コンピュータグラフィックス(R)

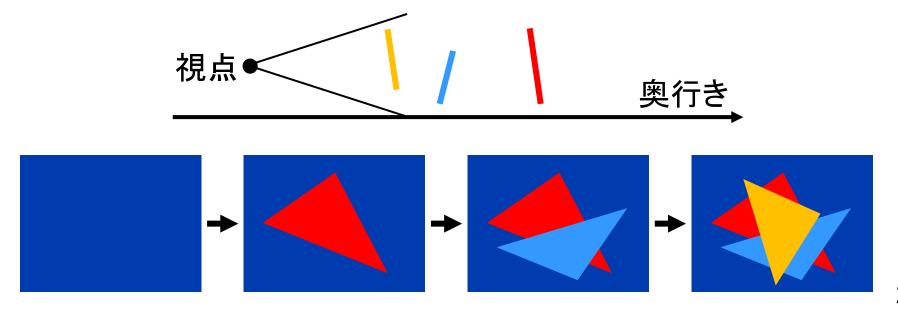
第9回:Zバッファ法

復習: 奥行きソート法

- 優先順位アルゴリズム
 - 1. すべてのポリゴンについて, それぞれ重心を求める.

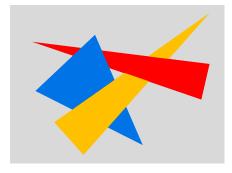
$$g = \frac{1}{n}(p_0 + p_1 + \dots + p_{n-1})$$

- 2. すべてのポリゴンを, 視点からの奥行き(z値)で並べ替える.
- 3. 奥のポリゴンから順に重ね描きする.



復習: 奥行きソート法

奥行きソート法は隠面消去に失敗する場合がある.この問 題の本質はどこにあるか.



三すくみの場合



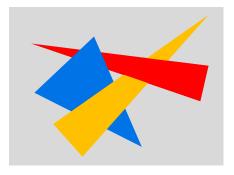
貫通している場合 凹ポリゴンの場合



答 ポリゴンには「大きさ」があるから、重心だけではポリゴン の前後関係が定まらない.

つまり、ポリゴンの単位で前後関係を決めるのではなく、 ポリゴンより細かい単位で前後関係を決める必要がある.

問 奥行きソート法の問題を解決するには?



三すくみの場合

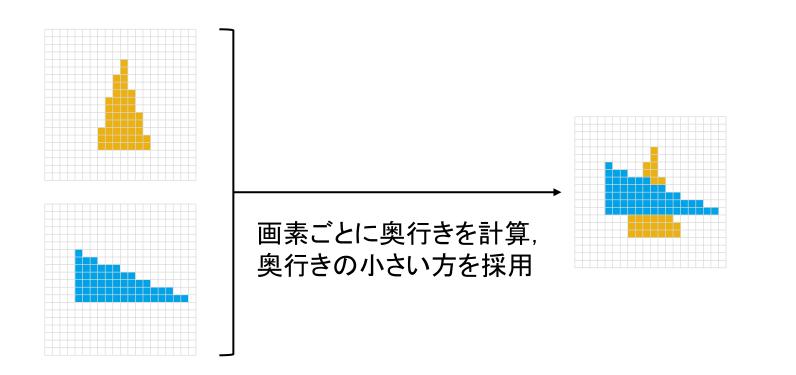


貫通している場合 凹ポリゴンの場合



答 ポリゴンの単位で前後関係を決めるのではなく、ポリゴン より細かい単位で前後関係を決める必要がある.

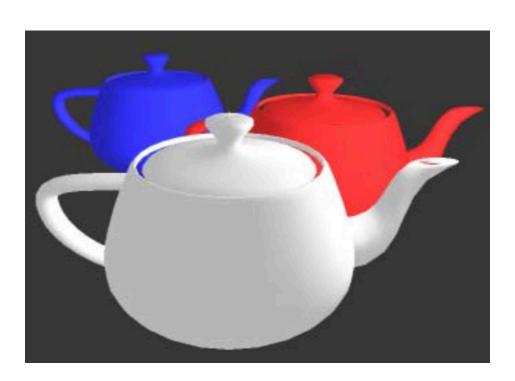
→ 画素単位で前後関係を決めてはどうか?



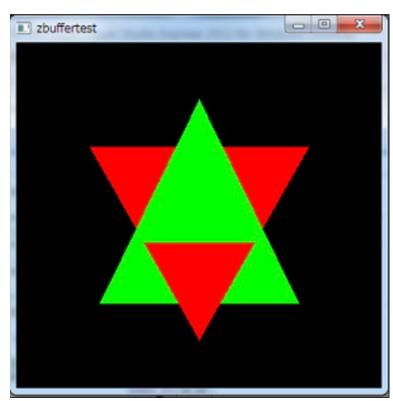
Zバッファ法の概要 (p.133)

- Zバッファ法は、現在、最もよく使われている隠面消去アルゴリズムである
- ・ アルゴリズムが単純かつ高速
- 奥行きソート法の問題を解決
- 事前に並べ替える必要はない(順序は任意)
- 画像サイズに比例するメモリを使用する
 - 以前は、「メモリを多く使用するのが欠点」と言われた
 - 現在での計算機では問題無し

Zバッファ法の概要 (p.133)



隠面消去OK



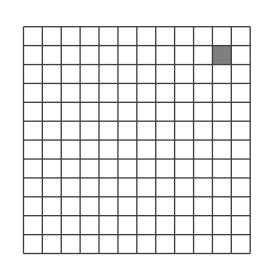
ポリゴン同士の重なり OK

Z値(デプス, depth) (p.133)

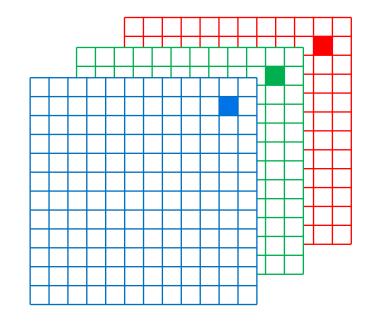
- ・ 視点からの奥行きを「Z値」あるいは「デプス(depth)」といいう
- カメラの向きを z 軸としたときの z 成分が奥行き



- Zバッファ (Z-buffer): 画素ごとにZ値を格納する.
- フレームバッファ (frame buffer): 画素ごとに画素値を格納する.
- ・ 解像度は共通.

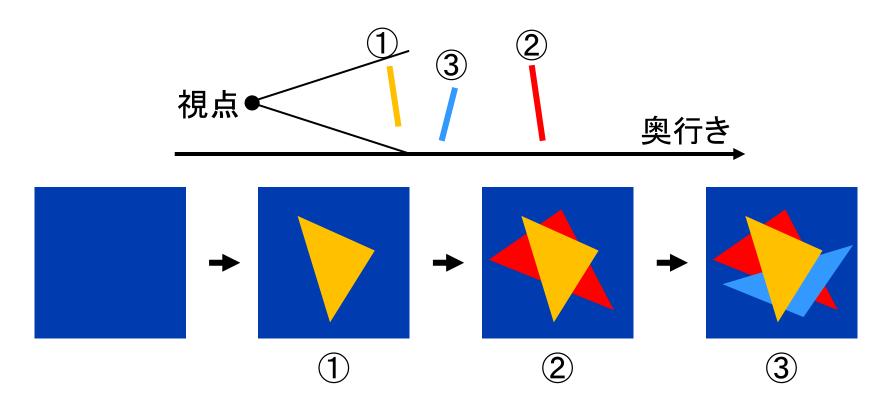


Zバッファ (画素ごとにZ値を格納)



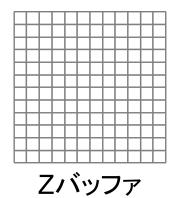
フレームバッファ (画素ごとに色(RGB値)を格納)

Zバッファ法による隠面消去処理の例

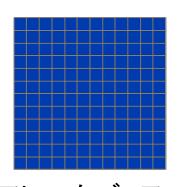


①, ②, ③の順に描画するとき, Zバッファ法の処理は?

初期化



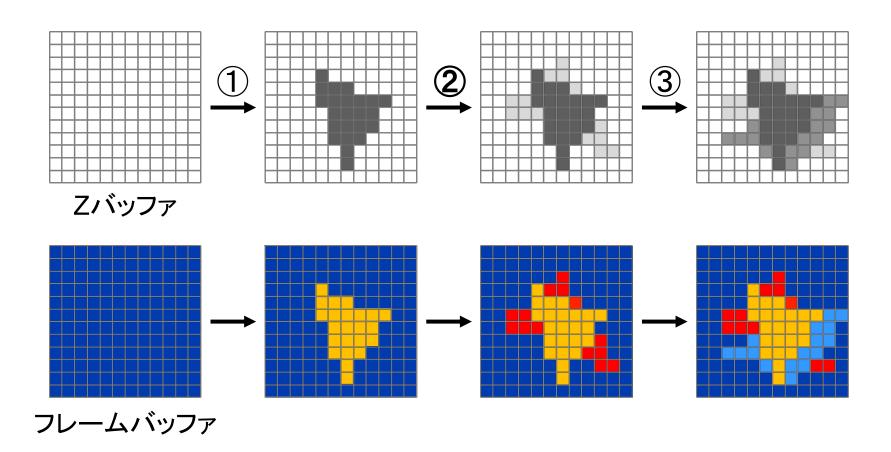
全画素の値を、無限遠の距離に相当する値で初期化する.



全画素の値を,背景色で初期化する.

フレームバッファ

ポリゴン123の処理

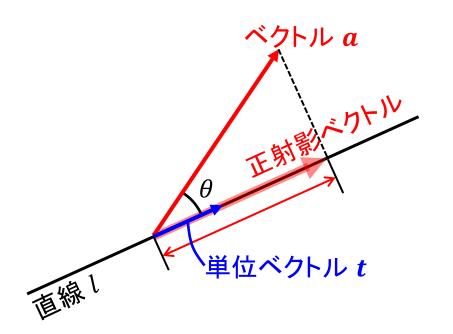


Zバッファ法のアルゴリズム (p.133)

アルゴリズム(Zバッファ法)

- 前処理
 - フレームバッファ F(i,j) のすべての画素を背景色で初期化する.
 - Zバッファ Z(i,j) のすべての画素を最遠点(無限大)で初期化する.
- それぞれのポリゴンについて(*1)
 - ポリゴンを透視投影する.
 - ポリゴンを走査変換する(*2).
 - ポリゴン内部の各画素 (i,j) について,
 - 画素 (i,j) に対応する点でのポリゴンの奥行き(Z値)を求める.
 - ポリゴンのZ値が Z(i,j) より小さいならば、{
 ポリゴンの色を F(i,j) に格納する.
 Z(i,j) の値をポリゴンのZ値で更新する.
 }
 - (*1) 順番は任意. 奥行きソート法のような並び替えはしない.
 - (*2) ポリゴン内部の画素を特定する走査. 三角形の3項点の投影後の 座標から導出できる. p.131「ポリゴンの走査変換」を参照.

ベクトルから直線への正射影



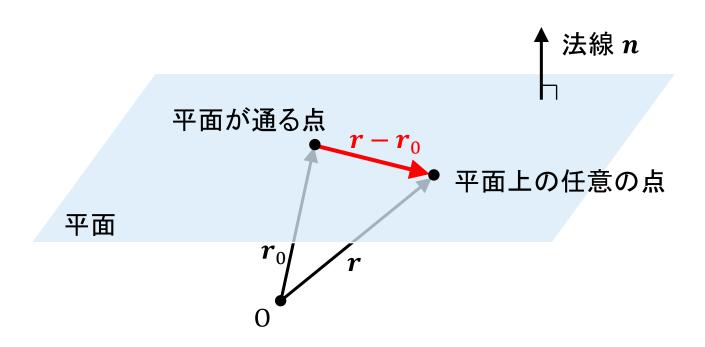
ベクトル *a* を直線 *l* へ正射影する. 正射影ベクトルの大きさは

 $|a|\cos\theta = a \cdot t$

(ベクトル a から単位ベクトル t に垂直に影を落としたときの影の長さ)

平面の方程式(ベクトル表示)

位置ベクトル r_0 の点を通り、法線が n である平面の方程式は $n \cdot (r - r_0) = 0$ である.

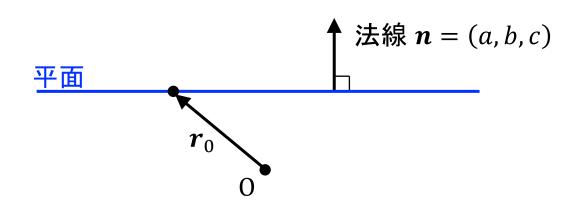


平面の方程式(ベクトル表示から成分表示へ)

平面のベクトル方程式

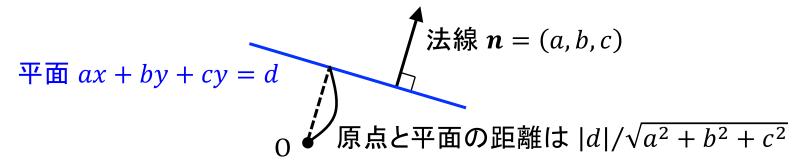
$$m{n} \cdot (m{r} - m{r}_0) = 0$$
 $m{n} \cdot m{r} = m{n} \cdot m{r}_0$ ここで、 $m{n} = (a,b,c)$, $m{r} = (x,y,z)$, $m{n} \cdot m{r}_0 = d$ とおくと, $(a,b,c) \cdot (x,y,z) = d$ $ax + by + cz = d$

平面の1次方程式が得られた.



平面の方程式(原点と平面の距離)

一般的な法線 n = (a, b, c) の場合

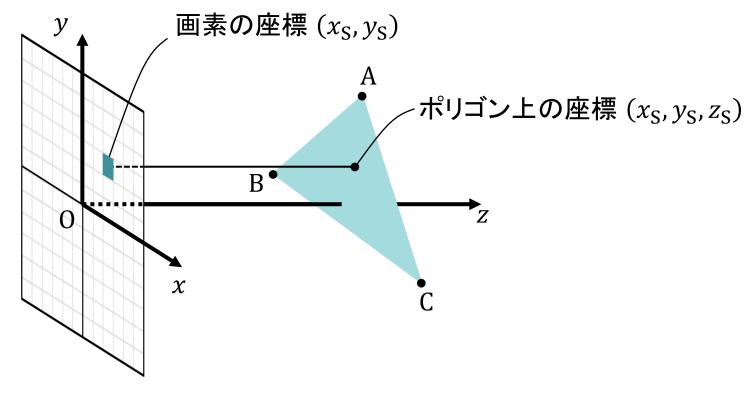


単位法線 n = (a, b, c) (|n| = 1) の場合

平面
$$ax + by + cy = d$$
原点と平面の距離は $|d|$

ポリゴン内の奥行き(Z値)の計算 (p.134)

ポリゴン内の各画素(座標は (x_S, y_S))でのZ値を求めることを考える.



投影座標系

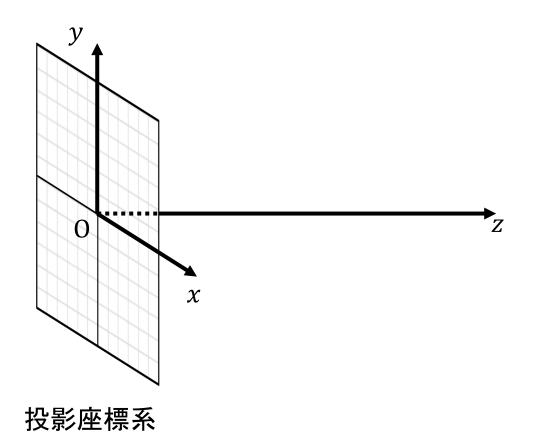
注:投影座標系は左手系!法線計算の外積の順序に注意!

ポリゴン内の奥行き(Z値)の計算 (p.134)

画素 (x_S, y_S) のZ値を求める方針

- 1. 三角形の単位法線 n = (a, b, c) を求める.
- 2. 三角形を含む平面の方程式を求める.
- 3. 平面の方程式に画素の座標 (x_S, y_S) を代入して z_S を得る.
 - % この時点で目的のZ値 Z_S が得られる!

問 投影座標系の点 A(0,0,6), B(3,0,9), C(0,3,9) を頂点とする三角形 ABC の単位法線 *n* を求めよ.

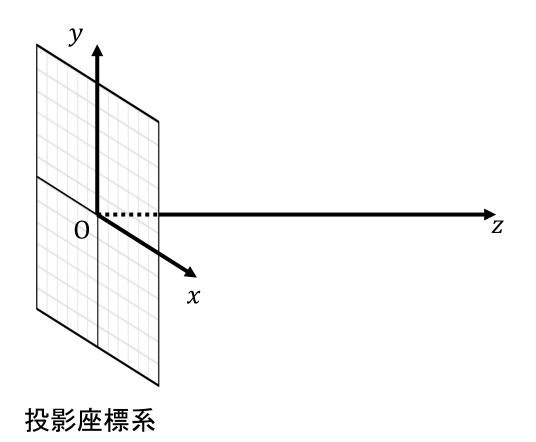


答
$$\overrightarrow{AC} \times \overrightarrow{AB} = (0,3,3) \times (3,0,3) = (9,9,-9)$$

$$|\overrightarrow{AC} \times \overrightarrow{AB}| = 9\sqrt{3}$$

$$\therefore \mathbf{n} = \frac{\overrightarrow{AC} \times \overrightarrow{AB}}{|\overrightarrow{AC} \times \overrightarrow{AB}|} = \left(\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, -\frac{1}{\sqrt{3}}\right)$$

問 3点 A(0,0,6), B(3,0,9), C(0,3,9) を頂点とする三角形 ABC を含む平面の方程式を求めよ.



答 A を通り、法線が n である平面の方程式は

$$\boldsymbol{n} \cdot (\boldsymbol{p} - \overrightarrow{OA}) = 0$$

と書ける.

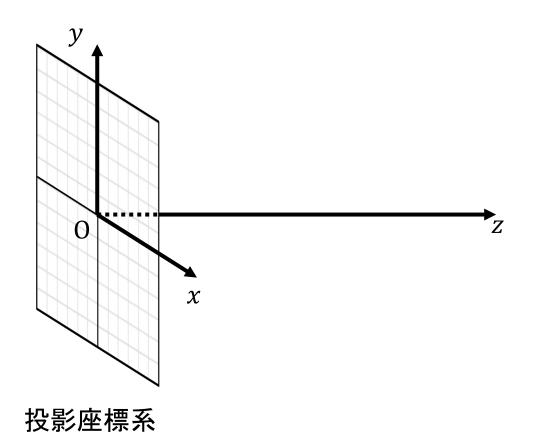
$$p = (x, y, z), n = \left(\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, -\frac{1}{\sqrt{3}}\right), \overrightarrow{OA} = (0,0,6)$$
 を代入すると、 $\left(\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, -\frac{1}{\sqrt{3}}\right) \cdot (x, y, z - 6) = 0.$

これを整理して、平面の方程式

$$x + y - z = -6$$

が得られる.

問 スクリーン上の座標 (1,1) にある画素のZ値を求めよ.



答 三角形 ABC を含む平面の方程式は

$$x + y - z = -6$$

である. 画素の座標 (1,1) を代入すると,

$$1 + 1 - z = -6$$

$$\therefore z = 8$$

したがって, 画素 (1,1) のZ値は 8 である.

Zバッファ法の特徴 (p.134)

- 処理が比較的簡単でハードウェア化しやすい.
- 3次元グラフィックス描画装置(GPU: Graphics Processing Unit)では通常、Zバッファ法が採用される.
- GPUを用いれば、多くのポリゴンを含むシーンでも隠面消去 を含むリアルタイムレンダリングが可能。
- 2つの面が互いに交差しているような場合でも、面を分割することなく、そのまま処理することができる。