

# 可视计算与交互概论 Lab2 报告

王蕙钰 2100018733

## 1. 介绍

本次 Lab 要求实现几何处理部分介绍的几种算法，包括 Loop Mesh Subdivision, Spring-Mass Mesh Parameterization, Mesh Simplification, Mesh Smoothing 和 Marching Cubes 算法。

## 2. 实现思路 and 结果

### Case 1: Loop Mesh Subdivision

每次迭代都按照 1) 将原有顶点添加到新 Mesh, 并根据公式一重新计算它们的位置, 2) 添加新的顶点, 根据公式二求得它的位置 3) 维护 indices, 生成新的面 进行。

2. 更新原有顶点: 对于每个原有顶点  $\mathbf{v}$ , 根据以下公式更新后的位置  $\mathbf{v}'$

$$\mathbf{v}' = (1 - n * u) \mathbf{v} + \sum_{i=1}^n u \mathbf{v}_i$$

公式一

#### 1. 计算新顶点:

- 对于每一条边, 如果这条边被两个三角形面所包含, 如8.11左图所示, 则由这条边的两个端点  $\mathbf{v}_0, \mathbf{v}_2$  和“跨过”这条边的两个顶点  $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_3$  加权平均计算出新顶点  $\mathbf{ep}$ , 具体的计算公式为

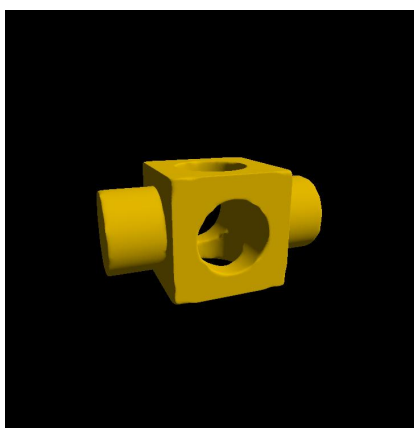
$$\mathbf{ep} = \frac{3}{8}(\mathbf{v}_0 + \mathbf{v}_2) + \frac{1}{8}(\mathbf{v}_1 + \mathbf{v}_3)$$

- 如果这条边只被一个三角形面所包含 (即为边界上的边), 则直接取这条边的中点作为新顶点。

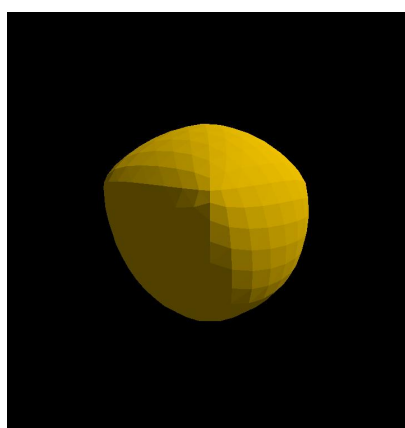
公式二

添加点部分按照公式计算即可, 连点成面部分特别注意点的顺序要保持一致。

效果:



左图: block (iterations=3)



右图: cube (iterations=3)

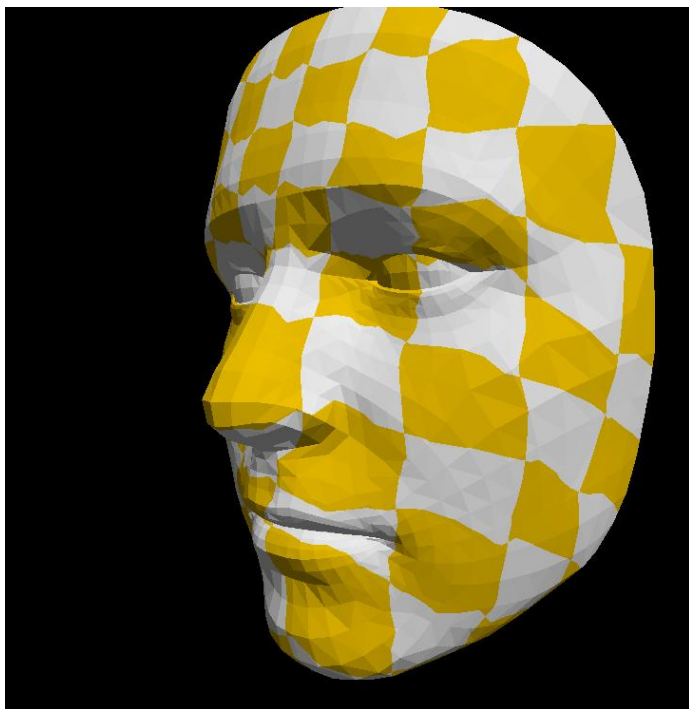
### Case 2: Spring-Mass Mesh Parameterization

1. 首先初始化边界点上的 uv 坐标。先找到一个边界点, 接着以此为起点通过

v->BoundaryNeighbors()绕一周找到所有边界点。初始化我选择的是以 (0.5, 0.5) 为圆心的圆, 满足 uv 在 0 到 1 之间。

2. 通过 Gauss-Seidel 迭代法求解中间的点的 uv。

效果:



face (iterations=1000)

### Case 3: Mesh Simplification

1. UpdateQ 用于计算每个面的  $K_p$  矩阵

计算公式如下:  $ax+by+cz+d = 0$  ( $a^2 + b^2 + c^2 = 1$ )

$$\mathbf{K}_p = \mathbf{p}\mathbf{p}^T = \begin{bmatrix} a^2 & ab & ac & ad \\ ab & b^2 & bc & bd \\ ac & bc & c^2 & cd \\ ad & bd & cd & d^2 \end{bmatrix}$$

2. Makepair 用于计算每条边的最优坍塌点和代价  
最优坍塌点的计算方法如下:

$$\bar{\mathbf{v}} = \begin{bmatrix} q_{11} & q_{12} & q_{13} & q_{14} \\ q_{12} & q_{22} & q_{23} & q_{24} \\ q_{13} & q_{23} & q_{33} & q_{34} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

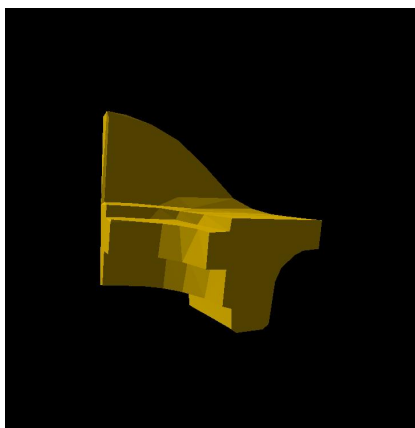
特别注意要单独讨论矩阵不可逆的情况。

代价  $\text{cost} = \mathbf{v}^T \mathbf{Q} \mathbf{v}$

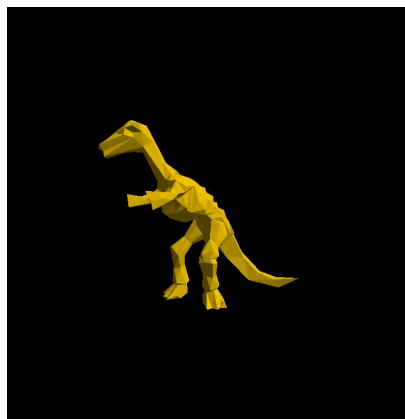
3. 初始化设置：每个点的 Q 矩阵为相邻面的 Kp 矩阵之和

每次迭代中，删除代价最小的边，并更新 v1 坐标和 v1 变动带来的面的 Kp，有关点的 Q，和有关 pairs。

效果：



左图：fandisk (simplify=4)



右图：dinosaur (simplify=2)

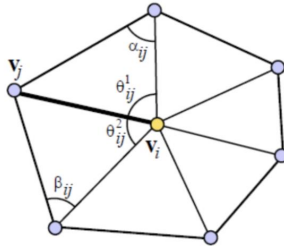
#### Case 4: Mesh Smoothing

根据教程：

1. 对每个顶点  $v_i$ ，计算相邻顶点位置的加权平均：

$$v'_i = \frac{\sum_{j \in N(i)} w_{ij} v_j}{\sum_{j \in N(i)} w_{ij}}$$

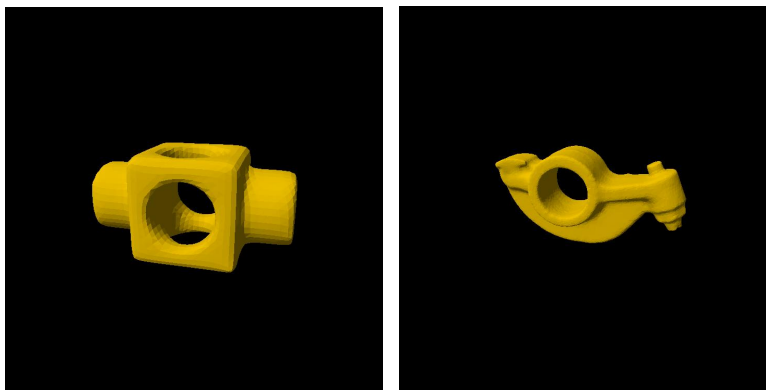
2. 其中使用 Uniform Laplacian 时相邻顶点权重均为 1，使用 Cotangent Laplacian 时采用余切权重  $w_{ij} = \cot \alpha_{ij} + \cot \beta_{ij}$ ，如图：



3. 更新顶点：  $v_i = (1 - \lambda) * v_i + \lambda * v'_i$ ；

其中为了实现 Cotangent Laplacian 需要得到四个顶点以计算余切值，因此建立了一个索引，可以以  $V_i, V_j$  两点得到之间的边从而得到四个点的坐标。特别注意  $w$  太大时有洞，需要限制大小。

效果：



左图：block (iteration = 5, smoothness = 0.5, cotangent)

右图：rocker (iteration = 5, smoothness = 0.5, uniform)

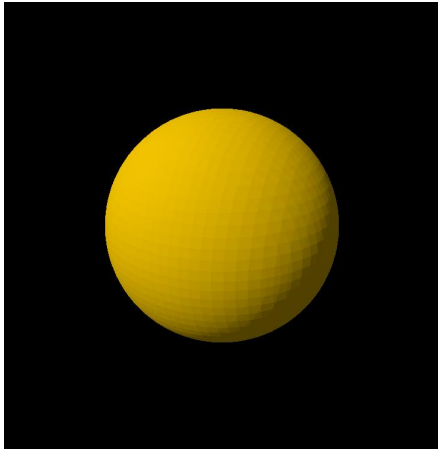
### Case 5: Marching Cubes

1. 遍历每个 cube，从  $v_0$  开始逐个顶点判断正负，用一个一个 8 位的二进制数记录顶点情况，再通过查表生成一个 12 位的二进制数表示这个 cube 12 条边上是否有 mesh 顶点。

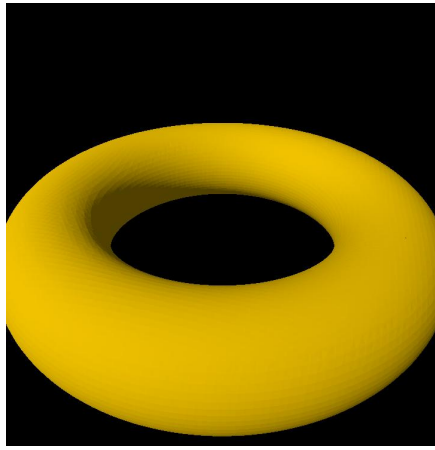
2. 对于该 cube，遍历每一条边，如果有 mesh 顶点则线性差值求坐标并添加至 output。

特别需要注意的是由于一条边可能为多个 cube 共有，为了防止重复计算需要建立一个索引，方便查找现有的 mesh 顶点中是否已经包含了这个点。为了制作 map 我又自定义了一个 struct，并重载了  $<$  运算符。

效果：



左图：sphere (resolution = 55)



右图：torus (resolution = 100)