

COMPUTAÇÃO GRÁFICA

DISTQ008

DIEGO OMAR ALMEIDA - LISTA 7

1 - As estruturas de dados espaciais servem para diminuir o número de cálculos necessários para executar tarefas em computação gráfica (ex: Algoritmos de visibilidade). Também facilitam o armazenamento eficiente da informação geométrica.

Ideia básica das estruturas de dados espaciais discutidas:

Bounding Volumes - "Envolvula" os objetos com algo mais fácil de testar a interseção (ex: uma caixa). Se não houver interseção com a caixa, significa que não há interseção. (variação Hierarchical Bounding Volumes)

Grids - O espaço é dividida em células, cada célula aponta para uma lista de todos as superfícies que a intersectam.

O teste de interseção começa traçando na célula onde o raio inicia. O raio caminha de célula para célula, procurando a primeira interseção, testando para cada célula a interseção com todos os objetos apontados por ela. Caso ocorra a interseção, retorna a mais próxima.

Octrees - A ideia é parecida com a estrutura Grids, porém, em vez de dividir o espaço de maneira uniforme, o espaço é dividido de maneira recursiva em oito cubos iguais, até que reste um número pequeno de objetos (determinado empiricamente) em cada cubo.

BSP Trees - Ideia semelhante à Grids e Octree, porém em vez de dividir o espaço de maneira uniforme em em cubos iguais, o espaço é sempre dividida em dois, por planos

que podem estar em qualquer direção determinada pelo programador.

2 - R. Poderia usar Octrees. É uma estrutura que funciona bem para objetos que não estão distribuídos de forma homogênea e é relativamente fácil de implementar.

3 - Poderia usar Grids. Se os objetos estão espalhados de maneira mais ou menos homogênea, é mais interessante usar Grids, pois nessa estrutura o espaço é dividido uniformemente formando um array 3D.

Nessas condições, os elementos desse array seriam mais facilmente acessíveis do que em uma estrutura do tipo árvore, como a Octree.

4 - Hierarchical Bounding Volumes. Como o ambiente tem poucos objetos espalhados, não é necessário usar uma estrutura do tipo Grid ou Octree. Além disso, para objetos complexos, como há muitos sub-volumes, o ideal é usar a Hierarchical Bounding Volumes.

5 - As curvas implícitas são definidas como uma função de x, y multivalorada, ou seja, uma função $f(x, y) = k$, onde k é um valor que pode ser $0, >0$ ou <0 , dependendo de como queremos especificar a função. A vantagem da forma implícita é que podem ser utilizadas para definir curvas e superfícies fechadas ou curvas e superfícies que se auto-interceptam. Para curvas e superfícies fechadas, a equa-

D S T Q Q S E

ção implícita pode também ser usada para distinguir o interior do exterior, oltando para o sinal da expressão implícita. Ex: $f(x,y) = x^2 + y^2 - r^2$, a função $F(x,y) = 0$ representa um círculo, para $F > 0$ são representados os pontos para do círculo e $F < 0$ representam pontos dentro do círculo. Tem como desvantagem a dificuldade de especificação, modificação e controle.

Já as curvas paramétricas são funções com entrada unidimensional e uma saída multidimensional. Tendo como vantagem a facilidade na especificação, modificação e controle. Porém apresentam como desvantagem a necessidade de uma função para cada dimensão representada e a utilização de uma variável extra como parâmetro.

6 - Um exemplo de aplicação é a modelagem de curvas através de splines, outra aplicação é o mapeamento de texturas.

7 - No caso da Hermite cúbica, usamos quatro funções de base e a combinação linear das quatro pelo parâmetro u variando de 0 a 1 produz cada segmento da curva. Cada segmento é definido por dois pontos e os tangentes nesses pontos.

$$\text{Equação: } P(u) = 2u^3 - 3u^2 + 1)P_1 + (-2u^3 + 3u^2)P_2 + (u^3 - 2u^2 + u)P'_1 + (u^3 - u^2)P'_2$$

No forma matricial fica:

$$[x \ y \ z] = [u^3 \ u^2 \ u \ 1] \begin{bmatrix} 2 & -2 & 1 & 1 \\ -3 & 3 & -2 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \\ dx_1 & dy_1 & dz_1 \\ dx_2 & dy_2 & dz_2 \end{bmatrix}$$

Barra de Hermite

Matriz de controle

8 - Na curva de Bezier, em vez de pontos e tangentes, usase 4 pontos de controle, sendo que o ponto P_1 inicia e P_4 termina a curva e os pontos P_2 e P_3 ficam fora da curva (puxam ela).

$$x(0) = P_1 \quad x(1) = P_4$$

$$x'(0) = 3(P_2 - P_1) \quad x'(1) = 3(P_4 - P_3)$$

$$= [u^3 \ u^2 \ u \ 1] \begin{bmatrix} -1 & 3 & -3 & 1 \\ 3 & -6 & 3 & 0 \\ -3 & 3 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \\ x_3 & y_3 & z_3 \\ x_4 & y_4 & z_4 \end{bmatrix}$$

Base de Bezier Vetores de controle de Bezier

9 - A spline de Bezier possui pontos mais uniformes do que Hermite, sendo que Hermite usa apenas dois pontos e as derivadas nesses pontos, enquanto Bezier usa 4 pontos, com dois na curva e dois fora da curva.

$$[x \ y \ z] = [u^3 \ u^2 \ u \ 1] \begin{bmatrix} 2 & -2 & 1 & 1 \\ -3 & 3 & -2 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ -3 & 3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -3 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \\ x_3 & y_3 & z_3 \\ x_4 & y_4 & z_4 \end{bmatrix}$$

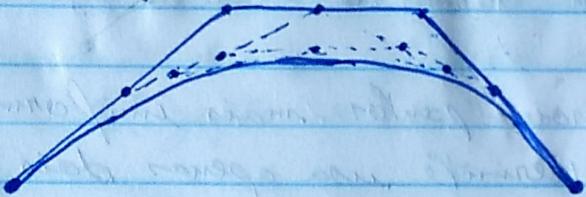
Hermite Bezier para Hermite

10 - As funções de base mencionadas anteriormente são não negativas, sendo que sua soma é igual a 1.

Dessa forma, a curva inteira (no intervalo 0-1) fica dentro do polígono definido pelos pontos de controle, o que é denominado "polígono concexo".

11 - Dado os 4 pontos de Bezier que formam um polígono, se pegarmos metade do intervalo entre os pontos subsequentes e marcarmos novos pontos de maneira a formar um novo polígono, a curva de Bezier se manterá dentro desse novo polígono. O novo polígono terá um vértice a mais e ficará mais próximo da curva. Se esse processo for repetido várias vezes, o polígono ficará cada vez mais próximo à curva. No infinito ele se tornará a própria curva de Bezier, tornando mais fácil desenhá-la.

Ex:



$$12 - P_1 = (1, 1) ; P_2 = (2, 4) ; P_3 = (5, 4) ; P_4 = (6, 1)$$

$$[x \ y \ z] = [u^3 \ u^2 \ u \ 1] \begin{bmatrix} -1 & 3 & -3 & 1 \\ 3 & -6 & 3 & 0 \\ -3 & 3 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 2 & 4 & 0 \\ 5 & 4 & 0 \\ 6 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$= [u^3 \ u^2 \ u \ 1] \begin{bmatrix} -4 & 0 & 0 \\ 6 & -9 & 0 \\ 3 & 9 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \end{bmatrix} = [1 + 3u + 6u^2 - 4u^3 \quad 1 + 7u - 9u^2 \quad 0]$$

$$[x \ y] = [-4u^3 + 6u^2 + 3u + 1 \quad -9u^2 + 9u + 1]$$

$$x = -4u^3 + 6u^2 + 3u + 1 \quad p/x = 3 \quad u^1 = 1,7644 \quad y^1 = -11,0787$$

$$y = -9u^2 + 9u + 1 \quad u^{11} = -0,6807344 \quad y^{11} = -9,2816$$

MAXIMA

$$u^{111} = 0,4362739$$

$$y^{111} = 3,186$$

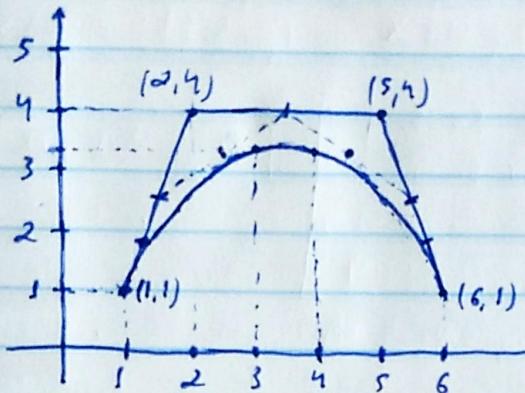
positivo

$$\rho / x = 4 \quad \mu' = 1,68 \\ \mu'' = -0,764 \\ \mu''' = 0,583$$

$$y' = -9,2816 \\ y'' = -11,127 \\ y''' = 3,387 \quad \text{positivo}$$

Lazo:

Punto $(3; 3,18)$ e $(4; 3,18)$



13-

$$\begin{bmatrix} x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \\ \frac{dx_1}{du} & \frac{dy_1}{du} & \frac{dz_1}{du} \\ \frac{dx_2}{du} & \frac{dy_2}{du} & \frac{dz_2}{du} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ -3 & 3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -3 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 2 & 4 & 0 \\ 5 & 4 & 0 \\ 6 & 1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 6 & 3 & 0 \\ 3 & 9 & 0 \\ 3 & -9 & 0 \end{bmatrix} \quad \begin{array}{l} PS \\ P4 \\ P1 \\ P4' \end{array}$$

$$\begin{bmatrix} u^3 & u^2 & u & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & -2 & 1 & 1 \\ -3 & 3 & -2 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 6 & 1 & 0 \\ 3 & 9 & 0 \\ 3 & -9 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -4 & 0 & 0 \\ 6 & -9 & 0 \\ 3 & 9 & 0 \\ 1 & 3 & 0 \end{bmatrix}$$

$$x = -4u^3 + 6u^2 + 3u + 1 \quad \rho / x = 2 \quad \mu' = 1,834 \quad y' = -10,76 \\ y = -9u^2 + 9u + 1 \quad \mu'' = -0,572 \quad y'' = -7,092 \\ \mu''' = 0,238 \quad y''' = 2,632$$

$$\rho / x = 5 \quad \mu' = -0,834 \quad y' = -10,76 \\ \mu'' = 1,572 \quad y'' = -7,092 \\ \mu''' = 0,762 \quad y''' = 2,632$$

positivo