ТЕМА №10

Сложни обекти

Съдържание

Тема 10: Сложни обекти

- Съставни обекти
- Ротационни обекти
- Влачене по траектория
- Конструктивна геометрия
- Параметрично моделиране
- Процедурно моделиране

Съставни обекти

1:00

Съставни обекти

Съставни обекти

- Най-лесен начин за изграждане на нови обекти
- Изградени са от примитиви
- Примитивите могат да са променени

Образът на съставен обект

- Обединение от образите на обектите в него

От друга страна

  - Всеки модел е съставен обект
  - Преди растеризация се разбива на триъгълници

Пример

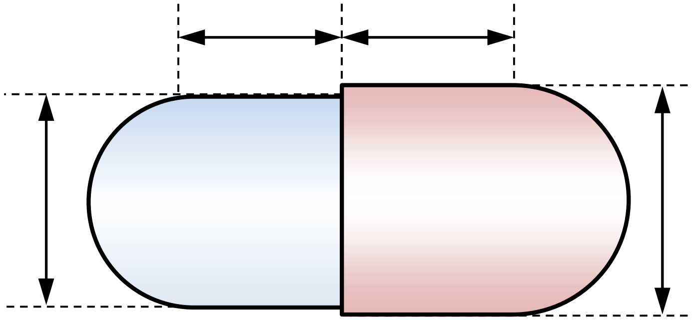
Модел на хапче с антибиотик

- Две отделни цилиндрични части
- Заоблени в края

Снимка: FreeDigitalPhotos.net

Геометричен модел

– Два цилиндъра и две полусфери
– Размерите са с параметри, за да променяме обекта

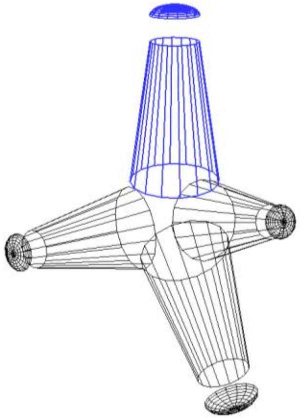


Втори пример

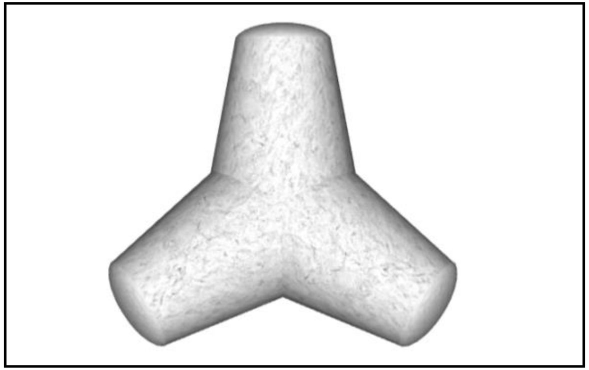
Модел на вълнолом

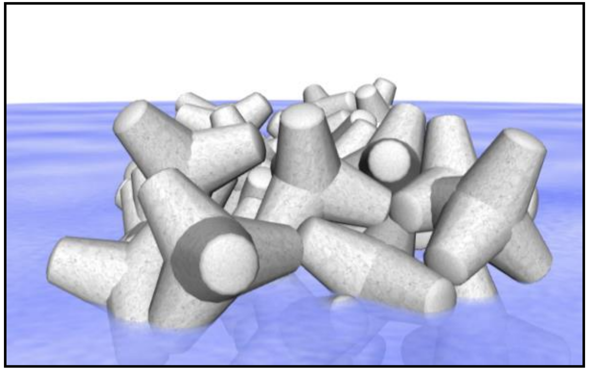
- Съставен от много еднотипни обекти

Геометричен модел



- Три пресечени конуса и три сплескани полусфери
- Веднъж пакетирани като обект, може да ползваме като примитиви





Ротационни обекти

Ротационни обекти

Основни елементи

- Контур или профил (крива)
- Ротационна ос

Получаване

- Контурът е завъртян около оста
- Получената повърхност е повърхността на ротационно тяло

Извън КГ

Ротационни обекти

- Създавани в занаятчийството от векове
  (стругари, грънчари, но не и пивовари)

Снимки: FreeDigitalPhotos.net

Пък и не само там

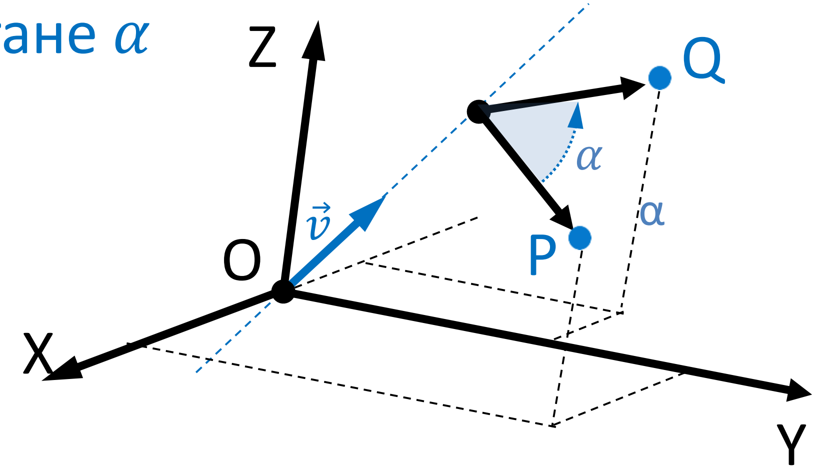
– В архитектурата
– В стъкларията
– В производството на камбанки

Снимки: FreeDigitalPhotos.net

Най-общ вид

Ако имаме

- Ос от единичен вектор $\vec{v}(v_x, v_y, v_z)$
- Точка $P(p_x, p_y, p_z)$ от контур
- Ъгъл на завъртане α



- То
  - След завъртане на ъгъл α около ос $\vec{v}$ на точка P ще получим Q с координати, които трудно се помнят

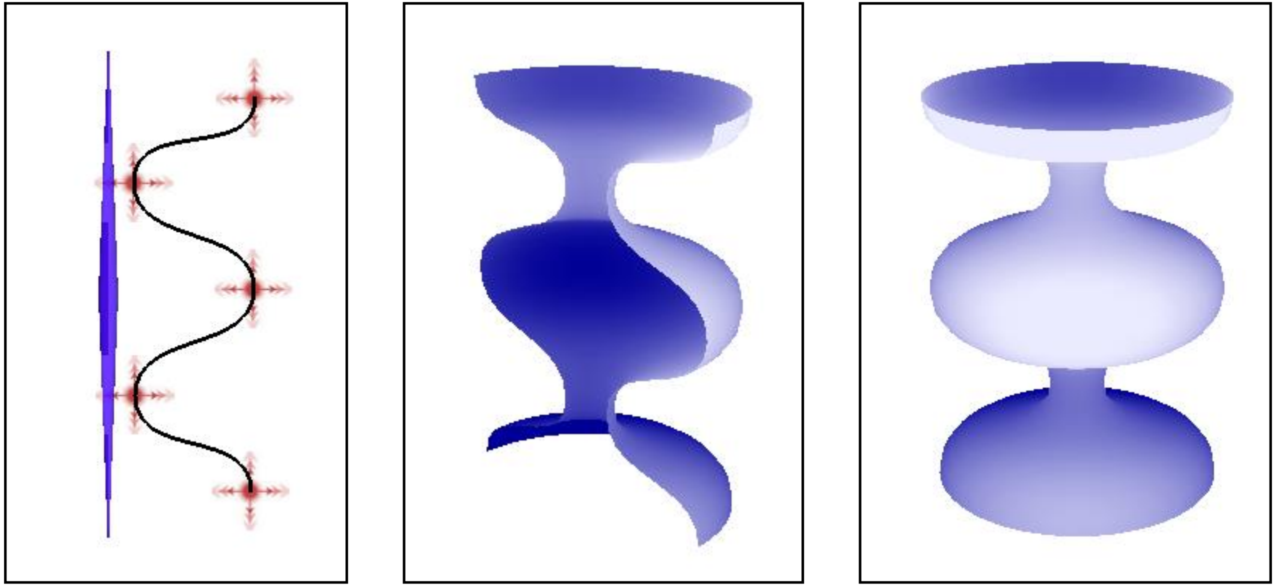
$$Q\begin{pmatrix} q_x \\ q_y \\ q_z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} v_x^2 + (1 - v_x^2)\cos\alpha & v_x v_y(1 - \cos\alpha) - v_z \sin\alpha & v_x v_z(1 - \cos\alpha) + v_y \sin\alpha \\ v_x v_y(1 - \cos\alpha) + v_z \sin\alpha & v_y^2 + \left(1 - v_y^2\right)\cos\alpha & v_y v_z(1 - \cos\alpha) - v_x \sin\alpha \\ v_x v_z(1 - \cos\alpha) - v_y \sin\alpha & v_y v_z(1 - \cos\alpha) + v_x \sin\alpha & v_z^2 + (1 - v_z^2)\cos\alpha \end{pmatrix}\begin{pmatrix} p_x \\ p_y \\ p_z \end{pmatrix}$$

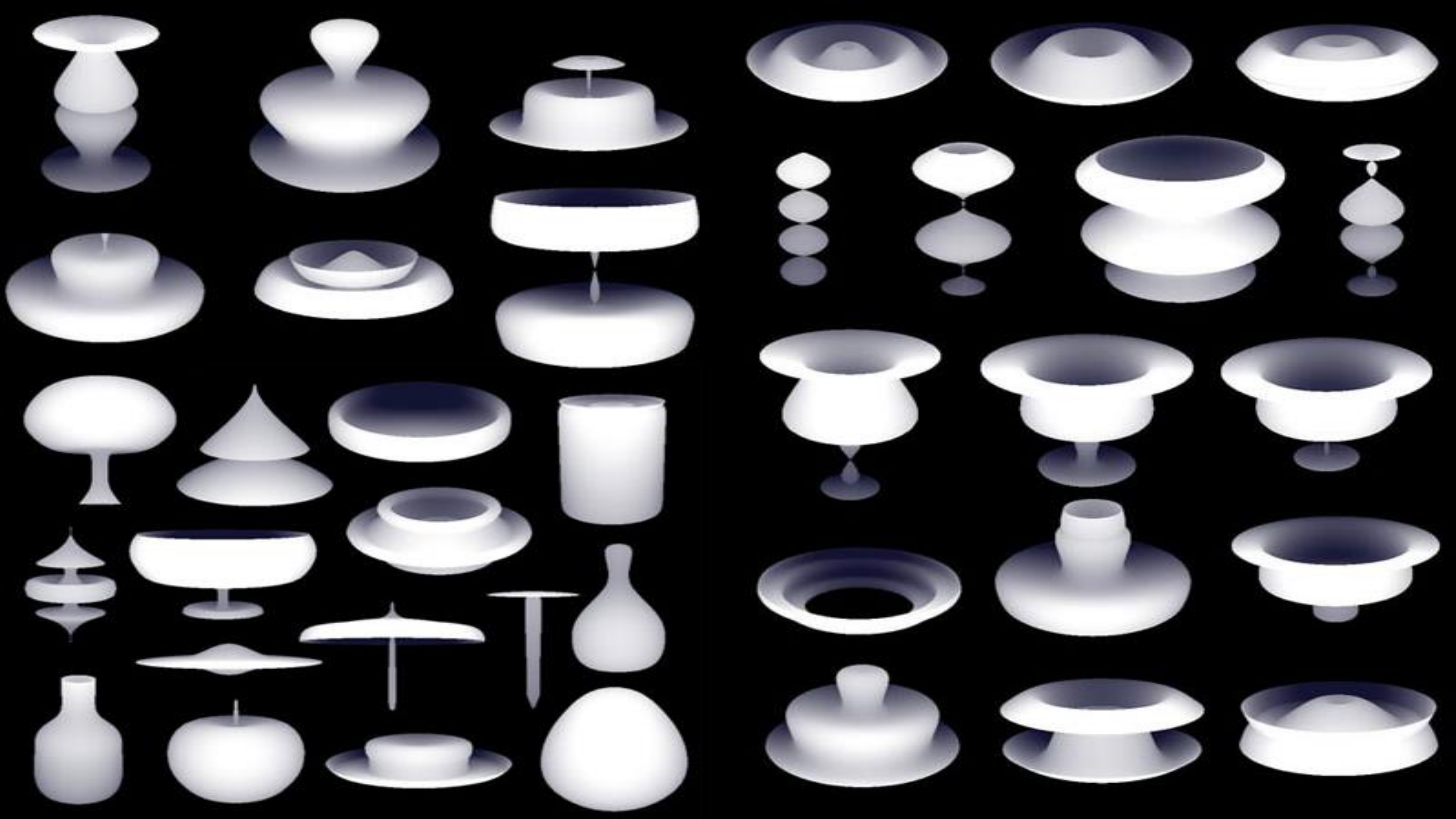
- Обаче
  - При вертикална ос $\vec{v}(0,0,1)$, Q става:

$$Q\begin{pmatrix} q_x \\ q_y \\ q_z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos\alpha & -\sin\alpha & 0 \\ \sin\alpha & \cos\alpha & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}\begin{pmatrix} p_x \\ p_y \\ p_z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} p_x\cos\alpha - p_y\sin\alpha \\ p_x\sin\alpha + p_y\cos\alpha \\ p_z \end{pmatrix}$$

Илюстрация

Въртене на контур

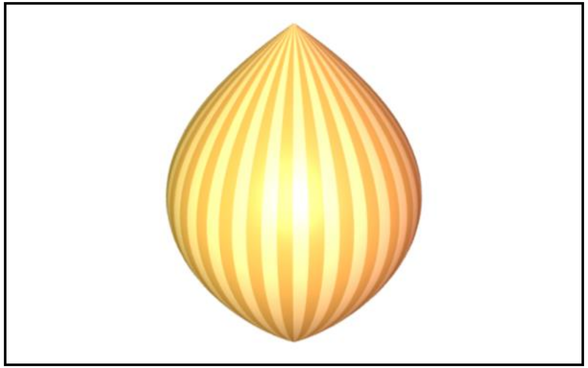




Конструиране

Най-често като тор

- Контурът се представя като начупена линия или като верига от отсечки
- Всяка отсечка поражда пресечен конус



Влачене по траектория

1:20

Влачене по траектория

Основни елементи

- Контур/профил или 3D обект
- Линия в 3D (не задължително права)

Получаване

- Контурът/обектът се плъзга по линията (*sweep*)
- Ротационните тела са частен случай на влачене по окръжност

Разширение на модела

Допълнителни елементи

- Характеристики на плъзгания обект зависят от местоположението по траекторията

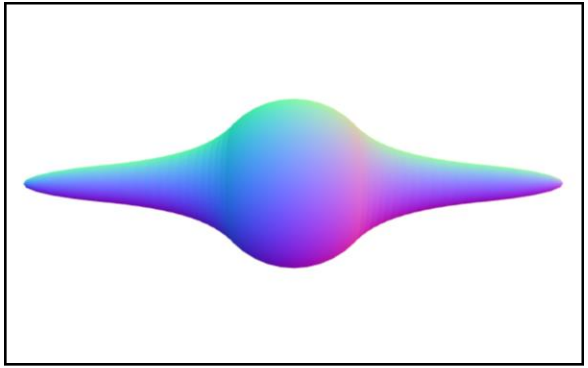
Описание на модел

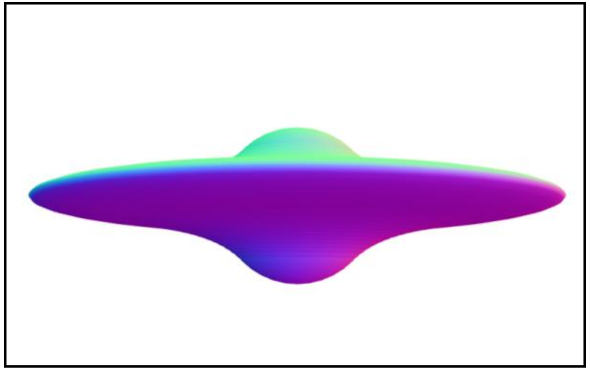
- Описание на траекторията
- Описание на влачения обект
- Описание на характеристиките му

Пример

Плъзгане на мащаба в диапазон

- Мащабиране по X и Y
- Мащабиране по Z





Крива на Лисажу̀ (Lissajous)

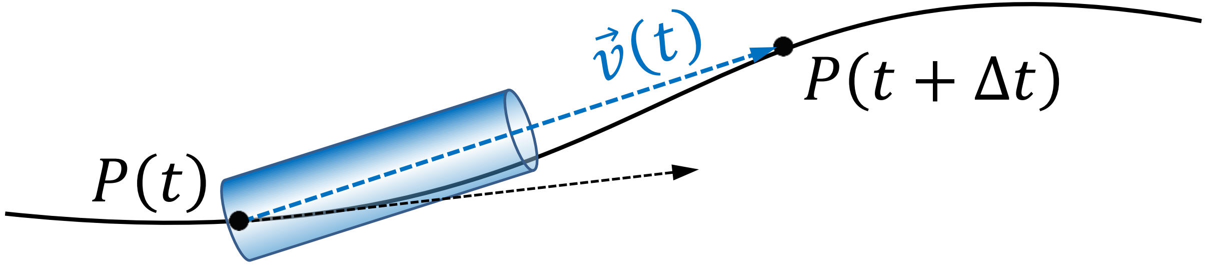
Хармонична крива в 3D

- Задава се параметрично

$$\left|\begin{aligned} x(t) &= a_x \sin(b_x t + c_x) \\ y(t) &= a_y \sin(b_y t + c_y) \\ z(t) &= a_z \sin(b_z t + c_z) \end{aligned}\right.$$

- Ще я построим от малки цилиндри
- Всеки ще е ориентиран по тангентата

Ето как:



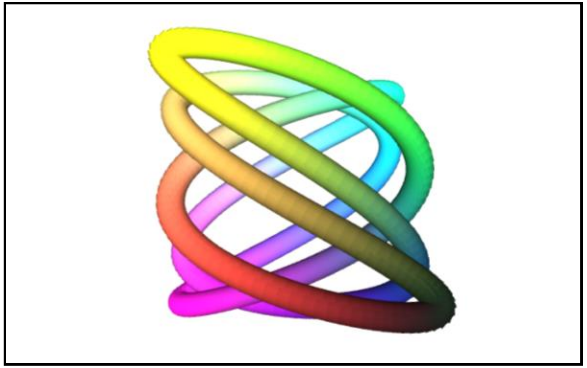
- А тангенциалният вектор $\vec{v}(t)$ в точка $P(t)$ намираме числено така: $\vec{v}(t) \approx P(t + \Delta t) - P(t)$

Оцветяване

- При $a_x = a_y = a_z$ фигурата на Лисажу лежи в куб със страна $2ax$ (защо?)
- Нека този куб е цветово RGB пространство

Резултат

– При случайни коефициенти
– В RGB пространство



Конструктивна геометрия

Основни елементи

Набор от примитиви

- Избрано множество от графични примитиви
- Трансформирани (мащабирани, завъртяни, …)

Набор от операции

- Логически или аритметични операции за работа с графични примитиви
  (аналогични са на операциите за работа с множества)

Какво се прави после?

Изрази

– Конструират се изрази с графичните примитиви
– Прилагат се операциите над тях

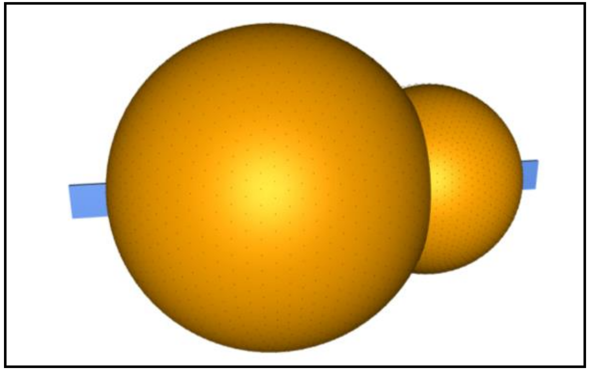
Дървовидна структура

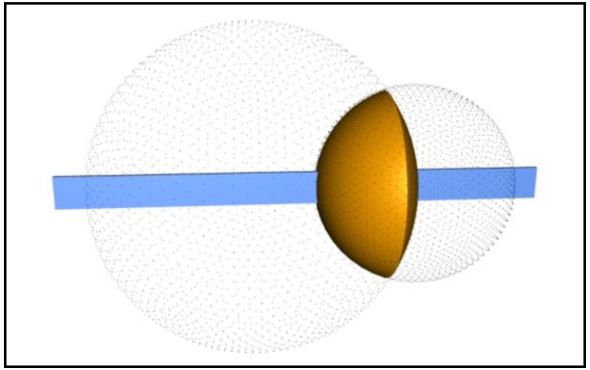
– Крайният обект се представя като математически израз с операции от конструктивната геометрия
– Може да има скоби за вложени изрази

Конструктивни операции

Събиране и умножение

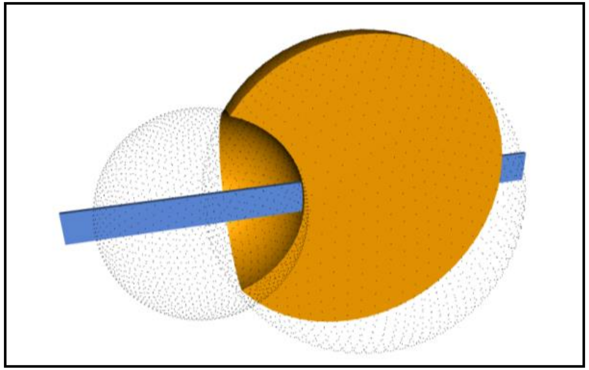
- Събиране = обединение на тела
- Умножение = сечение на тела

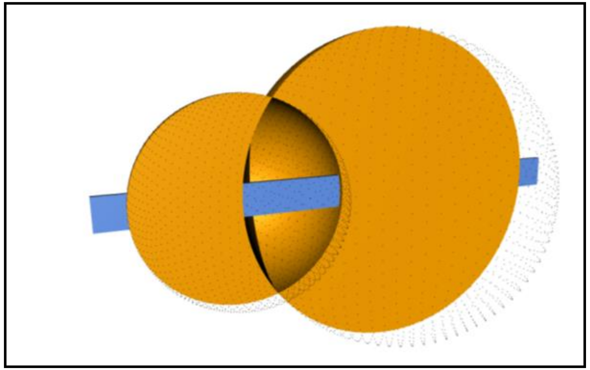




Изваждане и разлика

- Разлика и изваждане са различни
- Изваждане = тяло извадено от друго
- Разлика = необщите части от тела

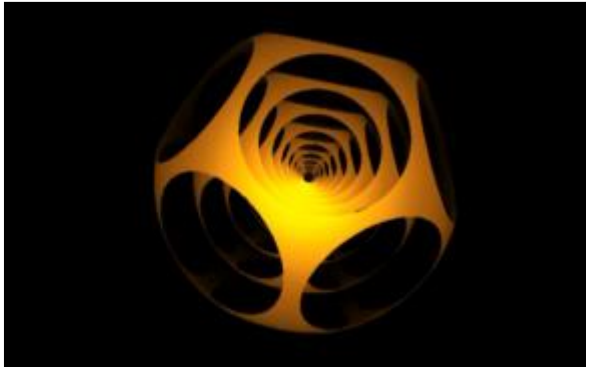




Пример

Вложени сфери

- С изрязани кръгове



“Magic balls”
http://youtu.be/dV2PdCTx9dE

Параметрично моделиране

1:30

Параметрично моделиране

Основни идеи

- Обект зададен с уравнение с параметри, описващи пространствената му размерност, а не размерите му (за повърхност – два параметъра, за обемно тяло – три)

Непряко дефиниране на обект

- Един набор от параметри дефинира друг набор от параметри, който вече определя обекта

Внимание

- Параметричността се определя от реализацията на рисуването, а не от това дали са подадени параметри
- Параметрите дефинират чрез функция как „координатите“ обхождат точките от обекта

Пример за непараметричен обект

- Рисуване на квадрат с дължина на страна a не е параметрично моделиране на квадрата, въпреки че a е параметър на процедурата, която го рисува

Уравнения

Моделиране на 3D обекти

- Често чрез тяхната повърхност – отвътре са кухи
- Повърхността се задава чрез уравнение $P = F(u, v)$, където u и v са параметрите
- За непрякото дефиниране се ползва

$$F(x, y, z) = 0, \text{ като } \left| \begin{array}{l} x = x(u, v) \\ y = y(u, v) \\ z = z(u, v) \end{array} \right.$$

Пример

Модел на люспа от Pringles

- Елипсовиден контур
- Хиперболично-параболоидна повърхност
- Уравнение $f(x,z) = \frac{x^2}{a^2} - \frac{z^2}{b^2}$

Реализация

Започваме с полярни координати

- Единична окръжност в Oxz
- Точките са с полярни координати (r, α)
- А с декартови са $(r\cos\alpha\,, 0, r\sin\alpha)$

Опъваме окръжността в елипса

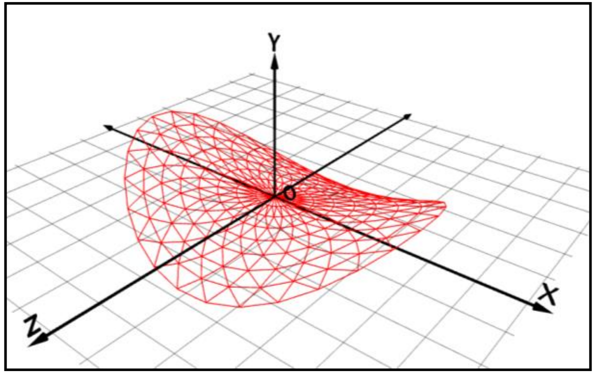
- Мащабиране по X и Z с $R_x = 4$ и $R_z = 3$
- Получаваме $(4r\mathrm{cos}\alpha, 0, 3r\mathrm{sin}\alpha)$

Преминаваме в 3D

- Добавяме фиктивна y координата

Изчисляваме y на базата на x и z

- Харесваме си $a = 4$ и $b = 3$, т.е. $y = \frac{x^2}{16} - \frac{z^2}{9}$



Люспата минава следните трансформации

– Двумерен модел

$$\left|\begin{array}{l} r \in [0,1] \\ \alpha \in [0,2\pi] \end{array}\right. \Rightarrow \left|\begin{array}{l} x = r\cos\alpha \\ z = r\sin\alpha \end{array}\right. \Rightarrow \left|\begin{array}{l} x = R_x r\cos\alpha \\ z = R_z r\sin\alpha \end{array}\right.$$

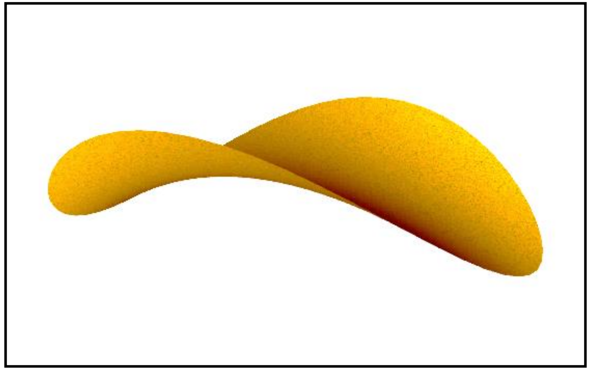
– За тримерен модел добавяме y

$$\left|\begin{array}{l} x = \cdots \\ y = 0 \\ z = \cdots \end{array}\right. \Rightarrow \left|\begin{array}{l} x = \cdots \\ y = \dfrac{x^2}{a^2} - \dfrac{z^2}{b^2} \\ z = \cdots \end{array}\right.$$

– В крайна сметка имаме

$$\left|\begin{array}{l} r \in [0,1] \\ \alpha \in [0,2\pi] \end{array}\right. \Rightarrow \left|\begin{array}{l} x = R_x r \cos\alpha \\ y = r^2\left(\dfrac{R_x^2}{a^2}\cos^2\alpha - \dfrac{R_z^2}{b^2}\sin^2\alpha\right) \\ z = R_z r \sin\alpha \end{array}\right.$$

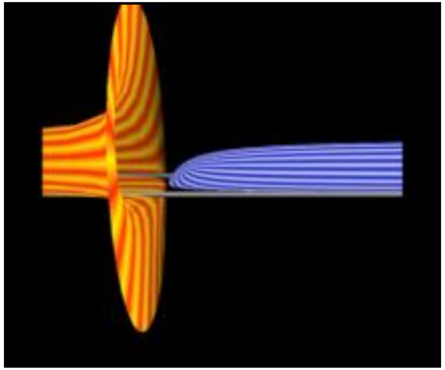
– И след малко украсяване:



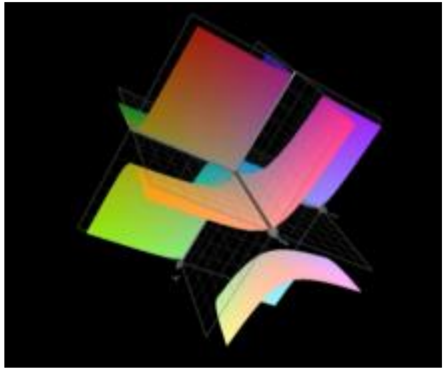
Други примери

Други параметрични модели

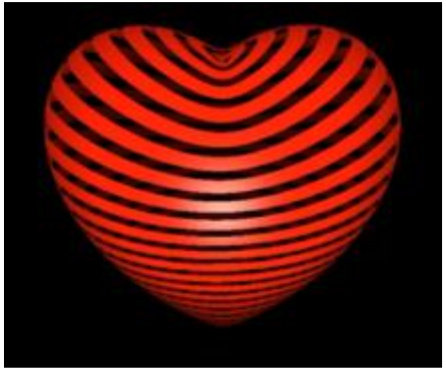
- Секси повърхност (по проф. Станилов)
- Хиперболичен хиперболоид
- Сърце



"Math Shinkansen"
http://youtu.be/-nhvbwMnGa4



"Hyperhyperboloid"
http://youtu.be/KabzJeJaXJQ



"Mathematics ... loves you"
http://youtu.be/nRF7cUQIAnM

Процедурно моделиране

Процедурно моделиране

Основни характеристики

- Геометричната фигура се генерира чрез програма
- Може да включва всички останали начини на графично моделиране
- Най-мощното и най-функционалното моделиране
- Затова подробностите са в друга лекция

Въпроси?

Повече информация

[LUKI] стр. 189
[AGO2] стр. 167-171, 174-178
[SALO] стр. 348-360
[MORT] стр. 226-228, 233-243
[PAQU] стр. 100
[BAGL] стр. 35-36

А също и:

- Elica Dalest Applications
  http://www.elica.net/site/museum/Dalest/dalest.html
- Lissajous Curve
  http://mathworld.wolfram.com/LissajousCurve.html

Край