedan korak izgradnje krivulje: liniju zamijenimo s 4 segmenta, svaki duljine $a/3$. Nam njima možemo podignuti 4 kvadrata stranice $a/3$, pa je suma njihovih površina jednaka $4 \cdot (a/3)^2 = a^2 \cdot \frac{4}{9}$. Napravimo li sada sljedeći korak u konstrukciji, svaki segment duljine $a/3$ zamijenit ćemo s 4 segmenta duljine $(a/3)/3$. Suma površina svih kvadrata nad tim segmentima bit će tada: $a^2 \cdot \frac{4^2}{3^2}$. Sljedeći će korak dati površinu od $a^2 \cdot \frac{4^3}{3^3}$. Iz ovoga je lagano uočiti da je procjena površine u koraku n dana formulom: $a^2 \cdot \frac{4^n}{3^{(2n)}}$ što je zapravo $a^2 \cdot \left(\frac{4}{9}\right)^n$. Kada n pustimo da teži u beskonačnost, površina teži k nuli. Iz ovog eksperimenta možemo zaključiti da objekt nije niti dvodimenzijijski – nema površine. Stoga je zaključak da je dimenzija ove krivulje negdje između 1 i 2.

Hausdorffova dimenzija nastala je kao pokušaj da se definira dimenzionalnost i ovakvih objekata. Bez ulazeњa u formalnu definiciju Hausdorffove dimenzije, pogledajmo samo konačan rezultat: kako se računa? Ideja je sljedeća: promatrani skup točaka koji čini promatrani objekt potrebno je obuhvatiti kuglama radijusa r . Očito je da ako smanjujemo radijus r , trebat ćemo više kugli; označimo broj kugli potreban za prekrivanje objekta Θ s $N_\Theta(r)$. Hausdorffova dimenzija definirana je kao limes od



Slika 13.26: Određivanje Hausdorffove dimenzije segmenta linije

negativnog omjera logaritma potrebnog broja kugli i logaritma radijusa tih kugli, kada radijus teži ka nuli. Pri tome pojam *kugla* treba shvatiti u kontekstu n -dimenzijskih hiperkugli (što primjerice, za $n = 2$ odgovara kružnici). Možemo pisati:

$$d_H(\Theta) = - \lim_{r \rightarrow 0} \frac{\log N_\Theta(r)}{\log r} \quad (13.7)$$

Hausdorffova mjera odgovara našem uobičajenom poimanju dimenzije. Pogledajmo dva primjera.

Primjer: 14

Neka je kao objekt zadan segment linije. Odredite Hausdorffovu dimenziju tog objekta.

Rješenje:

Neka je duljina segmenta linije jednaka a (slika 13.26). Čitav segment moguće je obuhvatiti jednom kružnicom čiji je centar u središtu segmenta, a radijus $a/2$. Međutim, treba vidjeti što se događa ako smanjujemo r . Podijelimo stoga naš segment na dva jednakog dugačka dijela: lijevi i desni. Svaki od njih ima duljinu $a/2$. Svaki segment moguće je obuhvatiti jednom kružnicom radijusa $a/4$ čiji je centar smješten u središtu tog segmenta. Broj takvih kugli potreban da se prekrije čitav objekt bit će 2. Ako nastavimo sa smanjivanjem, početnu liniju možemo rekursivno podijeliti na 4 jednakog dijela. Tada će nam trebati 4 kugle radijusa $a/8$, kako bismo prekrili čitav objekt. Trend je prikazan u sljedećoj tablici:

Dubina rekurzije	0	1	2	...	n
Broj kugli H_Θ	1	2	4	...	2^n
Radijus kugle r	$a/2$	$a/4$	$a/8$...	$\frac{a}{2^{n+1}}$

Očito je da puštanjem $n \rightarrow \infty$ radijus r teži ka nuli. Pogledajmo stoga kamo teži omjer broja kugli i radijusa:

$$\begin{aligned} d_H(\Theta) &= - \lim_{r \rightarrow 0} \frac{\log N_\Theta(r)}{\log r} \\ &= - \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{\log 2^n}{\log \frac{a}{2^{n+1}}} \\ &= - \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{n \cdot \log 2}{\log \frac{a}{2} - n \log 2} \\ &= 1 \end{aligned}$$

Zaključak: segment linije je jednodimenzijski objekt, što je u skladu s našim očekivanjima.

Primjer: 15

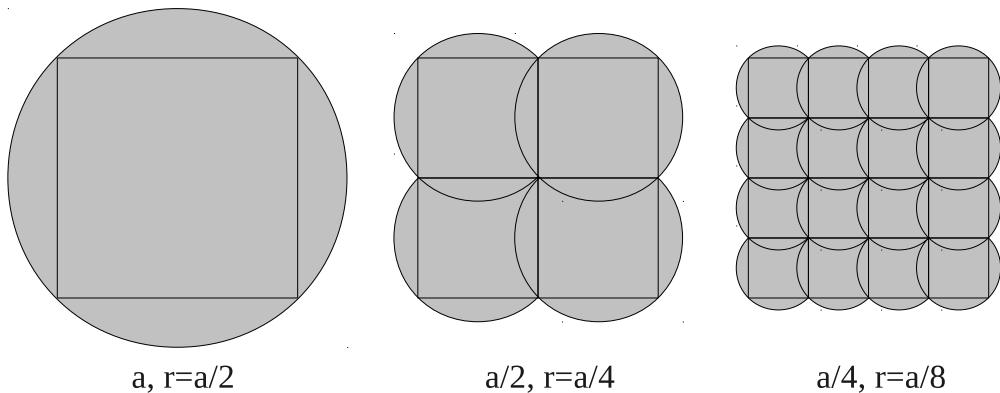
Neka je kao objekt zadan kvadrat. Odredite Hausdorffovu dimenziju tog objekta.

Rješenje:

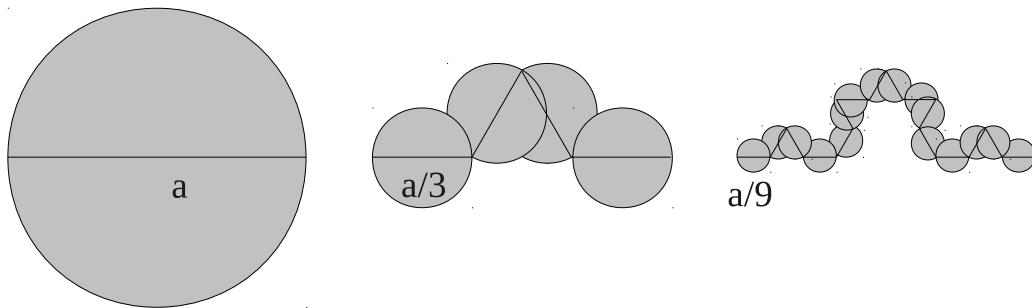
Neka je duljina stranice kvadrata jednaka a (slika 13.27). Čitav kvadrat moguće je obuhvatiti jednom kružnicom čiji je centar u središtu kvadrata, a radijus $a/\sqrt{2}$. Podijelimo sada kvadrat kvadrate čija je stranica $a/2$. Početni kvadrat ovime će se raspasti na 4 manja kvadrata. Svaki od njih ima stranicu $a/2$, pa ćemo ga moći obuhvatiti u kružnicu radijusa $\frac{a/2}{\sqrt{2}}$. Za pokriti čitav lik trebat ćemo 4 kružnice. Ako postupak nastavimo tako da svaki od manjih kvadrata rekursivno podijelimo, dobit ćemo još manje kvadrate duljine stranice $a/4$. Čitav lik tada će se sastojati od $4 \cdot 4 = 16$ manjih kvadrata, a svaki ćemo moći obuhvatiti jednom kružnicom radijusa $\frac{a/4}{\sqrt{2}}$. Trend je prikazan u sljedećoj tablici:

Dubina rekurzije	0	1	2	...	n
Broj kugli H_Θ	1	4	16	...	4^n
Radijus kugle r	$a/\sqrt{2}$	$\frac{a/2}{\sqrt{2}}$	$\frac{a/4}{\sqrt{2}}$...	$\frac{a}{2^n \sqrt{2}}$

Očito je da puštanjem $n \rightarrow \infty$ radijus r teži ka nuli. Pogledajmo stoga kamo teži omjer broja kugli i radijusa:



Slika 13.27: Određivanje Hausdorffove dimenzije segmenta kvadrata



Slika 13.28: Određivanje Hausdorffove dimenzije Kochine krivulje

$$\begin{aligned}
 d_H(\Theta) &= -\lim_{r \rightarrow 0} \frac{\log N_\Theta(r)}{\log r} \\
 &= -\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{\log 4^n}{\log \frac{a}{2^n \sqrt{2}}} \\
 &= -\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{2n \cdot \log 2}{\log \frac{a}{\sqrt{2}} - n \log 2} \\
 &= 2
 \end{aligned}$$

Zaključak: kvadrat je dvodimenzinski objekt, što je opet u skladu s našim očekivanjima.

Nakon što smo se uvjerili da Hausdorffova mjera doista odgovara onome što smo i očekivali za 1D i 2D objekte, pokušajmo sada na isti način izračunati Hausdorffovu dimenziju Kochine krivulje kao jednog od najjednostavnijih samosličnih fraktala.

Primjer: 16

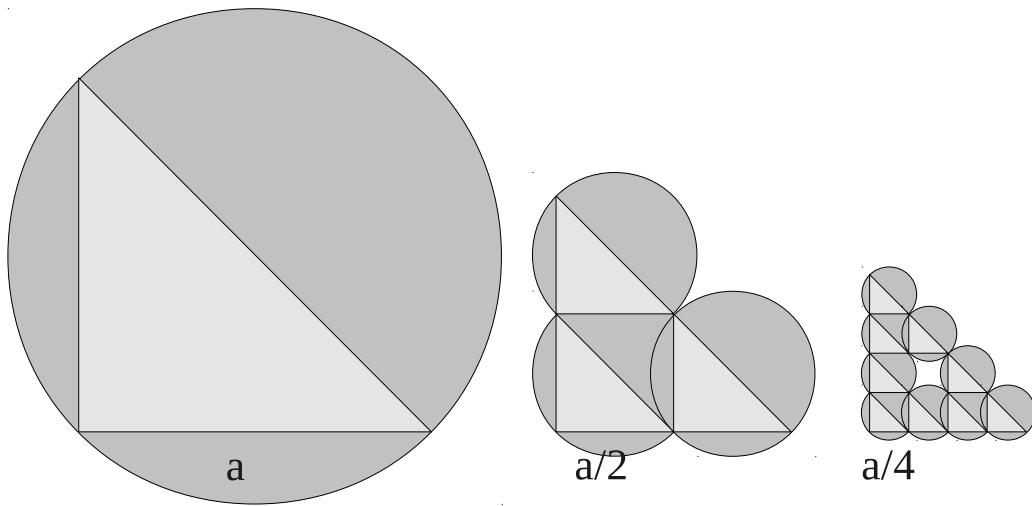
Neka je kao objekt zadana Kochina krivulja. Odredite Hausdorffovu dimenziju tog objekta.

Rješenje:

Neka je duljina početnog segmenta linije iz kojeg kreće konstrukcija jednaka a (slika 13.28). Čitav segment moguće je obuhvatiti jednom kružnicom čiji je centar u središtu segmenta, a radijus $a/2$. Napravimo li sljedeći korak konstrukcije, jedan segment duljine a zamijenit ćemo s 4 segmenta, svaki duljine $a/3$. Taj objekt moći ćemo obuhvatiti s 4 kružnice, svaka radijusa $a/6$. Napravimo li sljedeći korak konstrukcije, jedan segment duljine $a/3$ zamijenit ćemo s 4 segmenta, svaki duljine $a/9$. Čitav objekt tada ćemo moći obuhvatiti s $4 \cdot 4 = 16$ kružnicama, svaka radijusa $a/18$. Nastavimo li dalje, trend je prikazan u sljedećoj tablici:

Dubina rekurzije	0	1	2	...	n
Broj kugli H_Θ	1	4	16	...	4^n
Radijus kugle r	$a/2$	$\frac{a/2}{3}$	$\frac{a/2}{9}$...	$\frac{a}{3^n}$

Očito je da puštanjem $n \rightarrow \infty$ radijus r teži ka nuli. Pogledajmo stoga kamo teži omjer broja kugli i radijusa:



Slika 13.29: Određivanje Hausdorffove dimenzije trokuta Sierpinskog

$$\begin{aligned}
 d_H(\Theta) &= -\lim_{r \rightarrow 0} \frac{\log N_\Theta(r)}{\log r} \\
 &= -\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{\log 4^n}{\log \frac{a}{2 \cdot 3^n}} \\
 &= -\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{n \cdot \log 4}{\log \frac{a}{2} - n \log 3} \\
 &= \frac{\log 4}{\log 3} \\
 &= 1.2618595...
 \end{aligned}$$

Zaključak: Hausdorffova dimenzija Kochine krivulje je poprilici 1.26, što je između 1 i 2, baš kao što smo to i očekivali.

Izračunajmo i Hausdorffovu dimenziju trokuta Sierpinskog.

Primjer: 17

Neka je kao objekt zadan trokut Sierpinskog. Odredite Hausdorffovu dimenziju tog objekta.

Rješenje:

Neka je duljina stranice početnog pravokutnog jednakokračnog trokuta iz kojeg kreće konstrukcija jednaka a (hipotenuza je tada $a\sqrt{2}$) – slika 13.29. Čitav trokut moguće je obuhvatiti jednom kružnicom čiji je centar u središtu hipotenuze trokuta, a radijus $\frac{a\sqrt{2}}{2}$. Napravimo li sljedeći korak konstrukcije, jedan trokut kraka a zamijenit ćemo s 3 trokuta, svaki kraka $a/2$. Taj objekt moći ćemo obuhvatiti s 3 kružnice, svaka radijusa $\frac{a\sqrt{2}}{4}$. Napravimo li sljedeći korak konstrukcije, svaki trokut kraka duljine $a/2$ zamijenit ćemo s 3 nova trokuta, svaki duljine kraka $a/4$. Čitav objekt tada ćemo moći obuhvatiti s 9 kružica, svaka radijusa $\frac{a\sqrt{2}}{8}$. Nastavimo li dalje, trend je prikazan u sljedećoj tablici:

Dubina rekurzije	0	1	2	...	n
Broj kugli H_Θ	1	3	9	...	3^n
Radijus kugle r	$\frac{a\sqrt{2}}{2}$	$\frac{a\sqrt{2}}{2 \cdot 2}$	$\frac{a\sqrt{2}}{2 \cdot 4}$...	$\frac{a\sqrt{2}}{2 \cdot 2^n}$

Očito je da puštanjem $n \rightarrow \infty$ radijus r teži ka nuli. Pogledajmo stoga kamo teži omjer broja kugli i radijusa:

$$\begin{aligned}
 d_H(\Theta) &= -\lim_{r \rightarrow 0} \frac{\log N_\Theta(r)}{\log r} \\
 &= -\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{\log 3^n}{\log \frac{a\sqrt{2}}{2 \cdot 2^n}} \\
 &= -\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{n \cdot \log 3}{\log \frac{a\sqrt{2}}{2} - n \log 2} \\
 &= \frac{\log 3}{\log 2} \\
 &= 1.5849625...
 \end{aligned}$$

Zaključak: Hausdorffova dimenzija trokuta Sierpinskog iznosi poprilici 1.58, što je između 1 i 2.

Izračunajte za vježbu Hausdorffovu dimenziju tepiha Sierpinskog, prikazanog na slici 13.18.

Spomenimo da osim Hausdorfove dimenzije postoji još sličnih mjera, koje se u velikom broju slučaju podudaraju s Hausdorffovom dimenzijom (no postoje i objekti za koje se te mjere razlikuju u odnosu na Hausdorffovu dimenziju). Jedan od poznatijih primjera je Minkowski-Bouligand-ova dimenzija, poznata još i pod nazivom *box-counting* dimenzija, koja je uvijek veća ili jednaka Hausdorffovoj dimenziji. Prilikom izračuna ove dimenzije objekt se ne prekriva kružnicama, već se prekriva pravilnom kvadratičastom rešetkom. Neka su dimenzije jednog kvadratiča takve rešetke $\epsilon \times \epsilon$. Potrebno je izbrojati preko koliko se kvadratiča proteže fraktal, ili rečeno drugačije, koliko nam kvadratiča treba da bismo prekrili fraktal. Potom pustimo duljinu stranice da teži ka nuli (rešetka postaje sve finija i finija), i gledamo limes omjera potrebnog broja kvadratiča i stranice kvadratiča. Konkretno, za Minkowski-Bouligand-ovu dimenziju nekog skupa S možemo pisati:

$$d_M(S) = -\lim_{\epsilon \rightarrow 0} \frac{\log N_S(\epsilon)}{\log \epsilon} = \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \frac{\log N_S(\epsilon)}{\log \frac{1}{\epsilon}} \quad (13.8)$$

Za korektan izračun ove mjere nije nužno da kvadratiči budu pravilno raspoređeni u rešetki. Umjesto toga, moguće je naprsto koristiti potreban broj kvadratiča (koji mogu biti i zarotirani) i ručno ih rasporediti tako da pokriju čitav fraktal.

Za vježbu se uvjerite da i ovakav izračun fraktalne dimenzije za Kochinu krivulju daje isti broj kao i Hausdorffova dimenzija (naputak: za pokrivanje koristite četiri pravokutnika – dva "normalna" i dva zarotirana).

Dodatak A

Dodatno o transformacijama pogleda

A.1 View-up vektor

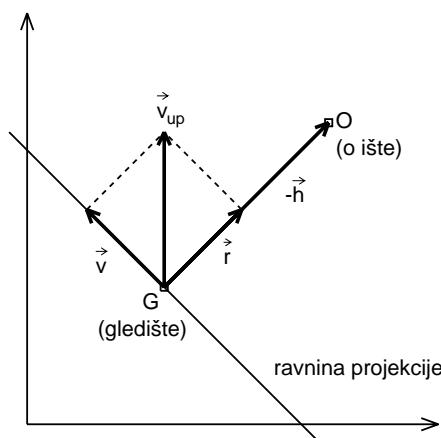
View-up vektor popularan je naziv za jedan od načina "kroćenja" svih osi sustava (dakle osi x' i y') i njegova uporaba već je opisana u podpoglavlju 6.3.4. Ovdje dajemo način izračuna točke K koji se temelji na skalarnom produktu.

Da bi definirao koordinatni sustav, korisnik može zadati različite kombinacije parametara. Čest slučaj je da se zada očište O i gledište G , informacija da se gradi lijevi koordinatni sustav te da se zada vektor \vec{v}_{up} koji približno pokazuje smjer osi y . Os z koordinatnog sustava određena je vektorom \vec{h} :

$$\vec{h} = G - O.$$

Time je definirano da je pozitivan smjer osi z od ishodišta prema gledištu. Os y mora biti okomita na tu os. Označimo s \vec{v} vektor koji pokazuje u smjeru pozitivne osi y . Taj vektor tada leži u ravnini kojoj pripada očište i čiji je vektor normale upravo \vec{h} . Zadavanje baš takvog vektora za korisnike će predstavljati problem. Umjesto toga, dopustit ćemo korisniku da zada vektor \vec{v}_{up} koji je "poprilici" u smjeru osi y a mi ćemo računski pronaći vektor \vec{v} koji je približno u tom smjeru i koji stvarno leži u traženoj ravnini.

Ilustracija koja će nam pomoći prikazana je na slici A.1. Kako vektori u prostoru nisu vezani za točke, ravnina i vektor \vec{v}_{up} pomaknuti su u točku G . Obratite pažnju da je na slici prikazan vektor $-\vec{h}$ (uz smjer koji je nacrtan).



Slika A.1: Pronalaženje y -osi temeljem *view-up* vektora

Uočite da vrijedi:

$$\vec{v}_{up} = \vec{r} + \vec{v}.$$

Kut između vektora $-\vec{h}$ i vektora \vec{v}_{up} definiran je izrazom:

$$\cos(-\vec{h}, \vec{v}_{up}) = \frac{-\vec{h} \cdot \vec{v}_{up}}{\|\vec{h}\| \cdot \|\vec{v}_{up}\|}.$$

Norma vektora \vec{r} slijedi iz pravokutnog trokuta:

$$\|\vec{r}\| = \|\vec{v}_{up}\| \cdot \cos(-\vec{h}, \vec{v}_{up}) = \|\vec{v}_{up}\| \cdot \frac{-\vec{h} \cdot \vec{v}_{up}}{\|\vec{h}\| \cdot \|\vec{v}_{up}\|} = \frac{-\vec{h} \cdot \vec{v}_{up}}{\|\vec{h}\|},$$

dok je vektor \vec{r} jednak svojoj normi puta jedinični vektor u smjeru $-\vec{h}$:

$$\vec{r} = \|\vec{r}\| \cdot \frac{-\vec{h}}{\|\vec{h}\|} = \frac{-\vec{h} \cdot \vec{v}_{up}}{\|\vec{h}\|} \cdot \frac{-\vec{h}}{\|\vec{h}\|} = \frac{\vec{h} \cdot \vec{v}_{up}}{\|\vec{h}\|^2} \cdot \vec{h}.$$

Sada iz jednakosti $\vec{v}_{up} = \vec{r} + \vec{v}$ možemo izvući traženi vektor \vec{v} :

$$\vec{v} = \vec{v}_{up} - \vec{r} = \vec{v}_{up} - \frac{\vec{h} \cdot \vec{v}_{up}}{\|\vec{h}\|^2} \cdot \vec{h}.$$

Izraz se da još pojednostavniti ako se vektor \vec{h} ne definira kao $G - O$ već kao normirani vektor:

$$\vec{h} = \frac{G - O}{\|G - O\|}.$$

U tom slučaju izraz za \vec{v} se pojednostavljuje u:

$$\vec{v} = \vec{v}_{up} - (\vec{h} \cdot \vec{v}_{up}) \cdot \vec{h}.$$

Koristeći dobiveni izraz točka K koju smo uz O i G koristili za zadavanje koordinatnog sustava kod transformacija pogleda može se izračunati trivijalno:

$$K = R + \vec{v}.$$

Nakon izračunavanja točke K može se krenuti u izgradnju matrica za opću perspektivnu projekciju koristeći pri tome matricu Θ_4 . Uočimo još jednom: prilikom transformacija pogleda i projekcija, *view-up* vektor je vektor koji zadaje korisnik kako bi definirao smjer y -osi lokalnog 2D koordinatnog sustava razapetog u ravnini projekcije s ishodištem u gledištu. Tipično, *view-up* vektor ne leži u ravnini projekcije već "poprilici" pokazuje u smjeru osi y ; ravnina projekcije uvijek je okomita na spojnicu očišće-gledište. Projekcija *view-up* vektora u ravninu projekcije daje vektor kolinearan jediničnom vektoru y -osi.

A.2 Transformacija pogleda

Zadana su dva koordinatna sustava: osnovni s ishodništem u $O = (0, 0, 0)$ i jediničnim vektorima \vec{i} , \vec{j} i \vec{k} te drugi koordinatni sustav čije je ishodište zadano s $O' = (O'_x, O'_y, O'_z)$ i jediničnim vektorima \vec{u} , \vec{v} i \vec{w} . Pretpostaviti ćemo podatke o drugom koordinatnom sustavu znamo u terminima podataka o prvom koordinatnom sustavu, odnosno da vrijedi:

$$O' = O'_x \cdot \vec{i} + O'_y \cdot \vec{j} + O'_z \cdot \vec{k},$$

$$\vec{u} = u_x \cdot \vec{i} + u_y \cdot \vec{j} + u_z \cdot \vec{k},$$

$$\vec{v} = v_x \cdot \vec{i} + v_y \cdot \vec{j} + v_z \cdot \vec{k},$$

$$\vec{w} = w_x \cdot \vec{i} + w_y \cdot \vec{j} + w_z \cdot \vec{k}.$$

Prepostavimo da u koordinatnom sustavu $\vec{u}\text{-}\vec{v}\text{-}\vec{w}$ znamo koordinate točke $T' = (x', y', z')$. Koordinate te iste točke u osnovnom koordinatnom sustavu su:

$$\vec{T} = \vec{O}' + x' \cdot \vec{u} + y' \cdot \vec{v} + z' \cdot \vec{w} \quad (\text{A.1})$$

Za potrebe nastavka izvoda usvojitićemo konvenciju da točke i vektore gledamo kao jednostupčaste matrice. Izraz (A.1) možemo prikazati kao:

$$\begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} O'_x \\ O'_y \\ O'_z \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} u_x & v_x & w_x \\ u_y & v_y & w_y \\ u_z & v_z & w_z \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{bmatrix} \quad (\text{A.2})$$

Ako su nam koordinate točke poznate u osnovnom koordinatnom sustavu, koordinate te iste točke u sustavu $\vec{u}\text{-}\vec{v}\text{-}\vec{w}$ možemo dobiti tako da izraz (A.2) preuredimo na sljedeći način. Najprije prebacimo koordinate ishodišta s lijeve strane pa još jednom okrenimo izraz:

$$\begin{bmatrix} u_x & v_x & w_x \\ u_y & v_y & w_y \\ u_z & v_z & w_z \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} O'_x \\ O'_y \\ O'_z \end{bmatrix}.$$

Potom čitav izraz pomnožimo s lijeve strane inverzom matrice vektora koordinatnih osi. S lijeve strane time će se matrica poništiti pa ostaje:

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} u_x & v_x & w_x \\ u_y & v_y & w_y \\ u_z & v_z & w_z \end{bmatrix}^{-1} \cdot \left\{ \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} O'_x \\ O'_y \\ O'_z \end{bmatrix} \right\}. \quad (\text{A.3})$$

Da bismo dobili koordinate točke u zadanim koordinatnim sustavima, trebamo dakle najprije točku translatirati i potom pomnožiti s matricom koja će preračunati koordinate.

Primjetite da izraz (A.3) vrijedi za potpuno općeniti sustav $\vec{u}\text{-}\vec{v}\text{-}\vec{w}$ čiji vektori koordinatnih osi mogu biti međusobno okomiti ili ne moraju, te mogu biti jedinični ili ne moraju. Međutim, u tom skroz općenitom slučaju nužno je računati inverz matrice vektora koordinatnih osi.

Uvedemo li dodatna ograničenja, izračun inverza matrice vektora koordinatnih osi može postati trivijalan. Pa pogledajmo dva slučaja.

A.2.1 Slučaj 1: ortonormalni koordinatni sustav

Kao prvi slučaj razmotrit ćemo slučaj koji je i najčešći: vektori \vec{u} , \vec{v} i \vec{w} su međusobno okomiti (ortonormalni) i svi su jedinični (norma im je 1). U tom slučaju matrica vektora koordinatnih osi je ortonormalna matrica, a ortonormalne matrice imaju krasno svojstvo: njihov inverz jednak je transponiranoj matrici. U tom slučaju, izraz (A.3) prelazi u:

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} u_x & v_x & w_x \\ u_y & v_y & w_y \\ u_z & v_z & w_z \end{bmatrix}^T \cdot \left\{ \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} O'_x \\ O'_y \\ O'_z \end{bmatrix} \right\}$$

odnosno

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} u_x & u_y & u_z \\ v_x & v_y & v_z \\ w_x & w_y & w_z \end{bmatrix} \cdot \left\{ \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} O'_x \\ O'_y \\ O'_z \end{bmatrix} \right\}. \quad (\text{A.4})$$

A.2.2 Slučaj 2: ortogonalni ali nejedinični koordinatni sustav

Kao proširenje prethodnog slučaja razmotrit ćemo situaciju kada su vektori \vec{u} , \vec{v} i \vec{w} međusobno okomiti (ortogonalni) ali nisu nužno jedinični (norma im ne treba biti 1). Matricu vektora koordinatnih osi označit ćemo oznakom Γ :

$$\Gamma = \begin{bmatrix} u_x & v_x & w_x \\ u_y & v_y & w_y \\ u_z & v_z & w_z \end{bmatrix}.$$

U razmatranom slučaju, matrica Γ je matrica sastavljena od okomitih vektora ali nije ortonormalna. Označimo s $\|\vec{u}\|$, $\|\vec{v}\|$ i $\|\vec{w}\|$ norme vektora \vec{u} , \vec{v} i \vec{w} . Konstruirajmo matricu Λ tako da matrici Γ sve komponente prvog stupca podijelimo s $\|\vec{u}\|$, sve komponente drugog stupca podijelimo s $\|\vec{v}\|$ te sve komponente trećeg stupca podijelimo s $\|\vec{w}\|$. Opisano skaliranje možemo postići tako da matricu Γ pomnožimo prikladnom matricom skaliranja S :

$$\begin{aligned} \Lambda &= \Gamma \cdot S \\ &= \begin{bmatrix} u_x & v_x & w_x \\ u_y & v_y & w_y \\ u_z & v_z & w_z \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \frac{1}{\|\vec{u}\|} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{\|\vec{v}\|} & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{\|\vec{w}\|} \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} \frac{u_x}{\|\vec{u}\|} & \frac{v_x}{\|\vec{v}\|} & \frac{w_x}{\|\vec{w}\|} \\ \frac{u_y}{\|\vec{u}\|} & \frac{v_y}{\|\vec{v}\|} & \frac{w_y}{\|\vec{w}\|} \\ \frac{u_z}{\|\vec{u}\|} & \frac{v_z}{\|\vec{v}\|} & \frac{w_z}{\|\vec{w}\|} \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Tvrdimo da je matrica Λ ortonormalna matrica. Doista, u toj matrici svaki je stupac jedinični vektor i svi su stupci međusobno okomiti. Primjerice, norma vektora koji je u prvom stupcu matrice Λ je:

$$\begin{aligned} \|\cdot\| &= \sqrt{\left(\frac{u_x}{\|\vec{u}\|}\right)^2 + \left(\frac{u_y}{\|\vec{u}\|}\right)^2 + \left(\frac{u_z}{\|\vec{u}\|}\right)^2} \\ &= \sqrt{\frac{u_x^2 + u_y^2 + u_z^2}{\|\vec{u}\|^2}} \\ &= \frac{\sqrt{u_x^2 + u_y^2 + u_z^2}}{\sqrt{\|\vec{u}\|^2}} \\ &= \frac{\|\vec{u}\|}{\|\vec{u}\|} \\ &= 1. \end{aligned}$$

Na jednak način možemo provjeriti istinitost tvrdnje i za preostale stupce. Provjerimo još okomost. Skalarni produkt prvog i drugog stupca je:

$$\begin{aligned} \cdot &= \frac{u_x}{\|\vec{u}\|} \cdot \frac{v_x}{\|\vec{v}\|} + \frac{u_y}{\|\vec{u}\|} \cdot \frac{v_y}{\|\vec{v}\|} + \frac{u_z}{\|\vec{u}\|} \cdot \frac{v_z}{\|\vec{v}\|} \\ &= \frac{u_x \cdot v_x + u_y \cdot v_y + u_z \cdot v_z}{\|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\|} \\ &= \frac{1}{\|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\|} \cdot (\vec{u} \cdot \vec{v}) \\ &= \frac{1}{\|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\|} \cdot 0 \\ &= 0. \end{aligned}$$

Skalarni produkt bilo koja dva stupca matrice Λ svodi se na skalirani skalarni produkt originalnih vektora a kako su oni okomiti, rezultat je uvijek 0.

Kako je matrica Λ ortonormalna, njezin inverz jednak je njezinom transponatu:

$$\Lambda^{-1} = \Lambda^T$$

pa uvrštavanjem imamo:

$$(\Gamma \cdot S)^{-1} = (\Gamma \cdot S)^T.$$

Inverz i operacija transponiranja nad umnoškom kvadratnih matrica djeluju slično: okreću redoslijed matrica i na njih primjenjuju operaciju. Stoga vrijedi:

$$S^{-1} \cdot \Gamma^{-1} = S^T \cdot \Gamma^T.$$

Množenjem čitavog izraza sa S s lijeve strane dobivamo:

$$\Gamma^{-1} = S \cdot S^T \cdot \Gamma^T.$$

Kako je matrica S dijagonalna (matrica skaliranja!), ona je simetrična pa je transponat jednak samoj matrici. Stoga za inverz matrice Γ dobivamo konačni izraz:

$$\Gamma^{-1} = S^2 \cdot \Gamma^T. \quad (\text{A.5})$$

U našem slučaju, matrica S je dijagonalna matrica čiji su dijagonalni elementi recipročne norme zadanih vektora. Kvadrat dijagonalne matrice je dijagonalna matrica čiji su elementi kvadrirani a kako je kvadrat norme jednak skalarnom produktu vektora sa samim sobom, slijedi:

$$\Gamma^{-1} = \begin{bmatrix} \frac{1}{\vec{u} \cdot \vec{u}} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{\vec{v} \cdot \vec{v}} & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{\vec{w} \cdot \vec{w}} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} u_x & u_y & u_z \\ v_x & v_y & v_z \\ w_x & w_y & w_z \end{bmatrix}. \quad (\text{A.6})$$

Stoga u slučaju ortogonalnih ali nejediničnih vektora transformaciju koordinata uvrštavanjem izraza (A.6) u (A.3) obavljamo:

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{\vec{u} \cdot \vec{u}} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{\vec{v} \cdot \vec{v}} & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{\vec{w} \cdot \vec{w}} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} u_x & u_y & u_z \\ v_x & v_y & v_z \\ w_x & w_y & w_z \end{bmatrix} \cdot \left\{ \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} O'_x \\ O'_y \\ O'_z \end{bmatrix} \right\}. \quad (\text{A.7})$$

odnosno zapisano vektorski:

$$\vec{T}' = S^2 \cdot \Gamma^T (\vec{T} - \vec{O}'). \quad (\text{A.8})$$

Primjetite da su svi dosadašnji izvodi rezultirali konvencijom u kojoj matrica operatora množi točku (što je proizašlo iz predstavljanja točaka i vektora kao jednostupčanih matrica). Želimo li okrenuti konvenciju, sve izraze samo treba transponirati: time ćemo automatski dobiti i množenje točaka matricama operatora a točke i vektori će biti predstavljeni jednoretčanim matricama.

A.2.3 Prevodenje između dva zadana koordinatna sustava

Ostalo nam je još za pogledati što napraviti ako imamo osnovni koordinatni sustav i u njemu zadana dva druga koordinatna sustava: prvi čije je očišće O' i matrica vektora koordinatnih osi Γ' te drugi čije je očišće O'' i matrica vektora koordinatnih osi Γ'' . Zadane su koordinate točke T' u prvom koordinatnom sustavu a zanimaju nas njezine koordinate u drugom koordinatnom sustavu.

Transformaciju ćemo napraviti u dva koraka. U prvom koraku točku T' ćemo izrazom (A.1) prebaciti u osnovni koordinatni sustav:

$$\vec{T} = \vec{O}' + \Gamma' \cdot \vec{T}'.$$

Potom ćemo točku T u skladu s izrazom (A.8) poslati u drugi koordinatni sustav:

$$\begin{aligned}\vec{T}'' &= \Gamma''^{-1} \left\{ \vec{T} - \vec{O}'' \right\} \\ &= \Gamma''^{-1} \left\{ \vec{O}' + \Gamma' \cdot \vec{T}' - \vec{O}'' \right\} \\ &= \Gamma''^{-1} \left\{ \Gamma' \cdot \vec{T}' - (\vec{O}'' - \vec{O}') \right\}\end{aligned}$$

Konačan izraz dan je u nastavku.

$$\vec{T}'' = S''^2 \cdot \Gamma''^T \left\{ \Gamma' \cdot \vec{T}' - (\vec{O}'' - \vec{O}') \right\}. \quad (\text{A.9})$$

Primjetite da se i ovaj najopćenitiji slučaj može prikazati u uobičajenom obliku gdje matrica množi translatiranu točku. Evo kako:

$$\begin{aligned}\vec{T}'' &= S''^2 \cdot \Gamma''^T \cdot I \cdot \left\{ \Gamma' \cdot \vec{T}' - (\vec{O}'' - \vec{O}') \right\} \\ &= S''^2 \cdot \Gamma''^T \cdot \Gamma' \cdot \Gamma'^{-1} \left\{ \Gamma' \cdot \vec{T}' - (\vec{O}'' - \vec{O}') \right\} \\ &= S''^2 \cdot \Gamma''^T \cdot \Gamma' \left\{ \vec{T}' - \Gamma'^{-1} \cdot (\vec{O}'' - \vec{O}') \right\} \\ &= S''^2 \cdot \Gamma''^T \cdot \Gamma' \left\{ \vec{T}' - S'^2 \cdot \Gamma'^T \cdot (\vec{O}'' - \vec{O}') \right\}.\end{aligned}$$

Točka \vec{T}' najprije se translatira za vektor $-S'^2 \cdot \Gamma'^T \cdot (\vec{O}'' - \vec{O}')$ i potom množi matricom $S''^2 \cdot \Gamma''^T \cdot \Gamma'$.

Dodatak B

Dodatno o krivuljama

B.1 Presjecišta zrake i krivulje

U pojedinim situacijama važno je odrediti sjeku li se zraka i segment krivulje te ako da, predstavlja li sjecište mjesto na kojem zraka ulazi s lijeve strane i prelazi na desnu ili ulazi s desne strane i prelazi na lijevu. S obzirom da smo u ovoj knjizi u podoglavlju 7.7.3 opisali postupak popunjavanja unutrašnjosti *glypha* koji se koriste kod vektorski definiranih fontova, u ovom podoglavlju razmotrit ćemo dvije krivulje koje se koriste pri definiranju segmenata kod *TrueType* fontova: segment pravca te segment kvadratne aproksimacijske Bezierove krivulje. U oba slučaja razmatrat ćemo segment definiran parametarskim oblikom i to isključivo u 2D radnom prostoru.

B.1.1 Presjecište zrake i linijskog segmenta

Zraka je polupravac: to je dio pravca koji možemo definirati početnom točkom \vec{Z} i vektorom smjera \vec{d} . Parametarski zapis zrake tada glasi:

$$\vec{P}(\lambda) = \vec{Z} + \lambda \cdot \vec{d} \quad (\text{B.1})$$

pri čemu je $\lambda \geq 0$. Dio pravca na kojem zraka leži a koji se dobiva za $\lambda < 0$ ne pripada zraci.

Prepostavimo sada da je linijski segment definiran početnom točkom \vec{s}_0 i krajnjom točkom \vec{s}_1 . Parametarski oblik ovako definiranog linijskog segmenta je:

$$\vec{P}(t) = \vec{s}_0 + t \cdot (\vec{s}_1 - \vec{s}_0) \quad (\text{B.2})$$

pri čemu segmentu pripadaju samo one točke za koje je $0 \leq t \leq 1$. Točke za koje je $t < 0$ i točke za koje je $t > 1$ leže na istom pravcu na kojem leži i segment ali prve se nalaze ispred \vec{s}_0 a druge iza \vec{s}_1 pa ne pripadaju linijskom segmentu.

Slika B.1 ilustrira situaciju i kojoj sjecište zrake i linijskog segmenta postoji. Sjecišta zrake i linijskog segmenta su sve točke za koje vrijedi:

$$\vec{P}(\lambda) = \vec{P}(t) \quad (\text{B.3})$$

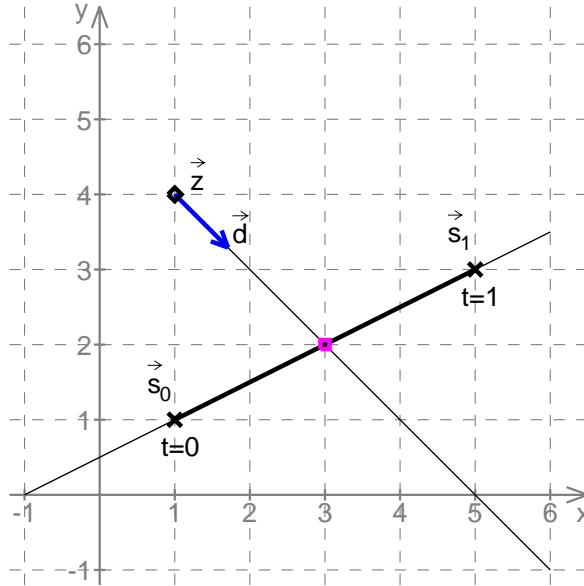
uz $\lambda \geq 0$ i $0 \leq t \leq 1$. U slučaju koji razmatramo zraka i linijski segment mogu imati najviše jedno sjecište.

Izjednačavanjem izraza (B.1) i (B.2) dobivamo sustav dvije jednadžbe s dvije nepoznanice (jer radimo u 2D radnom prostoru pa su vektori dvokomponentni; nepoznanice su λ i t):

$$\vec{Z} + \lambda \cdot \vec{d} = \vec{s}_0 + t \cdot (\vec{s}_1 - \vec{s}_0) \quad (\text{B.4})$$

koji je moguće riješiti na uobičajen način. Međutim, u nastavku ćemo pokazati drugačiji način rješavanja koji ćemo iskoristiti i kod kvadratne aproksimacijske Bezierove krivulje. Uvedimo pomoći vektor \vec{d}' koji je okomit na vektor \vec{d} . Ako je vektor $\vec{d} = [d_x \ d_y]$, tada je vektor $\vec{d}' = [-d_y \ d_x]$ (uz podsjetnik da smo ograničeni na 2D radni prostor). Pomnožimo sada skalarno izraz (B.4) s \vec{d}' . Slijedi:

$$\vec{Z} \cdot \vec{d}' + \lambda \cdot \vec{d} \cdot \vec{d}' = \vec{s}_0 \cdot \vec{d}' + t \cdot (\vec{s}_1 - \vec{s}_0) \cdot \vec{d}'.$$



Slika B.1: Sjecište zrake i linijskog segmenta.

Kako su vektori \vec{d} i \vec{d}' međusobno okomiti, njihov je skalarni produkt jednak nuli pa slijedi:

$$\vec{Z} \cdot \vec{d}' = \vec{s}_0 \cdot \vec{d}' + t \cdot (\vec{s}_1 - \vec{s}_0) \cdot \vec{d}'$$

odnosno:

$$t = \frac{\vec{Z} \cdot \vec{d}' - \vec{s}_0 \cdot \vec{d}'}{(\vec{s}_1 - \vec{s}_0) \cdot \vec{d}'}$$

što se uz distributivnost skalarnog produkta može kraće zapisati kao:

$$t = \frac{(\vec{Z} - \vec{s}_0) \cdot \vec{d}'}{(\vec{s}_1 - \vec{s}_0) \cdot \vec{d}'} \quad (\text{B.5})$$

Prije direktnе primjene izraza (B.5) treba provjeriti je li nazivnik jednak 0. Ako je $(\vec{s}_1 - \vec{s}_0) \cdot \vec{d}' = 0$, zraka i linijski segment su paralelni pa sjecište ne postoji i postupak traženja sjecišta završava. U suprotnom, primjenom izraza (B.5) određujemo vrijednost parametra t koja odgovara točki u kojoj se sijeku *pravac na kojem leži zraka i pravac na kojem leži linijski segment*. Sada treba provjeriti iznos parametra t : ako smo dobili $t < 0$ ili $t > 1$, sjecište se nalazi na pravcu na kojem leži linijski segment ali ne pripada linijskom segmentu: postupak se opet prekida uz dojavu da sjecište zrake i linijskog segmenta ne postoji.

Ako smo utvrdili da je $0 \leq t \leq 1$, utvrdit ćemo točku potencijalnog sjecišta uvrštavanjem vrijednosti t u izraz (B.2) (kažemo potencijalnog jer još ne znamo na kojem se dijelu pravca na kojem leži zraka to sjecište nalazi). Da bismo završili postupak, moramo još odrediti vrijednost parametra λ . Kako smo izračunali $\vec{P}(t)$ i kako u sjecištu vrijedi (B.3), slijedi da je:

$$\vec{P}(t) = \vec{Z} + \lambda \cdot \vec{d}.$$

Množenjem čitavog izraza s $\frac{\vec{d}'}{\|\vec{d}'\|^2}$ slijedi:

$$\vec{P}(t) \cdot \frac{\vec{d}'}{\|\vec{d}'\|^2} = \vec{Z} \cdot \frac{\vec{d}'}{\|\vec{d}'\|^2} + \lambda \cdot \vec{d} \cdot \frac{\vec{d}'}{\|\vec{d}'\|^2}$$

što je dalje:

$$\vec{P}(t) \cdot \frac{\vec{d}'}{\|\vec{d}'\|^2} = \vec{Z} \cdot \frac{\vec{d}'}{\|\vec{d}'\|^2} + \lambda \cdot \frac{\vec{d} \cdot \vec{d}'}{\|\vec{d}'\|^2}$$

odnosno:

$$\vec{P}(t) \cdot \frac{\vec{d}}{\|\vec{d}\|^2} = \vec{Z} \cdot \frac{\vec{d}}{\|\vec{d}\|^2} + \lambda \cdot \frac{\|\vec{d}\|^2}{\|\vec{d}\|^2}$$

a kako je $\frac{\|\vec{d}\|^2}{\|\vec{d}\|^2} = 1$ slijedi:

$$\vec{P}(t) \cdot \frac{\vec{d}}{\|\vec{d}\|^2} = \vec{Z} \cdot \frac{\vec{d}}{\|\vec{d}\|^2} + \lambda.$$

Stoga je konačni izraz za parametar λ :

$$\lambda = \frac{(\vec{P}(t) - \vec{Z}) \cdot \vec{d}}{\|\vec{d}\|^2}. \quad (\text{B.6})$$

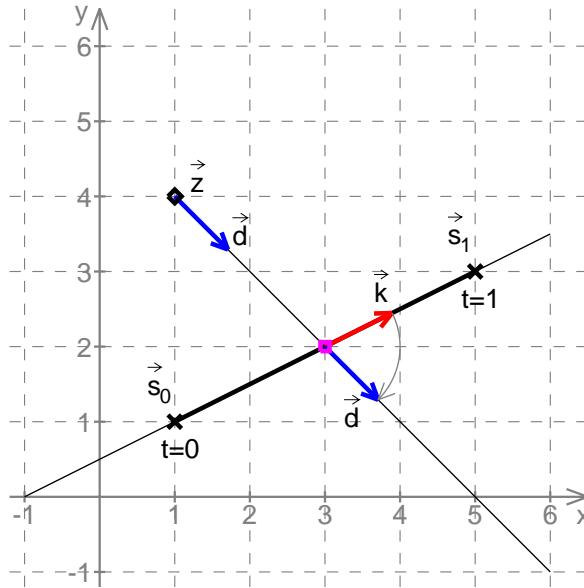
Nakon izračuna vrijednosti λ potrebno je provjeriti je li $\lambda < 0$; ako je, sjecište zrake i linijskog segmenta ne postoji i postupak se prekida.

Ako postupak do sada nije prekinut, utvrdili smo da zraka i linijski segment nisu paralelni, utvrdili smo da postoji sjecište pravca na kojem leži zraka i pravca na kojem leži linijski segment, utvrdili smo da to sjecište pripada linijskom segmentu ($0 \leq t \leq 1$) i konačno, utvrdili smo da to sjecište pripada i zraci ($\lambda \geq 0$).

Na ovom mjestu postupak je sigurno utvrdio postojanje sjecišta: ono što još treba utvrditi jest ulazi li u to sjecište zraka s lijeve strane ili s desne strane, pri čemu stranu gledamo iz referentnog sustava u kojem se šećemo po linijskom segmentu od početne točke prema konačnoj točki. Ovo ćemo utvrditi oslanjajući se na vektorski produkt tangente na "krivulju" u točki sjecišta i vektora smjera zrake. S obzirom da je "krivulja" u ovom slučaju linijski segment, tangenta je u svakoj točki ista pa kao tangentu \vec{k} možemo uzeti:

$$\vec{k} = \frac{\vec{s}_1 - \vec{s}_0}{\|\vec{s}_1 - \vec{s}_0\|}.$$

Ideja je prikazana na slici B.2.



Slika B.2: Utvrđivanje orijentacije sjecišta

Neka je prikaz tangente po komponentama $\vec{k} = [k_x \ k_y]$. Vektor orijentacije \vec{o} definirat ćemo kao vektorski produkt vektora tangente \vec{k} i vektora smjera zrake \vec{d} proširenih na tri dimenzije postavljanjem treće komponente na vrijednost 0:

$$\vec{o} = \vec{k}_{3D} \times \vec{d}_{3D} = [k_x \ k_y \ 0] \times [k_x \ k_y \ 0]. \quad (\text{B.7})$$

Kako oba vektora leže u x - y ravnini i kako vektorski produkt rezultira vektorom koji je okomit na oba vektora, slijedi da će x i y komponente vektora \vec{o} nužno biti $o_x = o_y = 0$. Jedino će komponenta o_z biti različita od nule. Po pravilu desne ruke i gledajući sliku (B.2) na kojoj zraka ulazi s lijeve strane, rezultantni vektor gledat će u papir odnosno komponenta o_z će biti negativna. Da je zraka dolazila s desne strane, vektorski produkt bi rezultirao vektorom koji gleda prema gore (izlazi iz papira) pa bi komponenta o_z bila pozitivna.

Čitav postupak možemo sažeti na sljedeći način.

1. Provjeri jesu li zraka i linijski segment paralelni. Ako jesu, prekini postupak; sjecište ne postoji.
2. Uporabom (B.5) utvrди t koji odgovara sjecištu. Ako je $t < 0$ ili $t > 1$, prekini postupak; sjecište ne postoji.
3. Izračunaj $\vec{P}(t)$.
4. Izračunaj λ prema (B.6).
5. Ako je $\lambda < 0$, prekini postupak; sjecište ne postoji.
6. Utvrdi tangentu \vec{k} u točki sjecišta.
7. Izračunaj orijentacijski vektor $\vec{o} = \vec{k}_{3D} \times \vec{d}_{3D}$.
8. Orientacija sjecišta utvrđuje se na način opisan u nastavku.
 - Ako je $o_z < 0$, zraka ulazi s lijeve strane.
 - Ako je $o_z > 0$, zraka ulazi s desne strane.
 - Situacija u kojoj je $o_z = 0$ u opisanom algoritmu nije moguća.

B.1.2 Presjecište zrake i kvadratne aproksimacijske Bezierove krivulje

Pretpostavimo da je zraka definirana na jednak način kao u prethodnom podoglavlju. Segment kvadratne aproksimacijske Bezierove krivulje čiji kontrolni poligon čine redom vektori \vec{r}_0 , \vec{r}_1 te \vec{r}_2 definiran je izrazom:

$$\vec{P}(t) = (1-t)^2 \cdot \vec{r}_0 + 2 \cdot (1-t) \cdot t \cdot \vec{r}_1 + t^2 \cdot \vec{r}_2 \quad (\text{B.8})$$

uz $0 \leq t \leq 1$. Ovo se dalje može raspisati kako slijedi:

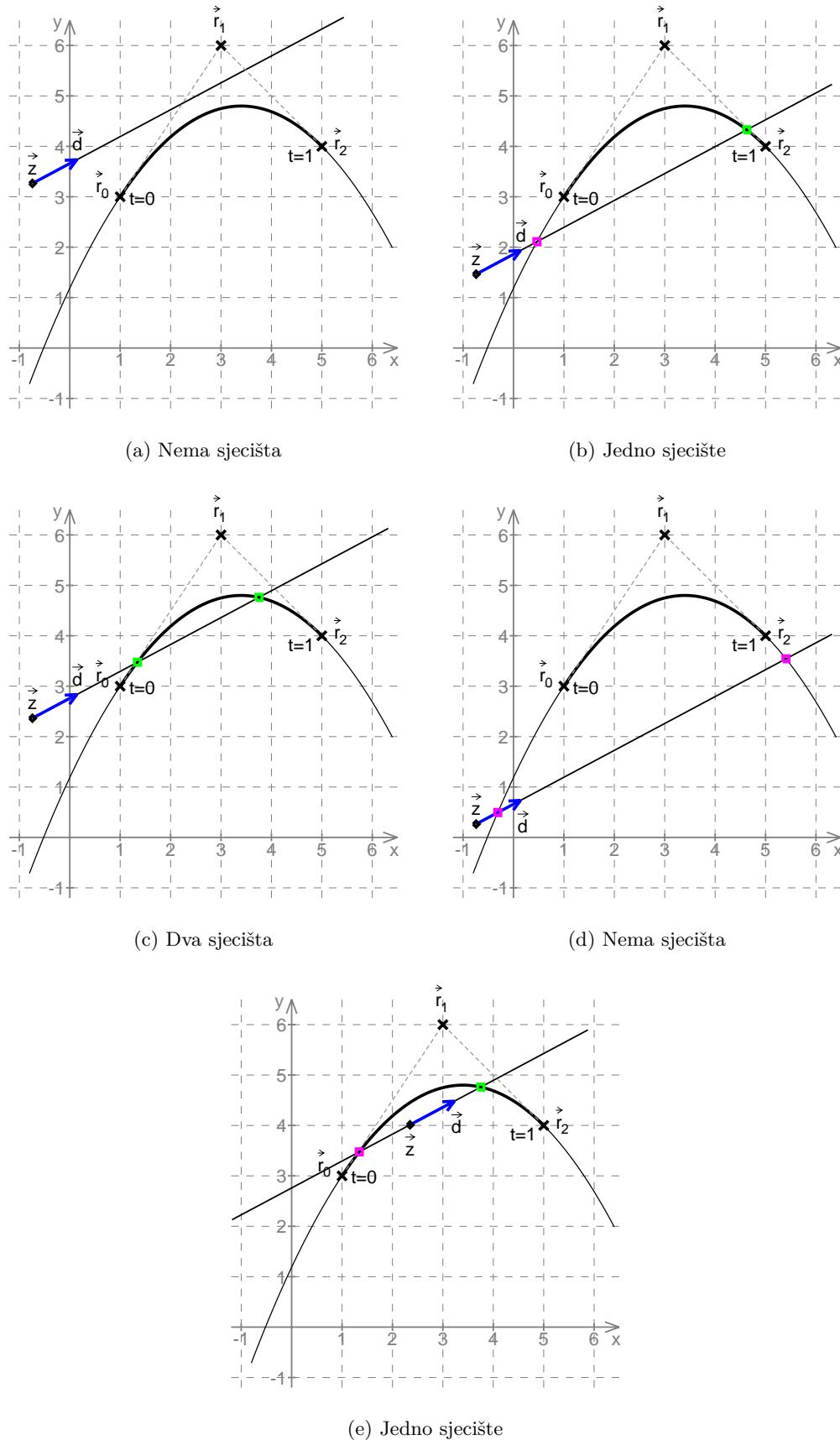
$$\vec{P}(t) = (1 - 2t + t^2) \cdot \vec{r}_0 + (2t - 2t^2) \cdot \vec{r}_1 + t^2 \cdot \vec{r}_2$$

odnosno

$$\vec{P}(t) = t^2 \cdot (\vec{r}_0 - 2\vec{r}_1 + \vec{r}_2) + t \cdot (-2\vec{r}_0 + 2\vec{r}_1) + \vec{r}_0. \quad (\text{B.9})$$

Prije no što potražimo sjecišta ovog segmenta sa zrakom potrebno je skrenuti pažnju na krivulju koju dobijemo ako t pustimo od $-\infty$ do $+\infty$: kvadratna aproksimacijska Bezierova krivulja uz ograničenje $0 \leq t \leq 1$ predstavlja samo jedan segment *parabole*. Stoga, prilikom traženja sjecišta zrake i kvadratne aproksimacijske Bezierove krivulje možemo očekivati da ćemo dobiti od 0 do 2 potencijalna sjecišta. Nekoliko situacija koje se mogu pojaviti prikazane su na slici B.3. Na slikama je prikazana parabola na kojoj leži segment kvadratne aproksimacijske Bezierove krivulje, taj segment (podebljano) te zraka s kojom se traži sjecište.

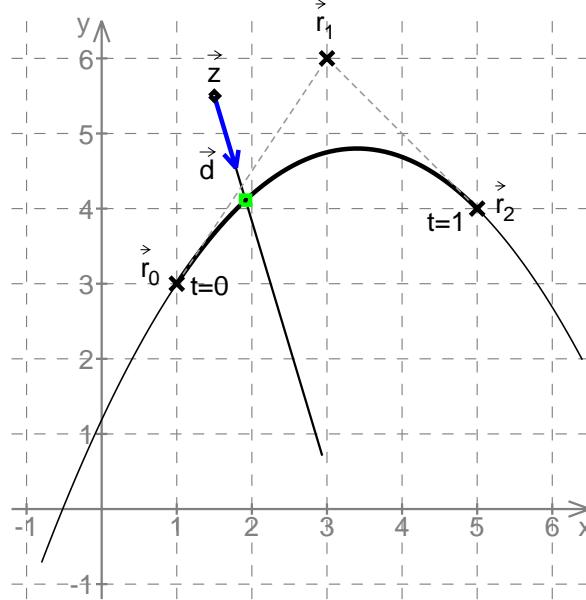
Slika B.3a prikazuje situaciju u kojoj postoji 0 potencijalnih sjecišta. Slika B.3b prikazuje situaciju u kojoj postoje dva potencijalna sjecišta od kojih će prvo biti odbačeno jer se nalazi prije prve točke segmenta (ispred \vec{r}_0 , pa će odgovarajući t biti negativan) a drugo će biti prihvaćeno kao sjecište jer pripada i zraci i segmentu (prihvaćanje/odbacivanje označeno je i različitim bojama – zeleno su



Slika B.3: Izbor različitih situacija koje se mogu pojaviti prilikom utvrđivanja sjecišta zrake i segmenta kvadratne aproksimacijske Bezierove krivulje.

prikazana sjecišta koja se prihvataju). Slika B.3c prikazuje situaciju u kojoj postoje dva potencijalna sjecišta i oba su doista i sjecišta zrake i segmenta. Slika B.3d prikazuje situaciju u kojoj postoje dva potencijala sjecišta ali se oba odbacuju jer ne pripadaju segmentu krivulje (prvo ima $t < 0$ a drugo $t > 1$). Konačno, slika B.3e prikazuje situaciju u kojoj postoje dva potencijalna sjecišta ali se prvo odbacuje jer ne pripada zraci (postiže se za $\lambda < 0$).

Kao radni primjer uzet ćemo situaciju prikazanu na slici B.4.



Slika B.4: Utvrđivanje sjecišta zrake i kvadratne aproksimacijske Bezierove krivulje

U točki sjecišta vrijedi:

$$\vec{P}(\lambda) = \vec{P}(t).$$

Izjednačavanjem dobivamo:

$$\vec{Z} + \lambda \cdot \vec{d} = (1-t)^2 \cdot \vec{r}_0 + 2 \cdot (1-t) \cdot t \cdot \vec{r}_1 + t^2 \cdot \vec{r}_2.$$

Množenjem čitavog izraza vektorom \vec{d}' koji je okomit na vektor \vec{d} (baš kako smo napravili i kod traženja sjecišta zrake i linijskog segmenta) dobivamo:

$$\vec{Z} \cdot \vec{d}' + \lambda \cdot \vec{d} \cdot \vec{d}' = t^2 \cdot (\vec{r}_0 - 2\vec{r}_1 + \vec{r}_2) \cdot \vec{d}' + t \cdot (-2\vec{r}_0 + 2\vec{r}_1) \cdot \vec{d}' + \vec{r}_0 \cdot \vec{d}'.$$

S obzirom da je $\vec{d} \cdot \vec{d}' = 0$, ostale članove možemo presložiti tako da dobijemo kvadratnu jednadžbu po parametru t :

$$t^2 \cdot (\vec{r}_0 - 2\vec{r}_1 + \vec{r}_2) \cdot \vec{d}' + t \cdot (-2\vec{r}_0 + 2\vec{r}_1) \cdot \vec{d}' + (\vec{r}_0 - \vec{Z}) \cdot \vec{d}' = 0 \quad (\text{B.10})$$

Ovo je klasična kvadratna jednadžba oblika $at^2 + bt + c = 0$ čija je diskriminanta $D = b^2 - 4ac$ što u našem slučaju daje:

$$D = [(-2\vec{r}_0 + 2\vec{r}_1) \cdot \vec{d}']^2 - 4 \cdot [(\vec{r}_0 - 2\vec{r}_1 + \vec{r}_2) \cdot \vec{d}'] \cdot [(\vec{r}_0 - \vec{Z}) \cdot \vec{d}']. \quad (\text{B.11})$$

Najprije ćemo izračunati diskriminantu D i pogledati njezin iznos. Ako je $D < 0$, pravac na kojem leži zraka i parabola na kojoj leži segment nemaju sjecišta (pa tada sigurno niti zraka i segment nemaju sjecišta) – postupak se prekida jer sjecište ne postoji. Ovo je situacija koju imamo na slici B.3a.

Ako je $D \geq 0$ nastavljamo postupak: računamo vrijednosti parametra t za koji se pravac na kojem leži zraka i parabola na kojoj leži segment sijeku (potencijalna sjecišta):

$$t_{1,2} = \frac{-[(-2\vec{r}_0 + 2\vec{r}_1) \cdot \vec{d}'] \pm \sqrt{D}}{2 \cdot (\vec{r}_0 - 2\vec{r}_1 + \vec{r}_2) \cdot \vec{d}'} \quad (\text{B.12})$$

Točke potencijalnih sjecišta izračunat ćemo uvrštavanjem vrijednosti t_1 i t_2 u izraz B.9. Označimo prvo potencijalno sjecište s \vec{P}_1 a drugo s \vec{P}_2 . Koristeći izraz B.6 odredit ćemo λ_1 koji odgovara potencijalnom sjecištu \vec{P}_1 i λ_2 koji odgovara potencijalnom sjecištu \vec{P}_2 . Sada, bez gubitka općenitosti, prepostavimo da je $\lambda_1 < \lambda_2$ (ako nije, zamijenite ih, zamijenite točke \vec{P}_1 i \vec{P}_2 i zamijenite t_1 i t_2).

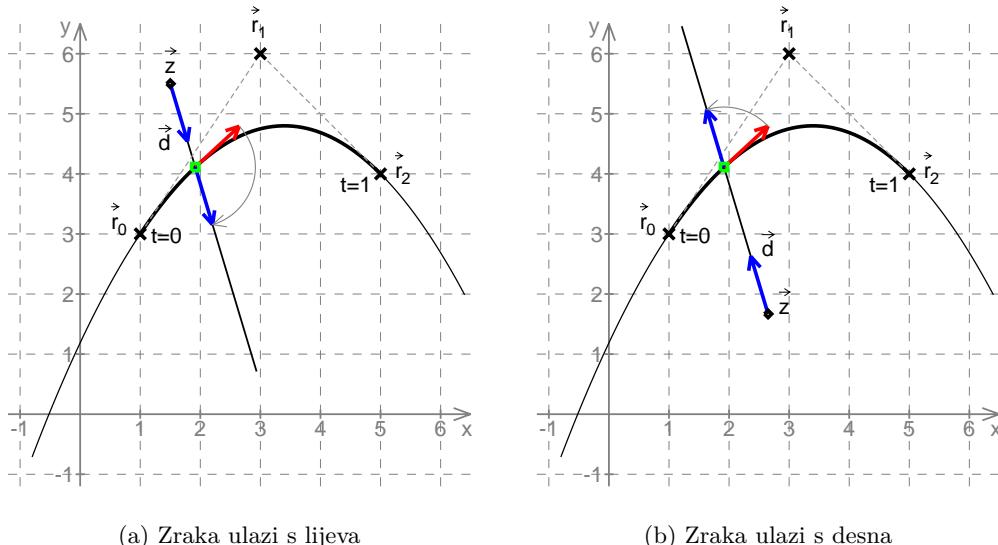
Za sjecište \vec{P}_i sada znamo λ_i i t_i . Sjecišta za koja je bilo $\lambda_i < 0$ (za pripadaju pravcu na kojem leži zraka ali ne i samoj zraci) bilo $t_i < 0$ ili $t_i > 1$ (pa leže na paraboli na kojoj leži segment ali ne pripadaju segmentu) potrebno je odbaciti. Primjerice, pogledamo li sliku B.3b, za prvo sjecište ćemo imati $\lambda_1 > 0$, $t_1 < 0$ (pripada zraci ali ne i segmentu) a za drugo $\lambda_2 > 0$, $0 \leq t_2 \leq 1$. U situaciji prikazanoj na slici B.3c imat ćemo $\lambda_1 > 0$, $\lambda_2 > 0$, $0 \leq t_1 \leq 1$, $0 \leq t_2 \leq 1$. U situaciji prikazanoj na slici B.3d imat ćemo $\lambda_1 > 0$, $\lambda_2 > 0$, $t_1 < 0$, $t_2 > 1$. U situaciji prikazanoj na slici B.3e imat ćemo $\lambda_1 < 0$, $\lambda_2 > 0$, $0 \leq t_1 \leq 1$, $0 \leq t_2 \leq 1$.

Nakon ovog postupka odbacivanja ostalo nam je nula, jedno ili dva sjecišta (i u ovom posljednjem slučaju, sjecišta su poredana tako da prvo odgovara manjem λ). Ako nije preostalo niti jedno sjecište, postupak se prekida. Ako su preostala dva sjecišta, postupak se također može prekinuti kao da sjecište ne postoji (ovo ovisi o konkretnom algoritmu koji treba ovaj rezultat – ako zraka uđe u prostor ispod krivulje i zatim izade iz tog prostora, algoritam može zanemariti oba sjecišta jer je zraka u konačnici i dalje u istom podprostoru) ili se pak može analizirati bliže sjecište (ono na koje zraka prvo nađe).

U svakom slučaju, na ovom mjestu imamo jedno sjecište \vec{P}_i za koje razmatramo orientaciju (ulazi li u njega zraka s lijeve ili desne strane). Postupak utvrđivanja orientacije napraviti ćemo na isti način kao u slučaju linijskog segmenta: odredit ćemo vektor tangente u točki sjecišta, napraviti vektorski produkt tog vektora i vektora smjera zrake proširenih na 3D i potom pogledati z -komponentu dobivenog vektora. Tangentu ćemo utvrditi kao gradijent parametarskog prikaza (B.9):

$$\vec{k} = \nabla \vec{P}(t) = 2t \cdot (\vec{r}_0 - 2\vec{r}_1 + \vec{r}_2) + (-2\vec{r}_0 + 2\vec{r}_1). \quad (\text{B.13})$$

Konačno, orijentacijski vektor izračunat ćemo prema (B.7). Dvije ilustrativne situacije prikazane su na slici B.5.



Slika B.5: Različite orijentacije sjecišta.

Na slici B.5a zraka ulazi s lijeve strane: vektorski produkt tangente i vektora smjera gleda u papir ($o_z < 0$). Na slici B.5b zraka ulazi s desne strane: vektorski produkt tangente i vektora smjera gleda iz papira ($o_z > 0$).

Postupak za utvrđivanje orijentacije sjecišta možemo sažeti na sljedeći način.

- Izračunaj diskriminantu D prema izrazu (B.11). Ako je $D < 0$, prekini postupak; niti jedno sjecište ne postoji.

2. Uporabom (B.12) utvrди t_1 i t_2 koji odgovaraju potencijalnim sjecištim.
3. Uporabom (B.9) izračunaj $\vec{P}(t_1)$ i $\vec{P}(t_2)$.
4. Uporabom (B.6) izračunaj λ_1 i λ_2 .
5. Poredaj (P_1, λ_1, t_1) i (P_2, λ_2, t_2) tako da je $\lambda_1 < \lambda_2$.
6. Odbaci sjecišta za koja je $\lambda < 0$ ili $t < 0$ ili $t > 1$.
7. Ako nije ostalo niti jedno sjedište (ili ako su ostala 2, ovisno o algoritmu koji treba ovaj rezultat), prekini postupak; javi da sjedište ne postoji.
8. Neka je i indeks koji odgovara onom sjedištu P_i koje je preostalo eliminacijski postupak i ima manji λ .
9. Uporabom B.13 utvrđi tangentu \vec{k} u točki sjecišta \vec{P}_i .
10. Izračunaj orijentacijski vektor $\vec{o} = \vec{k}_{3D} \times \vec{d}_{3D}$.
11. Orjentacija sjecišta utvrđuje se na način opisan u nastavku.
 - Ako je $o_z < 0$, zraka ulazi s lijeve strane.
 - Ako je $o_z > 0$, zraka ulazi s desne strane.
 - Ako je $o_z = 0$, zraka tangira krivulju: prekini postupak i javi da sjedište ne postoji.

Dodatak C

Prevodenje programa koji koriste GLUT

U ovom poglavlju osvrnut ćemo se na različite prevodioce i različite operacijske sustave, te dati naputak kako najjednostavnije doći do koda koji se može prevesti i pokrenuti. Cilj ovog poglavlja je prevesti program prikazan u ispisu 1.1 prikazanom u poglavlju 1.

C.1 Operacijski sustav Windows i primjeri u jeziku C++

Prvi korak je nabavka biblioteke *glut*¹ ili biblioteke *freeglut*² (preporučamo ovu posljednju). U oba slučaja potrebno je skinuti ZIP arhivu koja sadrži potrebne zaglavne datoteke, opis biblioteke (*.lib) te samu biblioteku (*.dll).

Potom je potrebno nabaviti prevodioc. Pogledat ćemo slučajeve uporabe alata *Microsoft Visual Studio*, zatim *gcc*-a (skinite i raspakirajte *MinGW – Minimalist GNU for Windows*³), te konačno *Free Borland C++ Compiler*⁴.

C.1.1 Microsoft Visual Studio

Postupak izrade programa uporabom biblioteke *freeglut* na operacijskom sustavu Windows i uporabom alata *Microsoft Visual Studio* opisan je kroz nekoliko koraka u nastavku.

1. Sa stranice: <http://www.transmissionzero.co.uk/software/freeglut-devel/> skinuti "freeglut 3.0.0 MVSC Package".
2. Sadržaj ZIP-arhive raspakirati u proizvoljan direktorij (npr. u **C:\libs**).
3. Pokrenite *Visual Studio* i stvorite novi projekt (Win32 Console Application).
4. U opcijama tog projekta potrebno je podesiti sljedeće opcije:
 - (a) Pod sekcijom "VC++ Directories" u "Include Directories" potrebno je dodati putanju do **include** direktorija raspakirane arhive. U našem primjeru to bi bila putanja: **C:\libs\freeglut\include**.
 - (b) Pod sekcijom "Linker" odabrati podsekciju "General" te pod "Additional Library Directories" dodati putanju do **lib** direktorija. U ovom primjeru to bi bila putanja: **C:\libs\freeglut\lib**.
 - (c) Dodatno, pod sekcijom "Linker" odabrati podsekciju "Input" i ovdje pod "Additional Dependencies" dodati **freeglut.lib**.

¹<http://www.xmission.com/~nate/glut.html>

²<http://freeglut.sourceforge.net/>

³<http://sourceforge.net/projects/mingw/>

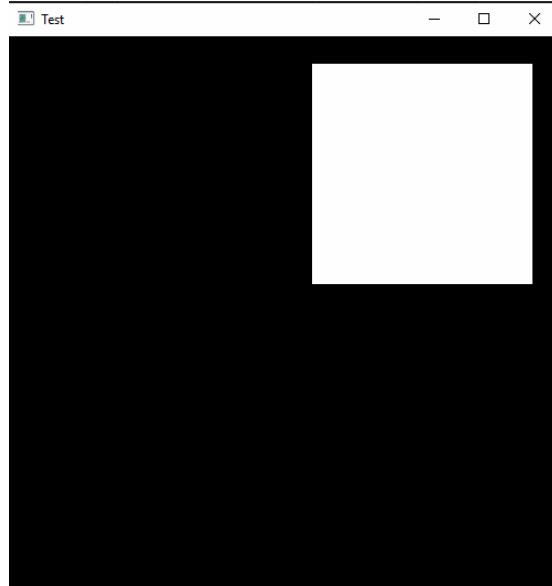
⁴<http://edn.embarcadero.com/article/20633>

5. Nakon što su sve opcije podešene, potrebno je još iz direktorija C:\libs\freeglut\bin prekopirati datoteku **freeglut.dll** u vršni direktorij projekta (do tog direktorija je najjednostavnije doći desnim klikom na projekt i odabirom opcije "Open Folder in File Explorer").
6. Nakon što su svi prethodni koraci obavljeni, probajte prekopirati i pokrenuti program prikazan u nastavku. Ako je sve dobro podešeno trebali bi dobiti prozor prikazan na slici C.1 u nastavku.

```
#include <GL/glut.h>

void display(void)
{
    glClear(GL_COLOR_BUFFER_BIT);
    glColor3f(1.0, 1.0, 1.0);
    glBegin(GL_POLYGON);
    glVertex3f(0.1, 0.1, 0.0);
    glVertex3f(0.1, 0.9, 0.0);
    glVertex3f(0.9, 0.9, 0.0);
    glVertex3f(0.9, 0.1, 0.0);
    glEnd();
    glFlush();
}

int main(int argc, char** argv)
{
    glutInit(&argc, argv);
    glutInitDisplayMode(GLUT_SINGLE | GLUT_RGB);
    glutInitWindowSize(500, 500);
    glutInitWindowPosition(100, 100);
    glutCreateWindow("Test");
    glutDisplayFunc(display);
    glutMainLoop();
    return 0;
}
```



Slika C.1: Primjer pokrenute aplikacije.

C.1.2 Gcc

Priprema

Prepostaviti ćemo da ste skinuli *MinGW* distribuciju, te da ste je raspakirali u direktorij D:\usr\MinGW. Takoder, prepostaviti ćemo da nam je cilj prevesti program **prvi.cpp** za koji smo napravili direktorij

D:\primjeri\primjer1. Unutar direktorija `primjer1` napravite poddirektorije `include\GL` i `lib`. Otvorite *Command Prompt* i pozicionirajte se u taj direktorij.

```
D:  
cd D:\primjeri\primjer1
```

Ako to već niste napravili u varijablama okruženja samog operacijskog sustava, dodajte `gcc` u `PATH`.

```
SET "PATH=%PATH%;D:\usr\MinGW\bin"
```

Uporaba biblioteke *glut*

Iz ZIP arhive *glut*-a u direktorij `include\GL` iskopirajte `glut.h`, u direktorij `lib` iskopirajte `glut32.lib`, a u direktorij `primjer1` iskopirajte samu biblioteku `glut32.dll`. Trebali biste dobiti sljedeću strukturu direktorija.

```
primjer1  
  include  
    GL  
      glut.h  
  lib  
    glut32.lib  
    glut32.dll  
  prvi.cpp
```

Konačno, pokrenite prevodenje programa `prvi.cpp`.

```
gcc -Iinclude -Llib -o prvi.exe prvi.cpp -lglut32 -lopengl32
```

Program ćeće potom pokrenuti sljedećim pozivom.

```
prvi.exe
```

Uporaba biblioteke *freeglut*

Iz ZIP arhive biblioteke *freeglut* iskopirati direktorije `include` i `lib` te biblioteku `freeglut.dll` u direktorij `primjer1`. Trebali biste dobiti strukturu direktorija kako je prikazano u nastavku.

```
primjer1  
  include  
    GL  
      freeglut.h  
      freeglut_ext.h  
      freeglut_std.h  
      glut.h  
  lib  
    freeglut.lib  
    freeglut.dll  
  prvi.cpp
```

Pokrenite prevodenje programa `prvi.cpp`.

```
gcc -Iinclude -Llib -o prvi.exe prvi.cpp -lfreeglut -lopengl32
```

Program ćeće potom pokrenuti sljedećim pozivom.

```
prvi.exe
```

C.1.3 Bcc

Priprema

Prepostaviti ćemo da ste skinuli *Free Borland C++ Compiler* distribuciju, te da ste je raspakirali u direktorij D:\usr\BCC55. Također, prepostaviti ćemo da nam je cilj prevesti program *prvi.cpp* za koji smo napravili direktorij D:\primjeri\primjer1. Unutar direktorija *primjer1* napravite poddirektorije *include\GL* i *lib*. Otvorite *Command Prompt* i pozicionirajte se u taj direktorij.

```
D:  
cd D:\primjeri\primjer1
```

Ako to već niste napravili u varijablama okruženja samog operacijskog sustava, dodajte *bcc32* u *PATH*.

```
SET "PATH=%PATH%;D:\usr\BCC55\bin"
```

Uporaba biblioteke *glut*

Iz ZIP arhive *glut*-a u direktorij *include\GL* iskopirajte *glut.h*, u direktorij *lib* iskopirajte *glut32.lib*, a u direktorij *primjer1* iskopirajte samu biblioteku *glut32.dll*. Trebali biste dobiti sljedeću strukturu direktorija.

```
primjer1  
  include  
    GL  
      glut.h  
  lib  
    glut32.lib  
  glut32.dll  
  prvi.cpp
```

Opis biblioteke koji dolazi u ZIP arhivi nažalost nije kompatibilan s Borlandovim, pa je datotku *glut32.lib* potrebno nanovo generirati. Taj posao napraviti ćemo uporabom naredbe *implib* koja dolazi u Borlandovom paketu. Evo što treba napraviti.

```
cd lib  
implib glut32.lib ..\glut32.dll  
cd ..
```

Konačno, pokrenite prevodenje programa *prvi.cpp*.

```
bcc32 -Iinclude;D:\usr\bcc55\include  
     -Llib;D:\usr\bcc55\lib;D:\usr\bcc55\lib\psdk  
     -tWM glut32.lib prvi.cpp
```

Program ćete potom pokrenuti sljedećim pozivom.

```
prvi.exe
```

Uporaba biblioteke *freeglut*

Iz ZIP arhive biblioteke *freeglut* iskopirati direktorije *include* i *lib* te biblioteku *freeglut.dll* u direktorij *primjer1*. Trebali biste dobiti strukturu direktorija kako je prikazano u nastavku.

```
primjer1
  include
    GL
      freeglut.h
      freeglut_ext.h
      freeglut_std.h
      glut.h
  lib
    freeglut.lib
  freeglut.dll
```

Opis biblioteke koji dolazi u ZIP arhivi nažalost nije kompatibilan s Borlandovim, pa je datotku `freeglut.lib` potrebno nanovo generirati. Taj posao napravit ćemo uporabom naredbe `implib` koja dolazi u Borlandovom paketu. Evo što treba napraviti.

```
cd lib
implib freeglut.lib ..\freeglut.dll
cd ..
```

Konačno, pokrenite prevodenje programa `prvi.cpp`.

```
bcc32 -Iinclude;D:\usr\bcc55\include
-Llib;D:\usr\bcc55\lib freeglut.lib prvi.cpp
```

Program ćete potom pokrenuti sljedećim pozivom.

```
prvi.exe
```

C.2 Operacijski sustav Linux i primjeri u jeziku C++

Sve potrebno prikazat ćemo na primjeru danas relativno popularne distribucije Ubuntu (konkretno, verzija 9.10). Ovdje nećemo niti razmatrati uporabu osnovne biblioteke `glut` jer se u paketnom sustavu proglašena zamjenjenom bibliotekom `freeglut3`. Stoga ćemo sve primjere raditi upravo korištenjem biblioteke `freeglut3`. Nakon instalacije Ubuntu-a trebalo je instalirati 3 paketa:

1. *prevodilac za c++, naredbom*

```
sudo apt-get install g++
```

2. *biblioteku freeglut, naredbom*

```
sudo apt-get install freeglut3
```

3. *zaglavne datoteke biblioteke freeglut, naredbom*

```
sudo apt-get install freeglut3-dev
```

Potom napravite direktorij u koji ćemo smjestiti izvorni kod programa (primjerice `primjer1`), te u njega smjestite izvorni kod. Trebali biste dobiti sljedeću strukturu datoteka:

```
primjer1
  prvi.cpp
```

Sada je dovoljno ući u direktorij `primjer1`, i pokrenuti prevodenje, kako je prikazano u nastavku.

```
cd primjer1
g++ -o prvi prvi.cpp -lglut
```

Napomena: u izvornom kodu programa uključena je i zagлавna datoteka `windows.h`. Prije prevođenja programa na Linux-u taj je redak potrebno izbrisati. Nakon što prevođenje završi, program ćemo pokrenuti kako je opisano u nastavku.

```
./prvi
```

Tim pozivom prikazat će se novi prozor u kojem će biti nacrtan trokut i tri točke.

C.3 Primjeri u jeziku Java

U programskom jeziku Java nije moguće direktno pozivati OpenGL, s obzirom da je to zasebna tehnologija koja nije pisana u Javi. Međutim, iz programskog jezika Java funkcije koje nudi OpenGL moguće je pozivati uporabom tehnologije JNI koja Java programima omogućava da izvode dijelove koda koji su pisani nativno za operacijski sustav. Tehnologija JNI omogućava da se u Javi definiraju razredi koji međutim ne nude implementacije svih metoda već se metode označe ključnom riječi `native`. Takvi razredi potom trebaju deklarirati gdje se nalazi implementacija takve metode – na Windowsima će to biti u nekom DLL-u, na Linux-u u nekoj `.so` datoteci; spomenute datoteke mogu pak nastati direktno iz programskog jezika C ili C++ čime mogu pozivati sve nativne resurse operacijskog sustava.

Kako bi se programerima u Javi omogućio što jednostavniji pristup funkcijama koje nudi OpenGL, postoji već nekoliko biblioteka koje kroz tehnologiju JNI nude mogućnost uporabe nekog podskupa OpenGL-a. Jedna od najpopularnijih takvih biblioteka je JOGL – *Java-binding for OpenGL*. JOGL se slobodno može skinuti s Interneta; osnovna stranica preko koje se može doći i do dokumentacije, uputa i drugih resursa je <http://jogamp.org>.

Kako biste krenuli s uporabom JOGL-a, najjednostavnije je skinuti arhivu <http://jogamp.org/deployment/jogamp-current/archive/jogamp-all-platforms.7z>. Raspakirajte arhivu i dobit ćete direktorij `jogamp-all-platforms` s nizom poddirektorija. Sve što ćete Vam trebati nalazi se u poddirektoriju `jar`. Trebat ćete četiri `jar`-datoteke:

- `gluegen-rt.jar`
- `jogl-all.jar`
- `gluegen-rt-natives-OS-ARHITEKTURA.jar` (npr. `gluegen-rt-natives-linux-i586.jar`) te
- `jogl-all-natives-OS-ARHITEKTURA.jar` (npr. `jogl-all-natives-linux-i586.jar`).

Od ove četiri datoteke, prve dvije sadrže isključivo Java kod, dok druge dvije sadrže zapakirane nativne biblioteke (primjerice, u `gluegen-rt-natives-linux-i586.jar` će se nalaziti `.so` biblioteka, dok će i inaćici za Windows operacijski sustav, u datoteci `gluegen-rt-natives-windows-i586.jar` biti odgovarajuća `.dll` datoteka).

Pogledajmo sada kako ćemo prevesti i pokrenuti jednostavan Java program koji koristi JOGL za pozivanje OpenGL-a i to direktno iz komandne linije. Napravit ćemo sljedeću strukturu direktorija:

```
demo
+--- lib
    +--- gluegen-rt.jar
    +--- jogl-all.jar
    +--- gluegen-rt-natives-linux-i586.jar
    +--- jogl-all-natives-linux-i586.jar
+--- src
    +--- test
        +--- SwingJOGLExample.java
+--- bin
```

Ovaj primjer napravitićemo na Linuxu. U direktorij `lib` potrebno je iskopirati sve četiri biblioteke. Ako radite na Windowsima, umjesto nativnih Linux biblioteka iskopirat ćeće one koje odgovaraju vašoj inačici Linux-a. Pretpostavimo sada da imate otvorenu konzolu, i da ste pozicionirani u direktorij `demo` (to je trenutni direktorij). Pripremili smo direktorij `src` u kojem će se nalaziti sve izvorne datoteke te direktorij `bin` u koji ćemo pohraniti generirane `.class` datoteke (prevedeni Java program). Naš ogledni program sastojiće se od razreda `SwingJOGLEExample` koji će biti smješten u paket `test`; stoga na disku mora postojati datoteka `src/test/SwingJOGLEExample.java` koja će sadržavati izvorni kod. Ovaj izvorni kod prikazan je u nastavku.

```

1 package test;
2
3 import java.awt.BorderLayout;
4 import java.awt.event.KeyAdapter;
5 import java.awt.event.KeyEvent;
6 import java.awt.event.MouseAdapter;
7 import java.awt.event.MouseEvent;
8 import java.awt.event.MouseMotionAdapter;
9 import java.awt.event.WindowAdapter;
10 import java.awt.event.WindowEvent;
11
12 import javax.media.opengl.GL;
13 import javax.media.opengl.GL2;
14 import javax.media.opengl.GLAutoDrawable;
15 import javax.media.opengl.GLCapabilities;
16 import javax.media.opengl.GLEventListener;
17 import javax.media.opengl.GLProfile;
18 import javax.media.opengl.awt.GLCanvas;
19 import javax.media.opengl.glu.GLU;
20 import javax.swing.JFrame;
21 import javax.swing.SwingUtilities;
22 import javax.swing.WindowConstants;
23
24 public class SwingJOGLEExample {
25     static {
26         GLProfile.initSingleton();
27     }
28
29     public static void main(String[] args) {
30
31         SwingUtilities.invokeLater(new Runnable() {
32             @Override
33             public void run() {
34                 GLProfile glprofile = GLProfile.getDefault();
35                 GLCapabilities glcapabilities = new GLCapabilities(glprofile);
36                 final GLCanvas glcanvas = new GLCanvas(glcapabilities);
37
38                 // Reagiranje na pritiske tipki na misu...
39                 glcanvas.addMouseListener(new MouseAdapter() {
40                     @Override
41                     public void mouseClicked(MouseEvent e) {
42                         System.out.println("Mis je kliknut na: x=" + e.getX()
43                                         + ", y=" + e.getY());
44                         // Napravi nesto
45                         // ...
46                         // Posalji zahtjev za ponovnim crtanjem...
47                         glcanvas.display();
48                     }
49                 });
50
51                 // Reagiranje na pomicanje pokazivaca misa...
52                 glcanvas.addMouseMotionListener(new MouseMotionAdapter() {
53                     @Override
54                     public void mouseMoved(MouseEvent e) {
55                         System.out.println("Mis pomaknut na: x=" + e.getX()
56                                         + ", y=" + e.getY());
57                     }
58                 });
59             }
60         });
61     }
62 }
```

```

57          // Napravi nesto
58          // ...
59          // Posalji zahtjev za ponovnim crtanjem ...
60          glcanvas.display();
61      }
62  });
63
64  // Reagiranje na pritiske tipaka na tipkovnici ...
65  glcanvas.addKeyListener(new KeyAdapter() {
66      @Override
67      public void keyPressed(KeyEvent e) {
68          if (e.getKeyCode() == KeyEvent.VK_R) {
69              e.consume();
70              // Napravi nesto
71              // ...
72              // Posalji zahtjev za ponovnim crtanjem ...
73              glcanvas.display();
74          }
75      }
76  });
77
78  // Reagiranje na promjenu velicine platna, na zahtjev za
79  // crtanjem i slicno ...
80  glcanvas.addGLEventListener(new GLEventListener() {
81      @Override
82      public void reshape(GLAutoDrawable glautodrawable, int x,
83                          int y, int width, int height) {
84          GL2 gl2 = glautodrawable.getGL().getGL2();
85          gl2.glMatrixMode(GL2.GL_PROJECTION);
86          gl2.glLoadIdentity();
87
88          // coordinate system origin at lower left with width and
89          // height same as the window
90          GLU glu = new GLU();
91          glu.gluOrtho2D(0.0f, width, 0.0f, height);
92
93          gl2.glMatrixMode(GL2.GL_MODELVIEW);
94          gl2.glLoadIdentity();
95
96          gl2.glViewport(0, 0, width, height);
97      }
98
99      @Override
100     public void init(GLAutoDrawable glautodrawable) {
101     }
102
103     @Override
104     public void dispose(GLAutoDrawable glautodrawable) {
105     }
106
107     @Override
108     public void display(GLAutoDrawable glautodrawable) {
109         GL2 gl2 = glautodrawable.getGL().getGL2();
110         int width = glautodrawable.getWidth();
111         int height = glautodrawable.getHeight();
112
113         gl2.glClear(GL.GL_COLOR_BUFFER_BIT);
114
115         // draw a triangle filling the window
116         gl2.glLoadIdentity();
117         gl2.glBegin(GL.GL_TRIANGLES);
118         gl2 glColor3f(1, 0, 0);
119         gl2 glVertex2f(0, 0);
120         gl2 glColor3f(0, 1, 0);
121         gl2 glVertex2f(width, 0);
122         gl2 glColor3f(0, 0, 1);

```

```

123                     gl2 . glVertex2f ( width / 2 , height );
124                     gl2 . glEnd ();
125                 }
126             });
127
128         final JFrame jframe = new JFrame (
129             "Primjer prikaza obojanog trokuta" );
130         jframe . setDefaultCloseOperation ( WindowConstants . DO NOTHING_ON_CLOSE );
131         jframe . addWindowListener ( new WindowAdapter () {
132             public void windowClosing ( WindowEvent windowevent ) {
133                 jframe . dispose ();
134                 System . exit ( 0 );
135             }
136         });
137         jframe . getContentPane () . add ( glcanvas , BorderLayout . CENTER );
138         jframe . setSize ( 640 , 480 );
139         jframe . setVisible ( true );
140         glcanvas . requestFocusInWindow ();
141     }
142 }
143 }
144 }
```

Prevođenje programa tada se obavlja naredbom:

```
javac -sourcepath src -d bin -cp lib/gluegen-rt.jar:lib/jogl-all.jar
src/test/SwingJOGLEExample.java
```

(čitavu naredbu potrebno je unijeti kao jedan redak) čime će u `bin` direktoriju nastati poddirektorij `test` i unutar njega datoteka `SwingJOGLEExample.class`. Pokretanje programa radi se naredbom:

```
java -cp lib/gluegen-rt.jar:lib/jogl-all.jar:bin -Dsun.java2d.noddraw=true
test.SwingJOGLEExample
```

U ova poziva, ako ste na operacijskom sustavu Windows, umjesto dvotočke za razdvajanje više staza koristit ćete točku-zarez, a umjesto kose crte za razdvajanje poddirektorija koristit ćete obrnutu kosu crtu; ništa drugo se ne mijenja.

Ako se projekt radi u nekom razvojnom okruženju, potrebno je napraviti sličnu strukturu direktorija (to će tipično napraviti i sama razvojna okolina prilikom stvaranja novog projekta), i potom je potrebno u `classpath` (ili `build path`, ovisi kako se u kojem okruženju zove) dodati ove `.jar` datoteke.

Izvorni kod ovog primjera možemo opširniji je od minimalnog kako bi demonstrirao način na koji se obavlja nekoliko često korištenih zadataka. U logičkom smislu možemo ga podijeliti u tri dijela. Retci 34-36 služe za stvaranje komponente po kojoj ćemo crtati OpenGL-om; komponenta koju koristimo primjerak je razreda `GLCanvas` i ovdje direktno stvaramo jedan primjerak te komponente. Međutim, u trenutku stvaranja, ta komponenta, kao i svaka druga Swing/AWT komponenta mora biti dodana u neki prozor da bi postala vidljiva; stvaranje prozora (primjerak razreda `JFrame` i podešavanje obavlja se u retcima 128-140. Komponenta u koju ćemo crtati u prozor se dodaje u retku 137 i bit će rastegnuta preko čitave površine prozora (izuzev naslovne trake prozora).

Središnji dio koda, retci 38-126 prikazuju kako se na stvorenu komponentu mogu dodati promatrači koje će komponenta obavještavati o različitim događajima; tako je u retcima 38-49 prikazano dodavanje promatrača miša kojim se mogu dobiti informacije o pritiscima tipki miša i slične (pogledajte detaljnije sučelje `MouseListener` koje definira sve metode; ovdje je iskorišten pomoćni razred `MouseAdapter`). U retcima 51-62 prikazano je dodavanje promatrača kojemu će se dojavljivati informacije o pomicanjima pokazivača miša (pogledajte detaljnije sučelje `MouseMotionListener`). U retcima 64-76 prikazano je dodavanje promatrača kojemu će se dojavljivati informacije o pritiscima tipki na tipkovnici. Da bi ovo funkcionalo, komponenta mora imati fokus, i redak 140 upravo pokušava osigurati da se, odmah nakon otvaranja prozora, ova komponenta fokusira. Ako Vam iz nekog razloga informacije o pritisnutim tipkama ipak ne dolaze, pokušajte mišem kliknuti na platno. Konačno, u retcima 78-126 prikazano je dodavanje nama najvažnijeg promatrača – onog kojem će se dojavljivati

da je komponenta promijenila dimenziju te da je potrebno ponovno nacrtati sliku koju komponenta prikazuje – ove dvije metode odgovaraju onim klasičnim metodama reshape i display koje smo u C-ovskim verzijama OpenGL primjera koristili od početka knjige.

Treba napomenuti da je komponenta GLCanvas po defaultu koristi dvostruki spremnik i, osim ako se to eksplisitno ne isključi, automatski nakon što naš promatrač nacrta scenu zove swap_buffers kako bi prikazala nacrtanu sliku. Stoga to nije potrebno raditi ručno.

C.4 Primjeri u jeziku Python

Postoji više načina kako koristiti OpenGL u Pythonu. Mi ćemo se ovdje osvrnuti na uporabu biblioteke *pyglet*⁵. Skinite i instalirajte biblioteku prema uputama s mrežnog mjesta. Program koji ilustrira uporabu ove biblioteke prikazan je u nastavku. Uz pretpostavku da je program pohranjen u datoteci **program.py**, program ćete pokrenuti naredbom:

```
python program.py
```

```

1 from pyglet.gl import *
2 from pyglet.window import key
3 from pyglet.window import mouse
4
5 # Otvaranje prozora
6 window = pyglet.window.Window()
7 triCol = [1.0, 0.0, 0.0]
8
9 @window.event
10 def on_mouse_press(x, y, button, modifiers):
11     global triCol
12     if button & mouse.LEFT:
13         triCol = triCol[2:] + triCol[:2]
14
15 @window.event
16 def on_key_press(symbol, modifiers):
17     global triCol
18     if modifiers & key.MOD_SHIFT:
19         triCol = triCol[1:] + triCol[0:1]
20
21 @window.event
22 def on_draw():
23     glClearColor(0.0, 0.0, 0.0, 1.0)
24     glClear(GL_COLOR_BUFFER_BIT)
25     glLoadIdentity()
26     glColor3f(triCol[0], triCol[1], triCol[2])
27     glBegin(GL_TRIANGLES)
28     glVertex2f(0, 0)
29     glVertex2f(window.width, 0)
30     glVertex2f(window.width/2.0, window.height)
31     glEnd()
32
33 @window.event
34 def on_resize(width, height):
35     glViewport(0, 0, width, height)
36     glMatrixMode(gl.GL_PROJECTION)
37     glLoadIdentity()
38     glOrtho(0, width, 0, height, -1, 1)
39     glMatrixMode(gl.GL_MODELVIEW)
40
41 pyglet.app.run()
```

⁵<http://www.pyglet.org/>