概论:

三维图形技术:表达与表现三维数字对象,构建和创造虚拟世界(内容创建[建模]、仿真[动画]、呈现[渲染])

照片(图像): 记录真实世界投影在相机成像平面的影像

离散表示:光栅;栅格图像与矢量图形;矢量图形的光栅化:扫描转化

渲染成像: 光的计算科学; 仿真动画: 运动的计算科学

国内CAD软件的公司主要有中望龙腾、山大华天和数码大方等;主流国外: SolidWorks、CATIA、Pro/Engineer

CAD软件底层技术: 三维几何建模引擎, 几何约束求解引擎

三维几何造型概述:

三维对象的表示: 面表示 | 体表示 | **边界表示 | 空间分解表示 | 八叉树 (octrees) 表示 | 构造实体几何表示 | 扫描表示**

隐式表示

• 边界表示: 用组成实体边界的基本元素(即顶点、边和面)及其连接关系信息表示实体。采用边界表示法定义的实体为有限数量的面的集合, 面则由边及顶点加以定义。

- 优点
 - > 精确表示物体
 - >表示覆盖域大,表示能力强
 - > 容易确定几何元素间的连接关系,几何变换容易
 - > 显式表示点、边、面等几何元素,绘制速度快 用多边形表示物体的边界|用光滑曲面表示物体的边界(曲面)
- 缺点
 - 数据结构及其维护数据结构的程序复杂
 - ▶需大量的存储空间
 - > 有效性难以保证
 - 均匀分解:选一个立方体空间,均匀划分,三维数组c[i][j][k]表示物体\数组的元素与单位小立方体对应
 - 。 高精度的表示需要细致的空间分解, 即体素要小。
 - 采用多种体素的分解: (各种不同的小的单位块)

▶优点

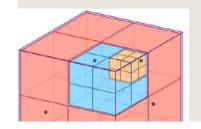
- > 可以表示任何物体
- > 容易实现物体间的集合运算
- >容易计算物体的整体性质, 如体积等

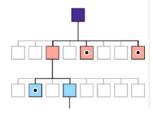
▶缺点

- > 是物体的非精确表示
- ▶占用大量的存储空间,如1024*1024*1024 = 1G bits
- > 没有边界信息,不适于图形显示
- ▶对物体进行几何变换困难,如非90度的旋转变换

> 自适应分割

> 对包含物体边界的立方体做细分





八叉树,根节点对应整个物体空间,Full/Empty/Partial dfs

▶ 优点

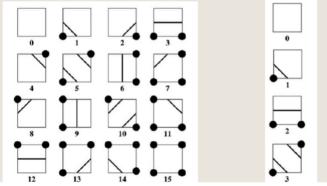
- >可以表示任何物体,数据结构简单
- > 容易实现物体间的集合运算
- > 容易计算物体的整体性质, 如体积等
- 文文里的位置枚举表示占用的存贮空间少

▶缺点

- > 是物体的非精确表示
- >没有边界信息,不适于图形显示
- > 对物体进行几何变换困难
- 利用集合运算(并、交、差)进行实体造型
 - 。 表示简单,容易被修改, 图形输入;表示物体的CSG树不唯一,求交计算麻烦
- 扫描表示:基于一个基体(封闭的二维区域)沿某一路径运动而产生形体(平移旋转,广义扫描[siz,shape])
 - 简单,图形输入;作几何变换困难、表示形体的覆盖域非常有限
- 隐式表示:不直接指定模型点的坐标,而是用方程的解来表示,这类方法称为隐式表示
 - 。 转换为网格表示[Marching Cubes]——隐式曲面没有表面的直接表示,使得绘制和一些几何处理比较困难
 - 。 算法: [划分网格] [计算网格顶点函数值,根据顶点函数值的正负做标记label(v)] [找边集端点值不同,连折]

2D图像的说明

 考虑每个四边形,一共有16种情况,考虑到旋转 对称性,分类后可得4种基本模式.



立方体共15种模式,256种组合,两种对称[顶点状态]旋

转1

曲线曲面造型概述

- 概念:初等解析曲面:例如平面、圆柱面、圆锥面、球面,大多数机械零件属于这一类;自由曲线曲面:不能由初等解析曲面组成(飞机汽车外形)
- 曲线的参数表示:将曲线上各点的坐标变量显式地表示成参数t的函数形式 $P(t)=(x(t), y(t), z(t)), t \in [a,b]$
 - 参数表示有更大的自由度,不依赖坐标系;变化率以切矢量表示,几何变换比较容易,交互能力强
- 插值、逼近、连续(参数连续性用 $C^{\text{阶数}}$ 表示,几何连续性用 $G^{\text{阶数}}$ 表示)
 - \circ G^1 是连接处切矢量方向相同, G^2 是连接处曲率矢量相等



参数连续性与几何连续性的区别

- 参数连续性是传统意义上的、严格的连续。
- 几何连续性只需限定两个曲线段在交点处的参数导数成比例,不必完全相等,是一种更直观、易于交互控制的连续性。
- 参数连续性的条件更严格。

三次Hermite曲线

- 优点:
 - ◆原理简单,易于编程实现
- 缺点:
 - ◆如何给出两个端点处的切线矢量?
 - ◆形状控制不方便,不直观

