Алгоритмические основы мультимедийных технологий

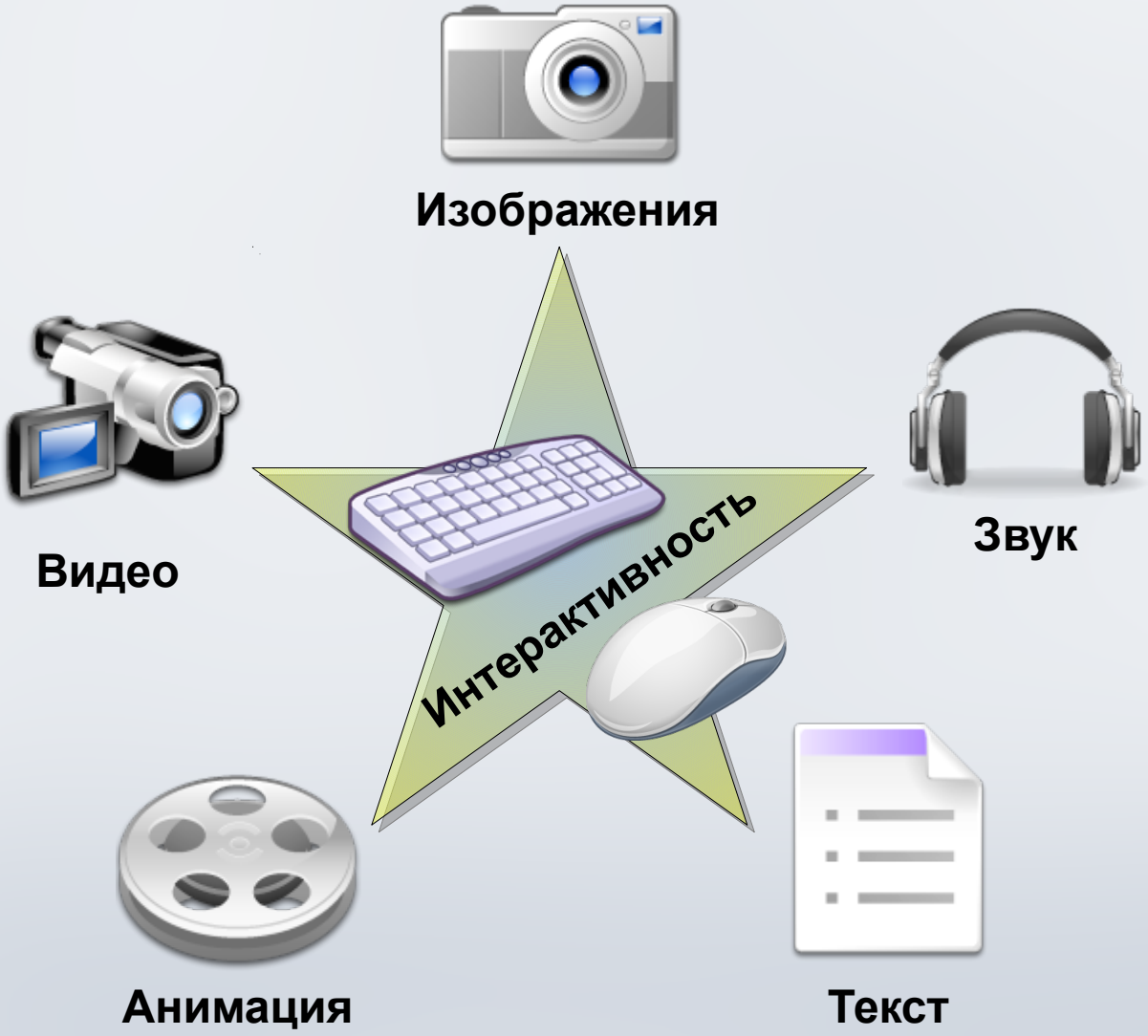
Рябинин Константин Валентинович

e-mail: icosaeder@ya.ru
jabber: icosaeder@jabber.ru

Пермь, 2012

Мультимедиа

Мультимедиа – комплекс аппаратных и программных средств, позволяющих пользователю работать в диалоговом режиме с разнородными данными (графика, текст, звук, видео), организованными в виде единой информационной среды.



Мультимедиа

Нелинейная мультимедиа

Интерактивность

Линейная мультимедиа

Кратко о курсе

Вопросы к рассмотрению:

- Программный синтез двумерных изображений
- Программный синтез трёхмерных изображений
- Обработка изображений
- Воспроизведение звука

Отчётность

- Форма отчётности – экзамен
- Для получения положительной оценки необходимо сдать индивидуальное задание: программную систему, удовлетворяющую заданным требованиям, а также ответить на теоретические вопросы
- Срок сдачи индивидуального задания – две последних пары курса
- Возможны автоматы (при сдаче в срок и ответе на теоретические вопросы сразу после сдачи)
- Контрольных не будет

Программное обеспечение

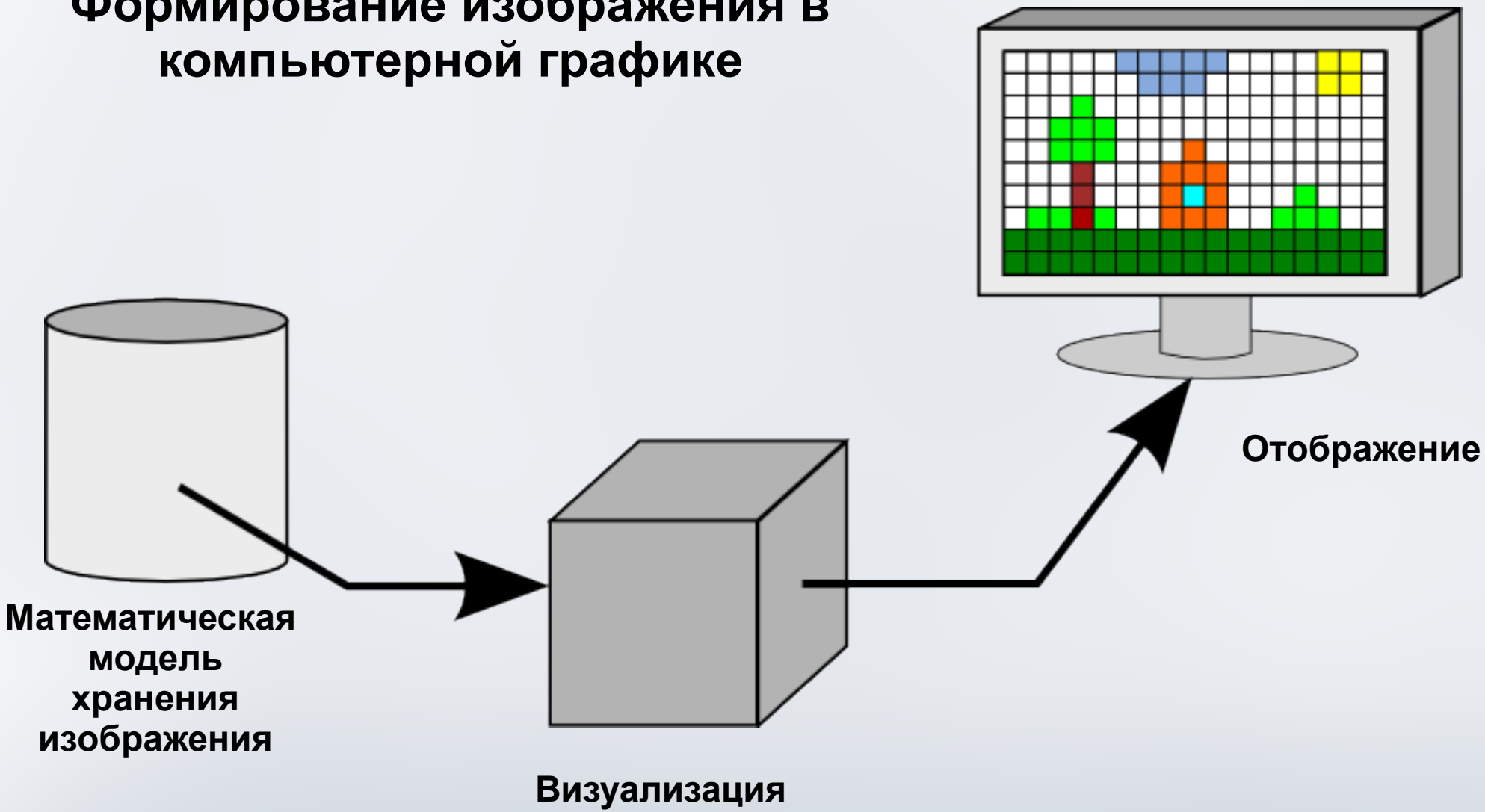
Окружение демонстрации

- ОС Mac OS X & GNU / Linux
- Компилятор GCC, язык реализации C
- Библиотека визуализации стандарта OpenGL (+ GLUT)
- Библиотека воспроизведения звука стандарта OpenAL (+ ALUT)

Рекомендованная литература

- Ричард С. Райт-мл., Бенджамин Липчак. OpenGL суперкнига. М.: Вильямс, 2006
- Френсис Хилл. OpenGL программирование компьютерной графики. СПб: Питер, 2002
- Дональд Херн, Паулин Бейкер. Компьютерная графика и стандарт OpenGL. М.: Вильямс, 2005
- Эдврад Эйнджелл. Интерактивная компьютерная графика. Вводный курс на безе OpenGL. М.: Вильямс, 2001
- NeonHelium. URL: http://nehe.gamedev.net/
- Теоретические основы OpenGL. URL: http://www.songho.ca/opengl/index.html

Формирование изображения в компьютерной графике



Классификация графики по способу хранения

(от способа хранения зависит визуализация)

	2D	3D
Растровая	Матрица точек	Воксели
Векторная	Описание контуров и заливок	Описание многоугольников

Изображения в КГ

Классификация графики по способу хранения
(от способа хранения зависит визуализация)

	2D	3D
Растровая	Матрица точек	Воксели
Векторная	Описание контуров и заливок	Описание многоугольников

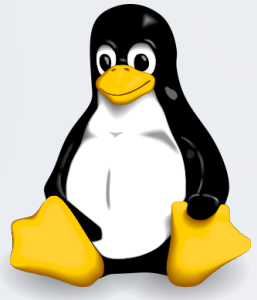
Описание многоугольников – описание вершин и связей между ними

Библиотеки визуализации

Microsoft Windows

OpenGL

Microsoft Windows



GNU / Linux

solaris

FreeBSD

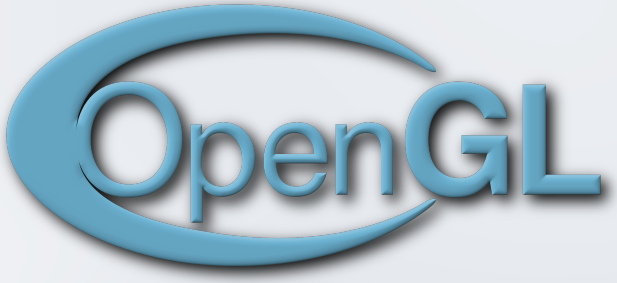
Mac OS

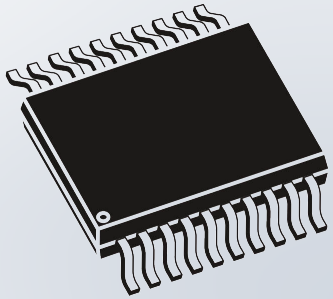
. . .

Устройство графического приложения:

Логика

Движок





Графическое оборудование

OpenGL

OpenGL – спецификация, определяющая независимый от языка программирования кросс-платформенный программный интерфейс для написания приложений, использующих двумерную и трёхмерную компьютерную графику.

***OpenGL* – открытый интерфейс к графическому оборудованию для создания трёхмерных изображений в реальном времени**

Основные особенности:

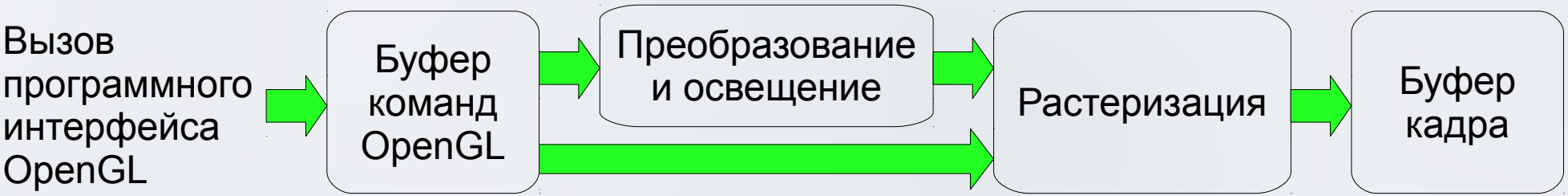
- **Полная универсальность**
- **Низкий уровень функций**

Существует большое количество как полностью программных, так и программно-аппаратных реализаций стандарта OpenGL

Характеристика OpenGL

- Стандарт предполагает полностью процедурный характер работы
- Стандарт включает только функции работы с графикой, не затрагивая управление окнами, работу с файлами, взаимодействие с пользователем и т. д.
  - Для этих целей существует библиотека GLUT
- Предполагается, что библиотека стандарта OpenGL напрямую взаимодействует с графическим драйвером

Конвейер


Вызов программного интерфейса OpenGL
Буфер команд OpenGL
Преобразование и освещение
Растеризация
Буфер кадра

Основные составляющие OpenGL

Машина состояний

- Хранилище различных настроек, представляющих собой множество пар свойство-значение
- Бинарные атрибуты изменяются функциями
  void glEnable(GLenum cap)
  void glDisable(GLenum cap)
- Небинарные атрибуты изменяются специализированными функциями
- Для состояний есть свой стек, управляемый функциями
  void glPushAttrib(GLbitfield mask)
  void glPopAttrib(void)

Построение геометрии

- Атомарная управляемая единица геометрии – вершина
- Вершина имеет набор атрибутов (типа float), интерпретация которых, вообще говоря, лежит на программисте:
  - Координаты в пространстве
  - Координаты нормали
  - Координаты текстуры
  - Цвет
  - ...
- Вершины объединяются в примитивы:
  - Линии
  - Многоугольники (треугольники)

Построение геометрии

- Для произведения растеризации, системе для каждой вершины необходимо получить от программиста как минимум следующую информацию:
  - Тип примитива, в который входит вершина (соответственно, вместе с данной вершиной должны быть указаны все остальные, входящие в примитив)
  - Проекцию вершины на плоскость экрана, выраженную в однородных координатах
- Перед тем, как быть спроектированной на плоскость экрана, вершина может претерпевать различные пространственные преобразования. Этими преобразованиями достигается «размещение» объектов на сцене

Построение геометрии

- Все типовые задачи «размещения» объектов решаются при помощи аффинных преобразований вершин этих объектов:
  - Параллельного переноса
  - Масштабирования
  - Поворота
- Для этого удобно использовать аппарат матриц, так как он предоставляет единый механизм осуществления как аффинных преобразований, так и преобразований проекции
- Если «классический» («олдскульный») OpenGL *заставлял* использовать матрицы (имел функции работы с ними на уровне API), новые версии дают полную свободу выбора механизма (и не имеют никаких вспомогательных функций для этого)

Стеки матриц

- Все преобразования делаются при помощи матриц размерности 4x4
- Матрицы по назначению делятся на четыре типа:
  - матрица проекции
  - матрицы преобразования
  - матрица цвета
  - матрица текстуры
- Для каждого типа матриц существует свой стек
- Активной в каждый конкретный момент является одна матрица каждого типа из вершины соответствующего стека
- Работа со всеми типами матриц осуществляется единообразно

Построение геометрии

- **При использовании матриц все преобразования сводятся к умножению вектора однородных координат вершины на матрицу преобразования, в результате чего получается вектор «новых» координат данной вершины:**

$$\begin{pmatrix} m_0 & m_4 & m_8 & m_{12} \\ m_1 & m_5 & m_9 & m_{13} \\ m_2 & m_6 & m_{10} & m_{14} \\ m_3 & m_7 & m_{11} & m_{15} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{pmatrix}$$

ось X новой системы координат
ось Y новой системы координат
ось Z новой системы координат
начало новой системы координат

Матрица переноса

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & x \\ 0 & 1 & 0 & y \\ 0 & 0 & 1 & z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Матрица масштаба

$$\begin{pmatrix} s_x & 0 & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 & 0 \\ 0 & 0 & s_z & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Матрица поворота вокруг оси

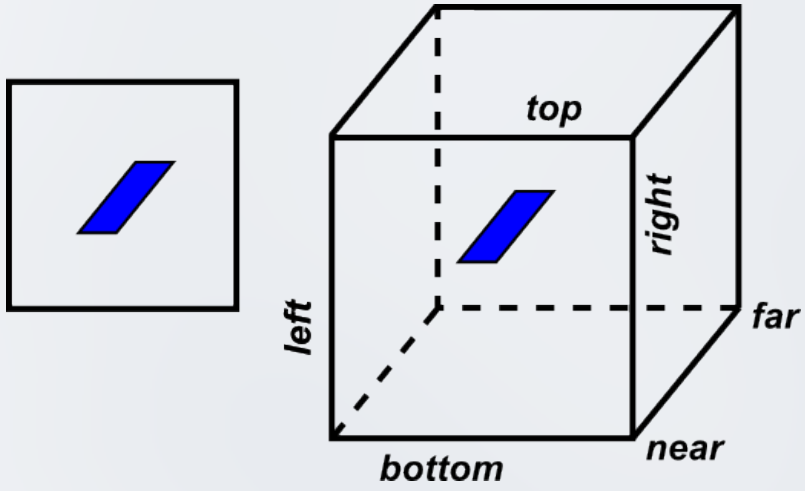
$$\begin{pmatrix} x^2(1-c)+c & xy(1-c)-zs & xz(1-c)+ys & 0 \\ yx(1-c)+zs & y^2(1-c)+c & yz(1-c)-xs & 0 \\ xz(1-c)-ys & yz(1-c)+xs & z^2(1-c)+c & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$c = \cos\theta, \quad s = \sin\theta, \quad |(x, y, z)| = 1$$

Построение геометрии

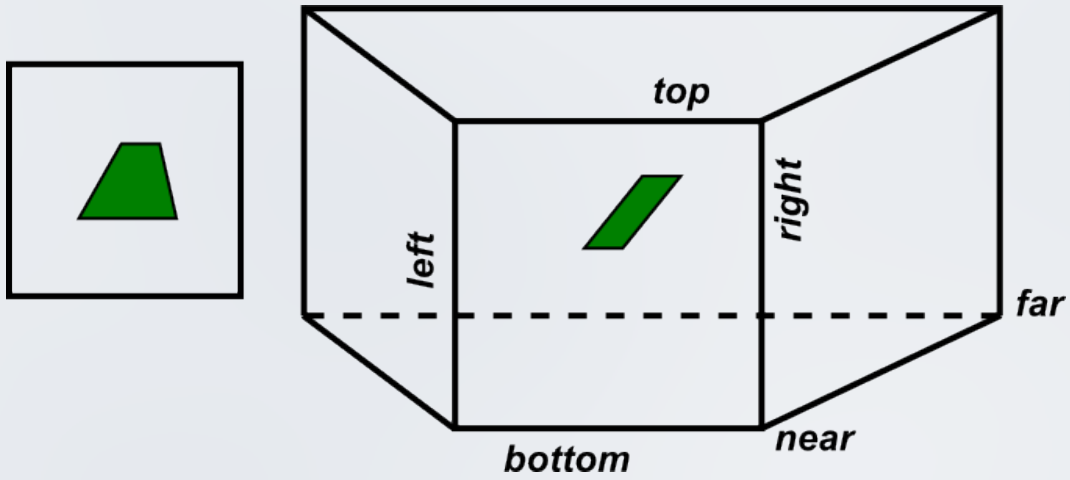
- **Заданием параметров проекции определяется видимая область пространства**

Параллельная проекция



$$\begin{pmatrix} \frac{2}{right-left} & 0 & 0 & -\frac{right+left}{right-left} \\ 0 & \frac{2}{top-bottom} & 0 & -\frac{top+bottom}{top-bottom} \\ 0 & 0 & \frac{-2}{far-near} & -\frac{far+near}{far-near} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Перспективная проекция

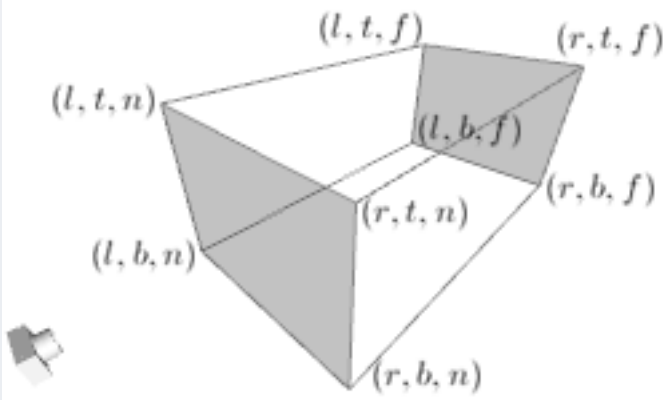


$$\begin{pmatrix} \frac{2\,near}{right-left} & 0 & \frac{right+left}{right-left} & 0 \\ 0 & \frac{2\,near}{top-bottom} & \frac{top+bottom}{top-bottom} & 0 \\ 0 & 0 & -\frac{far+near}{far-near} & -\frac{2\,far\,near}{far-near} \\ 0 & 0 & -1 & 0 \end{pmatrix}$$

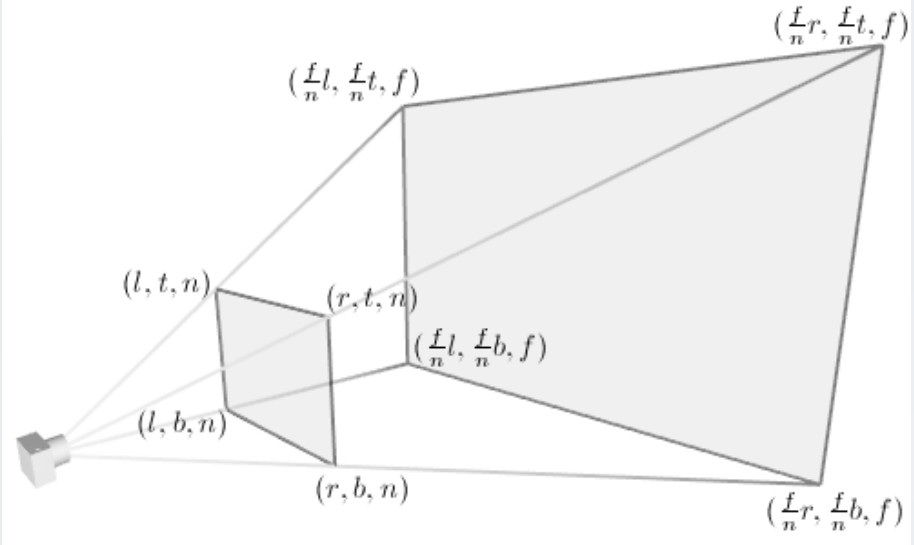
Построение геометрии

- **Заданием параметров проекции определяется видимая область пространства**

Параллельная проекция

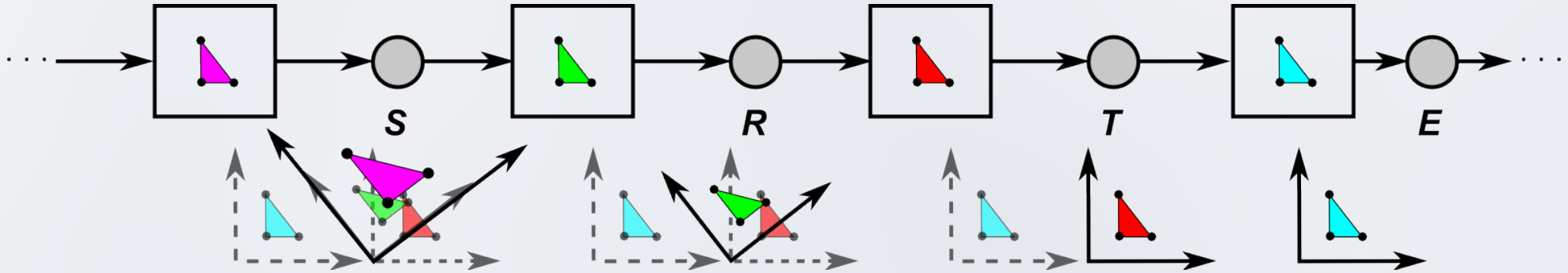


Перспективная проекция



Построение геометрии

- **Важным свойством матричных преобразований является их комбинируемость:**



- **В связи с этим, в компьютерной графике имеется паттерн хранения и применения преобразований Model-View-Projection:**

$v' = (P \cdot V \cdot M) \cdot v$

v' – вектор координат, передаваемый системе для произведения растеризации

v – вектор координат вершины

P – матрица проекции

V – матрица вида (преобразование камеры)

M – матрица модели (преобразование размещения объекта на сцене)

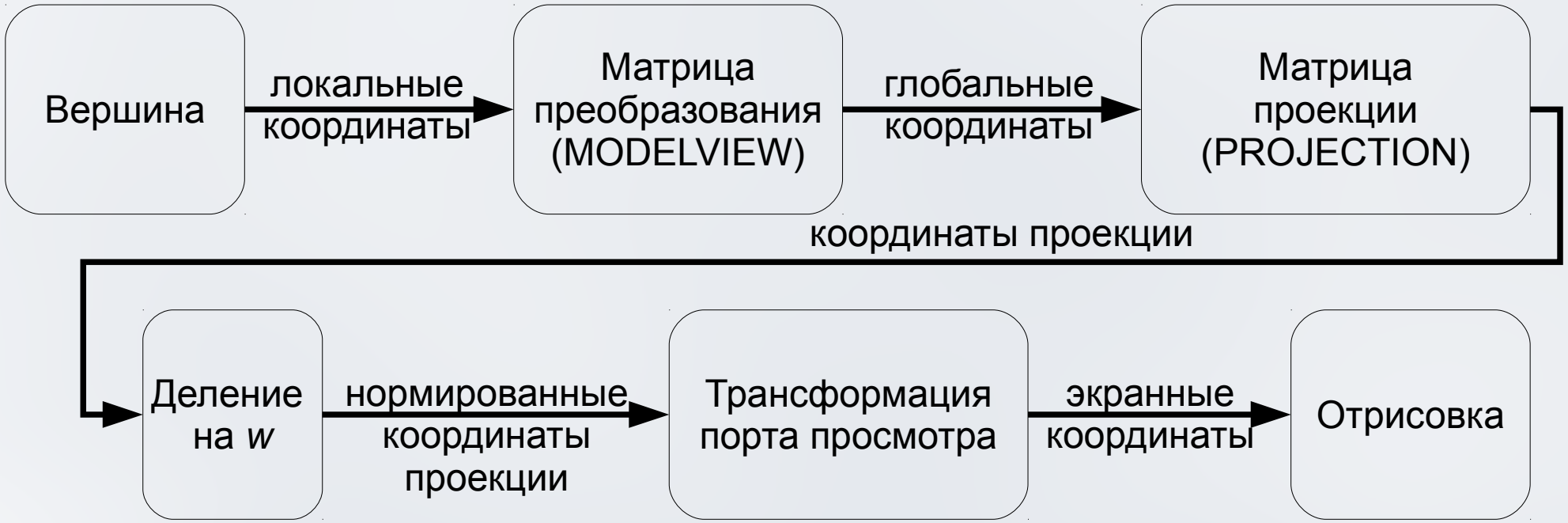
$M = M_{родителя} \cdot M_{объекта}$

Построение геометрии

- Камера – это псевдообъект в трёхмерном пространстве, характеризующий положение наблюдателя
- Камера – лишь полезная метафора, на низком уровне она выражена матричным преобразованием, математически ничем не отличающимся от всех остальных
- Часто преобразование камеры является лишь аффинным
- В связи с этим, *иногда* преобразование камеры не хранят отдельно, а «смешивают» его с преобразованием резмещения, получая матрицу, которую принято называть ModelView (в «классическом» OpenGL было именно так)

Построение геометрии

- **В итоге, преобразование координат, осуществляемое в графическом приложении, имеет вид:**



*** В новых версиях OpenGL, преобразования из первого ряда должен выполнять программист, а преобразования из второго ряда система выполняет автоматически**