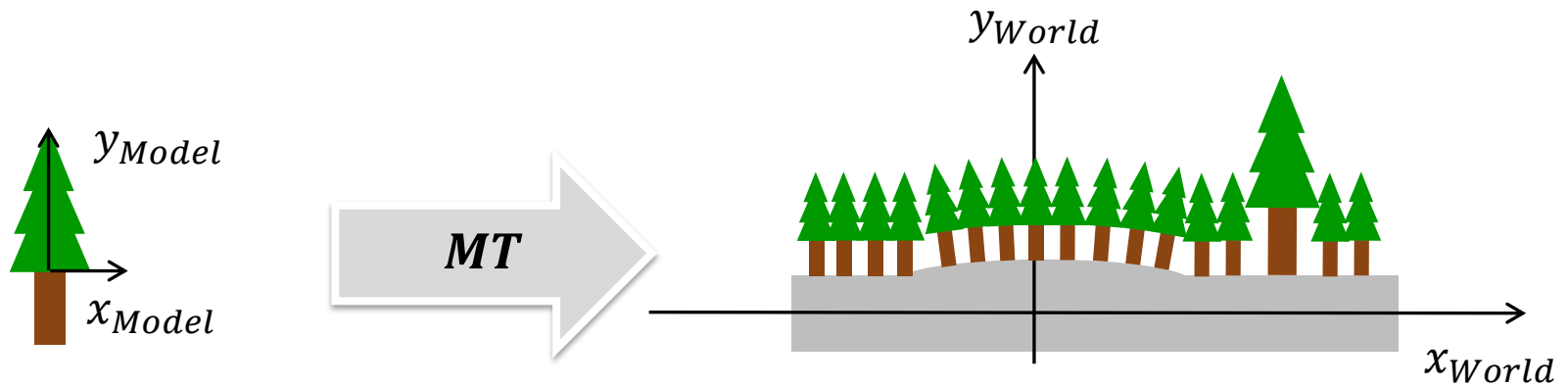


Computergrafik

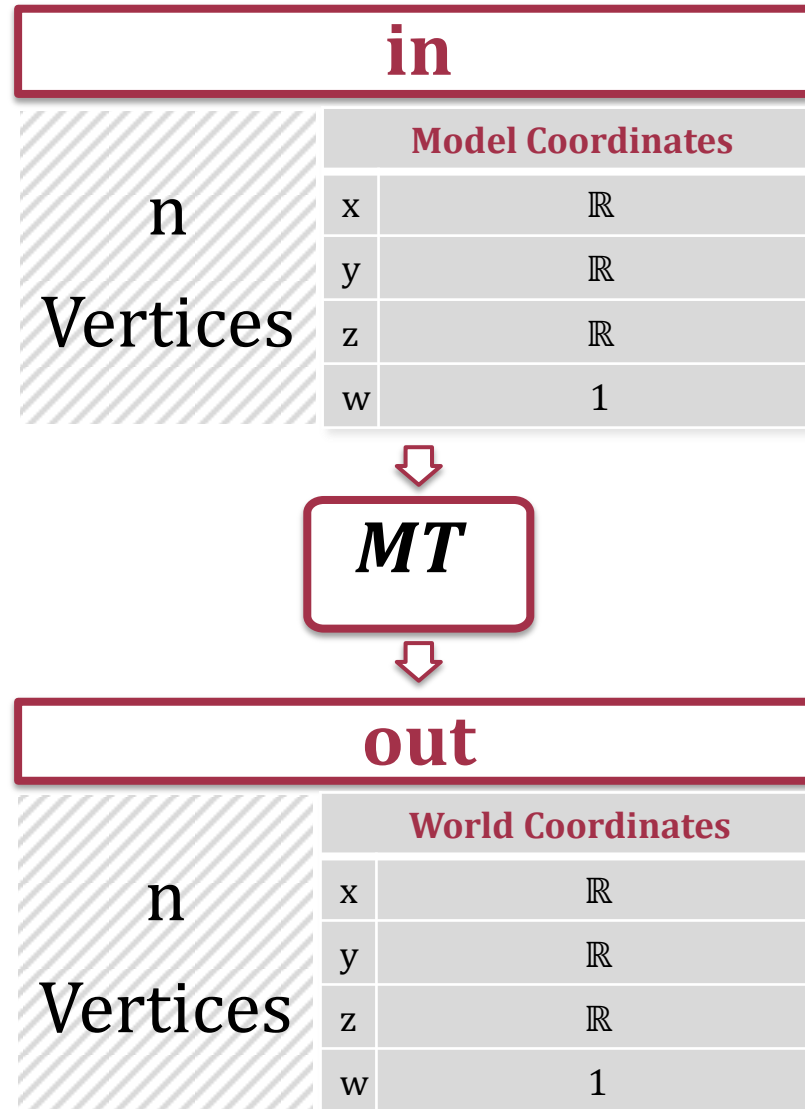
Universität Osnabrück, Henning Wenke, 2012-05-22

Rückblick

Modeling Transformation



KS-Wechsel der Position & Normale

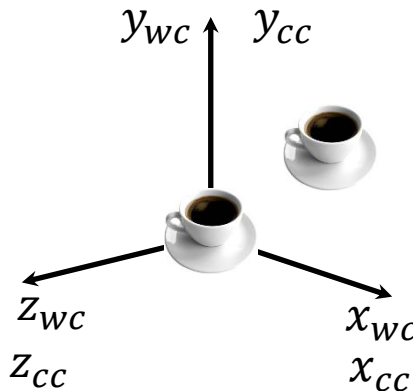


Kapitel VI:

Viewing Transformation

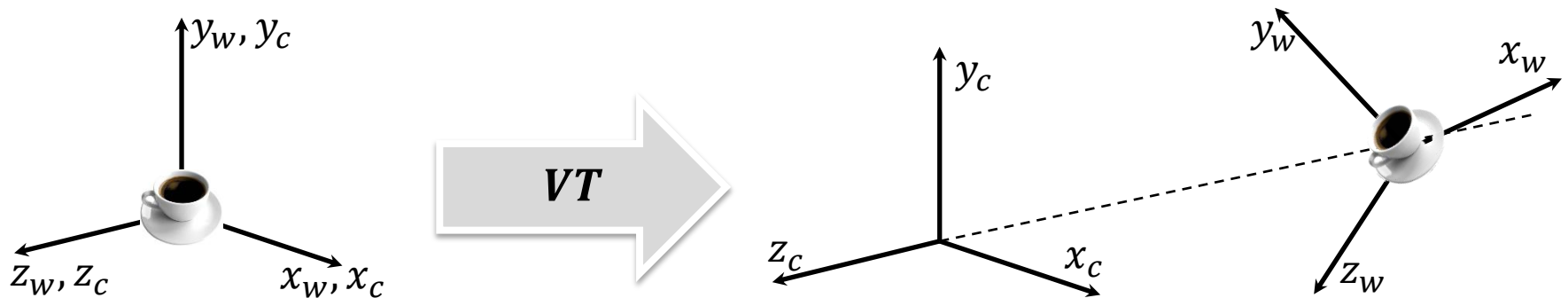
Eingangsinformationen

- Szene, beschrieben in World-Coordinates
- Interessante Objekte befinden sich i.d.R. um den Ursprung verteilt
- Zur Szenenbetrachtung Kamera nötig
 - Definiert durch eigenes KS
- Kamera befindet sich initial ebenfalls im Ursprung des WC-KS und blickt in negative z-Richtung (OpenGL)
 - Warum? Später mehr.
 - Hinweis: Unser Programm hatte bereits Kamera, obwohl nirgends gesetzt!



Ausgangsinformationen

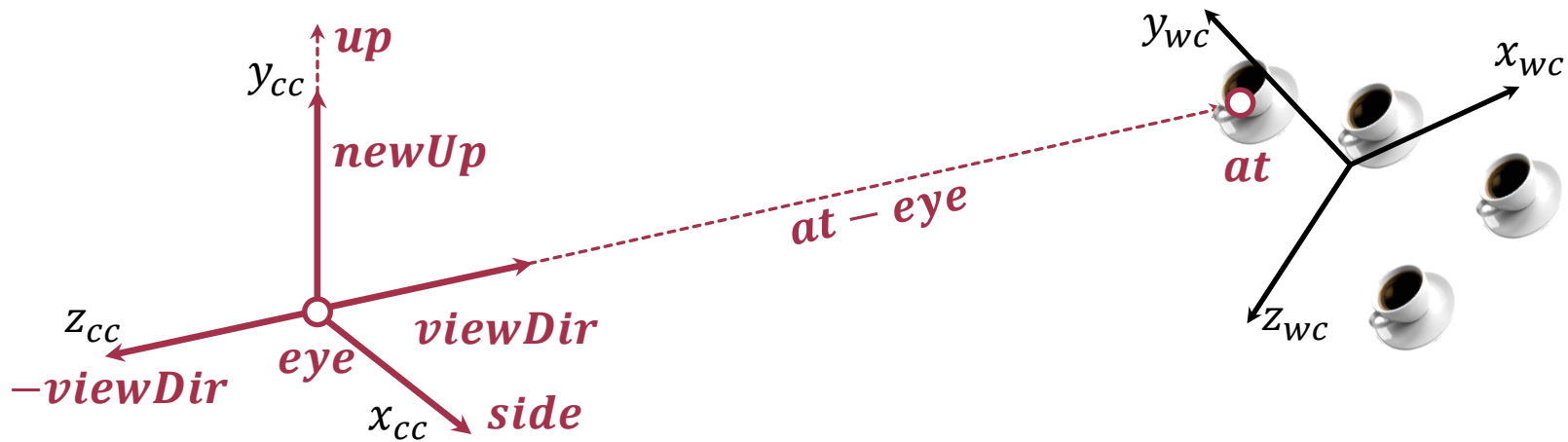
- Ziel: Szenenbetrachtung von außen aus bestimmter Richtung
- Dazu: Wechsel des Koordinatensystems
- Szene dann beschrieben in „Camera-“ oder „Eye Coordinates“
- Interessante Objekte befinden sich i.d.R. in negativer z-Richtung



Ansätze

- Manipulation ausgehend vom Ist-Zustand
 - Drehen und verschieben der Szene
 - Oder: Inverse Operationen auf Kamera anwenden
- Alternativ: Gewünschte Ansicht festlegen
 - Ort und Blickrichtung der Kamera festlegen
 - Anschließend Koordinatensystemwechsel
 - Diese Veranstaltung

Koordinatensystemwechsel mit „LookAt“



➤ Definiere Betrachtung der Szene durch

- **at:** Anvisierter Punkt
- **eye:** Betrachterstandpunkt
- **up:** Vektor zur Orientierung der Szene nach oben

➤ Berechne anschließend

- $-viewDir = -\frac{at-eye}{\|at-eye\|}$ Vektor gegen Sichtrichtung (norm.), neue z-Achse
- $side = \frac{viewDir \times up}{\|viewDir \times up\|}$ Vektor zur Seite (normiert), neue x-Achse
- $newUp = \frac{side \times viewDir}{\|side \times viewDir\|}$ Vektor nach oben (normiert), neue y-Achse

Matrix für „LookAt“



$$\triangleright M_{\text{Camera} \rightarrow \text{World}} = \begin{pmatrix} \text{side}_x & \text{newUp}_x & -\text{viewDir}_x & \text{eye}_x \\ \text{side}_y & \text{newUp}_y & -\text{viewDir}_y & \text{eye}_y \\ \text{side}_z & \text{newUp}_z & -\text{viewDir}_z & \text{eye}_z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\triangleright M_{\text{World} \rightarrow \text{Camera}} = M_{\text{Camera} \rightarrow \text{World}}^{-1} =$$

$$\begin{pmatrix} \text{side}_x & \text{side}_y & \text{side}_z & -\text{dot}(\text{eye}, \text{side}) \\ \text{newUp}_x & \text{newUp}_y & \text{newUp}_z & -\text{dot}(\text{eye}, \text{newUp}) \\ -\text{viewDir}_x & -\text{viewDir}_y & -\text{viewDir}_z & -\text{dot}(\text{eye}, -\text{viewDir}) \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = M_v$$

Viewing Transformation im VS

```
#version 330 core

in vec3 normalMC;
in vec4 posMC;

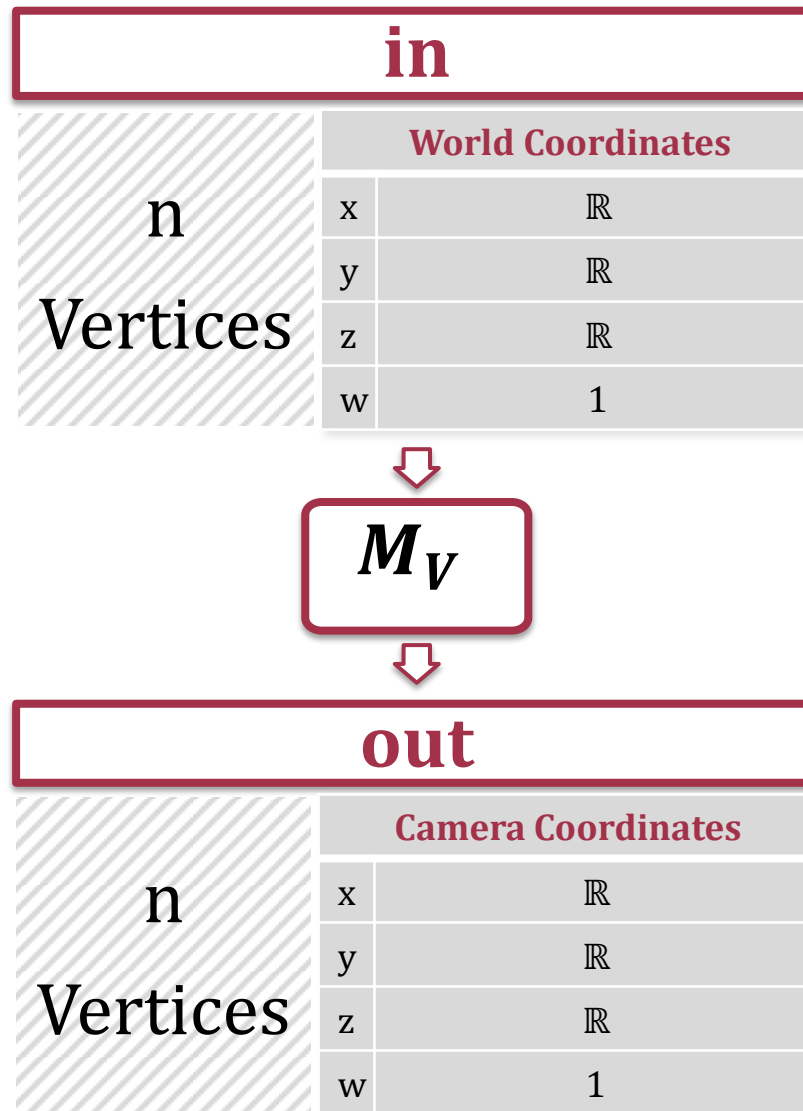
uniform mat4 mc2wc_Pos;
uniform mat3 mc2wc_Normal;

// Viewing Transformation: World Coords -> Camera Coords
uniform mat4 view;
uniform vec3 inverseLightDir;

out float brightness;

void main() {
    // Objekte erst in Szene anordnen, dann Szenenbetrachtung festlegen
    gl_Position = view * mc2wc_Pos * posMC;
    gl_Position = mc2wc_Pos * posMC;
    vec3 normalWC = mc2wc_Normal * normalMC;
    brightness = max(dot(normalWC, inverseLightDir), 0.0);
}
```

KS-Wechsel der Position



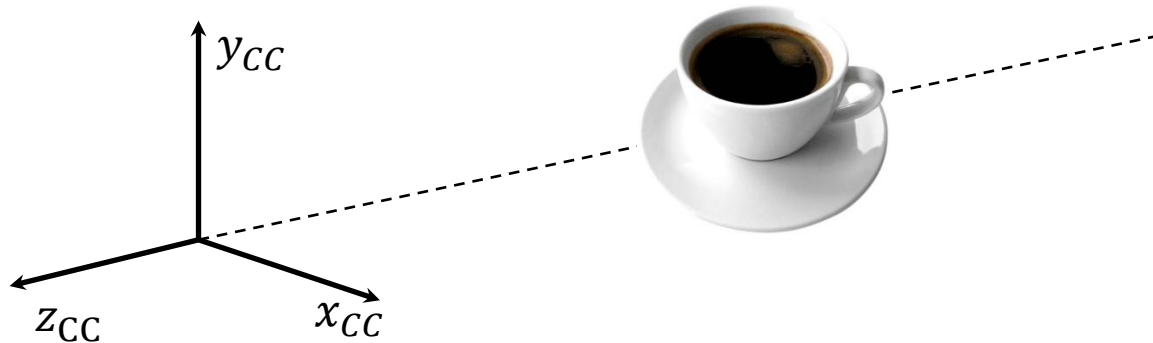
Kapitel VII:

Projection Transformation

Überblick

➤ Eingangsinformationen

- Szene, beschrieben in Camera-Coordinates
- Interessante Objekte befinden sich i.d.R. in negativer z-Richtung



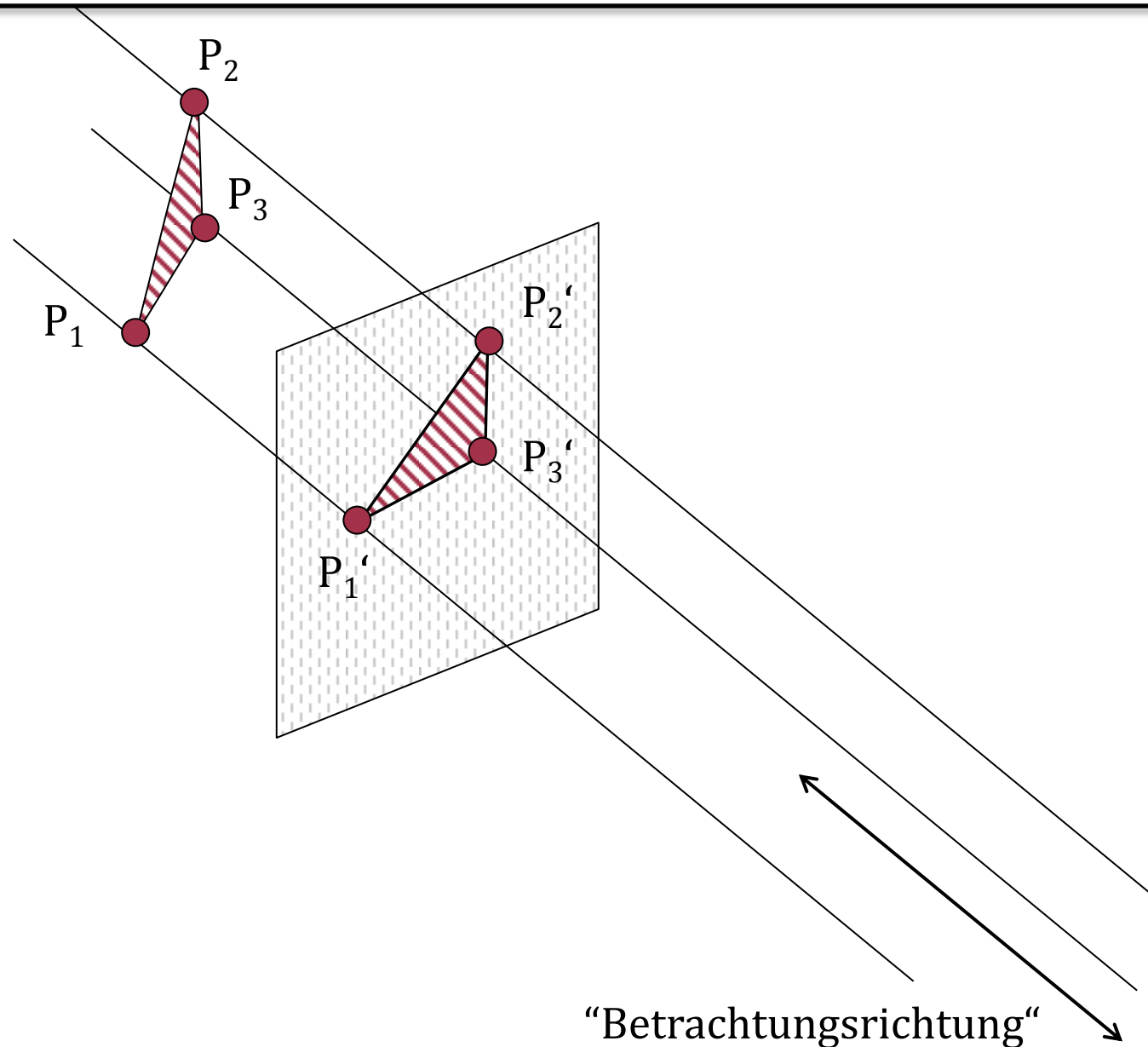
➤ Ausgabe

- Szene, beschrieben in
- „Normalized Device Coordinates“ (Orthogonale Projektion)
- „Clip Coordinates“ (Perspektivische Projektion)

VII.1

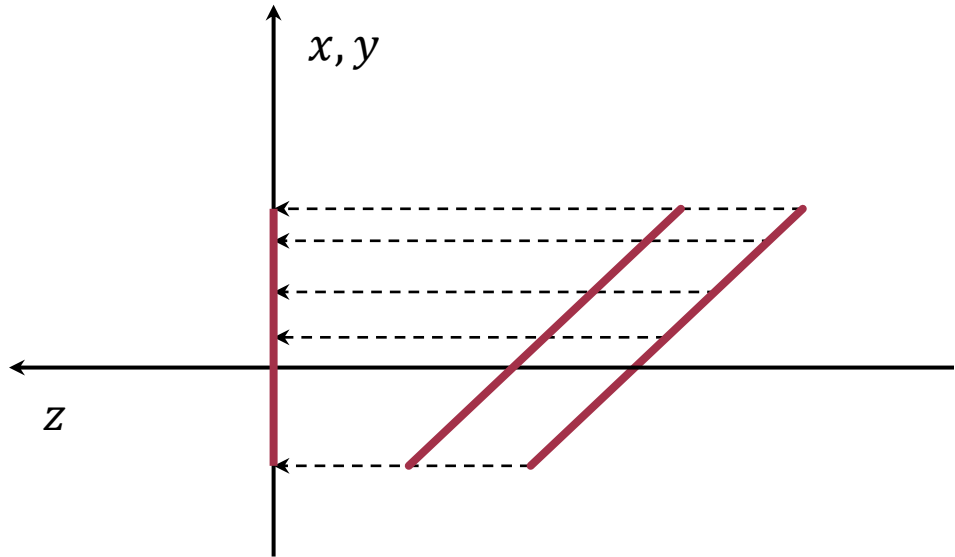
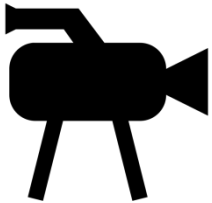
Parallel Projection (“klassischer“ Ansatz)

Parallele Abbildung auf Bildebene



Orthogonale (Parallel) Projektion I

- Betrachter befindet sich im Unendlichen
- Keine Verjüngung der Szene nach hinten
- Hier: Rechtwinklige Parallel Projektion



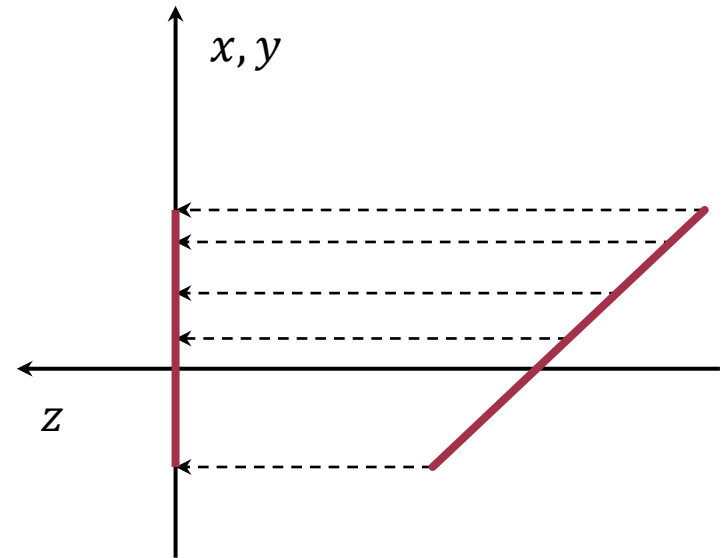
Orthogonale (Parallel) Projektion II

➤ Parallelprojektion von P ergibt P' , mit:

- $p_x' := p_x$
- $p_y' := p_y$
- $p_z' := 0$
- $p_w' := p_w = 1$

➤ Matrix für orthogonale Parallelprojektion:

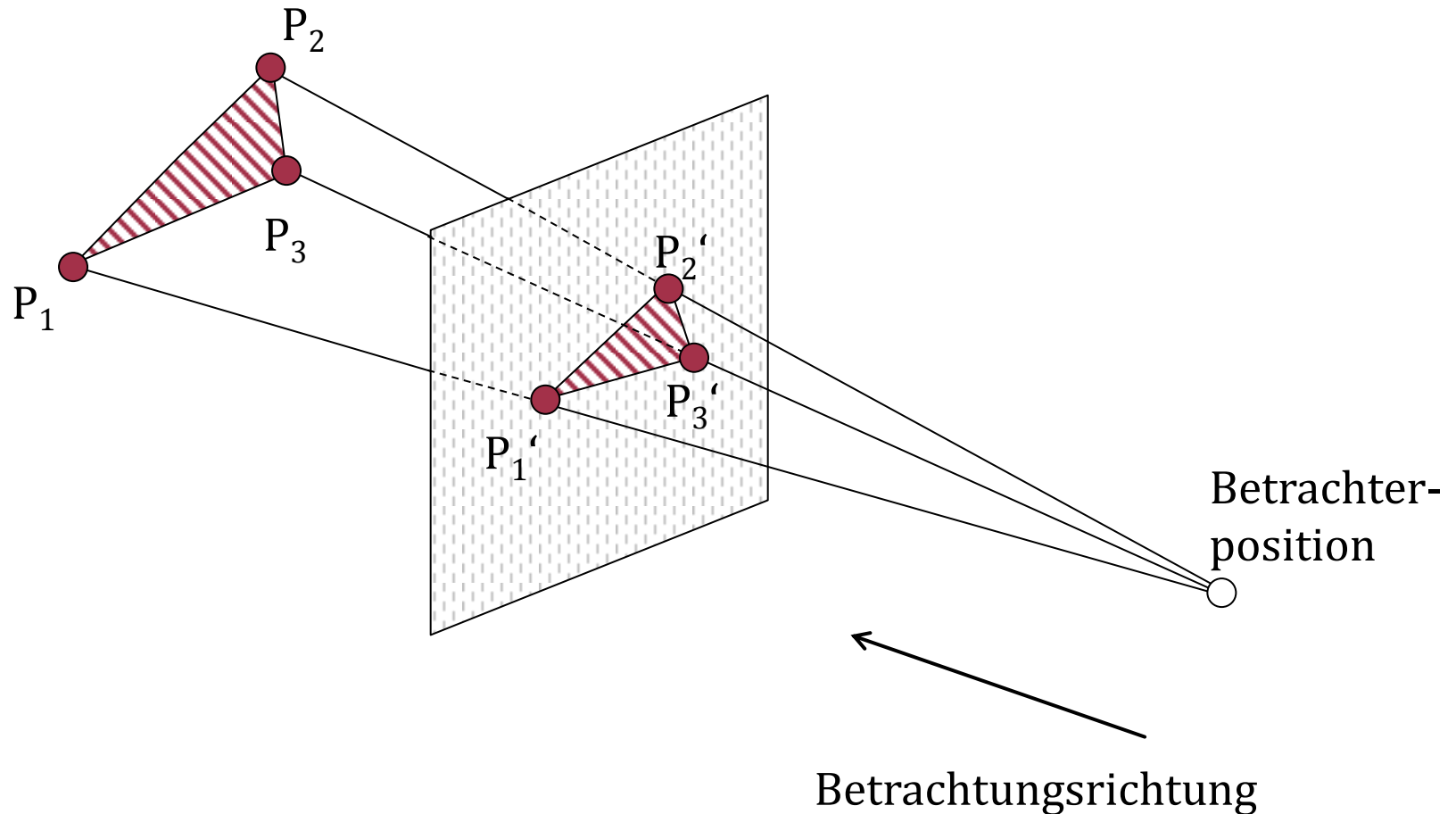
- $$\mathbf{P}_o := \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$



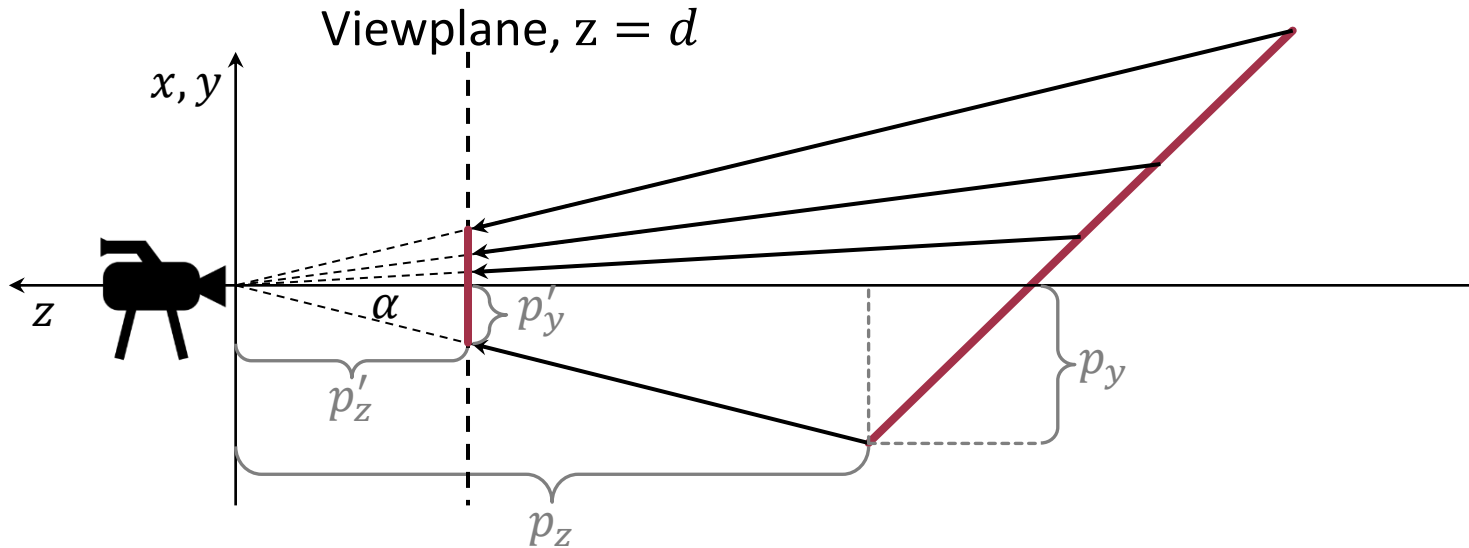
VII.2

Perspective Projection (“klassischer“ Ansatz)

Perspektivische Abbildung auf Bildebene



Koordinatentransformation



- Betrachter befinde sich im Ursprung
- Dann gehen Sichtstrahlen durch diesen
- Gesucht: Schnittpunkte v. Sichtstrahlen und Viewplane
- Es gilt: $\frac{p'_y}{p_y} = \frac{p'_z}{p_z}$, da $\tan(\alpha) = \frac{p'_y}{p'_z}$ und $\tan(\alpha) = \frac{p_y}{p_z}$
 - $p'_z := d$
 - $p'_y := d \frac{p_y}{p_z}$
 - $p'_x := d \frac{p_x}{p_z}$ (analog)

Matrix

➤ Perspektivische Projektion von P ergibt P' , mit:

- $x' := \frac{d \cdot x}{z}$
- $y' := \frac{d \cdot y}{z}$
- $z' := d$
- $w' := w = 1$

➤ Für die perspektivische Projektionsmatrix gilt:

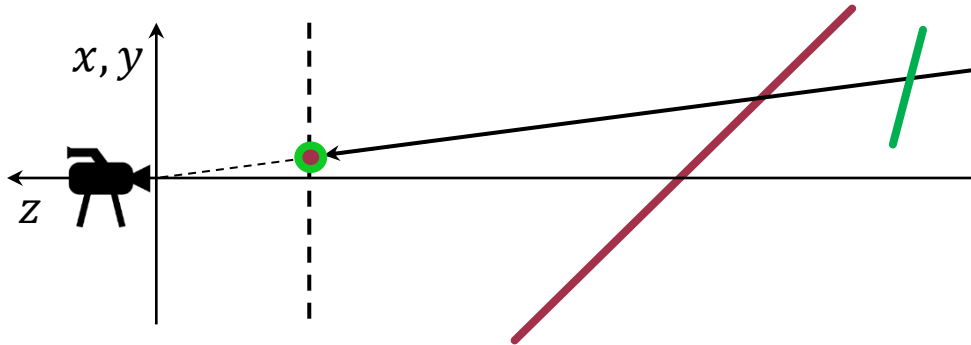
$$P_p \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ \frac{z}{d} \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} d \cdot x / z \\ d \cdot y / z \\ d \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$P_p := \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1/d & 0 \end{pmatrix}$$

Einschränkungen

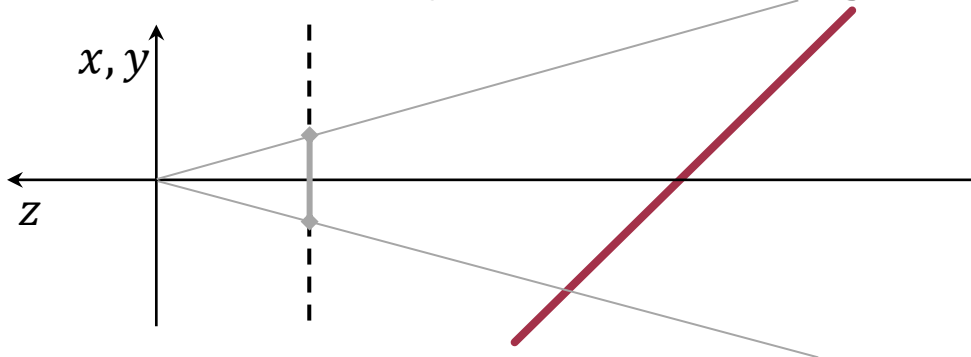
1. Punkte eines Sichtstrahls w. a. identischen Punkt d. Bildebene abgebildet

⇒ Tiefenordnung muss festgelegt werden



2. Ausgabemedien haben endliche Ausdehnung

⇒ Mindestens in x und y muss Bereich begrenzt werden



Versionshistorie

➤ 2012-05-22

- Folie 8 & 9: Üblich ist anstelle des ursprünglich genannten Vektors „*left*“ ein Vektor „*side*“ der – *left* entspricht und die x-Achse des Kamera Koordinatensystems darstellt. Dadurch ändert sich die Händigkeit des KS bei dieser Transformation an dieser Stelle noch NICHT.
- Folie 23 und danach: Entfernt. Wird überarbeitet und am 29.5 erneut vorgestellt