

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. Rácspontok 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 pszeudókód	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

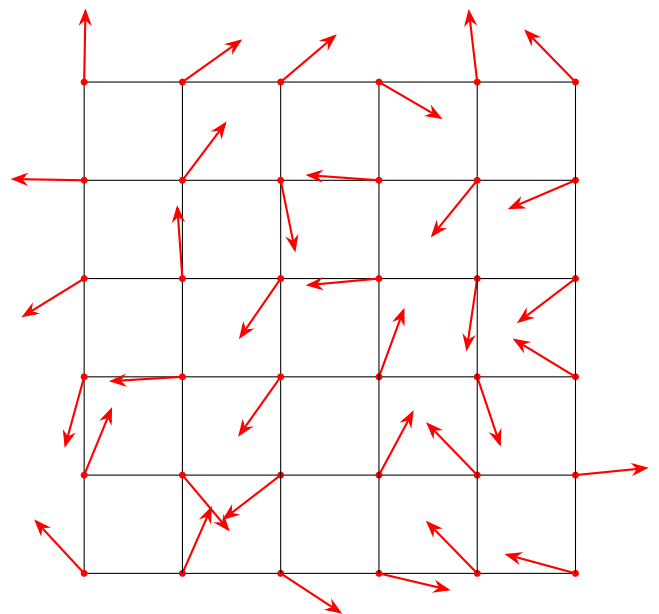
1. **Rács meghatározása:** A zaj dimenziójában egy szabályos rácsot határozunk meg, amelynek minden sarkához egy véletlenszerűen generált egységvektort rendelünk. A rácsvonalak jellemzően az egész koordinátáknál helyezkednek el.
2. **Rácsnégyzeten belüli vektorok kiszámítása:** Kiszámoljuk a rácsnégyzeten belüli pontba a rács sarkaiból mutató vektorokat.
3. **Skaláris szorzás:** Az adott sarokból a pontba mutató vektornak és az adott sarokhoz rendelt vektornak vesszük a skaláris szorzatát.
4. **Interpoláció:** A kapott skaláris szorzatokat végül tengelyekként interpoláljuk egy simítófüggvénnyel. 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 rádspontokat 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)

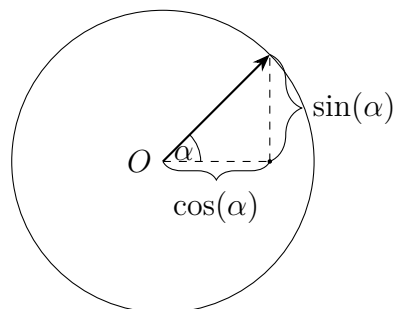


1. Ábra

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, temp :Egész

3

4 **Ciklus** $i := 1\text{-től } 256\text{-ig}$

5 | $\text{PermutaciosTabla}[i] := i$

6 **Ciklus vége**

7

8 **Ciklus** $i := 256\text{-tól } 2\text{-ig } -1\text{-esével}$

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

10 | $\text{temp} := \text{PermutaciosTabla}[i]$

11 | $\text{PermutaciosTabla}[i] := \text{PermutaciosTabla}[j]$

12 | $\text{PermutaciosTabla}[j] := \text{temp}$

13 **Ciklus vége**

14

15 **Ciklus** $i := 1\text{-től } 256\text{-ig}$

16 | $\text{PermutaciosTabla}[i + 256] := \text{PermutaciosTabla}[i]$

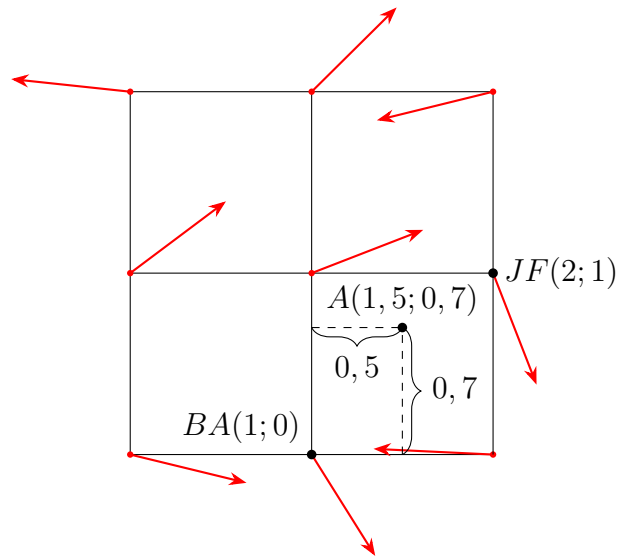
17 **Ciklus vége**

18 **Eljárás vége**

3. Zajs számítás

3.1. Rácspontok meghatározása

Először meghatározzuk, hogy az adott (x, y) pont melyik négyzetbe tartozik ezt a bitenkénti ÉS 255 művelettel 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 rácspont koordinátáit. A bal alsó rácspont koordinátáihoz hozzáadva 1-et majd egy bitenkénti ÉS 255 művelettel megkapjuk a jobb felső rácspont koordinátáit. A négyzeten belüli pontot úgy kapjuk meg, hogy a szám egész részét elhagyjuk.



3. Ábra

A rácspont koordinátáinak szemléltetése.

Pszedókódban megvalósítva:

2. Algoritmus: Rácspontok és négyzeten belüli koordináták kiszámolása

Típus: Rácspont=Rekord (
 balAlsóPontX, balAlsóPontY:Egész
 jobbFelsőPontX, jobbFelsőPontY:Egész
 relatívX, relatívY :Valós
)

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

Változó: jelenlegiRácspont: Rácspont

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

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

4

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

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

7

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

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

10 **RacspontKiszamolasa** := jelenlegiRácspont

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)]

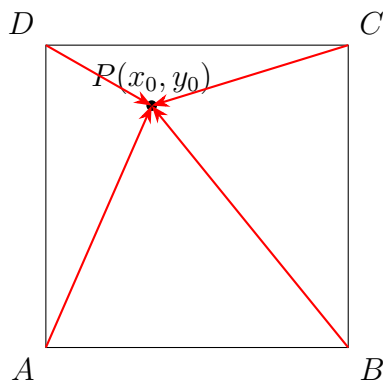
7 **Függvény vége**

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

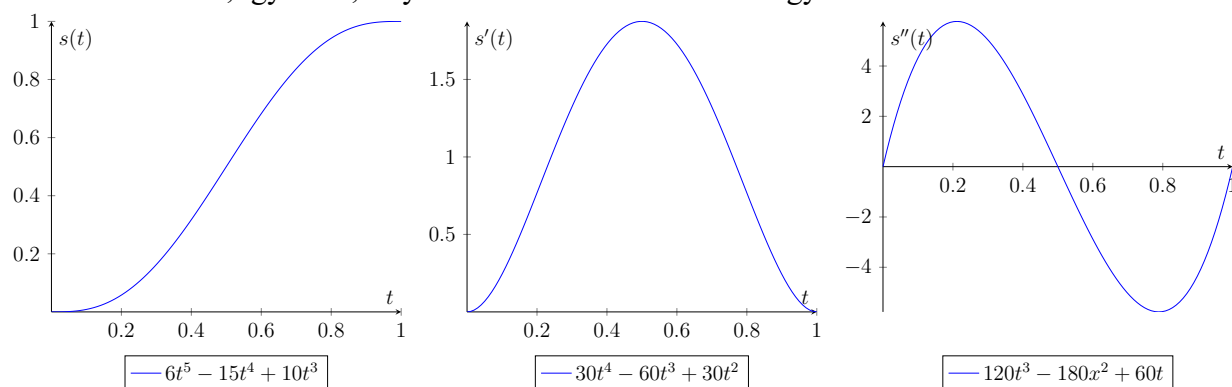
A kapott skalárszorzatokat végül egy simítófüggvény segítségével interpoláljuk a tengelyek mentén.

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* függvénnyel. Ezt követően lekérjük a négy sarokhoz tartozó vektorokat a *GradiensVektorKivalaszt* függvénnyel, majd kiszámítjuk a sarkokból a pontba mutató távolságvektorokat. Végül kiszámoljuk a skaláris szorzatukat az adott sarkokhoz való vektoroknak a *SkalarisSzorzat* segítségével. Végül interpoláljuk a skaláris szorzatokat az *Interpolacio* függvénnyel.

7. Algoritmus: Teljes zajfüggvény

Típus: Vektor=Rekord (x, y: Valós)

Típus: Rácspont=Rekord (
 balAlsóPontX, balAlsóPontY:Egész
 jobbFelsőPontX, jobbFelsőPontY:Egész
 relatívX, relatívY:Valós

)

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

Változó: rácspont: Rácspont

Változó: g00, g10, g01, g11: Vektor

Változó: p00, p10, p01, p11: Vektor

Változó: u, v, a, b: Valós

 [1. Rácspont és relatív koordináták kiszámítása]

2 rácspont := RacspontKiszamolasa(x, y)

 [2. Gradiens vektorok lekérdezése]

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

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

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

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

 [3. Relatív vektorok definiálása]

7 p00.x := rácspont.relatívX

8 p00.y := rácspont.relatívY

9 p10.x := rácspont.relatívX - 1.0

10 p10.y := rácspont.relatívY

11 p01.x := rácspont.relatívX

12 p01.y := rácspont.relatívY - 1.0

13 p11.x := rácspont.relatívX - 1.0

14 p11.y := rácspont.relatívY - 1.0

 [4. Simítófüggvény alkalmazása]

15 u := Simitofuggveny(rácspont.relatívX)

16 v := Simitofuggveny(rácspont.relatívY)

 [5. Skaláris szorzatok kiszámítása és interpolálásuk]

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

18 b := Interpolacio(SkalarisSzorzat(g01, p01), SkalarisSzorzat(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:

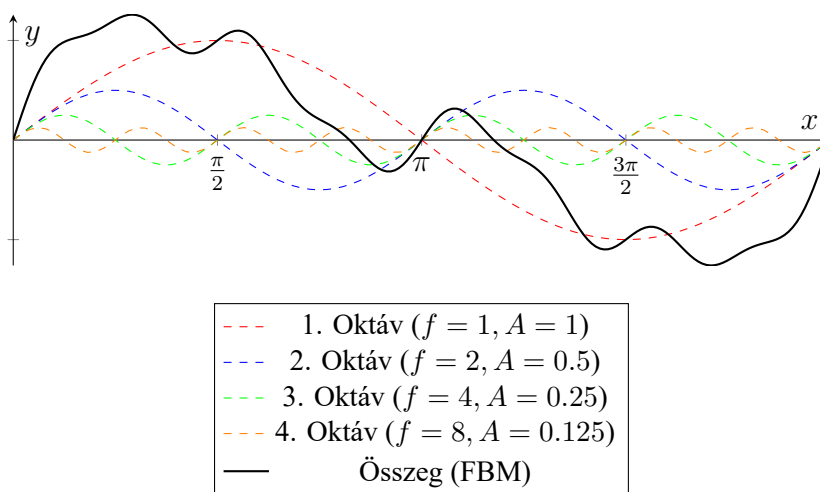
- **Oktávok:** Azt határozza meg, hány réteg zajt adunk össze. Minél magasabb ez a szám, annál részletesebb a végeredmény, de annál többször kell lefutatni a zajgenerálást.
- **Amplitudó (nagyság):** A zaj kezdeti magassága.
- **Frekvencia:** A zaj kezdeti sűrűsége.
- **Lacunarity:** Azt határozza meg, 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 szinuszfüggvénnyel.

5.3. FBM pszeudókód

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 pszeudókódban megvalósítva:

8. Algoritmus: Fractal Brownian Motion (FBM)	
[A zaj paraméterei:]	
Konstans: oktavok, kontraszt:Egész	
Konstans: frekvencia, amplitudo, persistence, lacunarity, zajMeret:Valós	
1	
2	Függvény <i>FBM(Konstans: x, y: Valós) : Valós:</i>
	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 $i := 1$ -től 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
