

Perlin-zaj

Pintér Bálint

2026. január 25.

Tartalomjegyzék

1. Perlin-zaj	3
1.1. Működése összefoglalva	3
2. Előkészítés	3
2.1. Gradiens tábla	3
2.1.1. Vektorgenerálás	4
2.2. Permutációs tábla	4
3. Zajszámítás	5
3.1. Rácpontok meghatározása	5
3.2. Skaláris szorzat kiszámítása	6
3.2.1. Gradiens vektorok kiválasztása	6
3.2.2. A sarkokból a pontba mutató vektorok kiszámítása	6
3.2.3. Skaláris szorzat kiszámítása	7
3.3. Interpoláció	7
3.3.1. Simítófüggvény	7
3.3.2. Interpoláció	8
4. Teljes zajfüggvény	9
5. Fractal Brownian Motion (Fraktálzaj)	10
5.1. Paraméterei	10
5.2. FBM matematikailag és szemléltetése	10
5.3. FBM pszeudódokód	11

1. Perlin-zaj

A Perlin-zaj egy gradiens alapú zajgenerálási algoritmus, amelynek a célja a véletlenszerű, de összefüggő zaj létrehozása. [1] Segítségével a természetben előforduló véletlenszerű jelenségeket jól lehet szimulálni, mint például domborzatok, felhők vagy a víz hullámzása. Tetszőleges n dimenzióra létrehozható, de jellemzően az 1-től a 4. dimenzióig alkalmazzák. A kódban egy kétdimenziós Perlin-zaj van implementálva.

1.1. Működése összefoglalva

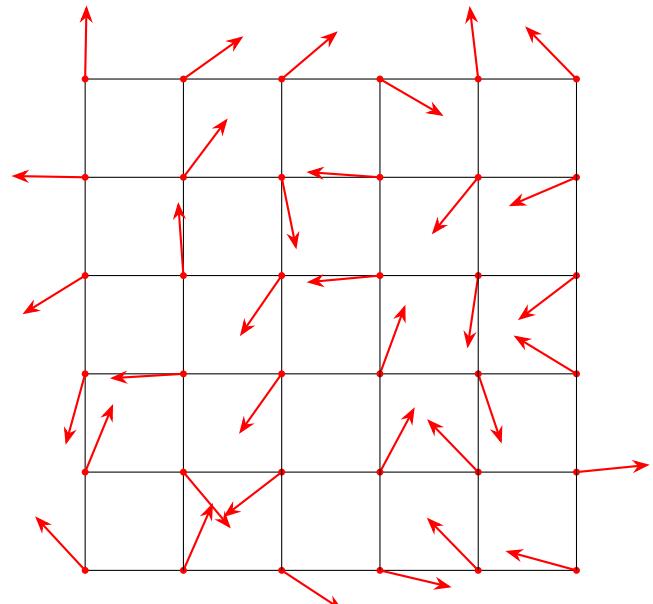
- Rács meghatározása:** A zaj dimenziójában egy szabályos rácsot határozunk meg, amelynek minden sarkához egy véletlenszerűen generált egységektort rendelünk. A rácsvonalak jellemzően az egész koordinátáknál helyezkednek el.
- Rácsnégyzeten belüli vektorok kiszámítása:** Kiszámoljuk a rácsnégyzeten belüli pontba a rács sarkaiból mutató vektorokat.
- Skaláris szorzás:** Az adott sarokból a pontba mutató vektornak és az adott sarokhoz rendelt vektornak vesszük a skaláris szorzatát.
- Interpoláció:** A kapott skaláris szorzatokat végül tengelyekként interpoláljuk egy simítófüggvényel. Például a kétdimenziós zajnál először az x tengely mentén interpolálunk majd a kapott részeredményeket az y tengely mentén interpoláljuk.

2. Előkészítés

A Perlin-zaj hatékony generálásához két adat inicializálására van szükség: egy gradiens táblára és egy permutációs táblára.

2.1. Gradiens tábla

A Perlin-zaj egy úgynevezett gradiens-zaj. Eszerint rácsPontokat határozunk meg, amikhez egy véletlenszerű vektort rendelünk. A gradiens tábla ezeket a véletlenszerű vektorokat tárolja. A vektorok dimenziószáma megegyezik a zaj dimenziószámával. (Kétdimenziós zaj \rightarrow kétdimenziós vektor)

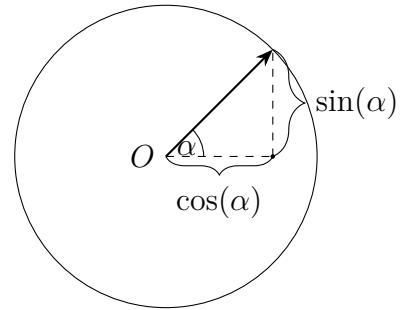


1. Ábra

A zaj rácsának szemléltetése.

2.1.1. Vektorgenerálás

Generálunk egy véletlenszerű számot $[0; 2\pi[$ intervallumban. Majd egyszerű trigonometriával a szöget egy vektorra alakítjuk, ahol a vektor x komponense a véletlen szög koszinusza, és az y komponense a szög szinusza.



2. Ábra

A vektorok előállításának szemléltetése.

2.2. Permutációs tábla

A permutációs tábla kezdetben 0-tól 255-ig tartalmazza a számokat növekvő sorrendben. Ezt a listát egy véletlenszám-generátor segítségével összekeverjük és önmaga után fűzzük (ezzel egy 512 elemű tömböt kapunk). Így a hashelésnél elkerülhető a túlindexelés, ami gyorsítja a zajgenerálást, mivel elhagyható a túlindexelésre való ellenőrzés.

1. Algoritmus: Permutációs tábla létrehozása

Konstans: MaxP=512

Típus: VéletlenSzámGenerátor=Osztály (

jelenlegiSzám:Egész

Függvény Következő:Egész

)

1 **Eljárás** PermutaciosTablaGeneral (**Változó:** PermutaciosTabla:Tömb(1..MaxP:Egész),

2 **Rand:** VéletlenSzámGenerátor):

Változó: $i, j, \text{temp:Egész}$

3

Ciklus $i := 1$ -től 256-ig

4

 PermutaciosTabla[i] := i

5

Ciklus vége

6

Ciklus $i := 256$ -től 2-ig –1-esével

7

$j := \text{Rand.Következő()} \bmod (i + 1)$

8

 temp := PermutaciosTabla[i]

9

 PermutaciosTabla[i] := PermutaciosTabla[j]

10

 PermutaciosTabla[j] := temp

11

Ciklus vége

12

Ciklus $i := 1$ -től 256-ig

13

 PermutaciosTabla[i + 256] := PermutaciosTabla[i]

14

Ciklus vége

15

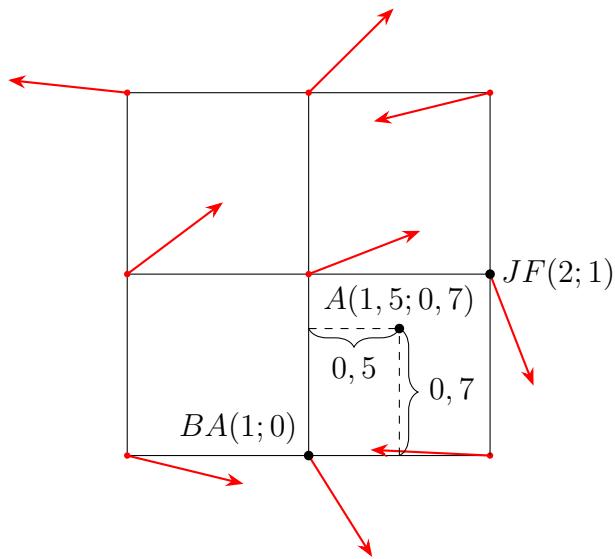
Eljárás vége

3. Zajszámítás

3.1. Rácpontok meghatározása

Először meghatározzuk, hogy az adott (x, y) pont melyik négyzetbe tartozik ezt a bitenkénti ÉS 255 műveletteset tesszük, így az eredmény a $[0; 255]$ tartományba fog esni: ha az érték nagyobb, mint 255, akkor visszafordul az intervallum elejére (pl. 256-ból 0 lesz). Ezt elvégezve az x -re és y -ra megkapjuk a bal alsó rácpont koordinátáit. A bal alsó rácpont koordinátáihoz hozzáadva 1-et majd egy bitenkénti ÉS 255 műveletteset megkapjuk a jobb felső rácpont koordinátáit. A négyzeten belüli pontot úgy kapjuk meg, hogy a szám egész részét elhagyjuk.

Pszeudódóban megvalósítva:



3. Ábra

A rácpont koordinátáinak szemléltetése.

2. Algoritmus: Rácpontok és négyzeten belüli koordináták kiszámolása

Típus: Rácpont=Rekord (

balAlsóPontX, balAlsóPontY:Egész
jobbFelsőPontX, jobbFelsőPontY:Egész
relatívX, relatívY :Valós

)

1 **Függvény RacspontKiszamolasa(Konstans: x, y : Valós) : Rácpont:**

Változó: jelenlegiRácpont: Rácpont

2 jelenlegiRácpont.balAlsóPontX := ((Egész)floor(x)) & 256 + 1

3 jelenlegiRácpont.balAlsóPontY := ((Egész)floor(y)) & 256 + 1

4

5 jelenlegiRácpont.jobbFelsőPontX := (jelenlegiRácpont.balAlsóPontX + 1) & 256

6 jelenlegiRácpont.jobbFelsőPontY := (jelenlegiRácpont.balAlsóPontY + 1) & 256

7

8 jelenlegiRácpont.relatívX := $x - \text{floor}(x)$

9 jelenlegiRácpont.relatívY := $y - \text{floor}(y)$

10 **RacspontKiszamolasa** := jelenlegiRácpont

11 **Függvény vége**

3.2. Skaláris szorzat kiszámítása

3.2.1. Gradiens vektorok kiválasztása

A gradiens vektorokat a permutációs tábla segítségével választjuk ki. Vesszük a permutációs tábla x -edik elemét, hozzáadjuk az y értékét, majd az így kapott összeget használjuk indexként a permutációs táblában. Az így kapott eredmény lesz az indexe a gradiens vektornak a gradiens táblából.

3. Algoritmus: Gradiens vektor kiválasztása

Típus: Vektor=Rekord (

x:Valós

y:Valós

)

Konstans: MaxP=512, MaxG=256

Változó: Permutaciostabla:Tömb(1..MaxP:Egész)

Változó: GradiensTabla:Tömb(1..MaxG:Egész)

1 **Függvény Hash(Konstans):** $x, y: Egész : Egész:$

2 | **Hash** := Permutaciostabla[Permutaciostabla[x] + y]

3 **Függvény vége**

4

5 **Függvény GradiensVektorKivalaszt(Konstans):** $x, y: Egész : Vektor:$

6 | **GradiensVektorKivalaszt** := GradiensTabla[hash(x, y)]

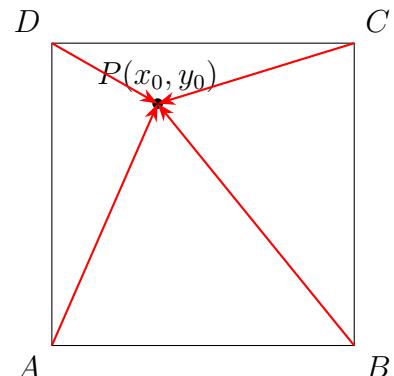
7 **Függvény vége**

3.2.2. A sarkokból a pontba mutató vektorok kiszámítása

Legyen a négyzeten belüli P pont relatív koordinátái (x_0, y_0) , ahol $x_0, y_0 \in [0; 1]$. A rácsnégyzet sarkai legyen A, B, C, D .

Így a sarkokból a pontba mutató vektorok:

- **Bal alsó:** $\vec{v}_{AP}(x_0, y_0)$
- **Jobb alsó:** $\vec{v}_{BP}(x_0 - 1, y_0)$
- **Bal felső:** $\vec{v}_{CP}(x_0, y_0 - 1)$
- **Jobb felső:** $\vec{v}_{DP}(x_0 - 1, y_0 - 1)$



4. Ábra

Relatív vektorok.

3.2.3. Skaláris szorzat kiszámítása

A vektorok meghatározása után kiszámítjuk az adott sarokhoz tartozó gradiens- és relatív vektorok skaláris szorzatát. A skaláris szorzatot a matematikai definíció alapján végezzük: $\vec{a} \cdot \vec{b} = x_a x_b + y_a y_b$

4. Algoritmus: Skaláris szorzat

Típus: Vektor=Rekord (

x:Valós

y:Valós

)

1 **Függvény SkalarisSzorzat(Konstans: v1, v2: Vektor) : Valós:**

2 | **SkalarisSzorzat := v1.x * v2.x + v1.y * v2.y**

3 **Függvény vége**

3.3. Interpoláció

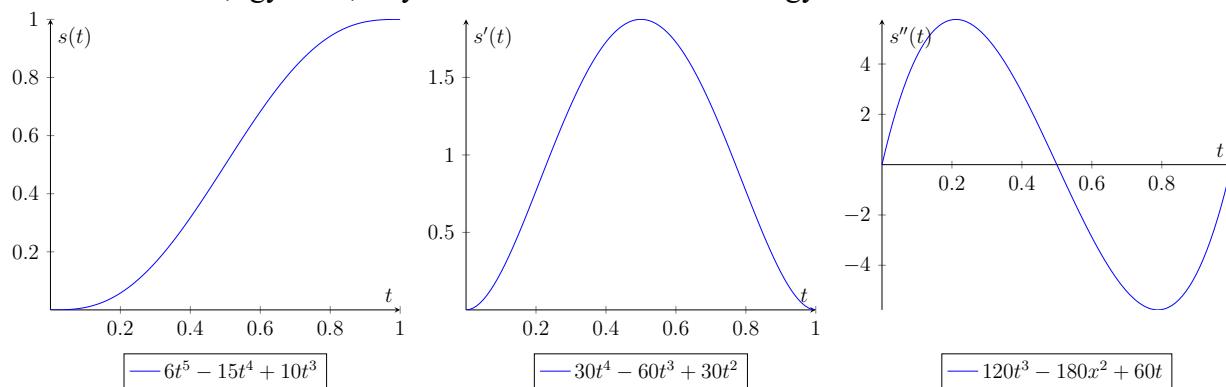
A kapott skalárszorzatokat végül egy simítófüggvény segítségével interpoláljuk a tengelyek mentén.

3.3.1. Simítófüggvény

Simítófüggvényként a Ken Perlin által 2002-ben, az ‘Improved Noise’-ban bevezetett függvényt használjuk. [2]

$$s(t) = 6t^5 - 15t^4 + 10t^3$$

A függvény fontos jellemzője, hogy az első deriváltja és második deriváltja is egyenlő 0-val $t = 0$ és $t = 1$ esetén is, így sima, folyamatos átmenet lesz a rácsnégyzetek közt.



5. Algoritmus: Simítófüggvény

1 **Függvény Simitofuggveny(Konstans: t: Valós) : Valós:**

2 | **Simitofuggveny := $6t^5 - 15t^4 + 10t^3$**

3 **Függvény vége**

3.3.2. Interpoláció

A végeredményt a skaláris szorzatok interpolálásával kapjuk. Kétdimenzió esetén először kiszámoljuk a relatív x-koordináta simítófüggvénybeli értékét, majd eszerint interpoláljuk a skaláris szorzatokat az x tengely mentén, tehát a felső skaláris szorzatokat és az alsó skaláris szorzatokat. Majd kiszámoljuk a relatív y-koordináta simítófüggvénybeli értékét, és eszerint interpoláljuk az előző kettő interpolált részeredményt.

6. Algoritmus: Interpoláció

1 Függvény *Interpolacio*(**Konstans**: a, b, t : Valós) : Valós:

2 | **Interpolacio** := $a + t \times (b - a)$

3 Függvény vége

4. Teljes zajfüggvény

Először kiszámoljuk a vizsgált pontot tartalmazó rácsnégyzet koordinátáit és a ponton belüli relatív helyzetét a *RacspontKiszamolasa* függvényvel. Ezt követően lekérjük a négy sarokhoz tartozó vektorokat a *GradiensVektorKivalaszt* függvényel, majd kiszámítjuk a sarkokból a pontba mutató távolságvektorokat. Végül kiszámoljuk a skaláris szorzatukat az adott sarkokhoz való vektoroknak a *SkalarisSzorzar* segítségével. Végül interpoláljuk a skaláris szorzatokat az *Interpolacio* függvényel.

7. Algoritmus: Teljes zajfüggvény

Típus: Vektor=Rekord (x, y: Valós)

Típus: Rácpont=Rekord (

 balAlsóPontX, balAlsóPontY:Egész
 jobbFelsőPontX, jobbFelsőPontY:Egész
 relatívX, relatívY:Valós

)

1 Függvény Zaj(Konstans): x, y: Valós) : Valós:

Változó: rácpont: Rácpont

Változó: g00, g10, g01, g11: Vektor

Változó: p00, p10, p01, p11: Vektor

Változó: u, v, a, b: Valós

 [1. Rácpont és relatív koordináták kiszámítása]

 2. rácpont := RacspontKiszamolasa(x, y)

 [2. Gradiens vektorok lekérdezése]

 3. g00 := GradiensVektorKivalaszt(rácpont.balAlsóPontX, rácpont.balAlsóPontY)

 4. g10 := GradiensVektorKivalaszt(rácpont.jobbFelsőPontX, rácpont.balAlsóPontY)

 5. g01 := GradiensVektorKivalaszt(rácpont.balAlsóPontX, rácpont.jobbFelsőPontY)

 6. g11 := GradiensVektorKivalaszt(rácpont.jobbFelsőPontX, rácpont.jobbFelsőPontY)

 [3. Relatív vektorok definiálása]

 7. p00.x := rácpont.relatívX

 8. p00.y := rácpont.relatívY

 9. p10.x := rácpont.relatívX - 1.0

 10. p10.y := rácpont.relatívY

 11. p01.x := rácpont.relatívX

 12. p01.y := rácpont.relatívY - 1.0

 13. p11.x := rácpont.relatívX - 1.0

 14. p11.y := rácpont.relatívY - 1.0

 [4. Simitófüggvény alkalmazása]

 15. u := Simitofuggveny(rácpont.relatívX)

 16. v := Simitofuggveny(rácpont.relatívY)

 [5. Skaláris szorzatok kiszámítása és interpolálásuk]

 17. a := Interpolacio(SkalarisSzorzar(g00, p00), SkalarisSzorzar(g10, p10), u)

 18. b := Interpolacio(SkalarisSzorzar(g01, p01), SkalarisSzorzar(g11, p11), u)

 19. Zaj := Interpolacio(a, b, v)

20 Függvény vége

5. Fractal Brownian Motion (Fraktálzaj)

A Perlin-zaj önmagában túl sima, és hiányoznak belőle az apró részletek. Ezt a **Fractal Brownian Motion (FBM)** segítségével oldhatjuk meg. A módszer lényege, hogy több réteg (úgynevezett *oktáv*) Perlin-zajt generálunk és adunk össze, ahol minden újabb réteg nagyobb frekvenciával és kisebb amplitudóval rendelkezik.

5.1. Paraméterei

A fraktál zaj finomhangolható a következő paraméterekkel:

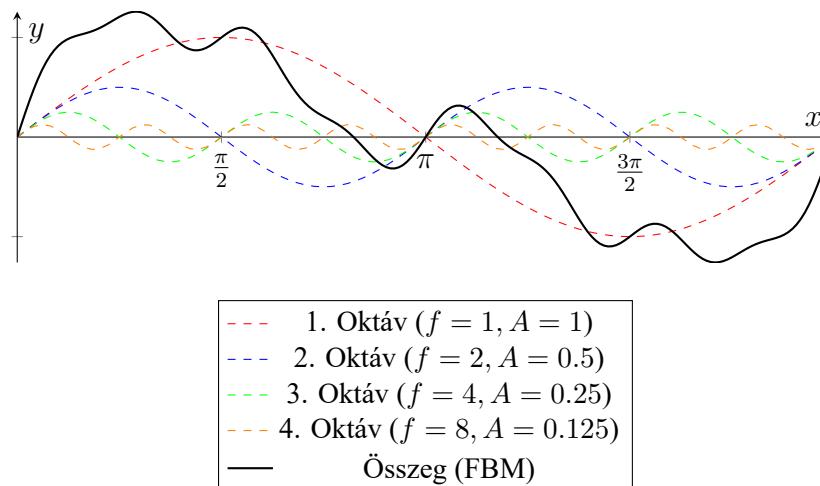
- **Oktávok:** Azt határozza meg, hány réteg zajt adunk össze. Minél magasabb ez a szám, annál részletesebb a végeredmény, de annál többször kell lefutatni a zajgenerálást.
- **Amplitudó (nagyság):** A zaj kezdeti magassága.
- **Frekvencia:** A zaj kezdeti sűrűsége.
- **Lacunarity:** Azt határozza meg, hogy az oktávok között hogyan változik a frekvencia. Az értéke általában 2.0, tehát minden következő réteg kétszer olyan sűrű, mint az előző.
- **Persistence:** Azt határozza meg, hogy az oktávok között hogyan csökken a amplitudó. Az értéke általában 0.5, tehát minden következő réteg fele olyan magas, mint az előző.

5.2. FBM matematikailag és szemléltetése

A végső zajfüggvényt matematikailag így írhatjuk fel:

$$FBM(x, y) = \sum_{i=0}^{n-1} A \cdot P^i \cdot \text{zaj}(x \cdot F \cdot L^i, y \cdot F \cdot L^i)$$

Ahol az oktávok száma n , a kezdeti amplitudó A , a persistence P , a lacunarity L , a frekvencia pedig F .



5. Ábra

Az oktávok összegzésének szemléltetése 1 dimenzióban a szinuszfüggvénnel.

5.3. FBM pszeudódokód

A megvalósított kódban a fraktálzajt normalizáljuk a $[-1; 1]$ intervallumra a maximális lehetséges értékkel való osztással. A normalizálás után kettő saját paramétert alkalmazunk.

- **Kontraszt:** A normalizált értéket erre az értékre emeli az eredeti előjel megtartásával. Így nagyobb lesz a kontraszt a nagyságok között.
- **Zajméret:** A kontraszt alkalmazása után egy adott értékkel megszorozza a zajt.

A fraktálzaj pszeudódokóban megvalósítva:

8. Algoritmus: Fractal Brownian Motion (FBM)

[A zaj paraméterei:]

Konstans: oktavok, kontraszt:Egész

Konstans: frekvencia, amplitudo, persistence, lacunarity, zajMeret:Valós

1

2 **Függvény FBM(Konstans: x, y : Valós) : Valós:**

Változó: zajErtek, maxErtek, jelenlegiAmplitudo, jelenlegiFrekvencia, zajElojel:
 Valós

Változó: i: Egész

3 zajErtek := 0

4 maxErtek := 0

5 jelenlegiAmplitudo := amplitudo

6 jelenlegiFrekvencia := frekvencia

7

8 **Ciklus** $i := 1$ -tól oktavok-ig

 [Zaj hozzáadása az aktuális frekvenciával és amplitúdóval]

9 zajErtek := zajErtek + Zaj($x \times jelenlegiFrekvencia, y \times jelenlegiFrekvencia$)
 $\times jelenlegiAmplitudo$

10

 [Maximális lehetséges érték]

11 maxErtek := maxErtek + jelenlegiAmplitudo

12

 [Paraméterek frissítése a következő oktávhoz]

13 jelenlegiAmplitudo := jelenlegiAmplitudo \times persistence

14 jelenlegiFrekvencia := jelenlegiFrekvencia \times lacunarity

15 **Ciklus vége**

16

 [Normalizálás, kontraszt alkalmazása és méretezés]

17 zajElojel := elojel(zajErtek)

18 **FBM** := $(abszolutErtek(zajErtek/maxErtek))^{kontraszt} \times zajElojel \times zajMeret$

19 **Függvény vége**
