

- Depois da renderização, texturização e aplicação de nevoeiro, os dados ainda não estão transformados em pixels, são fragmentos.
  - Cada fragmento tem coordenadas correspondentes a um pixel, assim como valores de cor e profundidade.
- Só depois do fragmento passar por certas operações é que se pode tornar num pixel.

- Se um fragmento é eliminado no decorrer de uma determinada operação, nenhuma das operações seguintes terão lugar.
- As operações feitas nesta etapa (ocorrendo na ordem indicada) são:
  - Scissor test  $(1^{\circ})$ ; Alpha test  $(2^{\circ})$ ;
  - Stencil test (3º); Depth test (4º);
  - Blending  $(5^{\circ})$ ; Dithering  $(6^{\circ})$ ;
  - Logical operation (7º).

#### Composição

- Apesar da variedade das operações descritas, pela sua importância no processo de criação de imagens realista, apenas serão aprofundadas os tópicos de:
  - Transparência
    - que engloba as operações de *Alpha test* e *Blending*;
  - Visibilidade
    - que engloba as operações de *Scissor test* e *Depth test*.

- Buffers -

- Dentro da etapa de composição, um aspecto importante é o uso de diferentes buffers (espaços de memória) para guardar informações sobre a imagem final da cena 3D, vista pela câmara.
- Cada um desses buffers tem uma função específica e pode ser utilizado para criar diferentes efeitos visuais na imagem final.

#### Composição

- Os buffers são:
  - Discretos;
  - Têm uma resolução espacial, medida em mxn pixels;
  - Têm uma resolução de profundidade, medida em bits/pixel, que é dada pelo número de planos de bits, onde cada plano tem mxn pixels;

- Buffers -

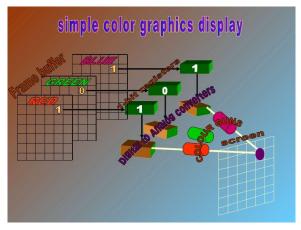
 Cada pixel é constituído por todos os k elementos de cada plano, na mesma posição espacial, podendo ser de um bit, um byte, um inteiro ou um real.

Figura 1. Representação de um buffer.

#### Composição

- O *buffer* que todos os API gráficos usam é o da cor (pelo menos um).
  - É conhecido como *frame buffer* e contém a imagem final da cena 3D vista pela câmara;
  - Para implementações de aplicações que suportem uma visualização estereoscópica, os API gráficos usam dois buffers de cor para armazenar cada uma das imagens do par estéreo (os buffers esquerdo e direito).

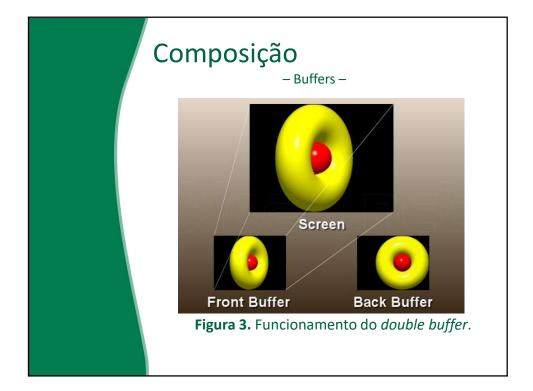
- Buffers -



**Figura 2.** Funcionamento do *frame buffer* para o modelo de cor *RGB*.

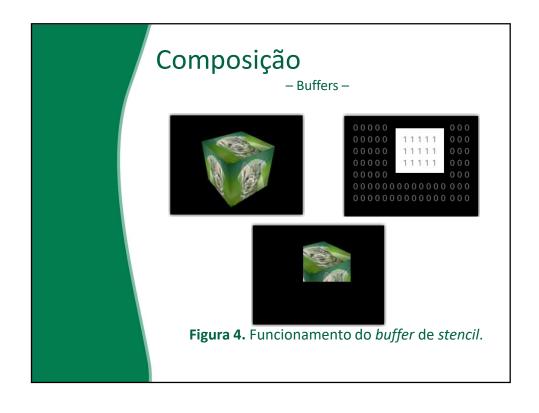
# Composição

- Para suavizar a visualização de animações, os sistemas gráficos têm o buffer da frente e o buffer de trás (ou seja, são double-buffered).
  - Qualquer implementação gráfica tem de usar pelo menos o buffer esquerdo frontal.
- Opcionalmente, ainda, podem ser suportados buffers de cor auxiliares não visualizáveis, sem qualquer utilização particular.



- Por outro lado, os API gráficos usam um outro buffer muito importante, o Z-buffer ou o buffer de profundidade.
  - Armazena um valor de profundidade para cada pixel.
  - A profundidade é medida usualmente em termos de distância dos polígonos dos objetos ao centro de projeção.
  - Este buffer é utilizado para remoção de superfícies ocultas (visibilidade).

- Dos *buffers* mais conhecidos e usados na área da CG, resta falar do *buffer* de *stencil*.
- Este *buffer* de stencil é utilizado para restringir o desenho a certas zonas.
- Por isso é usado principalmente em operações de mascaramento.





- A luz que incide numa superfície pode ser absorvida, refletida e <u>transmitida</u>.
  - O comportamento da luz depende das características do <u>material</u> que reveste essa superfície.
- Uma superfície é opaca quando toda a luz que é transmitida é absorvida por ela.

- Transparências -

 Uma superfície pode ter diferentes níveis de transparência ou de translucidez quando permite que parte da luz que é transmitida a atravesse.

Transmitida

Figura 5. Transmissão de luz.

#### Composição

- As superfícies através das quais se vê claramente (sem distorções) são conhecidas como transparentes.
- As superfícies através das quais se vê de forma distorcida são conhecidas com translúcidas.
  - Essa distorção é devida à luz que atravessa a superfície ser espalhada em todas as direções.

- Transparências -

 A quantidade de luz transmitida depende do grau de transparência da superfície e da existência de fontes de luz ou objetos iluminados atrás da superfície.

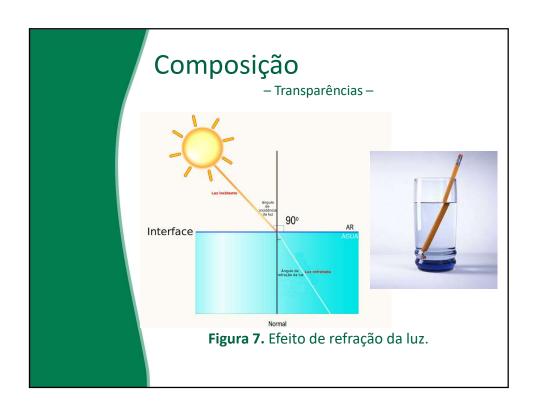


Figura 6. Grau de transparência.

# Composição

- Existem dois modos de aplicar os efeitos de transparência:
  - Sem refração
    - Os raios de luz não sofrem desvios ao atravessar a superfície.
      - Apesar de <u>não ser tão realístico</u>, este modo produz resultados razoáveis para objetos <u>transparentes</u> finos.
  - Com refração
    - A transparência é baseada nas leis físicas que regem a refração de luz (lei de Snell).

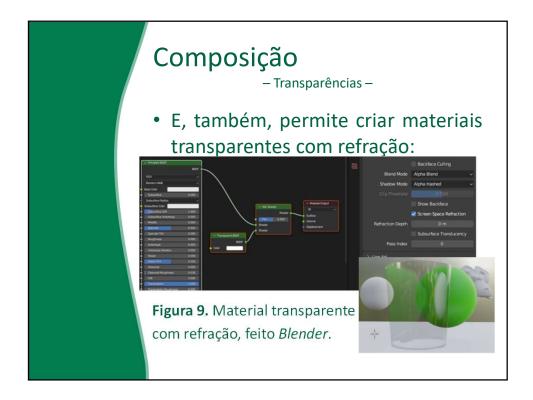
- Na transparência com refração, o caminho que a luz refratada segue pode ser distinto do caminho seguido pela luz incidente (quando há diferenças de velocidade no material atravessado).
  - O IOR (index of refraction ou índice de refração) diz quanto a luz se irá curvar quando atravessar um material.



- Transparências -

- Na computação gráfica utilizam-se valores de IOR médios para os materiais que compõem o cenário.
  - Uma lista destes indices pode ser vista em <a href="https://pixelandpoly.com/ior.html">https://pixelandpoly.com/ior.html</a>), de onde se destacam:
    - o ar, com um IOR de 1.0;
    - a água, com um IOR de 1.325;
    - a cerveja, com um IOR de 1.345;
    - o vidro, com um IOR de 1.5.

# 



- Um dos parâmetros usados para lidar com a transparência é o canal ALPHA, inventado por Catmull & Smith (1971-1972).
- O canal ALPHA permite misturar as cores dos pixels na imagem final, tornando possível criar cenas com elementos transparentes e translúcidos.

# Composição - Transparências • A obtenção da transparência com base no canal ALPHA pode ser explicado da seguinte forma: RGB Alpha Composite Figura 10. Explicação do canal ALPHA.

#### Composição

- Transparências -

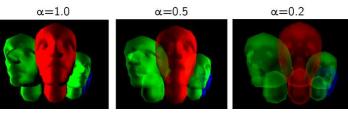
 Tipicamente, os valores de ALPHA são armazenados com as componentes de cor vermelha (R), verde (G) e azul (B), no modelo de cores RGBA.



**Figura 11.** Exemplos de diferentes valores de RGBA.

- Transparências -

 Os valores de ALPHA, que descrevem a <u>percentagem de</u> <u>opacidade</u> dos objeto, estão no intervalo [0.0, 1.0].



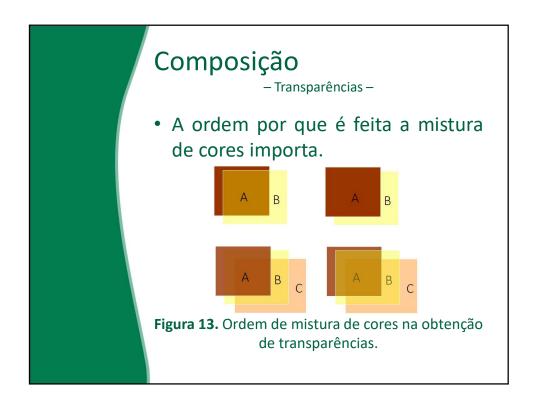
**Figura 12.** Opacidade/transparência baseada na alteração dos valores do canal *ALPHA*.

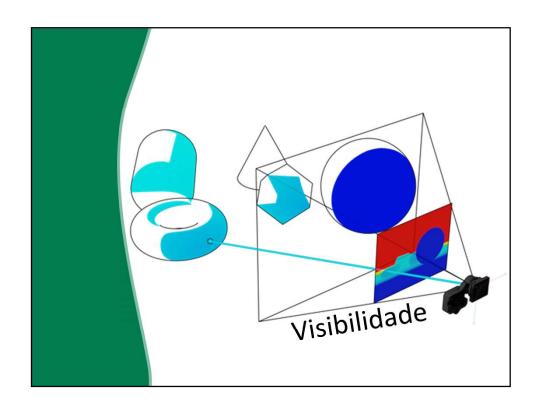
#### Composição

- Transparências -

- Os algoritmos mais básicos e antigos de mistura de cores não lidam com a refração nem com a espessura dos objetos.
  - Uma das maneiras mais conhecidas de se obter transparência é misturando as cores dos *pixels* na imagem final, através da fórmula:

 $Cor_{Final} = \alpha \cdot Cor_{ObjectoTransparente} + (1 - \alpha) \cdot Cor_{fundo}$ 





- Visibilidade -

- A imagem final de uma cena 3D, normalmente (dependendo do ponto de vista), não mostra ao mesmo tempo todos os polígonos de todos os objetos.
  - També não se pretende que o que não é visíveis apareça na imagem.
- Assim, na computação gráfica, o problema da visibilidade é um tópico relevante.

#### Composição

- O problema da visibilidade refere-se ao desafio de determinar quais os polígonos dos objetos que são visíveis a partir da posição e orientação do observador.
  - Quando se renderiza uma cena 3D, é preciso decidir o que está à frente (e deve ser exibido) e o que está atrás (deve ser oculto), tendo em conta o ponto de vista da câmara.

- Visibilidade -

- Em geral, resolve-se este problema encontrando-se os polígonos que serão invisíveis por estarem:
  - fora do campo de visão;
  - tapados por outros polígonos opacos do próprio objeto, tendo em conta o ponto de vista do observador.
  - tapados por outros polígonos opacos de outros objetos, tendo em conta o ponto de vista do observador;
  - tapados por sombras.

#### Composição

- Assim, o problema da visibilidade inclui as seguintes operações:
  - Descartar o que n\(\tilde{a}\) pode ser visto (culling), ligada ao Depth test;
  - Recortar os objetos para manter apenas o que pode ser visto (*clipping*), ligada ao *Scissor test*;
  - Desenhar apenas as partes visíveis dos objetos (uso dos algoritmos hidden line e hidden surface);
  - Visibilidade a partir de fontes de luz.

- Visibilidade -

- Os algoritmos de visibilidade podem ser classificados em técnicas:
  - baseadas no espaço da imagem;
  - baseadas no espaço dos objetos;
  - Mistas.
- Cada uma destas técnicas tem as suas vantagens e desvantagens, em termos de qualidade de imagem, velocidade de renderização e complexidade de implementação.

#### Composição

- Nas técnicas baseadas no espaço da imagem:
  - As entradas são vetoriais e as saídas são matriciais;
  - Está-se dependente da resolução da imagem;
  - A visibilidade é calculada apenas em pixels;
  - Aproveita-se a aceleração por hardware.

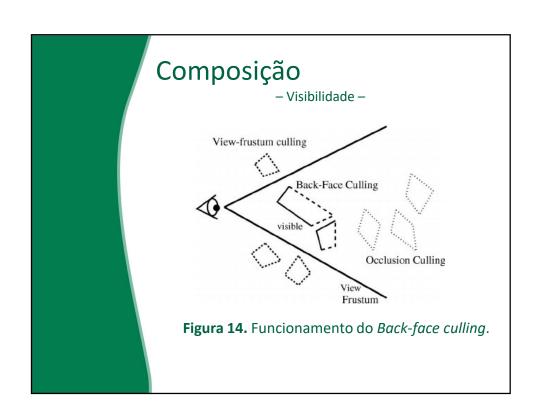
- Visibilidade -

- Nas técnicas baseadas no espaço dos objetos:
  - As entradas e as saídas são dados geométricos;
  - Não se está dependente da resolução da imagem;
  - Há menos vulnerabilidade ao aliasing;
  - A rasterização ocorre depois.

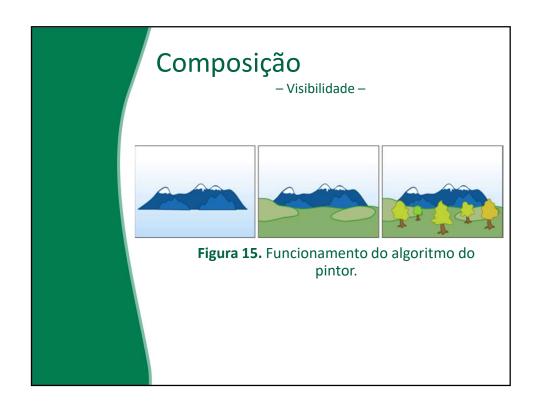
#### Composição

- Os algoritmos mais conhecidos para lidar com o problema da visibilidade são os seguintes:
  - Back-face culling (baseado no espaço dos objetos);
  - Algoritmo do pintor (baseado no espaço dos objetos);
  - Algoritmo Z-buffering (mais comum para lidar com este problema e baseado no espaço da imagem.

- Dado que o <u>Back-face culling</u> assume que todos os polígonos são definidos com os seus vetores normais a apontarem "para fora", determina os polígonos traseiros (que estão voltadas para o lado oposto do observador) e elimina-os do processo de desenho.
- Este algoritmo não pode ser aplicado a poliedros concavos.



- O <u>algoritmo do pintor</u>, também, conhecido como algoritmo de prioridade em Z (depth priority), funciona da seguinte maneira:
  - Ordena todos os polígonos de acordo com a sua distância ao observador;
    - O problema da ordenação não é trivial.
  - Depois, "pinta" os polígonos por ordem decrescente (mais distantes da câmara primeiro).



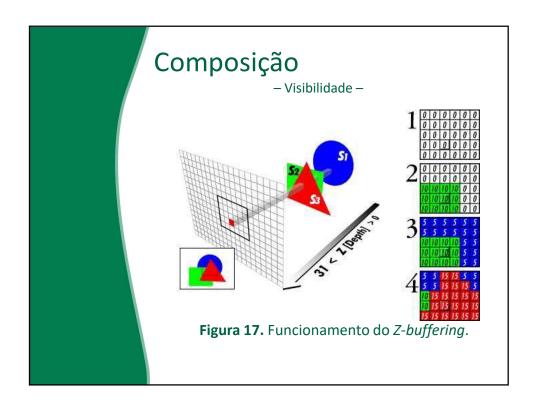
- Visibilidade -

 Os problemas de ordenação que o algoritmo do pintor pode ter resolvem-se com a segmentação dos polígonos sobrepostos (ou que se intersetam).

**Figura 16.** Problema de ordenação, quando há sobreposição entre polígonos.

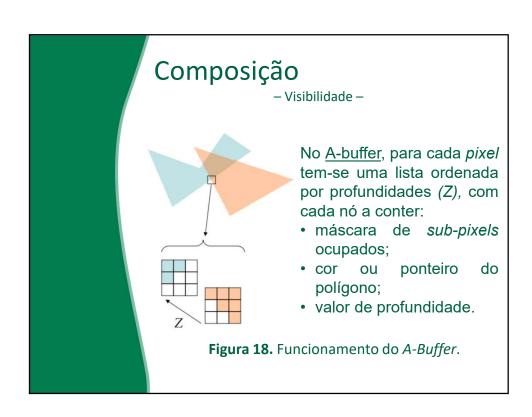
#### Composição

- O <u>Z-buffering</u> é um algoritmo baseado em hardware, que usa o *Z-buffer* e o *frame buffer*, da seguinte maneira:
  - À medida que a cena é renderizada, o algoritmo verifica se o novo pixel é mais próximo do que o pixel já renderizado e, se for o caso, atualiza o Z-buffer e atualiza o pixel correspondente na imagem (guardada no frame buffer).



- Vantagens do algoritmo *Z-Buffering*:
  - Simples de implementar, pois não necessita de cálculos de intersecções;
  - Objetos opacos podem ser desenhados em qualquer ordem;
  - Espaço de memória independente do número de polígonos a processar;
  - É aplicável a qualquer forma;
  - É realizado por hardware.

- Desvantagens do Z-Buffering:
  - Lento, se o número de polígonos a processar for grande;
  - Perde tempo com objetos ocultos;
  - Lida mal com as transparências e com técnicas de anti-aliasing.
    - Para ultrapassar este problema, pode usar-se o:
      - algoritmo do pintor;
      - A-Buffer (extensão do Z-Buffer).

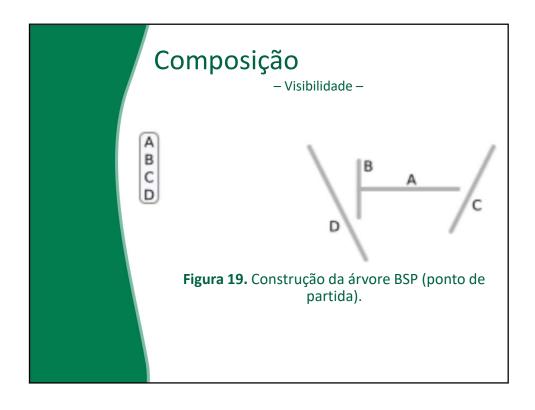


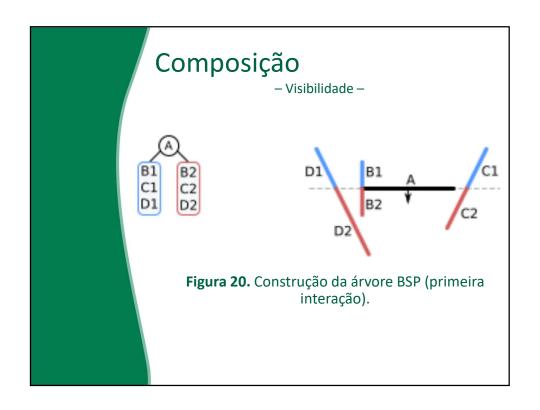
- Visibilidade -

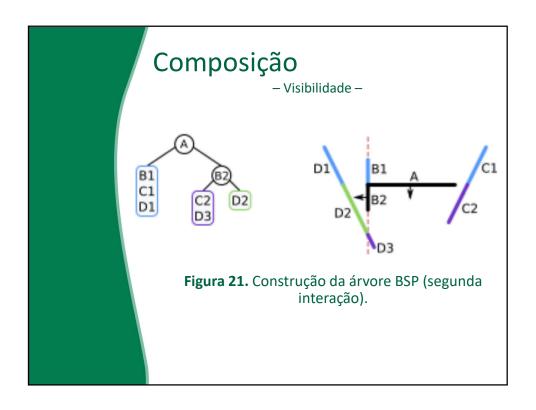
- As árvores BSP (Binary Space Partitioning),
  - têm muitas aplicações em computação gráfica e, também, <u>pode ser usada na</u> resolução do problema da visibilidade;
  - são estrutura de dados utilizadas para organizar recursivamente os polígonos dos objetos que se encontram dentro de um espaço.
    - Cada nó pai da árvore gera sempre dois nós filhos.

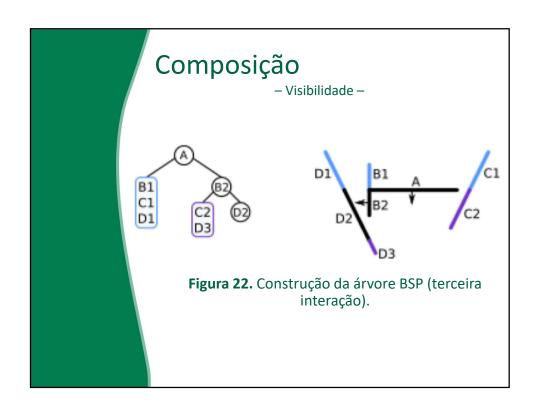
#### Composição

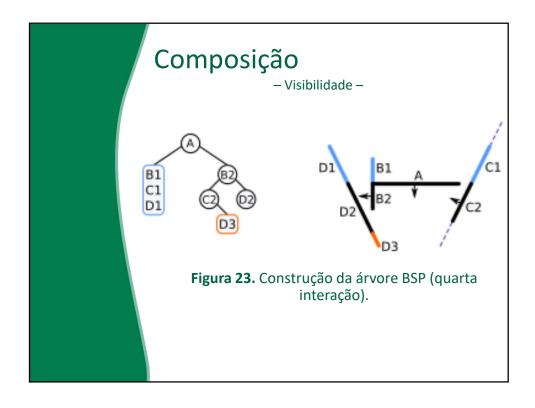
- Em termos de construção da árvore, os passos a seguir são os seguintes:
  - 1. Escolhe-se, arbitrariamente, um dos polígonos presente no espaço;
  - 2. Dividir esse espaço em dois, espaços frontal e traseiro, em relação ao seu vetor normal (pode requerer o uso de <u>recorte</u> de polígonos, com base na sua interseção com o plano de corte);
  - 3. Voltar a 1, até se ter apenas um (ou parte de um) polígono por nó.

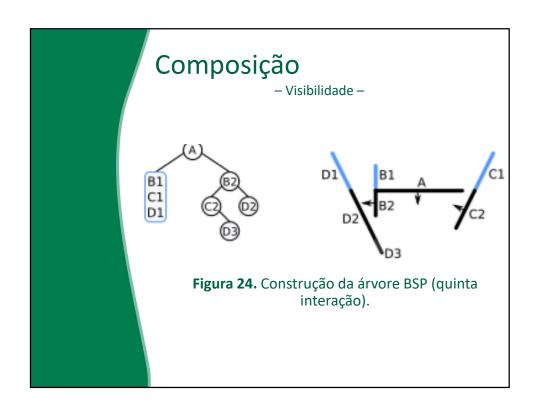


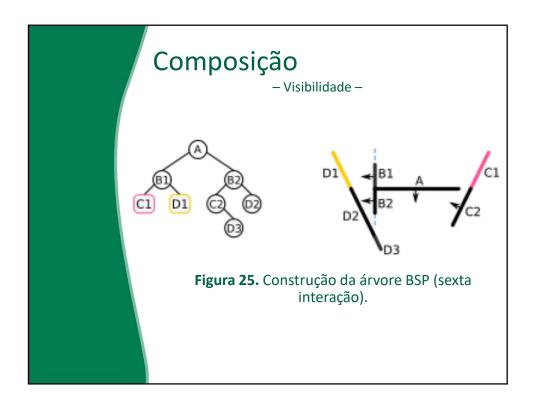


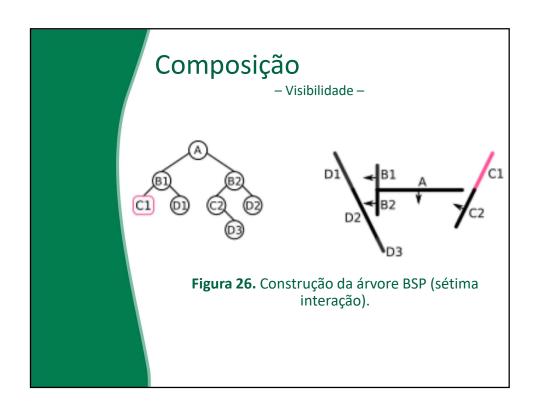


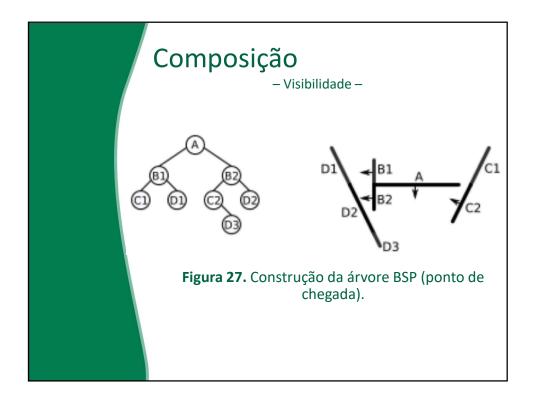












- Com a árvore BSP pode-se obter a ordem de desenho dos polígonos, baseada na sua profundidade em relação ao observador,
  - A partir da frente para trás;
  - A partir de trás para frente (usando, por exemplo, o algoritmo do pintor).
- Pode, ainda, ter que se fazer o descarte (*culling*) dos polígonos que estão fora do *frustum* de visão.

- Visibilidade -

- O desenho dos polígonos da árvore faz-se da seguinte forma:
  - Se o nó actual for um nó folha, renderizar os polígonos do nó actual;
  - Se local de visualização estiver em frente do nó actual:
    - Renderizar a sub-árvore contendo polígonos atrás do nó actual;
    - Renderizar os polígonos do nó actual;
    - Renderizar a sub-árvore contendo polígonos em frente do nó actual;

**—** ...

#### Composição

- Visibilidade -

 O desenho dos polígonos da árvore faz-se da seguinte forma:

**—** ..

- Se local de visualização estiver atrás do nó actual:
  - Renderizar a sub-árvore contendo polígonos em frente do nó actual;
  - Renderizar os polígonos do nó actual;
  - Renderizar a sub-árvore contendo polígonos atrás do nó actual

**–** ...

- Visibilidade -

• O desenho dos polígonos da árvore faz-se da seguinte forma:

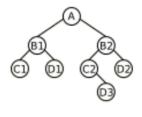
**–** ...

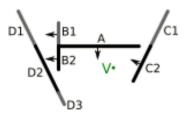
- Se o local de visualização estiver exatamente no plano associado com o nó actual:
  - Renderizar a sub-árvore contendo polígonos em frente do nó actual;
  - Renderizar a sub-árvore contendo polígonos atrás do nó actual.

#### Composição

- Visibilidade -

 Tendo em conta a árvore BSP e o local de visualização:





a ordem de desenho (de trás para a frente) será *D1, B1, C1, A, D2, B2, D3, C2*.