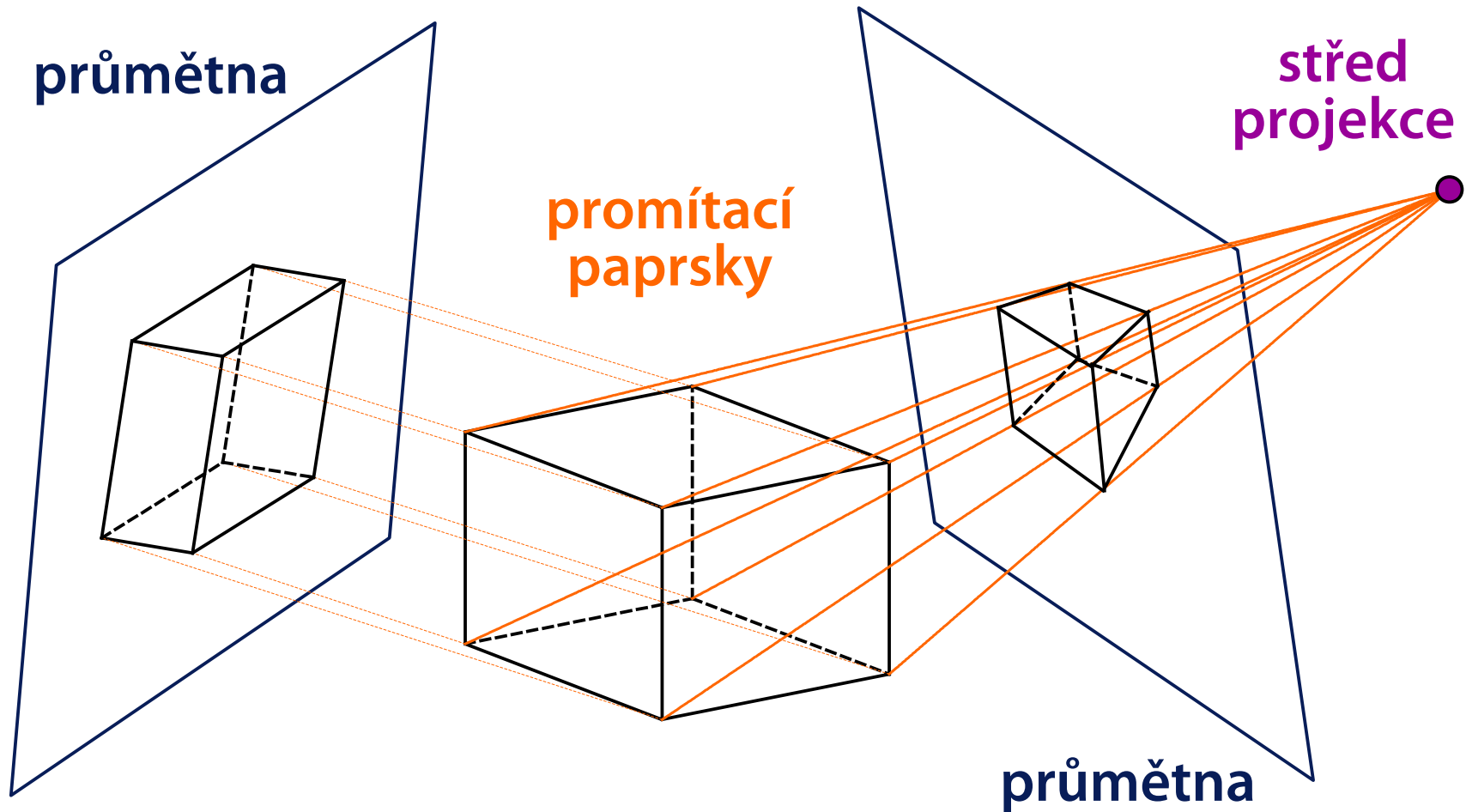


Zobrazovací projekce

© 1995-2019 Josef Pelikán
CGG MFF UK Praha

pepca@cgg.mff.cuni.cz
<https://cgg.mff.cuni.cz/~pepca/>

Základní pojmy





Klasifikace lineárních projekcí

Rovnoběžné projekce

- promítací paprsky jsou navzájem rovnoběžné

Kolmé projekce

- promítací paprsky jsou kolmé na průmětnu
- Mongeova projekce, půdorys, nárys, bokorys
- axonometrie (obecná kolmá projekce)

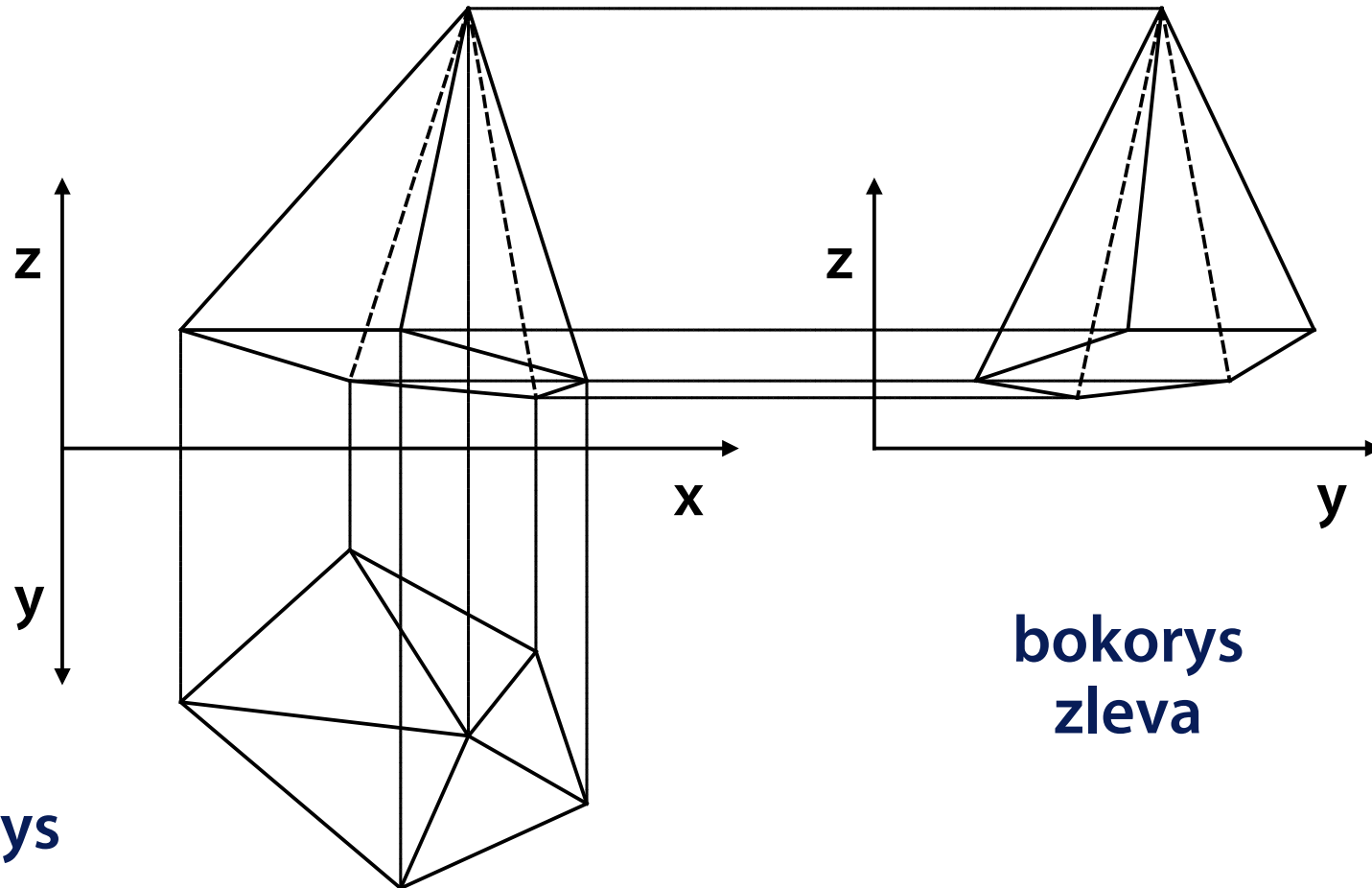
Kosoúhlé projekce

- kabinetní projekce (zkrácení měřítka osy z na $1/2$)
- kavalírní projekce (stejně měřítko na všech osách)

Mongeova projekce



nárys

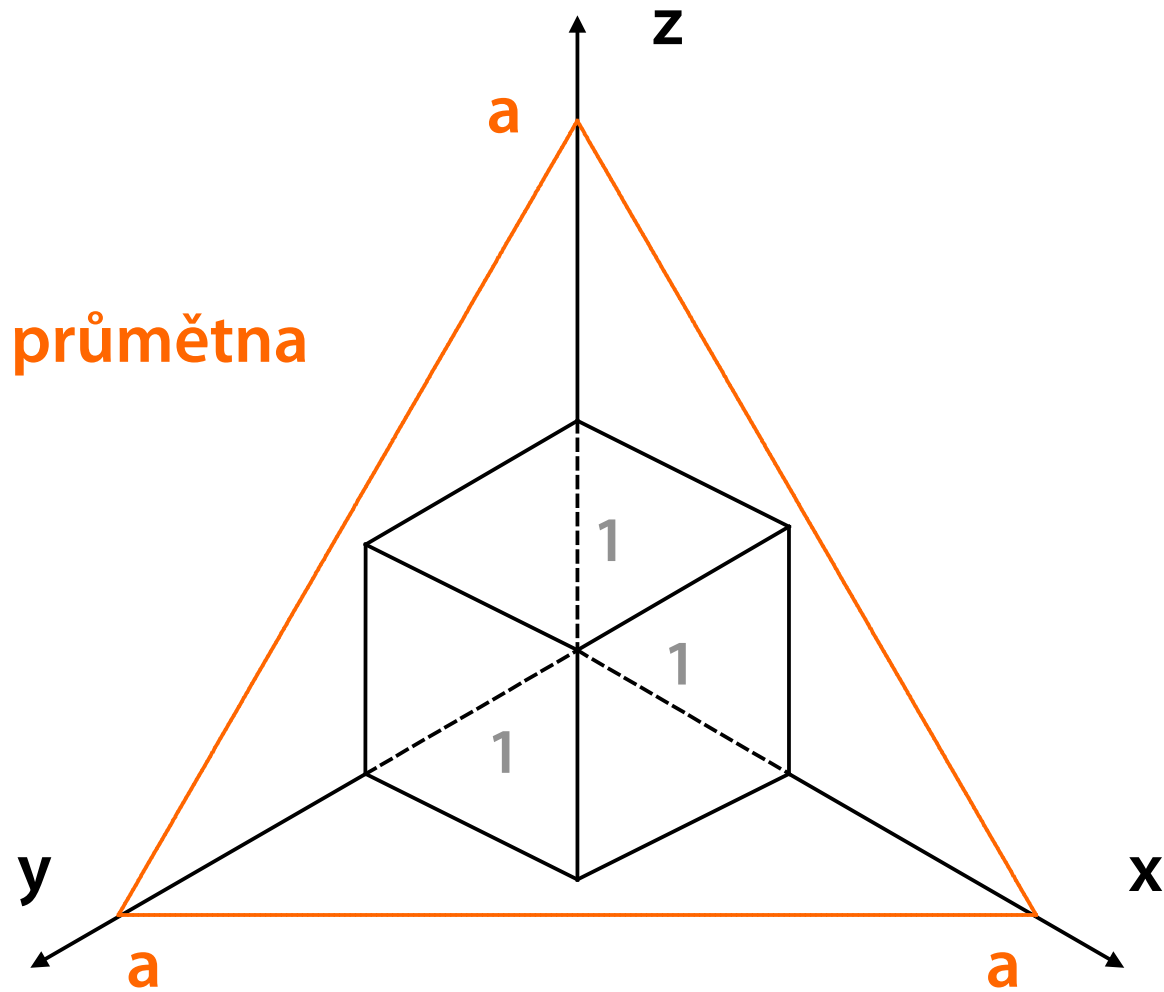


púdorys

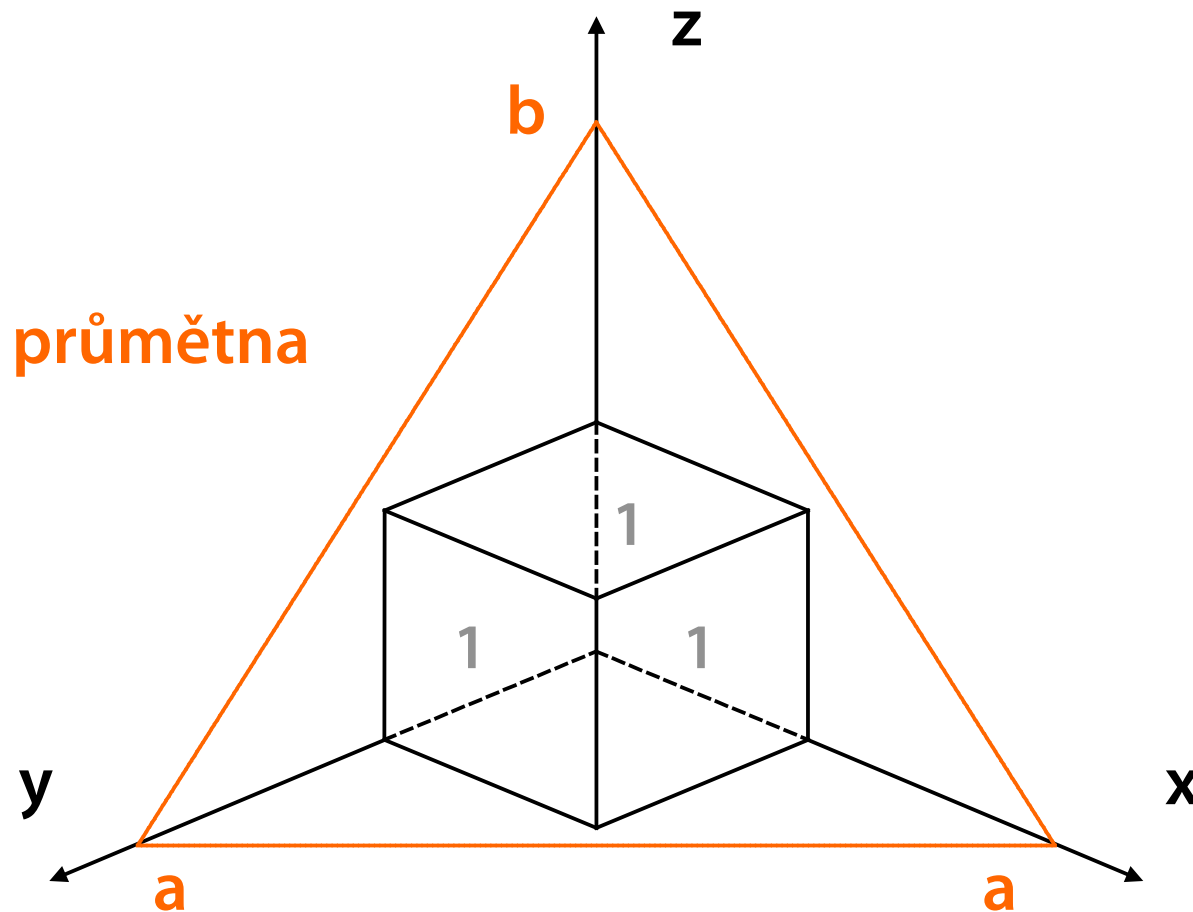
bokorys
zleva



Axonometrie – isometrie

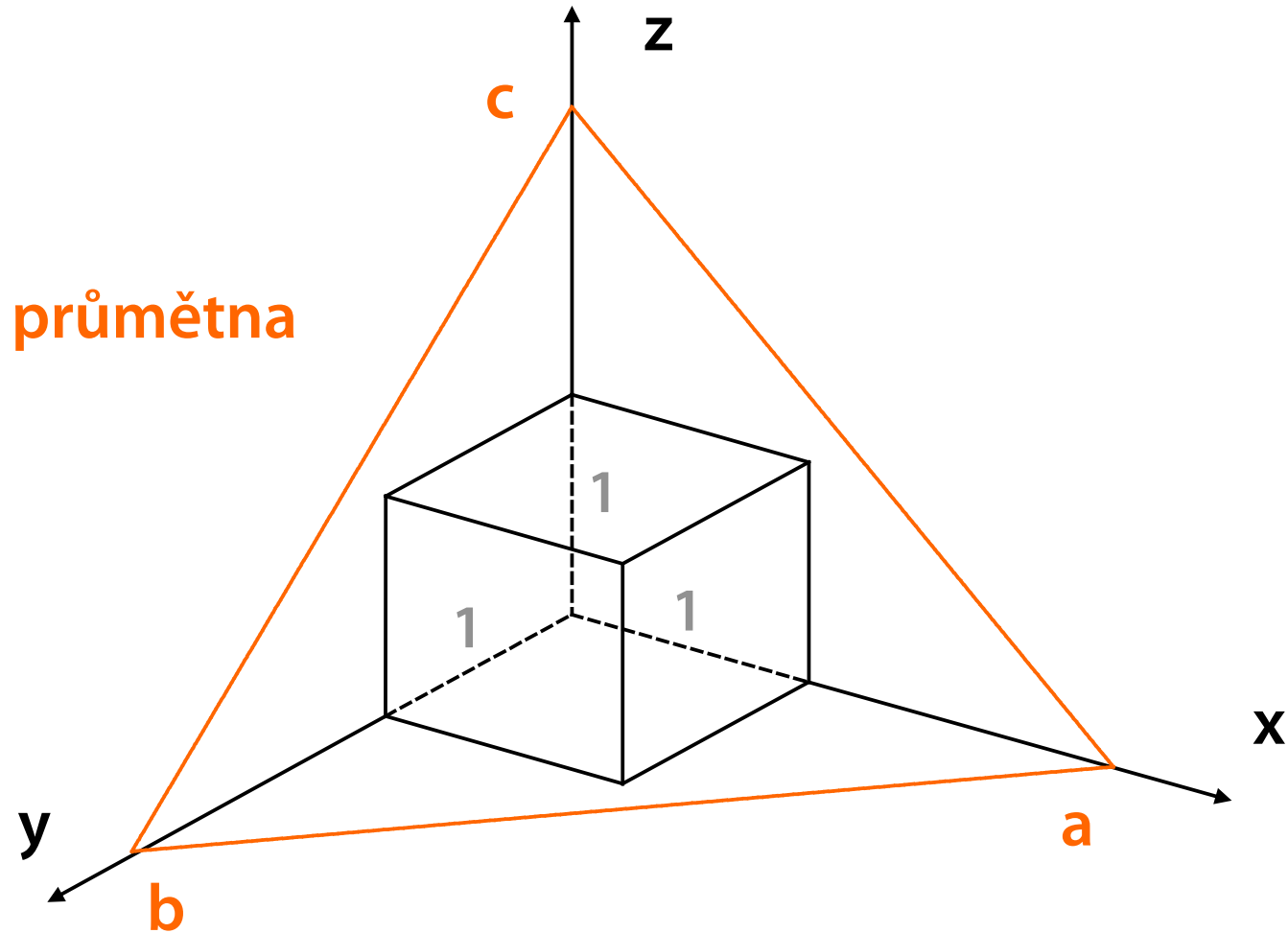


Axonometrie – dimetrie





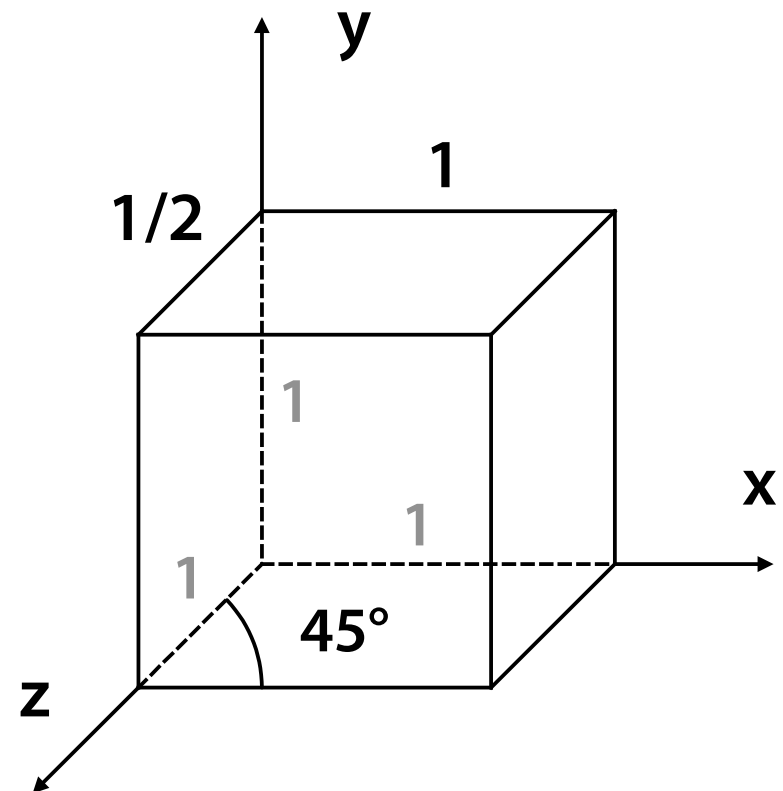
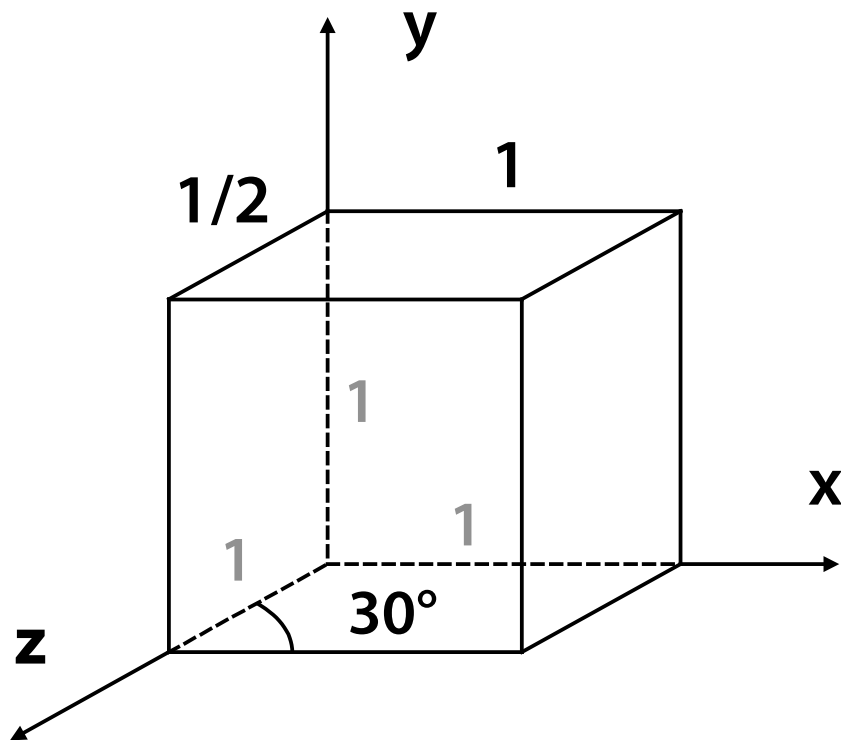
Axonometrie – trimetrie



Kabinetní projekce



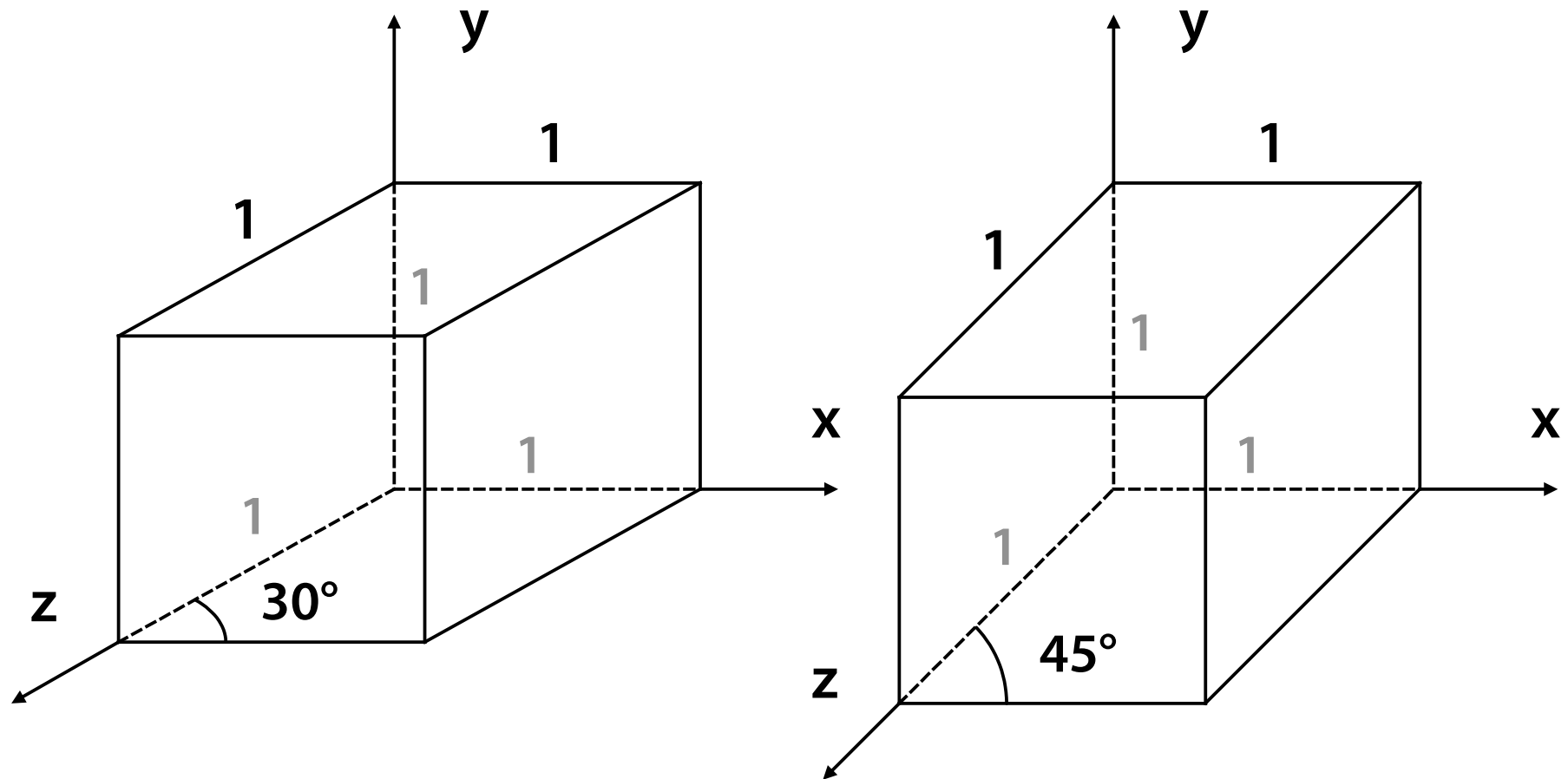
průmětna = xy



Kavalírní projekce



průmětna = xy





Klasifikace lineárních projekcí

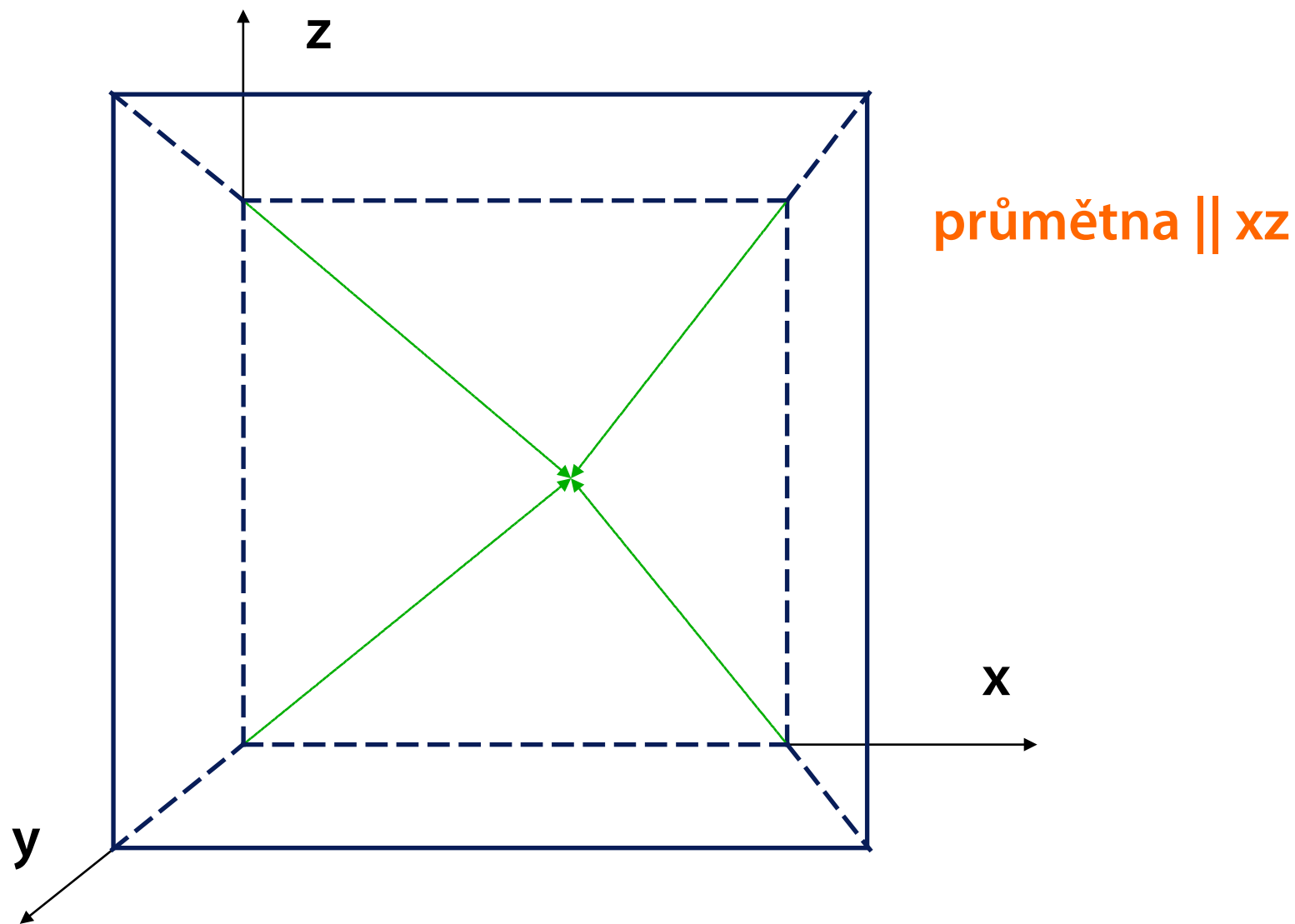
Středové projekce („perspective projections“)

- promítací paprsky tvoří svazek procházející jedním bodem, **středem projekce**
- nezachovává se rovnoběžnost (úběžníky)

Jednobodová perspektiva

- průmětna je rovnoběžná se dvěma souřadnými osami
- rovnoběžky se třetí osou se protínají v jednom hlavním úběžníku

Jednobodová perspektiva





Další středové projekce

Dvoubodová perspektiva

- průmětna je rovnoběžná s jednou souřadnou osou
- rovnoběžky s ostatními osami se protínají ve dvou hlavních úběžnících

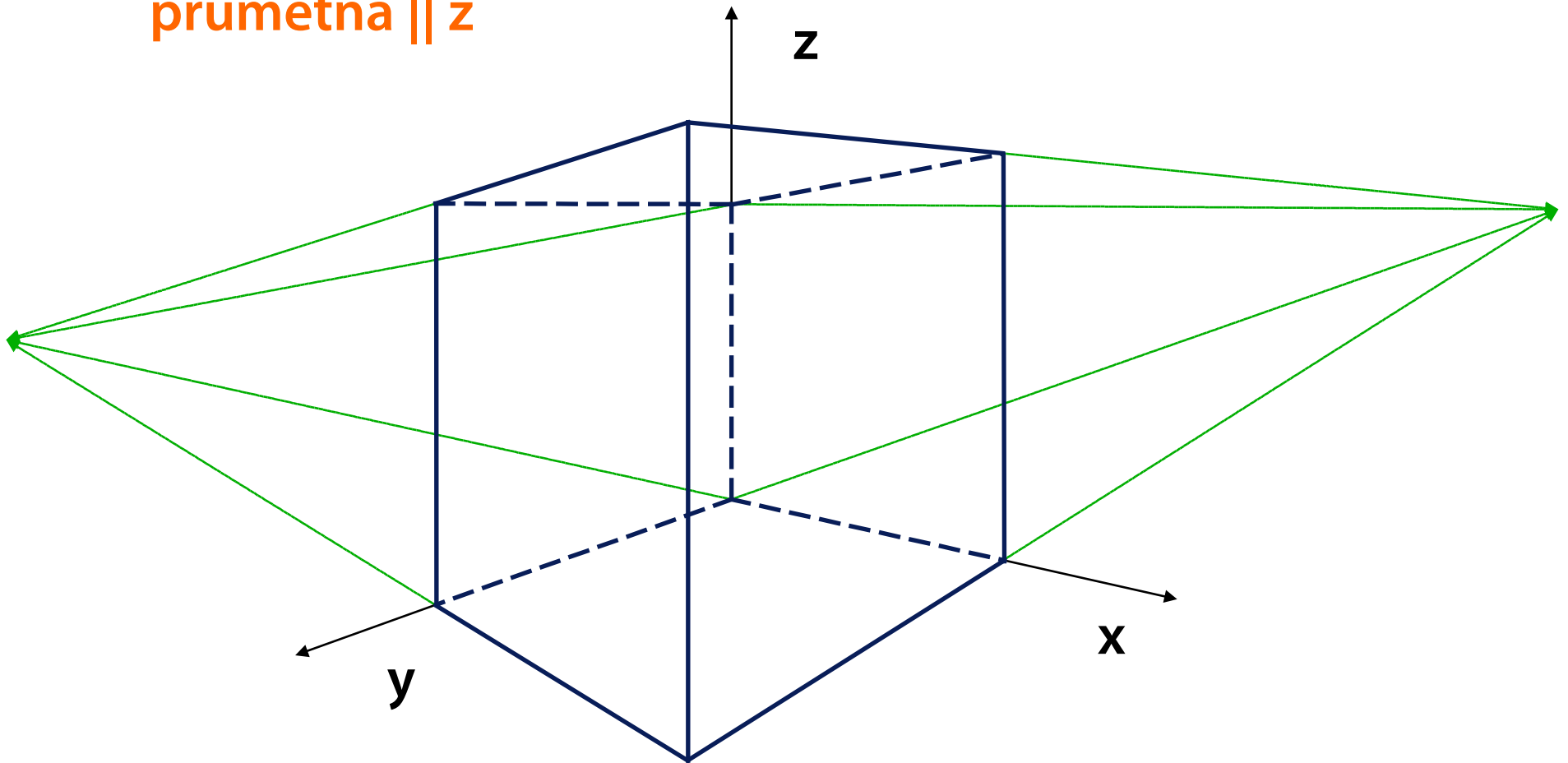
Tříbodová perspektiva

- průmětna má zcela obecnou polohu
- rovnoběžky se souřadnými osami se protínají ve třech hlavních úběžnících

Dvoubodová perspektiva



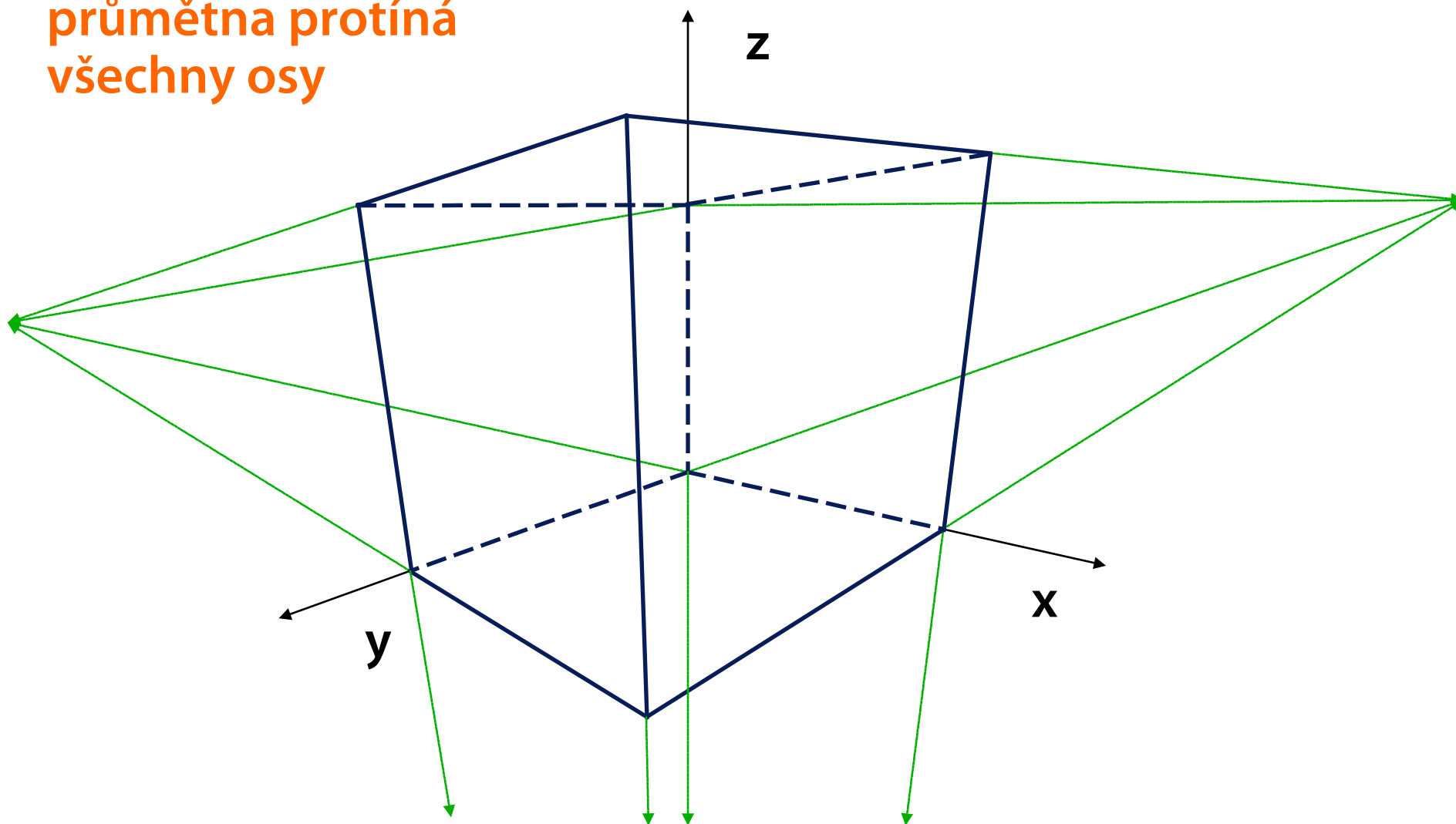
průmětna $\parallel z$



Tříbodová perspektiva



průmětna protíná
všechny osy





Implementace kolmé projekce

$[x, y]$ budou souřadnice bodu v průmětu, z jeho hloubka (vzdálenost od pozorovatele)

Základní pohledy (půdorys, nárys, bokorys)

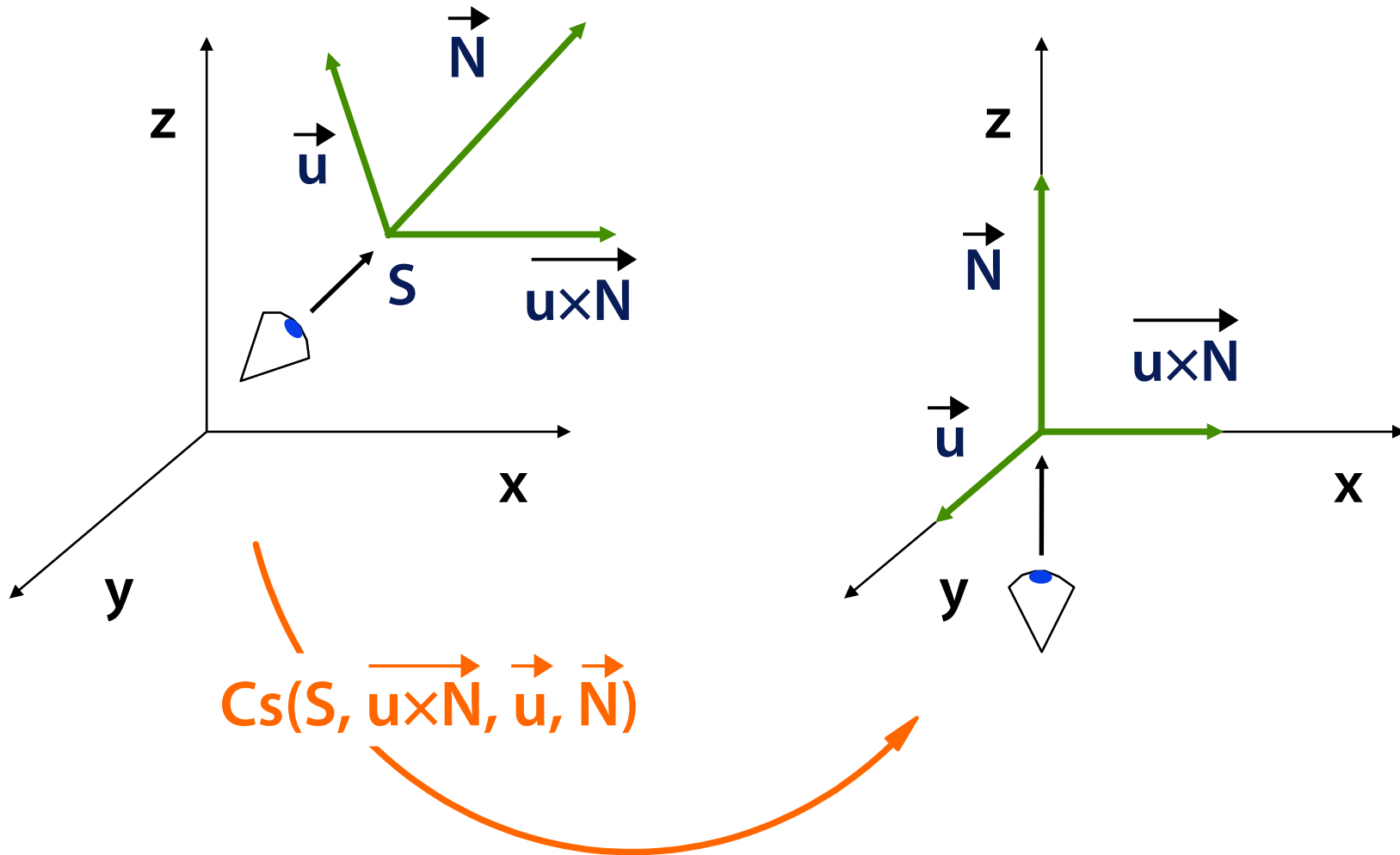
- pouze permutace složek x , y a z (s příp. změnou znaménka)

Obecná kolmá projekce (axonometrie)

- směr pohledu (normálový vektor průmětny): \vec{N}
- svislý vektor: \vec{u}
- převedení do základního pohledu: $Cs(S, \vec{u} \times \vec{N}, \vec{u}, \vec{N})$

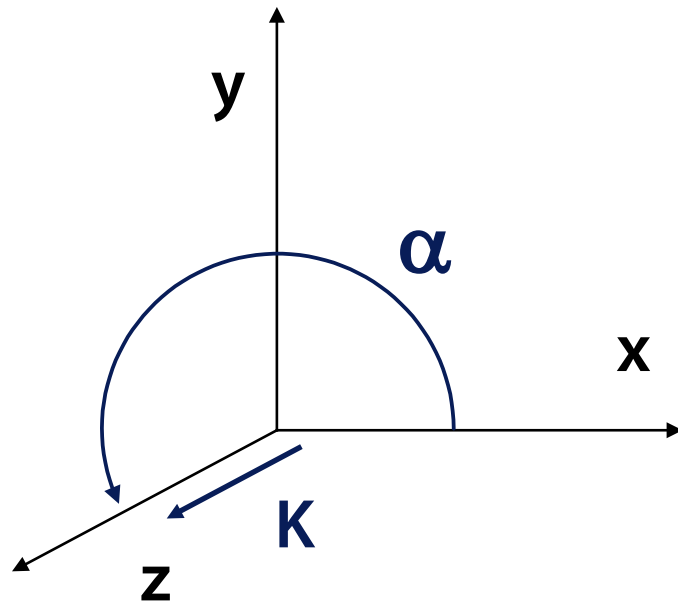


Obecná kolmá projekce





Implementace kosoúhlé projekce



průmětna: xy
koeficient zkrácení: K
úhel průmětu osy z : α

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ K \cdot \cos \alpha & K \cdot \sin \alpha & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



Implementace středové projekce

Obecná středová projekce

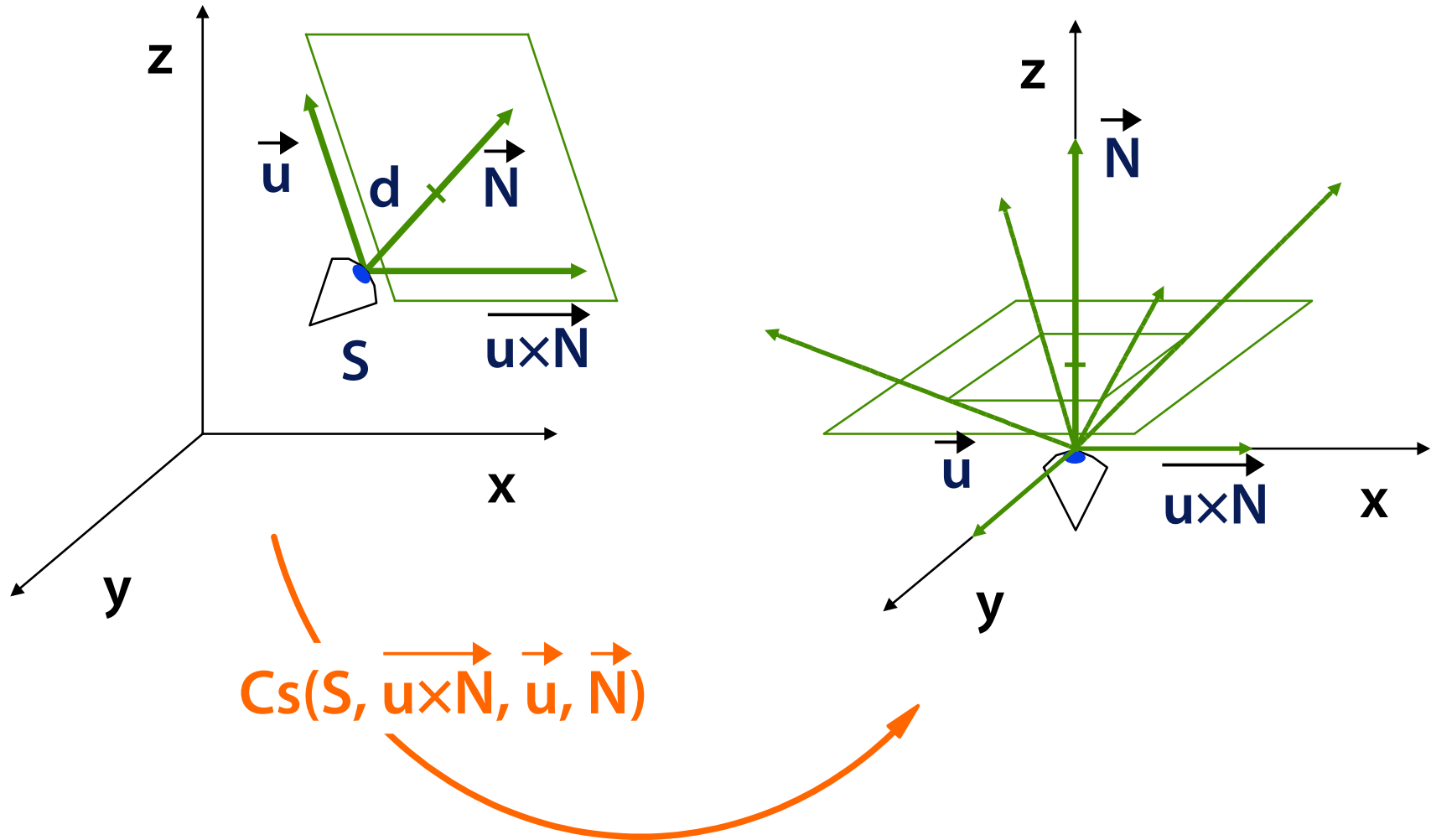
- střed projekce: S
- směr pohledu (normálový vektor průmětny): \vec{N}
- vzdálenost průmětny od středu projekce: d
- svislý vektor: \vec{u}

Promítací transformace

- převedení do **základní polohy** (střed projekce do počátku, směr pohledu do osy z): $C_s(S, \vec{u} \times \vec{N}, \vec{u}, \vec{N})$
- **perspektivní projekce**: např. $[x \cdot d/z, y \cdot d/z, z]$

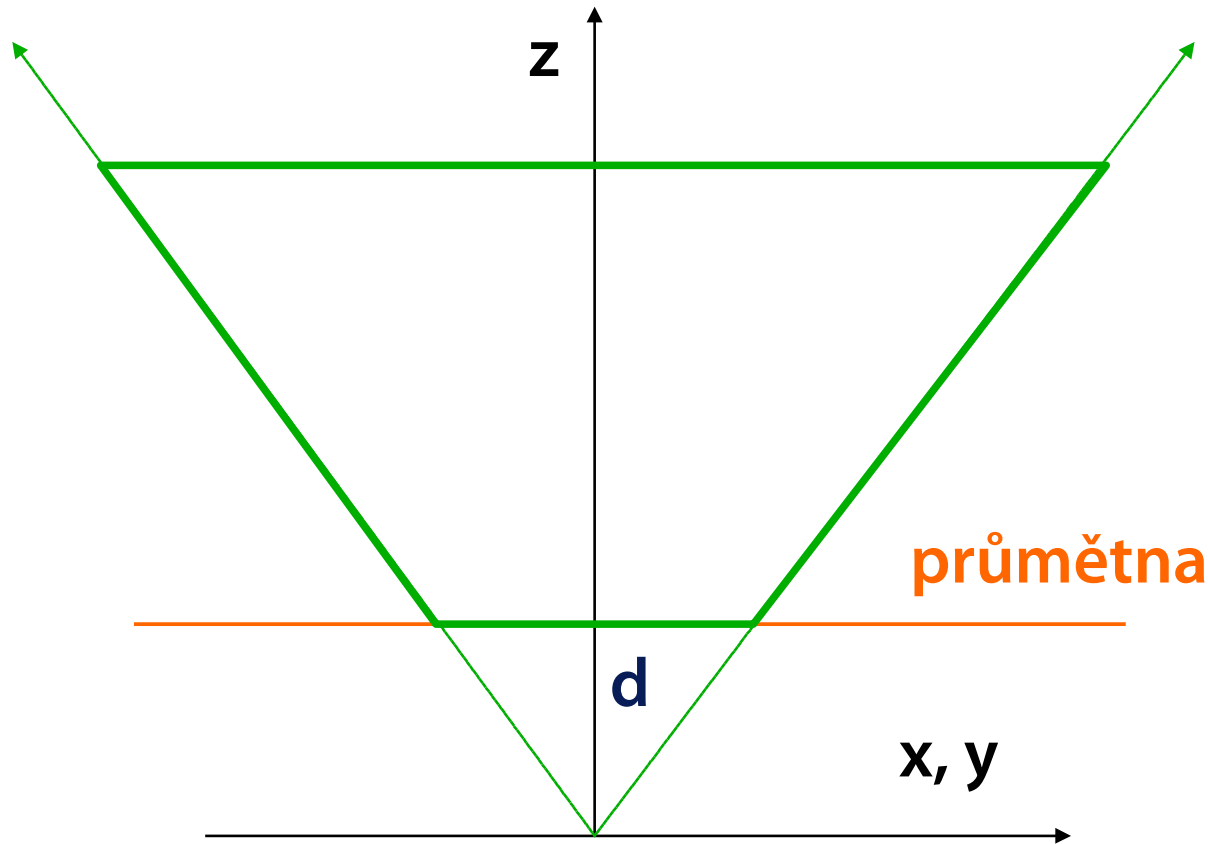


Převedení do základní polohy





Perspektivní transformace



Nezachovává
linearitu útvarů!

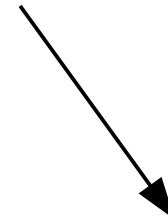
$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1/d \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$



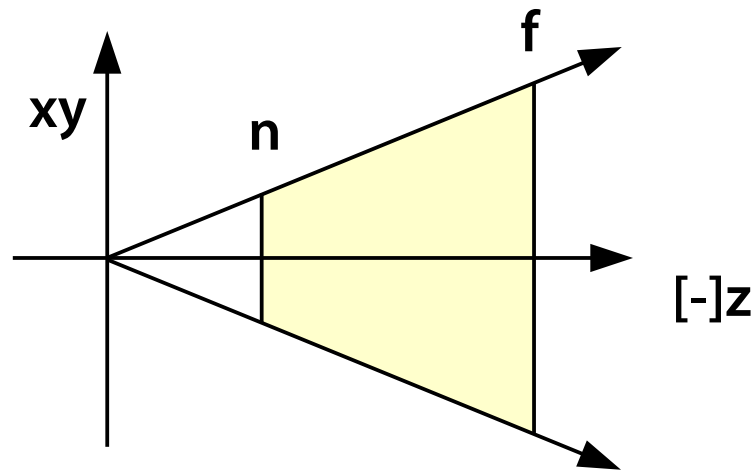
Perspektivní projekce na GPU

Vzdálený bod f může být i nekonečno

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



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





Transformace lineárních útvarů

Perspektivní transformace úsečky Per

- je zřejmé, že **neplatí** rovnost

$$\text{Per}(A + t \cdot [B - A]) = \text{Per}(A) + t \cdot [\text{Per}(B) - \text{Per}(A)]$$

Použití **diferenčních algoritmů (DDA)** při výpočtu viditelnosti

- mějme bod $C(u)$ na úsečce $\text{Per}(A)\text{Per}(B)$

$$C(u)_{x,y} = \text{Per}(A)_{x,y} + u \cdot [\text{Per}(B)_{x,y} - \text{Per}(A)_{x,y}]$$

- potřebujeme, aby i pro hloubku z platilo

$$C(u)_z = \text{Per}(A)_z + u \cdot [\text{Per}(B)_z - \text{Per}(A)_z]$$



Interpolation in the screen space

Concerns **clip-space** and next spaces

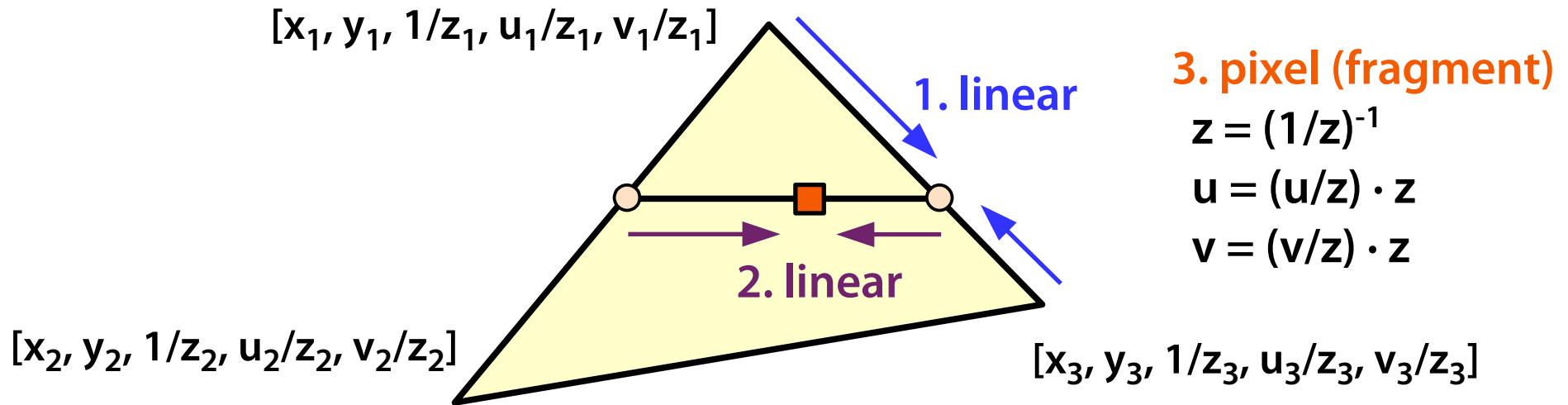
- clip space: $[x, y, z, w]$
- NDS: $[x/w, y/w, z/w, w]$ (“w” could be preserved)
- window space (fragments): $[x_i, y_i, z_i, w]$

Projective perspective transformation maps depth z to NDS **non-linearly!**

- **nonuniform accuracy** of z-buffer (distant parts could be less accurate: minimization of f/n ratio!)
 - + **interpolation of depth $1/z$** can be done in the screen space **linearly**
- „**W-buffer**“ instead of „z-buffer“ (not frequently used)



Perspective-correct interpolation

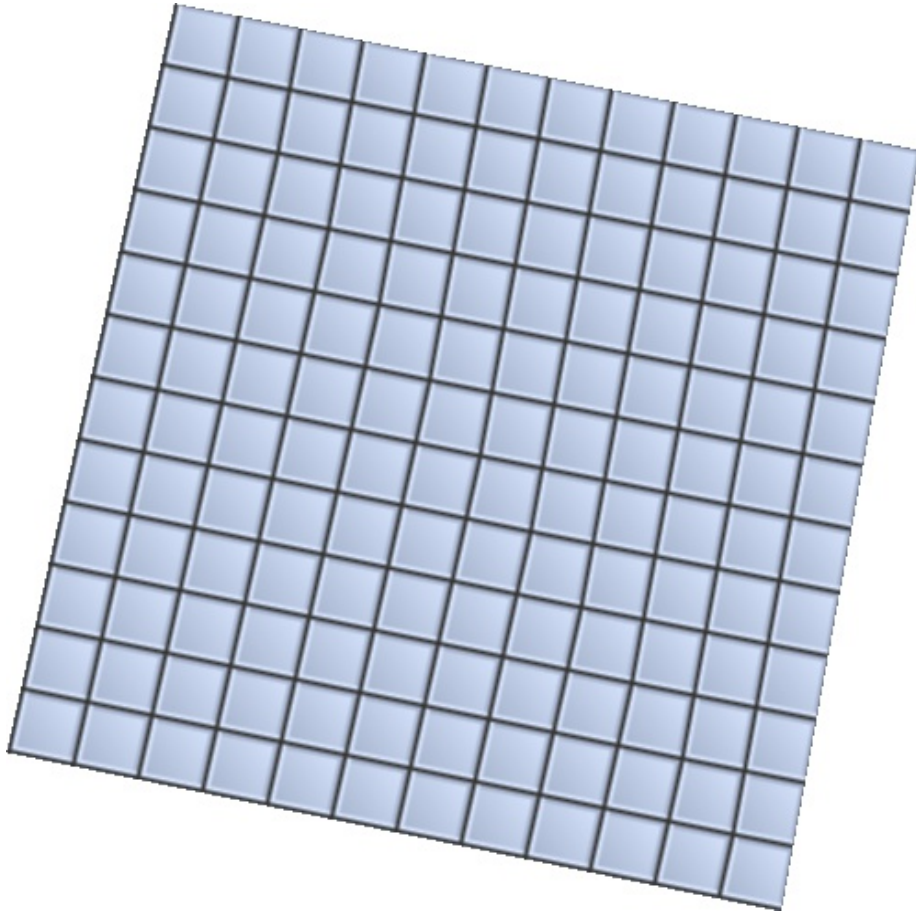


Linear interpolation + division (hyperbolic interpolation)

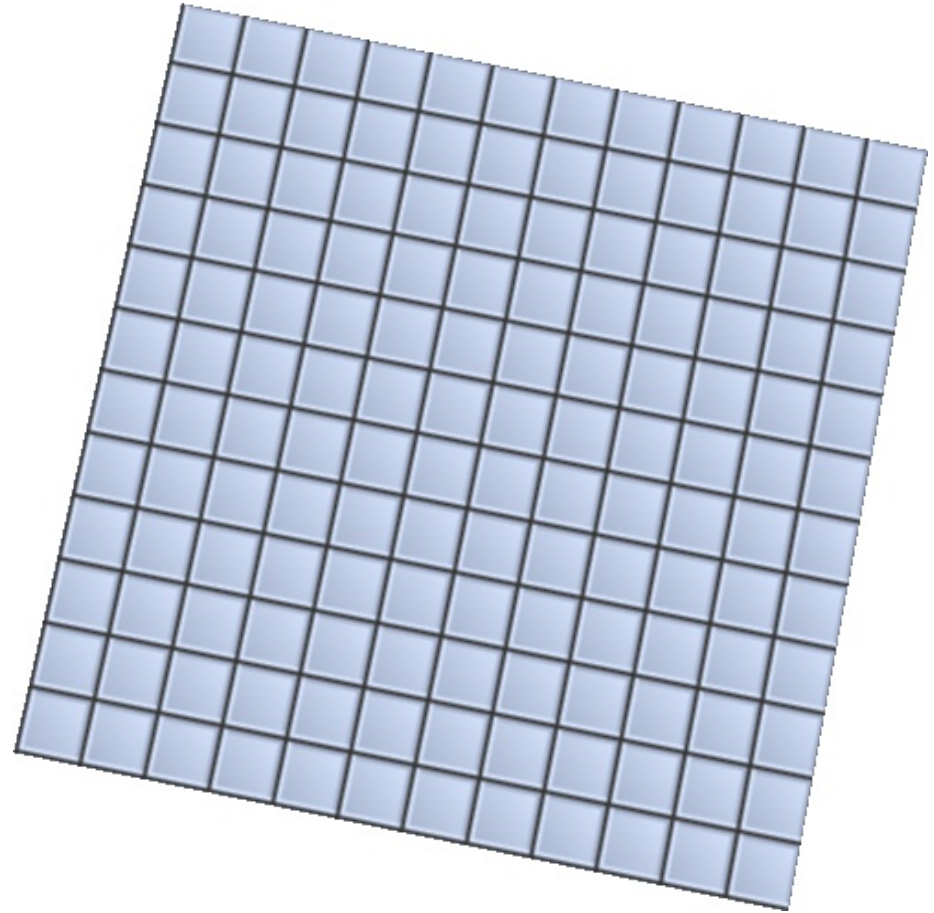
- reciprocal depth “ $1/z$ ” can be interpolated linearly
- for additional attributes (**texture coordinates**) perspective-correct adjustment must be used
- quantities “ $1/z$ ”, “ u/z ”, “ v/z ” ... are linearly interpolated, $[u, v]$ is then computed by division



Interpolation example I



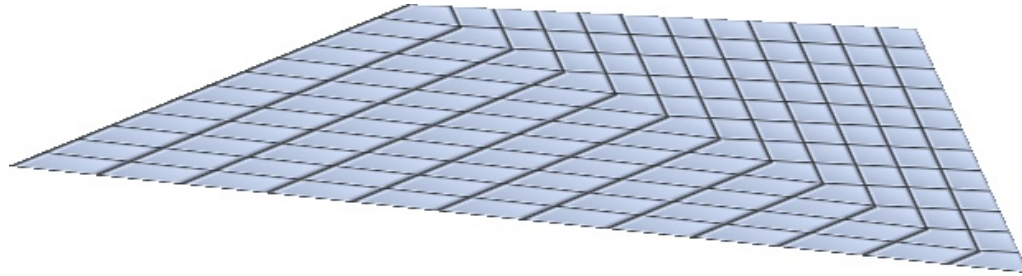
Affine



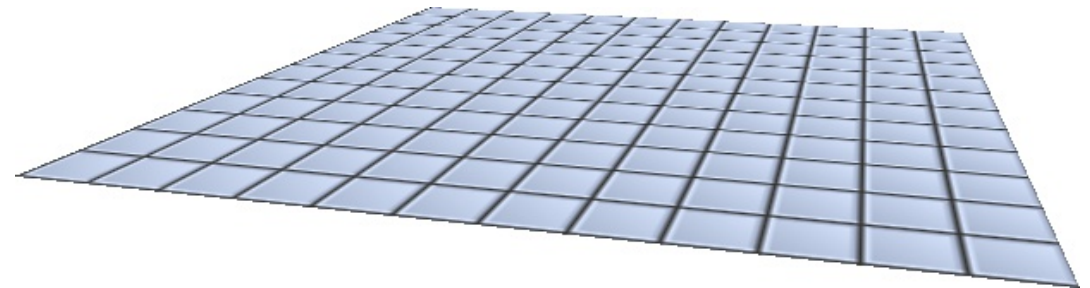
Correct



Interpolation example II



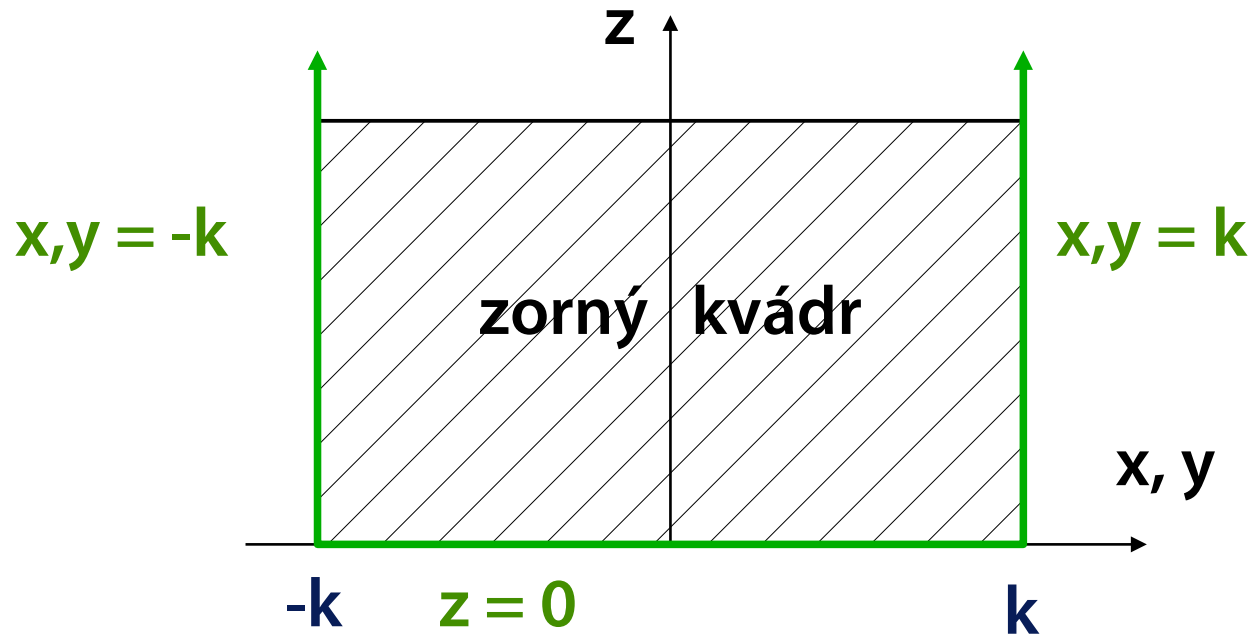
Affine



Correct



4D ořezávání



Hraniční nadroviny

$$x = -kw, \quad x = kw, \quad y = -kw, \quad y = kw, \quad z = 0$$

$$\text{pro } w > 0: \quad -kw < x < kw, \quad -kw < y < kw, \quad 0 < z$$



Literatura

J. Foley, A. van Dam, S. Feiner, J. Hughes: *Computer Graphics, Principles and Practice*, 229-283

Jiří Žára a kol.: *Počítačová grafika, principy a algoritmy*, 277-291

Kok-Lim Low: *Perspective-Correct Interpolation* (report, proof), University of North Carolina at Chapel Hill, 2002