

Transformações
Modelagem

Iluminação
(*Shading*)

Transformação
Câmera

Recorte

Projeção

Rasterização

Visibilidade

A história até aqui...

Transformações
Modelagem

Iluminação
(*Shading*)

Transformação
Câmera

Recorte

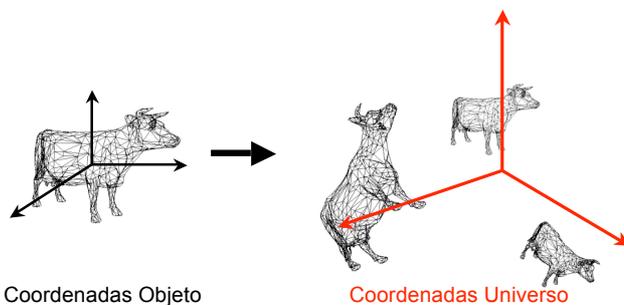
Projeção

Rasterização

Visibilidade

✓Objetos definidos no seu próprio sistema de coordenadas

✓Transformações de modelagem orientam os modelos geométricos num sistema comum de coordenadas (UNIVERSO)



Transformações Modelagem

Iluminação (Shading)

Transformação Câmera

Recorte

Projeção

Rasterização

Visibilidade

✓Vértices iluminados de acordo com as propriedades geométricas e de material

✓Modelo de Iluminação Local



Transformações Modelagem

Iluminação (Shading)

Transformação Câmera

Recorte

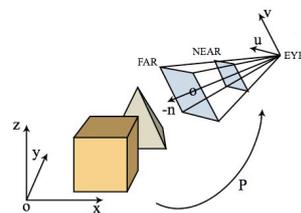
Projeção

Rasterização

Visibilidade

Resumo

✓Mapeamento de coordenadas de Universo para câmera



Transformações Modelagem

Iluminação (Shading)

Transformação Câmera

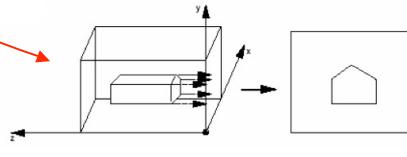
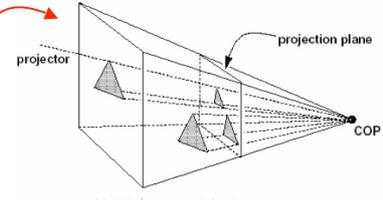
Recorte

Projeção

Rasterização

Visibilidade

✓Escolha da projeção: perspectiva ou ortográfica



✓Os vértices são projetados para coordenadas da janela (Window)

Transformações Modelagem

Iluminação (Shading)

Transformação Câmera

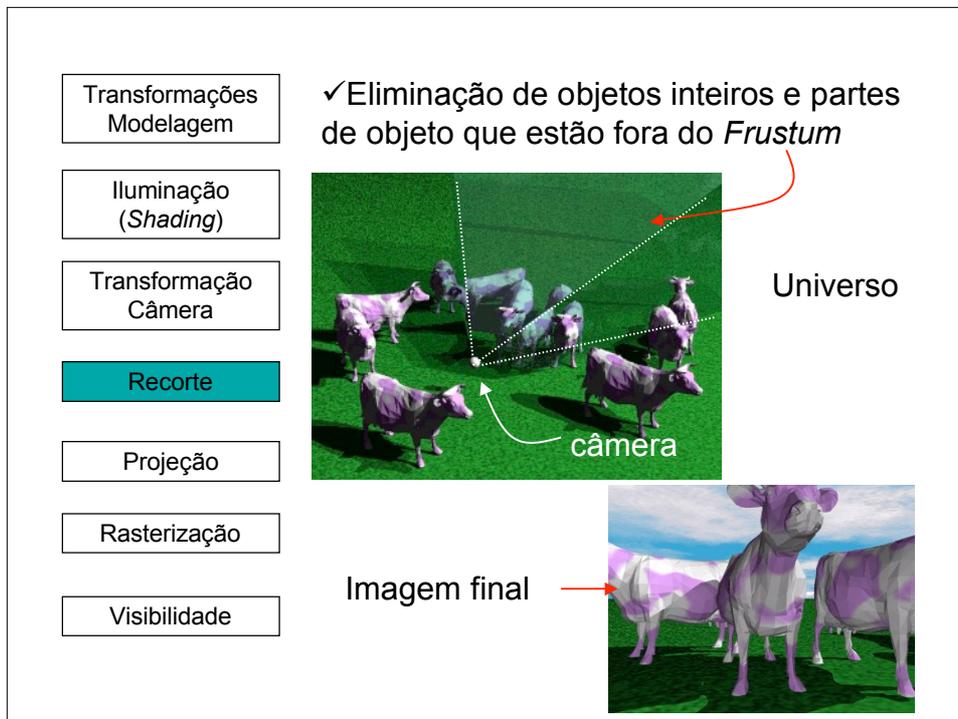
Recorte

Projeção

Rasterização

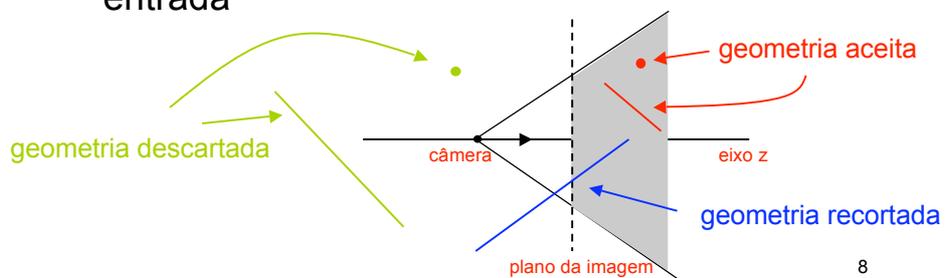
Visibilidade

Aula de hoje...



Estratégias para Recorte

- Recortar durante a rasterização (livro do Foley chama de *scissoring*, recorte em 2D, não usaremos)
- Recorte analítico: altera a geometria 3D de entrada



Importância do Recorte

- Etapa de otimização
- Preprocessamento para determinação de visibilidade
 - Não exibe primitivas 'atrás' da câmera
- Garante que somente primitivas potencialmente visíveis serão rasterizadas



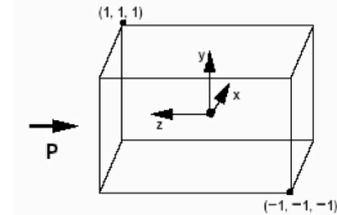
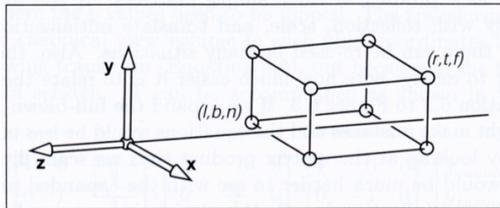
MAS ANTES DE RECORTAR...

Coordenadas Normalizadas

- Vantagens
 - Recorte mais eficiente para um volume retangular, alinhado com os eixos (*Volume-padrão*)
 - *Frustum* tem geometria arbitrária
- Desvantagens
 - Como todos os pontos são transformados antes do recorte, provavelmente estaremos transformando pontos que posteriormente serão eliminados pelo recorte

Coordenadas Normalizadas

Projeção Ortográfica



matriz de conversão*

*A obtenção desta matriz é um bom exercício de Álgebra :-)

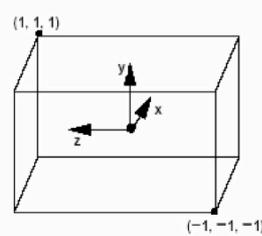
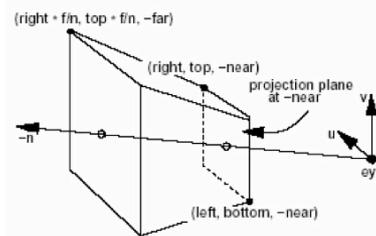
$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ z' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{2}{\text{right} - \text{left}} & 0 & 0 & \frac{-(\text{right} + \text{left})}{\text{right} - \text{left}} \\ 0 & \frac{2}{\text{bottom} - \text{top}} & 0 & \frac{-(\text{bottom} + \text{top})}{\text{bottom} - \text{top}} \\ 0 & 0 & \frac{2}{\text{far} - \text{near}} & \frac{-(\text{far} + \text{near})}{\text{far} - \text{near}} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix}$$

Marcelo Walter - UFPE

11

Coordenadas Normalizadas

Projeção Perspectiva



matriz de conversão

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ z' \\ w \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{2 \cdot \text{near}}{\text{right} - \text{left}} & 0 & \frac{-(\text{right} + \text{left})}{\text{right} - \text{left}} & 0 \\ 0 & \frac{2 \cdot \text{near}}{\text{bottom} - \text{top}} & \frac{-(\text{bottom} + \text{top})}{\text{bottom} - \text{top}} & 0 \\ 0 & 0 & \frac{\text{far} + \text{near}}{\text{far} - \text{near}} & \frac{-2 \cdot \text{near} \cdot \text{far}}{\text{far} - \text{near}} \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix}$$

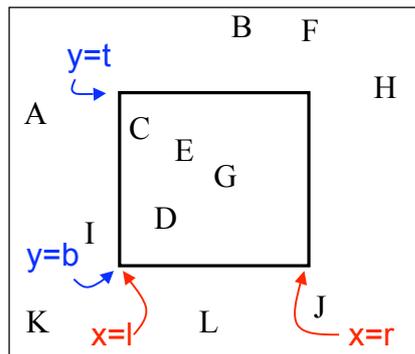
Marcelo Walter - UFPE

12

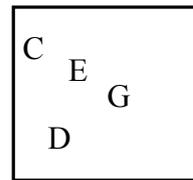
Algoritmos de recorte

(veremos em 2D primeiro e depois estendemos para 3D)

Recorte de pontos



Qual a condição a ser satisfeita?



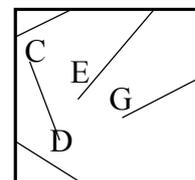
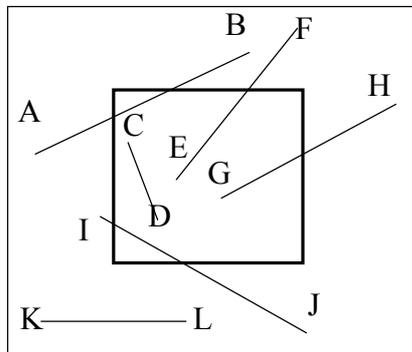
$$\begin{aligned} l &\leq x \leq r \\ b &\leq y \leq t \end{aligned}$$

Marcelo Walter - UFPE

13

Algoritmos de recorte

Recorte de linhas



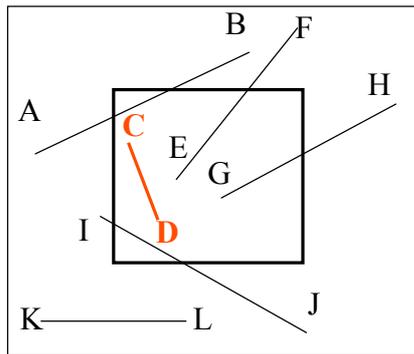
Saída desejada

Marcelo Walter - UFPE

14

Algoritmos de recorte

Recorte de linhas: Trivialmente aceito



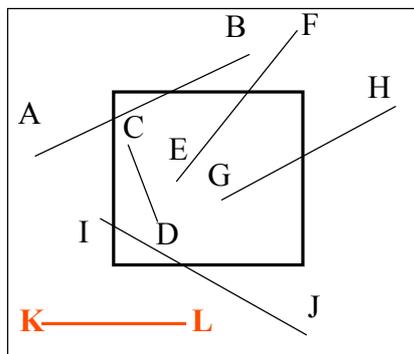
Pontos estão dentro da janela

Marcelo Walter - UFPE

15

Algoritmos de recorte

Recorte de linhas: Trivialmente recusado



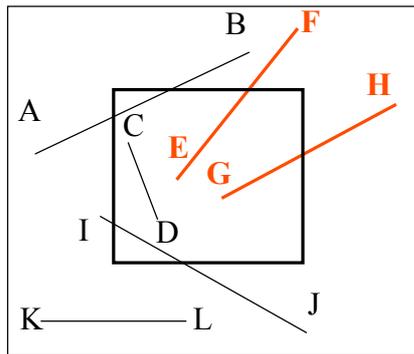
Os dois pontos estão fora do retângulo e linha não cruza janela

Marcelo Walter - UFPE

16

Algoritmos de recorte

Recorte de linhas: Cálculos de recorte



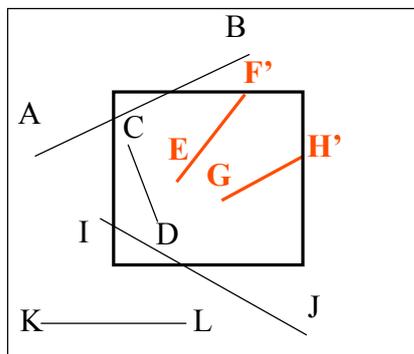
Um dos pontos da linha está fora e outro está dentro da janela

Marcelo Walter - UFPE

17

Algoritmos de recorte

Recorte de linhas: Cálculos de recorte



Um dos pontos da linha está fora e outro está dentro da janela

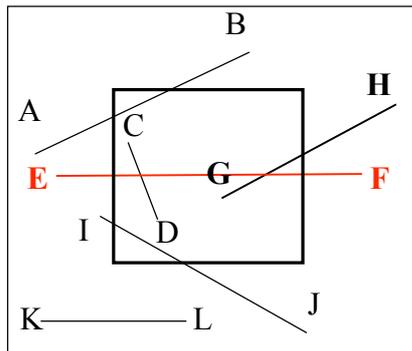
Linha deve ser recortada

Marcelo Walter - UFPE

18

Algoritmos de recorte

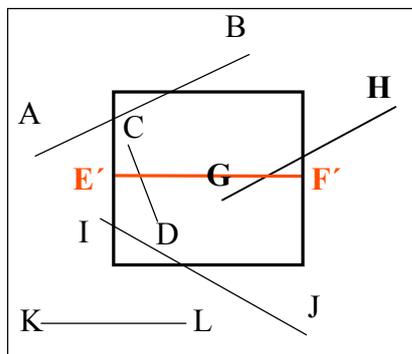
Recorte de linhas: Cálculos de recorte



Os dois pontos estão fora

Algoritmos de recorte

Recorte de linhas: Cálculos de recorte

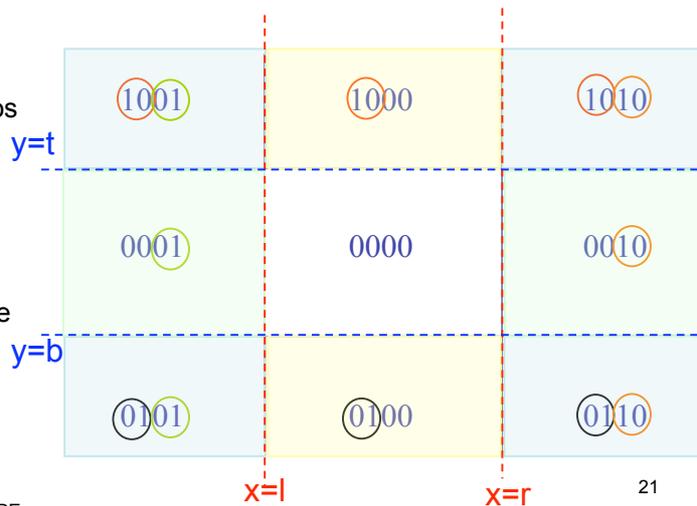


Os dois pontos estão fora

Linha deve ser recortada

Algoritmo de Cohen-Sutherland

- Maneira eficiente de determinar os diferentes casos
- Divide a região em 9 subespaços
- Atribuição de códigos aos espaços



Marcelo Walter - UFPE

21

Cohen-Sutherland Outcodes

If $y > t$ → seta primeiro bit em 1
If $y < b$ → seta segundo bit em 1
If $x > r$ → seta terceiro bit em 1
If $x < l$ → seta quarto bit em 1

<http://www.cs.princeton.edu/~min/cs426/jar/clip.html>

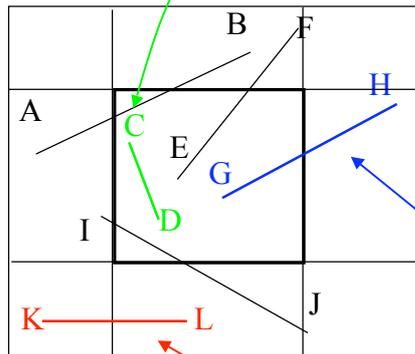
↪ Applet exemplificando o algoritmo

Marcelo Walter - UFPE

22

Cohen-Sutherland

Usando os outcodes



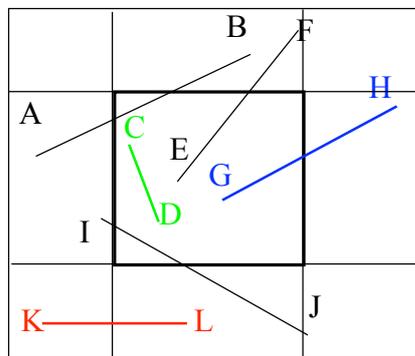
• Como devem ser os outcodes dos pontos trivialmente aceitos?

• Dos pontos trivialmente recusados?

• O que fazer com os que não são nem aceitos nem recusados?

Cohen-Sutherland

Usando os outcodes



• Como devem ser os outcodes dos pontos trivialmente aceitos?
0000

• Dos pontos trivialmente recusados?
AND bitwise diferente de 0!

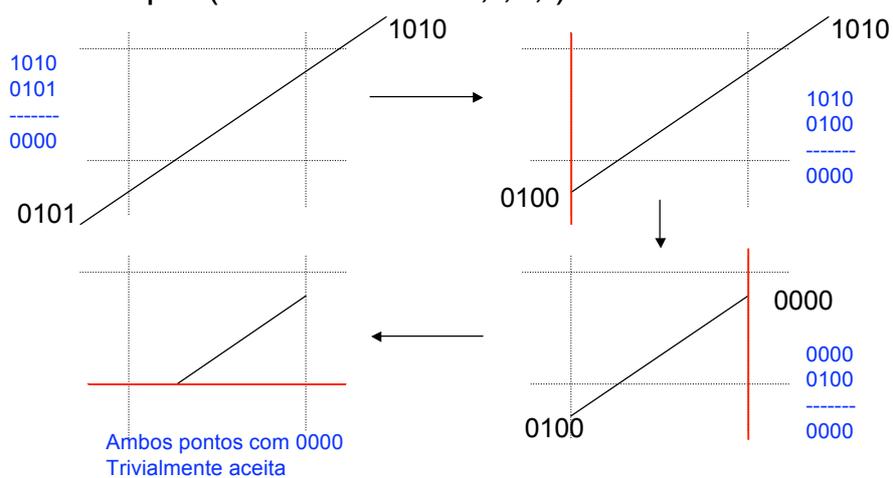
• O que fazer com os que não são nem aceitos nem recusados? Recorte por segmentos

Passos

1. Pontos são verificados para aceite e rejeição trivial utilizando os *outcodes*
2. Caso a linha precise ser recortada, divide em segmentos pelo limite da janela
3. Recorte iterativo até que a linha passe o teste de trivialmente aceita ou trivialmente rejeitada

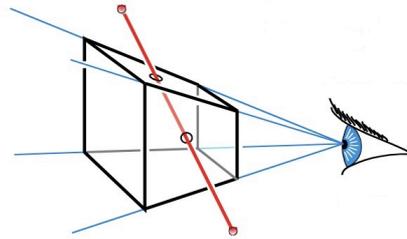
Cohen-Sutherland

Exemplo (ordem arestas l,r,b,t)



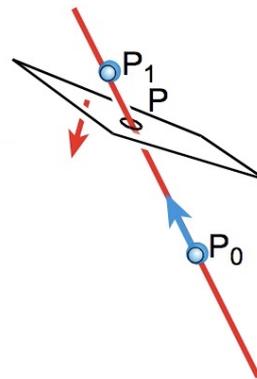
Recorte 3D

- Extensão de Cohen-Sutherland para 3D
- 6 outcodes ao invés de 4
 - bit 1: ponto está acima do volume
 - bit 2: ponto está abaixo do volume
 - bit 3: ponto está à direita do volume
 - bit 4: ponto está à esquerda do volume
 - bit 5: ponto está atrás do volume
 - bit 6: ponto está à frente do volume
- Os casos permanecem os mesmos

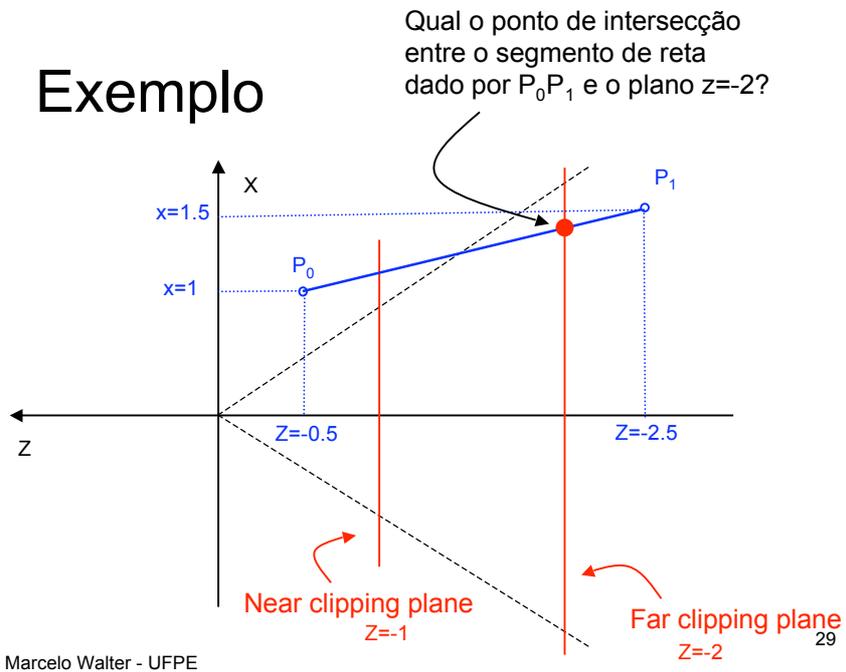


Calculando as intersecções

- Utilizamos a representação paramétrica de uma reta que passa por 2 pontos P_0 e P_1
- $L(t) = (1 - t) \cdot P_0 + t \cdot P_1$
- Substituímos esta equação na equação do plano que estamos recortando contra (genericamente $Ax+By+Cz+D=0$)



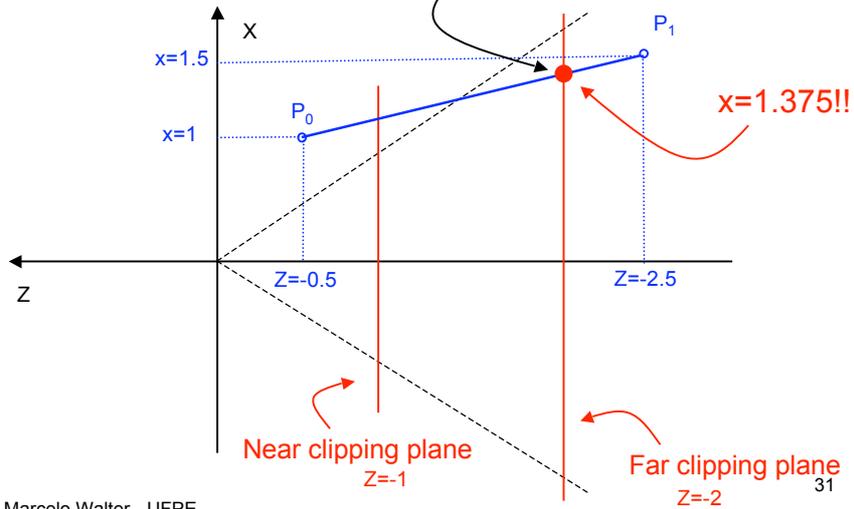
Exemplo



- Eq paramétrica da reta
 - $L(t) = (1 - t) P_0 + t P_1$
 - $L_x(t) = (1 - t) 1 + 1.5 t$ *
 - $L_z(t) = (1 - t) (-0.5) + -2.5t$ **
- Eq do plano $z = -2$
- Subs eq do plano em ** temos:
 $-2 = -0.5 + 0.5t - 2.5t$
 $t = 1.5/2 = 0.75$
- Fazendo $t=0.75$ em * temos
 $L_x(0.75) = (1-0.75) 1 + 1.5 (0.75) = 1.375$

Exemplo

Qual o ponto de intersecção entre o segmento de reta dado por P_0P_1 e o plano $z=-2$?



Marcelo Walter - UFPE

Transformações Modelagem

Iluminação (Shading)

Transformação Câmera

Recorte

Projeção

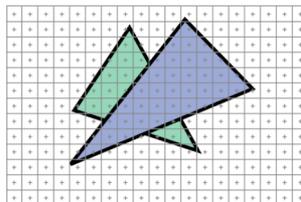
Rasterização

Visibilidade

✓ Rasterização das linhas em pixels e possível preenchimento

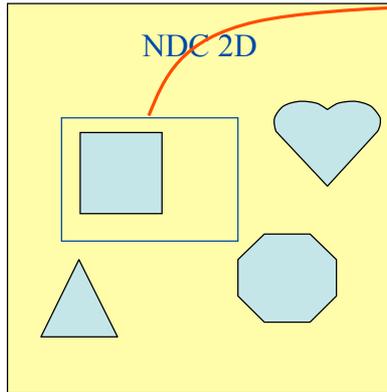
✓ Expressão das coordenadas em coordenadas de tela (*Viewport*)

✓ Interpolação dos valores (profundidade, normal, cor) dos vértices conforme necessidade



Onde estamos na tela?

Janela (Window)



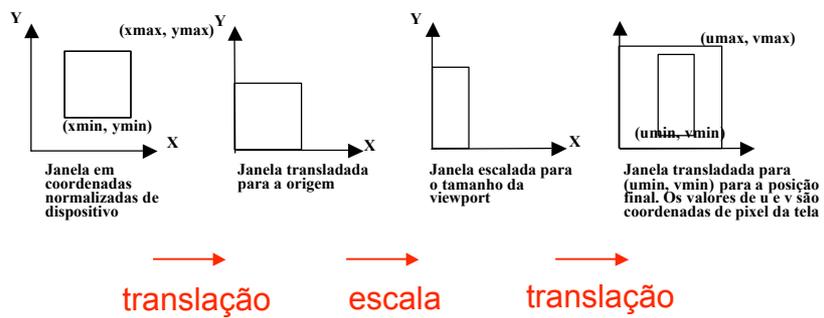
Janela de Visualização (Viewport)



Marcelo Walter - UFPE

33

Transformação Window-to-Viewport

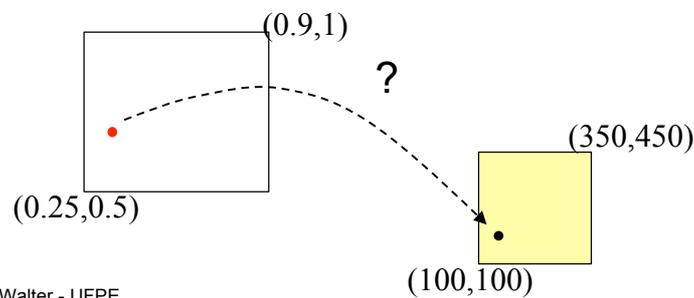


Marcelo Walter - UFPE

34

Exemplo

- O ponto $(0.3, 0.65)$ vai para qual pixel da janela? E o ponto $(0.575, 0.75)$?
- Verifique que as respostas são $(119, 205)$ e $(225, 275)$

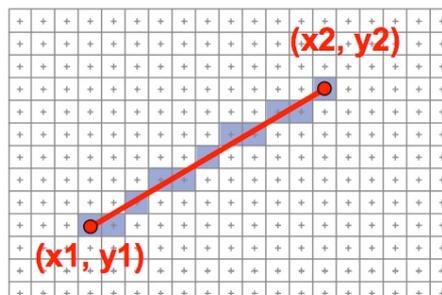


Marcelo Walter - UFPE

35

Algoritmos de rasterização

- Objetivo
Aproximar primitivas matemáticas descritas através de vértices em *coordenadas reais* por meio de um conjunto de pixels em *coordenadas inteiras*

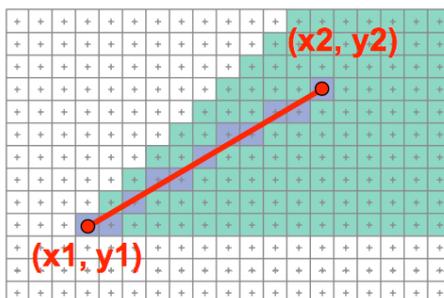


Marcelo Walter - UFPE

36

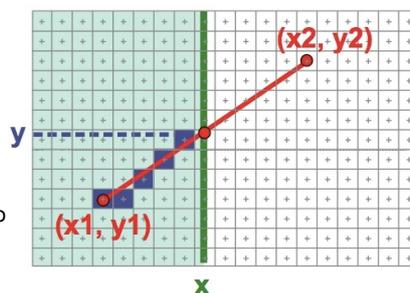
Algoritmos de rasterização

- Assumiremos $m = dy/dx$
 $0 < m \leq 1$
- Exatamente um pixel por coluna



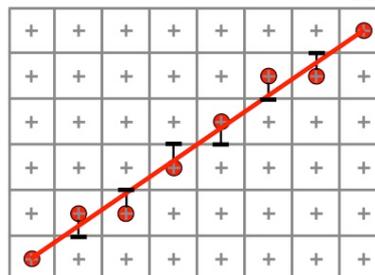
Algoritmo Incremental

- Calcula y em função de x
 - X sempre avança 1
 - Y acompanha de acordo com eq da reta
 - $y = y_1 + m(x - x_1)$
 - $y = y_1 + m$ Conversão para inteiro
 - $y_{tela} = \text{floor}(y+0.5)$



Algoritmo do Ponto Médio

- Bresenham - 1962
 - Atrativo porque usa somente operações aritméticas (não usa *round* ou *floor*)
 - Obtém mesma seqüência do algoritmo anterior
 - É incremental (usa o último resultado)

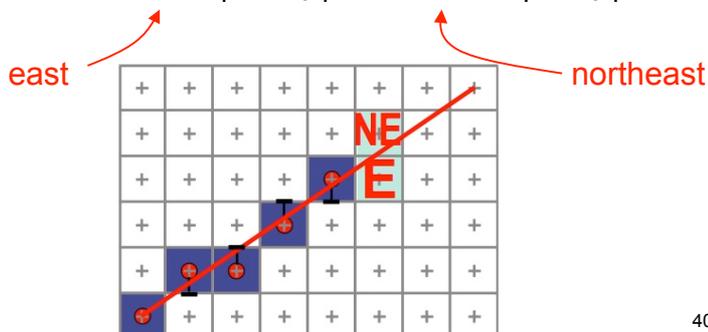


Marcelo Walter - UFPE

39

Bresenham Algoritmo do Ponto Médio

- Observação chave
Se estivermos no pixel (x_i, y_i) o próximo pixel ou é **E** (x_i+1, y_i) ou **NE** (x_i+1, y_i+1)



Marcelo Walter - UFPE

40

Qual pixel escolher? E ou NE?

- **E** se o segmento passar *abaixo* ou *sobre* o ponto médio M
- **NE** se o segmento passar *acima* do ponto médio M

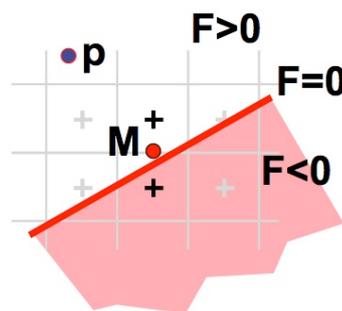


Marcelo Walter - UFPE

41

Como saber onde passa o segmento?

- Eq. da reta
 $y = mx + b \rightarrow y - mx - b = 0$
 $F(x,y) = y - mx - b$
- O valor de $F(x,y)$ nos diz onde o ponto está em relação à reta verticalmente
 - $F(x,y) = 0 \rightarrow$ Ponto está NA linha
 - $F(x,y) > 0 \rightarrow$ Ponto está ACIMA da linha
 - $F(x,y) < 0 \rightarrow$ Ponto está ABAIXO da linha

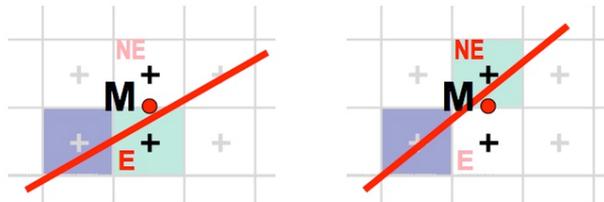


Marcelo Walter - UFPE

42

Decision Function

- Qual as coordenadas do ponto médio?
($x+1, y + 0.5$)
- $D(x,y) = y - mx - b$
 - $D(x,y) < 0 \rightarrow$ escolhe NE
 - $D(x,y) > 0 \rightarrow$ escolhe E
 - $D(x,y) = 0 \rightarrow$ arbitrariamente escolhe uma possibilidade (consistentemente)



Marcelo Walter

43

Outros tipos de retas

- Caso for horizontal ou vertical tratar como caso especial
- Caso $x_1 > x_2$ inverter ordem dos pontos
- Para as outras inclinações de segmentos generalização do caso visto (não veremos aqui...)

Marcelo Walter - UFPE

44

✓ Desenhar apenas os polígonos visíveis

Transformações Modelagem

Iluminação (*Shading*)

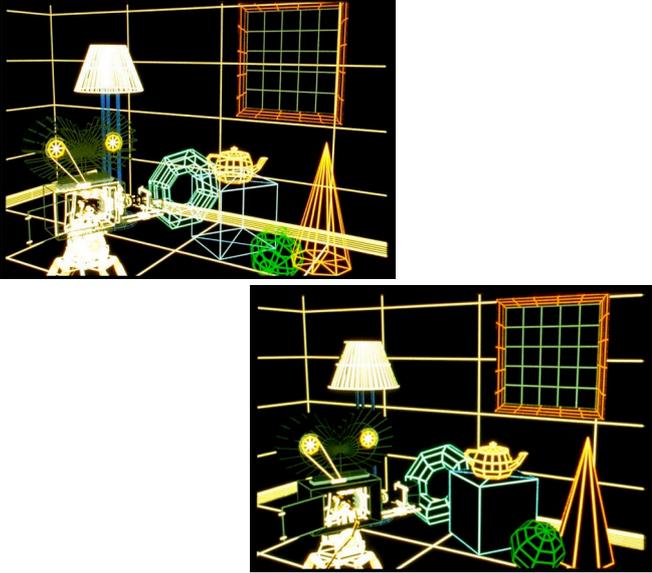
Transformação Câmera

Recorte

Projeção

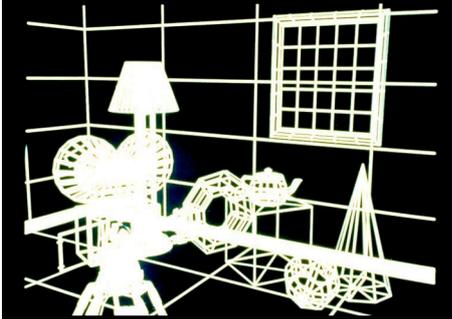
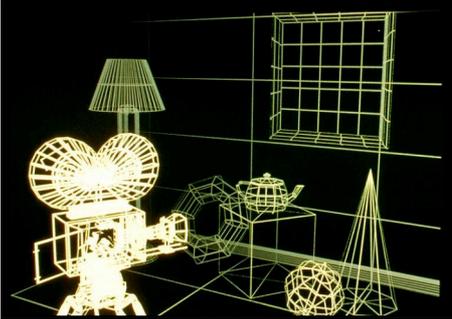
Rasterização

Visibilidade



Objetivo Principal

Aumento do realismo

O que foi feito aqui? 

Marcelo Walter - UFPE
46

Duas Abordagens

- A primeira abordagem determina quais dos n objetos são visíveis em cada pixel da imagem (**precisão de imagem**)

```
para( cada pixel na imagem)
{
    determinar o objeto mais próximo do observador;
    desenhar o pixel na cor apropriada;
}
```

- A segunda abordagem compara objetos diretamente uns com os outros, eliminando objetos inteiros ou porções deles que não são visíveis (**precisão de objeto**)

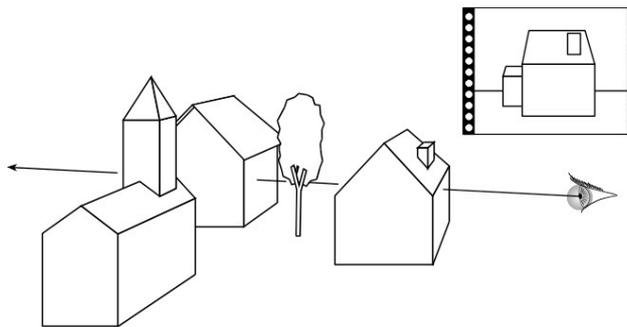
```
para( cada objeto no mundo)
{
    determinar as partes do objeto cuja visão não está obstruída
    por outras partes dele ou de qualquer outro objeto;
    desenhar essas partes na cor apropriada;
}
```

47

Marcelo Walter - UFPE

Primeira Abordagem

- Ray Casting*



*veremos com mais detalhes nas próximas aulas

48

Marcelo Walter - UFPE

Segunda Abordagem

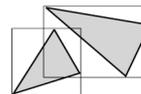
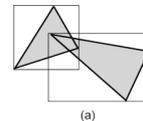
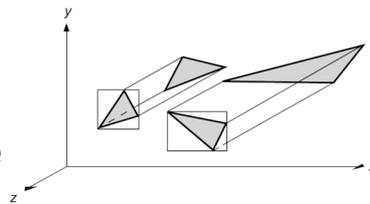
- Mais genérica e resolve o problema de forma exata, independentemente da resolução da imagem
- Dados n objetos complexidade n^2
- Testar cada objeto com todos os outros

```
para( cada objeto no mundo)
{
    determinar as partes do objeto cuja visão não está obstruída
    por outras partes dele ou de qualquer outro objeto;
    desenhar essas partes na cor apropriada;
}
```

Simplificações

Bounding Box

- Baseado no princípio de coerência de objetos
 - Se um objeto está inteiramente separado de outro, basta comparar os dois objetos, e não cada face de cada objeto



(b)

Simplificações

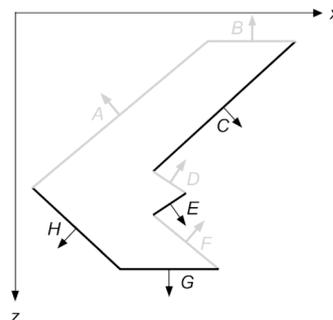
Backface Culling

- Eliminar as faces de um objeto obstruídas por ele mesmo
- Considera somente as faces de um único objeto
- Assumindo-se que o observador não está no interior de nenhum dos objetos da cena
- Para verificarmos se um polígono é *backface*, basta verificarmos se a normal do polígono não está apontando para o observador

Simplificações

Backface Culling

- Se $N \cdot V > 0$, para objetos sólidos isso significa que essa face nunca será vista pelo observador
- V é um vetor que parte do olho para o objeto

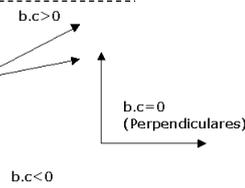


Sinal de $b \cdot c$ e Perpendicularidade

$$\cos \theta > 0 \text{ se } |\theta| < 90^\circ \rightarrow b \cdot c > 0$$

$$\cos \theta = 0 \text{ se } |\theta| = 90^\circ \rightarrow b \cdot c = 0$$

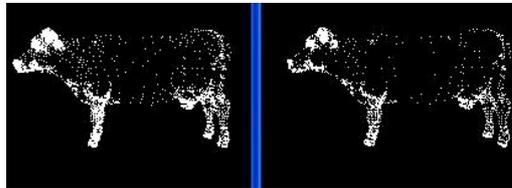
$$\cos \theta < 0 \text{ se } |\theta| > 90^\circ \rightarrow b \cdot c < 0$$



Simplificações

Backface Culling

- Não é uma solução completa:
 - Resolve apenas as faces de um mesmo objeto e não sua relação com os demais
 - Se os polígonos possuem ambos os lados visíveis (eles não formam um volume), o algoritmo não pode ser aplicado
- Teste barato computacionalmente. Na média metade dos polígonos serão descartados
- OpenGL - `glEnable(GL_CULL_FACE)`



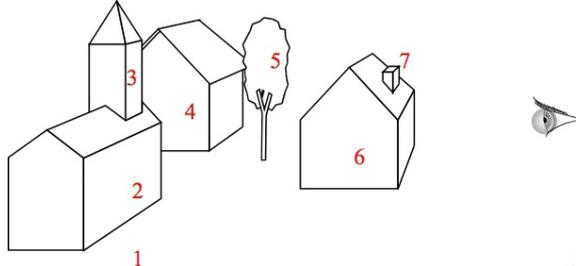
Marcelo Walter - UFPE

Com backface culling

53

Algoritmo do Pintor

- Desenhar os polígonos assim como um pintor a óleo faz. O mais distante primeiro
 - Ordenar polígonos de acordo com z
 - Resolver ambigüidades onde z's se sobrepõem
 - Desenhar a partir do maior z até o menor
 - Visto que o mais próximo é desenhado por último, ele estará no topo (e por isso ele será visto)
 - Precisa de todos os polígonos de antemão

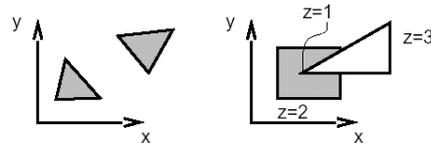


Marcelo Walter - UFPE

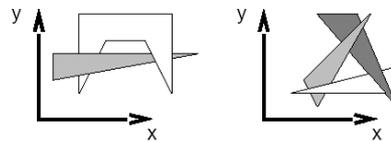
Algoritmo do Pintor

- Necessidade de pré-ordenação
- Quando z's se sobrepõem

– Alguns casos triviais:



– Outros muito complexos



- Necessidade de se subdividir polígonos

Marcelo Walter - UFPE

55

Z-Buffer

Depth Buffer

- Criado por Catmull (1974)
- Idéia:
 - Na etapa de rasterização, considerar z, além de x e y
 - Além do *framebuffer*, teremos um *depth buffer* (z buffer), onde estarão armazenados os z's
 - Inicialmente, setamos todo o z-buffer para infinito (ou para o *far clipping plane*)
 - *Framebuffer* é todo setado para cor de fundo

Marcelo Walter - UFPE

56

Z-Buffer

- Realizar a etapa de rasterização, usando a seguinte rotina para preencher o *framebuffer*

```
WritePixel(int x, int y, float z, colour)
if ( z < zbuf[x][y] ) then
    zbuf[x][y] = z;
    framebuffer[x][y] = colour;
end
```

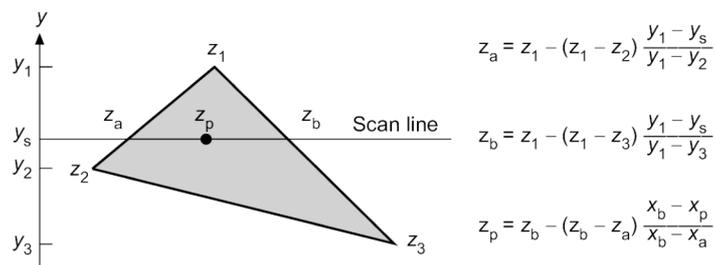
- Ou seja, o buffer armazena o pixel mais próximo até então em (x,y)
- Não renderiza um pixel se ele tem a profundidade maior que $z[x][y]$

57

Marcelo Walter - UFPE

Z-Buffer

- Determinando profundidades



58

Marcelo Walter - UFPE

Z-Buffer

- Vantagens
 - Fácil de implementar
 - Simples de implementar em hardware
 - Objetos não precisam ser necessariamente polígonos
- Desvantagens
 - Consome muita memória
 - Se diminuir memória, podem ocorrer erros
 - faces A = 0.89485, B = 0.89501 / Round: A = 0.895, B = 0.895
 - Renderiza A, depois B (Fica B, errado!, pois A é mais próxima)
 - Dependente do dispositivo
 - O algoritmo pode desenhar um pixel muitas vezes

Z-Buffer em OpenGL/GLUT

```
glutInitDisplayMode(GLUT_DEPTH | ...);
glEnable(GL_DEPTH_TEST);
glDepthFunc(GLenum func); //func: GL_NEVER, GL_ALWAYS, GL_LESS, GL_EQUAL,
                           //, GL_LEQUAL, GL_GEQUAL,
                           //, GL_GREATER, GL_NOTEQUAL
glClear(GL_COLOR_BUFFER_BIT | GL_DEPTH_BUFFER_BIT)
...
drawObjects()
```

Comparação de Algoritmos

- *Backface Culling* rápido, porém insuficiente por si só
- Algoritmo do pintor é independente de dispositivo, mas com muitos detalhes, além de lento
- Z-buffer é rápido e fácil de implementar, é dependente do dispositivo e consome muita memória (Porém é o escolhido para HW)

Perguntas?