

Materiales y Texturas

Características de los materiales

Texturas

Antialiasing



Características de los materiales



Luz percibida

- Al mirar un punto de la superficie de un objeto iluminado percibimos la luz que refleja
- Si conocemos el campo de luz (irradiancia) y la respuesta del material (BSDF) podemos calcular la luz percibida
- En los modelos locales usamos la irradiación procedente directamente de las fuentes. El resto se estima.



ecuación de iluminación simplificada

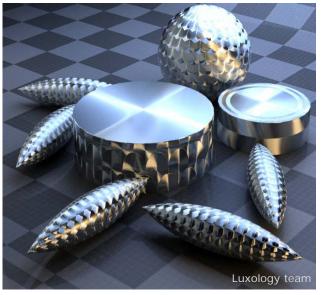
$$L_r = \int_r \sum L_i \cos \theta_i$$

respuesta del material



Respuesta del material







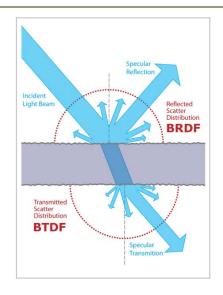


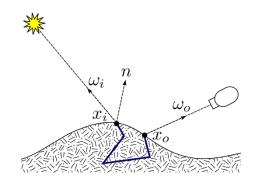




Respuesta del material

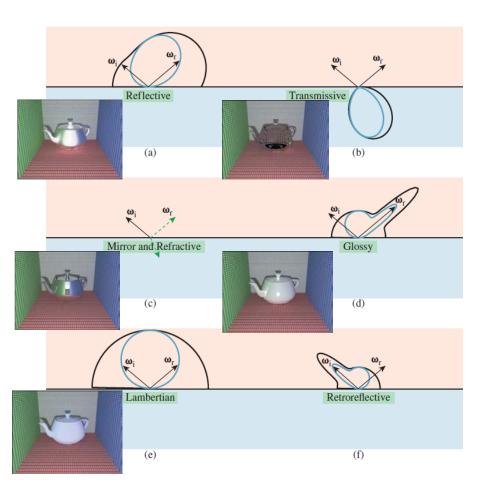
- Cada material, al ser iluminado, responde dispersando la luz de forma diferente
- La respuesta depende de la longitud de onda, el ángulo de incidencia de la luz, la polarización, la posición desde donde se observa, el tipo de material (dieléctrico, metálico), la traslucencia, la rugosidad, la orientación de las microfacetas, etc
- Idealmente, se definen las funciones (BSDF) que, en cada punto, relacionan la irradiación en una dirección con la radiancia emitida en otra:
 - Función de distribución de la reflectancia bidireccional BRDF
 - Función de distribución de la trasmitancia bidireccional BTDF
 - Función de distribución de la reflectancia por dispersión interna bidireccional BSSRDF







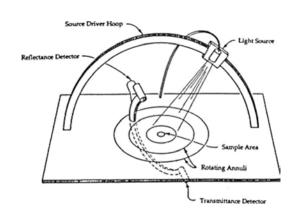
Tipos de BSDF



- La función BSDF es la curva en negro
- La curva en azul representa la densidad de probabilidad de que un fotón salga despedido en esa dirección
- Por ejemplo, la relación entra las curvas en (e) viene dada por el coseno entre la normal y la dirección de salida
- a) Cuerpo reflectivo genérico
- b) Cuerpo traslúcido genérico
- c) Reflexión y refracción ideales
- d) Cuerpo con brillos
- e) Cuerpo difuso ideal
- Cuerpo con retrorreflexión

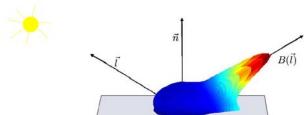


Medición de la BSDF

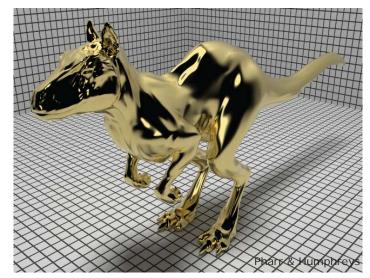


goniorreflectómetro





BRDF del plástico PVC



Render basado en la BRDF real del oro



Modelado de la BRDF

- Materiales mates: reflexión difusa
 - reflexión en todas direcciones
 - lambertiano
 - reflexión uniforme en todas direcciones
- Materiales pulidos: brillos
 - reflexión preferente en una dirección
 - especular
 - reflexión sólo en la dirección de reflexión perfecta





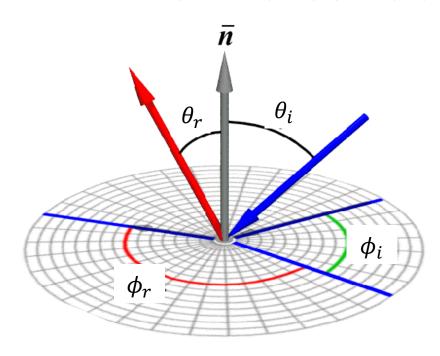
BRDF

- La BRDF relaciona la radiancia saliente con la irradiación entrante
- Una magnitud intuitiva es la razón entre el flujo entrante y el saliente debido a éste. Reflectancia o albedo

$$\rho(\Omega_i \to \Omega_r) = \frac{\int d\Phi_r}{\int d\Phi_i}$$

- Debe ser menor que 1 para que se conserve la energía
- Dependiendo del espacio de integración (dirección, haz, hemiesfera) podemos definir 9 reflectancias
 - la reflectancia direccionalhemiesférica es lo que llamamos factor de reflexión cuando usamos fuentes puntuales

$$f_r(\dot{x}, \vec{w}_i, \vec{w}_r) = \frac{L_r(\dot{x}, \theta_r, \phi_r)}{dH_i(\dot{x})} = \frac{L_r(\dot{x}, \theta_r, \phi_r)}{L_i(\dot{x}, \theta_i, \phi_i)\cos\theta_i dw_i}$$



$$\rho(\overrightarrow{w}_i \to \Omega_r) = \frac{\iint_{S,\Omega_r} d\Phi_r}{\int_S d\Phi_i}$$

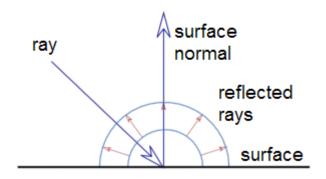


Modelo de Lambert

- La reflexión es uniforme
- La BRDF es constante
- El material se caracteriza por el factor de reflexión difusa $\rho=k_{dRGB}$ (color del objeto)
- $f_r = \rho/\pi$
- El factor de reflexión puede descomponerse en un escalar constante y un color que puede variar a lo largo de la superficie

$$\rho = k_{dRGB} = k_d \cdot O_{RGB}$$

Diffuse surface







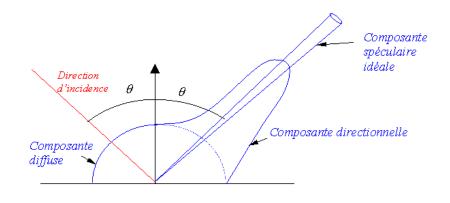
Modelo de Blinn-Phong

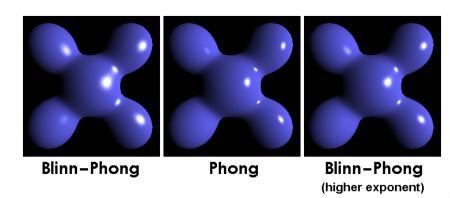
- Añade una componente direccional a la BRDF en la dirección de reflexión perfecta
- La consecuencia es la aparición de brillos
- Phong:

$$f_r = \frac{1}{\pi} [k_{dRGB} + k_{sRGB} (\vec{r} \cdot \vec{v})^n]$$

Blinn:

$$f_r = \frac{1}{\pi} \left[k_{dRGB} + k_{sRGB} (\vec{n} \cdot \vec{h})^s \right]$$



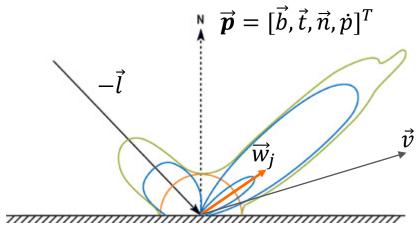




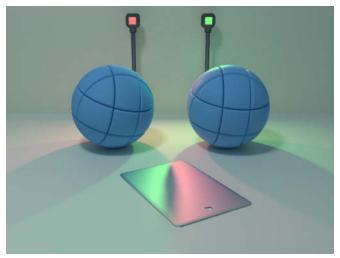
Modelo de Lafortune

- Múltiples lóbulos frente al único del modelo de Phong
- En un modelo a medio camino entre la física observada (BRDF medida) y la conveniencia de representación mediante potencias del coseno
- Cada lóbulo viene definido por un vector director \overrightarrow{w}_i
- La BRDF es la suma de todos los lóbulos

$$\mathbf{w}_j = \begin{bmatrix} a_{jb} l_b \\ a_{jt} l_t \\ a_{jn} l_n \end{bmatrix}$$



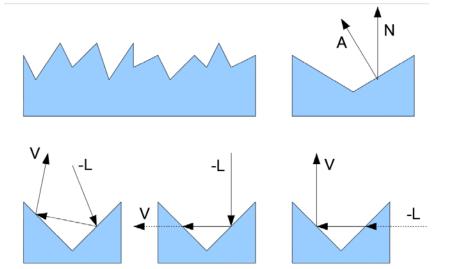
$$f_r = \frac{k_d}{\pi} + k_s \sum_{j=1}^{n} (\vec{v} \cdot \vec{w}_j)^{s_j} = \frac{k_d}{\pi} + k_s \sum_{j=1}^{n} (v^T A_j l)^{s_j}$$





Modelos físicos (PBR): μFacetas

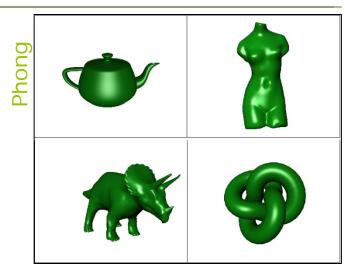
- La superficie está compuesta de µfacetas
- En cada valle se dan efectos de
 - Interreflexión
 - Apantallamiento
 - Sombra
- La radiancia en la dirección de observación viene atenuada por un factor geométrico $G\left(\vec{l},\vec{v},\vec{a}\right)\in [0,1]$ para las μ facetas con normal \vec{a} que tiene en cuenta el apantallamiento y la sombra

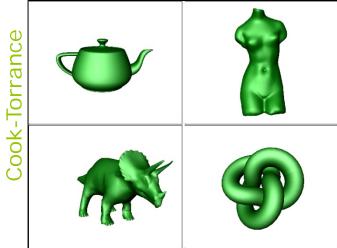




Modelo de Cook-Torrance

- Modelo físico de µfacetas espejo (reflexión especular)
- Cada μ facetas responde según la física de la luz en la interfase de dos medios (Fresnel) $F(\vec{n} \cdot \vec{l}, \eta, \lambda)$
- Como el espejo es ideal, sólo contamos las μ facetas que reflejan hacia el observador ($\vec{n} \equiv \vec{h}$)
 - Distribución de las μ facetas $D(\vec{h})$, fracción en la dirección que interesa
 - Probabilidad de obstrucción $G(\vec{l}, \vec{v}, \vec{h})$ $f_r = \frac{1}{2} k_{dRGB} + k_s \frac{F_{RGB}() \cdot D() \cdot G}{2}$



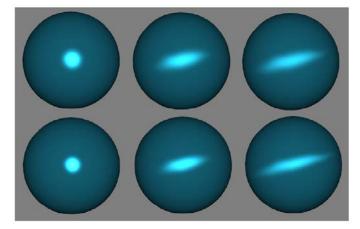




Modelo de Ward

- Modelo empírico que tiene en cuenta la posible anisotropía (azimut) en la reflexión especular
- Considera dos factores de rugosidad σ_T y σ_B en las direcciones tangenciales
- La reflexión especular viene en función de \vec{t} , \vec{b}

$$f_r = \frac{1}{\pi} \left[k_{dRGB} + k_{SRGB} \frac{W(\vec{n}, \vec{h}, \vec{t}, \vec{b}, \sigma_T, \sigma_B)}{\sqrt{(\vec{n} \cdot \vec{l})(\vec{n} \cdot \vec{v})}} \right]$$



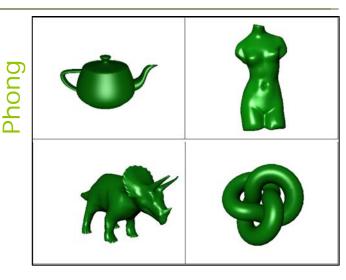


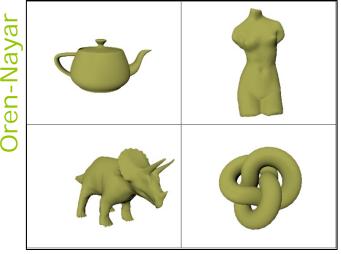


Modelo Oren-Nayar

- Modelo físico de µfacetas difusores perfectos (reflexión difusa)
- Considera efectos como retrorreflexión mejor que Lambert
- Considera un factor de rugosidad σ como la desviación típica de la función de distribución de normales de las μfacetas
- La función R() depende la rugosidad y la geometría de la reflexión

$$f_r = \frac{1}{\pi} [k_{dRGB} R(\vec{n}, \vec{l}, \vec{v}, \sigma) + k_{sRGB}]$$







Resumen: BSDF

- Con la BSDF se quiere dar respuesta a los efectos observados
 - Reflejos nítidos en la superficie de un cristal o un espejo
 - Brillos más o menos concentrados de las superficies pulidas como los metales, plásticos, cerámicas, ...
 - La variación gradual del tono en superficies mates independientemente desde dónde se mire
 - El aspecto ligeramente traslúcido de algunos materiales como el mármol, la cera o la piel
 - El paso de la luz a través del material traslúcido
- La BSDF (Función de distribución de la dispersión bidireccional) se compone de
 - La BRDF que describe la reflexión
 - La BTDF que describe la transmisión
 - La BSSDF que describe el la reflexión por debajo de la superficie
- La BSDF en un punto de una superficie depende de
 - las propiedades del objeto en ese punto como el color, la rugosidad o la reactancia
 - la dirección de entrada de la luz (dirección de irradiación)
 - la dirección de salida de la luz (dirección de observación)



Espacio de textura



Introducción

¿Qué son?

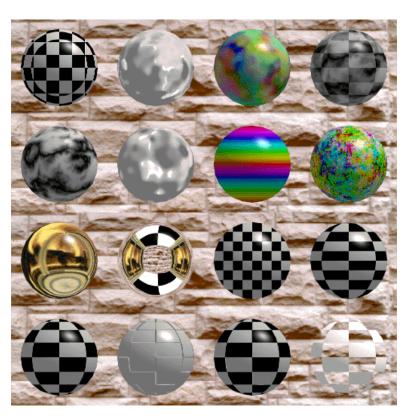
Definición: Una función evaluada en un punto utilizando sólo información local a ese punto que permite modificar el resultado del modelo de iluminación.

¿Qué consiguen?

- Disminuir la apariencia plástica conferida por el modelo de Phong
- Dotar a los objetos de un detalle superficial (pintado, abultamientos, veteado, etc) que enriquece el realismo de la imagen, sin aumentar el número de polígonos
- Simular multitud de efectos: sombras, reflejos, entornos, rugosidad, ...

¿Dónde se aplican?

 Generalmente en el shader de fragmentos



Fuente: University of Melbourne



Introducción

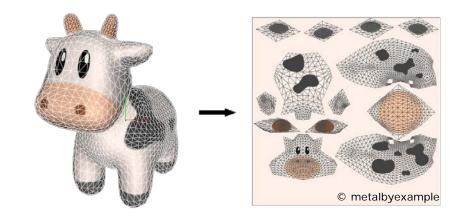
- Algunos atributos que se pueden modificar con texturas
 - El color en cada punto de la superficie (reflexión difusa)
 - La reflexión especular
 - ▶ La normal a la superficie
 - La situación del punto (desplazamiento)
 - La transparencia
 - La irradiación (mapas de sombras)



Introducción

Evaluación de la textura

- Por muestreo sobre el espacio de la textura (generalmente un bitmap)
- Por un procedimiento (texturas procedurales)







texture mapping

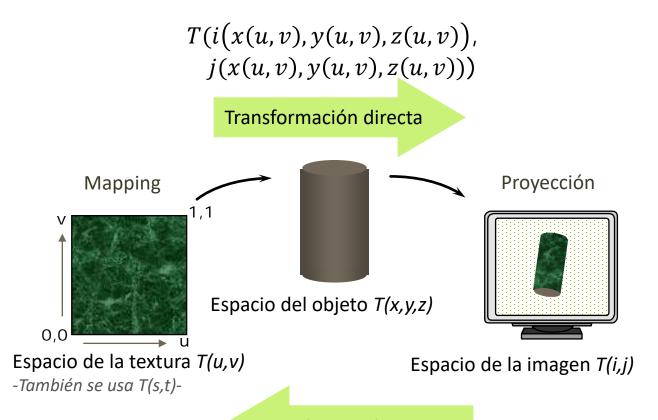


- La textura modifica el color difuso en cada punto de la superficie del objeto
- ▶ El resultado es como si un imagen envolviera al objeto





Espacios y transformaciones



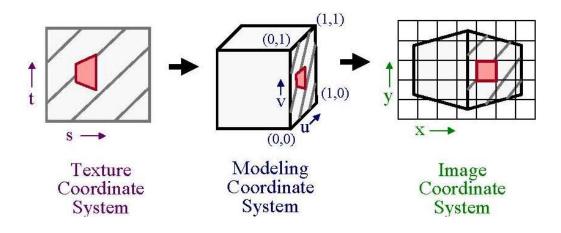
Transformación inversa

$$T(u(x(i,j),y(i,j),z(i,j)),$$

$$v(x(i,j),y(i,j),z(i,j)))$$

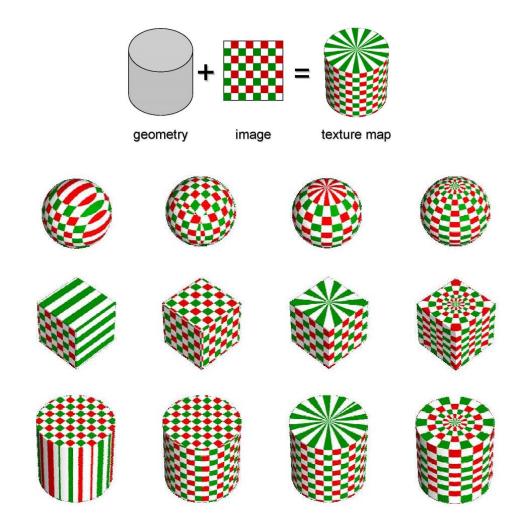


- Definir la textura
- Especificar la correspondencia (mapping) de la textura a la superficie (coordenadas de textura por vértice)
- Calcular la correspondencia de la textura y la superficie proyectada en el raster (coordenadas de textura por fragmento) al rasterizar
- Desde el fragmento, muestrear la textura con el filtro adecuado y usar la muestra para modificar el color del fragmento



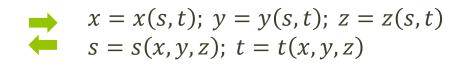


Diferencias en el mapping

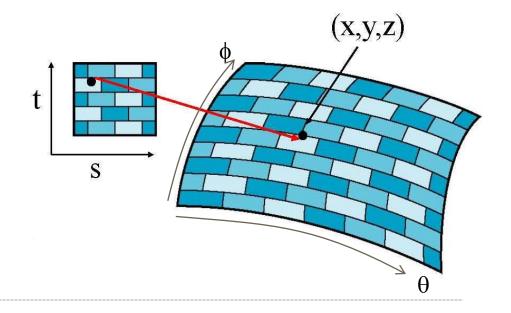


Mapping

 El problema básico consiste en conseguir la función de mapeado directa o inversa, es decir, la relación entre el vértice y el téxel



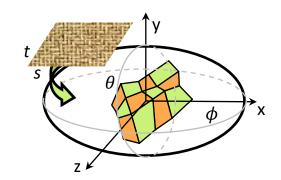
- Dos maneras:
 - Manual
 - Herramientas de autor para grafistas
 - Automática
 - Cálculo por distancias
 - Superficies paramétricas



Informática Graphics Gráfica Group VALENCIA

Uso de superficie intermedia

- Cuando es difícil parametrizar la superficie original se usa una superficie auxiliar que sí lo es
 - ▶ 1º: correspondencia de la textura sobre una superficie auxiliar intermedia
 - 2º: correspondencia de la superficie auxiliar con la superficie del objeto



1°

$$(s,t) = T(\phi,\theta)$$

uperficies termedia Plano

Superficie cilíndrica

Hemicubo

Semiesfera

2°

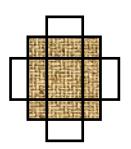
<u>ä</u> .	
L C	
de	S
l C	Va
ğ	Ħ
œS	ĕ
Ī	6

 $(\phi,\theta) = O(x,y,z)$

Normal a la superficie del objeto

Centroide

Normal a la superficie intermedia









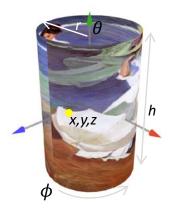
Correspondencia con superficie intermedia

Mapeado Cilíndrico

- Si se mapea sobre el lateral no hay distorsión
- Se produce una costura para s=0 y s=1



$$T(\phi,\theta) \begin{cases} s = \phi/2\pi \\ t = \theta/h \end{cases}$$



$$\phi = \begin{cases} \arcsin(x/r) & \text{si } z \ge 0 \\ \pi - \arcsin(x/r) & \text{si } z < 0 \end{cases}$$

$$\theta = y + h/2$$



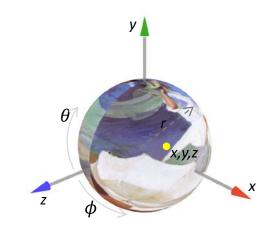
Correspondencia con superficie intermedia

Mapeado Esférico

- Distorsión mayor cuanto más cerca de los polos
- Costura para s=0,s=1
- Habituales en mapas de entorno



$$T(\phi, \theta) \begin{cases} s = \phi/2\pi \\ t = \frac{\theta}{\pi} + \frac{1}{2} \end{cases}$$



$$\phi = \begin{cases} \arcsin\left(\frac{x}{\sqrt{x^2 + z^2}}\right) & \text{si } z \ge 0\\ \pi - \arcsin\left(\frac{x}{\sqrt{x^2 + z^2}}\right) & \text{si } z < 0 \end{cases}$$

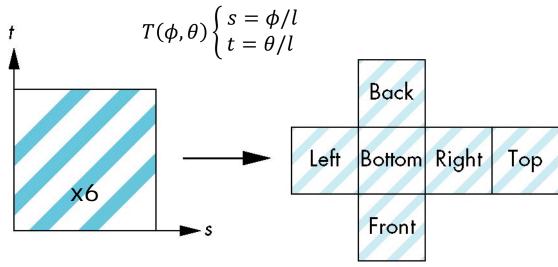
$$\theta = \arcsin\left(\frac{y}{r}\right)$$

Correspondencia con superficie intermedia

Mapeado Cúbico

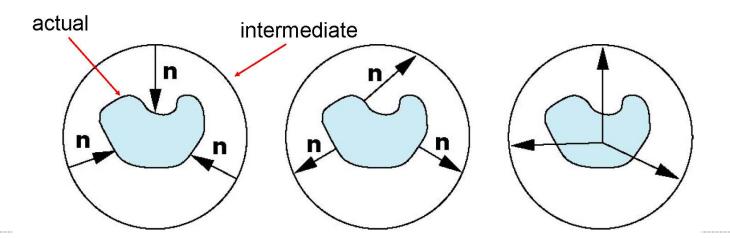
- Mapeo de 6 texturas, una por cada cara del cubo
- Las 6 texturas forman una única en un mapa en 'cruz'
- Habitual como mapa de entorno





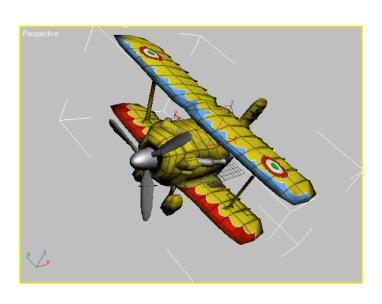
Texturas por superposición Correspondencia proyectivas

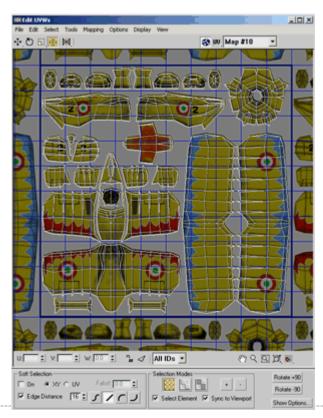
- El segundo paso, consiste en mapear desde el objeto intermedio al objeto real, se pueden utilizar tres posibles estrategias:
 - Normales del objeto intermedio al real
 - Normales del objeto real al intermedio
 - Vectores desde el centroide del objeto intermedio



Mapas uv para mallas poligonales

- Se utilizan diferentes proyecciones para los parches que forman la superficie
 - Se minimizan las distorsiones
 - Un vértice puede tener varias coordenadas de textura



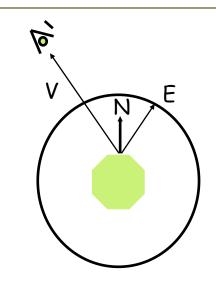


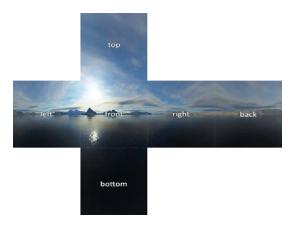


Mapas de entorno

Mapas de entorno

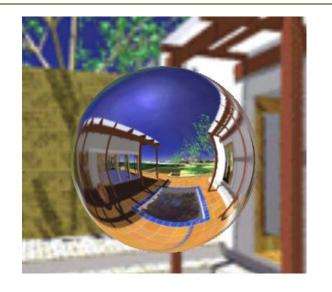
- Objetivo: Simular reflexión especular del entorno
- Método:
 - Uso de una superficie intermedia texturada con proyección del entorno
 - Correspondencia objeto superficie mediante dirección de reflexión especular perfecta
- La textura depende del punto de vista

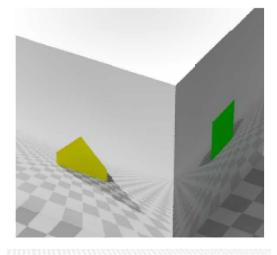




Superficie intermedia

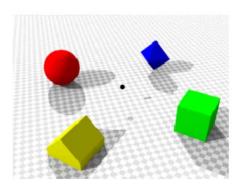
Mapas de entorno



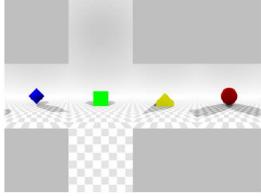


UNIVERSITAT POLITÈCNICA

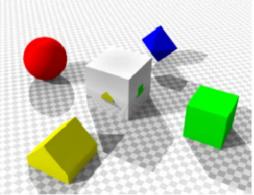
DE VALÈNCIA



place a viewer in a scene



generate the environment texture from six view directions

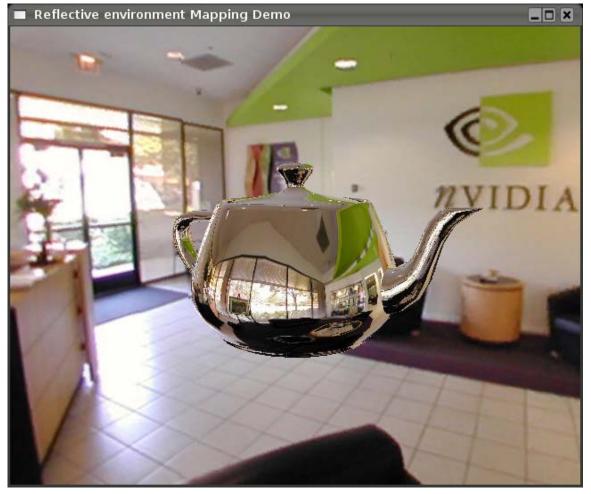


apply the texture to an object at the position of the viewer

Texturas por superposición

UNIVERSITAT POLITECNICA DE VALENCIA

Mapas de entorno



Fuente: http://tfc.duke.free.fr/



Texturas por alteración de la normal

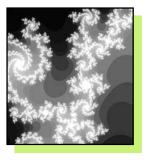


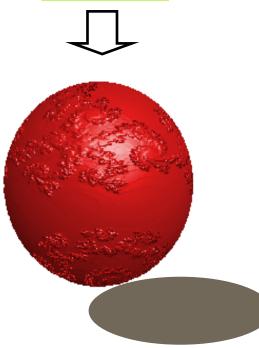
Texturas por alteración de la normal

- Objetivo: Modelar abultamientos, abolladuras o rugosidades sin necesidad de modificar la geometría del objeto.
- Lo que se modifica es la normal exterior
- Bump Mapping





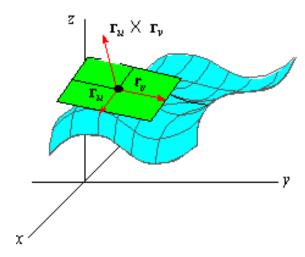




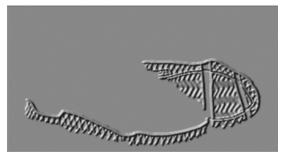


Texturas por alteración de la normal

- La textura es una matriz monocanal
- Las diferencias en cada dirección sirven para calcular una normal aparente











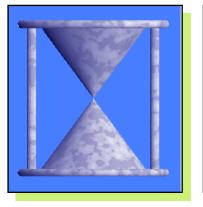
Texturas 3D

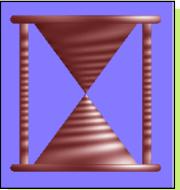
Texturas 3D

Generalidades

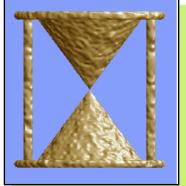
- Objetivo: Utilizar una función directa de correspondencia T(x,y,z)
- Método:
 - Definir una función de textura en el espacio
 - Sumergir el objeto en espacio de la textura
 - Fijar la textura al objeto en escala y posición
- Ventajas
 - Eliminación de la transformación de parametrización
 - Complejidad cualquiera de la superficie del objeto
- Desventajas
 - Son difíciles de definir y ajustar
 - Mayor coste computacional
- Otras características
 - Aplicables tanto al color como a la normal













Billboards



Billboards

- Un billboard es un polígono con una textura de mezcla y un vector de orientación asociado
- Cuando la posición y orientación de la cámara cambian, este vector de orientación cambiará



color texture



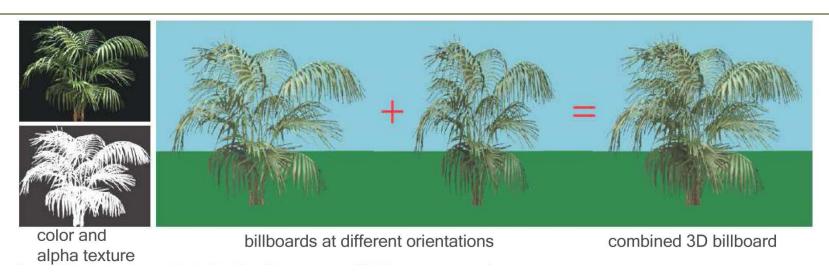
alpha texture representing transparency



billboard: simple primitive with color and alpha mapping



Billboards



Visto desde la posición apropiada proporciona un aspecto

3D



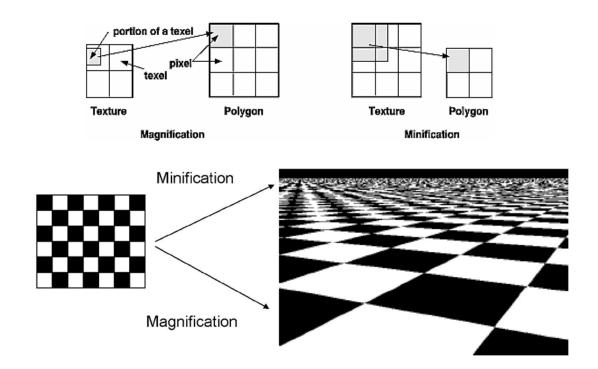


Antialiasing en texturas



Antialiasing en texturas

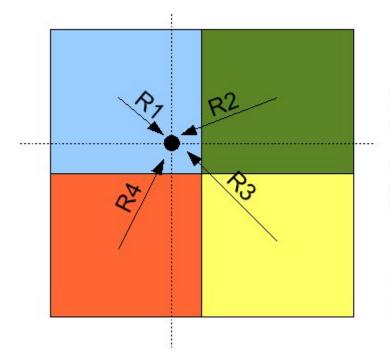
- Al proyectar la textura es difícil que un texel coincida con el píxel.
 - Problema de magnificación: un téxel cubre más de un píxel
 - Problema de minificación: un píxel cubre más de un téxel



Antialiasing en texturas Magnificación



- Para eliminar el efecto de magnificación se aplica el filtrado
 - Más cercano
 - Bilineal
 - **...**



Real numbered Texture coordinate (u,v). Distance from the four neighboring textels is used to in a weighed average

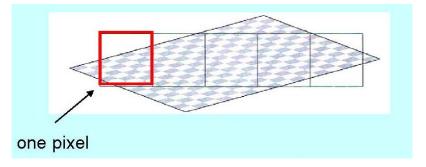


Antialiasing en texturas Minificación

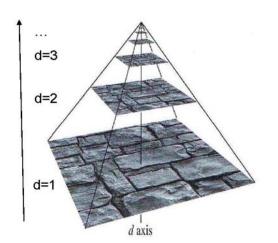


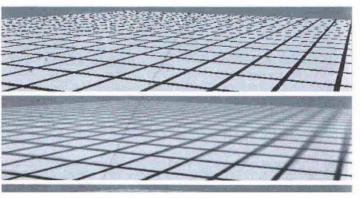
La minificación es más difícil de resolver: varios texeles

cubren un píxel



 Una solución es el mipmapping: texturas con múltiples niveles de detalle





Non mipmapping

mipmapping