## Компьютерная графика

Лекция 2: Растеризация, графический конвейер, шейдеры, аффинные преобразования

2021

### Растеризация

- Растеризация превращение геометрического примитива (точки, линии, треугольника, прямоугольника, круга, и т.д.) в набор соответствующих ему пикселей на экране/изображении
- Превращение векторных данных в растровые

### Растеризация

- Растеризация превращение геометрического примитива (точки, линии, треугольника, прямоугольника, круга, и т.д.) в набор соответствующих ему пикселей на экране/изображении
- Превращение векторных данных в растровые
- ▶ За нас её делает OpenGL!

### Растеризация

- Растеризация превращение геометрического примитива (точки, линии, треугольника, прямоугольника, круга, и т.д.) в набор соответствующих ему пикселей на экране/изображении
- Превращение векторных данных в растровые
- За нас её делает OpenGL!
- Некоторые современные графические движки GPU (Unreal 5 Nanite) делают растеризацию сами с помощью compute шейдеров

## Растеризация: точка

**У** Как растеризовать точку (x, y)?

## Растеризация: точка

► Как растеризовать точку (x, y)? set\_pixel(round(x), round(y), color);

### Растеризация: точка

- ► Как растеризовать точку (x, y)? set\_pixel(round(x), round(y), color);
- ► B OpenGL: GL\_POINTS

► Как растеризовать линию  $(x_1, y_1) \dots (x_2, y_2)$ ?

- ightharpoonup Как растеризовать линию  $(x_1, y_1) \dots (x_2, y_2)$ ?
- Алгоритм Брезенхэма

- ightharpoonup Как растеризовать линию  $(x_1, y_1) \dots (x_2, y_2)$ ?
- Алгоритм Брезенхэма
- ▶ Есть вариация алгоритма для рисования окружностей

- Как растеризовать линию  $(x_1, y_1) \dots (x_2, y_2)$ ?
- Алгоритм Брезенхэма
- Есть вариация алгоритма для рисования окружностей
- ► B OpenGL: GL\_LINES

## Растеризация: прямоугольник

▶ Как растеризовать прямоугольник  $[x_1 ... x_2] \times [y_1 ... y_2]$ ?

### Растеризация: прямоугольник

```
▶ Как растеризовать прямоугольник [x<sub>1</sub>...x<sub>2</sub>] × [y<sub>1</sub>...y<sub>2</sub>]?
for (int x = round(x<sub>2</sub>); x <= round(x<sub>2</sub>); ++x) {
    for (int y = round(y<sub>1</sub>); y <= round(y<sub>2</sub>); ++y) {
        set_pixel(x, y, color);
    }
}
```

• Как растеризовать треугольник с вершинами  $(x_1, y_1), (x_2, y_2), (x_3, y_3)$ ?

- Как растеризовать треугольник с вершинами  $(x_1, y_1), (x_2, y_2), (x_3, y_3)$ ?
- Растеризуем ограничивающий прямоугольник, проверяя пиксели на вхождение в треугольник

- Как растеризовать треугольник с вершинами  $(x_1, y_1), (x_2, y_2), (x_3, y_3)$ ?
- Растеризуем ограничивающий прямоугольник, проверяя пиксели на вхождение в треугольник

```
int xmin = min(round(x<sub>1</sub>), round(x<sub>2</sub>), round(x<sub>3</sub>));
int xmax = max(round(x<sub>1</sub>), round(x<sub>2</sub>), round(x<sub>3</sub>));
int ymin = min(round(y_1), round(y_2), round(y_3);
int ymax = max(round(y_1), round(y_2), round(y_3));
for (int x = xmin; x \le xmax; ++x) {
    for (int y = ymin; y \le ymax; ++y) {
         if (inside_triangle(x, y, ...))
              set_pixel(x, y, color);
```

- **Р** Как растеризовать треугольник с вершинами  $(x_1, y_1), (x_2, y_2), (x_3, y_3)$ ?
- Растеризуем ограничивающий прямоугольник, проверяя пиксели на вхождение в треугольник int xmin = min(round(x<sub>1</sub>), round(x<sub>2</sub>), round(x<sub>3</sub>)); int xmax = max(round(x<sub>1</sub>), round(x<sub>2</sub>), round(x<sub>3</sub>)); int ymin = min(round( $y_1$ ), round( $y_2$ ), round( $y_3$ ); int ymax = max(round(y\_1), round(y\_2), round(y\_3)); for (int  $x = xmin; x \le xmax; ++x$ ) { for (int  $y = ymin; y \le ymax; ++y$ ) { if (inside\_triangle(x, y, ...))

set\_pixel(x, y, color);

► B OpenGL: GL\_TRIANGLES

### Растеризация: круг

▶ Как растеризовать круг с центром  $(x_0, y_0)$  и радиусом R?

### Растеризация: круг

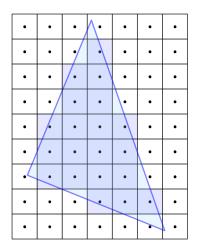
- ▶ Как растеризовать круг с центром  $(x_0, y_0)$  и радиусом R?
- Растеризуем ограничивающий прямоугольник, проверяя пиксели на вхождение в круг

#### Растеризация: круг

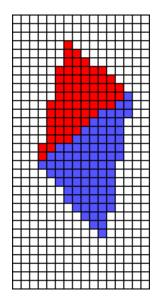
- ▶ Как растеризовать круг с центром  $(x_0, y_0)$  и радиусом R?
- Растеризуем ограничивающий прямоугольник, проверяя пиксели на вхождение в круг

```
int xmin = round(x_0 - R);
int xmax = round(x_0 + R);
int ymin = round(y_0 - R);
int ymax = round(y_0 + R);
for (int x = xmin; x \le xmax; ++x) {
    for (int y = ymin; y \le ymax; ++y) {
         if (\operatorname{sqr}(x - x_0) + \operatorname{sqr}(y - y_0) \le \operatorname{sqr}(R))
              set_pixel(x, y, color);
```

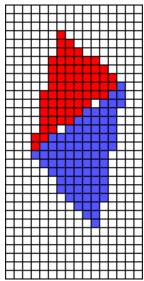
▶ Пиксель растеризуется, если центр пикселя содержится в треугольнике



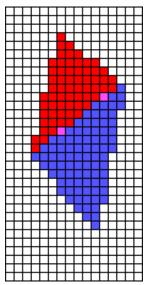
- Пиксель растеризуется, если центр пикселя содержится в треугольнике
- Если у двух треугольников есть общее ребро (и они не пересекаются внутренностями), то
  - Каждый пиксель будет принадлежать ровно одному треугольнику, т.е. не будет наложения
  - Ни один пиксель не будет пропущен, т.е. не будет "дырок"



Не будет "дырок":



Не будет наложения пикселей:



- Пиксель растеризуется, если центр пикселя содержится в треугольнике
- Если у двух треугольников есть общее ребро (и они не пересекаются внутренностями), то
  - Каждый пиксель будет принадлежать ровно одному треугольнику, т.е. не будет наложения
  - Ни один пиксель не будет пропущен, т.е. не будет "дырок"
- ▶ Подробнее: en.wikibooks.org/wiki/GLSL\_Programming/Rasterization

В современном OpenGL есть только три примитива для растеризации:

В современном OpenGL есть только три примитива для растеризации:

► Точки: GL\_POINTS

В современном OpenGL есть только три примитива для растеризации:

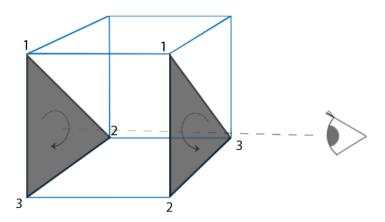
► Точки: GL\_POINTS

▶ Линии: GL\_LINE\_STRIP, GL\_LINE\_LOOP, GL\_LINES

- В современном OpenGL есть только три примитива для растеризации:
- ► Точки: GL\_POINTS
- ► Линии: GL\_LINE\_STRIP, GL\_LINE\_LOOP, GL\_LINES
- ▶ Треугольники: GL\_TRIANGLE\_STRIP, GL\_TRIANGLE\_FAN, GL\_TRIANGLES

- ▶ В современном OpenGL есть только три примитива для растеризации:
- ► Точки: GL\_POINTS
- Линии: GL\_LINE\_STRIP, GL\_LINE\_LOOP, GL\_LINES
- Треугольники: GL\_TRIANGLE\_STRIP, GL\_TRIANGLE\_FAN, GL\_TRIANGLES
- ▶ Для геометрических шейдеров: GL\_LINE\_STRIP\_ADJACENCY, GL\_LINES\_ADJACENCY, GL\_TRIANGLE\_STRIP\_ADJACENCY, GL\_TRIANGLES\_ADJACENCY

 По умолчанию в OpenGL треугольники, вершины которых оказываются на экране в порядке обхода по часовой стрелке, не рисуются



- По умолчанию в OpenGL треугольники, вершины которых оказываются на экране в порядке обхода по часовой стрелке, не рисуются
  - Чтобы не рисовать треугольники, которые всё равно будут скрыты другими треугольниками спереди

- По умолчанию в OpenGL треугольники, вершины которых оказываются на экране в порядке обхода по часовой стрелке, не рисуются
  - Чтобы не рисовать треугольники, которые всё равно будут скрыты другими треугольниками спереди
- ▶ Включить/выключить это поведение: glEnable(GL\_CULL\_FACE) или glDisable(GL\_CULL\_FACE)

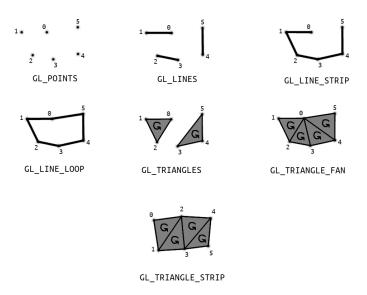
### Back-face culling

- По умолчанию в OpenGL треугольники, вершины которых оказываются на экране в порядке обхода по часовой стрелке, не рисуются
  - Чтобы не рисовать треугольники, которые всё равно будут скрыты другими треугольниками спереди
- Включить/выключить это поведение: glEnable(GL\_CULL\_FACE) или glDisable(GL\_CULL\_FACE)
- ► Настроить, какие треугольники будут скрываться: glCullFace(GL\_BACK), glCullFace(GL\_FRONT), glCullFace(GL\_FRONT\_AND\_BACK)

### Back-face culling

- По умолчанию в OpenGL треугольники, вершины которых оказываются на экране в порядке обхода по часовой стрелке, не рисуются
  - Чтобы не рисовать треугольники, которые всё равно будут скрыты другими треугольниками спереди
- Включить/выключить это поведение: glEnable(GL\_CULL\_FACE) или glDisable(GL\_CULL\_FACE)
- ► Настроить, какие треугольники будут скрываться: glCullFace(GL\_BACK), glCullFace(GL\_FRONT), glCullFace(GL\_FRONT\_AND\_BACK)
- ► Настроить, какие треугольники считаются FRONT, а какие BACK: glFrontFace(GL\_CCW), glFrontFace(GL\_CW)

# Группировка вершин по примитивам (primitive assembly)



▶ Входной поток вершин (vertex stream)

- ▶ Входной поток вершин (vertex stream)
- ▶ Вершинный шейдер: обрабатывает вершины по одной
  - ▶ Должен записать vec4 gl\_Position

- ▶ Входной поток вершин (vertex stream)
- ▶ Вершинный шейдер: обрабатывает вершины по одной
  - ▶ Должен записать vec4 gl\_Position
- ► Сборка примитивов (primitive assembly)

- ▶ Входной поток вершин (vertex stream)
- Вершинный шейдер: обрабатывает вершины по одной
  - ▶ Должен записать vec4 gl\_Position
- Сборка примитивов (primitive assembly)
- Преобразование в оконную систему координат (viewport transform)
  - $X: [-1,1] \to [0, width]$
  - ightharpoonup Y: [-1,1] 
    ightarrow [height,0] (-1 внизу, 1 вверху)
  - glViewport(0, 0, width, height)

- Входной поток вершин (vertex stream)
- ▶ Вершинный шейдер: обрабатывает вершины по одной
  - ▶ Должен записать vec4 gl\_Position
- Сборка примитивов (primitive assembly)
- ▶ Преобразование в оконную систему координат (viewport transform)
  - $X: [-1,1] \to [0, width]$
  - ightharpoonup Y: [-1,1] 
    ightarrow [height,0] (-1 внизу, 1 вверху)
  - glViewport(0, 0, width, height)
- Back-face culling

- ▶ Входной поток вершин (vertex stream)
- ▶ Вершинный шейдер: обрабатывает вершины по одной
  - ▶ Должен записать vec4 gl\_Position
- Сборка примитивов (primitive assembly)
- Преобразование в оконную систему координат (viewport transform)
  - $X: [-1,1] \to [0, width]$
  - ightharpoonup Y: [-1,1] 
    ightarrow [height,0] (-1 внизу, 1 вверху)
  - glViewport(0, 0, width, height)
- Back-face culling
- Растеризация примитивов: примитив превращается в набор пикселей
  - Линейная интерполяция значений, переданных из вершинного шейдера во фрагментный

- Входной поток вершин (vertex stream)
- ▶ Вершинный шейдер: обрабатывает вершины по одной
  - ▶ Должен записать vec4 gl\_Position
- Сборка примитивов (primitive assembly)
- Преобразование в оконную систему координат (viewport transform)
  - $X: [-1,1] \to [0, width]$
  - ightharpoonup Y: [-1,1] 
    ightarrow [height,0] (-1 внизу, 1 вверху)
  - glViewport(0, 0, width, height)
- Back-face culling
- Растеризация примитивов: примитив превращается в набор пикселей
  - Линейная интерполяция значений, переданных из вершинного шейдера во фрагментный
- Пиксельный (фрагментный) шейдер: обрабатывает пиксели по одному

- ▶ Мы пропустили много важных частей конвейера
- Будем их по чуть-чуть добавлять в течение курса

Входные данные:

- Входные данные:
  - Аттрибуты вершин (мы позже узнаем, как их задавать) свои для каждой вершины

#### Входные данные:

- Аттрибуты вершин (мы позже узнаем, как их задавать) свои для каждой вершины
- Uniform-переменные глобальные значения, не меняющиеся в течение одного вызова команды рисования (glDrawArrays):
  - uniform float scale

- Входные данные:
  - Аттрибуты вершин (мы позже узнаем, как их задавать) свои для каждой вершины
  - ▶ Uniform-переменные глобальные значения, не меняющиеся в течение одного вызова команды рисования (glDrawArrays): uniform float scale
- Выходные данные:
  - ▶ vec4 gl\_Position

- Входные данные:
  - Аттрибуты вершин (мы позже узнаем, как их задавать) свои для каждой вершины
  - ► Uniform-переменные глобальные значения, не меняющиеся в течение одного вызова команды рисования (glDrawArrays): uniform float scale
- Выходные данные:
  - ▶ vec4 gl\_Position
  - ▶ Переменные, интерполированное значение которых попадёт во фрагментный (пиксельный) шейдер: out vec3 color

Входные данные:

- Входные данные:
  - ▶ Uniform-переменные

- Входные данные:
  - ▶ Uniform-переменные
  - ▶ Проинтерполированные out-переменные вершинного шейдера: in vec3 color

- Входные данные:
  - ▶ Uniform-переменные
  - ▶ Проинтерполированные out-переменные вершинного шейдера: in vec3 color
  - ightharpoonup gl\_FragCoord координаты пикселя  $(-1\dots 1)$

- Входные данные:
  - Uniform-переменные
  - ▶ Проинтерполированные out-переменные вершинного шейдера: in vec3 color
  - ightharpoonup gl\_FragCoord координаты пикселя (-1...1)
  - № И много других: khronos.org/opengl/wiki/Fragment\_Shader/Defined\_Inputs

- Входные данные:
  - ▶ Uniform-переменные
  - ▶ Проинтерполированные out-переменные вершинного шейдера: in vec3 color
  - ightharpoonup gl\_FragCoord координаты пикселя (-1...1)
  - И много других:
     khronos.org/opengl/wiki/Fragment Shader/Defined Inputs
- Выходные данные:
  - ▶ layout (location = 0) out vec4 out\_color; выходной цвет в формате RGBA

- Входные данные:
  - ▶ Uniform-переменные
  - ▶ Проинтерполированные out-переменные вершинного шейдера: in vec3 color
  - ightharpoonup gl\_FragCoord координаты пикселя  $(-1\dots 1)$
  - № И много других: khronos.org/opengl/wiki/Fragment Shader/Defined Inputs
- Выходные данные:
  - layout (location = 0) out vec4 out\_color; выходной цвет в формате RGBA
  - Может быть несколько, об этом поговорим позже

► OpenGL - GLSL (GL Shading Language)

- ► OpenGL GLSL (GL Shading Language)
- ▶ DirectX HLSL (High-Level Shading Language)

- ► OpenGL GLSL (GL Shading Language)
- DirectX HLSL (High-Level Shading Language)
- ▶ DurectX (до 2012) Cg (С for Graphics), deprecated

- OpenGL GLSL (GL Shading Language)
- DirectX HLSL (High-Level Shading Language)
- ▶ DurectX (до 2012) Cg (С for Graphics), deprecated
- en.wikipedia.org/wiki/Shading\_language

Похож на С

- Похож на С
- ▶ Типы данных:

- Похож на С
- ▶ Типы данных:
  - ► Скалярные: bool, int, uint, float

- Похож на С
- Типы данных:
  - ► Скалярные: bool, int, uint, float
  - ► Векторные: bvec2, bvec3, bvec4, ivec2, ..., uvec2, ..., vec2, ...

- Похож на С
- Типы данных:
  - Скалярные: bool, int, uint, float
  - ► Векторные: bvec2, bvec3, bvec4, ivec2, ..., uvec2, ..., vec2, ...
  - ▶ Матричные: mat2, mat3, mat4, mat2x4, ...

- Похож на С
- Типы данных:
  - Скалярные: bool, int, uint, float
  - ► Векторные: bvec2, bvec3, bvec4, ivec2, ..., uvec2, ..., vec2, ...
  - ▶ Матричные: mat2, mat3, mat4, mat2x4, ...
  - ► B GLSL 400 или с расширением GL\_ARB\_gpu\_shader\_fp64 есть double, dvec2, ..., dmat2, ...

- Похож на С
- Типы данных:
  - Скалярные: bool, int, uint, float
  - Векторные: bvec2, bvec3, bvec4, ivec2, ..., uvec2, ..., vec2, ...
  - ► Матричные: mat2, mat3, mat4, mat2x4, ...
  - ▶ B GLSL 400 или с расширением GL\_ARB\_gpu\_shader\_fp64 есть double, dvec2, ..., dmat2, ...
- ▶ Программа должна начинаться с #version <версия> [ <профиль> ]

- Похож на С
- Типы данных:
  - Скалярные: bool, int, uint, float
  - Векторные: bvec2, bvec3, bvec4, ivec2, ..., uvec2, ..., vec2, ...
  - ▶ Матричные: mat2, mat3, mat4, mat2x4, ...
  - ▶ B GLSL 400 или с расширением GL\_ARB\_gpu\_shader\_fp64 есть double, dvec2, ..., dmat2, ...
- ▶ Программа должна начинаться с #version <версия> [ <профиль> ]
- ▶ Программа должна содержать функцию void main()

▶ Есть стандартные операции: +, -, \*, /, <, ==, ...</p>

- ▶ Есть стандартные операции: +, -, \*, /, <, ==, ...</p>
- ▶ Доступ к координатам векторов: a.x = b.y

- ▶ Есть стандартные операции: +, -, \*, /, <, ==, ...</p>
- ▶ Доступ к координатам векторов: a.x = b.y
- ▶ Доступ к элементам матриц: m[column][row]

- ▶ Есть стандартные операции: +, -, \*, /, <, ==, ...</p>
- Доступ к координатам векторов: a.x = b.y
- ▶ Доступ к элементам матриц: m[column][row]
- ► Есть полезные математические функции: pow, sin, cos, dot, cross, length, normalize, ...

- ▶ Есть стандартные операции: +, -, \*, /, <, ==, ...</p>
- Доступ к координатам векторов: a.x = b.y
- ▶ Доступ к элементам матриц: m[column][row]
- ► Есть полезные математические функции: pow, sin, cos, dot, cross, length, normalize, ...
- ▶ Можно умножать матрицу на вектор: matrix \* vector

- ▶ Есть стандартные операции: +, -, \*, /, <, ==, ...</p>
- Доступ к координатам векторов: a.x = b.y
- ▶ Доступ к элементам матриц: m[column][row]
- Есть полезные математические функции: pow, sin, cos, dot, cross, length, normalize, ...
- ▶ Можно умножать матрицу на вектор: matrix \* vector
- ▶ Можно умножать матрицу на матрицу: matrix1 \* matrix2

▶ Есть массивы: float array[5];

- ▶ Есть массивы: float array[5];
  - Инициализация:

```
float array[5] = float[5](0.0, 1.0, 2.0, 3.0, 4.0);
```

- ► Есть массивы: float array[5];
  - Инициализация: float array[5] = float[5](0.0, 1.0, 2.0, 3.0, 4.0);
- ▶ Константы (известные на момент компиляции): const float PI = 3.141592;

▶ Ветвление: if (condition) { ... } else { ... }

- ▶ Ветвление: if (condition) { ... } else { ... }
- ▶ Циклы: for (int i = 0; i < 10; ++i) { ... }
  - Число итераций цикла должно быть константой, известной на момент компиляции шейдера
  - ► Не может зависеть от uniform-переменных, аттрибутов вершин, и т.д.

- ▶ Ветвление: if (condition) { ... } else { ... }
- ► Циклы: for (int i = 0; i < 10; ++i) { ... }
  - Число итераций цикла должно быть константой, известной на момент компиляции шейдера
  - Не может зависеть от uniform-переменных, аттрибутов вершин, и т.д.
- Функции:

```
vec3 reflect(vec3 v, vec3 n) {
    return v - 2.0 * n * dot(v, n);
}
```

- ▶ Ветвление: if (condition) { ... } else { ... }
- ► Циклы: for (int i = 0; i < 10; ++i) { ... }
  - Число итераций цикла должно быть константой, известной на момент компиляции шейдера
  - Не может зависеть от uniform-переменных, аттрибутов вершин, и т.д.
- Функции:

```
vec3 reflect(vec3 v, vec3 n) {
    return v - 2.0 * n * dot(v, n);
}
```

Могут вызывать другие функции

- ▶ Ветвление: if (condition) { ... } else { ... }
- ► Циклы: for (int i = 0; i < 10; ++i) { ... }
  - Число итераций цикла должно быть константой, известной на момент компиляции шейдера
  - Не может зависеть от uniform-переменных, аттрибутов вершин, и т.д.
- Функции:

```
vec3 reflect(vec3 v, vec3 n) {
    return v - 2.0 * n * dot(v, n);
}
```

- Могут вызывать другие функции
- Рекурсия запрещена

## Полезные ресурсы о шейдерах

- ▶ Туториал: learnopengl.com/Getting-started/Shaders
- ▶ Туториал: lighthouse3d.com/tutorials/glsl-tutorial

## Полезные ресурсы о шейдерах

- ► Туториал: learnopengl.com/Getting-started/Shaders
- ▶ Туториал: lighthouse3d.com/tutorials/glsl-tutorial
- ► Книжка-учебник с большим количеством примеров сложных шейдеров: The Book of Shaders

# Полезные ресурсы о шейдерах

- ▶ Туториал: learnopengl.com/Getting-started/Shaders
- Туториал: lighthouse3d.com/tutorials/glsl-tutorial
- ► Книжка-учебник с большим количеством примеров сложных шейдеров: The Book of Shaders
- ▶ Онлайн-редактор шейдеров: shadertoy.com

- GLSL поддерживает операции с матрицами и векторами размерностей вплоть до 4
- ▶ gl\_Position имеет 4 компоненты

- GLSL поддерживает операции с матрицами и векторами размерностей вплоть до 4
- ▶ gl\_Position имеет 4 компоненты
- ▶ Мы хотим рисовать двухмерные и трёхмерные объекты, зачем четвёртая координата?

- GLSL поддерживает операции с матрицами и векторами размерностей вплоть до 4
- ▶ gl\_Position имеет 4 компоненты
- Мы хотим рисовать двухмерные и трёхмерные объекты, зачем четвёртая координата?
- Три причины:

- GLSL поддерживает операции с матрицами и векторами размерностей вплоть до 4
- ▶ gl\_Position имеет 4 компоненты
- Мы хотим рисовать двухмерные и трёхмерные объекты, зачем четвёртая координата?
- Три причины:
  - ▶ Для некоторых типов данных: кватернионы, цвета (rgba)

- GLSL поддерживает операции с матрицами и векторами размерностей вплоть до 4
- ▶ gl\_Position имеет 4 компоненты
- Мы хотим рисовать двухмерные и трёхмерные объекты, зачем четвёртая координата?
- Три причины:
  - Для некоторых типов данных: кватернионы, цвета (rgba)
  - Для перспективной проекции (следующая лекция)

- GLSL поддерживает операции с матрицами и векторами размерностей вплоть до 4
- ▶ gl\_Position имеет 4 компоненты
- Мы хотим рисовать двухмерные и трёхмерные объекты, зачем четвёртая координата?
- Три причины:
  - ▶ Для некоторых типов данных: кватернионы, цвета (rgba)
  - Для перспективной проекции (следующая лекция)
  - Для аффинных преобразований

▶ Векторные (линейные) пространства - круто: большая теория, эффективные операции

- Векторные (линейные) пространства круто: большая теория, эффективные операции
- ▶ Не очень подходит для того, чтобы моделировать пространство

- Векторные (линейные) пространства круто: большая теория, эффективные операции
- ▶ Не очень подходит для того, чтобы моделировать пространство
  - ► Где в пространстве точка, соответствующая нулевому вектору?

- Векторные (линейные) пространства круто: большая теория, эффективные операции
- ▶ Не очень подходит для того, чтобы моделировать пространство
  - Где в пространстве точка, соответствующая нулевому вектору?
  - ▶ Что такое сумма двух точек?

- Векторные (линейные) пространства круто: большая теория, эффективные операции
- ▶ Не очень подходит для того, чтобы моделировать пространство
  - Где в пространстве точка, соответствующая нулевому вектору?
  - Что такое сумма двух точек?
- ightharpoonup Мысль: точки eq векторы

► Аффинное пространство: векторное пространство, в котором "забыли"нулевой вектор

- Аффинное пространство: векторное пространство, в котором "забыли"нулевой вектор
- ▶ Формальнее: аффинное пространство  $\mathbb A$  над векторным пространством  $\mathbb V$  это:

- Аффинное пространство: векторное пространство, в котором "забыли"нулевой вектор
- ▶ Формальнее: аффинное пространство  $\mathbb A$  над векторным пространством  $\mathbb V$  это:
  - ▶ Множество точек А

- Аффинное пространство: векторное пространство, в котором "забыли"нулевой вектор
- ▶ Формальнее: аффинное пространство  $\mathbb A$  над векторным пространством  $\mathbb V$  это:
  - ▶ Множество точек А
  - lacktriangle Операция "точка + вектор":  $\oplus: \mathbb{A} \times \mathbb{V} \to \mathbb{A}$

- Аффинное пространство: векторное пространство, в котором "забыли"нулевой вектор
- ▶ Формальнее: аффинное пространство  $\mathbb A$  над векторным пространством  $\mathbb V$  это:
  - ▶ Множество точек А
  - lacktriangle Операция "точка + вектор":  $\oplus$  :  $\mathbb{A} imes \mathbb{V} o \mathbb{A}$
  - ▶ Операция "точка точка":  $\ominus$  :  $\mathbb{A} \times \mathbb{A} \to \mathbb{V}$

- Аффинное пространство: векторное пространство, в котором "забыли"нулевой вектор
- ▶ Формальнее: аффинное пространство  $\mathbb A$  над векторным пространством  $\mathbb V$  это:
  - Множество точек A
  - lacktriangle Операция "точка + вектор":  $\oplus$  :  $\mathbb{A} imes \mathbb{V} o \mathbb{A}$
  - ▶ Операция "точка точка":  $\ominus$  :  $\mathbb{A} \times \mathbb{A} \to \mathbb{V}$
  - Аксиомы, связывающие эти аксиомы с операциями векторного пространства

$$(p \oplus v_1) \oplus v_2 = p \oplus (v_1 + v_2)$$

- Аффинное пространство: векторное пространство, в котором "забыли"нулевой вектор
- ▶ Формальнее: аффинное пространство  $\mathbb A$  над векторным пространством  $\mathbb V$  это:
  - ▶ Множество точек А
  - lacktriangle Операция "точка + вектор":  $\oplus$  :  $\mathbb{A} imes \mathbb{V} o \mathbb{A}$
  - lacktriangle Операция "точка точка":  $\ominus: \mathbb{A} \times \mathbb{A} \to \mathbb{V}$
  - Аксиомы, связывающие эти аксиомы с операциями векторного пространства  $(p \oplus v_1) \oplus v_2 = p \oplus (v_1 + v_2)$
- lacktriangle Любую точку  $p_0\in\mathbb{A}$  можно принять за начало координат
- lacktriangle Это даёт биекцию  $\mathbb{A} o \mathbb{V}$  по формуле  $p \mapsto p p_0$

Множество решений уравнения Lx = 0 в векторном пространстве - векторное подпространство  $\ker L$ 

- Множество решений уравнения Lx = 0 в векторном пространстве векторное подпространство  $\ker L$
- Множество решений уравнения Lx = y в векторном пространстве не векторное подпространство

- Множество решений уравнения Lx = 0 в векторном пространстве векторное подпространство  $\ker L$
- Множество решений уравнения Lx = y в векторном пространстве не векторное подпространство
- Множество решений уравнения Lx = y в векторном пространстве аффинное пространство над  $\ker L$

ightharpoonup Пусть есть набор точек  $p_1, \ldots, p_N$  и набор коэффициентов  $\lambda_1, \ldots, \lambda_N$ 

- ightharpoonup Пусть есть набор точек  $p_1,\ldots,p_N$  и набор коэффициентов  $\lambda_1,\ldots,\lambda_N$
- ightharpoonup Выберем начало координат  $p_0$  и определим  $\sum \lambda_i p_i = p_0 + \sum \lambda_i (p_i p_0)$

- ightharpoonup Пусть есть набор точек  $p_1,\ldots,p_N$  и набор коэффициентов  $\lambda_1,\ldots,\lambda_N$
- ightharpoonup Выберем начало координат  $p_0$  и определим  $\sum \lambda_i p_i = p_0 + \sum \lambda_i (p_i p_0)$
- lacktriangle Теорема: если  $\sum \lambda_i = 1$ , то результат не зависит от выбора  $p_0$

- Пусть есть набор точек  $p_1, \ldots, p_N$  и набор коэффициентов  $\lambda_1, \ldots, \lambda_N$
- ightharpoonup Выберем начало координат  $p_0$  и определим  $\sum \lambda_i p_i = p_0 + \sum \lambda_i (p_i p_0)$
- lacktriangle Теорема: если  $\sum \lambda_i = 1$ , то результат не зависит от выбора  $p_0$
- ightharpoonup В этом случае  $q=\sum \lambda_i p_i$  называется аффинной комбинацией точек  $p_i$  с коэффициентами  $\lambda_i$

- ightharpoonup Пусть есть набор точек  $p_1,\ldots,p_N$  и набор коэффициентов  $\lambda_1,\ldots,\lambda_N$
- ightharpoonup Выберем начало координат  $p_0$  и определим  $\sum \lambda_i p_i = p_0 + \sum \lambda_i (p_i p_0)$
- lacktriangle Теорема: если  $\sum \lambda_i = 1$ , то результат не зависит от выбора  $p_0$
- В этом случае  $q = \sum \lambda_i p_i$  называется аффинной комбинацией точек  $p_i$  с коэффициентами  $\lambda_i$
- ightharpoonup Коэффициенты  $\lambda_i$  называются барицентрическими координатами точки q

Линейная интерполяция = интерполяция, использующая барицентрические координаты как коэффициенты

- ▶ Линейная интерполяция = интерполяция, использующая барицентрические координаты как коэффициенты
- lacktriangle Пусть есть точки  $p_i$  и точка  $q=\sum \lambda_i p_i$

- ▶ Линейная интерполяция = интерполяция, использующая барицентрические координаты как коэффициенты
- lacktriangle Пусть есть точки  $p_i$  и точка  $q=\sum \lambda_i p_i$
- lacktriangle Пусть в точках  $p_i$  задано значение некоторой величины  $f_i$

- ▶ Линейная интерполяция = интерполяция, использующая барицентрические координаты как коэффициенты
- lacktriangle Пусть есть точки  $p_i$  и точка  $q=\sum \lambda_i p_i$
- lacktriangle Пусть в точках  $p_i$  задано значение некоторой величины  $f_i$
- lacktriangle Линейная интерполяция величины f в точке q значение  $\sum \lambda_i f_i$

- ▶ Линейная интерполяция = интерполяция, использующая барицентрические координаты как коэффициенты
- lacktriangle Пусть есть точки  $p_i$  и точка  $q=\sum \lambda_i p_i$
- lacktriangle Пусть в точках  $p_i$  задано значение некоторой величины  $f_i$
- lacktriangle Линейная интерполяция величины f в точке q значение  $\sum \lambda_i f_i$
- Ровно это происходит при интерполяции значений, переданных из вершинного шейдера во фрагментный

Выпуклая комбинация: аффинная комбинация, в которой все коэффициенты неотрицательны  $\lambda_i \geq 0$ 

- Выпуклая комбинация: аффинная комбинация, в которой все коэффициенты неотрицательны  $\lambda_i \geq 0$
- Множество всех выпуклых комбинаций набора точек = выпуклая оболочка

- Выпуклая комбинация: аффинная комбинация, в которой все коэффициенты неотрицательны  $\lambda_i \geq 0$
- Множество всех выпуклых комбинаций набора точек = выпуклая оболочка
- Выпуклая оболочка двух точек отрезок между этими точками

- Выпуклая комбинация: аффинная комбинация, в которой все коэффициенты неотрицательны  $\lambda_i \geq 0$
- Множество всех выпуклых комбинаций набора точек = выпуклая оболочка
- Выпуклая оболочка двух точек отрезок между этими точками
- Выпуклая оболочка трёх точек треугольник с этими точками в качестве вершин

- Выпуклая комбинация: аффинная комбинация, в которой все коэффициенты неотрицательны  $\lambda_i \geq 0$
- Множество всех выпуклых комбинаций набора точек = выпуклая оболочка
- Выпуклая оболочка двух точек отрезок между этими точками
- Выпуклая оболочка трёх точек треугольник с этими точками в качестве вершин
- ▶ Выпуклая оболочка четырёх точек тетраэдр с этими точками в качестве вершин

ightharpoonup Линейные преобразования - сохраняют линейные комбинации векторов:  $S\left(\sum \lambda_i v_i\right) = \sum \lambda_i S v_i$ 

- ▶ Линейные преобразования сохраняют линейные комбинации векторов:  $S\left(\sum \lambda_i v_i\right) = \sum \lambda_i S v_i$
- Аффинные преобразования сохраняют аффинные комбинации точек:  $S\left(\sum \lambda_i p_i\right) = \sum \lambda_i S p_i$

- ▶ Линейные преобразования сохраняют линейные комбинации векторов:  $S\left(\sum \lambda_i v_i\right) = \sum \lambda_i S v_i$
- Аффинные преобразования сохраняют аффинные комбинации точек:  $S\left(\sum \lambda_i p_i\right) = \sum \lambda_i S p_i$
- ▶ При выборе начала координат  $p_0$  преобразование  $S: \mathbb{A} \to \mathbb{A}$  можно понимать как преобразование соответствующего векторного пространства  $S: \mathbb{V} \to \mathbb{V}$  по формуле  $S(v) = S(p_0 + v) p_0$

- ▶ Линейные преобразования сохраняют линейные комбинации векторов:  $S\left(\sum \lambda_i v_i\right) = \sum \lambda_i S v_i$
- Аффинные преобразования сохраняют аффинные комбинации точек:  $S\left(\sum \lambda_i p_i\right) = \sum \lambda_i S p_i$
- ▶ При выборе начала координат  $p_0$  преобразование  $S: \mathbb{A} \to \mathbb{A}$  можно понимать как преобразование соответствующего векторного пространства  $S: \mathbb{V} \to \mathbb{V}$  по формуле  $S(v) = S(p_0 + v) p_0$
- Можно показать, что в таком виде любое аффинное преобразование это линейное преобразование + сдвиг на фиксированный вектор:
  - S(v) = Av + b где
    - lacktriangle A линейное преобразование пространства  $\mathbb {V}$
    - ightharpoonup b вектор из пространства  $\mathbb {V}$

В коде аффинное преобразование пространства размерности N можно представлять как пару (A,b) из матрицы  $N \times N$  и вектора размерности N

- В коде аффинное преобразование пространства размерности N можно представлять как пару (A,b) из матрицы  $N \times N$  и вектора размерности N
- ightharpoonup Пара (A,b) действует на точку/вектор v по формуле  $(A,b)\cdot v=Av+b$

- В коде аффинное преобразование пространства размерности N можно представлять как пару (A,b) из матрицы  $N \times N$  и вектора размерности N
- ightharpoonup Пара (A,b) действует на точку/вектор v по формуле  $(A,b)\cdot v=Av+b$
- lacktriangle Композиция преобразований:  $(A_1,b_1)\cdot(A_2,b_2)\cdot v=(A_1,b_1)\cdot(A_2v+b_2)=A_1(A_2v+b_2)+b_1=(A_1A_2)v+(A_1b_2+b_1)=(A_1A_2,A_1b_2+b_1)\cdot v$

- В коде аффинное преобразование пространства размерности N можно представлять как пару (A,b) из матрицы  $N \times N$  и вектора размерности N
- ightharpoonup Пара (A,b) действует на точку/вектор v по формуле  $(A,b)\cdot v=Av+b$
- lack Композиция преобразований:  $(A_1,b_1)\cdot(A_2,b_2)\cdot v=(A_1,b_1)\cdot(A_2v+b_2)=A_1(A_2v+b_2)+b_1=(A_1A_2)v+(A_1b_2+b_1)=(A_1A_2,A_1b_2+b_1)\cdot v$
- ightharpoonup Тождественное преобразование:  $(\mathbb{I},0)$

- В коде аффинное преобразование пространства размерности N можно представлять как пару (A,b) из матрицы  $N \times N$  и вектора размерности N
- lacktriangle Пара (A,b) действует на точку/вектор v по формуле  $(A,b)\cdot v = Av+b$
- lacktriangle Композиция преобразований:  $(A_1,b_1)\cdot(A_2,b_2)\cdot v=(A_1,b_1)\cdot(A_2v+b_2)=A_1(A_2v+b_2)+b_1=(A_1A_2)v+(A_1b_2+b_1)=(A_1A_2,A_1b_2+b_1)\cdot v$
- ightharpoonup Тождественное преобразование:  $(\mathbb{I},0)$
- lacksquare Обратное преобразование:  $(A,b)^{-1}=(A^{-1},-A^{-1}b)$

 Повсеместно используются для задания положения, ориентации и размера объектов

- Повсеместно используются для задания положения, ориентации и размера объектов
- Векторная часть преобразования: положение 3D-объекта

- Повсеместно используются для задания положения, ориентации и размера объектов
- ▶ Векторная часть преобразования: положение 3D-объекта
- Матричная часть преобразования: вращение и размер объекта

- Повсеместно используются для задания положения, ориентации и размера объектов
- Векторная часть преобразования: положение 3D-объекта
- Матричная часть преобразования: вращение и размер объекта
- При чём тут четвёртая координата?

ightharpoonup Трюк: можно вложить вектор размерности N в векторное пространство размерности N+1, добавив 0 в качестве последней координаты

- Трюк: можно вложить вектор размерности N в векторное пространство размерности N+1, добавив 0 в качестве последней координаты
- ightharpoonup Трюк: можно вложить точку размерности N в векторное пространство размерности N+1, добавив 1 в качестве последней координаты

- ightharpoonup Трюк: можно вложить вектор размерности N в векторное пространство размерности N+1, добавив 0 в качестве последней координаты
- Трюк: можно вложить точку размерности N в векторное пространство размерности N+1, добавив 1 в качестве последней координаты
- ▶ Согласуется с операциями на векторах и точках

- ightharpoonup Трюк: можно вложить вектор размерности N в векторное пространство размерности N+1, добавив 0 в качестве последней координаты
- Трюк: можно вложить точку размерности N в векторное пространство размерности N+1, добавив 1 в качестве последней координаты
- Согласуется с операциями на векторах и точках
- ▶ Согласуется с аффинными комбинациями

- ightharpoonup Трюк: можно вложить вектор размерности N в векторное пространство размерности N+1, добавив 0 в качестве последней координаты
- ightharpoonup Трюк: можно вложить точку размерности N в векторное пространство размерности N+1, добавив 1 в качестве последней координаты
- Согласуется с операциями на векторах и точках
- Согласуется с аффинными комбинациями
- ▶ Позволяет представить аффинное преобразование N-мерного пространства как матрицу  $(N+1) \times (N+1)$ :  $\begin{pmatrix} A & b \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$

- ightharpoonup Трюк: можно вложить вектор размерности N в векторное пространство размерности N+1, добавив 0 в качестве последней координаты
- ightharpoonup Трюк: можно вложить точку размерности N в векторное пространство размерности N+1, добавив 1 в качестве последней координаты
- Согласуется с операциями на векторах и точках
- Согласуется с аффинными комбинациями
- ▶ Позволяет представить аффинное преобразование N-мерного пространства как матрицу  $(N+1) \times (N+1)$ :  $\begin{pmatrix} A & b \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$
- Можно применять как к точкам, так и к векторам (векторы игнорируют сдвиг на b)

- ightharpoonup Трюк: можно вложить вектор размерности N в векторное пространство размерности N+1, добавив 0 в качестве последней координаты
- ightharpoonup Трюк: можно вложить точку размерности N в векторное пространство размерности N+1, добавив 1 в качестве последней координаты
- Согласуется с операциями на векторах и точках
- Согласуется с аффинными комбинациями
- ▶ Позволяет представить аффинное преобразование N-мерного пространства как матрицу  $(N+1) \times (N+1)$ :  $\begin{pmatrix} A & b \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$
- Можно применять как к точкам, так и к векторам (векторы игнорируют сдвиг на b)
- Композиция преобразований = умножение матриц

# Точка в однородных координатах

$$\begin{pmatrix} p_1 \\ p_2 \\ p_3 \\ 1 \end{pmatrix}$$

# Вектор в однородных координатах

$$\begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ 0 \end{pmatrix}$$

# Аффинное преобразование в однородных координатах

$$\begin{pmatrix} A_{1,1} & A_{1,2} & A_{1,3} & b_1 \\ A_{2,1} & A_{2,2} & A_{2,3} & b_2 \\ A_{3,1} & A_{3,2} & A_{3,3} & b_3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

# Матрица сдвига на фиксированный вектор

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & t_{x} \\ 0 & 1 & 0 & t_{y} \\ 0 & 0 & 1 & t_{z} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} p_{x} \\ p_{y} \\ p_{z} \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} p_{x} + t_{x} \\ p_{y} + t_{y} \\ p_{z} + t_{z} \\ 1 \end{pmatrix}$$
$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & t_{x} \\ 0 & 1 & 0 & t_{y} \\ 0 & 0 & 1 & t_{z} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} v_{x} \\ v_{y} \\ v_{z} \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} v_{x} \\ v_{y} \\ v_{z} \\ 0 \end{pmatrix}$$

# Матрица масштабирования на константу

$$\begin{pmatrix} s & 0 & 0 & 0 \\ 0 & s & 0 & 0 \\ 0 & 0 & s & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} p_x \\ p_y \\ p_z \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} sp_x \\ sp_y \\ sp_z \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} s & 0 & 0 & 0 \\ 0 & s & 0 & 0 \\ 0 & 0 & s & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} v_x \\ v_y \\ v_z \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} sv_x \\ sv_y \\ sv_z \\ 0 \end{pmatrix}$$

### Матрица поворота на угол в плоскости XY

$$\begin{pmatrix}
\cos \theta & -\sin \theta & 0 & 0 \\
\sin \theta & \cos \theta & 0 & 0 \\
0 & 0 & 1 & 0 \\
0 & 0 & 0 & 1
\end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix}
p_x \\
p_y \\
p_z \\
1
\end{pmatrix} = \begin{pmatrix}
p_x \cos \theta - p_y \sin \theta \\
p_x \sin \theta + p_y \cos \theta \\
p_z 1
\end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix}
\cos \theta & -\sin \theta & 0 & 0 \\
\sin \theta & \cos \theta & 0 & 0 \\
0 & 0 & 1 & 0 \\
0 & 0 & 0 & 1
\end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix}
v_x \\
v_y \\
v_z \\
0
\end{pmatrix} = \begin{pmatrix}
v_x \cos \theta - v_y \sin \theta \\
v_x \sin \theta + v_y \cos \theta \\
v_z \cos \theta - v_y \sin \theta
\end{pmatrix}$$

### Аффинные преобразования: ссылки

- ► learnopengl.com/Getting-started/Transformations
- open.gl/transformations
- en.wikipedia.org/wiki/Affine\_space
- en.wikipedia.org/wiki/Affine\_transformation