

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.

Etape în reprezentarea Ob. 3D

-1. Modelare

Descr. 3D $\sim R^3$

Spatiul 3D

0. Obs. unui Sist. 3D

*Coordinate ale Sistemului de Vizual.
Operatii de Decupare si Vizualizare*

$\Omega \in O_z,$

$V \in O_y$

1. Proiectie

Descr. 2D $\sim R^2$

*Fereastra Reală
Window*

2. Transf. fereastra

Descr. 2D $\sim R^2$

*Fereastra Ecran
Viewport*

Observarea unui sistem 3_D de puncte

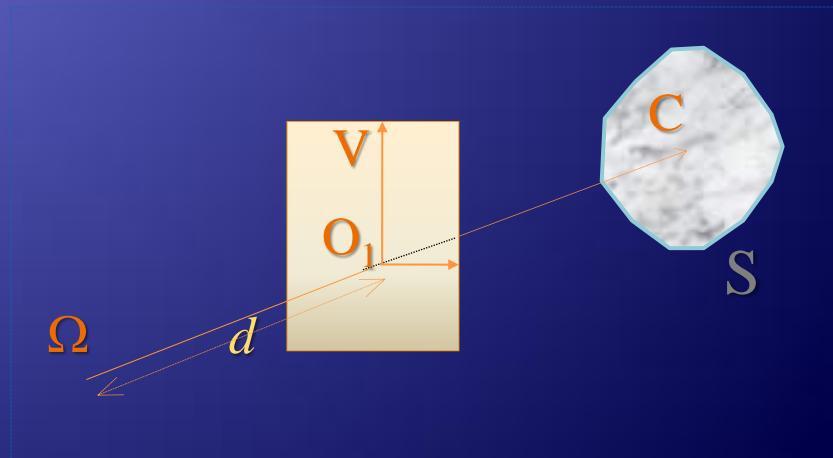
Un corp solid, tridimensional, îl putem modela printr-un sistem de puncte tridimensionale $S = \{ P_i(x_i, y_i, z_i) \in \mathbb{R}^3, i=1,2,\dots,n \}$.

Considerăm că observatorul se află în punctul $\Omega(x_0, y_0, z_0)$ și privește spre centrul obiectului care poate fi considerat ca fiind centrul de greutate $C(x_c, y_c, z_c)$, (x_c, y_c și z_c le putem calcula ca medie aritmetică a coordonatelor x_i, y_i respectiv z_i ale punctelor $P_i, i=1,2,\dots,n$).

Pe direcția de observare ΩC (și perpendicular pe aceasta), la o distanță d precizată (în punctul $O_1(x_1, y_1, z_1)$) se așează planul de proiecție după o verticală de asemenea dată.

Coordonatele punctului O_1 se determină astfel:

$$O_1 = (1-t) * \Omega + t * C, \text{ unde}$$
$$t = \Omega O_1 / \Omega C = d / \Omega C.$$



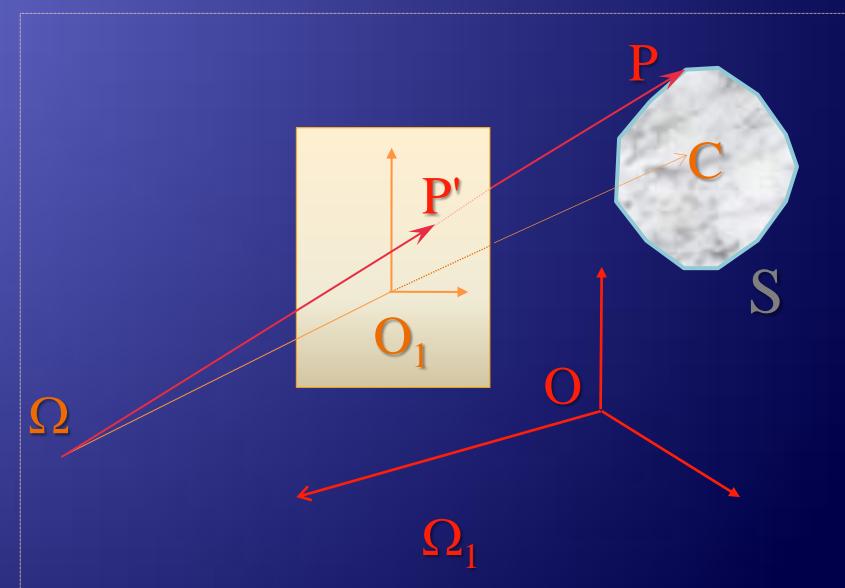
... Observarea unui sistem 3_D de puncte

Proiecția unui punct $P \in S$ se determină prin intersecția segmentului ΩP cu planul $x' O_1 y'$ determinat anterior. Deoarece aceste calcule sunt relativ complexe, vom prezenta în continuare o modalitate mai simplă de rezolvare a acestei probleme. Anterior au fost date formulele de proiecție în ipoteza că observatorul se află pe axa Oz. Pentru a putea utiliza aceste formule vom proceda după cum urmează:

- a) Se translatează toate punctele din sistem, cu $(-x_1, -y_1, -z_1)$, astfel încât $O_1 = O$, iar $\Omega(x_0, y_0, z_0)$ se va translata în punctul

$$\Omega_1(x_0 - x_1, y_0 - y_1, z_0 - z_1)$$

$$\Omega \rightarrow \Omega_1$$



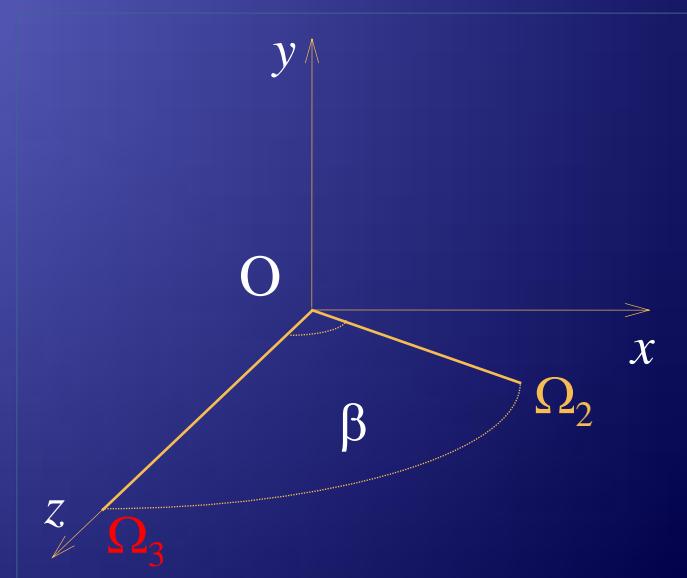
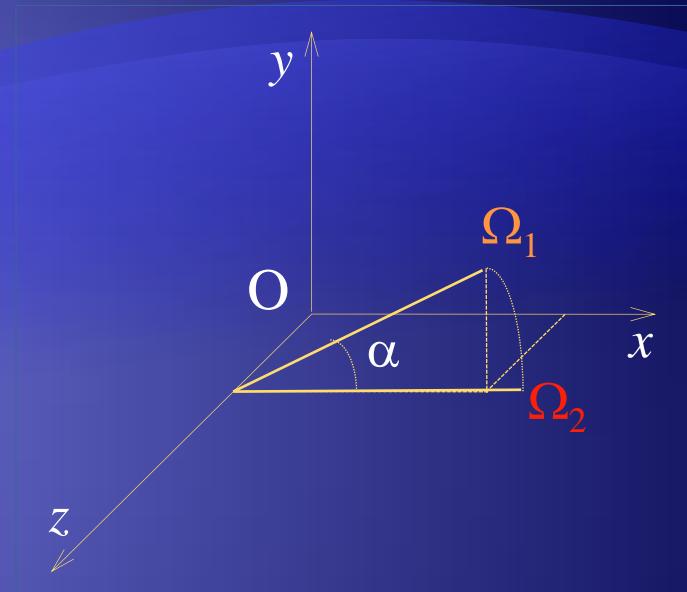
... Observarea unui sistem 3_D de puncte

b) Se aplică o rotație (tuturor punctelor) în jurul axei Oz cu unghiul α astfel încât observatorul să ajungă în planul xOz.

$$\Omega_1 \rightarrow \Omega_2$$

c) Se aplică o a doua rotație în jurul axei Oy cu unghiul β (care se poate determina în funcție de coordonatele punctului Ω_2) pentru ca observatorul să ajungă pe axa Oz.

$$\Omega_2 \rightarrow \Omega_3$$



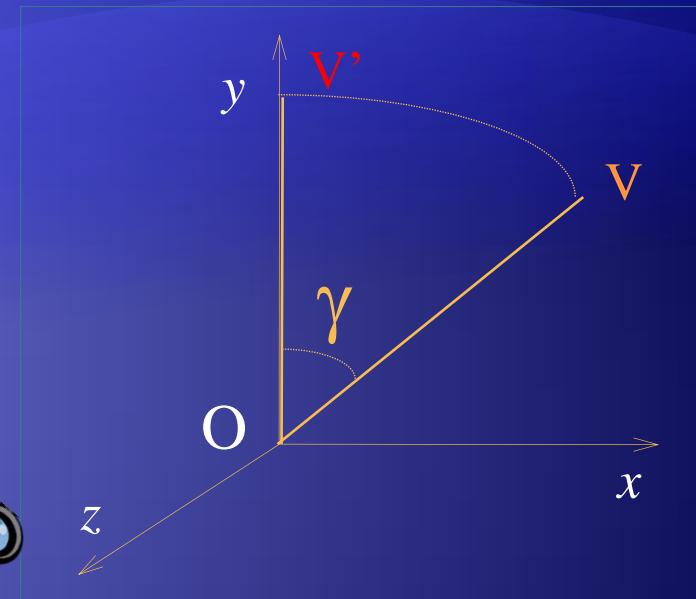
... Observarea unui sistem 3_D de puncte

d) În final pentru ca imaginea să nu fie răsturnată, vom aduce verticala V pe axa Oy , printr-o rotație cu unghiul γ (calculat în funcție de coordonatele verticalei V) în jurul axei Oz .

$$V \rightarrow V'$$



Operații de Vizualizare

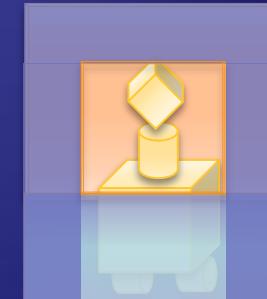
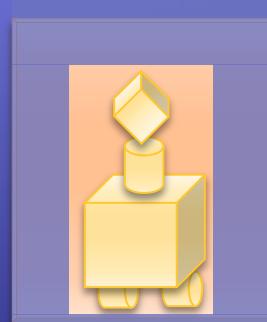
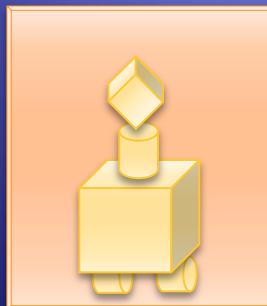


- a) Translație: $O1=O$
- b) Rotație(\bullet Oz , α): $\Omega \in xOz$
- c) Rotație(\bullet Oy , β): $\Omega \in Oz$
- d) Rotație(\bullet Oz , γ): $V \in Oy$

Decuparea față de volumul de vizualizare

Reprezentarea doar a unei portiuni a scenei se poate realiza utilizând decupări:

- a) față de volumul de vizualizare (definit prin șase plane care il delimită (stânga, dreapta, sus, jos, fata, spate), sau (în plus)
- b) alte plane de decupare (*clipping planes*) pentru eliminarea din scenă a portiunilor *nedorite*.



... Decuparea față de volumul de vizualizare

Planele de *decupare* sunt specificate prin ecuații de forma:

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

unde A , B și C reprezintă coeficienții directori ai normalei la plan.

Volumul de vizualizare este intersecția semispațiilor definite de *planele de decupare* care sunt modificate de transformările de vizualizare (*observare*).

La decupare se determină (pentru a fi reprezentate) segmentele din interiorul *volumului de vizualizare*, deci nu se iau în considerare cele aflate în exteriorul *vol. de viz.* Pentru aceasta se verifică poziția relativă a fiecarui segment față de planele (date prin ecuații) care delimită *vol. de viz.* și în plus se determină și intersecția lor astfel:

Pentru fiecare capăt $P(x,y,z)$ a unui segment se verifică semnul expresiei $\text{Pl}(P) = Ax + By + Cz + D$ astfel: dacă $\text{Pl}(P) > 0$ atunci $P \in$ *exteriorului planului*, dacă $\text{Pl}(P) < 0$ atunci $P \in$ *interiorului planului*.

... Decuparea față de volumul de vizualizare

Dacă ambele capete sunt în interiorul semispațiului atunci segmentul se va reprezenta, dacă ambele sunt în exterior, nu se reprezintă, iar dacă sunt în semispații diferite, se va determina intersecția dreptei cu planul, retinând pentru reprezentare doar segmentul aflat în interior.

Segmentele care ne interesează pentru reprezentare sunt acelea care se află în semispațiul interior față de fiecare plan de delimitare al *vol. de viz.* (*sus, jos, stanga, dreapta, față, spate*).

Pasii necesari vizualizării sunt:



Modelarea corpurilor

Există mai multe modele de reprezentare a obiectelor grafice tridimensionale din care vom prezenta câteva în cele ce urmează:

a) Instantierea primitivelor pure

Această metodă se utilizează în industrie, fiind foarte specializată pe un anumit tip de obiect (șurub, elice, etc), care este puternic tipizat și parametrizat. Aceste *prototipuri generice* prin instantiere vor conduce la reprezentarea grafică, deci la întocmirea unui proiect corespunzător unui obiect dorit de proiectant.

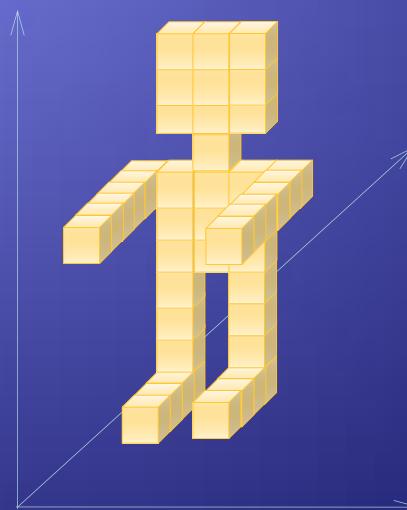
Lipsa operatorilor, face ca acest model să fie greu de utilizat în realizarea de corpuri compuse, complexe sau altele decât acelea pentru care este conceput.



b) *Enumerarea ocupării spațiale*

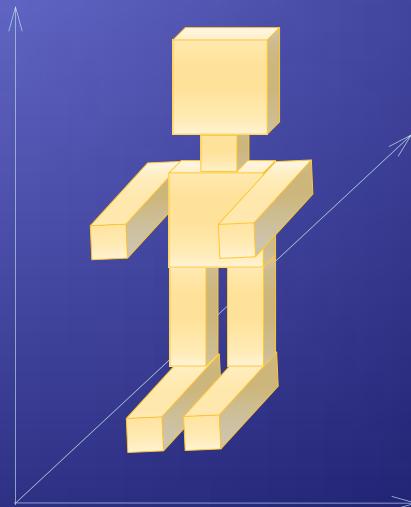
Acet model utilizează o retea tridimensională pe care se pot defini cubule (celule spațiale numite *voxeli*) de dimensiuni egale și cu ajutorul cărora se construiesc (se descriu) corpurile.

Deoarece la descriere se utilizează multe componente, aceasta conduce la o memorie mare și timp de realizare costisitor.



c) Descompunerea în celule elementare disjuncte

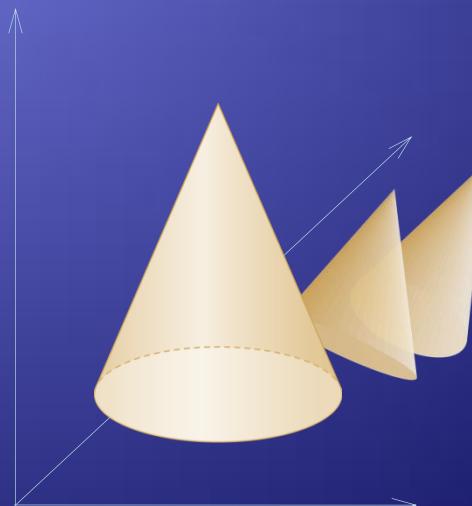
Modelul acesta vine să completeze, să generalizeze modelul anterior, prin faptul că de această dată este permisă utilizarea de celule de dimensiuni diferite, cu intersecții disjuncte și fără goluri. În acest mod, atât timpul cât și memoria necesară este redusă. Elementele mici de construcție vor fi utilizate doar la frontieră obiectului, pentru finisarea acestuia, în rest pot fi folosite elemente de dimensiuni cât mai mari.



d) *Interpolare*

Obiectul este considerat (definit) ca fiind o reuniune de segmente ale căror extremități se află (se plimbă) pe o mulțime de puncte din spațiu (R^3). De exemplu suprafața laterală a unui con este reuniunea segmentelor având o extremitate într-un punct (vârful conului) și cealaltă pe un cerc (baza conului).

Lipsa operatorilor conduce la imposibilitatea compunerii corpurilor descrise prin interpolare.

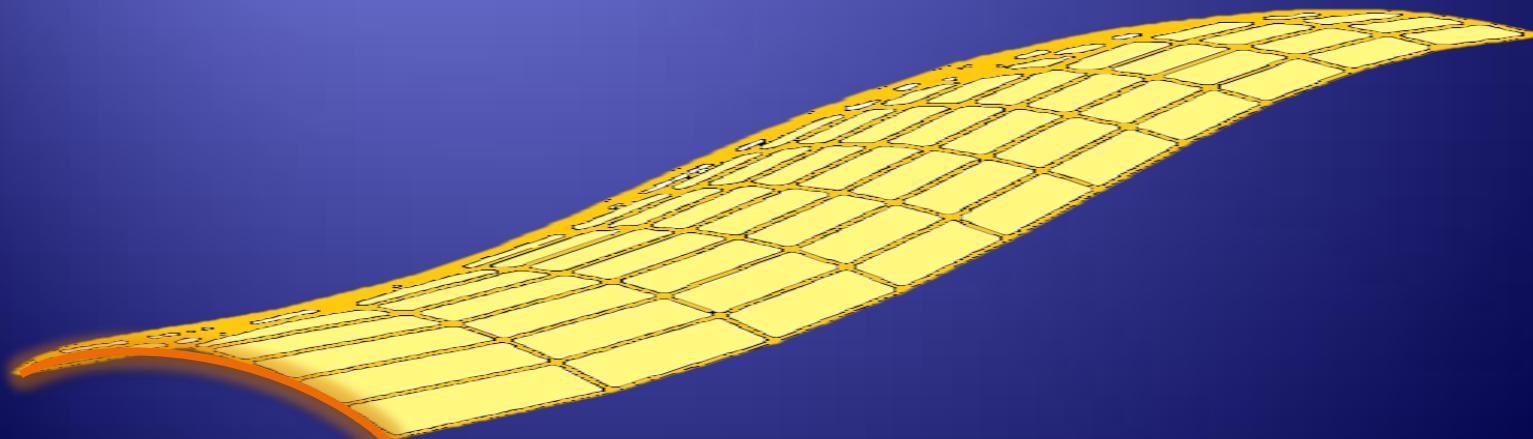


e) *Reprezentarea prin măturare*

Metoda este folosită în diverse procese tehnologice unde anumite mașini de prelucrare a materialelor sunt concepute (sau pot fi programate) să realizeze o suprafață a materialului definind conturul printr-o curbă care glisează (alunecă) pe o altă curbă (*sweep* de translație sau de rotație).

Un corp sau o suprafață care se deplasează pe o traекторie, mătură un volum. Un corpul este reprezentat printr-o pereche de formă:

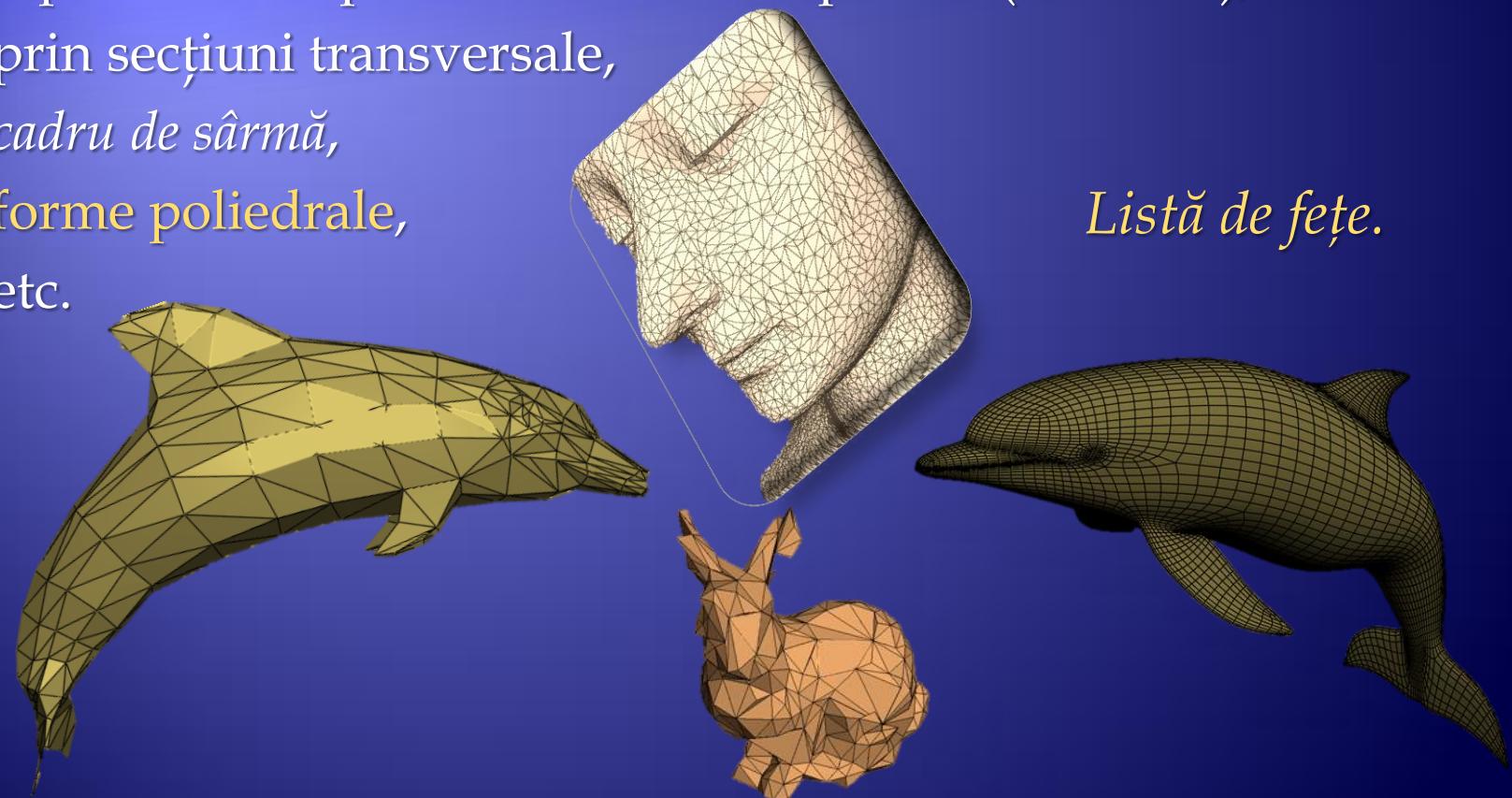
(*corp în mișcare, traекторie*).



f) Reprezentarea prin frontiere

Reprezentarea corpurilor prin definirea unor elemente de frontieră (*vârfuri, muchii, fețe*) poate fi realizată prim mai multe modele și anume:

- reprezentarea printr-o ierarhie de puncte (*vertexuri*),
- prin secțiuni transversale,
- *cadru de sârmă*,
- forme poliedrale,
- etc.



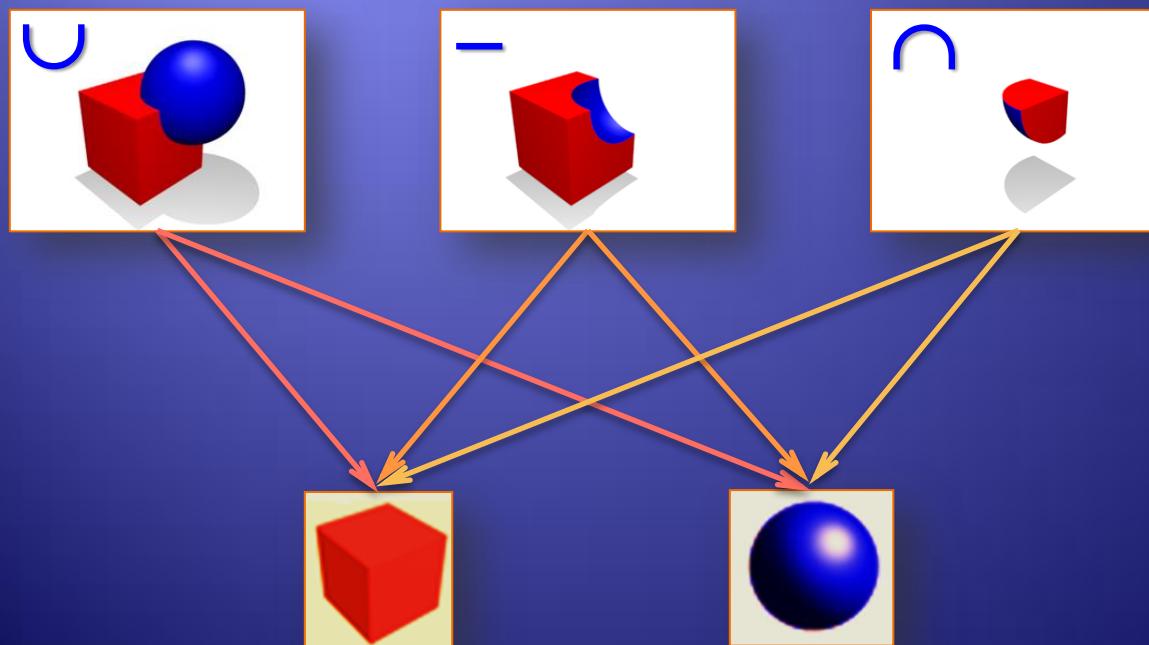
g) *Geometria solidă constructivă*

Această metodă pune la dispoziția utilizatorului o mulțime de primitive grafice solide tridimensionale (cum ar fi *cub*, *paralelipiped*, *cilindru*, *con*, etc.), precum și o mulțime de operatori (*reuniune*, *intersectie*, *diferență*, etc.) care permit descrierea de corpuri complexe prin expresii asemănătoare cu cel aritmetic și care la rândul lor pot fi reprezentate prin arbori binari. În felul acesta se pot defini adevărate biblioteci de corpuri grupate pe diverse domenii. Primitivele pot avea și anumite caracteristici (diverse atrbute cum ar fi textură culoare, etc.), ceea ce face ca această metodă să fie o metodă generoasă prin care se pot construi scene complexe plecând de la anumite corpuri deja construite sau construite direct de către utilizator.

... g) Geometria solidă constructivă

Constructive solid geometry (CSG) utilizează arbori binari:

- Fruzele ~ Primitive grafice,
- Nodurile ~ Operații.



Bibliografie

Grafica si Intrefete Utilizator (sem2)(ro)

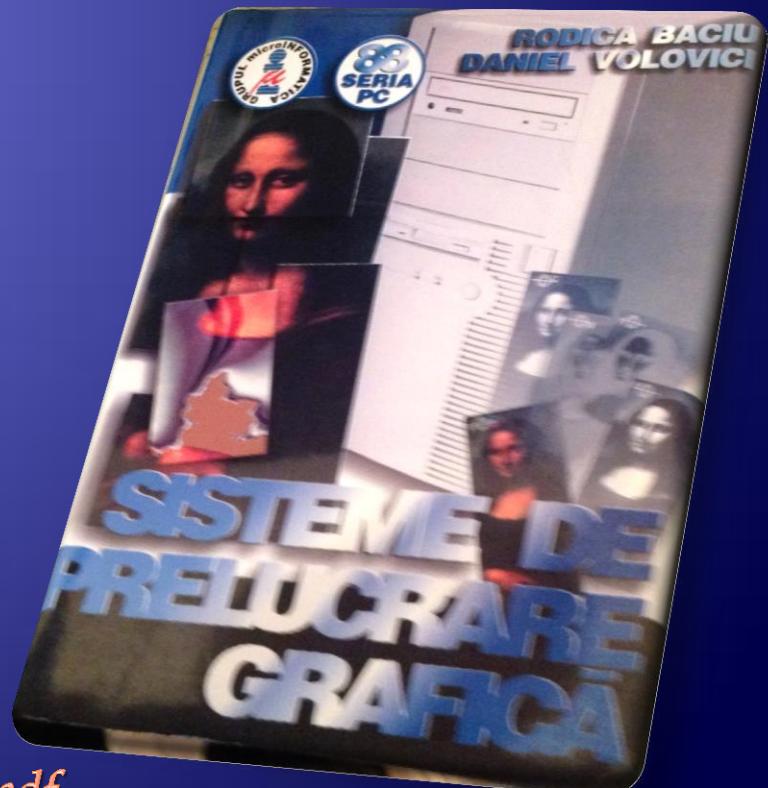
<http://web.info.uvt.ro/~mgaianu/>
<http://web.info.uvt.ro/~mgaianu/GUI/>
<http://web.info.uvt.ro/~mgaianu/GUI/Laboratory/Lab4.pdf>

Index of /~mgaianu/GUI/

Facultatea de Matematica si Informatica

<i>Name</i>	<i>Last Modified</i>
<u>Parent Directory/</u>	
<u>Course/</u>	2015-May-18 10:34:33
<u>Docs/</u>	2014-Apr-14 08:10:57
<u>Laboratoare_vechi/</u>	2014-Mar-02 12:59:56
<u>Laboratory/</u>	2014-Apr-16 08:05:19
<u>Proiect/</u>	2014-Mar-26 10:43:09

<http://web.info.uvt.ro/~petcu/grafica/GRAFN.pdf>



Temă



Aplicați *Observarea unui sistem 3D de puncte, Decuparea Volumului de Vizualizare, pentru un obiect 3D utilizând un Model de Reprezentare la alegeră.*

Success!

