

1. MODELIRANJE I REPREZENTACIJA OBJEKATA

Modeliranje - postupak izrade 3D objekata

- različiti postupci modeliranja objekata
- različiti zapisi podataka koji čine objekt (različiti postupci prikaza engl. rendering)

Postupci modeliranja objekata:

- pomoću programskih alata (CAD)
- na osnovi uzorkovanih podataka (medicinski podaci, strojarstvo, stero slike)
- proceduralno modeliranje objekata (drveće, planine, oblaci, vatra)
- fizikalno temeljeno modeliranje (tkanina, kosa, tekućine, vatra)

Gotovi programski paketi:

- za crtanje - CAD, animacije
- za obradu i prikaz podataka, Matlab
- postupci uzorkovanja objekata, pripadni programski paketi

1.1. MODELIRANJE OBJEKATA I SCENE

Modelirani objekti:

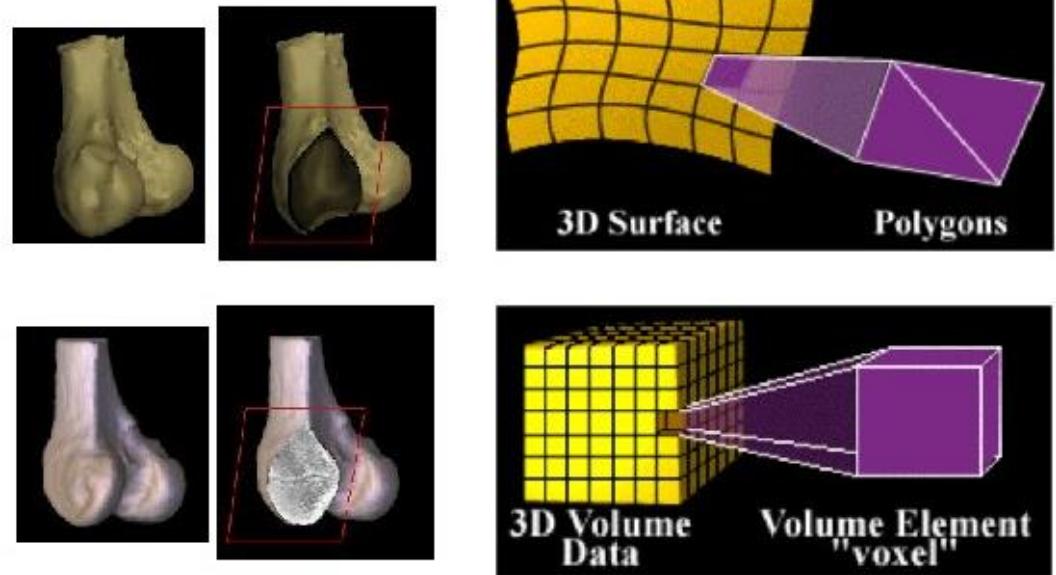
- modeliranje **površine**
 - definirana je vanjska ljsuska objekta (“koža”)
 - *poligonima (trokuti), prednja i stražnja strana,*
 - *parametarska površina*
 - *elementima površine* (engl. surfel) – PBG (point base graphics)
- modeliranje **volumena** tijela
 - definirana je unutrašnjost objekta (*implicitno* definirano)
 - *implicitnim funkcijama*
 - *elementima volumena* (voxel)

možemo iz jednog oblika načiniti drugi (nije uvijek jednostavno)

Zapisivanje scene (strukture više razine):

- graf scene – podaci o izvorima, promatračima, animaciji,
- specifični podaci ovisni o aplikaciji – fizikalni elementi

površina i volumen



bitna razlika eksplisitnog i implicitnog oblika

- eksplisitni, parametarski
 - određivanje točaka površine, tangentnih ravnina
- implicitni
 - jednostavno možemo odrediti pripada li neka točka površini je li “iznad” ili “ispod”, udaljenost od površine booleove operacije nad tijelima, detekcija sudara

- površina objekta - poligonima
 - poligonalni model BREP (*boundary representation*)
 - žična forma objekta
 - geometrijski podaci (položaj vrhova)
 - topološki podaci (povezanost vrhova – poligoni)
 - poligon (trokut) definira jednadžbu ravnine
 - parametarski oblik jednadžbe ravnine
 - implicitni oblik jednadžbe ravnine



$$\mathbf{V} = \begin{bmatrix} u & v & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_1 & a_2 & a_3 & a_4 \\ b_1 & b_2 & b_3 & b_4 \\ c_1 & c_2 & c_3 & c_4 \end{bmatrix}$$

$$ax + by + cz + d = 0$$

- površina – parametarski zadana

modeliranje površine (engl. surface modelling)

- površina je **glatka** i kontinuirano se može kontrolirati (obrada plohe)
definirana je površinska ljska tijela (može biti zatvorena)
- slobodno oblikovane površine (engl. Freeform surfaces)
 - Bezierove površine, NURBS (B-površine),

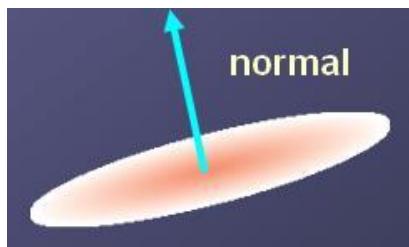


- modeliranje plohe <http://www.infogoaround.org/JBook>ShowRuleSurf.html>
<http://www.infogoaround.org/JBook>ShowSweptSurf.html>
- rotacione plohe <http://www.infogoaround.org/JBook>ShowRevSurf.html>

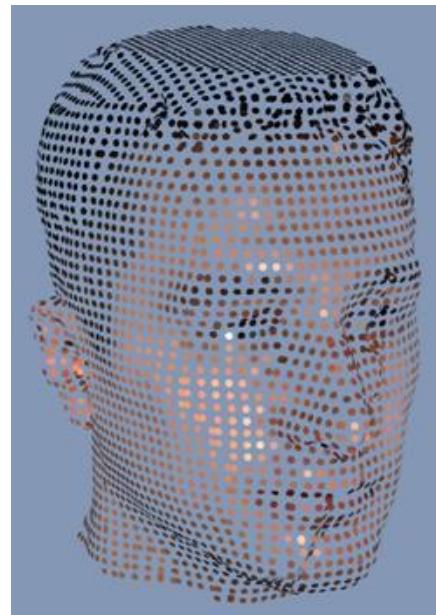
- površina objekta – točkama

modeliranje elementima površine PBG (engl. point base graphics)

- ‘+’ sklopovska podrška za brzu izradu prikaza
- ‘-’ pojava šupljina na rezultatu, alias
- surfeli se projiciraju na zaslon (splatting) s rekonstrukcijskom jezgrom ovisno o kutu između normale i promatrača
- <http://graphics.cs.cmu.edu/projects/objewa/>



surfel



273K surfel-a

- volumen tijela – implicitnim funkcijama

modeliranje volumena tijela (engl. volumetric modelling, solid modelling)

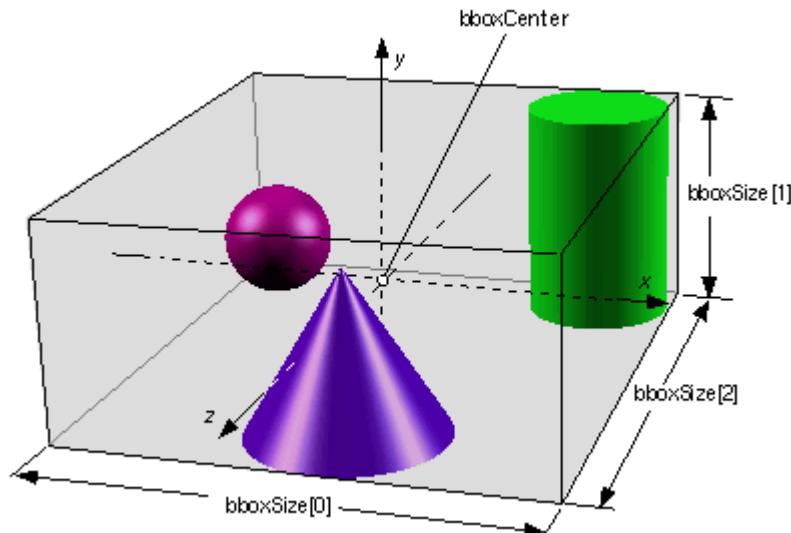
implicitno definirane površine

$$f(x, y, z) = \text{const}$$

definirana je unutrašnjost tijela npr:

unutar tijela $f(x, y, z) \leq \text{const}$,

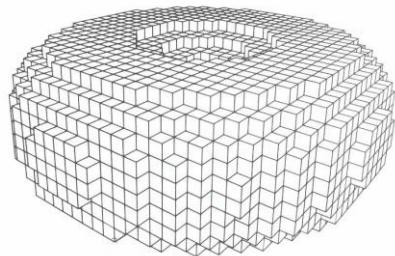
izvan tijela $f(x, y, z) > \text{const}$.



$$(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2 + (z - z_0)^2 = R^2$$

<http://www.infogoaround.org/JBook>ShowTorus.html>

- volumen tijela – elementi volumena (engl. voxel)
 - po uzoru na slikovne elemente elementi volumena (vox-el) svakoj točki prostora (x, y, z) imaju pridruženu neku vrijednost



- podaci su obično ostvareni postupkom uzorkovanja (CT, MR)
u unutrašnjosti je objekt slojevito predstavljen (kao luk)

izo - površine :

$$f(x, y, z) \leq \text{con}1,$$

$$f(x, y, z) \leq \text{con}2,$$

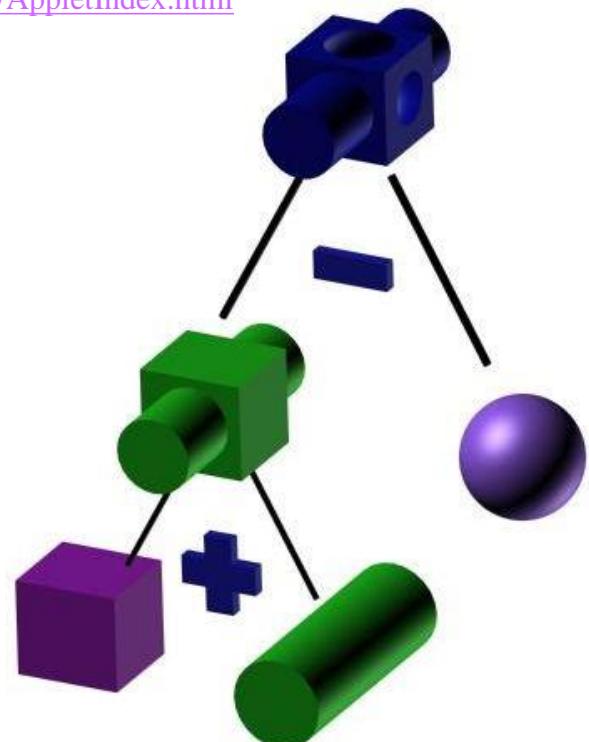
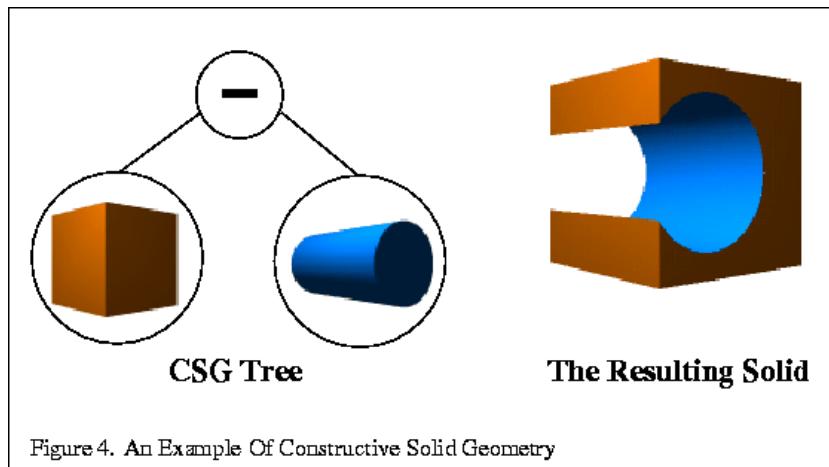
$$f(x, y, z) \leq \text{con}3, \dots$$

Konstruktivna geometrija tijela

CSG (engl. Constructive solid geometry)

- geometrijska tijela (kugla, kocka, valjak, stožac ...)
- + Booleove operacije (unija, presjek, razlika)
- obično se koristi u CAD

<http://www.cs.technion.ac.il/~cs234325/Applets/doc/html/etc/AppletIndex.html>



– CSG stablo

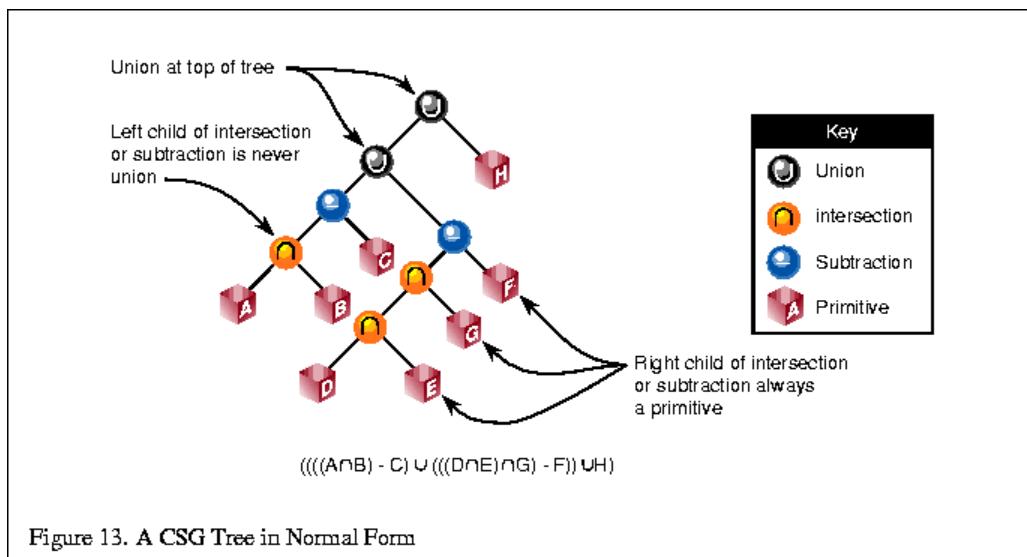
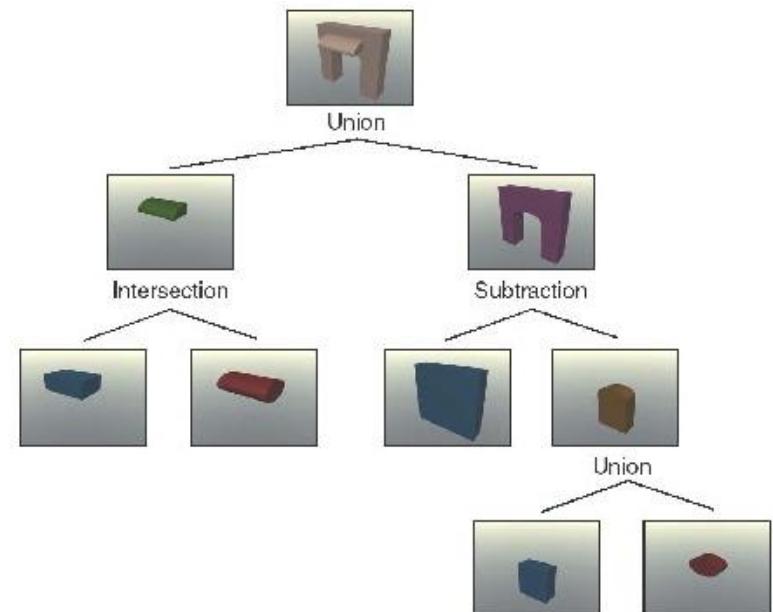
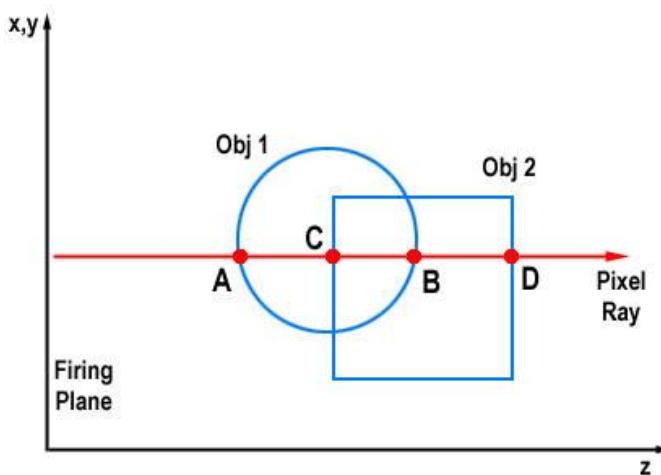


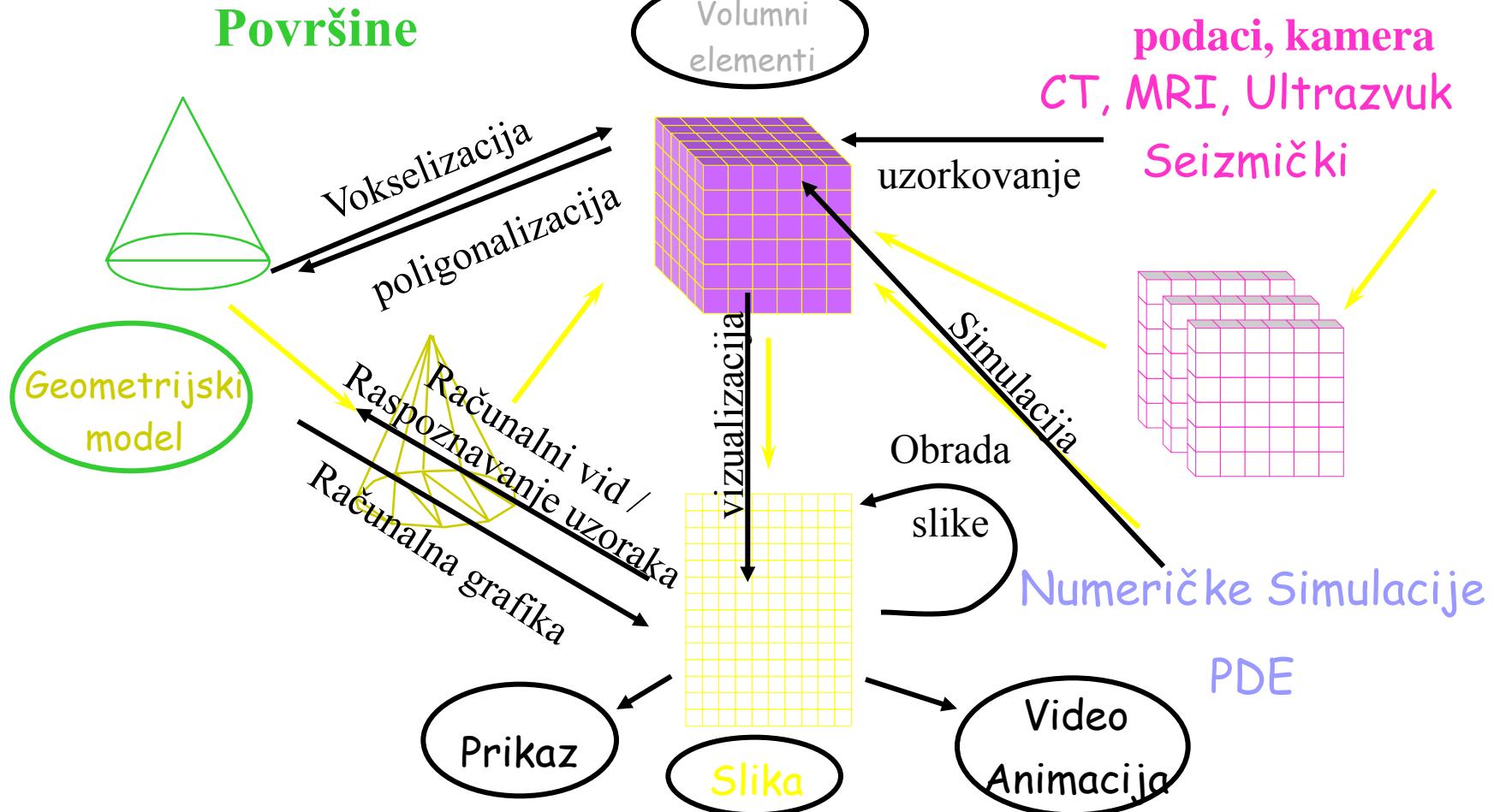
Figure 13. A CSG Tree in Normal Form



Booleove operacije



Objekti



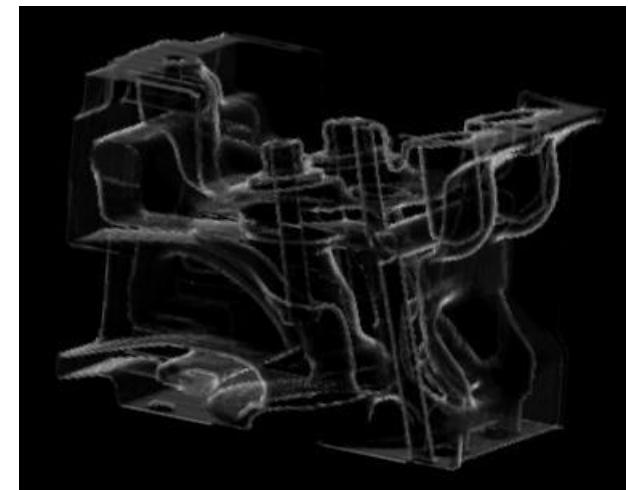
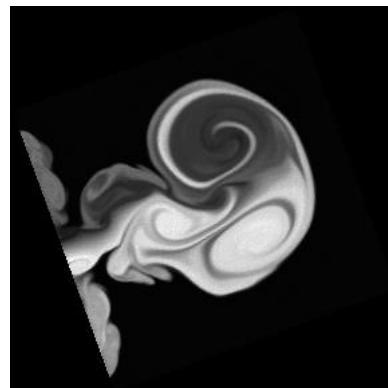
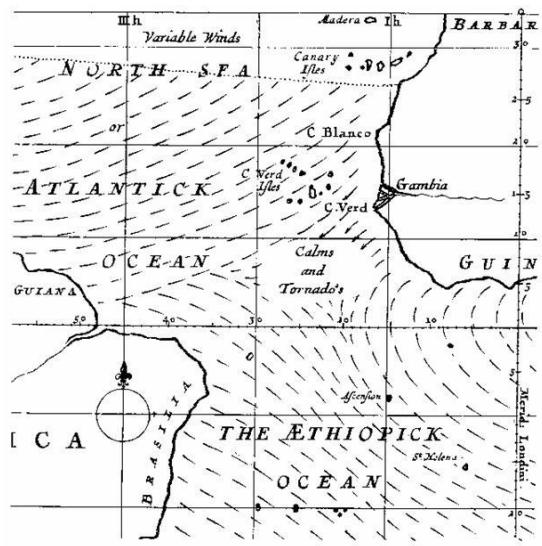
Ostvarivanje prikaza (rendering)

prikaz poligona – klasičan način – fotorealističan prikaz

NPR - ne fotorealističan prikaz (engl. Non-Photorealistic Rendering)

- ne želimo biti ograničeni samo na foto realističan prikaz
- skica objekta
- tehnika prikaza primjenjiva na objekte definirane volumno i površinom

<http://bandviz.cg.tuwien.ac.at/basinviz/compression/paperindex.html>

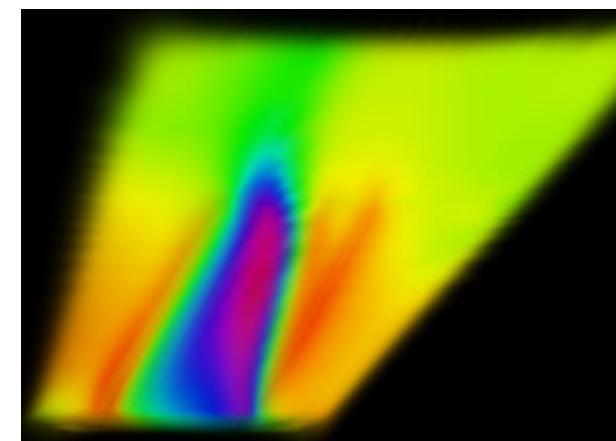
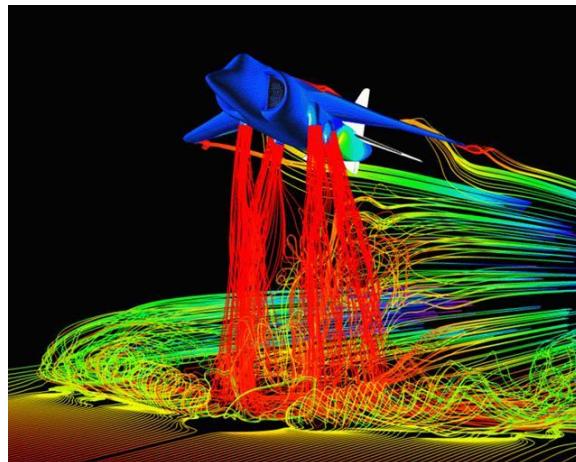
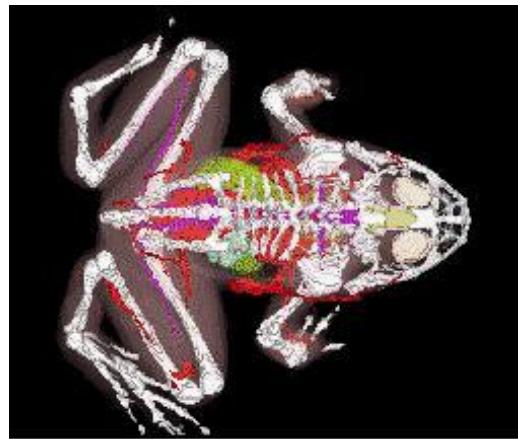
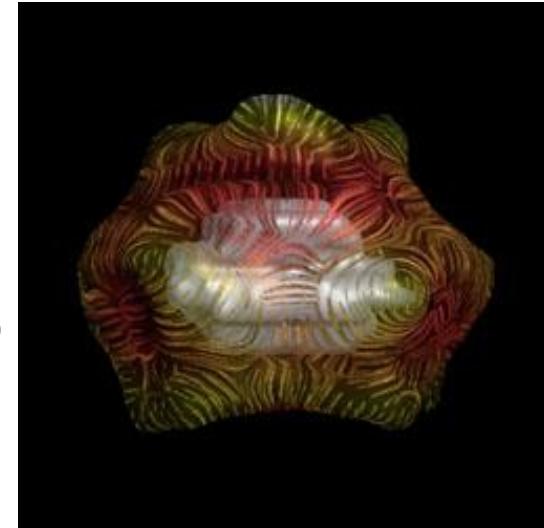


prijenosna funkcija (engl. transfer function)

- određuje što će biti i na koji način preslikano u optičke parametre to može biti boja objekta izravno, no može biti i neka druga informacija kod NPR tehnike to je mjesto gdje je normala na površinu okomita prema vektoru prema promatraču

upotreba boje za prikaz dodatne informacije

- razlikovanje dijelova objekta – odjeljivanje cjelina
- razna svojstva objekta u pojedinoj točki (temperatura, brzina)



Složeni zapis objekta

- postupci vizualizacije zahtijevaju interaktivni rad, pa je važna količina i organizacija podataka
- isti objekt nam je često potreban u različitim razinama složenosti (LOD)
 - prikaz objekta ovisno o udaljenosti i veličini prikaza
 - proračun sudara (kolizije)
- ugrubljivanje
 - krećemo od najsitnije podjele



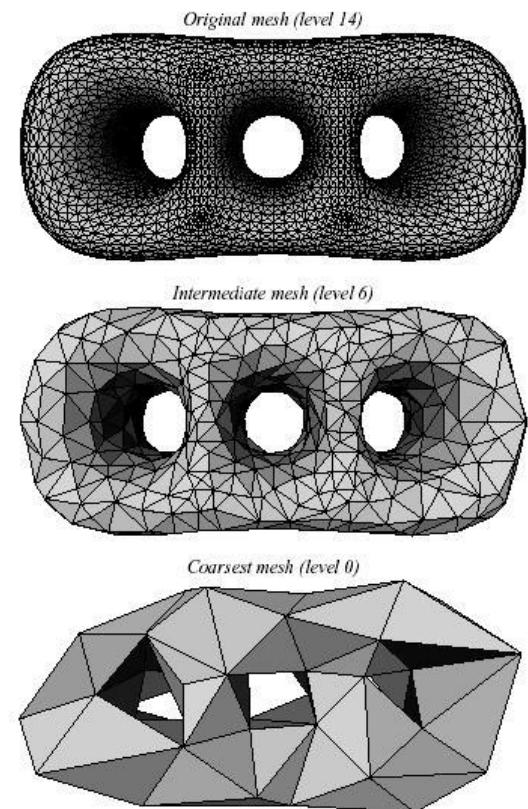
broj vrhova 50



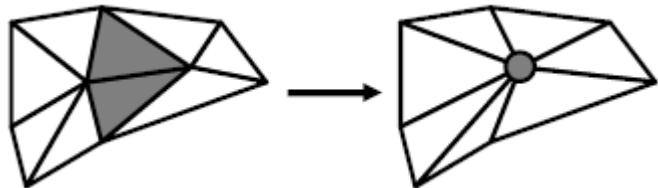
500



2 000

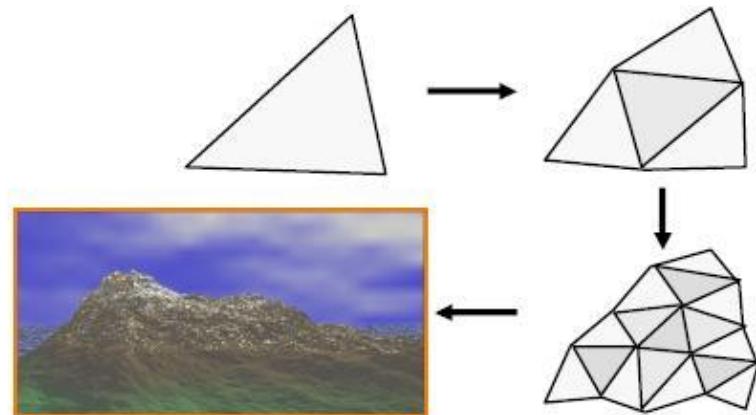


- ugrubljenje poligonalne mreže
 - spajamo poligone u veće tako da važna obilježja objekta budu sačuvana
 - stapanamo vrhove



- usitnjavanje poligonalne mreže (engl. Subdivision)
 - dijelimo poligone najgrublje razine i novonastale vrhove pomicemo (tako da novi objekt bude gladak ili hrapav)

<http://www.gvu.gatech.edu/~jarek/demos/polyEditor/>



fraktalna podjela pri izradi planine

1.2 REPREZENTACIJA OBJEKATA

površina objekta – zapis poligonima odnosno trokutima

- objekte najčešće predstavljamo mrežom poligona

(samo površina objekta)

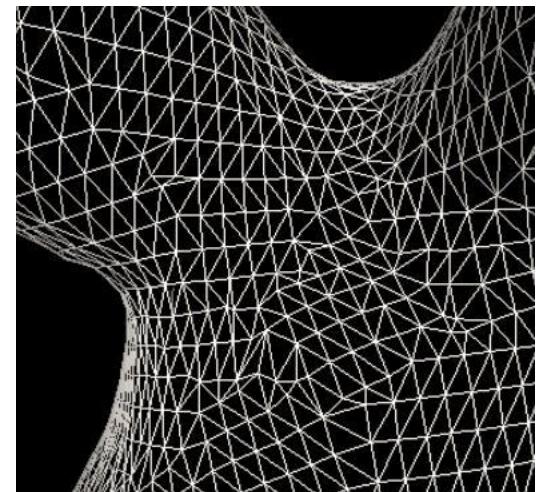
- trokuti – planarni su,
 - sklopolje GPU podržava trokute

- kako načiniti strukture podataka

- osnovni elementi (poligonalna mreža)
 - **geometrijski podaci** – vrh (točka u prostoru)
 - **atributi** – boja, normala, koordinate teksture
 - **topološki podaci** – brid (povezuje 2 vrha)
 - poligon (povezuje više vrhova)

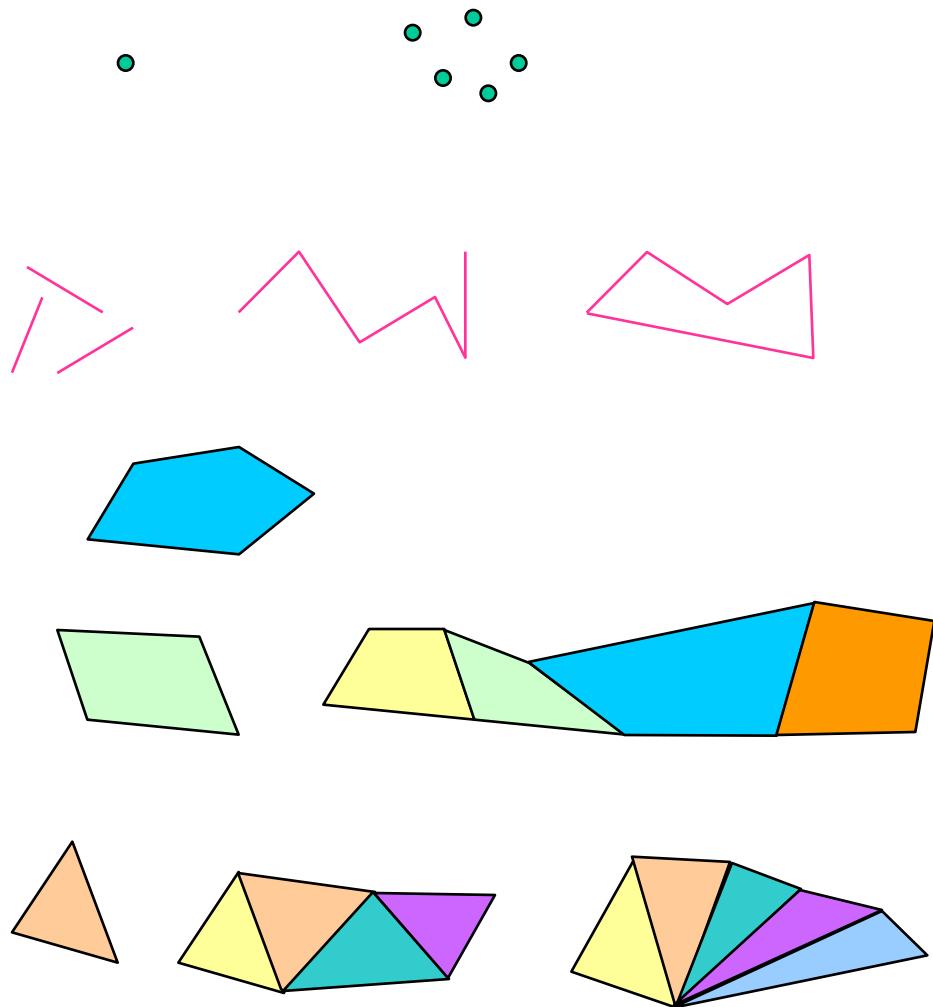
- objekti

- geometrijski podaci, atributi, topološki podaci
 - LOD – jedan objekt može imati više poligonalnih mreža različite složenosti – ovisno o udaljenosti prikazuju se različite mreže



Primitive u OpenGL-u:

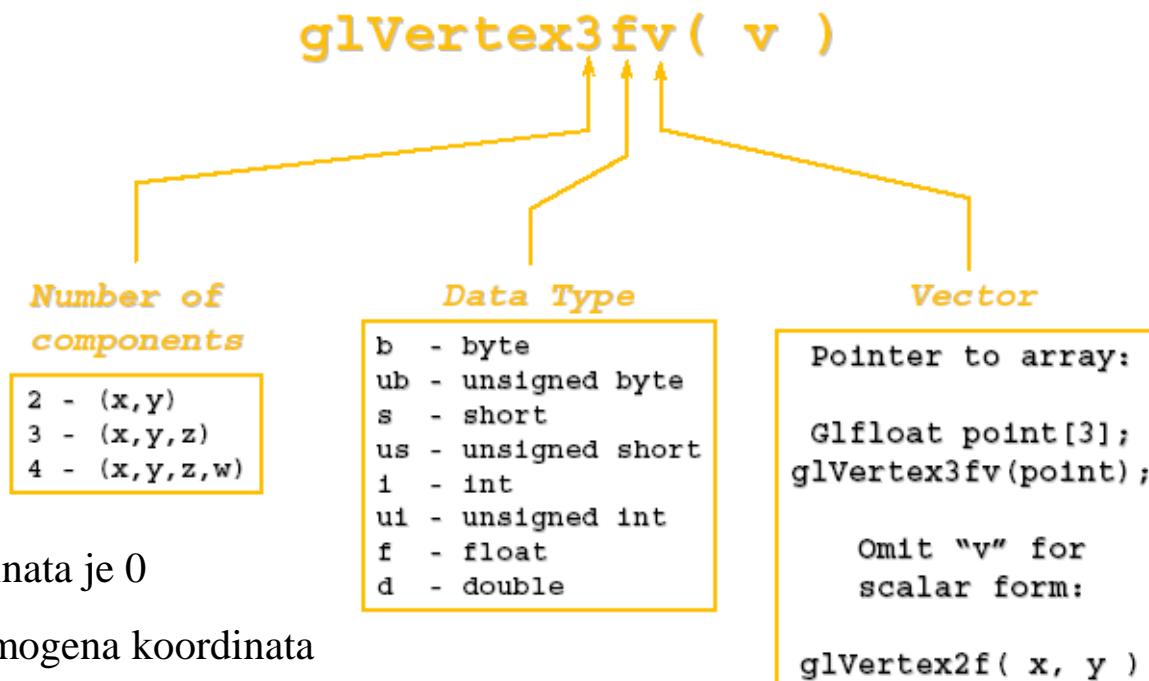
- točke
 - `GL_POINTS`
- dužina, niz dužina,
 - `GL_LINES`,
 - `GL_LINE_STRIP`,
 - `GL_LINE_LOOP`
- poligon
 - `GL_POLYGON`,
- četverokut, niz četverokuta
 - `GL_QUADS`,
 - `GL_QUAD_STRIP`,
- trokut, niz trokuta
 - `GL_TRIANGLES`
 - `GL_TRIANGLE_STRIP`
 - `GL_TRIANGLE_FAN`



- primjer naredbe u OpenGL-u primjer u Tutor – **shapes.exe**

```
GLfloat x1, y1; // zbog različitih realizacija u OpenGL-u je definiran tip GLfloat, GLint ...
                    // ekvivalentan kao u C-u - prenosivost
glBegin (Primitiva) // Primitiva je npr. GL_LINES
    glVertex2f (x1, y1);
    glVertex2f (3,27, 5,226);
glEnd;
```

Primitiva – određuje na koji način će točke koje slijede biti kombinirane



2 - z koordinata je 0

4 - w je homogena koordinata

VTK (Visualization ToolKit)

- alat za vizualizaciju, otvorenog koda (open source)
- procesiranje podataka i prikaz, (procesiranje slike), FFT, filtriranje, podrška za izradu sučelja
- mogućnost programiranja
 - C++ (biblioteka klase)
 - Java
 - Python
 - interpreter Tcl/Tk
- “iznad” OpenGL-a, podržava skalare, vektore, tenzore, teksture, volumetrijske metode, implicitno modeliranje
- operacije nad podacima – odsijecanje, glađenje i redukciju poligonalne mreže, prikaz kontura, Delaunay trijangularaciju
- importiranje/eksportiranje različitih zapisa .obj, 3D studio, TIFF, BMP

Zapis objekata u VTK:

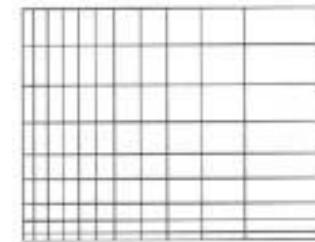
Zaglavlje (Header):

```
# vtk DataFile Version 2.0  
Really cool data  
ASCII | BINARY  
DATASET type  
...  
POINT_DATA n  
...  
CELL_DATA n  
...
```

]
]
]
]
]



(4) 1D, 2D, 3D
DATASET STRUCTURED_POINTS
DIMENSIONS n_x n_y n_z
ORIGIN xyz
SPACING s_x s_y s_z



(1) prva linija je točno kako je navedena, uz verziju VTK

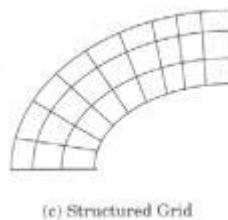
(2) 256 znakova proizvoljnog opisa

(3) podaci su ASCII ili binarni

(4) ključna riječ DATASET i tip podataka

- STRUCTURED_POINTS
- RECTILINEAR_GRID
- STRUCTURED_GRID
- POLYDATA
- UNSTRUCTURED_GRID
- FIELD

(5) atributi – vektori normala, boja

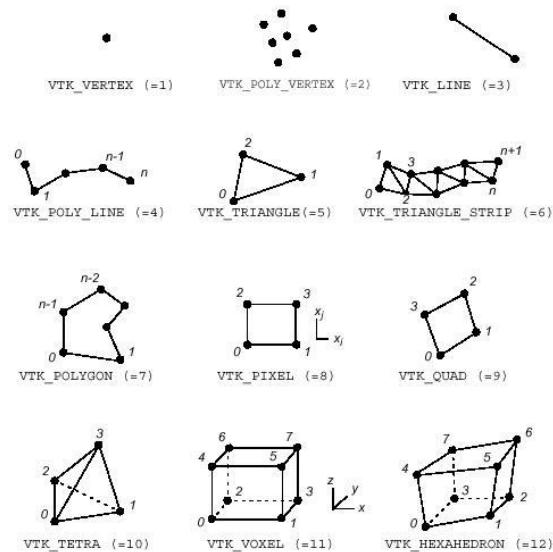


(4)
DATASET STRUCTURED_GRID
DIMENSIONS n_x n_y n_z
POINTS n dataType
p_{0x} p_{0y} p_{0z}
...
p_{(n-1)x} p_{(n-1)y} p_{(n-1)z}

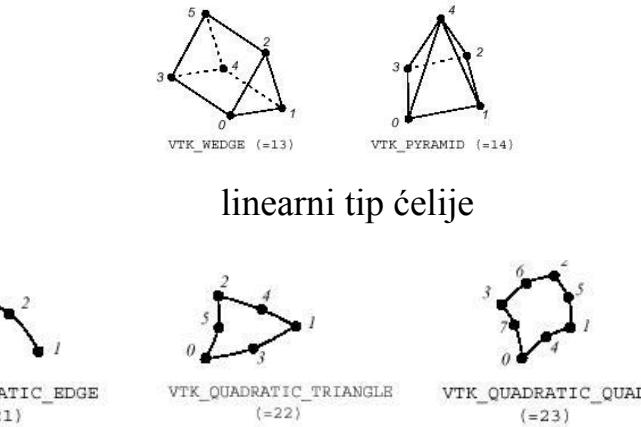
Zapis objekata u VTK:

(4) ključna riječ DATASET i tip podataka

- ...
- POLYDATA
 - POINTS (točke x,y,z)
 - VERTICES (skupovi točaka nD)
 - LINES
 - POLYGONS
 - TRIANGLE_STRIPS



(4)
DATASET POLYDATA
TRIANGLE_STRIP n size
 numPoints₀, i₀, j₀, k₀,
 ...
 numPoints_{n-1}, i_{n-1}, j_{n-1}, k_{n-1}



linearni tip celije

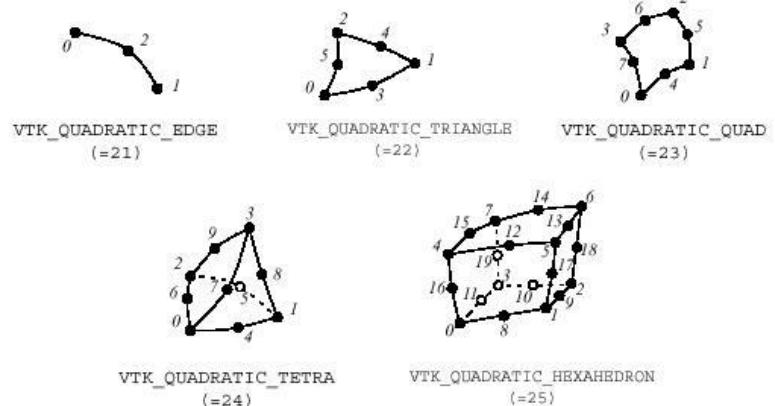


Figure 3 Non-linear cell types found in VTK.

Zapis objekata u VTK:

(5) atributi

- SCALARS, COLOR_SCALARS
- LOOKUP_TABLE [indeksirani pristup](#)
- VECTORS (npr. brzina)
- NORMALS
- [TEXTURE COORDINATES](#)
- TENSORS do 3×3
- FIELD

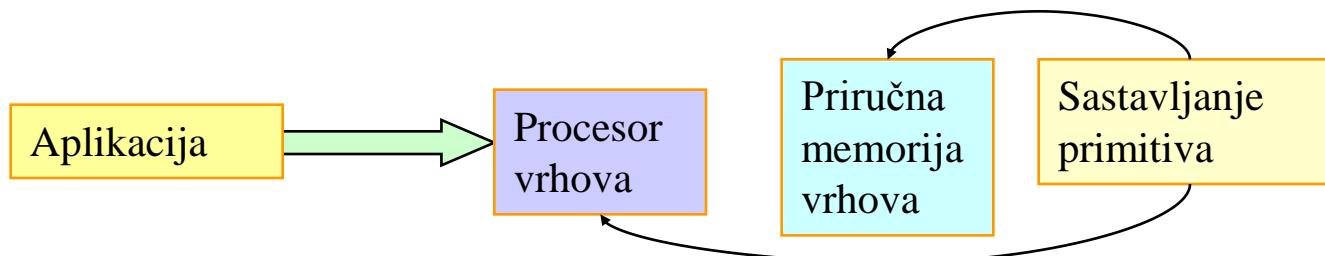
(5)

```
DATASET POLYDATA
TRIANGLE_STRIPS n size
numPoints0, i0, j0, k0,
...
numPointsn-1, in-1, jn-1, kn-1
```

podržana je i XML sintaksa zapisa npr:

```
<VTKFile type="RectilinearGrid" ...>
  <RectilinearGrid WholeExtent="x1 x2 y1 y2 z1 z2">
    <Piece Extent="x1 x2 y1 y2 z1 z2">
      <PointData>...</PointData>
      <CellData>...</CellData>
      <Coordinates>...</Coordinates>
    </Piece>
  </RectilinearGrid>
</VTKFile>
```

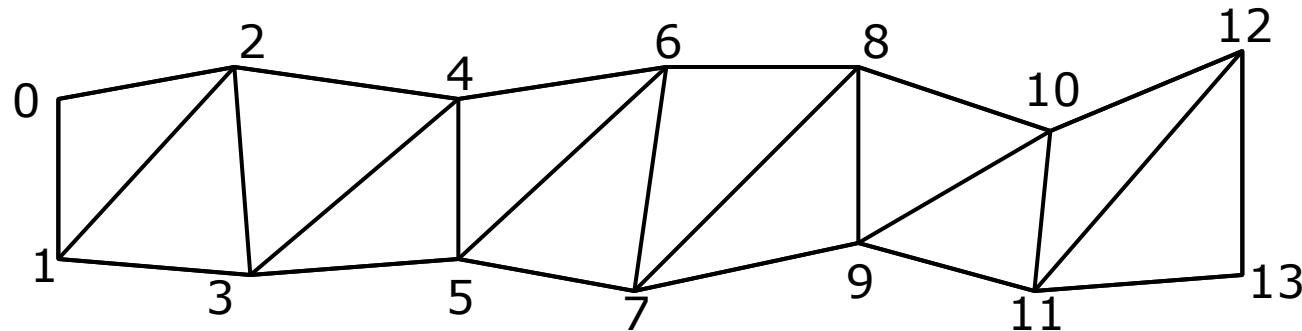
- želimo jedan funkcionalni poziv i odjednom poslati veću količinu podataka korištenja priručne memorije (engl. cache) vrhova
 - procesiranje vrhova je sekvencijsko, nemamo zajedničke (dijeljene) vrhove
`glDrawArrays(GL_TRIANGLES, 0, num_vertices);`
 - slučajni pristup vrhovima – omogućeno je dijeljenje vrhova
`glDrawElements(GL_TRIANGLES, indices.size(), GL_UNSIGNED_INT, indices[0]);`
- u priručnoj memoriji su transformirani vrhovi
- neki vrhovi se višestruko ponavljaju, tj. za svaki trokut su vrhovi zasebno navedeni



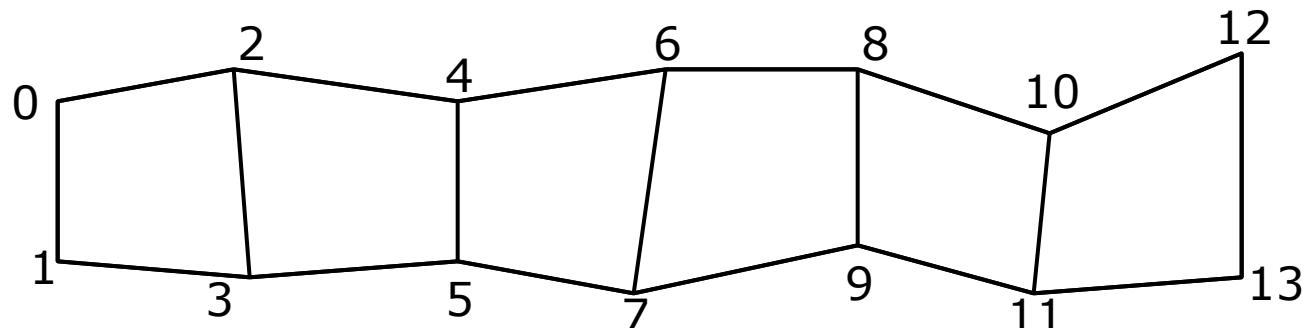
Niz trokuta (triangle strip):

- neki vrhovi zajednički trokutima (značajna ušteda)
- za n trokuta imamo $n + 2$ vrha umjesto $3 \times n$

```
glDrawElements(GL_TRIANGLE_STRIP, indices.size(), GL_UNSIGNED_SHORT, &indices[0]);
```



GL_QUAD_STRIP za n četverokuta imamo $2n + 2$ vrha



// KOORDINATE

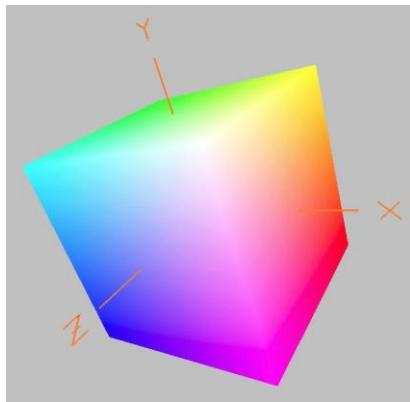
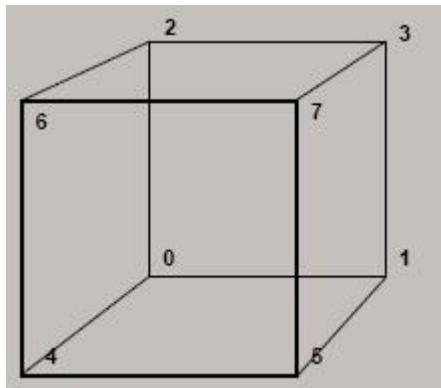
```
static GLfloat CubeVertices[ ][3] =  
{  
    { -1., -1., -1. },  
    { 1., -1., -1. },  
    { -1., 1., -1. },  
    { 1., 1., -1. },  
    { -1., -1., 1. },  
    { 1., -1., 1. },  
    { -1., 1., 1. },  
    { 1., 1., 1. }  
};
```

// ATRIBUTI - BOJA

```
static GLfloat CubeColors[ ][3] =  
{  
    { 0., 0., 0. },  
    { 1., 0., 0. },  
    { 0., 1., 0. },  
    { 1., 1., 0. },  
    { 0., 0., 1. },  
    { 1., 0., 1. },  
    { 0., 1., 1. },  
    { 1., 1., 1. }  
};
```

// INDEKSI VRHOVA

```
static GLuint CubeIndices[ ][4] =  
{  
    { 0, 2, 3, 1 },  
    { 4, 5, 7, 6 },  
    { 1, 3, 7, 5 },  
    { 0, 4, 6, 2 },  
    { 2, 6, 7, 3 },  
    { 0, 1, 5, 4 }  
};
```



```
// poziv glArrayElement()
glEnableClientState( GL_VERTEX_ARRAY );
glEnableClientState( GL_COLOR_ARRAY );
glVertexPointer( 3, GL_FLOAT, 0, CubeVertices );
glColorPointer( 3, GL_FLOAT, 0, CubeColors );
glBegin( GL_QUADS );
    glArrayElement( 0 );
    glArrayElement( 2 );
    glArrayElement( 3 );
    glArrayElement( 1 );
    glArrayElement( 4 );
    glArrayElement( 5 );
    glArrayElement( 7 );
    glArrayElement( 6 );
    glArrayElement( 1 );
    glArrayElement( 3 );
    glArrayElement( 7 );
    glArrayElement( 5 );
    glArrayElement( 0 );
    glArrayElement( 4 );
    glArrayElement( 6 );
    glArrayElement( 2 );
    glArrayElement( 2 );
    glArrayElement( 6 );
    glArrayElement( 7 );
    glArrayElement( 3 );
    glArrayElement( 0 );
    glArrayElement( 1 );
    glArrayElement( 5 );
    glArrayElement( 4 );
glEnd();
```

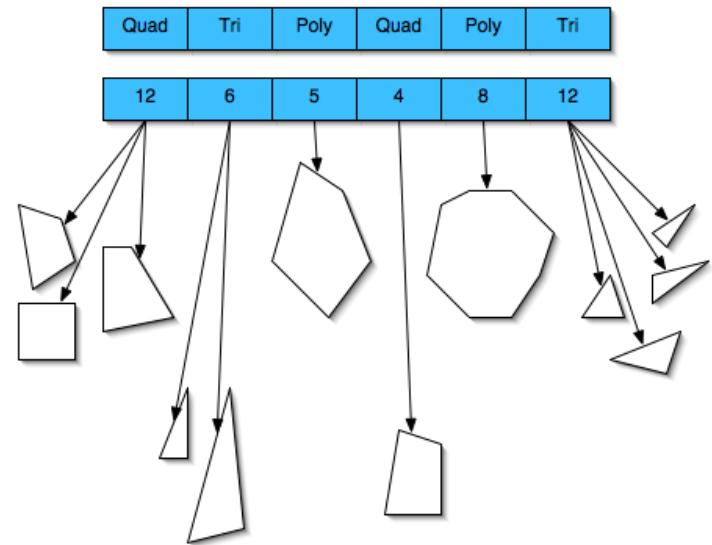
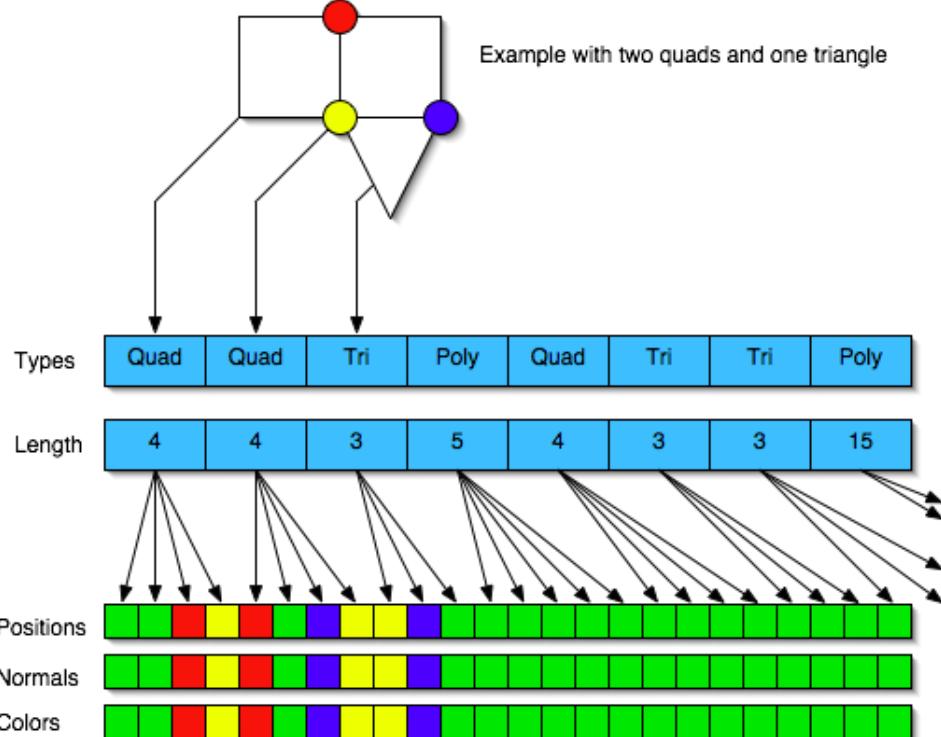
```
// poziv glDrawElements()
glEnableClientState( GL_VERTEX_ARRAY );
glEnableClientState( GL_COLOR_ARRAY );
glVertexPointer( 3, GL_FLOAT, 0, CubeVertices );
glColorPointer( 3, GL_FLOAT, 0, CubeColors );
glDrawElements( GL_QUADS, 24, GL_UNSIGNED_INT,
    CubeIndices );
```

- Primjeri organizacije podataka i atributa:

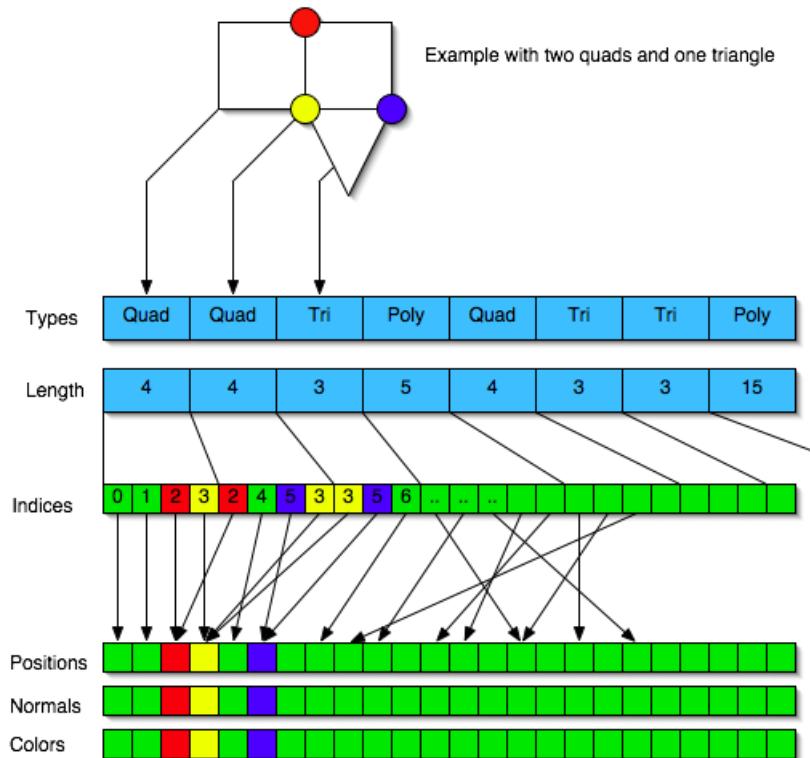
- <http://www.gris.uni-tuebingen.de/grisalt/projects/grdev/doc/html/Overview.html>

- bez indeksiranja

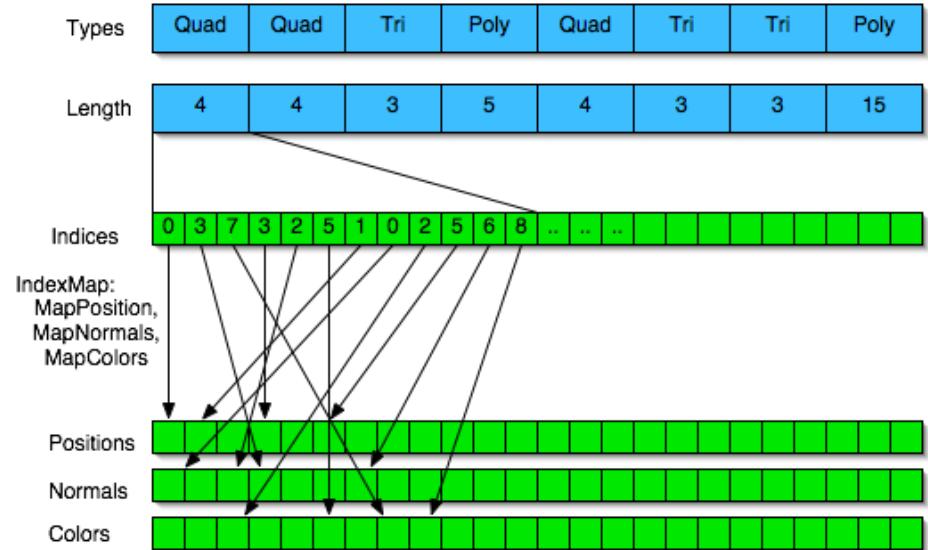
- višestruki podaci
 - npr. za eksploziju poligona



- indeksirani pristup
 - zajednički podaci za pojedini vrh
 - npr. sjenčanje Gouraud



- višestruko indeksirani pristup
 - poseban pristup normalama, boji i sl.
 - povećan broj indeksa ($\times 3$)
 - npr. normale poligona – konstantno



5.3 STRUKTURE PODATAKA ZA ZAPIS POLIGONALNIH OBJEKATA

Objekti zadani poligonima

- ovisno o tome za što je potrebno načiniti s objektima potrebno je formirati strukture podataka
 - samo prikaz i osnovne transformacije
 - modificiranje objekta (npr. izobličavanje, promjena broja poligona stapanjem vrhova)
 - ispitivanje kolizije (sudara) objekata
 - eksplozija objekta

Zapis površine objekta B-rep BREP (engl. boundary representation)

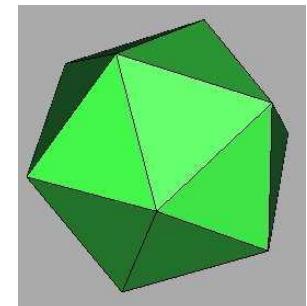
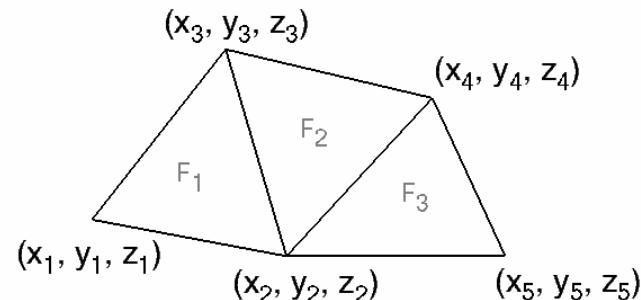
Strukture podataka

1. Tablica poligona
2. Tablice vrhova i poligona
3. Tablica bridova, vrhova i poligona
4. Liste susjednosti
5. Krilati brid

1. Tablica poligona

- nužno ako objekt “eksplodira” ili se poligoni rasprše, tada koordinate vrhova moraju biti posebno definirane iako su početno na istom mjestu
- nije efikasno ako objekt čini cjelinu, repliciramo podatke
- ako su vrhovi višestruko definirani može doći do pojave pukotina na spojevima poligona
- općeniti poligoni, nisu nužno trokuti
- redoslijed vrhova je u primjeru suprotno smjeru kazaljke na satu gledano izvan tijela CCW (određuje redoslijed bridova, određuje normalu po pravilu desne ruke)
- <http://www.gris.uni-tuebingen.de/edu/projects/grdev/doc/html/Overview.html>

Tablica poligona		
F_1	(x_1, y_1, z_1)	(x_2, y_2, z_2)
F_2	(x_2, y_2, z_2)	(x_4, y_4, z_4)
F_3	(x_2, y_2, z_2)	(x_5, y_5, z_5)
	(x_3, y_3, z_3)	(x_4, y_4, z_4)
	(x_1, y_1, z_1)	(x_5, y_5, z_5)
	(x_2, y_2, z_2)	

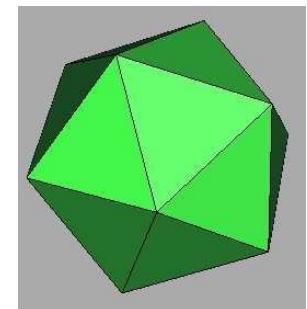
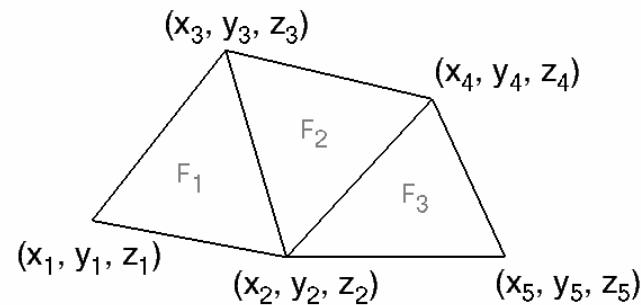


2. Tablice vrhova i poligona

- vrhovi su dijeljeni, zajednički za različite poligone, nisu replicirani,
- u tablici poligona su indeksi
- pomicanje jednog vrha izobličiti će sve poligone koji ga dijele
- razdvojena je informacija o geometriji (vrhovi) i topologiji (povezanosti - poligoni)
- nemamo informaciju o susjednosti
 - ako nas zanima za vrh V_2 koji poligoni sadrže taj vrh morati ćemo pretražiti sve poligone, ili koji poligoni čine brid B_{24}
- pogodno je što su istovrsni podaci (vrhovi) zajedno
- redoslijed vrhova u tablici poligona može biti upotrijebljen za određivanje normale

Tablica vrhova			
	x_1	y_1	z_1
V_1	x_1	y_1	z_1
V_2	x_2	y_2	z_2
V_3	x_3	y_3	z_3
V_4	x_4	y_4	z_4
V_5	x_5	y_5	z_5

Tablica poligona			
	V_1	V_2	V_3
F_1	V_1	V_2	V_3
F_2	V_2	V_4	V_3
F_3	V_2	V_5	V_4



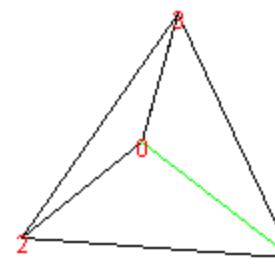
3. Tablice bridova, vrhova i poligona

- tablica poligona sadrži pokazivače na bridove,
 - tablica bridova sadrži pokazivače na vrhove
 - redoslijed bridova određuje orijentaciju poligona, redoslijed vrhova određuje orijentaciju bridova
- <http://www.gris.uni-tuebingen.de/edu/projects/grdev/doc/html/Overview.html>

npr: brid2 ide od V1 do V0

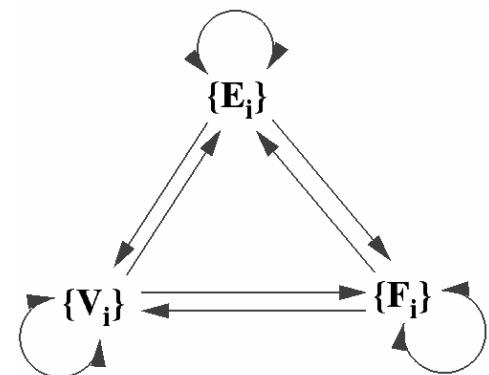
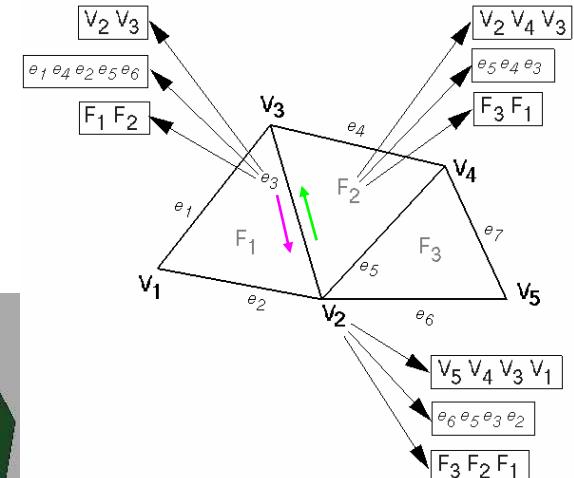
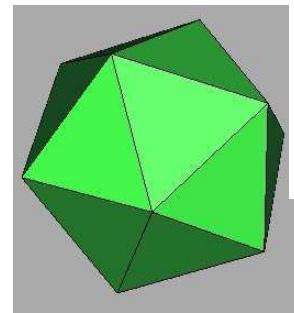
ako nam trebaju poligoni koji čine taj brid moramo pretražiti indekse vrhova u listi poligona

KNOT-LIST			EDGE-LIST		FACE-LIST				
	X	Y	Z	P0	P1	K0	K1	K2	
0	0.453608	0.89043	0.037037	0	0.0	2.0	0	1.0	2.0
1	0.544331	-0.62854	-0.555555	1	2.0	1.0	1	2.0	3.0
2	-0.090722	-0.366647	0.925925	2	1.0	0.0	2	4.0	5.0
3	-0.907218	0.104757	-0.407407	3	1.0	3.0	3	1.0	5.0
---				4	3.0	0.0	---		
---				5	3.0	2.0	---		



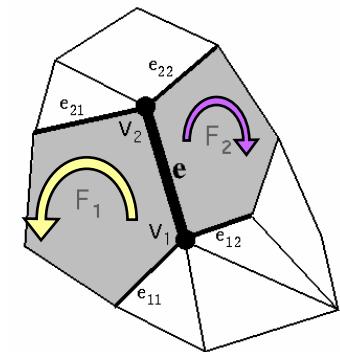
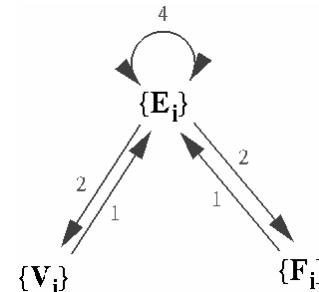
4. Liste susjednosti

- tablica bridova
 - koji vrhovi čine brid (orientacija brida V_2V_3 , V_3V_2)
 - koji bridovi su susjedni (diraju prvi ili drugi vrh)
 - koji poligoni čine brid
- tablica vrhova
 - susjedni vrhovi
 - incidentni bridovi
 - incidentni poligoni
- tablica poligona
 - vrhovi
 - bridovi koji ga čine
 - susjedni poligoni
- želimo imati informaciju o susjednosti ali želimo pohranjivati manje podataka
kompromis: potrebna memorija \leftrightarrow vrijeme potrebno za određivanje susjednosti
 - 9 relacija susjednosti



5. Krilati brid (engl. winged edge)

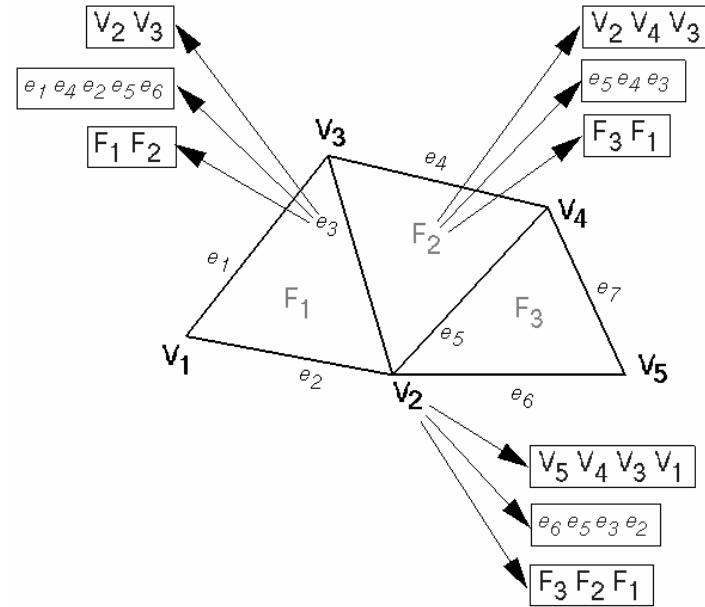
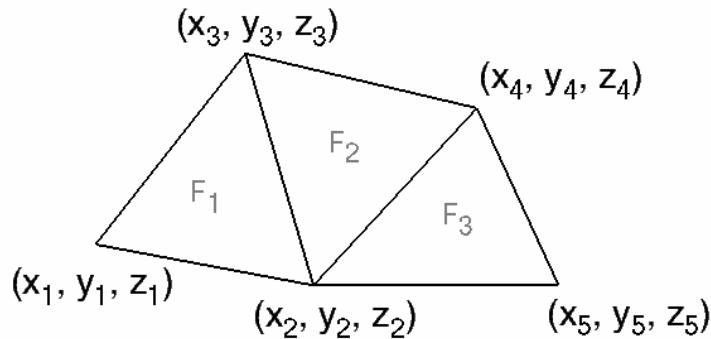
- tablica bridova
 - koji vrhovi čine brid (početni, završni) $V_1 V_2$
 - koji poligoni čine brid (lijevi, desni) $F_1 F_2$
 - bridovi lijevog poligona (brid koji prethodi, brid koji slijedi) $e_{11} e_{21}$
 - bridovi desnog (brid koji prethodi, brid koji slijedi) $e_{12} e_{22}$
- tablica vrhova
 - jedan brid (bilo koji)
- tablica poligona
 - jedan brid (bilo koji)
- krila brida e su $e_{11} e_{21} e_{12} e_{22}$



Različite varijante zapisivanja bridova

- orijentacija poligona može biti CW, CCW, određena bridom e ,
- zapis samo 2 krila
- ispitivanje **relacije susjednosti**:
 - da li je vrh V_1 susjedan poligonu F_3 ?
 - da li su poligoni F_1 i F_3 susjedni?
- proizvoljni poligoni (nisu nužno trokuti)

primjer: krilati brid (engl. winged edge)



- redoslijed krila brida određen je bridom e

Tablica vrhova				
V ₁	X ₁	Y ₁	Z ₁	e ₁
V ₁	X ₁	Y ₁	Z ₁	e ₁
V ₂	X ₂	Y ₂	Z ₂	e ₆
V ₃	X ₃	Y ₃	Z ₃	e ₃
V ₄	X ₄	Y ₄	Z ₄	e ₅
V ₅	X ₅	Y ₅	Z ₅	e ₆

Tablica bridova		11	12	21	22
e ₁	v ₁ v ₃	F ₁	e ₂	e ₂	e ₄
e ₂	v ₁ v ₂	F ₁	e ₁	e ₁	e ₃
e ₃	v ₂ v ₃	F ₁	e ₂	e ₅	e ₁
e ₄	v ₃ v ₄	F ₂	e ₁	e ₃	e ₇
e ₅	v ₂ v ₄	F ₂	e ₃	e ₆	e ₄
e ₆	v ₂ v ₅	F ₃	e ₅	e ₂	e ₇
e ₇	v ₄ v ₅	F ₃	e ₄	e ₅	e ₆

Tablica poligona	
F ₁	e ₁
F ₂	e ₃
F ₃	e ₅