

计算机图形学

Computer Graphics

张思容

zhangsirong@buaa.edu.cn

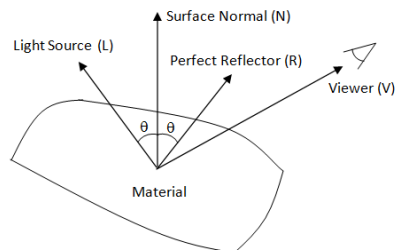
数学与系统科学学院, 北京航空航天大学
School of Mathematics and Systems Science, Beihang University

November 22, 2012

真实感图形学的基础

真实感图形学: 几何准确+物理近似+感觉逼真

- 几何准确: 透视模型, 符合几何关系。
计算算法: 阴影+消除隐藏面
- 物理近似: 近似计算环境的光照和场景的布置;
简单光照模型; 整体光照模型(光线追踪+辐射度); 局部实现算法;
- 感觉逼真: 颜色和纹理的心理学基础;
颜色模型, 纹理映射;

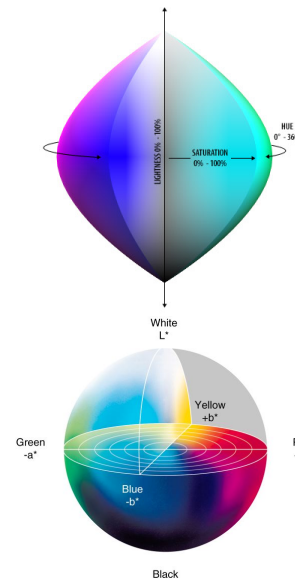


Chapter 3: 真实感图形学

- 1 颜色模型
- 2 基本光照模型
- 3 表面绘制模型
 - 整体光照模型
 - 几何模型与计算
- 4 局部多边形模型和相关算法实现
 - 多边形绘制模型
 - 隐藏面算法
 - 物体表面纹理模型

颜色模型

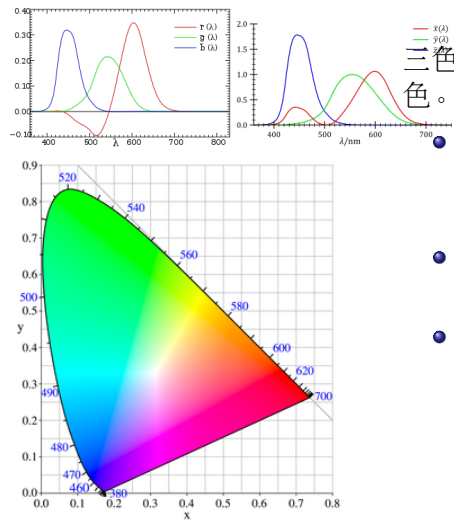
颜色的视觉基础



颜色的光学和视觉特征:

- 可见光: 波长
 $380\text{nm} \rightarrow 780\text{nm}, \text{nm} = 10^{-7}\text{m}.$
 $c = \lambda f$
- 物理特征: 光是一个能量谱分布。无法严格定义颜色(多对一关系)
主要特征: 主波长(color), 亮度(brightness), 纯度purity (saturation),
- 视觉基础: 人眼的三种锥状细胞(颜色)和杆状细胞(亮度)
颜色受大脑影响: 环境, 心理, 文化等。

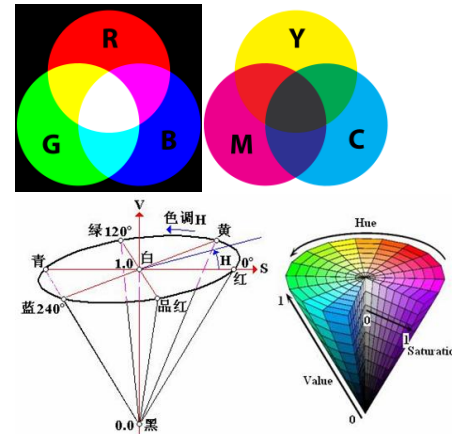
颜色空间的三色模型



三色学说:红+黄+蓝可以得到所有颜色。RGB

- CIE: 国际照明委员会 1931 标准三原色: $c = rR + gG + bB$
RGB空间有负值!
- XYZ空间: 数学三原色, 第一象限。
 $c = rX + gY + bZ$
- 色度图:chromaticity
(x, y, z) = $c/|c|$,取 $x, y, Y = |c|$ 是亮度;
用于比较不同颜色空间范围, 得到色度(波长和纯度).得到互补色;

常见颜色模型



常见颜色模型: 位于CIE颜色空间的一个子集

- RGB: 加法模型,常见于监视器:
电视:NTSC(YIQ); PAL(YUV)
- CMY: 减法模型: 印刷业; CMYK加入黑色
 $[C, M, Y] = [1, 1, 1] - [R, G, B]$
- HSV: 面向用户模型
(hue,saturation,value);

应用程序API中的颜色

OpenGL:颜色模型:RGBA

- 初始化 `glutInitDisplayMode(GLUT_SINGLE|GLUT_RGB);`
或者RGBA
- 颜色函数: `glColor3/4 * ()` 或 `glIndex * (colorIndex)`
- 清屏:`glClearColor(R, G, B, A);` 缓存 `glClear(GL_COLOR_BUFFER_BIT)`
`glClearIndex(index)`
- 实用技术: 颜色混合 `glEnable(GL_BLEND);`
`glBlendFunc(sdactor, dfactor);`

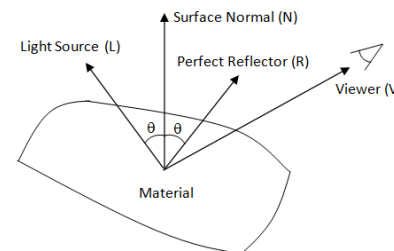
MATLAB: RGA向量或字母

[1 1 0] y yellow, [1 0 1] m magenta, [0 1 1] c cyan
[1 0 0] r red, [0 1 0] g green, [0 0 1] b blue
[1 1 1] w white, [0 0 0] k black

物理光学的基础I:光源

光源 $I(\lambda, p)$

- 点光源: $p = (x, y, z)$, 强度衰减 $f_r(d) = 1/(a_0 + a_1d + a_2d^2)$
- 无穷远光源: $v = (vx, vy, vz)$, 强度衰减 $f_a(d) = 1$
- 聚光灯光源: p, v , 角强度衰减 $f(\phi) = \cos^a \phi$



物理光学的基础II:光照

表面光照: $I = I_v + I_r + I_t$ 吸收, 反射, 折射;

基本光照模型: 设入射光线 I_i

- 环境光: I_a
- 吸收: 与表面有关;
- 透射: 两次折射; Snell定律 相当于微小平移
简单模型: $I_t = (1 - k_t)I_r + k_t I_i$, 颜色的 α 混合;
- 反射=漫反射+镜面反射: $I_r = I_d + I_s$

漫反射模型: Lambert 余弦定律: 强度与夹角的余弦成正比。

点光源 $I_d = k_d I_i \cos \theta$, $\cos \theta = \text{dot}(N, L)$

环境光: $I_d = k_a I_a$

真实显示技术

应用考虑:

- 颜色: 可以 I 对每个颜色指定计算, 或 I_B, I_G, I_R ;
或相同系数不同反射分量;
- 亮度: $lum = \int \rho(f)I(f)df$, 一般 $lum = -.299R + 0.587G + 0.114B$
或 $lum = Y$
- 雾气: $f_g(d) = e^{-\rho d}$ 或 $f_g(d) = e^{-\rho^2 d}$
有颜色的雾: $I = f_g I_o + (1 - f_g) I_a$
- 阴影: 隐藏面算法:
`glShadeModel(GL-SMOOTH); glEnable(GL-DEPTH-TEST);`

真实世界光的显示: 人眼对光的强度感觉按对数变化!!!

$I = 0 \rightarrow 1$ 对应 n 个强度等级 $I_k = (1/I_0)^{1/n}, I_0 > 0$

电视: Gamma校正 $I = aV^\gamma$, $V = (I/a)^{1/\gamma}$, NTSC: $\gamma = 2.2$

印刷: 半色调技术 *halftone* 利用网格实现更多强度。

物理光学的基础III:镜面反射Phong模型

镜面反射: 沿理想反射方向 R 附近的高光反射。

- 镜面反射Phong模型: 强度与 $\cos^n \phi$ 成正比。
 ϕ 是观察方向 V 和理想反射方向 R 的夹角。
 $n = 1 \rightarrow 100$
- 镜面反射系数 $W(\theta)$: 与入射角度, 颜色, 材料相关。
 $I_s = W(\theta) I_i \cos^n \phi$.
- 简单模型: 定义 $W(\theta) = k_s$,
半角向量 $H = (L + V) / |(L + V)|$,
 $\cos \phi = \text{dot}(V, R) \sim \text{dot}(N, H)$

一般模型: $I = I_o + I_a + \sum f_r f_a (I_d + I_s)$

应用API中的光照

OpenGL

- 光源: 至多8个
- 基本设置: `glutInitDisplayMode (GLUT-SINGLE — GLUT-RGB — GLUT-DEPTH);`
`glShadeModel(GL-SMOOTH); glEnable(GL-DEPTH-TEST);`
- 光源:
`glLight*(i,f,v)(GL-LIGHT0, GL-POSITION, light-position);`
`glEnable(GL-LIGHT0);`
`glEnable(GL-LIGHTING);`

MATLAB: 光仅仅对曲面片有效, 还要设置相关曲面的光学系数;

`h = surf(peaks);`

`set(h,'FaceLighting','phong','FaceColor','interp',... 'AmbientStrength',0.5)`

`light('Position',[1 0 0],'Style','infinite');`

整体模型I: 光线追踪

Ray tracing: 对投射平面上每一个像素通过光线(逆)追踪, 得到光照 I 的方法。

- 基本设置: 投影观测点 V 在 z 轴, 观察平面 $XY : z = 0$, 光线 VP ;
- 追踪过程: 每一个平面发生反射(可能折射), 继续反射, 或加上新的从属光线,
直到: 光线不与任何物体相交; 或者光线到达一个非反射光源, 或者反射与折射次数达到最大值。
- 计算: 建立二叉光线跟踪树, 每一次相交的交点是树的节点; 同时得到反射和折射两个分支;
光强计算: 从叶子出发, 每个节点按简单模型计算光强;
依次向上累积计算光强(考虑衰减因素); 直到根节点。
- 优缺点: 物理近似, 阴影效果比较真实, 计算量极大(大量求交运算);
- 改进: 快速计算光线与曲面求交; 分割空间减少求交;
复杂光线追踪: 过采样, 自适应采样; 分布式随机光线;

光线追踪的基本算法:

总光线亮度 $I = I_o + \sum_i k_s I'_s + k_t I'_r$,

该点的直接光线亮度: $I_o = I_a + k_d I_d + \sum k_s I_s$

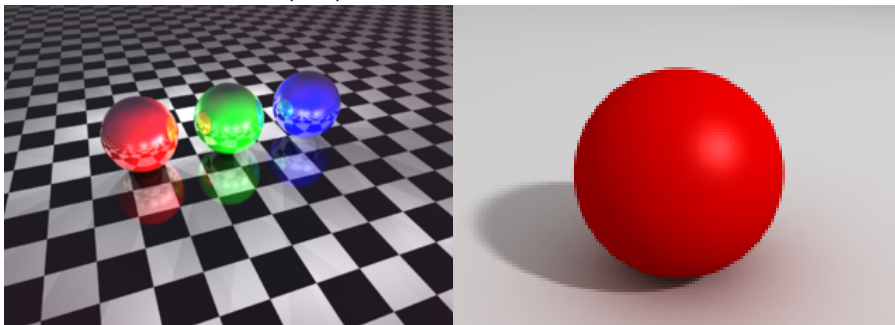
该点的间接亮度(反射和折射): I'_s, I'_r .

- I_o 计算:
阴影算法: 该点到光源的(阴影)虚拟光线, 判断求交。
有交: 透明系数: $I_o = k_o I_o$;
 - I_s 计算: 反射光线: $R(t) = P + tW, W = 2 \text{dot}(V, N)N - V$;
光线不交物体: $I'_s = 0$, 交光源 $I'_s = d_p I_p$,
交某个物体: 继续递归新的虚拟光线;
 - I_r 计算: 折射光线: $R(t) = P + tW$,
 $W = (c_2/c_1 \text{dot}(V, N) - \cos \theta_2)N - c_2/c_1 V$;
 $\cos \theta_2 = \sqrt{1 - (c_2/c_1)^2 (1 - \text{dot}(V, N)^2)}$
光线不交物体: $I'_r = 0$, 交光源 $I'_r = d_p I_p$,
交某个物体: 继续递归新的虚拟光线;
- 一般情形: 还应该有的间接的漫反射亮度, 阴影不柔和!

整体模型II: 辐射度模型

Radiosity Model (1984): 考察光照能量在不同物体表面的分布, 计算出全局漫反射的解;

- 基本术语: 能量 $E = hf$; 光通量 $\Phi = dE/dt$, 单位是瓦;
辐射度 $B = d\Phi/dA$, A 是面积;
- 基本模型: 不同平面 k 有 $B(k) = E(k) + \rho(k) \sum_j B(j)F(j, k)$
其中 $E(k)$ 是发射光, $\rho(k)$ 是反射因子, $F(j, k)$ 是形状因子;
- 计算: 可以计算 $F(j, k)$, 迭代求出方程组的最佳解。



图形的反走样技术***

Definition (aliasing 走样)

从连续对象提出离散样本的过程中造成信息失真的现象称为走样。

抽样定理: 抽样频率大于对象最高频率的两倍不走样(Nyquist频率)。
一般情形要用反走样技术。

- OpenGL函数: $glEnable(\text{primitiveType})$ (或颜色 $GL - BLEND$)
 $GL - POINT - SMOOTH, GL - LINE - SMOOTH, GL - POLYGON - SMOOTH$
注: OpenGL有约20个属性组, 可以 $glGet()$ 或属性堆栈查询处理;
 - 反走样技术: 提高物理分辨率; 利用图像的亮度或颜色光滑化;
常见技术: 过抽样 (supersampling), 区域抽样 (area)
 - 例子: 直线的反走样; postfiltering(过抽样再求和),
prefiltering(区域求和), 或其他滤波器技术;
- 直线的亮度调整: $y = x$ 比 $y = 0$ 要暗!

几何造型的常见表示

模型和表示

- 几何模型：线框模型；曲面模型，实体模型
- 实体模型的表示：空间分解表示，构造表示，边界表示
例子：8叉树；构造实体几何CSG树，特征表示；B-reps;

边界表示模型：

- 内容：几何信息：顶点坐标。
拓扑信息：顶点，边，环（loop），面，体；
- 数据结构：wing-edge, radial-edge;
- 几何运算：欧拉操作；集合运算；求交

实体造型系统：Parasolid, ACIS;

三维空间的曲面

一般曲面的表示

- 参数表示： $S(u, v) = (x(u, v), y(u, v), z(u, v))$
- 非参数表示之隐式表示
水平集： $F(x, y, z) = 0$
- 非参数表示之显示表示：
样条曲面，分形等计算机生成曲面；

曲面与仿射变换： M

- 参数表示： $S = M * S$
- 非参数表示之隐式表示： $F*(M^{-1}P^*) = 0$
- 非参数表示之显示表示：顶点或特征点变换；再程序生成；

注：以上称为变形曲面：

OPENGL中的多边形和多面体***

多边形和多面体

- 多边形： $GL - PLOYGON, GL - TRIANGLES, GL - QUAD$
- 多面体： $glut*cube, tetrahedon, octahedron, dodecahedon, icosahedron;$
- 凹多边形分解***： $gluTess;$
- 例子：构造球面的多边形逼近：细分法。

实用技术：顶点数组vertex array

- 例子：正方体的画法（六个面）
- 顶点数组： $glEnableClientState(GL - VERTEX - ARRAY)$
 $glVertexPointer(3, GL - INT, pt)$
 $glDrawElements(GL - QUADS, 24, 0, verIndex);$

OPENGL还有其他相关函数：

三维空间的曲面计算

法向量：

- 参数表示： $S(u, v) = (x(u, v), y(u, v), z(u, v))$
 $N = \frac{\partial S}{\partial u} \times \frac{\partial S}{\partial v}$
- 非参数表示之隐式表示：水平集： $F(x, y, z) = 0$
 $N = \nabla F$
- 变形曲面： $N = M^{-T} * N;$
注：利用 $dot(v, N) = 0, v = M * v$

直线求交： $L(t) = P + vt$ （一般情形）

- 参数表示：求解方程组 $S(u, v) = L(t)$
- 非参数表示之隐式表示： $F(L(t)) = 0$
- 变形曲面：求变形曲面的原像和变形直线原像的交 $M^{-1} * L(t)$ ，再求像或利用 t 求交点； t 不变!!!

注：其他几何平均曲率，高斯曲率等参考微分几何教材；

简单曲面的计算

基本思路:变形曲面到简单曲面,利用几何求法向量,交点等,再用逆变换得到可用几何量. 特别:交点可以用射影变换(去掉虚拟交点)

- 多边形: 平面和直线方程 $\text{dot}(N, P - Q) = 0, L(t) = P + vt$
交点: $t_0 = \text{dot}(N, Q - P) / \text{dot}(N, v)$; 再判断交点是否在内部;
- 球面: $|Q - C| = r$, 简化到平面上与直线求交;
1) 求圆心到直线距离: 判断是否交;
2) 求到直线最近点: $Q = C + w, w = (P - C) - \text{dot}(P - C, v)v$
3) 求交点 $A = Q - dv, B = q + dv$ 和距离 $d = r^2 - |w|^2$
4) 求对应参数 t : 线性 $t = \text{dot}(Q - P, v) / \text{dot}(v, v)$
- 其他曲面: 利用几何求: 圆柱面, 环面等;
- 二次曲面: 写成二次形 $P^t Q(x, y, z) P$, 变成二次方程求根!

特别: 可用于透视投影得到变形曲面求与直线的交; 但要用质点模型, 求出直线的有理参数 (以上步骤4):

L 由点 $(m_0 P_0, m_0)$ 和 $(m_1 P_1, m_1)$ 决定;

$t = (m_0 * \text{dot}(Q - P_0, P_1 - Q)) / (m_1 * \text{dot}(P_1 - Q, P_1 - Q))$

OPENGL的二次曲面***

常见二次曲面: 球面, 椭球面, 环面;

*超二次曲面: 例子: $x^{2/s} + y^{2/s} = 1$

OPENGL的二次曲面

- GLUT: sphere, cone, torus, teapot;
- GLU: sphere, disk, partial disk;
- 例子: `GLUQuadricObj * sphere1;`
`sphere1 = gluNewQuadric();`
`gluQuadricDrawStyle(sphere1, GLU - LINE);`
`gluSphere(sphere1, r, nlog, nlat);`
`**gluDeleteQuadric(sphere1);`

多边形绘制模型: 局部模型

简单光照模型: $I = I_a K_a + I_r k_d (N \cdot L) + I_r K_s (N \cdot H)^n$

给定多边形, 其光照由顶点或重心的简单光照模型直接计算得到。

面的法向量: $N = \sum P_k \times P_{k+1}$ Newell 公式;

- 恒定强度(flat): 多边形面上光照有一点(比如重心)决定。
优缺点: 快速; 假设物体是真实平面, 光源和视点都足够远; 但是有边界不光滑;
- Gouraud: 双线性光照插值;
计算: 顶点法向量 $N(p) = \sum N_i / |\sum N_i|$, 光照 I , 依 y, x 坐标插值 $I(x, y)$;
优点: 简单; 可与扫描算法合并,
缺点: 扫描与坐标位置有关(可用三角形代替, 重心坐标唯一!); 模糊了镜面反射;
- Phong: 双线性法向量插值;
计算: 顶点法向量 N , 依 y, x 坐标插值 $N(x, y)$; 每点计算光照 $I(x, y)$;
优缺点: 更准确; 太慢, 需要加速算法(线性插值 N 或球面插值);

隐藏面算法

隐藏面算法: 判断某些曲面或曲面片需要画。一般算法: n 个多边形; N 个像素;

- 图像空间算法: $O(nN)$;
对每一点, 找到最近多边形, 画像素。
- 对象空间算法: $O(n^2)$;
对每个多边形, 找出可见的多边形片;

基本思路: 画家算法, 依次画所有多边形即可; (可能有错误!)

图像空间算法: $z - \text{buffer}$ 算法 (内存保留深度信息, 依次画);

扫描线算法(画一次, 利用边表比较多边形)

对象空间算法: 深度排序算法 (依深度给多边形排序, 再考察不能排序情形, 必要时得到曲面片);

BSP算法: (一次排序多边形, 适当多边形分块), 适用与任何视点!

纹理与纹理映射

物体表面的真实度依赖与细节或纹理:

常见纹理: 几何纹理; 表面纹理(简单纹理, 图像纹理):

- 几何纹理:

bump映射: 改变表面的法向量 $P = P + Nb(u, v)$

frame 映射: 改变表面的法向量和坐标

系; $P = P + Nb(u, v) + Tc(u, v)$

- 表面纹理: 一维, 二维, 三维纹理;

简单纹理: $b(s, t)$ 函数纹理(比如棋盘);

图像纹理: $I(s, t), P(s, t, w)$

- 纹理映射: 纹理空间 $I(s, t), [0, 1] \times [0, 1]$

纹理扫描映射: $F: (s, t) \rightarrow (u, v) \rightarrow (x, y)$ 注: 边界不能匹配!

图像扫描映射: $G: (x, y) \rightarrow (u, v) \rightarrow (s, t)$ 注: 常用, 滤波处理;

OPENGL 光照模型和纹理***

OPENGL 光照模型:

`glLightModel*()`: 环境光, 观察方向, 镜面反射颜色; 前后面;

`glMaterial ()`: 各种反射系数; ;

OPENGL 表面绘制模型:

`glShadeModel()`: flat, Smooth(Gouraud);

`glNormal*()`;

OPENGL 纹理映射模型:

`glTexImage(1,2,3)D();glEnable()`;

`glTexParameter*();glTexCoordi*()`;

