

Grafică pe calculator (MLR5060)

Elemente de grafică 3_D

1. Transformări geometrice uzuale;
2. Reprezentarea curbelor, suprafețelor și corpurilor;
3. Observarea unui sistem 3_D de puncte;
4. Modelarea corpurilor;
5. Creșterea realismului imaginilor tridimensionale
 - Eliminarea suprafețelor acoperite

Creșterea realismului imaginilor tridimensionale

Următoarele cursuri prezintă câteva metode de îmbunătățire a imaginilor în sensul apropierea calității lor de imaginile reale.

Dintre aceste metode prezentate în literatura de specialitate cum ar fi:

- a) *eliminarea suprafăcătorilor și muchiilor acoperite* pentru extragerea elementelor de frontieră ascunse,
 - b) *perspectiva* pentru informațiile de profunzime,
 - c) *proiecțiile dinamice* pentru reprezentarea obiectelor în mișcare,
 - d) *indici de intensitate sau variația de culoare* utilizate pentru modificarea culorilor din adâncime,
 - e) *texturi* și detalii de suprafață pentru reprezentarea microstructurilor fețelor,
 - f) *secționarea* cu un plan frontal utilizată la vizualizarea interiorului obiectului,
 - g) *iluminarea curpurilor* prin *utilizarea luminilor și umbrelor* și
 - h) *stereografie* pentru redarea în relief a obiectelor tridimensionale,
- am ales doar câteva pe care le-am considerat mai importante.

... Creșterea realismului imaginilor tridimensionale

1. Eliminarea suprafețelor acoperite

2. Texturi

3. Lumină și umbră

4. Stereografie

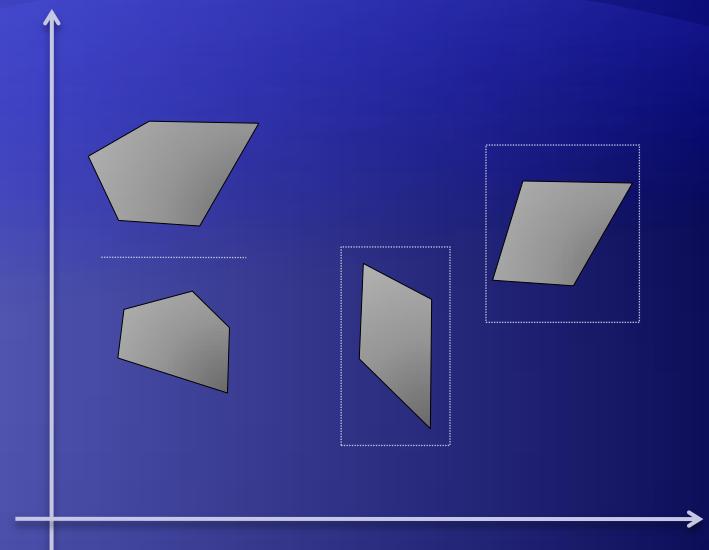
1. Eliminarea suprafețelor acoperite

Algoritmii de eliminare a zonelor *nevizibile* sunt în general mari consumatori de resurse (*memorie și timp*). Există trei clase de algoritmi și anume:

- a) *Algoritmi spațiu-imagine* prin care se compară fiecare pixel cu fiecare față, deci de complexitate $P*F$ (P =numărul de pixeli din fereastră, F =numărul de fețe ale corpului) pentru a decide cărei fețe îi aparține fiecare pixel în scopul colorării corespunzătoare;
- b) *Algoritmi spațiu-obiect* care compară fețele două câte două, deci de complexitate $F*F$, pentru a decide relația de acoperire dintre fețe în scopul determinării unei ordini de transpunere a fețelor pe ecran astfel încât fețele mai îndepărtate se transpun primele iar cele mai apropiate vor fi desenate ultimele (se vor acoperi una pe alta).
- c) *Algoritmi hibrizi* care utilizează elemente convenabile din primele două clase.

... 1. *Eliminarea suprafețelor acoperite*

Pentru simplificarea comparațiilor dintre fețe sunt utilizate diverse tipuri de ferestre ecran (unidimensionale, bidimensionale sau chiar tridimensionale) care conțin fețele studiate și pentru care comparațiile sunt mult mai ușoare (vezi figura alăturată).



Dintre algoritmii mai cunoscuți amintim următorii:

- *Buffer de adâncime (Z-buffer)* ,
- *Linie de baleiaj* ,
- *Sortarea în adâncime (depth-sort)* și
- *Subdivizarea ariilor în arii elementare disjuncte*.

... 1. Eliminarea suprafăcărilor acoperite - Z-buffer

- Algoritmul **Z-buffer**

Algoritmul utilizează o matrice D care conține pentru fiecare pixel P_{ij} cota z a punctului reprezentat prin P_{ij} (în urma proiecției) și notată cu $z(P_{ij})$. Presupunem că observatorul se află pe axa Oz , aşa cum am văzut în paragraful precedent.

Algoritmul Z-Buffer este:

Pentru fiecare pixel P_{ij} din fereastra ecran execută

Colorează (P_{ij} , Culoarea_de_fond);

$D_{i,j} :=$ minimă, negativă (minus infinit);

Pentru fiecare față f a obiectului execută

Pentru fiecare pixel P_{ij} corespunzător feței f execută

Dacă $z(P_{ij}) > D_{ij}$ Atunci // ()*

Colorează (P_{ij} , Culoarea_feței f);

$D_{i,j} := z(P_{ij})$;

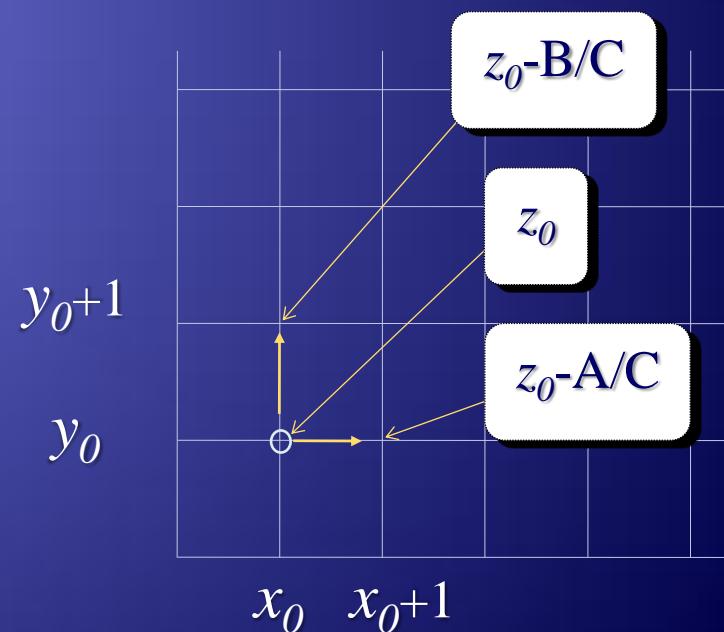
Sf_Z-Buffer.

... 1. Eliminarea suprafețelor acoperite - Z-buffer

Datorită faptului că acest algoritm utilizează multă memorie pentru a reprezenta matricea D, acesta se poate modifica pentru a rezolva această problemă pentru o linie sau pentru o fereastră ecran.

Pentru a micșora durata de execuție a algoritmului prezentat, calculele de distanță ($z(P_{ij})$) pot fi evitate prin determinarea ecuației planului ce conține fiecare față și determinarea recurrentă a cotei z. Pentru trei puncte ale unei fețe alese se poate determina ecuația planului ce conține față :

$$Ax + By + Cz + D = 0$$

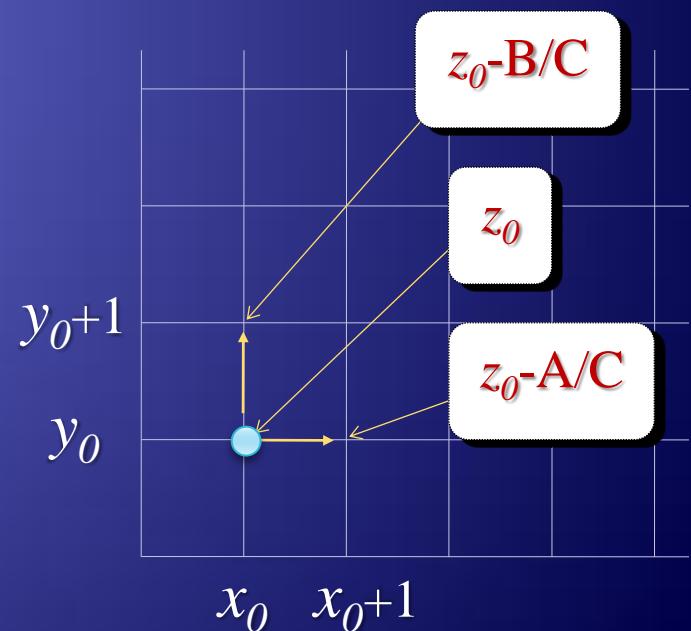


Odată calculată cota z_0 a unui pixel P_{x_0, y_0} , se deduce că pentru punctele vecine, cotele sunt egale cu $z_0 \cdot A/C$ respectiv $z_0 \cdot B/C$.

Acest algoritm, prezentat pentru eliminarea fețelor ascunse, se poate ușor adapta pentru eliminarea muchiilor ascunse și de asemenea se poate extinde pentru fețe cu un anumit grad de transparentă, modificând condiția de vizibilitate (*) din algoritm:

Dacă $z(P_{ij}) > D_{ij}$ Atunci

Colorează $(P_{ij}, \text{Culoarea_feței } f)$;



... 1. Eliminarea suprafețelor acoperite -Linie de baleiaj

- Algoritmul *Linie de baleiaj*

Acet algoritm este o extindere a algoritmului de *umplere a interiorului unui poligon* și poate fi utilizat în cazul reprezentărilor *poliedrale*, deoarece fețele în acest caz sunt *poligoane*.

Algoritmul de *umplere* este următorul:

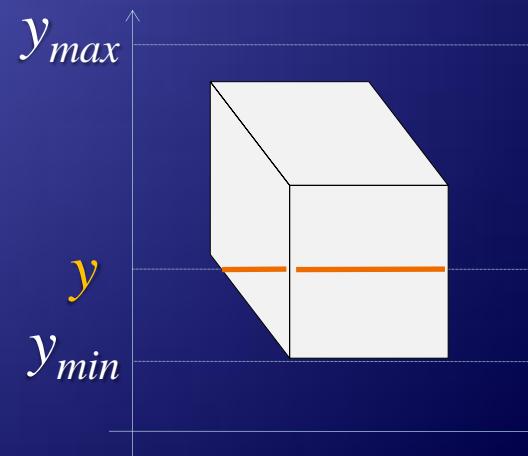
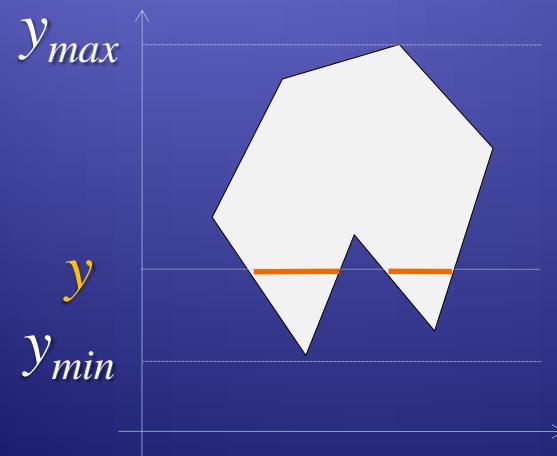
Pentru fiecare linie de baleiaj $y := y_{min}, y_{max}$ execută

Determină intersecțiile x_i cu fiecare latură;

Ordonează crescător sirul x_i ;

Pentru fiecare pereche de coordonate determinate

Trasează segmente orizontale de la x_{2*k-1} la x_{2*k} .

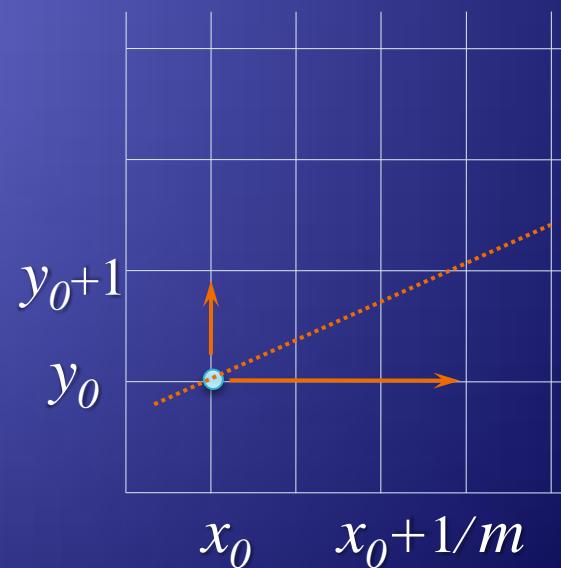


... 1. Eliminarea suprafețelor acoperite -Linie de baleiaj

Pentru a nu mai calcula de fiecare dată intersecțiile liniei de baleiaj cu laturile poligonului se poate utiliza o listă (ordonată după x_{min}) de segmente *active* (notată cu Lsa care conține laturile intersectate la un moment dat de linia de baleiaj) fiecare conținând informațiile:

$$(y_{min}, x_{min}, y_{max}, 1/m)$$

unde m -reprezintă panta dreptei, iar $1/m$ creșterea pe x corespunzătoare creșterii cu o unitate pe y .



Algoritmul **Linie de baleiaj** este următorul:

Algoritmul **Linie de baleiaj** este:

$Lsa := \emptyset;$

Pentru fiecare linie de baleiaj $y := y_{min}, y_{max}$ execută

Dacă \exists o latură s a poligonului pentru care $y = y_{min}$

Atunci $Lsa := Lsa \cup \{s\};$

Intersecțiile x_i sunt valorile x_{min} din Lsa ;

Pentru fiecare pereche de coordonate x_i

Trasează segmente orizontale de la x_{2*k-1} la x_{2*k} ;

Pentru fiecare segment $s \in Lsa$ execută

$x_{min} := x_{min} + 1/m;$

Dacă $y = y_{max}$ Atunci $Lsa := Lsa \setminus \{s\};$

Sf_ Linie de baleiaj .

Pentru algoritmul de eliminare a fețelor acoperite vom mai reține în lista de segmente și fețele care formează fiecare muchie.

Pentru fiecare segment orizontal desenat se va determina care este fața cea mai apropiată care îl conține și se va colora în culoarea feței respective până la următoarea intersecție.

Dacă în listă nu mai apar segmente, atunci ordinea rămâne aceeași, deci nu se mai determină față cea mai apropiată.

Este de asemenea utilă o informație binară pentru fiecare față care ne va spune dacă linia de baleiaj intră sau părăsește față respectivă pentru a cunoaște care fețe sunt active și trebuie luate în considerare la determinarea culorii de desenare.

... 1. Eliminarea suprafețelor acoperite - Depth-Sort

- Algoritmul *Depth-Sort*

Algoritmul constă în ordonarea fețelor astfel încât cea mai depărtată de observator se transpune prima iar cea mai apropiată ultima. În felul acesta fețele se vor acoperi efectiv de către fețele mai apropiate.

Pentru aceasta se vor efectua următoarele:

- Se ordonează fețele după valoarea z maximă;
- Se transpun prin baleiaj fețele în ordinea determinată.

Pentru a determina această ordine va trebui să determinăm o relație de acoperire între fețe, după care putem să efectuăm ordonarea.

Două fețe F_i și F_j pot fi în următoarele situații:

- I. F_i Acoperă F_j $(F_i \supset F_j);$
- II. F_i Acoperită de F_j $(F_i \subset F_j);$
- III. F_i, F_j Disjuncte $(F_i \cap F_j = \emptyset);$
- IV. F_i, F_j Se intersectează $(F_i \cap F_j \neq \emptyset).$

În prime trei situații putem rezolva problema colorării, iar în situația IV se vor împărți fețele astfel încât putem reduce problema la unul din cele trei cazuri favorabile (I - III).

În algoritm vom utiliza o matrice de acoperire în care un element $M_{ij} = 1$ dacă fața i acoperă fața j (I) și $M_{ij} = 0$ în rest. Coeficientul de acoperire A_i ne va da numărul de fețe acoperite de fața i . A_i se poate calcula ca suma elementelor de pe linia i din matricea de acoperire M.

Algoritmul este următorul:

Cât timp \exists fețe F_i pentru care $A_i \geq 0$ execută

$i := \text{Alege}(F_i)$ { pentru care $A_i = 0$ };

Transpune (F_i) ; $A_i = -1$;

Pentru toate fețele F_j care acoperă fața F_i decrementează A_j ;

Pentru a determina relațiile dintre două fețe F_i și F_j se procedează astfel:

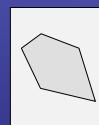
- Se compară extinderile ecran și dacă acestea nu se suprapun atunci fețele vor fi în relația III;
- Se determină ecuația planului ce conține fața F_i apoi se verifică dacă fața F_j și observatorul sunt de acceași parte a planului, caz în care suntem în situația II, altfel în situația I. Se procedează analog pentru a determina ecuația planului ce conține fața F_j apoi se verifică dacă fața F_i și observatorul sunt de acceași parte a planului determinat, etc.;
- Pentru zona comună se poate analiza chiar fiecare pixel pentru a stabili față cea mai apropiată.

... 1. Eliminarea suprafețelor acoperite - Subdivizarea ariilor elementare

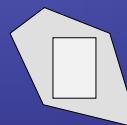
- Algoritmul *Subdivizarea ariilor elementare*

Această metodă compară zone dreptunghiulare ale ferestrei (numite *arii elementare* notate în cele ce urmează cu A_E) cu proiecții ale fețelor corpului. Relațiile dintre o arie elementară A_E și o față F_i pot fi:

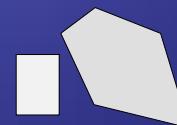
- I. A_E *Conține* F_i $(A_E \supset F_i);$
- II. A_E *Conținută în* F_i $(A_E \subset F_i);$
- III. A_E, F_i *Disjuncte* $(A_E \cap F_i = \emptyset);$
- IV. A_E, F_i *Se intersectează parțial* $(A_E \cap F_i \neq \emptyset).$



I



II



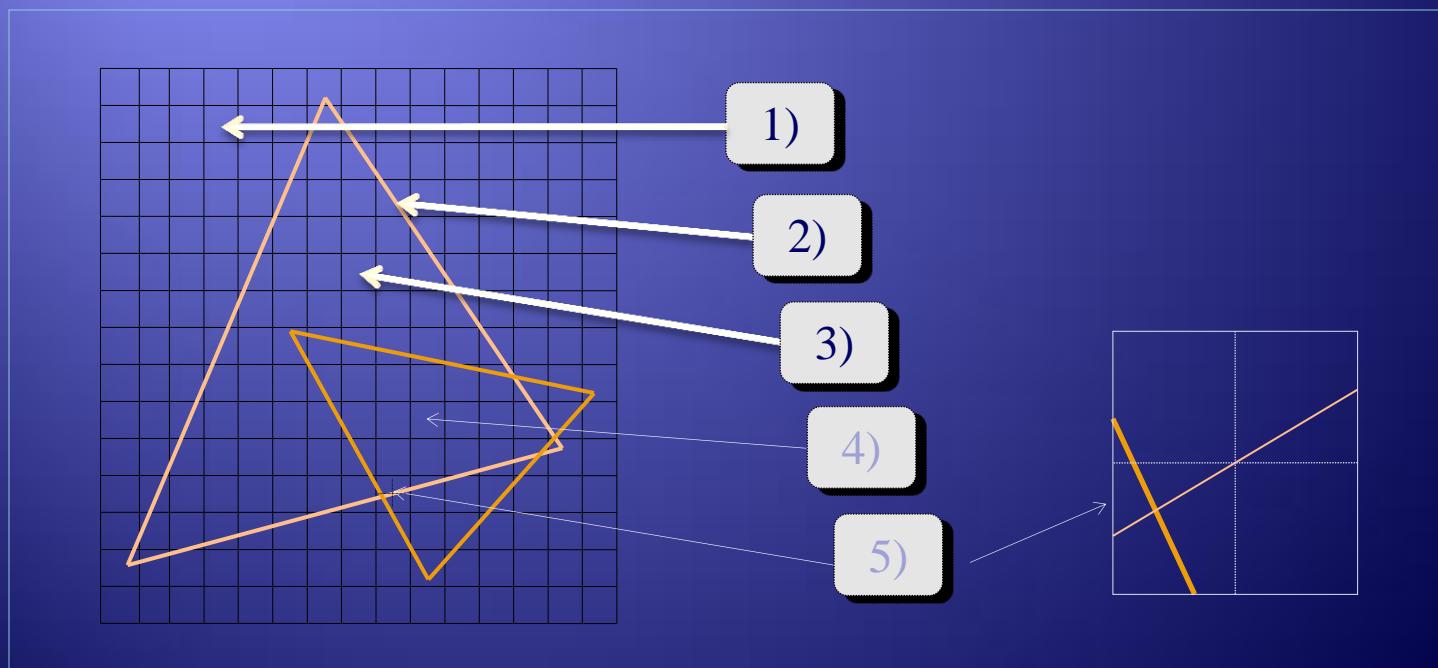
III



IV

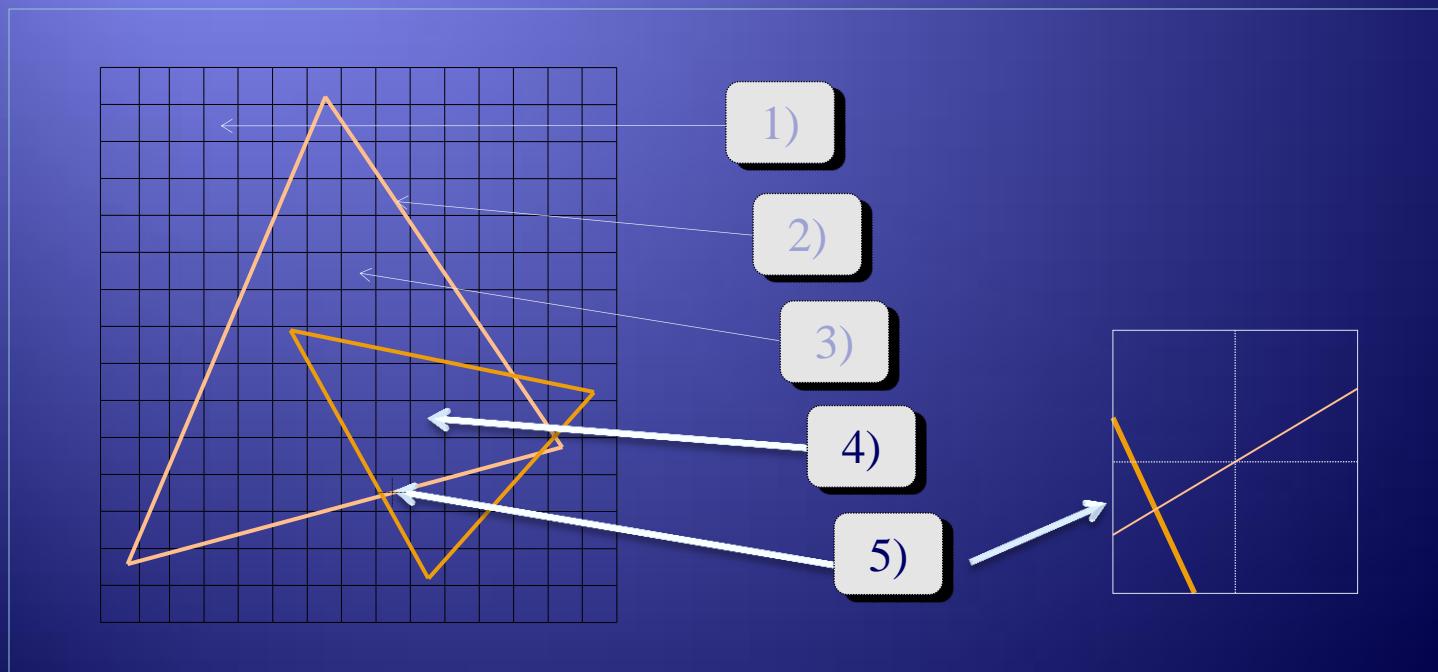
Desenarea conținutului unei *arii elementare* se realizează astfel:

- 1) Dacă $A_E \cap F_i = \emptyset$ (III), $\forall F_i$ atunci A_E se colorează cu culoarea de fond;
- 2) Dacă există o singură față F_i pentru care $A_E \cap F_i \neq \emptyset$ (IV), atunci exteriorul $(A_E \setminus F_i)$ se colorează cu culoarea de fond, iar interiorul $(A_E \cap F_i)$ cu culoarea feței F_i ;
- 3) Dacă există o singură față F_i pentru care $A_E \subset F_i \neq \emptyset$ (I), atunci A_E se colorează cu culoarea feței F_i ;



... Desenarea conținutului unei *arii elementare* se realizează astfel:

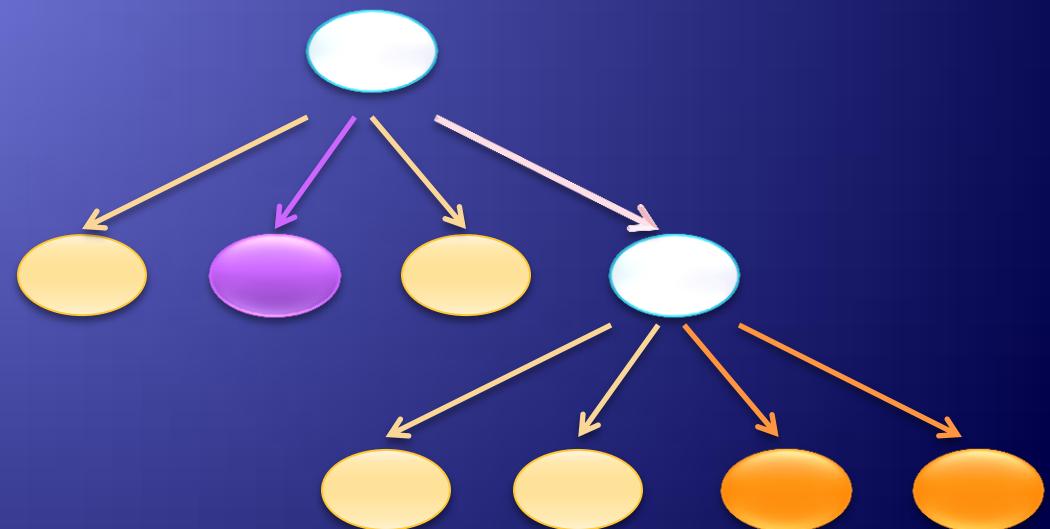
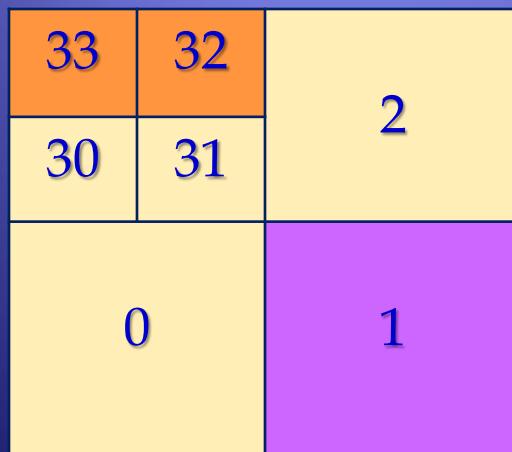
- 4) Dacă există mai multe fețe F_i pentru care avem $A_E \cap F_i \neq \emptyset$ (IV) dar există o singură față F_j pentru care $A_E \subset F_j$ și F_j este cea mai apropiată, atunci A_E se colorează cu culoarea feței F_j ;
- 5) Dacă nu se poate aplica nici o regulă dintre primele patru descrise, atunci se împarte A_E în subarii (de exemplu în patru) și se verifică din nou condițiile 1-4. Dacă nici atunci nu sunt verificate, se împarte din nou, și tot aşa până se ajunge la arie egală cu un pixel, situație în care problema poate fi rezolvată.



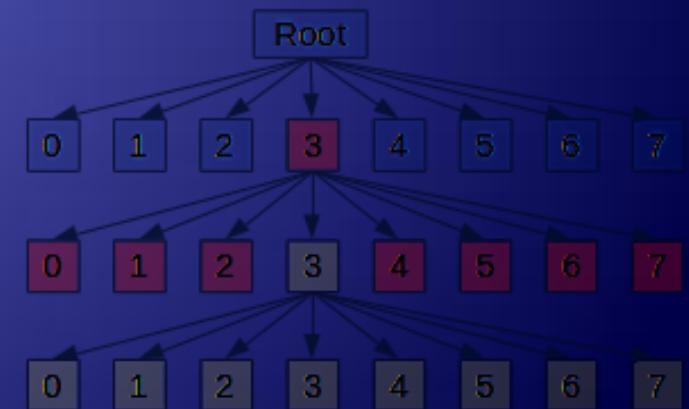
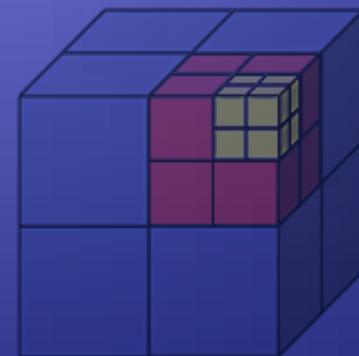
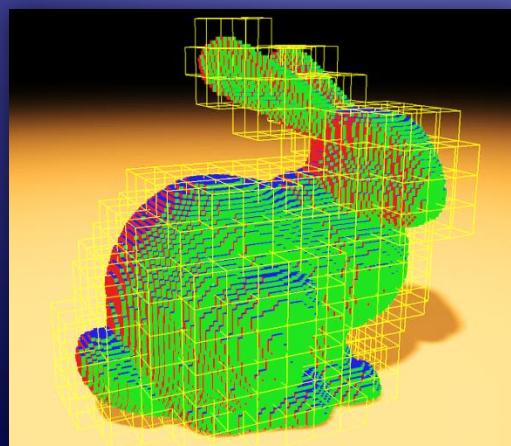
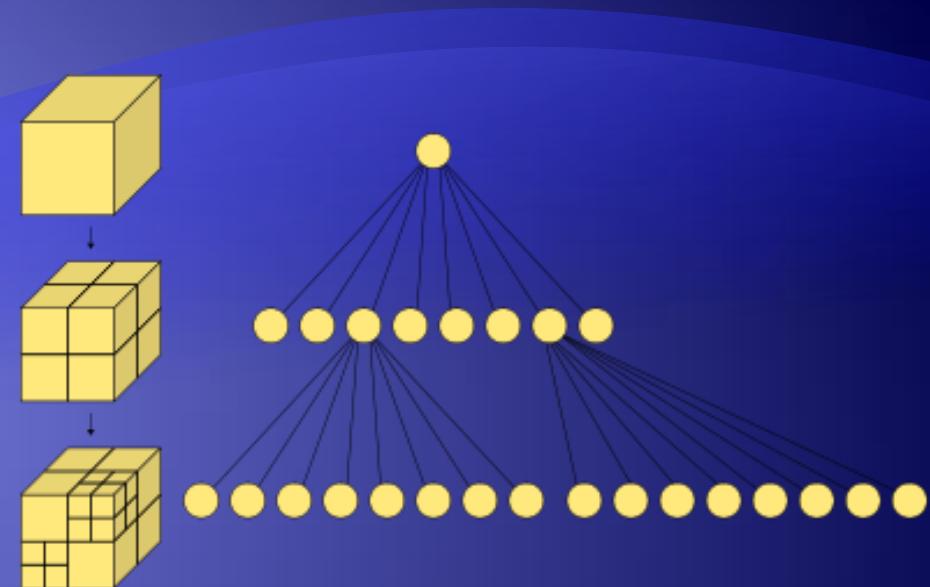
... 1. Eliminarea suprafețelor acoperite - Metodele OCTREE

- *Metodele OCTREE*

Aceste metode sunt utilizate pentru corpuri reprezentate prin *octree* (arbore de octanti – structura arborescentă în care nodurile corespund unor regini 3D, similară cu *quadtree* din 2D).



In reprezentarea 3D, spatiul este impartit in 8 octanti (0-7 sau combinatii dupa cele 3 directii: U/D, L/R, F/B). Daca toti voxelii dintr-un octant sunt de acelasi tip nodul va fi terminal (frunza) altfel se va reprezenta printr-un subarbore cu 8 fii, pana se ajunge la un voxel.



Compunerea obiectelor reprezentate prin metoda *Octree*.

Operații booleene: *Reuniune, Intersecție, ...*

Pentru construirea obiectului rezultat se vor parcurge în paralel cei doi arbori (de la radacină spre frunze) comparând fiecare pereche de noduri.

O problemă importantă este găsirea nodului vecin. Un nod poate avea 26 de noduri vecine (6 fete + 12 laturi + 8 varfuri). Algoritmul propus de Samet determină un vecin pe o direcție precizată în două etape:

- a) Se merge ascendent de la nodul initial, până se găseste nodul părinte comun nodului initial și al celui verificat (posibil vecin).
- b) Se merge descendant spre nodul vecin.

Acest algoritm caută nodul părinte pentru ambele noduri, apoi caută nodul vecin printre descendenții nodului părinte (determinat anterior).

Operațiile sunt similare cu cele 2-D (*quadtree*).

Referinte

Rodica Nabiu, Daniel Volovici , *Sisteme de Prelucrare Grafică*,
Editura Albastră, Cluj-Napoca, 1999.

W. G. Aref, H. Samet , *An algorithm for perspective viewing of objects represented by octrees*, Computer Graphics Forum, 14(1):59-66, March 1995, Also University of Maryland Computer Science Technical Report TR-2757, September 1991
http://www.spiralgraphics.biz/genetica/help/index.htm?environment_maps_explained.htm

Eric Andrew Lewis, *How a Quadtree Works ~ Watch a Quadtree in action*
<http://ericandrewlewis.github.io/how-a-quadtrees-works/>

Temă



Pentru *Eliminarea suprafetelor acoperite* aplicăți unul dintre următorii algoritmi:

- *Buffer de adâncime (Z-buffer)* ,
- *Linie de baleiaj* ,
- *Sortarea în adâncime (depth-sort) sau*
- *Subdivizarea ariilor în arii elementare disjuncte.*

Success!