#### Interaktive Computergrafik



Prof. Dr. Frank Steinicke
Human-Computer Interaction
Department of Computer Science
University of Hamburg

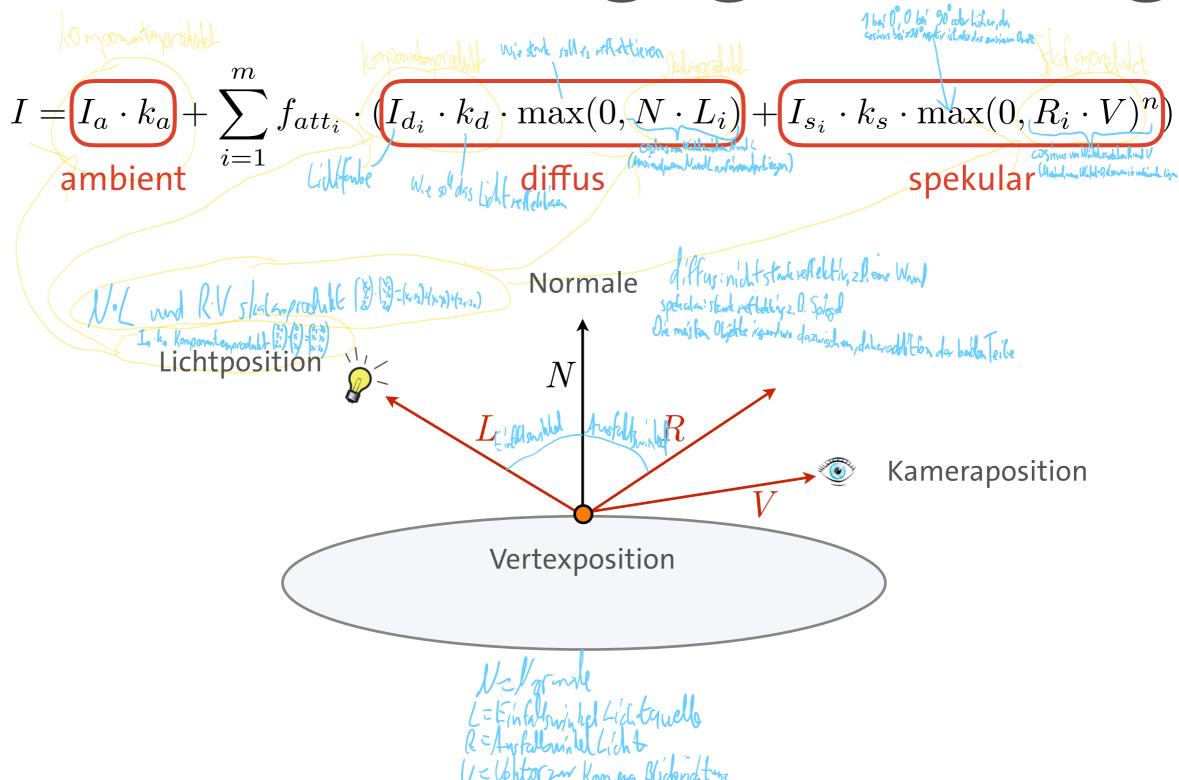


## Interaktive Computergrafik Lektion 7

**Prof. Dr. Frank Steinicke** 

Human-Computer Interaction, Universität Hamburg

## Beleuchtungsgleichung





#### Diskussion



Welche **Eigenschaften der Lichtquellen** fließen in die Beleuchtungsberechnung ein?



### Koeffizienten Lichtquelle

- Diffuse Intensität I<sub>d</sub>
- Spekulare Intensität I₅
- Lichtabschwächungs-Faktor f<sub>att</sub>
   (mit Konstanten c<sub>1</sub>, c<sub>2</sub> und c<sub>3</sub>)
- Position (bei Punktlichtquelle)



#### Diskussion



Welche objektspezifischen Eigenschaften fließen in die Beleuchtungsberechnung ein?



#### Koeffizienten Objekt

- Diffuser Reflexionskoeffizient k<sub>d</sub>
- Spekularer Reflexionskoeffizient ks
- Ambienter Reflexionskoeffizient ka
- Spekularer Exponent n



#### Diskussion



Welche allgemeinen Eigenschaften der Szene fließen in die Beleuchtungsberechnung ein?



#### Koeffizienten Szene

• Ambiente Intensität Ia







#### Diskussion



$$I = I_a \cdot k_a + \sum_{i=1}^m f_{att_i} \cdot (I_{d_i} \cdot k_d \cdot \max(0, N \cdot L_i) + I_{s_i} \cdot k_s \cdot \max(0, R_i \cdot V)^n)$$

Werden Intensitäten und Materialkoeffizienten komponentenweise oder als Skalarprodukt miteinander multipliziert?



#### Diskussion



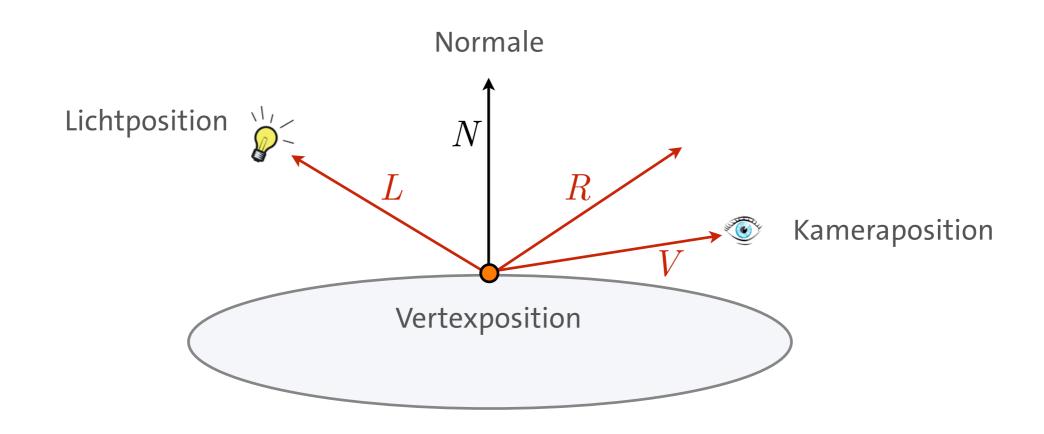
$$I = I_a \cdot k_a + \sum_{i=1}^m f_{att_i} \cdot (I_{d_i} \cdot k_d \cdot \max(0, N \cdot L_i) + I_{s_i} \cdot k_s \cdot \max(0, R_i \cdot V)^n)$$

Werden N und L bzw. R und V jeweils komponentenweise oder als Skalarprodukt miteinander multipliziert?



## Beleuchtungsgleichung

$$I = I_a \cdot k_a + \sum_{i=1}^m f_{att_i} \cdot (I_{d_i} \cdot k_d \cdot \max(0, N \cdot L_i) + I_{s_i} \cdot k_s \cdot \max(0, R_i \cdot V)^n)$$





 $N \cdot L_i$  und  $R_i \cdot V$  sind Skalarprodukte,  $I_x \cdot k_x$  komponentenweise Produkte!

#### Diskussion



Wie kann zu einem Vektor L zwischen Vertex und Lichtquelle der zugehörige Reflexionsvektor R bestimmt werden?

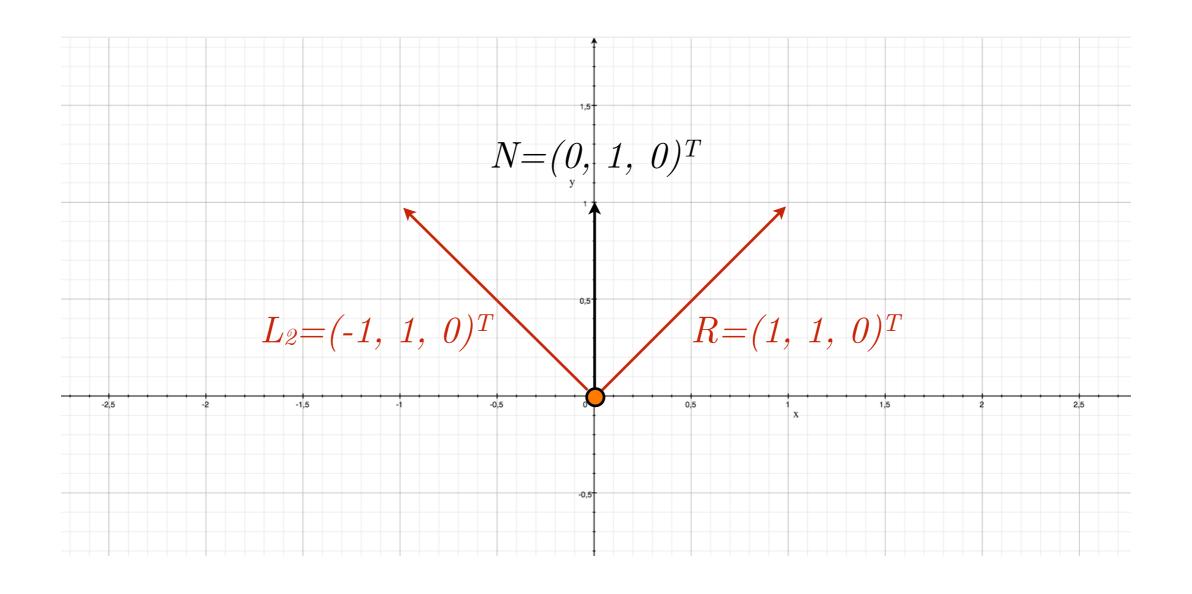


#### Reflexionsvektor

- 1. Grafische Lösung
- 2. Rechnerische Lösung laut Vorlesung
- 3. Rechnerische Lösung anhand GLSL-Funktion reflect



#### Reflexionsvektor Grafische Lösung





# Reflexionsvektor Berechnung laut Vorlesung

• 
$$R = N * cos(\theta) + S$$
  
 $S = N * cos(\theta) - L_{norm}$   
 $cos(\theta) = dot(L_{norm}, N)$   
 $\Rightarrow R = 2 * N * dot(L_{norm}, N) - L_{norm}$ 

Beispiel:

$$R = 2 \cdot (0, 1, 0)^{T} \cdot \left(\frac{1}{\sqrt{2}}\right) - \left(-\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}}, 0\right)^{T}$$

$$= \left(0, \frac{2}{\sqrt{2}}, 0\right)^{T} + \left(\frac{1}{\sqrt{2}}, -\frac{1}{\sqrt{2}}, 0\right)^{T} = \left(\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}}, 0\right)^{T}$$



#### Reflexionsvektor Berechnung laut GLSL

- reflect: R = I 2.0 \* dot(N, I) \* N, mit
   I: normalisierter Einfallsvektor (= -L<sub>norm</sub>)
   N: Normalenvektor
- Beispiel:

$$I = -L_{norm} = \left(\frac{1}{\sqrt{2}}, -\frac{1}{\sqrt{2}}, 0\right)^{T}, N = (0, 1, 0)^{T}$$

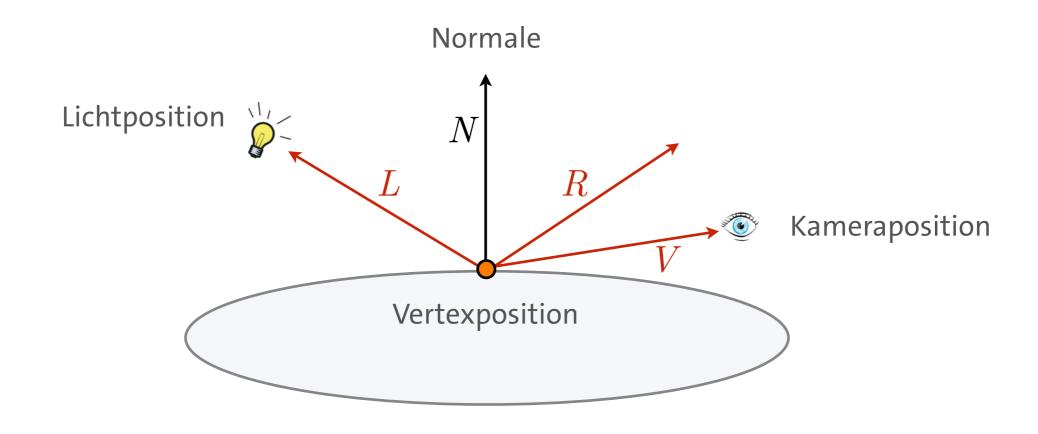
$$R = \left(\frac{1}{\sqrt{2}}, -\frac{1}{\sqrt{2}}, 0\right)^{T} - 2.0 \cdot \left(-\frac{1}{\sqrt{2}}\right) \cdot (0, 1, 0)^{T}$$

$$= \left(\frac{1}{\sqrt{2}}, -\frac{1}{\sqrt{2}}, 0\right)^{T} + \left(0, \frac{2}{\sqrt{2}}, 0\right)^{T} = \left(\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}}, 0\right)^{T}$$



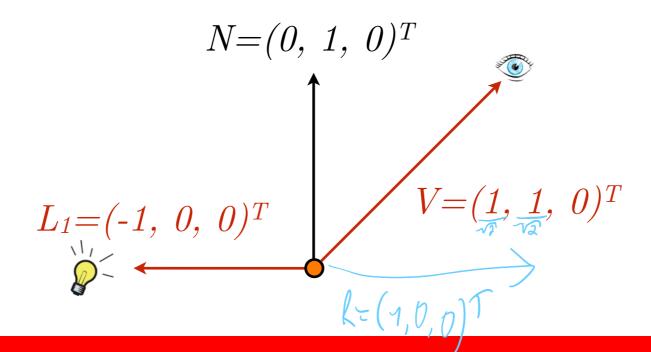
## Beleuchtungsgleichung

$$I = I_a \cdot k_a + \sum_{i=1}^m f_{att_i} \cdot \underbrace{\left(I_{d_i} \cdot k_d \cdot \max(0, N \cdot L_i)\right)}_{\text{diffus}} + \underbrace{\left(I_{s_i} \cdot k_s \cdot \max(0, R_i \cdot V)^n\right)}_{\text{spekular}}$$





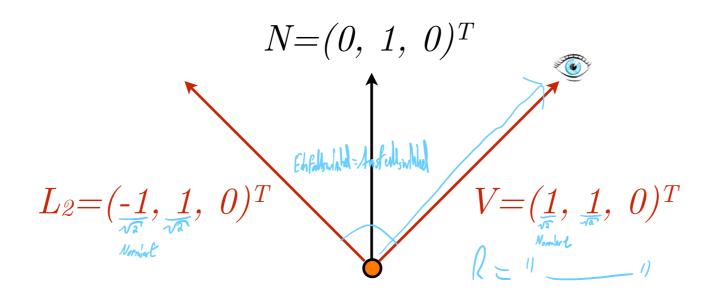
$$I = I_a \cdot k_a + \sum_{i=1}^m f_{att_i} \cdot (I_{d_i} \cdot k_d \cdot \max(0, N \cdot L_i) + I_{s_i} \cdot k_s \cdot \max(0, R_i \cdot V)^n)$$



Berechnen Sie die Faktoren für den diffusen und spekularen Anteil für die Lichtquelle 1.



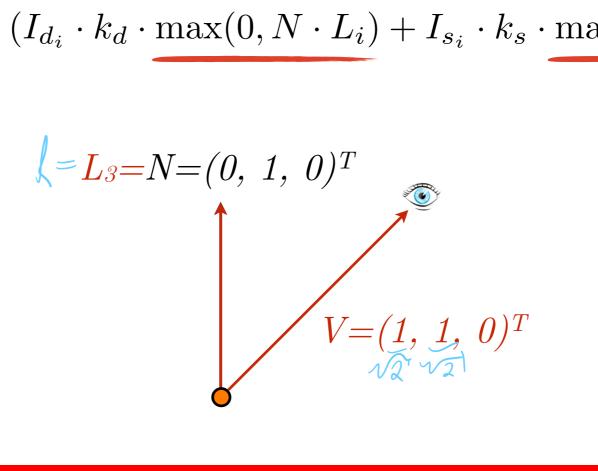
$$I = I_a \cdot k_a + \sum_{i=1}^m f_{att_i} \cdot (I_{d_i} \cdot k_d \cdot \max(0, N \cdot L_i) + I_{s_i} \cdot k_s \cdot \max(0, R_i \cdot V)^n)$$



Berechnen Sie die Faktoren für den diffusen und spekularen Anteil für die Lichtquelle 2.



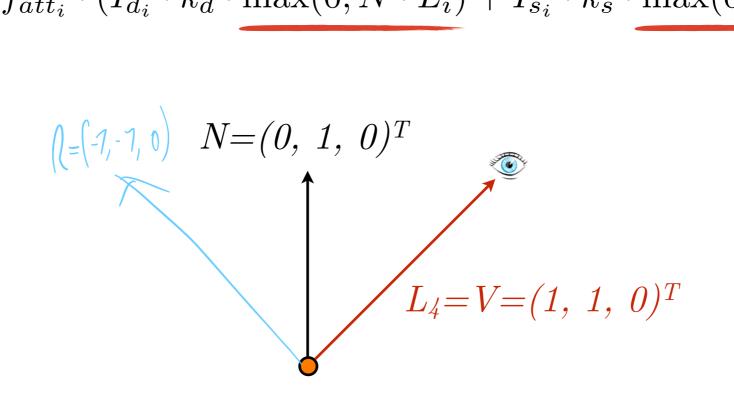
$$I = I_a \cdot k_a + \sum_{i=1}^m f_{att_i} \cdot (I_{d_i} \cdot k_d \cdot \max(0, N \cdot L_i) + I_{s_i} \cdot k_s \cdot \max(0, R_i \cdot V)^n)$$



Berechnen Sie die Faktoren für den diffusen und spekularen Anteil für die Lichtquelle 3.



$$I = I_a \cdot k_a + \sum_{i=1}^m f_{att_i} \cdot (I_{d_i} \cdot k_d \cdot \max(0, N \cdot L_i) + I_{s_i} \cdot k_s \cdot \max(0, R_i \cdot V)^n)$$

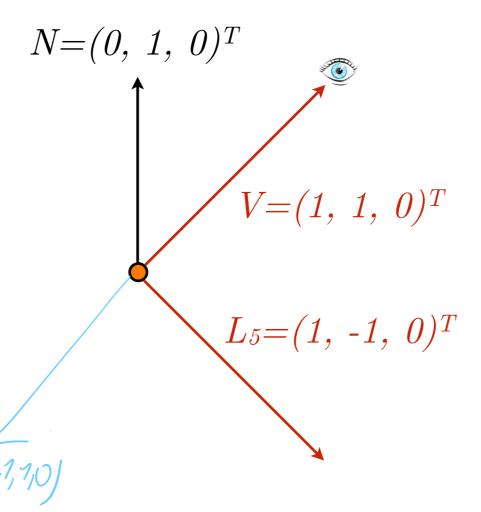


Berechnen Sie die Faktoren für den diffusen und spekularen Anteil für die Lichtquelle 4.



$$I = I_a \cdot k_a + \sum_{i=1}^m f_{att_i} \cdot (I_{d_i} \cdot k_d \cdot \max(0, N \cdot L_i) + I_{s_i} \cdot k_s \cdot \max(0, R_i \cdot V)^n)$$

Berechnen Sie die Faktoren für den diffusen und spekularen Anteil für die Lichtquelle 5.





## Beleuchtungsgleichung Implementierung

- Bisherige Annahme: Alle Vektoren N, L, R und V sind in selbem Koordinatensystem gegeben
- Reales Szenario: Vektoren liegen gar nicht oder nur in unterschiedlichen Koordinatensystemen vor

Wie können alle Vektoren bestimmt und in selbes Koordinatensystem überführt werden?



## Beleuchtungsgleichung Implementierung

$$I = I_a \cdot k_a + \sum_{i=1}^m f_{att_i} \cdot (I_{d_i} \cdot k_d \cdot \max(0, N \cdot L_i) + I_{s_i} \cdot k_s \cdot \max(0, R_i \cdot V)^n)$$

- Gesucht: N, L, R, V (in Kamerakoordinaten!)
- Gegeben:
  - Lichtposition (in Weltkoordinaten)
  - Vertexposition (in Objektkoordinaten)
  - Normalen (in Objektkoordinaten)
  - Model- und View-Matrix



## Beleuchtungsgleichung Implementierung: L

$$I = I_a \cdot k_a + \sum_{i=1}^{m} f_{att_i} \cdot (I_{d_i} \cdot k_d \cdot \max(0, N \cdot L_i) + I_{s_i} \cdot k_s \cdot \max(0, R_i \cdot V)^n)$$

- List der Vektor zwischen Vertex und Lichtquelle
- Position der Lichtquelle in Weltkoordinaten
   → Multiplikation mit View-Matrix



## Beleuchtungsgleichung Implementierung: N

$$I = I_a \cdot k_a + \sum_{i=1}^{m} f_{att_i} \cdot (I_{d_i} \cdot k_d \cdot \max(0, N \cdot L_i) + I_{s_i} \cdot k_s \cdot \max(0, R_i \cdot V)^n)$$

- N ist Vertexnormale in Objektkoordinaten
- Transformation der Vertexposition von
   Objekt- in Kamerakoordinaten →
   Multiplikation mit Model- und View-Matrix
- Transformation der Vertexnormalen von Objekt- in Kamerakoordinaten → ?



#### Normalentransformation

• Anwendung der Transformation T auf Vertices  $V_i$ :

$$V_i' = T \cdot V_i$$

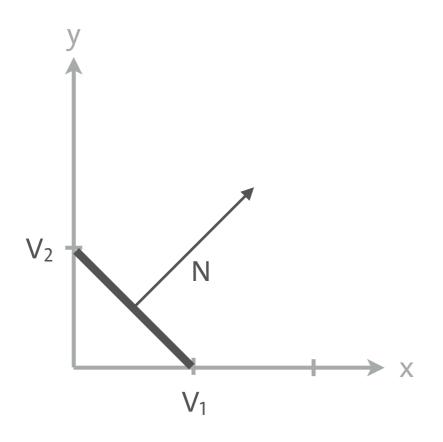
Dann gilt für zugehörige Normalen:

$$N_i' = (T^T)^{-1} \cdot N_i$$



#### Normalentransformation Beispiel

• 3D-Ebene aus Sicht der z-Achse:



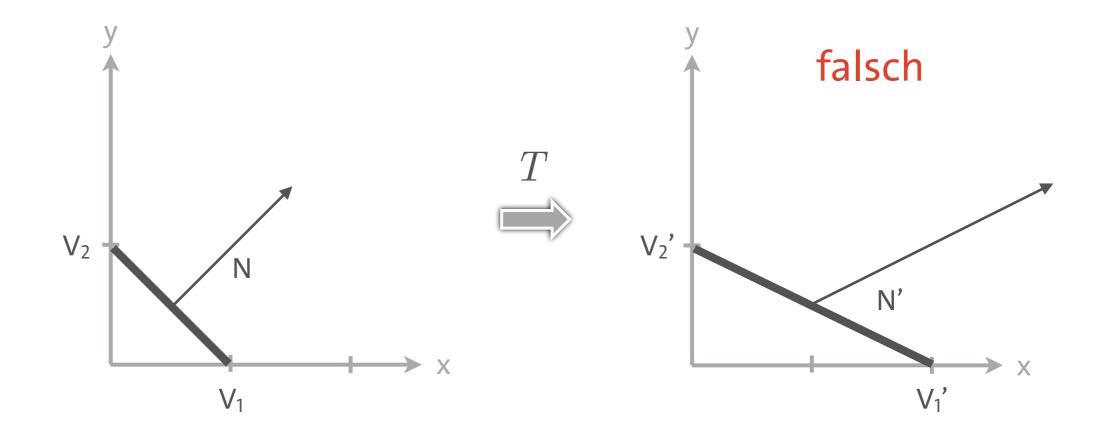
$$V_1 = (1, 0, 0, 1)^T$$
  
 $V_2 = (0, 1, 0, 1)^T$   
 $N = (1, 1, 0, 0)^T$ 

$$T = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Non-uniforme Skalierung um Matrix T



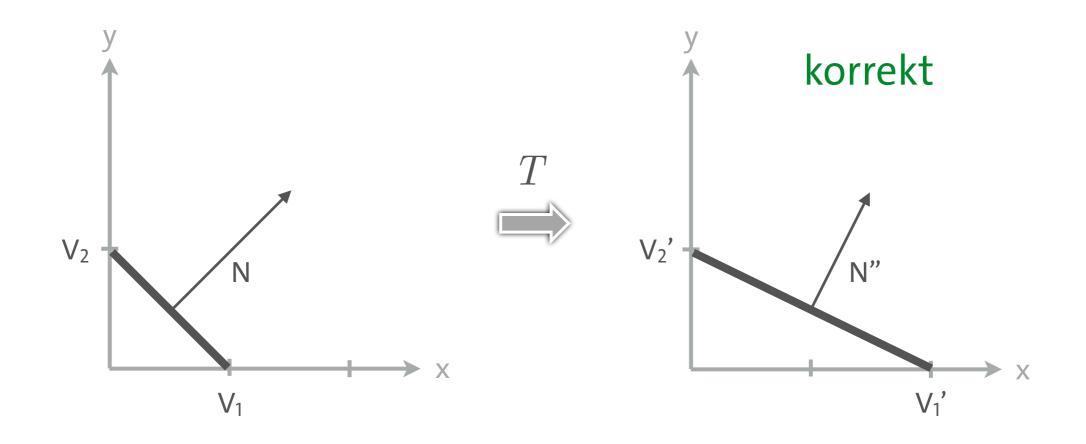
#### Normalentransformation Beispiel



$$V_1' = T \cdot V_1 = (2, 0, 0, 1)^T$$
 $V_2' = T \cdot V_2 = (0, 1, 0, 1)^T$ 
 $N' = T \cdot N = (2, 1, 0, 0)^T$ 



#### Normalentransformation Beispiel



$$V_1' = T \cdot V_1 = (2, 0, 0, 1)^T$$
 $V_2' = T \cdot V_2 = (0, 1, 0, 1)^T$ 
 $N'' = (T^T)^{-1} \cdot N = (0.5, 1, 0, 0)^T$ 



## Beleuchtungsgleichung Implementierung: R

$$I = I_a \cdot k_a + \sum_{i=1}^{m} f_{att_i} \cdot (I_{d_i} \cdot k_d \cdot \max(0, N \cdot L_i) + I_{s_i} \cdot k_s \cdot \max(0, R_i \cdot V)^n)$$

- Setzt voraus, dass L bereits in Kamerakoordinaten überführt wurde
- Anschließend: siehe Folien 14 bis 18



## Beleuchtungsgleichung Implementierung: V

$$I = I_a \cdot k_a + \sum_{i=1}^{m} f_{att_i} \cdot (I_{d_i} \cdot k_d \cdot \max(0, N \cdot L_i) + I_{s_i} \cdot k_s \cdot \max(0, R_i \cdot V)^n)$$

- V ist Vektor zwischen Vertex und Kamera
- Setzt voraus, dass Vertexposition bereits in Kamerakoordinaten überführt wurde
- Wie ist Kameraposition im Kamerakoordinatensystem?



