Základy počítačové grafiky Přednáška 6

Martin Němec

VŠB-TU Ostrava

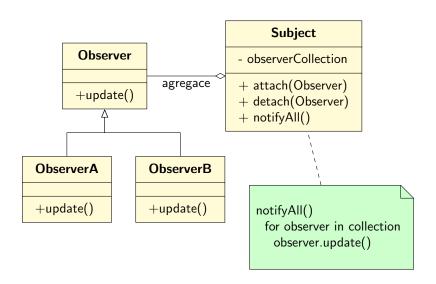
2024

Úvod

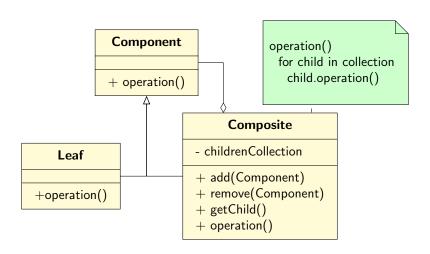
Doporučuji

- Neprogramujte formou Ctrl+C a Ctrl+V.
- Snažte se dělat menší, ale zkontrolovatelné změny.
- Verzovací systém.

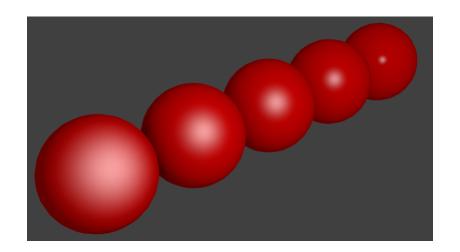
Observer



Composite

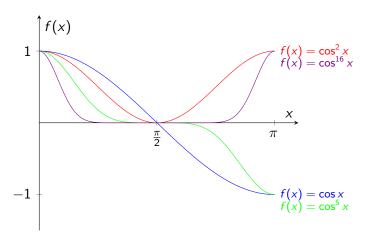


Shininess constant



Shininess constant

Ukázka změny průběhu funkce cosinus s různými koeficienty.

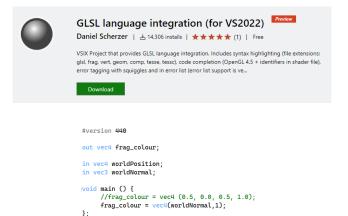


Kulová plocha

```
const float sphere[17280] = {
-0.831,-0.555,0.000,-0.833,-0.552,0.000,
-0.923,-0.382,0.000,-0.924,-0.380,0.000,
-0.815,-0.555,-0.162,-0.817,-0.552,-0.162,
...
-0.375,-0.923,0.074,-0.380,-0.921,0.075,
-0.555,-0.831,0.000,-0.559,-0.828,0.000};
```

Syntax highlighting

Syntax highlighting (file extensions: glsl, frag, vert, geom, comp, tesse, tessc).



Jakou verzi GLSL?

S vývojem grafických karet se vyvíjelo jak OpenGL tak jazyk GLSL. Generické datové typy

■ genBType: booleans

genlType: signed integers

genUType: unsigned integers

■ genType: floats

■ genDType: double floats

mat: float matrices

dmat: double matrices

Khronos.org - Reflect

Nebojte se použít dokumentaci.

Name

reflect - calculate the reflection direction for an incident vector

Declaration

Parameters

I

Specifies the incident vector.

N

Specifies the normal vector.

Description

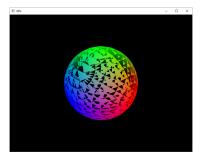
For a given incident vector \mathbf{I} and surface normal N reflect returns the reflection direction calculated as $\mathbf{I} - 2.0 * \mathbf{dot}(N, \mathbf{I}) * N$. N should be normalized in order to achieve the desired result.

Version Support

	OpenGL Shading Language Version											
Function Name	1.10	1.20	1.30	1.40	1.50	3.30	4.00	4.10	4.20	4.30	4.40	4.50
reflect (genType)	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
reflect (genDType)	-	-	-	-	-	-	✓	✓	✓	✓	✓	✓

Kulová plocha

Problém se "špatným" vykreslováním trojúhelníků vyřešíte takto. Budeme se mu věnovat na další přednášce.



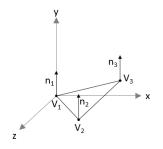
```
glEnable(GL_DEPTH_TEST);
while (!glfwWindowShouldClose(window)) {
  glClear(GL_COLOR_BUFFER_BIT | GL_DEPTH_BUFFER_BIT);
```

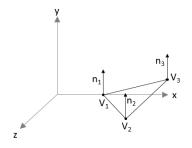
Transformace normálových vektorů

Mějme trojúhelník o vrcholech V_1 , V_2 a V_3 , kde $V_1 = [0, 0, 0]$, normálový vektor $\vec{n_1} = (0, 1, 0)$.

Modelová matice **M** obsahuje translaci T(2,0,0).

Převeďte vrchol V_1 i normálu $\vec{n_1}$ z object space do world space.





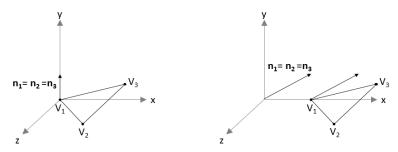
Platí, že $\vec{n_1} = \vec{n_2} = \vec{n_3} = (0, 1, 0)$.

Transformace normálových vektorů

Mějme trojúhelník o vrcholech V_1 , V_2 a V_3 , kde $V_1 = [0, 0, 0]$, normálový vektor $\vec{n_1} = (0, 1, 0)$.

Modelová matice **M** obsahuje translaci T(2,0,0).

Převeďte vrchol V_1 i normálu $\vec{n_1}$ z object space do world space.



Platí, že $\vec{n_1} = \vec{n_2} = \vec{n_3} = (2, 1, 0)$.

Normálové (obecně) vektory se nesmí transformovat běžnými transformačními maticemi!



Převod světla a kamery do Object Space

Můžeme převést pozici světla (bod) do souřadnicového systému modelu (z globalního do lokálního).

Můžeme využít inverzní matici $\mathbf{M}\mathbf{M}^{-1} = \mathbf{M}^{-1}\mathbf{M} = \mathbf{I}$.

$$V_1'={\bf M}\,V_1$$

Potom platí:

$$\mathbf{M}^{-1}V_1' = \mathbf{M}^{-1}\mathbf{M}V_1$$
 $\mathbf{M}^{-1}V_1' = \mathbf{I}V_1$

$$V_1 = \mathsf{M}^{-1}V_1'$$

Tečný vektor

Tečna $ec{t}$ je zadaná dvěma vrcholy $(ec{t}=V_2-V_1)$.

$$\mathbf{M}\vec{t} = \mathbf{M}(V_2 - V_1)$$

resp.

$$\mathbf{M}\vec{t} = \mathbf{M}V_2 - \mathbf{M}V_1$$

Transformovaný tečný vektor je dán

$$\vec{t}' = V_2' - V_1'$$

Normálový vektor není dán dvěma vrcholy, ale kolmostí k povrchu. Nelze použít přímo modelovou matici, chceme provést pouze rotace.

Normálová matice

$$dot(\vec{n}, \vec{t}) = 0$$

$$dot(\vec{n'}, \vec{t'}) = 0$$

$$\vec{n}^T \vec{t} = 0$$

$$\vec{n'}^T \vec{t'} = 0$$

$$\vec{t'} = \mathbf{M}\vec{t}$$

$$\vec{n'} = \mathbf{N}\vec{n}$$

$$dot(\vec{n'}, \vec{t'}) = 0$$

$$(\mathbf{N}\vec{n})^T (\mathbf{M}\vec{t}) = 0$$

Normálová matice

$$\begin{aligned}
\vec{t'} &= \mathbf{M}\vec{t} \\
\vec{n'} &= \mathbf{N}\vec{n}
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
dot(\vec{n'}, \vec{t'}) &= 0 \\
(\mathbf{N}\vec{n})^T(\mathbf{M}\vec{t}) &= 0
\end{aligned}$$

Protože transpozice součinu matic je součin transponovaných matic v opačném pořadí $(A \cdot B)^T = B^T \cdot A^T$, dostaneme:

$$\vec{n}^T \mathbf{N}^T \mathbf{M} \vec{t} = 0$$

A protože $\vec{n}^T \vec{t} = 0$, pak musí platit

$$N^TM = I$$

a odtud

$$\mathbf{N} = (\mathbf{M}^{-1})^T$$

Vertex shader

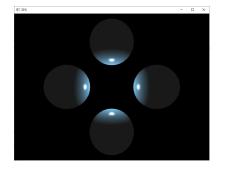
```
uniform mat4 model;
uniform mat4 view;
uniform mat4 projection;
void main(void)
{
  worldPos = model * vec4(vp,1.0);
  //normalova matice
  mat3 normal=transpose(inverse(mat3(model)));
  worldNorm = normal*vn;
  gl_Position = projection*view*model*vec4(vp,1.0);
Počítat inverzní matici je možné jak na CPU tak i GPU.
glm::mat3 N=glm::transpose(glm::inverse(glm::mat3(M)));
K čemu nám může být toto?
glm::mat3 N=glm::transpose(glm::inverse(glm::mat3(VM)));
```

Testování 1

Světlo (S=[0,0,0], h=40), čtyři kulové plochy souměrně rozmístěny kolem světla na jednotlivých osách a kamera nad objekty.

Kontrola správnosti Phongova osvětlovacího modelu (správně ambientní, difuzní i zrcadlová složka.).

Problémy se správným výpočtem (příp. s transformaci normály).



Testování 2

Světlo na špatné straně. Kulová plocha mezi světlem a kamerou, světlo má h=1. Přesvit na druhou stranu.



```
// light source on the wrong side?
if (dot(normalDirection, lightDirection) < 0.0) {
    specularReflection = vec4(0.0, 0.0, 0.0, 0.0);
}</pre>
```

Testování 3

Test na více modelů ve scéně s více shadery (min. konstantní, lambert, phong a blinn). Při změně obrazovky se nesmí tělesa deformovat (glViewport a perspective).





Dotazy?