

修士学位論文

表面構造を考慮した
複眼のリアルタイムレンダリング

平成 26 年度

東京大学大学院 学際情報学府

先端表現情報学コース

136313

佐川 和輝

指導教員 河口 洋一郎 教授

目次

第 1 章	序論	1
1.1	研究背景	1
1.1.1	体積や厚みを考慮したコンピュータグラフィックス	1
1.1.2	生物発想のコンピュータグラフィックス	2
1.1.3	複眼と偽瞳孔	2
1.2	本研究の目的	2
1.3	本論文の構成	2
第 2 章	関連研究	3
2.1	微細構造を扱った研究	3
2.2	本研究の位置づけ	3
第 3 章	周辺知識	5
3.1	複眼の性質	5
3.1.1	連立像眼	5
3.1.2	重複像眼	6
3.2	個眼のしくみ	6
3.3	偽瞳孔	6
3.3.1	Central Pupil	7
3.3.2	Side Pupil	7
第 4 章	予備実験	9
4.1	実験の目的	9
4.2	実験方法	9
4.3	結果と議論	10

4.3.1	ビー玉がひとつの場合	10
4.3.2	木杵を用いてビー玉を密集させた場合	11
4.3.3	ビー玉とパンチングメタルの穴の配置を合わせた場合	11
4.4	まとめ	12
第 5 章	提案手法	13
5.1	フレームワーク	13
5.1.1	複眼モデル	13
5.1.2	アルゴリズムの全体像	14
5.2	テクスチャと球の配列	15
5.3	計算用データ	16
5.3.1	テクスチャ座標軸方向 3 次元単位ベクトル	17
5.4	入射球推定	20
5.5	屈折計算処理	22
5.6	テクスチャ座標再計算	22
5.7	光源処理および陰影処理	23
第 6 章	結果と考察	25
6.1	*サブセクション*	25
第 7 章	結論	27
7.1	結論	27
7.2	今後の展望	27
謝辞		28

図目次

3.1	Side pupil の原理	8
5.1	シェーディングモデル	14
5.2	アルゴリズムフレームワーク	14
5.3	テクスチャと球の位置関係	15
5.4	テクスチャおよび球の格子状配置	16
5.5	ポリゴン上における頂点座標値およびテクスチャ座標値の関係	18
5.6	平面上の変位ベクトル	19

表目次

第 1 章

序論

1.1 研究背景

コンピュータグラフィックス (Computer Graphics: CG) は、ハードウェアの発展や高性能コンピュータの普及により、近年ではさらに身近なものになっている。実物と見間違ふほどの CG も珍しくなくなり、聴衆は実物と CG との差異に敏感になってきている。CG 技術の発展により、コンピュータによって作成された画像に対して実写並みのリアリズムが要求されるようになってきた。CG の歴史上においても、人間が現実世界で目にするものをそのままコンピュータ上に再現することが当初からの目標とされており、一部では実物と CG との差異が埋まりつつあると言える。

成熟期に入ったとも考えられる CG 技術ではあるが、リアリズムの追求はとどまるところを知らず、さらなる技術向上が目指されている。また、現実世界には CG によって十分に再現されていないさまざまな光学的な現象が依然として存在することも事実である。そのため、多くの研究者たちが CG の表現力をさらに向上させるために研究・開発を行っている。

1.1.1 体積や厚みを考慮したコンピュータグラフィックス

CG は物体やものがどのように「見えるか」をコンピュータによって作成するために生み出された技術である。そのため、「ものの見た目」においてもっとも重要である物体表面での光の反射がまず取り扱われる。しかしながら、実際には臓器などの不透明な物体や煙や炎などといった粒子で満たされた一定の領域や体積を考慮する必要のある対象も存在する。こうした対象を視覚化 (visualize: ビジュアライズ) するためには、物体内部や粒子で満たされた領域内部を通過することによって光の挙動にどのような影響が及ぼされるかについても考慮する必要がある。

ある。

たとえば、ボリュームレンダリング (Volume Rendering) という手法では、空間をボクセル (voxel) と呼ばれる六面体に分割し、遮る光の量を計算する。ボクセルごとの密度も考慮しており、密度の大きなボクセルほど多くの光の量を遮る。歴史的には、医療の分野で用いられる CT(Computed Tomography) データのビジュアライゼーションを目的とする視覚化手法の研究が重ねられていた。

サブサーフェイススキャタリング

1.1.2 生物発想のコンピュータグラフィックス

生物の発する体色などの色は発色のしくみが解明されていないものもあり、それらは

1.1.3 複眼と偽瞳孔

複雑な内部構造を有し、さらに生物

1.2 本研究の目的

これまでに紹介したように、技術の進歩にともなって、コンピュータグラフィックスに対する要求は増してきつつある。さらに、近年では実時間での計算

1.1.1 節で述べたように、物体内部を通過する光を考察したレンダリング (rendering) 手法が生み出されてはいるものの、より複雑で光の挙動に影響を与えるような内部構造を持つ物体のレンダリングに関しては対象ごとに個別の手法を考案する必要がある。本研究では、昆虫などの複眼表面に現れる光学現象として 1.1.3 節で述べた偽瞳孔に着目し、この現象の CG による表現手法の研究および開発を目的とする。

1.3 本論文の構成

要チェックポイント

本論文の構成について述べる。次の第 2 章では、本研究と関連のある技術手法や生物分野で複眼について調査等を行った研究を紹介する。第 3 章では、周辺技術として本研究の基礎となるシェーダアルゴリズムについて解説を行う。続いて第 4 章では、過去の研究を踏まえて本研究で実際に行った予備実験について説明する。実験結果を踏まえて第 5 章では、本研究で提案

するシミュレーション手法を述べる。

第 2 章

関連研究

本研究では、複眼の偽瞳孔現象を対象としている。偽瞳孔は複眼表面の微細構造によって巨視的に現れる模様であり、偽瞳孔をコンピュータグラフィックスの分野で扱った研究は未だ存在しない。しかしながら、複眼同様に表面の微細構造を有している材質などのレンダリングを扱った研究は少なからず存在するため、それらを紹介する。

2.1 微細構造を扱った研究

表面微細構造をもつ物質をレンダリングする研究が過去にいくつか行われている。

2.2 本研究の位置づけ

本研究の位置づけについて述べる。

第 3 章

周辺知識

本章では、昆虫や甲殻類に見られる複眼に関する知識や研究を紹介する。

3.1 複眼の性質

複眼は個眼と呼ばれる単位の視覚器官から構成される。ひとつの個眼にはレンズと光受容細胞 (photoreceptor cell) および色素細胞 (pigment cell) などが含まれる。一般に、複眼を構成する個眼の数は複眼の大きさに比例し、少ないものでは数百個、トンボなどの多いものでは 2 万個以上であると言われている。

八木 [?] によると、昆虫に見られる複眼には複数のタイプがあり、真円錐眼 (eucone eye)、偽円錐眼 (pseudocone eye)、無円錐眼 (acone eye)、外円錐眼 (exocone eye) の 4 種類に大別される。真円錐眼は堅いキチン質の円錐晶体をもち、独特な光学的性質を有している。偽円錐眼は流動体もしくは半流動体で満たされたカプセルから構成され、比較的弱い屈折力しか持ち合わせていない。無円錐眼は円錐晶体を有しておらず、外円錐眼では円錐晶体が角膜面のくぼみによって置き換えられている。真円錐眼はさらに連立像眼と重複像眼に分けられる。

3.1.1 連立像眼

チョウなどの眼は連立像眼 (apposition eye) と呼ばれ、昼行性の種に多く見られる。感覚神経のユニットは円錐晶体の頂点から離れ、ひとつずつ独立して光を受容するような構造になっている [?]. すなわち、ひとつひとつの個眼は光学的に独立しており、レンズ直下の感桿に導かれた光は外に漏れることなく感桿基部まで到達する [?]. Nilsson[?] によると連立像眼はさらに少なくとも 4 タイプに分類され、単純連立型、無限焦点型 (afocal type)、分散感桿型 (open

rhabdom)・神経重複型 (nural superposition)、透明連立型などがある。単純連立像眼と無限焦点連立像眼の基本構造はほぼ同じであるが、無限焦点連立像眼では単純連立像眼とは異なり感桿へ平行光が入射する。蟻川 [?] によると、単純連立型はハチ類やカニ類に多く見られ、無限焦点型はチョウ類で発見されたタイプであると言われている。また、分散感桿型・神経重複型はハエ類などの一部の昆虫に見られ、透明連立型は浮遊性の甲殻類にのみ発見されている特殊なタイプであると言われている。

3.1.2 重複像眼

連立像眼が昼行性の種に多く見られるのに対して、重複像眼はガなどの夜行性の種に多く見られる。重複像眼の特徴としては、色素細胞の色素粒子が光の明暗によって上下に移動する点が挙げられる。重複像眼の色素細胞は暗いところでは円錐晶体を取り囲むように上部へ移動する。夜行性の昆虫などの眼が真っ黒に見えることと関連があると考えられる。

3.2 個眼のしくみ

一般に、複眼が多数の小さな個眼の集合体であり、半球状のドームを形成していることはよく知られている。個眼の表面は凸レンズ構造をしており、それぞれの形状は六角形もしくは正方形である (Fig. ??)。個眼のひとつひとつは主にレンズ、色素細胞、円錐晶体そして感桿などから構成されており、複眼の偽瞳孔に関係が深く、外部的な見た目に影響する部位はレンズおよび色素細胞である。

3.3 偽瞳孔

1.2 節で述べた偽瞳孔についてより詳細な説明を行う。偽瞳孔は複眼表面に見られる暗い斑点状の模様であり、チョウやトンボ、セミなどさまざまな昆虫で顕著に現れる。また、昆虫だけではなくエビやカニなどの複眼を持つ甲殻類にも見られる。

初めに偽瞳孔の現象を発見したのは Leydig[] であり、Leydig は *Limulus* の複眼において瞳孔のような暗い斑点を観測し、脊椎動物の瞳孔とは違って外部から観察する方向によって斑点の位置が変化することに言及している。

基本的には、偽瞳孔は中心に位置する暗点とそれを取り囲む 6 つの暗点から構成されている。周囲にある 6 つの暗点は中心の暗点を取り囲む六角形の頂点の位置に見られる。八木 [?] は、これらの点のうち中心に位置する暗点を central pupil、周囲の位置にある 6 つの暗点を

side pupil と呼称している。また、side pupil の外側を取り囲むように配置される暗点も存在し、ひとつめの side pupil を中心として先述と同様に六角形状に位置する。これらの暗点のうち、central pupil と side pupil をのぞいたものは second side pupil と呼称されている。本研究でもこれらの呼称をそのまま用いることにする。

3.3.1 Central Pupil

八木は色素細胞の位置によって central pupil の形状の変化が見られることについて記述している。色素細胞が円錐晶体の下端にある場合 (Fig.??)、central pupil は比較的丸い形状の単純な暗点として現れる。この場合、色素細胞が少し円錐晶体の上部へ移動した場合と比較すると大きさはやや小さい。色素細胞が少しだけ上部へ移動した場合には、偽瞳孔は少し大きくなり暗さを増す。また、色素細胞がさらに移動し、レンズの近くまで上がってきた場合には、偽瞳孔の形状が六角形に近づいていくという。

全ての偽瞳孔に当てはまるわけではないが、central pupil の中央には茶色もしくは赤みがあった明るい点を示すものがある。これは、感桿を通して基底膜から反射した光によるものである。しかしながら、この明点は一部の種をのぞいた他の種ではほとんど見られない。なぜなら、色素細胞が基底部で円錐晶体を囲っており基底膜への光の進入を抑えているからである。重複像眼では基底膜および気管のタペータムからの反射が合わさって赤もしくは琥珀色の明るい輝きになる。

3.3.2 Side Pupil

Side pupil は central pupil から同距離に位置し、色素細胞からの関節反射によって起こる。Central pupil は光が入射したレンズが属している個眼の色素細胞の色を反射しているが、side pupil は光が入射したレンズが属している個眼に隣接する個眼の色素細胞からの反射によって生じる [?]

光が (Fig.3.1) の A のような道筋を通る場合、この個眼の表面は central pupil の一部として観測される。一方、光が (Fig.3.1) の C のような道筋を通る場合、この個眼の表面は side pupil の一部として観測される。円錐晶体には色素細胞に覆われている部分と覆われていない部分がある。(Fig.3.1) の B および D の道筋を通る光は、色素細胞に覆われていない円錐晶体の一部に到達している。通常、これらの位置にぶつかった光は円錐晶体の奥にある体液の色を反射し薄い色として観測される。

角度を変えながらひとつの個眼のレンズを観測すると、ある特定の角度の範囲内で円錐晶体

の壁面に沿った色素細胞の色を反射することは明らかである。逆に、円錐晶体において色素細胞のない壁面の色を反射する角度の範囲も存在すると言える。すなわち、複眼表面において central pupil と side pupil の間には色素のない領域が存在することは想像に難くない。また、second side pupil の生じる原理も同様である。

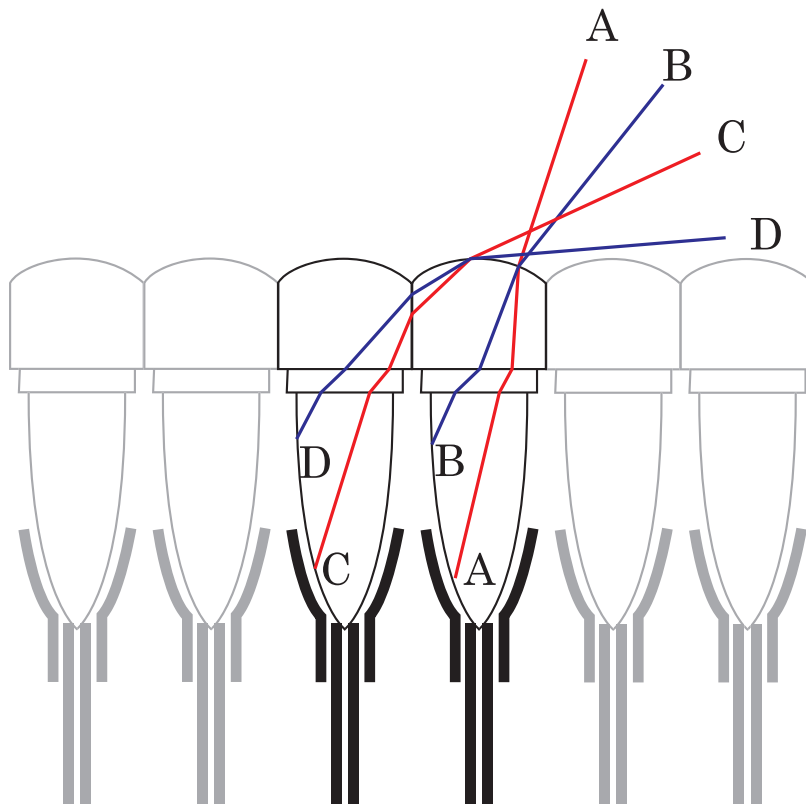


Fig. 3.1 Side pupil の原理

偽瞳孔の暗点は central pupil, side pupil, second side pupil の順に色が薄く見えるものも存在する。その理由としては、side pupil および second side pupil は隣接する個眼を通過して色素細胞の色を反射するため、通過する個眼のレンズや体液が厚くなり、光が減衰するからであると推測される。

第 4 章

予備実験

4.1 実験の目的

実際の複眼の構造や形状は複雑であり、コンピュータグラフィックスにおいて実物の形状を作成したり、実物の構造計算に用いることは難しい。そこで、複眼の性質を表現するために代替となる形状や近似モデルが必要となる。本研究では、永田 [?] が行った偽瞳孔の再現実験をもとにビー玉とパンチングメタルを用いて予備実験を行った。

本実験における第一の目的は、偽瞳孔の発生原理を理解し、物理現象に落としこむことである。複眼を扱った関連研究のうち、偽瞳孔の性質や現象について生物学上の考察や解説を行うものは存在するものの、幾何学的なしくみについて言及したものは少ない。そのため、実物を観察することによって物理現象としてのしくみを明らかにし、開発の足がかりとする必要があった。第二の目的は、実装を行う前に近似手法による偽瞳孔の再現度を確認することである。永田の実験は複眼の形状を大きく変え、平板と球体として近似している。そのため、コンピュータグラフィックスとして表現するにあたり、適切な手法であることを確認することが望ましい。そして第三の目的は、レンズや色素細胞に相当するパンチングメタルの穴などの大きさや周期の違いが模様を与える変化を観察することである。実際の昆虫などの複眼は各個眼の大きさが決まっており、全体の形状に対して自由に個眼の大きさを変化させることができない。ゆえに、大きさや周期といったパラメータの変化に対して偽瞳孔の模様が変化する様子を確認するために模型を利用する。

4.2 実験方法

実験に用いた道具は以下のとおりである (Fig.??)。

- ビー玉（透明なもの）
- パンチングメタル（穴の大きさと周期の違うもの2種類）
- 黒色の画用紙
- 木の棒

まず、画用紙とパンチングメタルをセロハンテープなどで固定する。これは、偽瞳孔の模様をはっきりとさせるためにパンチングメタルの穴の部分を黒く見せるためである。このモデルでは、パンチングメタルの穴が複眼の色素細胞に相当し、ビー玉が個眼のレンズに相当する。続いて、ビー玉をパンチングメタルの上に配置し、球体レンズによる光の屈折がどのような像を生み出すのかを確認する。ビー玉をひとつのみ配置した場合、木枠により複数のビー玉を密集させた場合、そしてビー玉とパンチングメタルの穴の配置を合わせた場合のそれぞれについてビー玉に写る像の観察を行った。木枠を用いる場合では、まず木の棒で枠を作ってパンチングメタルの上に乗せ、木の枠内にできるだけ隙間が開かないようにビー玉を敷き詰める。実際の複眼では個眼のそれぞれにおいて色素細胞とレンズは対応しており同じ周期で配置されているが、木枠を用いる場合では厳密にパンチングメタルの穴の位置とビー玉の配置を一致させてはいない。ビー玉とパンチングメタルの穴の配置を合わせた場合では、パンチングメタルの穴の直上に必ずビー玉が乗るようにし、複数のビー玉が整列するようになっている。

4.3 結果と議論

使用したパンチングメタルの大きさは、穴同士の距離が約 3.0mm で穴の径が約 1.0mm のものと穴同士の距離が約 3.5mm で穴の径が約 1.5mm のもの。ビー玉は径が約 12.0mm および約 8.0mm のものを使用した。木の棒はそれぞれ幅 15.0mm、高さ 15.0mm、奥行き 200.0mm のもの4本を加工して木の枠を作成した (Fig.??)。また、パンチングメタルの大きさとビー玉の大きさがそれぞれ2種類ずつあるため、これらを組み合わせたモデルに対して観察を行った。

4.3.1 ビー玉がひとつの場合

まずはじめに、ひとつのビー玉をパンチングメタルの穴の直上に置いて、ビー玉表面に写る像を観察した。すべてのパターンにおいて黒点（パンチングメタルの穴）が拡大された虚像を確認することができた (Fig.??)。さらに、レンズを見る角度を変えてパンチングメタルと平行に近づけていくと、ある角度を堺に倒立像が観測されるようになった (Fig.??)。また、球の直下の黒点を像として写した場合よりも、隣接した黒点を写した際に球に占める黒い部分が大き

くなるという結果が得られた (Fig.??)。すなわち、穴の正面からビー玉を見る場合よりもある程度角度をつけた場合のほうがビー玉全体が黒く見える。以上から、球の直下およびその周辺の黒点に対してビー玉が拡大レンズとして作用していることが確認できた。

4.3.2 木枠を用いてビー玉を密集させた場合

続いて、木枠を用いてビー玉を密集して配置した (Fig.??)。この場合、ビー玉の直下にパンチングメタルの穴があるとは限らないため、各ビー玉ごとに写る像の違いが大きいことに注意する。ビー玉の大きさを変えても特に大きな違いはなく、各パンチングメタルを拡大した虚像が観測され、生じる像の周期はパンチングメタルの大きさによって変化した (Fig.??)。パンチングメタル上のビー玉を木枠と共に動かすことによって、拡大された黒点が流れるように動く様子を肉眼で確認することができる。このことから、球体レンズを密集させることによって奥で接している面上の様子を拡大できることを確認した。

4.3.3 ビー玉とパンチングメタルの穴の配置を合わせた場合

前述の木枠を用いた方法ではビー玉の周期とパンチングメタルの穴の周期が一致しておらず、球の直下に必ずパンチングメタルの穴を配置することはできなかった。そこで、穴同士の距離と級の直径がおおむね一致する、径が約 12.0mm のビー玉および穴同士の距離が約 3.5mm で穴の径が約 1.5mm のパンチングメタルを用いて球の直下に必ず黒点が来るような配置を作成した (Fig.??)。

木枠を用いる方法と比較して、この方法では拡大された黒点をよりはっきりと確認することができる。その理由として、隣り合う球同士の条件の違いが光源および視点との位置関係のわずかな変化のみであるためだと推測できる。隣り合う球がお互いに似た像を写すのでノイズが少なく、黒点の拡大像によって全体的に黒くなった複数のビー玉によってひとつのまとまった黒い領域が形成されたり、黒点を写さない複数のビー玉によって広い無色の領域が形成されたりするのであろう (Fig.??)。

さらに、この方法では視点と実験装置との距離によってひとまとまりの黒点として認識される領域のサイズが大きく変化する。具体的には、視点が離れるほど黒い領域は大きくなり、視点が近づくほど黒い領域は小さくなる。4.3.1 節の結果から類推すると、ビー玉およびパンチングメタルをある角度前後から観測した場合、ビー玉の表面が黒色で占められると考えられる。そして、視点が実験装置から離れるほど隣接する球と視線とのなす角度同士の差は小さくなり、視点が近づくほど隣接する球と視点とのなす角度同士の差は大きくなる (Fig.??)。すな

わち、この実験装置上では視円錐のある角度に収まる領域は黒く見えると考えられる (Fig.??)。以上の性質は、実物の複眼上に現れる偽瞳孔現象を適切に説明することができ実際の偽瞳孔の観察結果とも合致するため、本研究において利用できる有力なモデルであると考えられる。

4.4 まとめ

複眼の性質を表現するための近似モデルを考えるため、永田の実験をもとにビー玉とパンチングメタルを用いて予備実験を行った。本実験の目的は3つあり、偽瞳孔のしくみを理解すること、実装前にモデルによる偽瞳孔の再現度を確認すること、そしてパラメータによる偽瞳孔の模様の変化を観察することであった。ビー玉、パンチングメタル、木の棒および画用紙を用いて実験装置を作成し、いくつかのビー玉の配置パターンについてビー玉に写る像の観察を行った。4.3.1 節では、ビー玉の直下および周辺の黒点に対してビー玉が拡大レンズとして作用していることを確認した。4.3.2 節では、密集した球体レンズが奥で接している面を拡大できることを確認した。4.3.3 節では、レンズと黒点の位置を合わせることで拡大された黒点によりはっきりと写ることと、その黒い領域が視点と実験装置との距離によって大きさを変えることを確認した。

偽瞳孔が生じるしくみは、個眼の凸レンズの拡大効果によって色素細胞の虚像が見えることによるものであると考えられる。レンズが密集して並ぶことでそれぞれの個眼が集合し、大きな偽瞳孔の黒点として現れる。個眼のレンズを球体であるビー玉で代替し、色素細胞を平面であるパンチングメタルに置き換えたモデルにおいても、偽瞳孔と同様の現象を確認した。個眼に相当するビー玉の大きさよりもおおきくはっきりとした黒色の領域を黒点の像として観測し、再現性としても実際の偽瞳孔と比較しても遜色のない結果を得ることができたと考えられる。球の大きさや黒点の配置などによる違いを確認することもでき、並んだ黒点同士の距離や表面と視点との距離が巨視的な偽瞳孔の模様に影響を与えることがわかった。本研究では、4.3.3 節の場合を参考に複眼のモデル化を行い、アルゴリズムを考案する。

第 5 章

提案手法

1.2 節で述べたように、本研究の目的は複眼表面に観測される光学的現象をリアルタイムレンダリングによって表現することである。本章では、レンダリング時の計算アルゴリズムについて詳細に解説していく。まず、5.1 節および 5.2 節で本手法で用いた複眼の近似モデルを提案する。次に 5.3 節では、アプリケーションから画像処理用演算プロセッサ（GPU）へと転送するデータと、その生成時に用いた計算アルゴリズムを説明する。そして 5.4 節以降では、画像処理用演算プロセッサにおいて描画色を求める手法を説明する。

5.1 フレームワーク

5.1.1 複眼モデル

第 4 章で取り上げた実験をもとに、シェーダアルゴリズムに図のようなモデルを採択した (Fig.5.1)。ポリゴン直下に屈折レンズの役割を果たす球体を配置し、表面を埋め尽くすように多数配置している。さらに、テクスチャ平面と称してポリゴンと平行な位置にテクスチャ情報を取得するための平面を配置している。テクスチャ平面は、??節で説明した色素細胞の役割を担っている。レンズによって屈折された光はテクスチャ平面へ到達し、テクスチャ平面上の情報から色への影響を決定する。

続いて、モデルの利点を説明する。まず、このモデルは複雑な複眼の構造を球や平面などの単純な幾何立体の集合として扱うことができる。そのため、光の屈折等を計算する際に、きわめて軽量の計算量で済むという利点がある。次に、第 4 章の実験は永田 [] が示しているように偽瞳孔現象の特徴を十分に再現している。ゆえに、近似モデルとして十分に目的を果たすことが期待できる。



Fig. 5.1 シェーディングモデル

- ポリゴンの直下にレンズとして球体を配置。
- 距離を開けてポリゴンと平行にテクスチャ平面を配置。

5.1.2 アルゴリズムの全体像

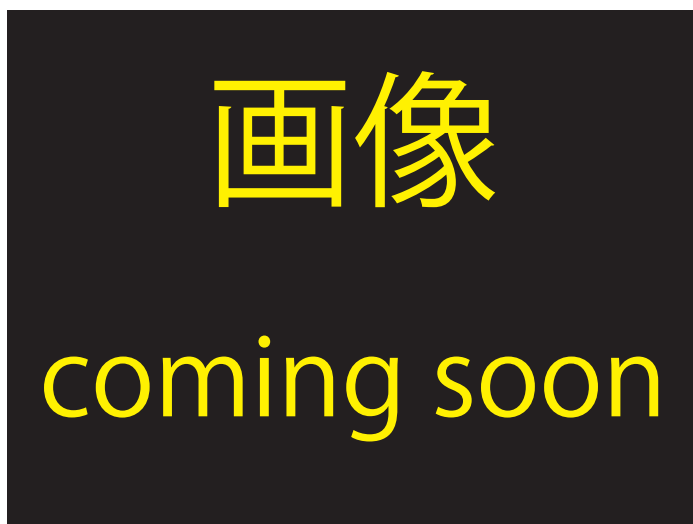


Fig. 5.2 アルゴリズムフレームワーク

本手法のアルゴリズムの全体像を説明する。本手法の構成は大きく分けると、最初に複眼表面を適用する形状データの作成、次にアプリケーションにおいて計算に用いるデータの処理。そして最後に偽瞳孔による光の減衰量計算および光源、陰影処理等がなされる (Fig.5.2)。アプ

リケーションでは通常の手法で作成されたオブジェクトファイル情報を加工し、計算に必要な変数を GPU（シェーダ）へ送る。シェーダでは屈折などを考慮した物理計算を行い、最終的に画面に描画する色情報を計算する。

5.2 テクスチャと球の配列

テクスチャおよび球は複眼における個眼をモデル化したものである。そのため、実際の個眼と同様にひとつのテクスチャ単位とひとつの球の位置を合わせて配置する必要がある (Fig.5.3)。



Fig. 5.3 テクスチャと球の位置関係

今回用いた手法では、格子状に球を配置させてテクスチャとの位置合わせをおこなう (Fig.5.4)。具体的には、テクスチャとして用いている正方形画像の各頂点と格子の各点を対応させ、テクスチャ座標軸方向と格子の平行線を一致させる。正規化されたテクスチャをタイル状に繰り返し適用し、格子の中心と面の法線方向から見た球の中心座標を一致させる。すなわち、法線方向の奥行きは一致しておらず間隙がある。球の半径を r とすると、ポリゴンとテクスチャ平面との距離は $2r$ となる (Fig.??)。

正確には、色素細胞として用いるテクスチャ座標値と球の配列に利用するテクスチャ座標値は独立して扱うことができるため、必ずしも同一のものを利用する必要はない。ここでは、両者を同一化しても計算上問題が無いためそのまま利用する。



Fig. 5.4 テクスチャおよび球の格子状配置

5.3 計算用データ

読み込んだオブジェクトファイルデータから計算用のベクトルデータを生成する。この処理はアプリケーション内で一度だけ行われ、プログラマブルシェーダへ転送されたのち保持される。頂点情報としてシェーダへ転送されるデータは、頂点座標値、頂点法線ベクトル、テクスチャ座標値、そして後述する接ベクトル情報である。これらのうち頂点座標値および頂点法線ベクトルは更新されず、オブジェクトファイルから読み取った値を面情報にしたがって順次バーテックスバッファオブジェクトの形で配列情報として転送される。テクスチャ座標値はユーザ指定の浮動小数点型の値であるテクスチャ解像度 R_t を以下のように乗算し転送される。

$$\mathbf{T}_{vert} = R_t \mathbf{T}_{obj} \quad (5.1)$$

ここで、 \mathbf{T}_{obj} は作成した形状データから読み込んだテクスチャ座標値、 \mathbf{T}_{vert} は頂点シェーダ(??節)へ転送されるテクスチャ座標値である。

本手法ではテクスチャ座標値をもとに屈折レンズ(5.1.1 節)の配置を決定しているため、 R_t を変更することで複眼表面のレンズの配置すなわち表面構造の細かさを任意に変更することができる。これらの頂点情報の他にシェーダへ与えられる定数などの情報はプログラマブルシェーダ内の変数として適宜転送される。

5.3.1 テクスチャ座標軸方向 3 次元単位ベクトル

通常、2 次元空間上のデータであるテクスチャは、テクスチャ座標値と空間上の点との対応づけにより 3 次元空間上に描写される。すなわち、3 次元空間における面は 2 次元の座標空間として考えることができる (Fig.??)。そこで、3 次元空間内の情報から 2 次元情報であるテクスチャ座標値を算出するためには、異なる次元同士を橋渡しする変数が必要になる。

本手法では、オブジェクト上の各位置におけるテクスチャ座標系の単位ベクトルを 3 次元ベクトルとして表すことによって、異なる次元の情報を結びつけている。本項では、2 次元ベクトルであるテクスチャ座標空間の単位ベクトルを、3 次元空間上の 3 次元ベクトルとして表す方法について述べる。また、3 次元空間上のテクスチャ座標軸方向単位ベクトルを用いると、ポリゴン上の任意の点においてテクスチャ座標値を逆算できるようになる。

ポリゴン上のある位置におけるテクスチャ座標空間の軸方向の単位ベクトルを 3 次元ベクトル U_p, V_p として表すと、ポリゴン上の任意点 P は U_p, V_p を利用して以下のように表現することができる。

$$P = P_c + aU_p + bV_p \quad (5.2)$$

ここで、 P_c は既知の点 P_e およびそのテクスチャ座標値 (a_e, b_e) によって

$$P_c = P_e - a_eU_p - b_eV_p \quad (5.3)$$

式 (5.3) のように表される。また、式 (5.2) の a および b は点 P におけるテクスチャ座標値 (a, b) を表している。すなわち、3 次元空間上のテクスチャ座標軸方向単位ベクトル U_p, V_p が既知であれば、式 (5.2) の係数を利用してポリゴン上の任意の点におけるそのテクスチャ座標値 (a, b) を逆算することが可能になる。本手法では、シェーダでの処理に 3 次元ベクトル P_c, U_p および V_p が必要となるため、これらの値を作成しシェーダへ転送する必要がある。

3 次元単位ベクトル計算手順

テクスチャ座標軸方向 3 次元単位ベクトル U_p および V_p は以下の手順で求める。 U_p および V_p はポリゴン毎に変化するベクトル変数であり、ポリゴンを構成する各頂点の頂点情報としてバッファに格納される。まず、本手法で対象としている三角形ポリゴンの各頂点の頂点座標値を P_0, P_1, P_2 とし、テクスチャ座標値を T_0, T_1, T_2 とする。ここでは、頂点座標値が 3 次元ベクトルであるのに対してテクスチャ座標値が 2 次元ベクトルであることに留意し、ポリゴ

ン上で両者の対応関係を明確にしていく。

三角形ポリゴンは 3 次元空間上における平面を一意に表すことができるため、この平面に対応するベクトルを P_0, P_1, P_2 および T_0, T_1, T_2 から求めていく。



Fig. 5.5 ポリゴン上における頂点座標値およびテクスチャ座標値の関係

頂点座標値から相対ベクトル P_{10}, P_{20} を以下のように定義する。

$$P_{10} = P_1 - P_0 \quad (5.4)$$

$$P_{20} = P_2 - P_0 \quad (5.5)$$

同様に、テクスチャ座標値から相対ベクトル T_{10}, T_{20} を以下のように定義する。

$$T_{10} = T_1 - T_0 \quad (5.6)$$

$$T_{20} = T_2 - T_0 \quad (5.7)$$

これらの相対ベクトルはポリゴンのエッジに相当し、それぞれ平面上の変位を表すベクトルとなっている (Fig.5.5)。

さて、テクスチャ座標軸方向 3 次元単位ベクトル U_p および V_p は i, j, k, l を適当な係数として以下のように表すことができる。

$$U_p = iP_{10} + jP_{20} \quad (5.8)$$

$$\mathbf{V}_p = k\mathbf{P}_{10} + l\mathbf{P}_{20} \quad (5.9)$$

そして、係数 i, j, k, l は \mathbf{T}_{10} および \mathbf{T}_{20} から導くことができる。



Fig. 5.6 平面上の変位ベクトル

続いて、ポリゴン平面上の任意の位置にある点 A および B を考える (Fig.5.6)。点 A の頂点座標値を \mathbf{P}_A そして点 B の頂点座標値を \mathbf{P}_B とすると、点 A および点 B の 3 次元空間上における位置の変位は、 c, d を適当な係数として以下のように表すことができる。

$$\begin{aligned} \mathbf{P}_{AB} &= \mathbf{P}_A - \mathbf{P}_B \\ &= c\mathbf{P}_{10} + d\mathbf{P}_{20} \end{aligned} \quad (5.10)$$

さらに、 \mathbf{P}_{10} と \mathbf{T}_{10} および、 \mathbf{P}_{20} と \mathbf{T}_{20} がポリゴン上で対応関係にあることから、点 A のテクスチャ座標値を \mathbf{T}_A そして点 B のテクスチャ座標値を \mathbf{T}_B とすると以下の式が成り立つ。

$$\begin{aligned} \mathbf{T}_{AB} &= \mathbf{T}_A - \mathbf{T}_B \\ &= c\mathbf{T}_{10} + d\mathbf{T}_{20} \end{aligned} \quad (5.11)$$

ここで、 i, j, k, l を用いて

$$i\mathbf{T}_{10} + j\mathbf{T}_{20} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad (5.12)$$

$$k\mathbf{T}_{10} + l\mathbf{T}_{20} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad (5.13)$$

とし、テクスチャ座標空間を UV 座標で表すと、2次元空間内において式 (5.12) は U 軸単位ベクトル、式 (5.13) は V 軸単位ベクトルを表すことになる。さらに、式 (5.10) および式 (5.11) の対応関係から式 (5.8) および式 (5.9) を導くことができる。

2 次正方行列 $\mathbf{A} = (\mathbf{T}_{10}, \mathbf{T}_{20})$ とすると式 (5.12) と式 (5.13) から

$$\mathbf{A} \begin{pmatrix} i & k \\ j & l \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (5.14)$$

式 (5.14) が成り立ち、これを変形すると以下のようになる。

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} i & k \\ j & l \end{pmatrix} &= \mathbf{A}^{-1} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \\ &= \mathbf{A}^{-1} \end{aligned} \quad (5.15)$$

以上から i, j, k, l を求めることができる。さらに、式 (5.3) において $\mathbf{P}_e = \mathbf{P}_0, (a_e, b_e) = \mathbf{T}_0$ として \mathbf{P}_c を作成し、 $\mathbf{U}_p, \mathbf{V}_p$ と合わせて利用する。

5.4 入射球推定

ポリゴン内部に仮想的に配置した球のうち、どの球と視線が交わるかを求める。フラグメントシェーダでは球と視線との交点を直接与えられず、ポリゴンと視線ベクトル \mathbf{V} との交点のみが与えられる。すなわち、ポリゴン上の同じ点に視線が到達したとしても同一の球に入射するとは限らない。そのため、視線が入射する球を正確に推定する必要がある。

まず、視線ベクトルとポリゴンとの交点を \mathbf{P} とし、その点のテクスチャ座標を $\mathbf{T} = (a, b)$ とすると 5.3.1 節の \mathbf{P}_c を用いて

$$\mathbf{P} = \mathbf{P}_c + a\mathbf{U}_p + b\mathbf{V}_p \quad (5.16)$$

と書ける。ここで、 a, b をそれぞれの値が正のとき

$$a' = \lfloor a \rfloor + 0.5 \quad (5.17)$$

$$b' = \lfloor b \rfloor + 0.5 \quad (5.18)$$

負のとき

$$a' = \lceil a \rceil - 0.5 \quad (5.19)$$

$$b' = \lceil b \rceil - 0.5 \quad (5.20)$$

以上のようにすると、テクスチャの格子の中心を示す \mathbf{P}' は次式のようになり

$$\mathbf{P}' = \mathbf{P}_c + a'\mathbf{U}_p + b'\mathbf{V}_p \quad (5.21)$$

さらに球の半径 r および \mathbf{P} における法線ベクトル \mathbf{N} を用いて

$$\mathbf{S} = \mathbf{P}' - r\mathbf{N} \quad (5.22)$$

とすると \mathbf{S} は近傍球の中心座標の推定値となる。推定した球と視線ベクトル \mathbf{V} との交差判定を行い、交差する場合には次の屈折計算へ進む。しかし、この操作を一度のみ行うだけでは不十分であり正確な近傍球を推定できておらず不具合を生じてしまう。間違った近傍球推定を行ってしまうと (Fig.??) のように、表示されるべき球の一部が消失してしまう。これを防止するために仮想的なスライス平面を作成し、オブジェクト内部方向へ段階的に移動させる (Fig.??)。球の半径 r よりも小さい値のオフセット距離を取り、法線の逆方向へポリゴンと平行に平面を順次作成していく。

視線ベクトル \mathbf{V} を作成した仮想平面まで伸ばし両者の交点位置を求め、再度近傍球の推定を行う。球の推定にはこの交点位置におけるテクスチャ座標値が必要であるが、3次元空間の点からテクスチャ座標値を逆計算するためには点がポリゴンの平面上に位置している必要がある。そのため、交点をポリゴンの平面上に投影した位置におけるテクスチャ座標値を再計算する。交点を \mathbf{P}_s とすると、これをポリゴンの平面上に戻すためには h を仮想平面とポリゴンとの距離として

$$\mathbf{P}'_s = \mathbf{P}_s + h\mathbf{N} \quad (5.23)$$

とすればよい。 \mathbf{P}_s はポリゴン平面上の点なので

$$\mathbf{P}'_s = \mathbf{P}_c + a_s\mathbf{U}_p + b_s\mathbf{V}_p \quad (5.24)$$

以上の式が成り立つ。未知数 (a_s, b_s) は最小二乗法を用いて計算を行うと以下のように求めることができる。

$$\mathbf{P}_{s'c} = \mathbf{P}'_s - \mathbf{P}_c \quad (5.25)$$

$$a_s = \frac{(\mathbf{V}_p \cdot \mathbf{V}_p)(\mathbf{P}_{s'c} \cdot \mathbf{U}_p) - (\mathbf{V}_p \cdot \mathbf{U}_p)(\mathbf{P}_{s'c} \cdot \mathbf{V}_p)}{(\mathbf{U}_p \cdot \mathbf{U}_p)(\mathbf{V}_p \cdot \mathbf{V}_p) - (\mathbf{U}_p \cdot \mathbf{V}_p)(\mathbf{V}_p \cdot \mathbf{U}_p)} \quad (5.26)$$

$$b_s = \frac{(\mathbf{U}_p \cdot \mathbf{U}_p)(\mathbf{P}_{s'c} \cdot \mathbf{V}_p) - (\mathbf{U}_p \cdot \mathbf{V}_p)(\mathbf{P}_{s'c} \cdot \mathbf{U}_p)}{(\mathbf{U}_p \cdot \mathbf{U}_p)(\mathbf{V}_p \cdot \mathbf{V}_p) - (\mathbf{U}_p \cdot \mathbf{V}_p)(\mathbf{V}_p \cdot \mathbf{U}_p)} \quad (5.27)$$

求めた a_s, b_s をもとに、式 (5.17) から式 (5.22) までの操作を行い、再度交差判定を行う。最初に交差した球を第一の入射球として扱い、球の推定探索を終了する。交差していなければこの仮想平面による処理を仮想平面とポリゴンとの距離が r になるまで行い、交差する球があれば 5.5 節の処理へ進み、最後まで交差する球がなければ次の 5.6 節の処理へ進む。

5.5 屈折計算処理

球と交差した視線は屈折によって進行方向を変化させる。視線が入射した球の中心点を C とすると、点 C の座標値 \mathbf{C} と視線ベクトル \mathbf{V} および r から球と視線の交点 D が求まる (Fig.??)。点 D の座標値を \mathbf{D} とすると、これらから点 D における法線ベクトル \mathbf{N}_D は

$$\mathbf{N}_D = \frac{\mathbf{D} - \mathbf{C}}{\|\mathbf{D} - \mathbf{C}\|} \quad (5.28)$$

として正規化された値が得られる。この値と相対屈折率および視線ベクトル \mathbf{V} からスネルの法則を用いて球の内部へ進入する屈折ベクトルを求めることができる。また、球から出射される屈折ベクトルについても同様の計算によって出射位置および方向がわかる。

5.6 テクスチャ座標再計算

レンズの役割を担っている球から出射されたベクトルは隣接する球と交差しなければ最終的にテクスチャ平面 (5.1.1 節) へと到達する。テクスチャ平面上の到達点を \mathbf{P}_T とすると、この点におけるテクスチャ座標値は 5.4 節と同様にポリゴンへの投影位置から求めることができる。

$$\mathbf{P}'_T = \mathbf{P}_T + 2r\mathbf{N} \quad (5.29)$$

座標 \mathbf{P}'_T はポリゴン平面上にあるため式 (5.24) と同様に表すことができる。すなわち、求める座標は式 (5.26) および式 (5.27) のようにして求めることができる。

テクスチャ平面は色素細胞による色への寄与を求めるための平面であり、具体的にはテクスチャ平面上の視線の到達点の位置における色を返す。正確には、テクスチャ平面の色は複眼表面に現れる色そのものではなく、光の吸収度を代表するものと考えられる。色素細胞は昆虫などの複眼を持つ生物のなかで光を受容する部位に相当するので、光の吸収度が高いほど観測者にとっては暗く見える。そのため、適用されるテクスチャ画像はグレースケール画像であればよい。最終的には、画素値を正規化し通常のレンダリングにより計算した色へ乗算される。

5.7 光源処理および陰影処理

光源処理及び陰影処理は通常の Phong の反射モデル等を用いて計算を行う。正規化されたテクスチャ色情報を \mathbf{c}_t とすると、最終的に描画される色 \mathbf{c} は次の用に計算される。

$$\mathbf{c} = \mathbf{c}_t(\mathbf{a} + \mathbf{d}) + \mathbf{s} \quad (5.30)$$

ここで、 \mathbf{a} は環境反射光、 \mathbf{d} は拡散反射光、そして \mathbf{s} は鏡面反射光である。

第 6 章

結果と考察

6.1 ＊サブセクション＊

さぶせく～～。

第 7 章

結論

7.1 結論

本研究では、複眼のリアルタイムレンダリングを行った。などなど。以下の成果を確認できた。

-
-
-
-

本研究は～だけではなく……………。

7.2 今後の展望

第 7.1 章で既述したように……………。といった使い方ができる。

謝辭

あとは謝辞をつらつと書くだけ謝辞謝辞謝辞謝辞謝辞謝辞謝辞謝辞謝辞謝辞謝辞謝辞謝辞謝辞
謝辞謝辞謝辞謝辞謝辞謝辞謝辞謝辞

謝辭謝辭謝辭謝辭謝辭謝辭謝辭謝辭謝辭謝辭謝辭謝辭

以上

1 p ~ 30 p 完

修士学位論文

平成 26 年度

東京大学大学院 学際情報学府先端表現情報学コース

136313 佐川 和輝