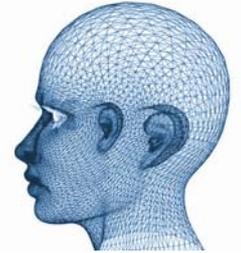


Fondamenti di Computer Grafica

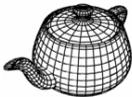


Ing. Luca Gardelli

lgardelli@deis.unibo.it

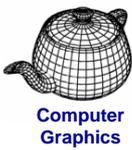
luca.gardelli@unibo.it

DEIS - Dipartimento di Elettronica Informatica e Sistemistica
Alma Mater Studiorum--Università di Bologna sede di Cesena
Via Venezia 52, 47023, Cesena (FC) Italy
Ph: +39 0547 339210 Fax: +39 0547 339208



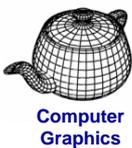
Computer
Graphics

Introduzione



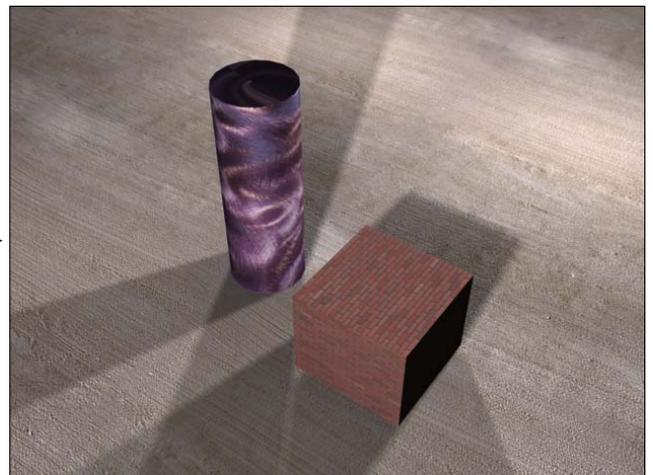
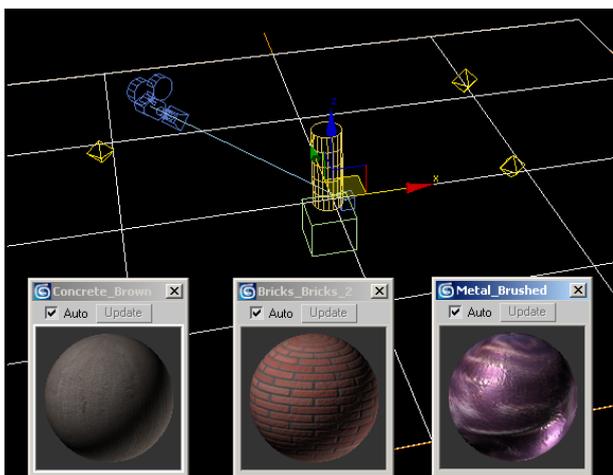
Grafica 3D

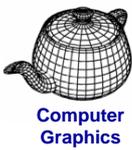
- Quali sono gli elementi necessari alla grafica 3D?
 1. Un **osservatore**
 - Posizione
 - Angolo di visuale..
 2. Una **scena**
 - Primitive geometriche
 - Luci e effetti atmosferici
 - Informazioni per l'animazione
 - Materiali e Texture..



Rendering

- Si dice **rendering** il processo di trasformazione – in base alle caratteristiche dell'osservatore – di una scena tridimensionale in un'immagine bidimensionale





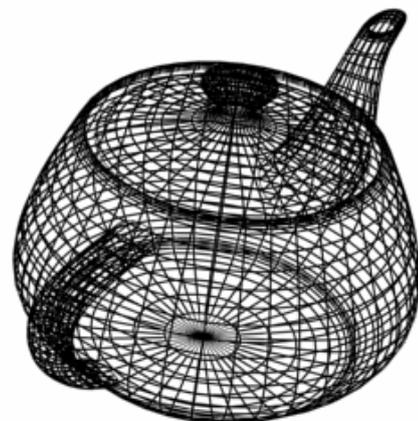
Stadi del rendering

- Concettualmente il rendering è composto da 3 fasi
 1. **Application stage** – i modelli 3d vengono trasformati in primitive
 2. **Geometry stage** – si posizionano gli oggetti e la cinepresa (camera), si eseguono le proiezioni di vista
 3. **Rasterizer stage** – si determina il colore dei pixel in base alle texture e posizione relativa degli oggetti

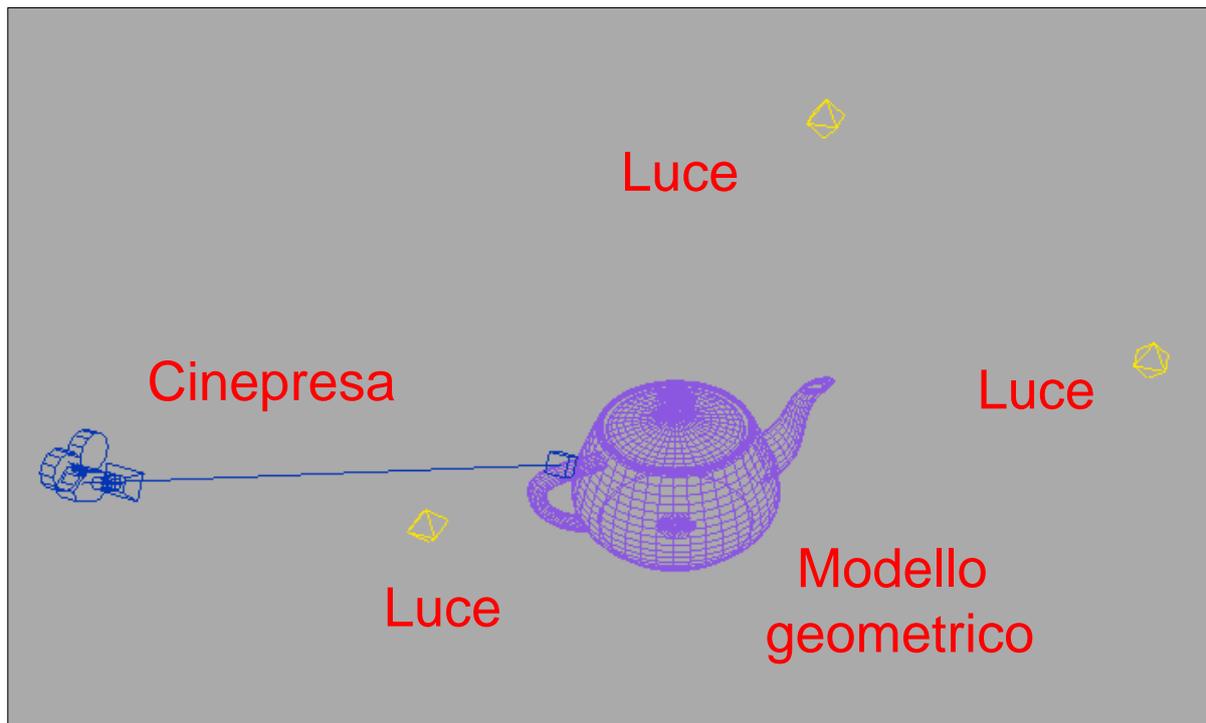


Application stage

“teapot(10 , 25.0)” →

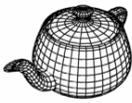


Geometry stage

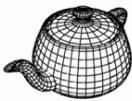


Rasterizing stage



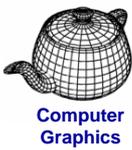


Trasformazioni



Sistemi di coordinate

- Nella grafica 3D solitamente si lavora in uno spazio di **coordinate omogenee**
- Una **posizione** nello spazio è identificato da una quadrupla $(x,y,z,1)$ mentre un **vettore** dalla quadrupla $(x,y,z,0)$
- Il passaggio a coordinate omogenee è necessario per rappresentare alcune trasformazioni, e.g. la traslazione



Matrici e Trasformazioni

- Siamo abituati a rappresentare le trasformazioni come sistema di equazioni

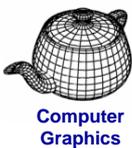
$$x_1 = s \cdot x, \quad y_1 = s \cdot y$$

(ridimensionamento uniforme)

- In CG spesso si usa la forma matriciale in quanto è possibile comporre le trasformazioni tramite semplice prodotto

$$\begin{pmatrix} s & 0 \\ 0 & s \end{pmatrix}$$

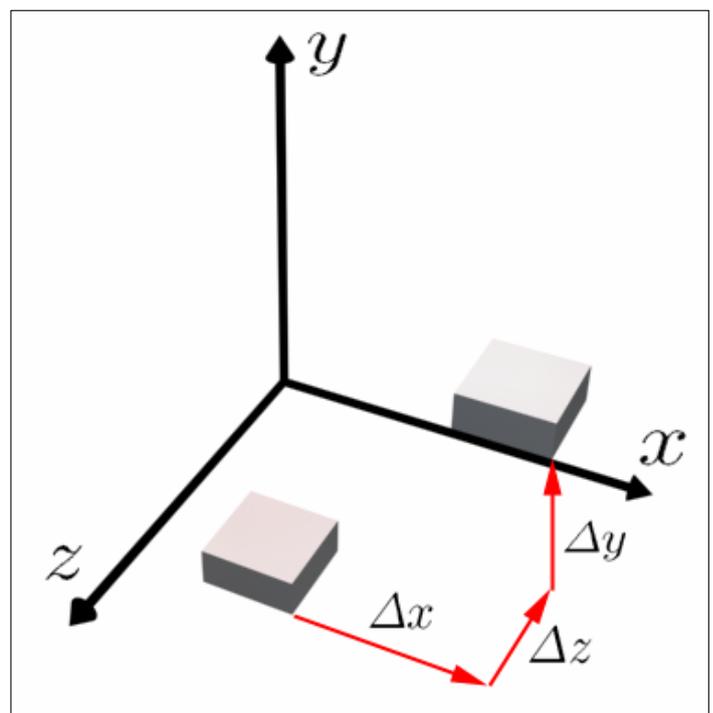
- ..quindi è implementabile in hardware!



Traslazione

- La traslazione non modifica un oggetto, ma ne cambia la posizione nello spazio
- Può essere rappresentata da una matrice nello spazio omogeneo (in basso)

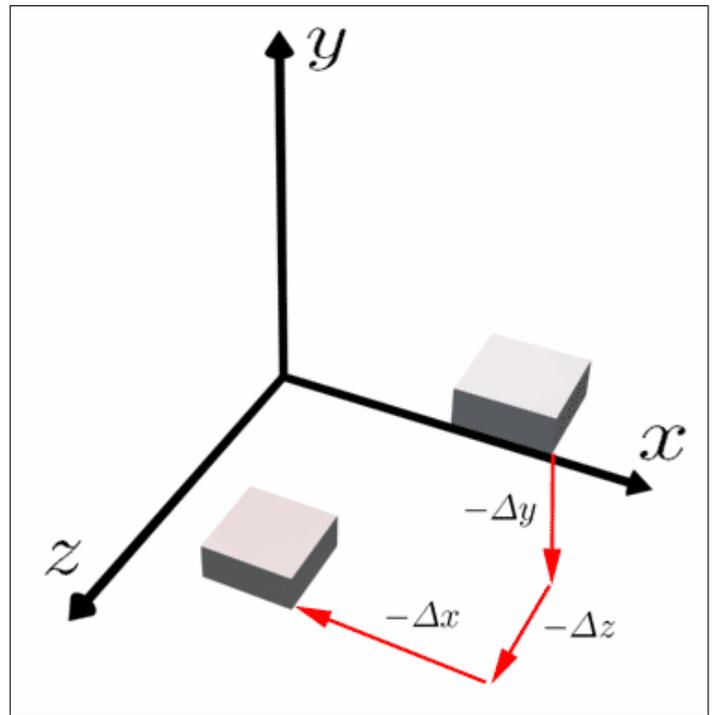
$$T = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & \Delta x \\ 0 & 1 & 0 & \Delta y \\ 0 & 0 & 1 & \Delta z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



Traslazione inversa

- La trasformazione inversa della traslazione equivale ad una traslazione in negativo
- Può essere rappresentata da una matrice nello spazio omogeneo (in basso)

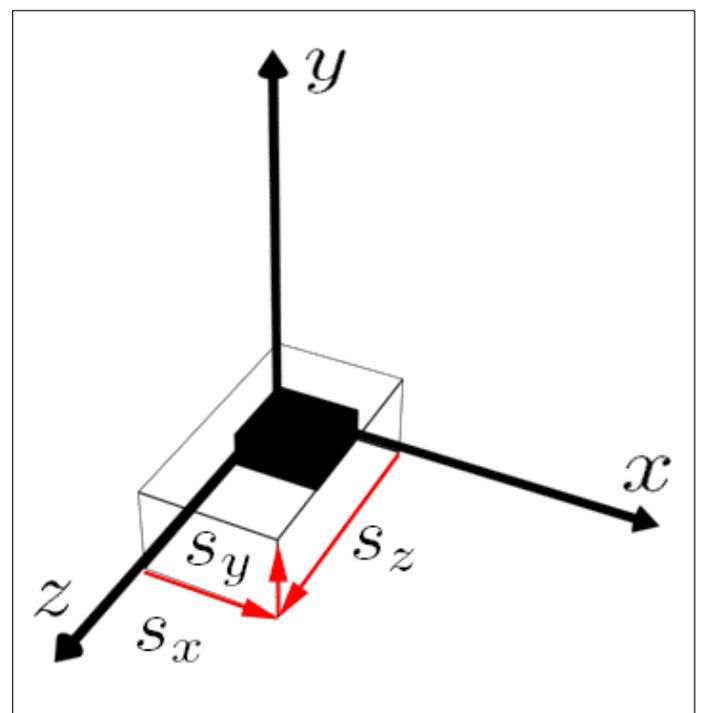
$$T^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & -\Delta x \\ 0 & 1 & 0 & -\Delta y \\ 0 & 0 & 1 & -\Delta z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



Ridimensionamento

- Il ridimensionamento modifica un oggetto
- Può essere rappresentata da una matrice nello spazio omogeneo (in basso)

$$S = \begin{bmatrix} s_x & 0 & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 & 0 \\ 0 & 0 & s_z & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$





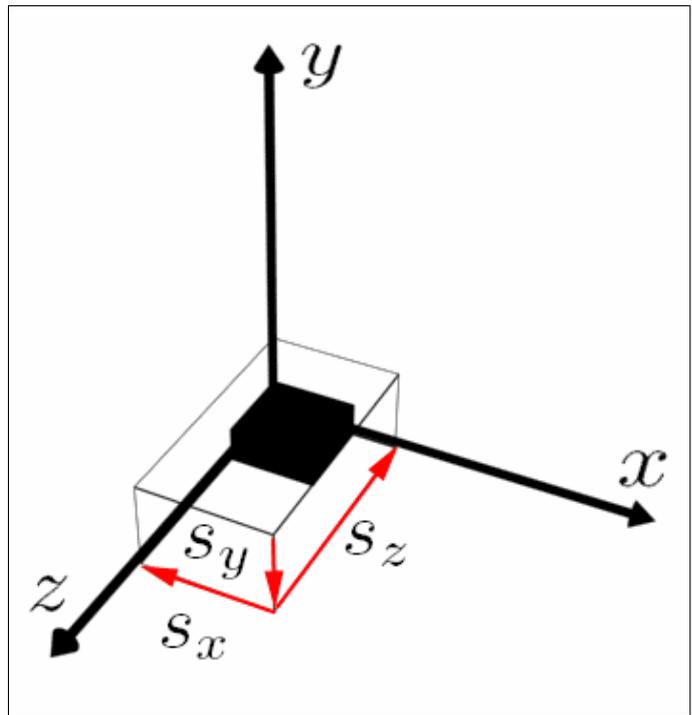
Ridimensionamento inverso

- Il ridimensionamento inverso equivale al

reciproci dei fattori di scala

- Può essere rappresentata da una matrice nello spazio omogeneo (in

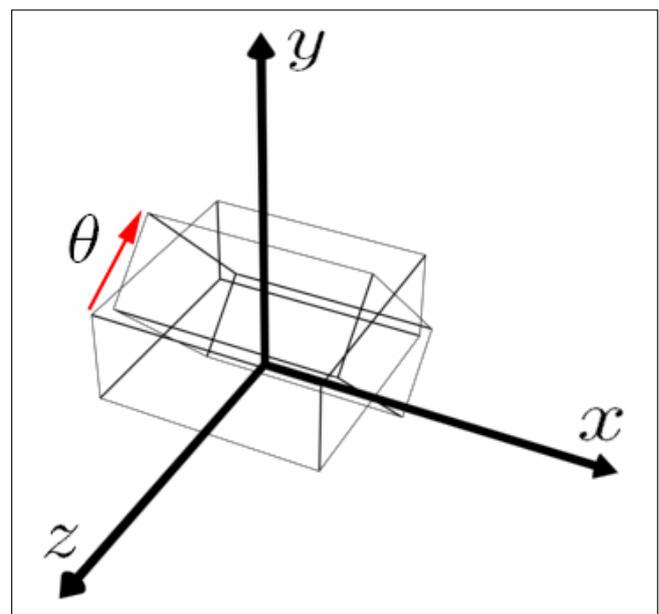
$$S^{-1} = \begin{bmatrix} \frac{1}{s_x} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{s_y} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{s_z} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



Rotazione lungo asse x

- La rotazione non modifica un oggetto, ma ne cambia l'orientamento nello spazio.
- Può essere rappresentata da una matrice nello spazio omogeneo (in basso)

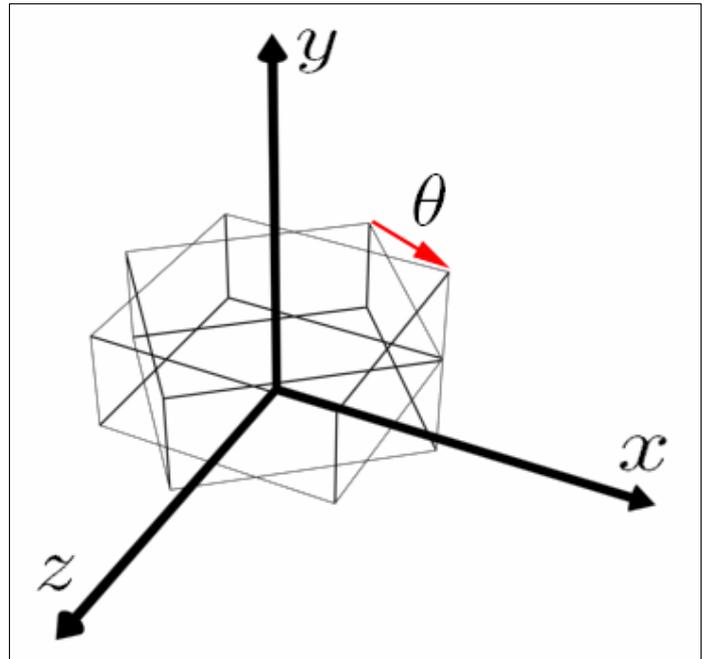
$$R_x = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ 0 & \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



Rotazione lungo asse y

- La rotazione non modifica un oggetto, ma ne cambia l'orientamento nello spazio.
- Può essere rappresentata da una matrice nello spazio omogeneo (in basso)

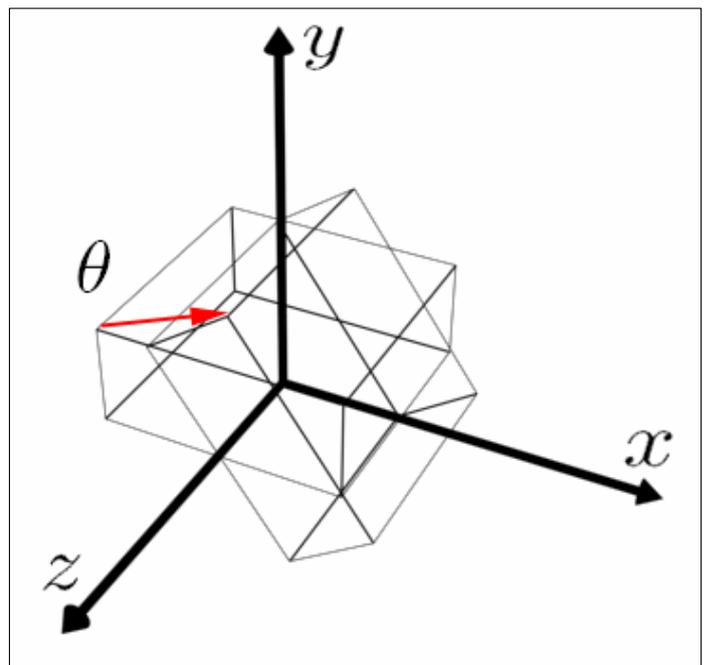
$$R_y = \begin{bmatrix} \cos \theta & 0 & \sin \theta & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ -\sin \theta & 0 & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



Rotazione lungo asse z

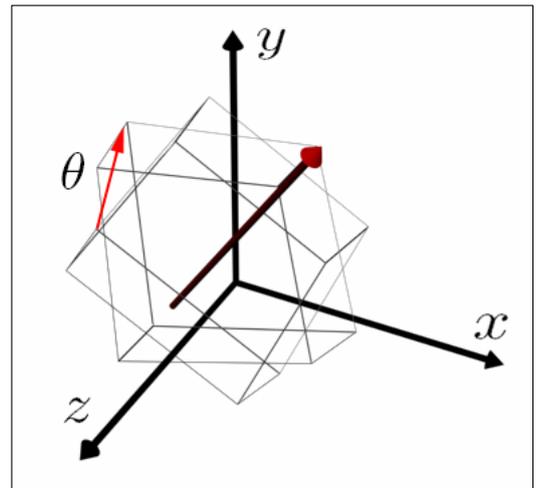
- La rotazione non modifica un oggetto, ma ne cambia l'orientamento nello spazio.
- Può essere rappresentata da una matrice nello spazio omogeneo (in basso)

$$R_z = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



Rotazione lungo un asse

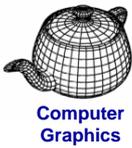
- La rotazione non modifica un oggetto, ma ne cambia l'orientamento nello spazio.
- Può essere rappresentata da una matrice nello spazio omogeneo (in basso), dove $v = (x,y,z)$ è l'asse di rotazione unitario



$$R_{axis} = \begin{bmatrix} \cos \theta + (1 - \cos \theta)x^2 & (1 - \cos \theta)xy - \sin \theta z & (1 - \cos \theta)xz + \sin \theta y & 0 \\ (1 - \cos \theta)yx + \sin \theta z & \cos \theta + (1 - \cos \theta)y^2 & (1 - \cos \theta)yz - \sin \theta x & 0 \\ (1 - \cos \theta)zx & (1 - \cos \theta)zy + \sin \theta x & \cos \theta + (1 - \cos \theta)z^2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

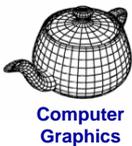
Quaternioni e Interpolazione

- L'algebra dei quaternioni è stata descritta da [Sir William Rowan Hamilton](#) alla fine del XIX secolo e applicati principalmente alla meccanica
- Sostanzialmente si riprende l'algebra di base e la si estende alla quarta dimensione – può essere interpretata anche come un'estensione dei numeri complessi
- Sono utili per rappresentare le rotazioni e [interpolazioni di angolo](#)
- Risolvono i problemi ([gimbal lock](#)) dell'interpolazione basata su angoli di eulero (yaw, pitch, roll)

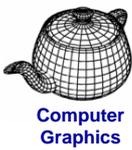


..ed ora...?

- Abbiamo già indicato le fasi del processo di rendering
- L'osservatore svolge un ruolo fondamentale in questo processo
- Ora siamo anche in grado di eseguire delle trasformazioni su punti e vettori
- Proseguiamo proponendo un modello di osservatore
- Utilizzeremo la metafora della cinepresa virtuale

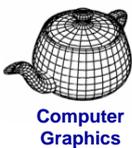


Modello di Cinepresa

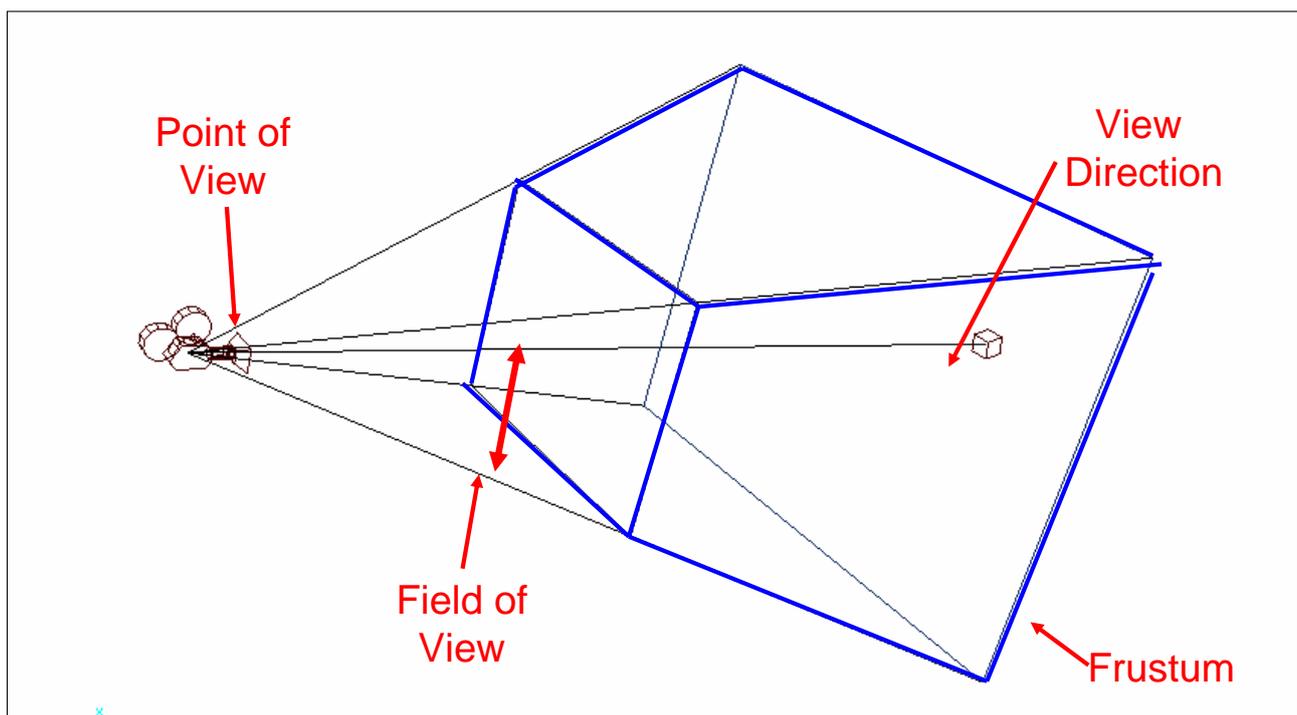


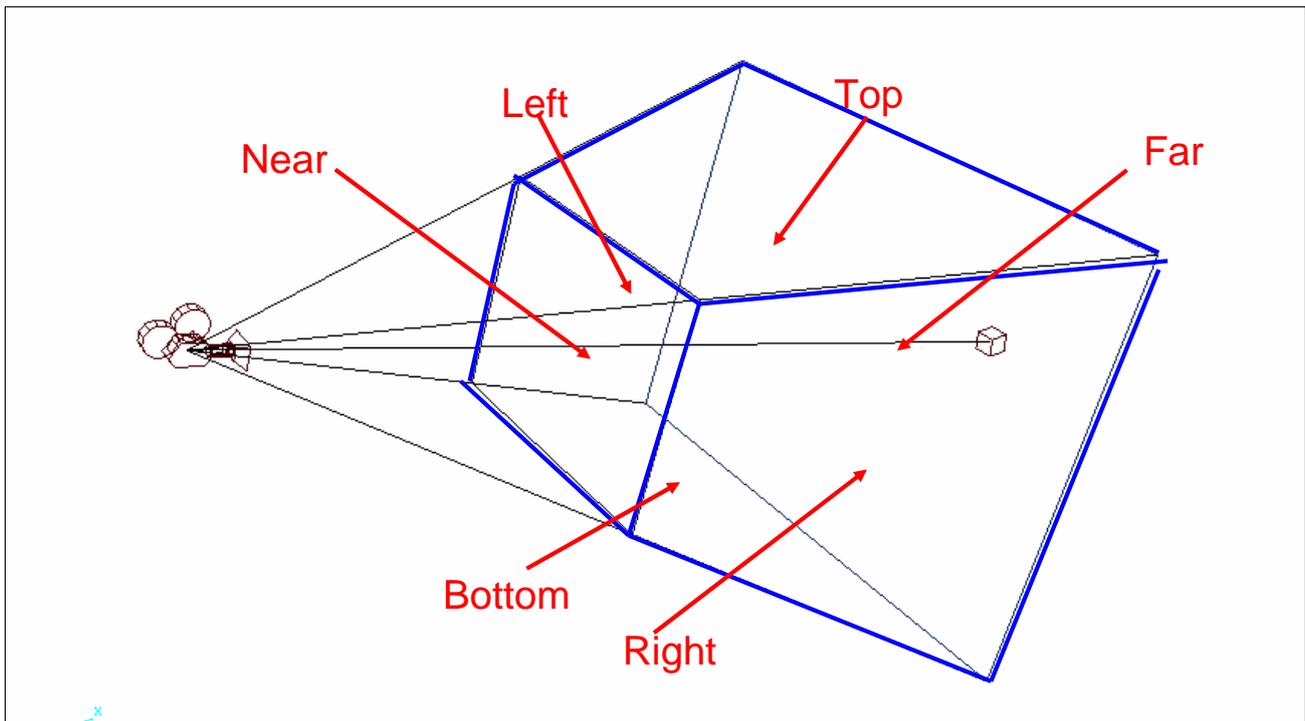
Camera Model

- E' definito da
 - **Point of view**: la posizione dell'osservatore
 - **View direction**: la direzione in cui l'osservatore sta guardando
 - **Field of view (fov)** : l'apertura del cono di vista
 - **clipping planes**: limitano ulteriormente la porzione di scena visibile
- **Tipo di proiezione**: in generale si assume che la proiezione sia di tipo prospettico a 3 punti di fuga, ma potrebbe anche essere una proiezione parallela

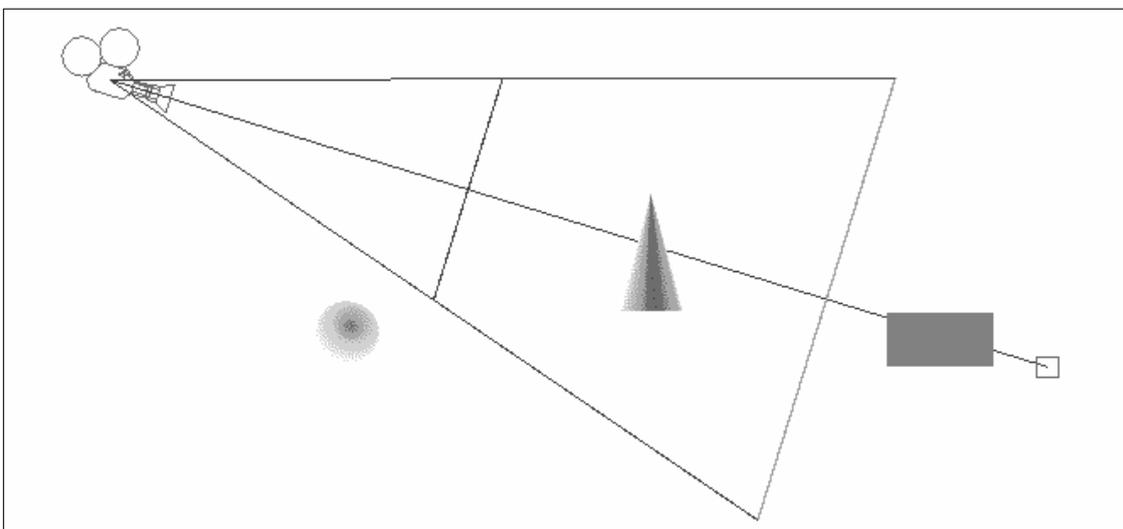


Camera Model

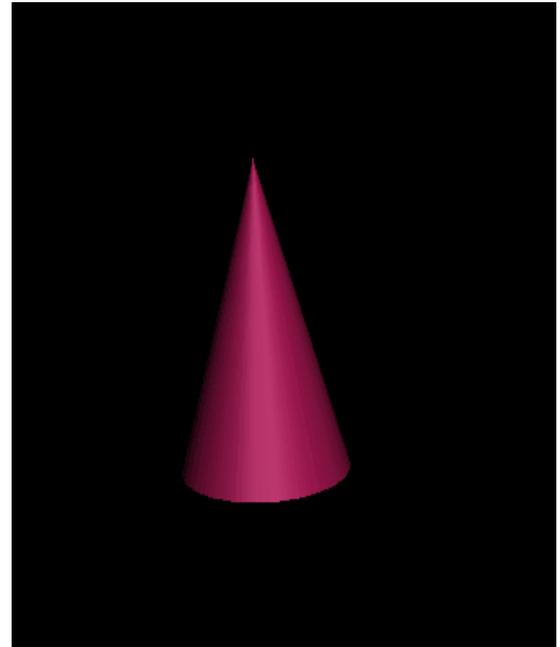




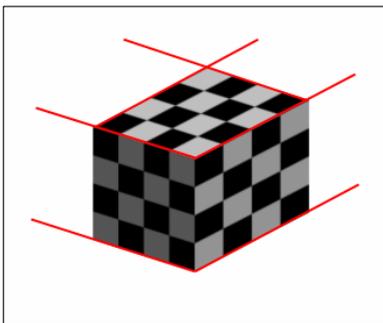
- Se si renderizza la scena attraverso la cinepresa cosa si osserva?



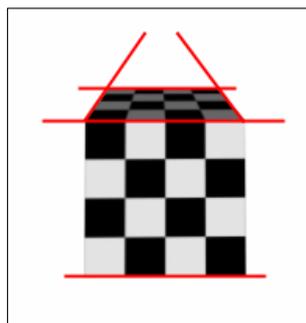
- Viene renderizzato solo ciò che è all'interno del frustum, cioè il cono
 - il parallelepipedo è oltre il far clipping plane
 - la sfera è fuori dal campo della visuale



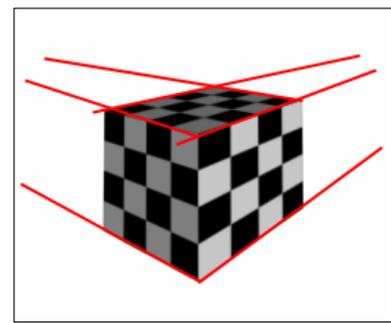
Tipi di proiezione



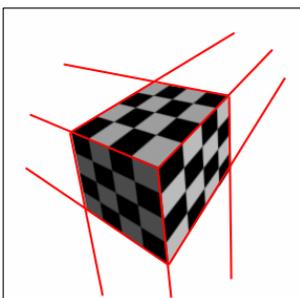
Parallela



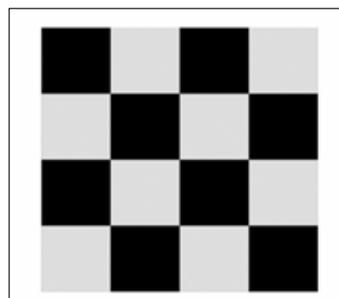
Prospettiva 1 punto



Prospettiva 2 punti



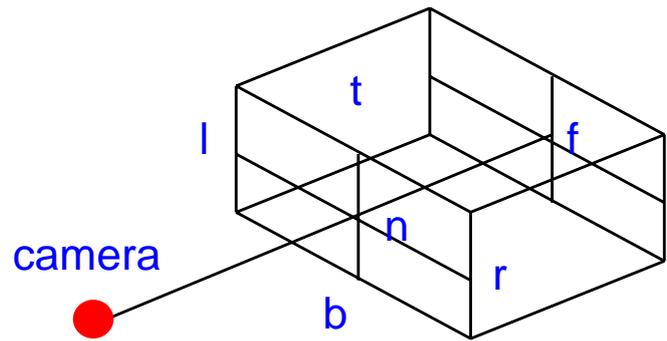
Prospettiva 3 punti



Ortagonale

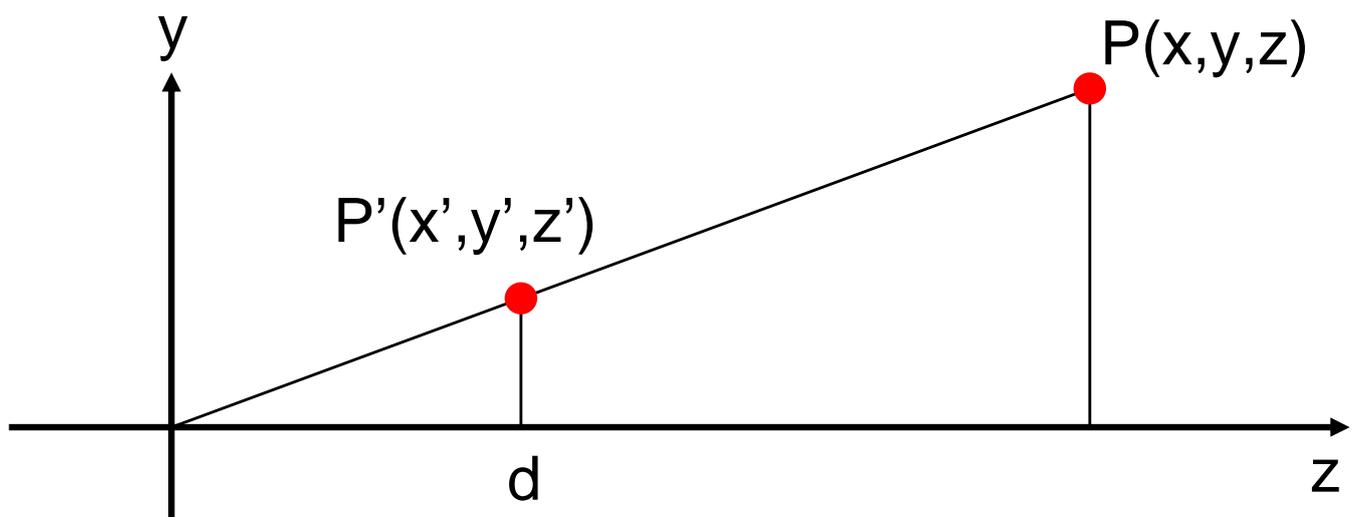
Proiezione parallela

- Occorre ricondursi alla configurazione canonica, cubo nello spazio $-1, +1$



$$P_{orto} = \begin{bmatrix} \frac{2}{r-l} & 0 & 0 & -\frac{r+l}{r-l} \\ 0 & \frac{2}{t-b} & 0 & -\frac{t+b}{t-b} \\ 0 & 0 & \frac{-2}{f-n} & -\frac{f+n}{f-n} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

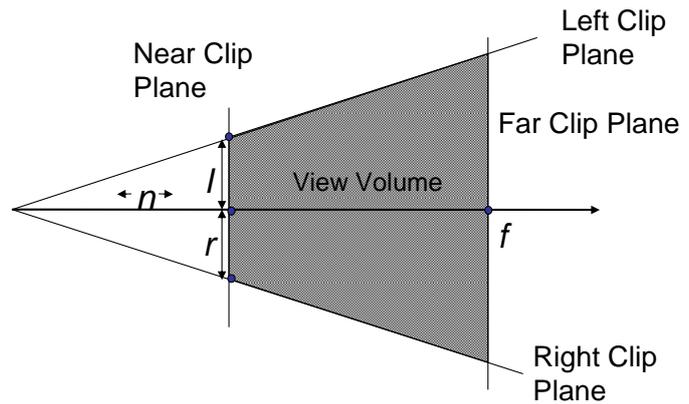
Deformazione prospettica



In base alla similitudine dei triangoli

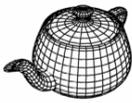
$$y' = d * y / z, \quad x' = d * x / z, \quad z' = d$$

- Occorre ricondursi alla configurazione canonica, cubo nello spazio $-1, +1$
- Occorre deformare gli oggetti in modo da simulare la prospettiva

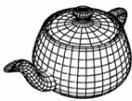


$$P_{persp} = \begin{bmatrix} \frac{2n}{r-l} & 0 & -\frac{r+l}{r-l} & 0 \\ 0 & \frac{2n}{t-b} & -\frac{t+b}{t-b} & 0 \\ 0 & 0 & \frac{(n+f)}{n-f} & \frac{-2nf}{n-f} \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

- Abbiamo già indicato le fasi del processo di rendering
- Abbiamo proposto un modello di cinepresa
- Siamo in grado di eseguire trasformazioni su punti e vettori
- Proseguiamo vedendo nel dettaglio quali sono le operazioni coinvolte nella **pipeline di rendering**

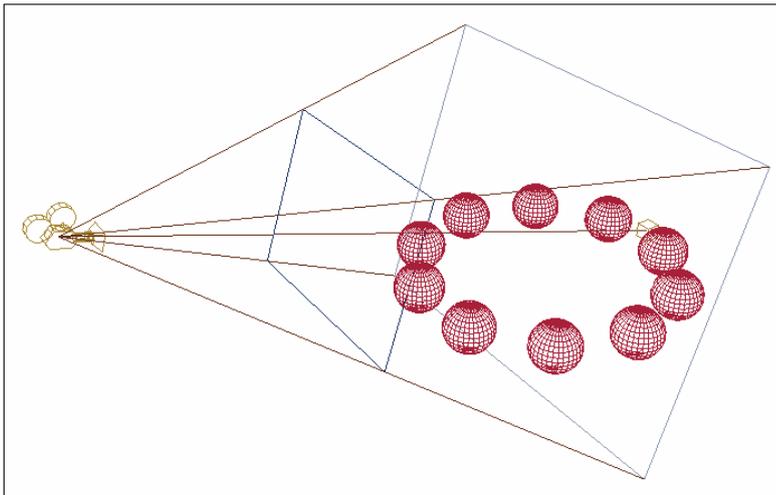


Rendering Pipeline



Rendering Pipeline

- Come avviene la rendering?
 1. si elimina tutto ciò che è fuori dal frustum
 - *clipping*
 2. si convertono le coordinate da spazio globale a spazio locale della cinepresa
 3. si esegue la proiezione prospettica (in uno cubo unitario)
 4. si eliminano le parti di un oggetto che non sono visibili dall'osservatore - *back-face culling*
 5. si eliminano le parti di un oggetto che sono occluse da un altro oggetto – *hidden surface removal*
 6. si applica il modello di illuminazione scelto



- Elimina le parti di scena che non giacciono all'interno del frustum
- A sinistra la scena
- In basso a sinistra il rendering con *far clipping disabilitato*
- In basso a destra il rendering con *far clipping abilitato*



- E' necessario riportare le coordinate globali delle primitive da renderizzare allo spazio di coordinate locale alla cinepresa

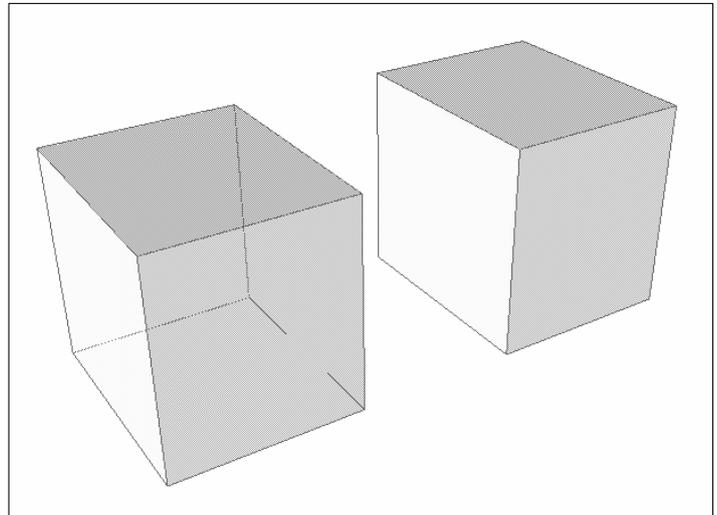
$$T_{view} = T^{-1} S^{-1} R^{-1}$$

- Dove T, S, R sono rispettivamente le matrici di traslazione, rotazione e scalatura

Back-Face Culling

- A sinistra il back-face culling è *disattivato*
- A destra il back-face culling è *attivato*
- Questo meccanismo si basa sul confronto fra la normale dei poligoni con la direzione di vista dell'osservatore

$$visibility = n_p \cdot n_v > 0$$



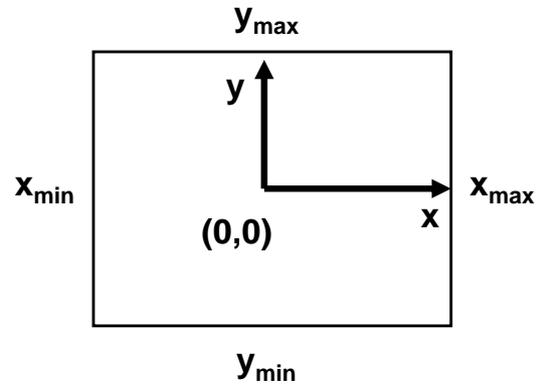
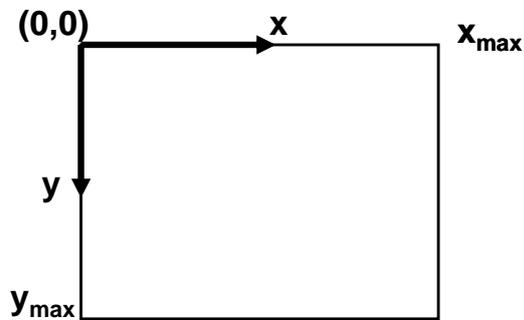
Hidden Surface Removal

- Hidden surface removal elimina le parti degli oggetti occlusi
- E più complesso del culling, non si può eliminare completamente una faccia
- Solitamente si basa sul depth-buffer



Conversione Screen \Leftrightarrow Viewport

Assumiamo che la viewport abbia l'origine al centro e le stesse dimensioni della window!



$$x_s = x_v + \text{width}/2$$
$$y_s = \text{height}/2 - y_v$$

$$x_v = x_s - \text{width}/2$$
$$y_v = \text{height}/2 - y_s$$