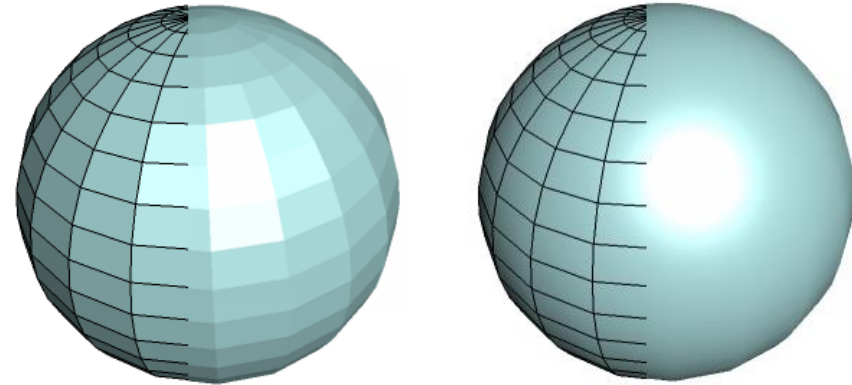
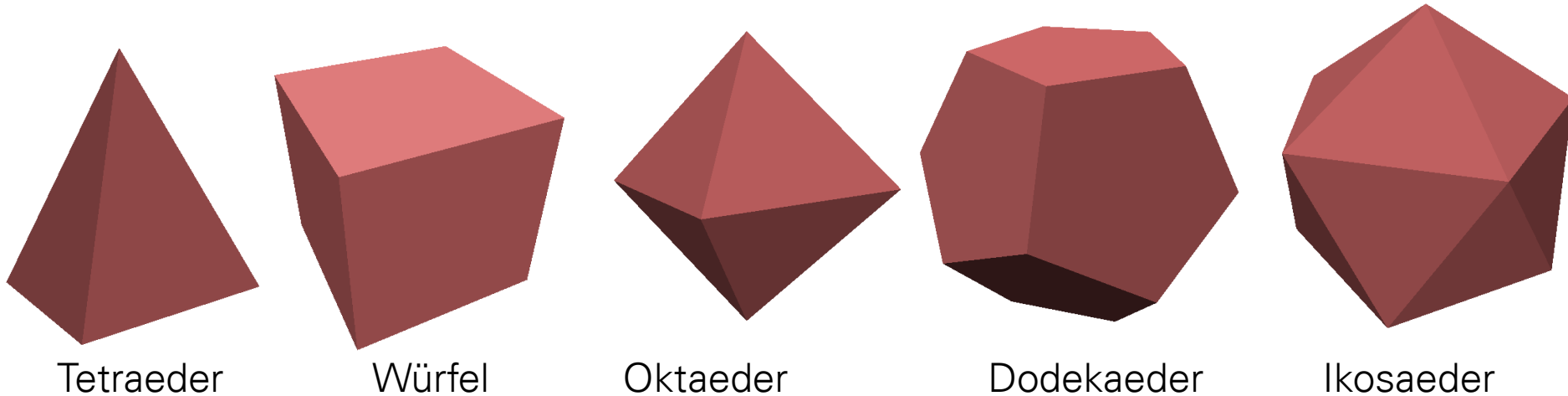


ECG - Einführung in die Geometrische Modellierung

Prof. Dr. Stefan Gumhold

- ◆ Geometrie
 - ◆ Polygonale Netze
 - ◆ Triangulierung von Polygonen
 - ◆ Texture Mapping
 - ◆ Dateiformate
 - ◆ Szenenverwaltung
- ◆ Modellierung glatter Flächen
 - ◆ Implizite Modellierung
 - ◆ Parametrische Modellierung





Beispiele für Körper, bei denen es wichtig ist, dass man auch eine Normale pro Facette angeben kann

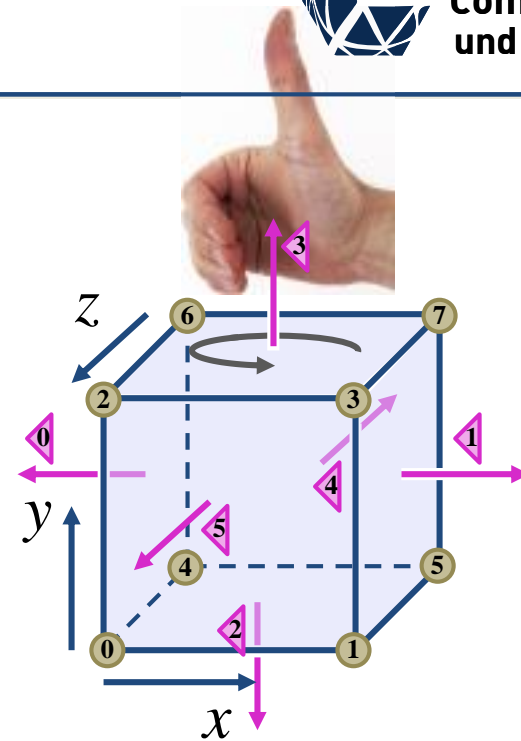
- Um sowohl pro Facetten als auch pro Knoten Attribute (z.B. Normale, Farbe) zu unterstützen, kann man Attribute pro Facettenecke angeben.
- Eine Facettenecke wird auch Keil oder englisch corner bzw. wedge genannt.
- Standardattribute sind neben der Knotenposition: Normale, Farbe und Texturkoordinate

Geometrie

Definition einer Oberfläche



- Geometrie wird facettenweise definiert
- Pro Facette werden die Polygonecken in einem konsistenten Umlaufsinn geordnet: legt man die Finger der rechten Hand so auf die Facette, dass sie dem Umlaufsinn folgen, zeigt der Daumen die Außenrichtung, die mit der Normalenrichtung konsistent sein sollte
- Der Umlaufsinn wird für das backface culling verwendet, bei dem alle Facetten nicht gezeigt werden, auf die man von Innen schaut.



Spezifikation des Würfels:

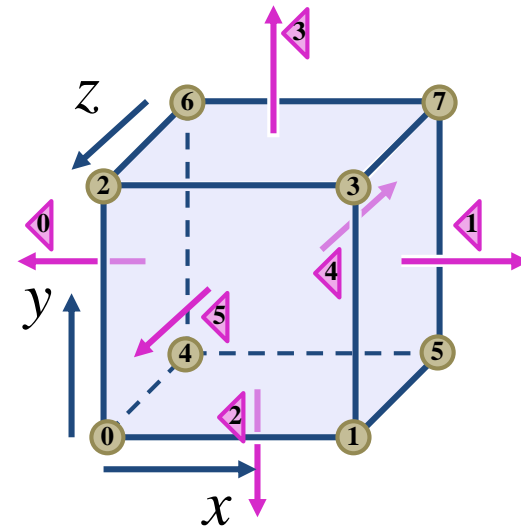
$n_0 p_0, n_0 p_2, n_0 p_6, n_0 p_4,$	(Facette 0)
$n_1 p_1, n_1 p_5, n_1 p_7, n_1 p_3,$	(Facette 1)
$n_2 p_0, n_2 p_4, n_2 p_5, n_2 p_1,$	(Facette 2)
$n_3 p_2, n_3 p_3, n_3 p_7, n_3 p_6,$	(Facette 3)
$n_4 p_4, n_4 p_6, n_4 p_7, n_4 p_5,$	(Facette 4)
$n_5 p_0, n_5 p_1, n_5 p_3, n_5 p_2$	(Facette 5)

Geometrie

Definition mit Indizes



- Da Knotenposition und Normalen Vektoren mit drei Komponenten sind, benötigt man sehr viel Speicher
- Um die Redundanz in der keilbasierten Geometriespezifikation zu reduzieren, wurde die indizierte Darstellung eingeführt.
- Für jedes Attribut werden die verschiedenen Ausprägungen in einer separaten Liste gespeichert
- Zur Definition der Facetten werden dann in jeder Polygonecke für jedes Attribut ein Index angegeben



Indizierte Spezifikation des Würfels:

Knoten: $p_0, p_1, p_2, p_3, p_4, p_5, p_6, p_7$

Normalen: $n_0, n_1, n_2, n_3, n_4, n_5$

Facetten: $0\ 0, 0\ 2, 0\ 6, 0\ 4,$
 $1\ 1, 1\ 5, 1\ 7, 1\ 3,$
 $2\ 0, 2\ 4, 2\ 5, 2\ 1,$
 $3\ 2, 3\ 3, 3\ 7, 3\ 6,$
 $4\ 4, 4\ 6, 4\ 7, 4\ 5,$
 $5\ 0, 5\ 1, 5\ 3, 5\ 2$

Geometrie

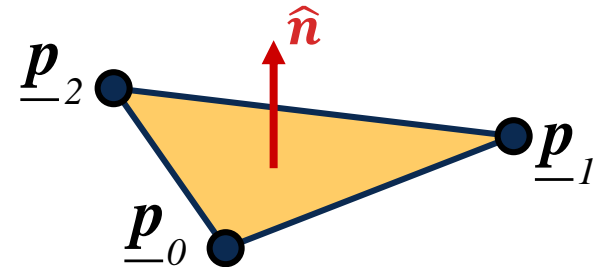
Berechnung von Normalen



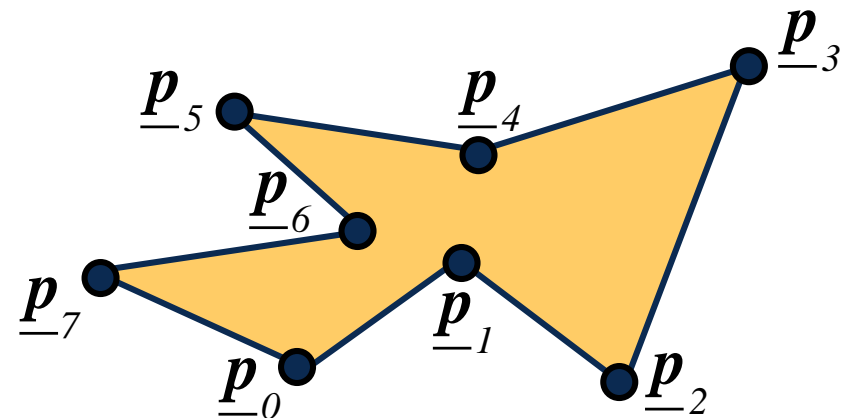
Facettennormale

- Für das Flat Shading und die Berechnung von Knotennormalen müssen Normalen von beliebigen Facetten berechnet werden
- Im Falle von Dreiecken geht das einfach mit Hilfe des Kreuzproduktes von zwei Kantenvektoren
- Die Dreiecksformel kann durch ausmultiplizieren in eine Form gebracht werden, die auf beliebige auch nicht ebene Facetten verallgemeinert werden kann.

$a \propto b$... a is proportional zu b



$$\begin{aligned}\hat{n} &\propto (\underline{p}_1 - \underline{p}_0) \times (\underline{p}_2 - \underline{p}_0) \\ &= \underline{p}_0 \times \underline{p}_1 + \underline{p}_1 \times \underline{p}_2 + \underline{p}_2 \times \underline{p}_0\end{aligned}$$



$$\hat{n} \propto \underline{p}_0 \times \underline{p}_1 + \dots + \underline{p}_{d-1} \times \underline{p}_0$$

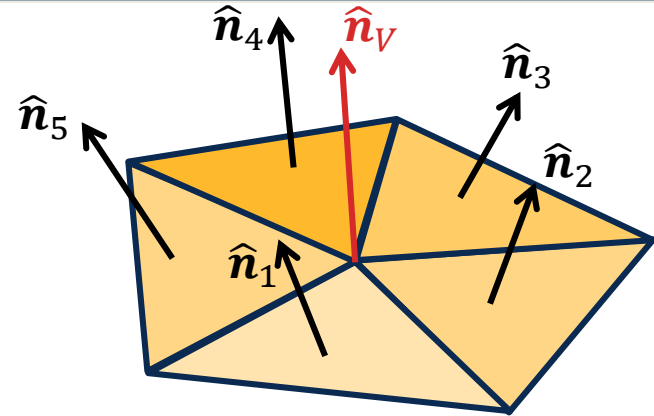
Geometrie

Berechnung von Normalen

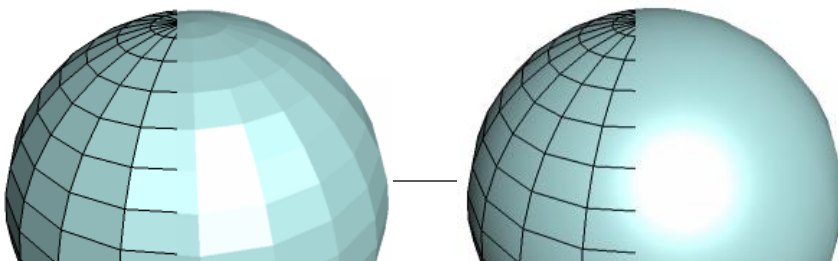
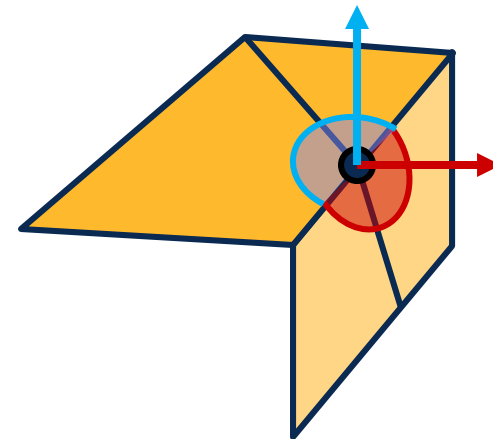


Knotennormale

- Für jeden Knoten kann man eine Normale aus den Normalen der anliegenden Facetten so schätzen, dass die Fläche bei der Beleuchtung glatt erscheint
- Dabei werden pro Knoten die anliegenden Normalen gemittelt
 - alle gleich gewichtet
 - mit Keilwinkel gewichtet
 - mit Dreiecksfläche gewichtet
- **Vorsicht:** bei Netzen mit scharfen Kanten werden pro Knoten in Keilen mehrere Normalen gespeichert



$$\hat{n}_v \propto \sum_i \omega_i \hat{n}_i$$

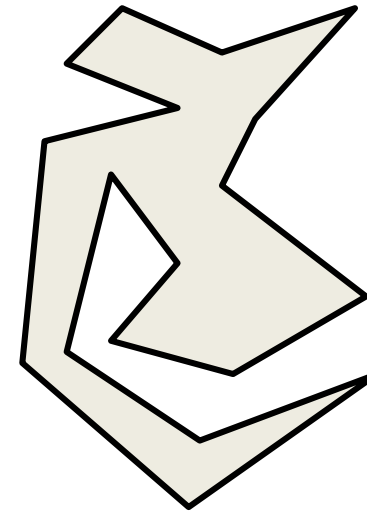
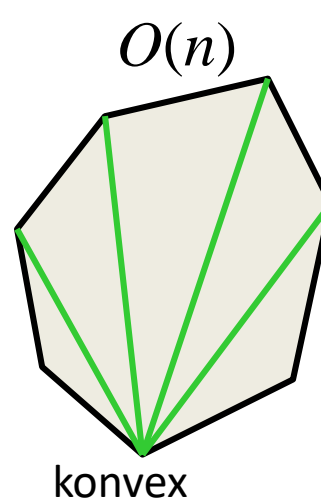


Triangulierung von Polygonen

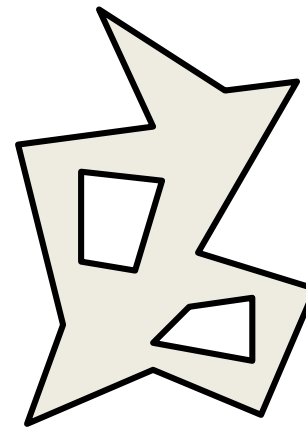
Definitionen



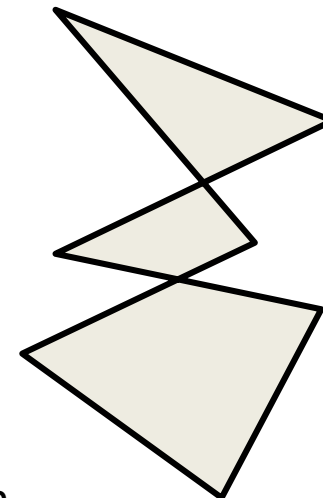
- Glatte Oberflächen müssen in Dreiecke und Vierecke zerlegt werden, bevor sie an die GPU geschickt werden können.
- Häufig finden sich in polygonalen Netzen Polygone mit mehr als 4 Knoten
- Ein Polygon besteht aus einem oder mehrerer geschlossener Kantenzüge, die endlich viele Eckpunkte verbindet
- Typischerweise werden diese in Dreiecke zerlegt. Diesen Vorgang nennt man Triangulierung von Polygonen.
- Man unterscheidet verschiedene Klassen von Polygonen, deren Triangulierung unterschiedlich schwierig ist



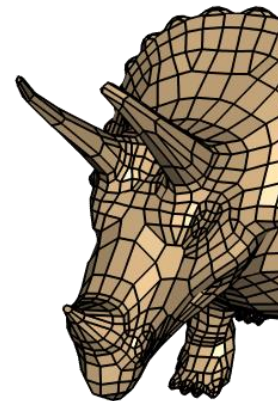
einfach \Leftrightarrow
eine Schleife,
wobei sich in
jedem Knoten
genau zwei
Kanten schnei-
den und alle
Kantenschnitt-
punkte sind
Knoten



einfach mit Löchern



allgemein



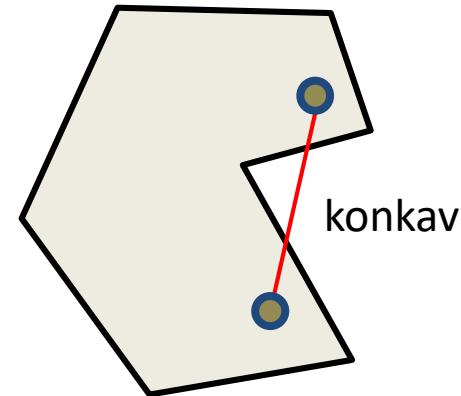
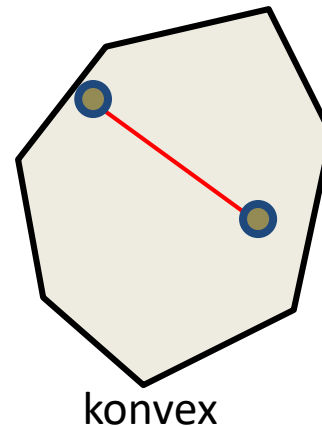
polygonales
Netz

Triangulierung von Polygonen

Eigenschaften



- Ein Polygon ist konvex, wenn die Verbindung zweier beliebiger Punkte im Polygon innerhalb des Polygons liegt.
- Ein Polygon ist konvex, wenn kein Innenwinkel größer 180 Grad ist.
- Ein polygon is konkav wenn es eine Verbindung von Punkten im Polygon gibt, die das Polygon verlässt.
- Für die Winkelberechnung mit Skalar- und Kreuzprodukt führt man konzeptionell eine dritte Dimension z ein, wobei alle z-Koordinaten auf null gesetzt werden. Beim Kreuzprodukt ist dann nur die z-Komponente ungleich null.



$$\vec{u} \times \vec{v} = \begin{pmatrix} u_x \\ u_y \\ 0 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} v_x \\ v_y \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} u_y v_z - u_z v_y \\ u_z v_x - u_x v_z \\ u_x v_y - u_y v_x \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ u_x v_y - u_y v_x \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \|\vec{u} \times \vec{v}\| = |u_x v_y - u_y v_x|$$

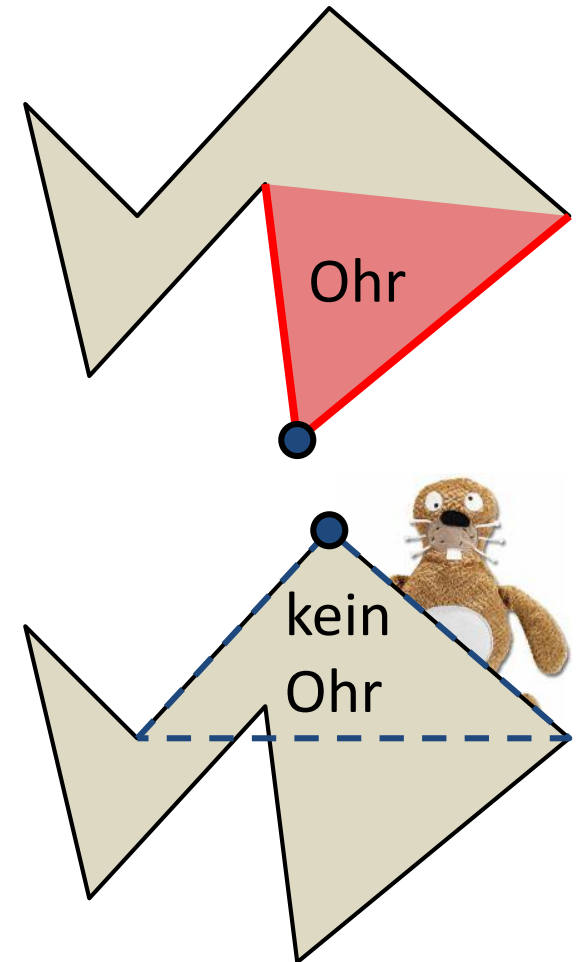
Triangulierung einfacher Polygone

Ear-Cutting Algorithmus



Ear-Cutting Algorithmus

- Algorithmus zur Triangulierung von einfachen Polygonen
- Die Polygonecke zu einem Knoten ist das aus den zwei anliegenden Kanten definierte Dreieck
- Polygonknoten und Polygonecke heißen konvex, wenn der Innenwinkel des Knotens kleiner 180 Grad ist – ansonsten konkav
- Enthält eine konvexe Polygonecke keine weiteren Knoten, so wird sie Ohr genannt
- **Satz:** Bis auf Dreiecke haben alle einfachen Polygone mindestens zwei Ohren
- **Satz:** Ist eine Ecke kein Ohr, so liegt wenigstens ein konkaver Knoten in der Ecke



Triangulierung einfacher Polygone

Ear-Cutting Beispiel und Laufzeit



Ear-Cutting Algorithmus

klassifiziere alle Knoten in konvex
oder konkav

wiederhole $n-3$ mal

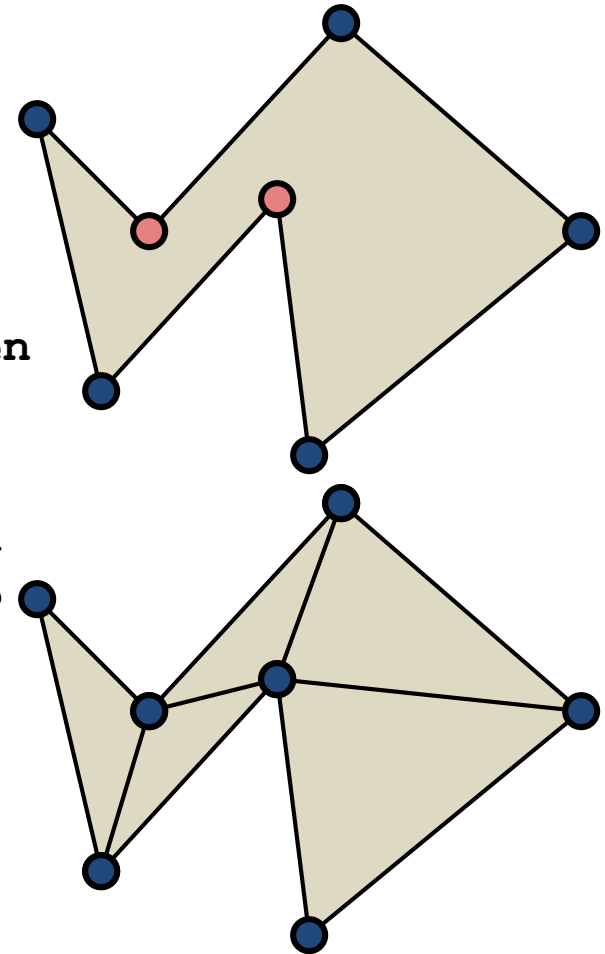
iteriere alle konvexen Knoten

prüfe, ob Ecke des Knotens ein
Ohr ist (nur gegen konkave Knoten
testen)

wenn ja, schneide Ohr ab,
klassifiziere benachbarte Knoten
neu & breche innere Iteration ab

ein Ear-Cut

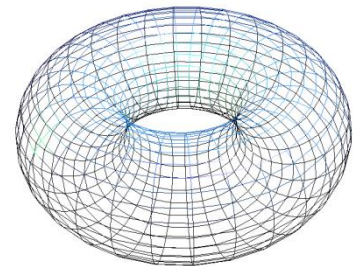
- Mit der Anzahl n der Knoten des Polygons
- Die Triangulierung eines Polygons mit n Knoten enthält grundsätzlich $n-2$ Dreiecke – deshalb müssen immer $n-3$ Ear-Cuts gemacht werden
- Bei k konvexen Knoten ist die schlechtest mögliche Laufzeit $O((n-3) \cdot k \cdot (n-k))$



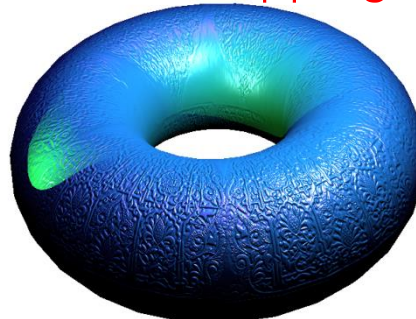
- hoch aufgelöste Bilder erlauben es, 3D Modelle mit Details anzureichern
- Bei Beeinflussung der Farbe spricht man von Texture Mapping, wenn die Normale geändert wird von Bump- oder Normal Mapping



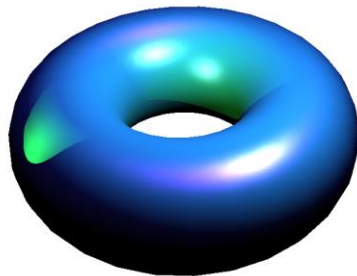
Textur



Drahtgittermodell



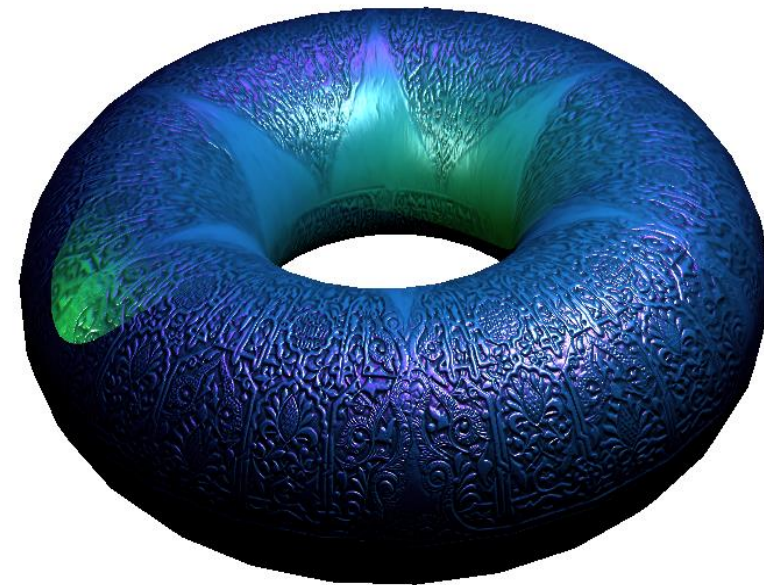
Bump Mapping



Beleuchtung mittels
pro Knoten Normalen



Texture Mapping



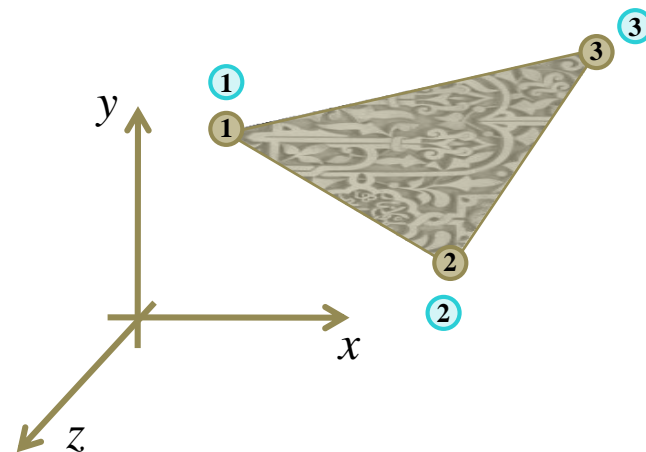
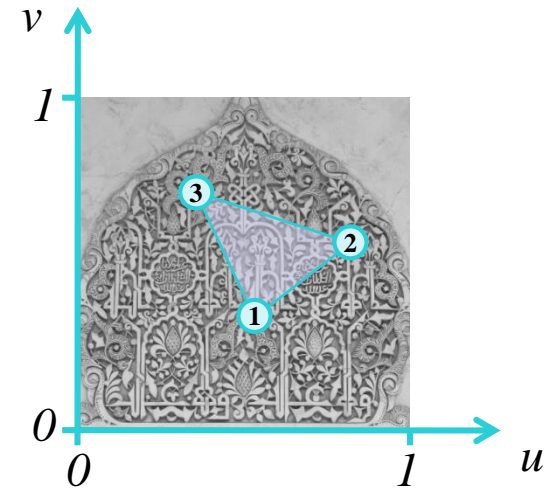
Texture and Bump Mapping

Texture Mapping

Funktionsweise



- Um Texture Mapping zu unterstützen definiert man für jede Facettenecke zusätzlich zu 3D Position und Normal eine 2D Texturposition, die meist Texturkoordinaten genannt wird.
- Die Koordinatenachsen in der Textur heißen je nach Konvention (u,v) oder (s,t) und haben jeweils einen Wertebereich von $[0,1]$
- Die Texturkoordinaten werden über Dreiecke baryzentrisch interpoliert
- Wenn ein Pixel gezeichnet wird, wird die Farbe über die Texturkoordinaten in der Textur nachgeschaut

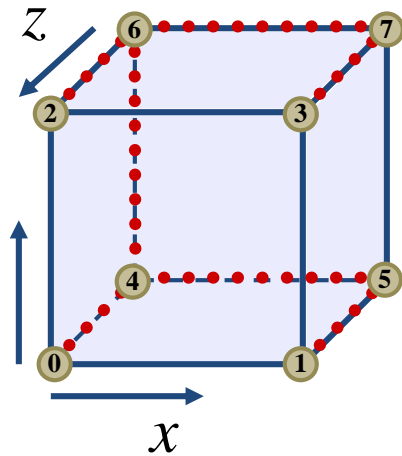


Texture Mapping

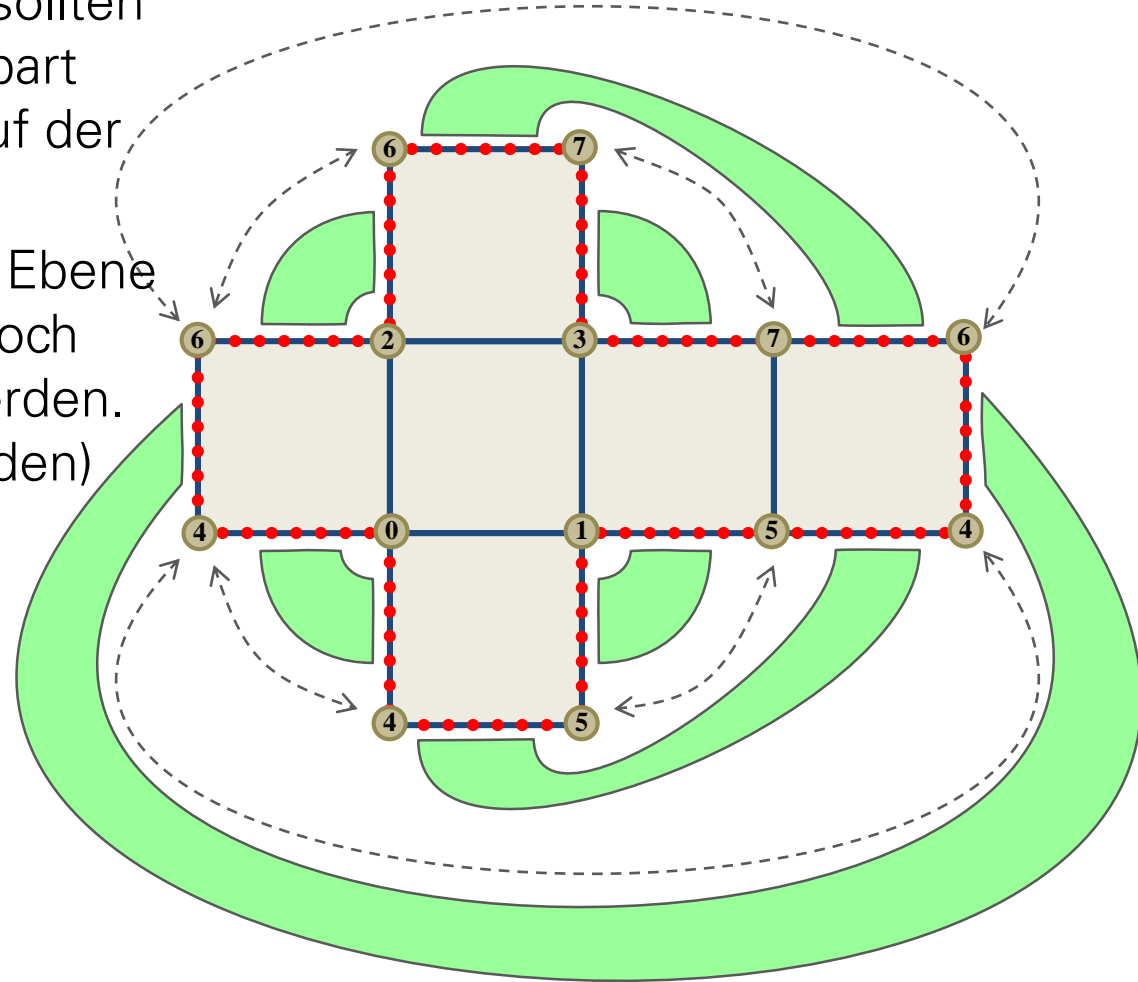
Texturraum



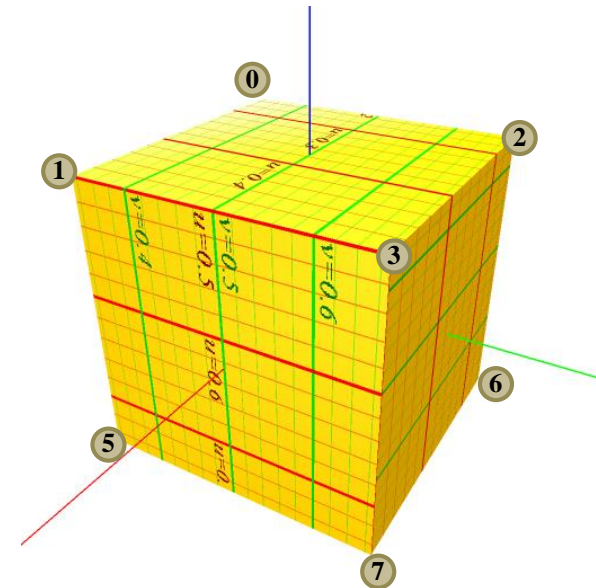
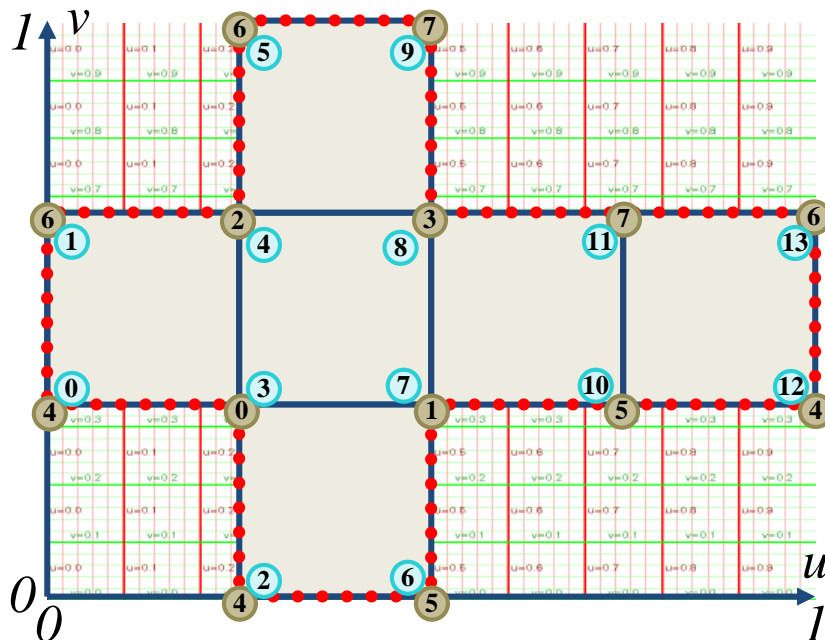
- Dreiecke im Texturraum sollten möglichst gleich benachbart sein, wie die Dreiecke auf der Oberfläche
- Für die Einbettung in die Ebene muss die Oberfläche jedoch meist aufgeschnitten werden. (möglichst wenig schneiden)



Schnittkanten auf dem
Würfel rot gepunktet



- Für die Texturierung eines Würfels mit der gängigen ebenen Realisierung werden 14 Texturpositionen benötigt, die wiederum indiziert pro Facettenecke gespeichert werden können.



Dateiformat

Wavefront obj



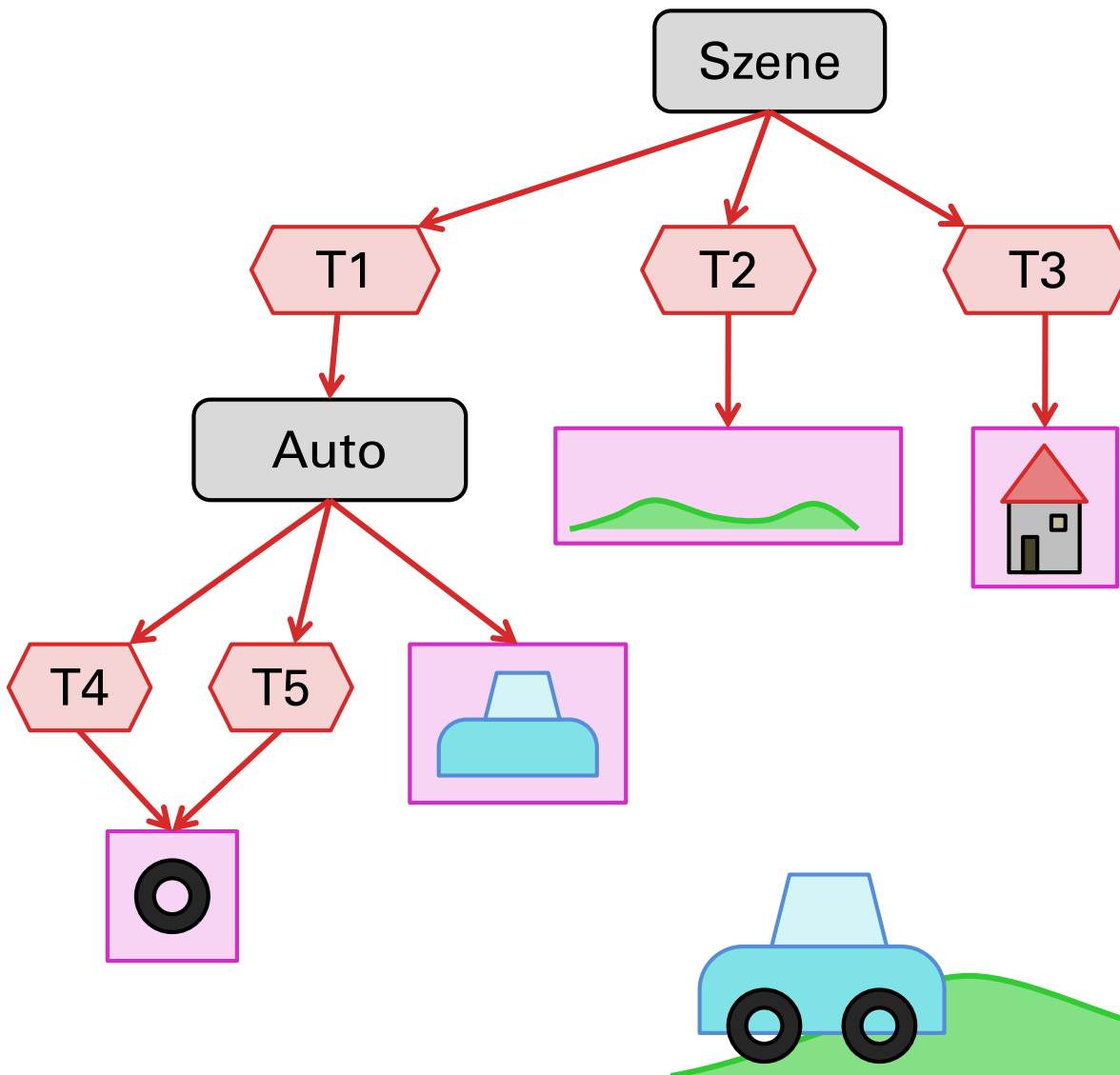
- Die meisten Dateiformate für polygonale Netze speichern die Geometrie in indizierter Darstellung
- Das einfachste und sehr oft benutzte Format ist Wavefront obj, das zeilenbasiert ist
- Jede Zeile beginnen mit einer Abkürzung, die angibt was der Rest der Zeile spezifiziert
 - v** ... Knotenposition mit x y z
 - vt** ... Texturposition mit u v
 - vn** ... Normale mit x y z
 - f** ... Facette mit einem Tripel von Positions-/Textur-/Normalenindex pro Keil. Die Attribute werden dazu beginnend mit 1 durchgezählt

- Würfel mit Normalen aber ohne Texturkoordinaten in obj:


```
v -1 -1 1
v 1 -1 1
v -1 1 1
v 1 1 1
v -1 -1 -1
v 1 -1 -1
v -1 1 -1
v 1 1 -1
vn -1 0 0
vn 1 0 0
vn 0 -1 0
vn 0 1 0
vn 0 0 -1
vn 0 0 1
f 1//1 3//1 7//1 5//1
f 2//2 6//2 8//2 4//2
f 1//3 5//3 6//3 2//3
f 3//4 4//4 8//4 7//4
f 5//5 7//5 8//5 6//5
f 1//6 2//6 4//6 3//6
```


Szenenverwaltung

Szenengraph – Beispiel



 ... Gruppenknoten

 ... Transformationsknoten

 ... Geometrie-knoten

Szenenverwaltung

Szenengraph – Übersicht



- Szenen werden in einer **gerichteten Graph-Struktur** hierarchisch organisiert
- Die gesamte Szene wird vom **Wurzelknoten** aus traversiert
- Es werden verschiedene **Knotentypen** verwendet:
 - Gruppenknoten
 - Transformationsknoten
 - Geometrieblattknoten
 - Kameraknoten
 - Materialknoten
 - Lichtknoten
 - Animationsknoten
- Gerichtete Kanten definieren **Eltern-Kind-Beziehungen**
- Jeder **Pfad** von der Wurzel zu einem Blatt definiert eine **Instanz** eines Szenenelements
- Einfachste Implementierung eines Szenengraphen über **Polymorphismus**
- In **Knoten-Basisklasse** werden **Traversierungsfunktionen** (render, rayintersection, serialize, ...) virtuell definiert und pro Knotentyp wird eine Klasse davon abgeleitet und spezialisiert.
- Fügt man eine **Traversierungsfunktionen** hinzu, muss Quellcode aller Knotentypen neu kompiliert werden.

Gerichtete Graphen

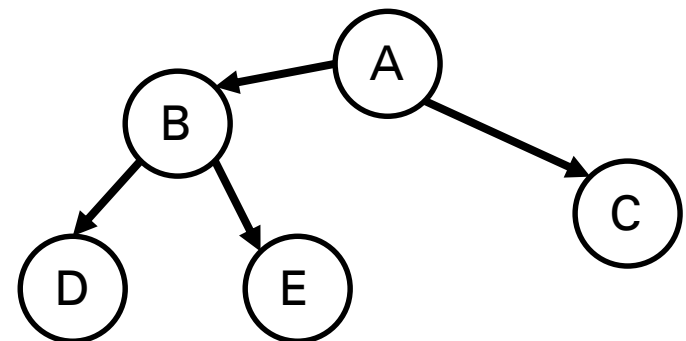
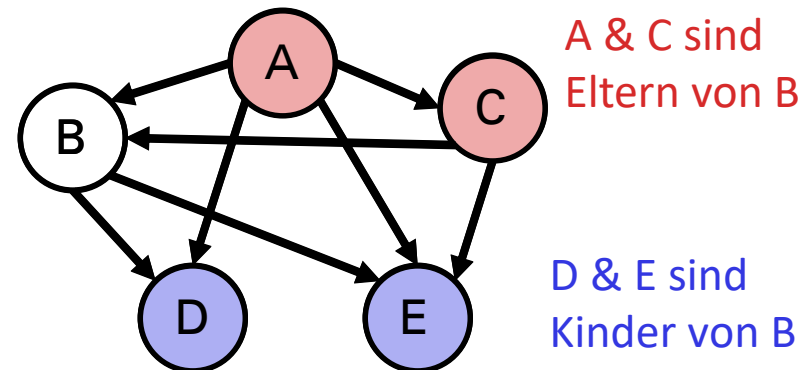
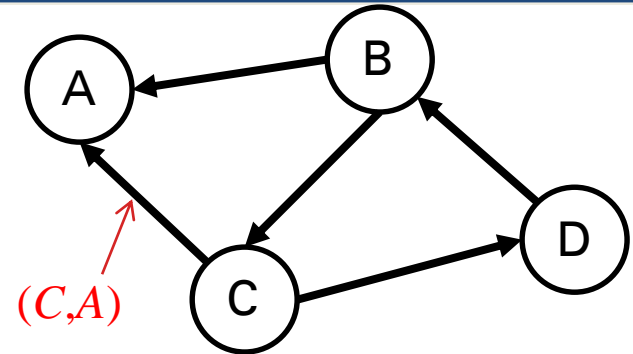
- ... sind definiert durch eine Menge von Knoten V und eine Menge von gerichteten Kanten $E \subset V \times V$, die aus jeweils einem Start- und einem Endknoten definiert sind

Azyklischer gerichteter Graph

- ... haben keine Zyklen, d.h. es existiert keine Kantenfolge der Art $(A,B), (B,C), \dots, (E,F), (F,A)$

Baum

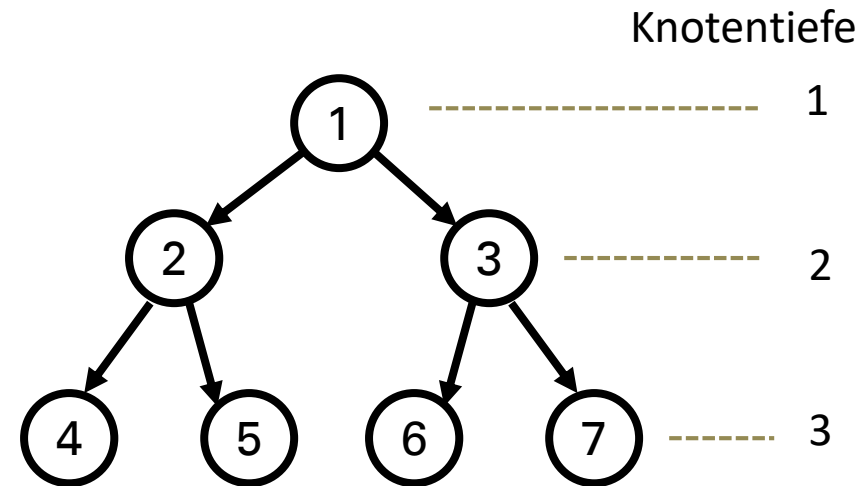
- ... verbundener gerichteter azyklischer Graph, wobei auf keinen Knoten mehr als eine Kanten zeigt



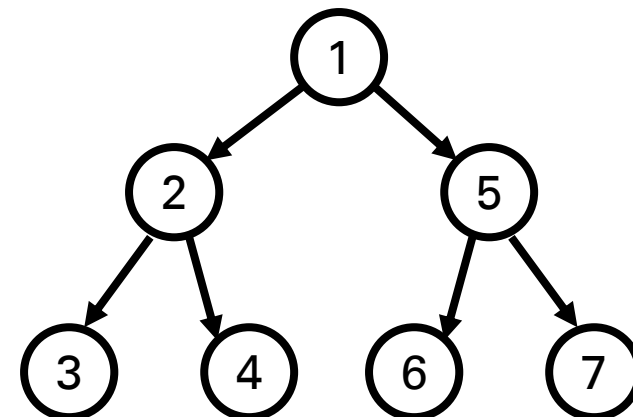


- Die Knoten von Bäumen und azyklischen Graphen können unterschiedlich traversiert (durchwandert) werden
- Knotentiefe ... für jeden Knoten die Länge des kürzesten Pfades zur Wurzel (Wurzel und Knoten mitzählen)
- Breadth First ... Knoten von links nach rechts eine Knotentiefe nach der anderen
- Depth First ... Teilbäume der Kinder nacheinander besuchen. Bevor das nächste Kind besucht wird, den vorigen Teilbaum rekursiv abarbeiten

Breadth First



Depth first





`depth_first(node)`

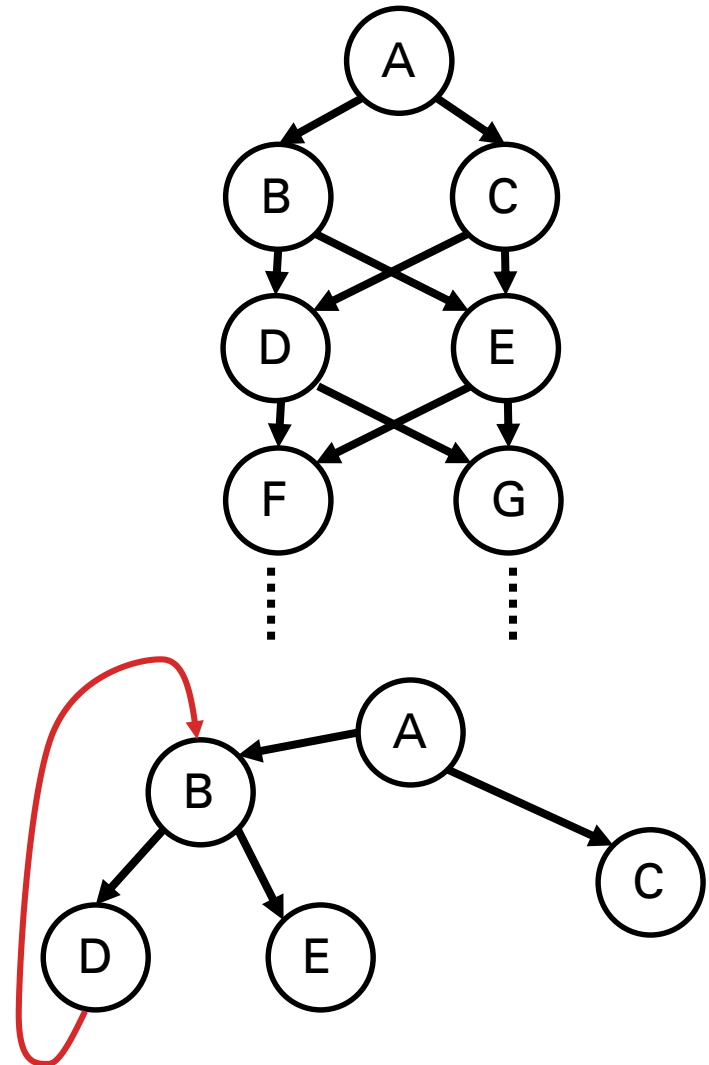
```
{  
    visit(node) ;  
    if not is_leaf(node) {  
        depth_first(  
            node.left_child  
        );  
        depth_first(  
            node.right_child  
        );  
    }  
}
```

`breadth_first(node)`

```
{  
    deque<node_type> fifo;  
    fifo.push_back(node) ;  
    while not fifo.empty() {  
        n = fifo.front() ;  
        fifo.pop_front() ;  
        visit(n) ;  
        if not is_leaf(n) {  
            fifo.push_back(  
                n.left_child  
            );  
            fifo.push_back(  
                n.right_child  
            );  
        }  
    }  
}
```

Vorsicht

- Die Anzahl der durch einen azyklischen Graphen definierte Instanzen kann exponentiell in der Anzahl der Knoten wachsen.
- Wenn ein vermeintlicher Baum oder azyklischer Graph dennoch einen Zyklus hat, stürzen beide Traversierungsansätze ab. Zu welcher Ausnahmebedingung kommt es???

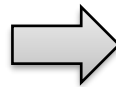


Szenenverwaltung

Vorsicht bei Rekursion



```
int fibonacci(int i)
{
    if i < 2
        return 1;
    return
        fibonacci(i-1) +
        fibonacci(i-2);
}
```



**This has exponential
runtime!!!**

1, 1, 2, 3, 5, 8, 13, 21, 34, 55, 89, ...

```
int fibonacci(int i)
{
    static vector<int> cache;
    while cache.size() < 2
        cache.push_back(1);
    while i >= cache.size() {
        cache.push_back(
            cache.back() +
            cache[
                cache.size()-2
            ]
        );
    }
    return cache[i];
}
```

- Idee: repräsentiere Kurve / Fläche als Nullstellenmenge einer Funktion f über $\mathbf{R}^2 / \mathbf{R}^3$.

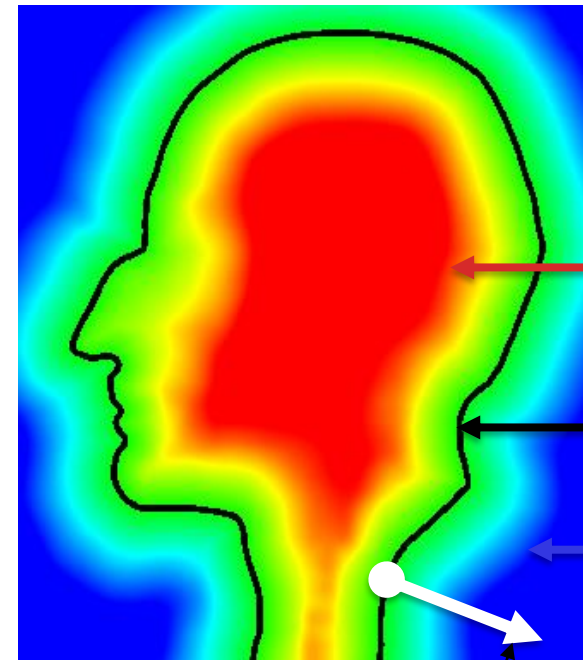
- Bsp.: Einheitskugel

$$f(x, y, z) := x^2 + y^2 + z^2 - 1 = 0$$

- Schreibt man die partiellen von f nach den Koordinaten x, y , und z in einen Vektor, so erhält man den Gradienten $\vec{\nabla} f$:

$$\vec{\nabla} f = \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x} \\ \frac{\partial f}{\partial y} \\ \frac{\partial f}{\partial z} \end{pmatrix} \Big|_{\text{Kugel}} = \begin{pmatrix} 2x \\ 2y \\ 2z \end{pmatrix}$$

- An Flächenpunkten zeigt der Gradient in Normalenrichtung



$f(x, y, z) < 0$
(innen)

$f(x, y, z) = 0$
(Fläche)

$f(x, y, z) > 0$
(außen)

$$f(x, y, z) = 0 \Rightarrow \hat{n} \propto \vec{\nabla} f = \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x} \\ \frac{\partial f}{\partial y} \\ \frac{\partial f}{\partial z} \end{pmatrix}$$

Implizite Modellierung

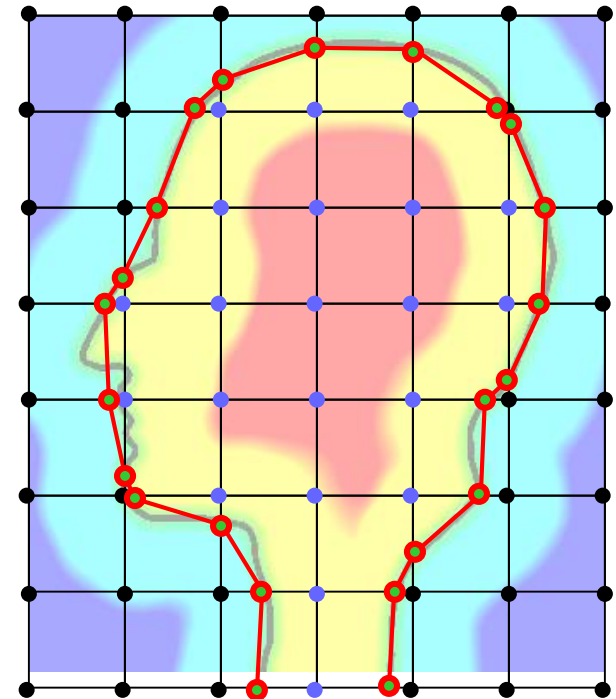
Approximation der impliziten Fläche



- Um eine implizit repräsentierte Kurve / Fläche darzustellen kann man diese mit dem Marching Squares bzw. Cubes Verfahren durch einen Polygonzug bzw. ein Dreiecksnetz annähern

Bsp: Marching Squares

- Definiere Gitter aus Ausdehnung und Auflösung
- Pro Knoten: werte Funktion aus und klassifiziere in innen / außen
- Pro Kante, die innen mit außen verbindet, erzeuge Kantenpunkt
- Pro Zelle verbinde Kantenpunkte mit Liniensegmenten

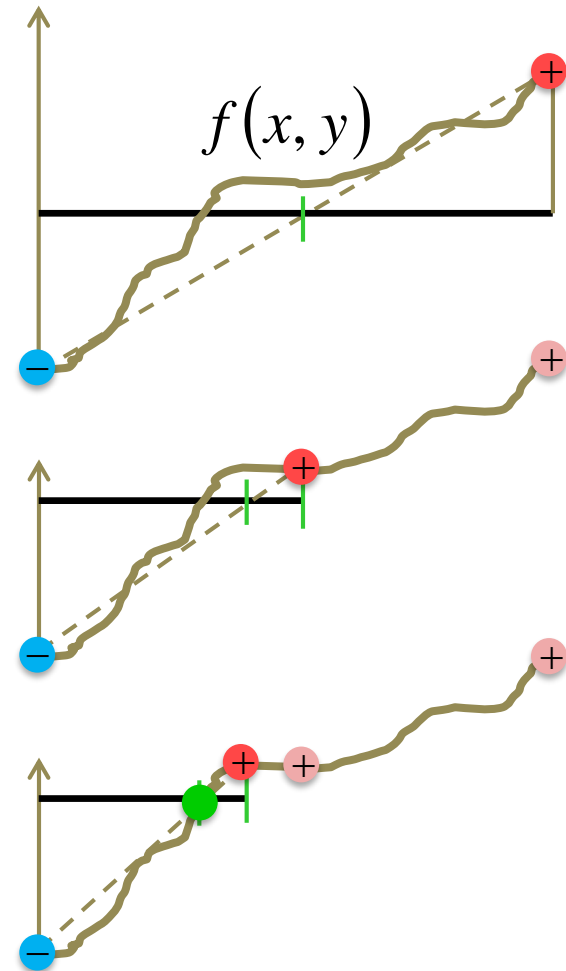


Implizite Modellierung

MS – Kantenpunkt erzeugen



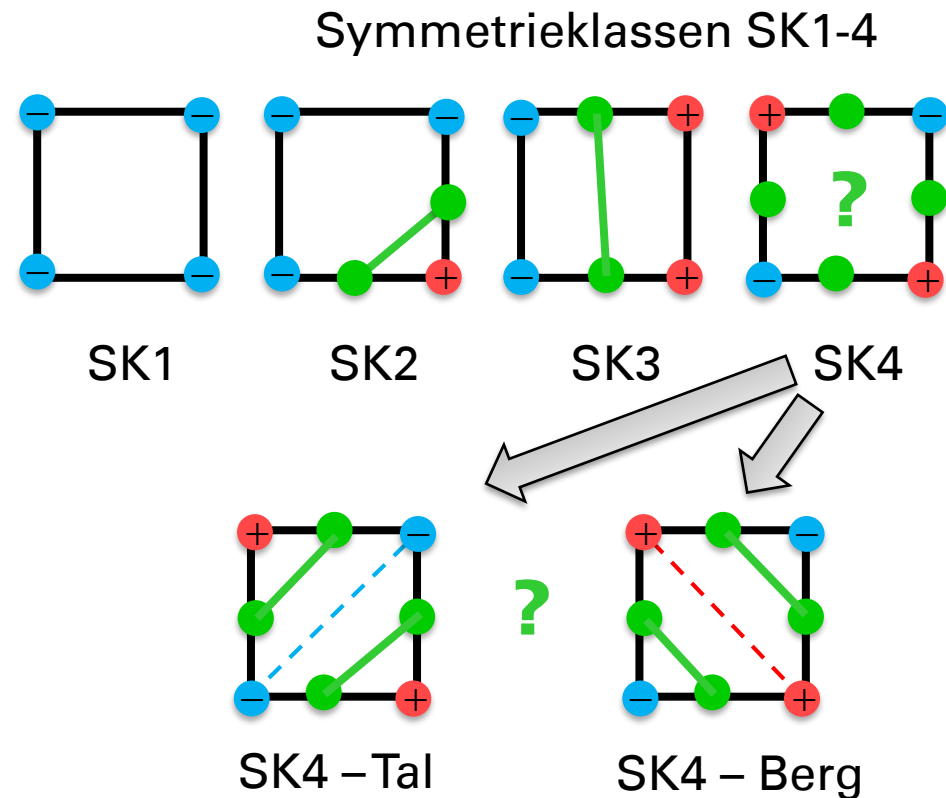
- Wenn eine Kante innen mit außen verbindet, muss es auf der Kante eine Nullstelle der Funktion geben.
- Nimmt man einen linearen Funktionsverlauf an, kann die Position der Nullstelle geschätzt werden
- Ist die lineare Näherung nicht genau genug, kann man die Kante solange an der geschätzten Nullstelle unterteilen und iterieren, bis die gewünschte Genauigkeit erreicht ist



Implizite Modellierung

MS – Kantenpunkte verbinden

- Pro Zelle gibt es $2^4 = 16$ mögliche Klassifikationen der anliegenden Knoten
- Diese kann man in vier Symmetrieklassen einteilen
- Bei der vierten Klasse gibt es zwei Möglichkeiten, die vier Kantenpunkte zu verbinden
- Man kann zum Beispiel den Funktionswert in der Zellmitte bestimmen und sich für die Talverbindung entscheiden, wenn der Wert kleiner Null ist.



Implizite Modellierung

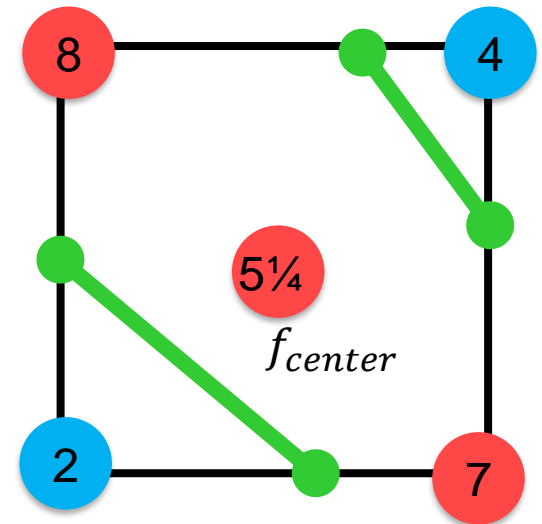
MS – Bsp Mehrdeutigkeiten auflösen



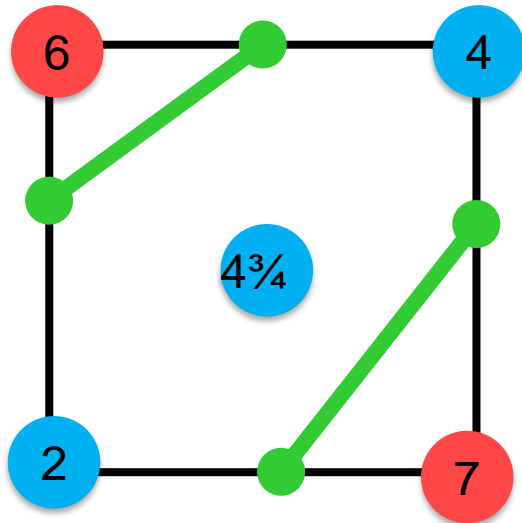
- ◆ Abweichend vom Standard
 $f(x, y) = 0$ soll die Kurve
 $f(x, y) = 5$ extrahiert werden.
- ◆ Die 5 nennt man auch Isolevel
- ◆ Wert in Zellmitte schätzt man
aus Mittelung der Knotenwerte:

$$f_{center} = \frac{8 + 4 + 2 + 7}{4} = 5\frac{1}{4}$$

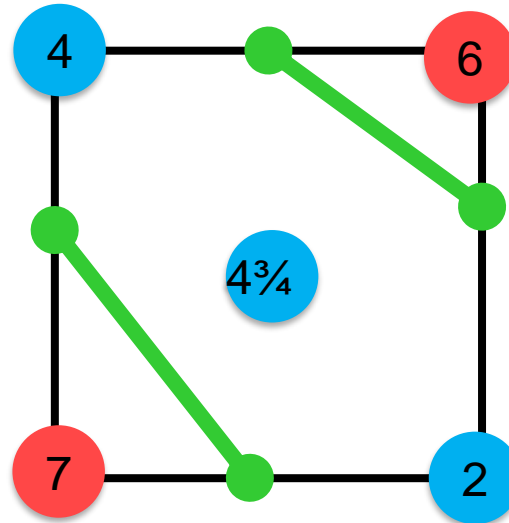
- ◆ Wert in Zellmitte ist größer 5.
Deshalb werden Kantenpunkte
so verbunden, dass ein
Bergkamm entsteht, der die
beiden roten Knoten mit
Werten >5 verbindet.



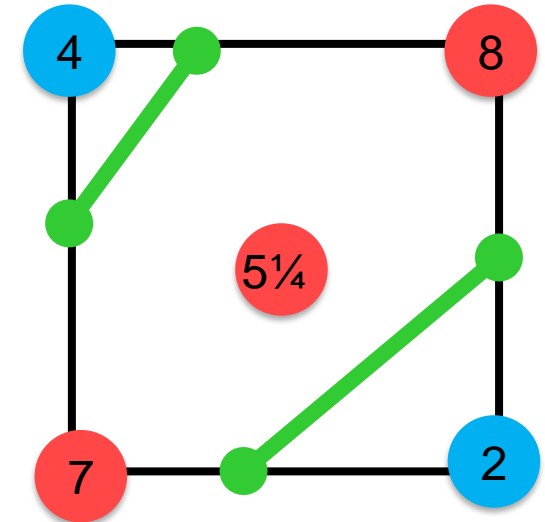
Bsp eines mehrdeutigen Falls.
Zahlen in den Knotenwerte
zeigen die Werte für f .



Bsp für ein Tal



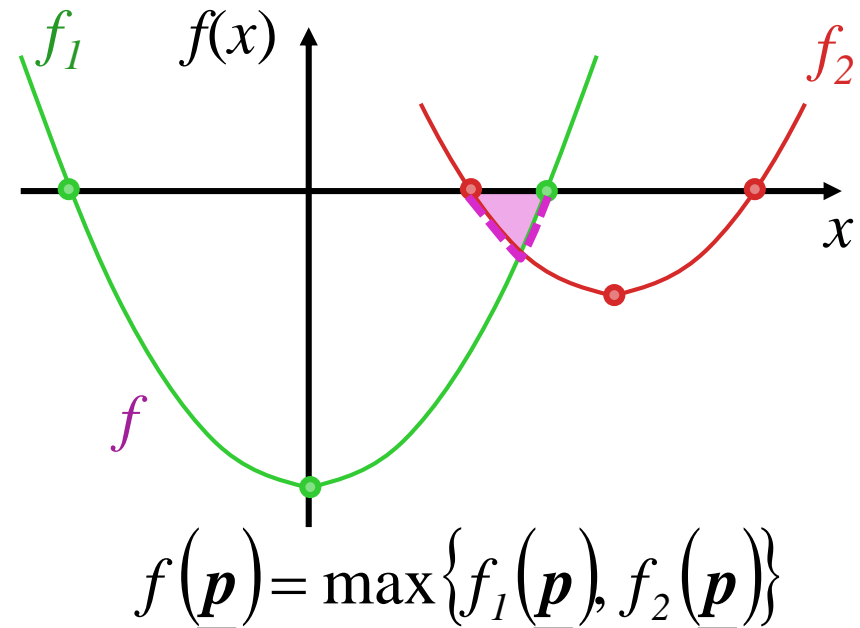
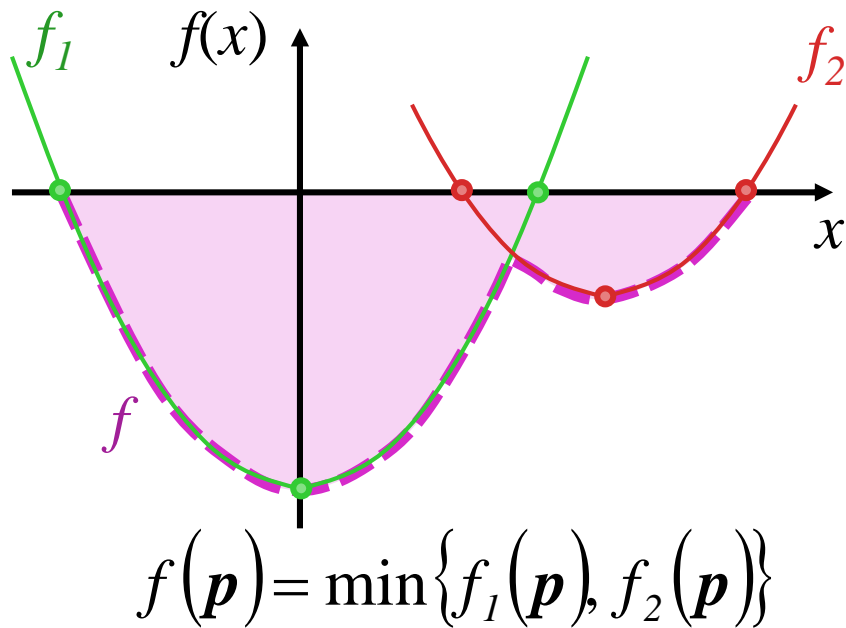
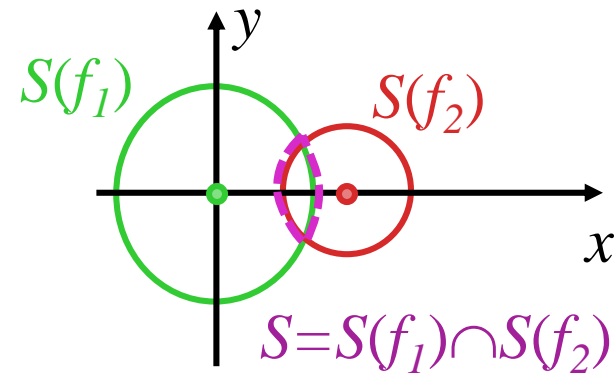
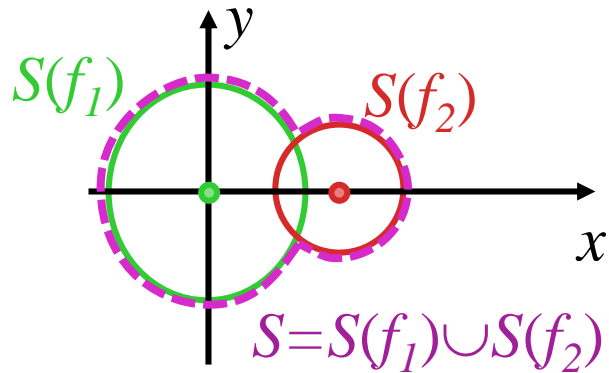
Bsp für Tal in
andere Richtung



Bsp für Bergkamm
in andere Richtung

Implizite Modellierung

Vereinigung und Schnittmenge





CSG – Operation

- Vereinigung

$$S(f) = S(f_1) \cup S(f_2) \quad \Leftrightarrow$$

- Schnittmenge

$$S(f) = S(f_1) \cap S(f_2) \quad \Leftrightarrow$$

- Komplement

$$\overline{S(f)} \quad \Leftrightarrow$$

- Differenz

$$\begin{aligned} S(f) &= S(f_1) - S(f_2) \quad \Leftrightarrow \\ &= S(f_1) \cap \overline{S(f_2)} \end{aligned}$$

Implizite Funktion

- Minimum der Funktion

$$\min\{f_1(\underline{p}), f_2(\underline{p})\}$$

- Maximum der Funktion

$$\max\{f_1(\underline{p}), f_2(\underline{p})\}$$

- negierte Funktion

$$-f(\underline{p})$$

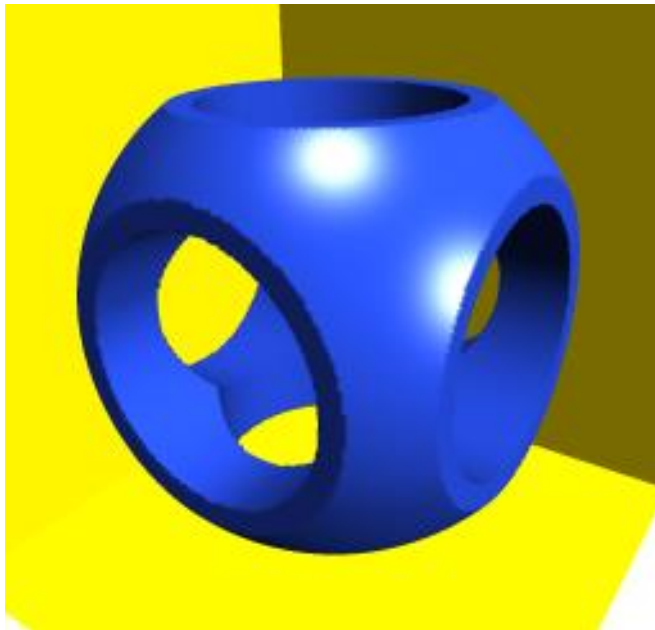
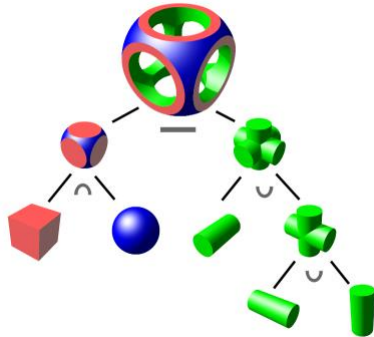
- Maximum mit negierter

$$\max\{f_1(\underline{p}), -f_2(\underline{p})\}$$

Implizite Modellierung

Anwendung Mengenoperationen

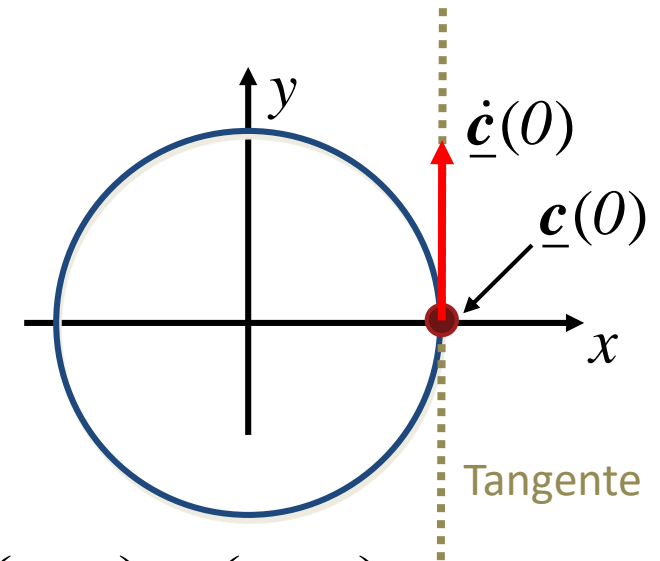
Constructive Solid Geometry (CSG) – Beispiel:



Kompakte Szenenbeschreibung für
den CGV-Viewer für implizite
Flächen:

```
difference<root>(
  intersection(
    sphere,
    scale_uniform[s=0.8] (
      box
    )
  ),
  scale_uniform[s=0.5] (
    union(
      cylinder,
      rotate[] (cylinder) ,
      rotate[nx=0;ny=1] (cylinder)
    )
  )
)
```

- Die Ableitung nach t wird meist mit einem Punkt auf der Funktion abgekürzt
- Beim Ableiten der Kurve werden beide Koordinatenfunktionen abgeleitet
- Es resultiert ein Vektor, der dem Geschwindigkeitsvektor eines Punktes entspricht, der sich entlang der Kurve mit t als Zeit interpretiert bewegt.
- Der Vektor heißt Tangentenvektor und spannt zusammen mit dem Kurvenpunkt die Tangente auf



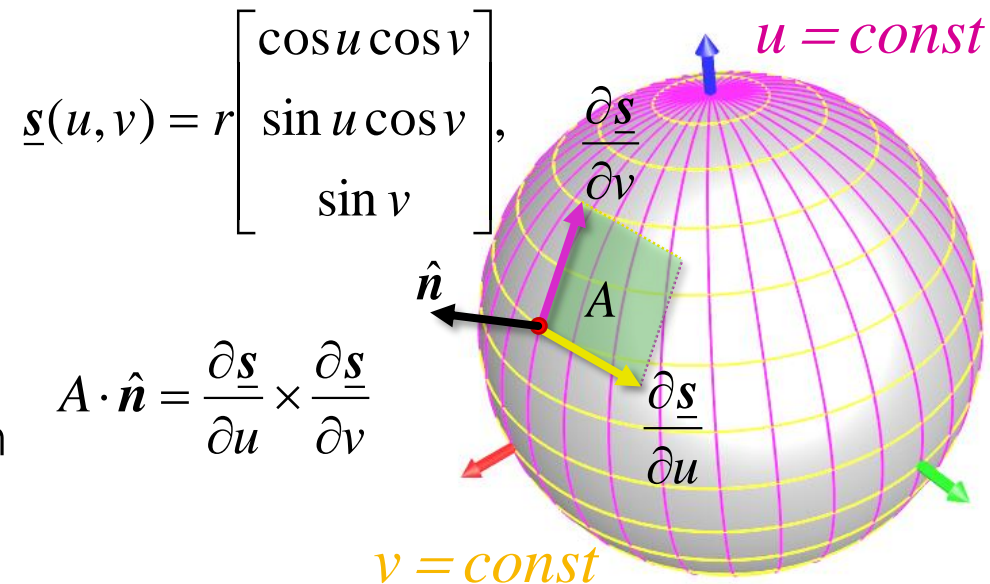
$$\underline{c}(t) = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos t \\ \sin t \end{pmatrix}, t \in [0, 2\pi]$$

$$\dot{\underline{c}}(t) = \begin{pmatrix} \dot{x}(t) \\ \dot{y}(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\sin t \\ \cos t \end{pmatrix}$$

Parametrische Modellierung Flächen



- Parametrische Flächen werden über zwei Parameter u und v parametrisiert
- Der Parameterraum ist zweidimensional
- Zwei Tangentenvektoren ergeben sich aus den partiellen Ableitungen nach u und v .
- Sie spannen ein Parallelogramm der Fläche A sowie die Tangentialebene auf
- Das Kreuzprodukt der Tangentenvektoren ergibt die mit A skalierte Flächennormale



2D Parameterraum:

