

Reprezentace scény

KMI/3DG

Mgr. Markéta Trnečková, Ph.D.



Palacký University, Olomouc

- **Scéna** = množina prostorových objektů doplněná o další informace potřebné pro jejich zobrazení
- Zatím víme, jak reprezentovat jednotlivé objekty
- Definujeme transformace objektů do cílové polohy, přidáme světlo a kameru
- Jak efektivně uspořádat?
- **Graf scény**

- **Scéna** obsahuje:
 - Nezobrazované objekty – kamera, osvětlení
 - Zobrazované objekty – definované geometrií, barevnými vlastnostmi, texturami
 - Prvky definující logickou strukturu scény – definice skupin a jejich instancí
 - Transformace – definované hierarchicky pro snadnější manipulaci s objekty

■ Kamera:

- Představuje virtuálního pozorovatele, který si scénu prohlíží
- Množina informací týkající se jedné pohledové transformace
- Z umístění kamery získáme informaci o umístění pozorovatele, směru pohledu a způsobu promítání
- Kamera se může pohybovat → trajektorie se zadává křivkou

■ Osvětlení:

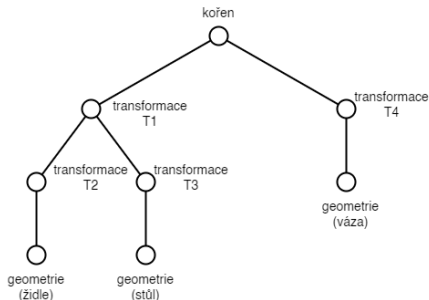
- Údaje o světelných zdrojích
- Buď abstraktní objekty určující pouze směr odkud přichází světlo
- Nebo plochy, které světlo emitují – je nutno vymodelovat pro ně těleso a to umístit do scény



- **Uspořádání těles ve scéně** – do struktury, která umožňuje seskupovat logicky k sobě patřící části, efektivně je transformovat a jejich instance vkládat úsporným způsobem do prostoru scény
- Stůl = deska a 4 nohy
- Vhodná struktura – **graf scény**

- **Scene graph** – n-ární strom
- Každý uzel má právě 1 rodiče (kromě kořene)
- Graf scény může obsahovat několik stromů – les
- Definice grafu scény není jednoznačná – liší se v jednotlivých systémech
- Odlišnosti:
 - V pravidlech pro jejich stavbu
 - Typech uzlů
 - Interpretaci dat

- Strom vyjadřuje **dědičnost** uzlů
- V listech bývá geometrie, v nelistových uzlech např. transformace
- V jednom místě můžeme určit transformaci, která bude platná pro všechny potomky tohoto uzlu



■ Transformace:

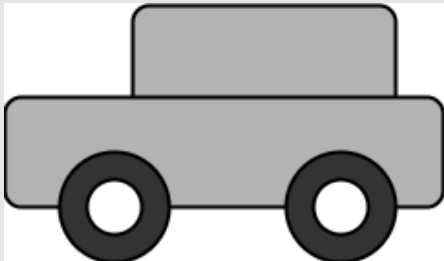
- Je vhodné definovat tělesa v lokálních souřadnicích (ne přímo v souřadnicích scény)
- Rozmístění objektů ve scéně pomocí transformací (uložené ve stromu)
- Díky tomu můžeme celý podstrom transformovat najednou

■ Skládání transformací

- Projeví se při interpretaci stromu
 - Před vykreslením scény se projde celý strom shora dolů a zleva doprava
 - Při sestupu transformace ukládáme na zásobník (při přesunu do vyšší úrovně transformace ze zásobníku odebíráme)
 - Jak dojdeme k uzlu uchovávající geometrické údaje aplikujeme na něj transformací složenou ze všech transformací mezi ním a kořenem (tedy transformace na zásobníku)
 - Na židli aplikujeme transformaci T_1T_2 , na stůl T_1T_3 a na vázu T_4
 - Jak bychom změnili pozici všech 3 objektů?
- Ukládání transformací do samostatných uzlů je výhodné zejména u animací – v každém kroku aktualizujeme hodnoty transformace v příslušných uzlech (např. otáčení kola)

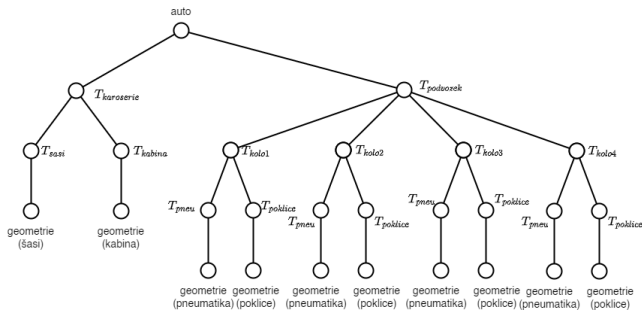
Example

Vytvořte graf scény pro následující objekt.

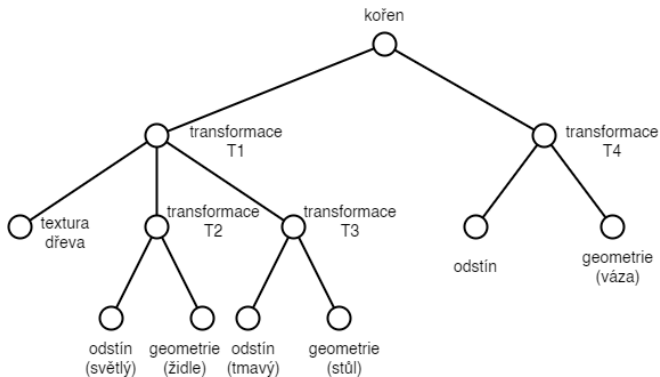


Example

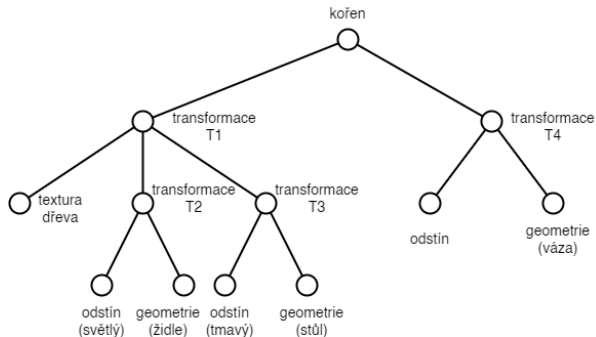
Vytvořte graf scény pro následující objekt.



- V některých systémech můžeme využít i vztahu sourozenců
- Následník uzlu = pořadí uzlů zleva doprava
- Danou vlastnost mají všechny uzly vpravo od něj (na stejné úrovni, se stejným rodičem)
- Nespecifikované vlastnosti se dědí od rodiče

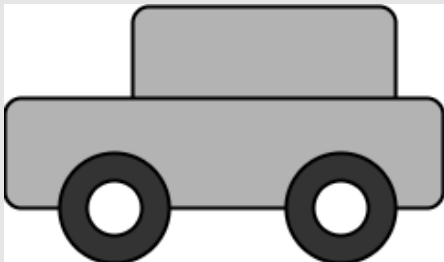


- Texturu dřeva dědí židle i stůl
- Odstín má židle i stůl různý
- Váza je v jiné části (větvi) stromu – mimo rozsah platnosti textury dřeva



Example

Do grafu scény pro následující objekt přidejte barvu jednotlivých geometrií.



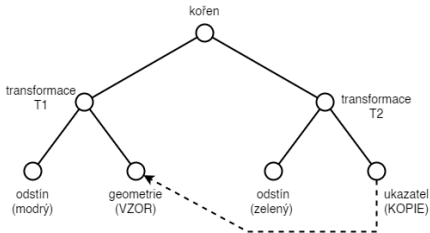


- Obdobně, jako transformace, zpracováváme i vzhledové vlastnosti (textury, koeficienty pro odraz světla a jiné)
- Hodnoty se neskládají, ale je vždy aplikována poslední nalezená hodnota

- **Osvětlení** – do grafu scény můžeme přidat i zdroje světla
- Tím, kam je ve stromu umístíme, můžeme ovlivnit rozsah působnosti světelných zdrojů
- Pokud víme, že nějaký zdroj ovlivní osvětlení jen části scény, přidáme ho do podstromu určující tuto část
- Např. světlo z chodby nepronikne do pokoje, umístíme zdroj do podstromu reprezentující chodbu.
- Tím urychlíme vyhodnocení osvětlovacího modelu

- **Kamera** – do grafu scény můžeme přidat i kameru
- Stromem pak můžeme definovat nejen její umístění, ale i případnou animaci (pomocí transformace)

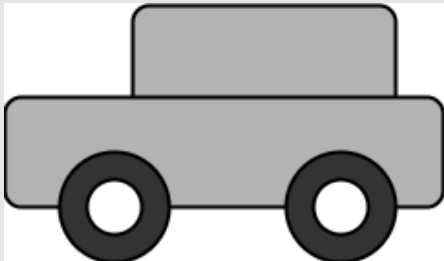
- **Více stejných objektů** – pokud se ve scéně objevuje více instancí stejného objektu
- Můžeme objekt definovat jen jednou a další instance popsat úsporným způsobem
- Zavedeme uzel obsahující ukazatel na jinou část stromu
- Tím získáme strukturu – **zhroucený strom** (colapsed tree)



- Dva objekty mají stejný tvar (geometrii)
- První má modrou barvu a je vzorem pro druhý objekt, který má zelenou barvu
- Místo geometrie zeleného objektu je na jeho místě použit ukazatel
- Na vzor je aplikována transformace T1, na kopii pouze T2 – to plyne z postupu vyhodnocování
- Jak změnit graf scény, aby na kopii byla aplikována i T1?

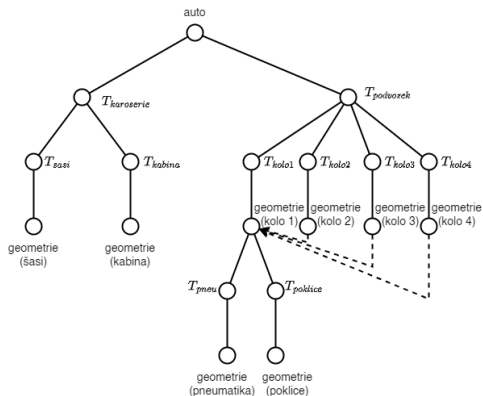
Example

Pomocí ukazatelů zjednodušte graf scény následujícího objektu.



Example

Pomocí ukazatelů zjednodušte graf scény následujícího objektu.

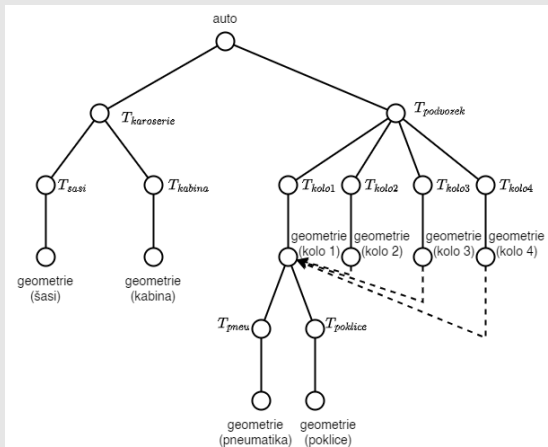




- Uzel, který je vzorem pro další kopie má více předchůdců
- Abychom předcházeli vzniku cyklů (ty by znemožňovaly vyhodnocení dříve popsáním způsobem) nesmí ukazatele ukazovat na předchůdce, nebo na uzel ve stromu vpravo

Example

Popište způsob vyhodnocení následujícího grafu scény.



- Vhodné uspořádání informací ve scéně výrazně snižuje časové nároky při zpracování scény
- Zavádíme pomocné struktury, které nejsou součástí popisu scény, ale vznikají při jejím načtení
- Většinou mají hierarchický charakter – **Prostorová hierarchie**
- Po vytvoření datových struktur a jejich naplnění informacemi (odkazy) o objektech ve scéně, je používáme k vyhledávání informací o objektech ve scéně
- **Dělení:**
 - Hierarchie obálek (BVH, bounding volume hierarchies) – vznikají postupným shlukováním objektů a obálek, které je obklopují
 - Hierarchie dělení prostoru (space subdivision hierarchies) – vytvářejí se postupným rozdělováním prostoru
- U obou kategorií je výsledkem prostorová hierarchie – stromová struktura
- Kořen reprezentuje všechny objekty scény resp. prostor v němž se scéna nachází



- Objekt ohraničíme **obálkou** (bounding volume) – tělesem s velmi jednoduchou geometrií
- **Test polohy objektu ve scéně** (případně průsečíku s paprskem) lze realizovat rychleji s obálkou než s objektem se složitou geometrií, který obklopuje
- **Předběžný test** (hit/miss test) – pokud test selže (obálka leží mimo, paprsek jí neprotíná), pak není potřeba testovat vůči samotnému objektu
- Více typů obálek, nelze jednoznačně říci, která je nejlepší, záleží na řešené úloze

Koule

- Snadno se vytváří a aktualizuje
- Špatně se přizpůsobuje objektu → obklopuje velkou část prostoru kolem objektu
- Zbytečně často je předběžný test pozitivní
- Je invariantní vůči rotaci objektu



Osově zarovnaný kvádr (axis-aligned bounding box – AABB)

- Stěny kvádrů jsou kolmé na souřadnicové osy
- Je to současně min-max obálka všech bodů objektu
- stejně jako koule se snadno vytváří a aktualizuje, ale nepřizpůsobuje se tvaru objektu
- Obklopuje zbytečně velkou část prostoru



Orientovaný kvádr (oriented bounding box – OBB)

- Obklopující kvádr je orientován tak, aby byl jeho objem co nejmenší



Orientovaný rovnoběžnostěn (k-discrete orientation polytop – k-DOP)

- Průnik několika pásů prostoru určuje tzv. polytop
- Protilehlé roviny obálky jsou rovnoběžné a jejich normály jsou definovány v diskrétních směrech
- 6-DOP – kvádr typu AABB
- 14-DOP – kvádr s odseknutými rohy
- 18-DOP – kvádr s odseknutými hranami
- 24-DOP – kvádr s odseknutými rohy a hranami



Konvexní obálka

- Obálka je tvořena konvexním obalem všech bodů objektu



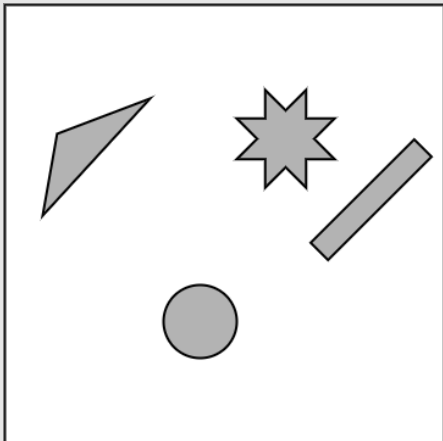
- Složitější obálky se hůře aktualizují, ale lépe se přizpůsobují objektům



- Využití obálek pro předběžný test sice vede ke zrychlení výpočtů, ale ne výraznému
- Stále testujeme všechny objekty (jejich obálky) ve scéně
- Většího zrychlení dosáhneme, pokud obálky postupně sjednotíme do hierarchické struktury – **Hierarchie obálek**
- Obálky, které leží blízko sebe (nebo se překrývají), postupně shlukujeme do větších celků – objekty seskupíme a vytvoříme obálku obklopující tyto objekty
- Hierarchii sestavujeme zezdola nahoru

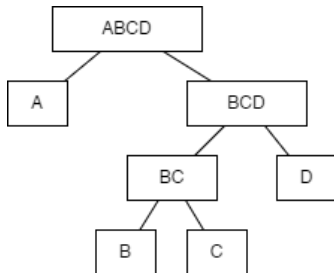
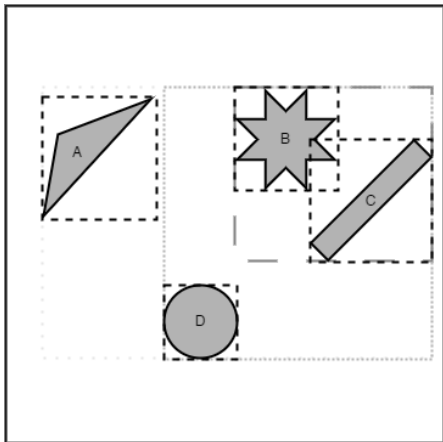
Example

Vytvořte hierarchii obálek pro následující scénu (obálky mají tvar obdélníku).



Example

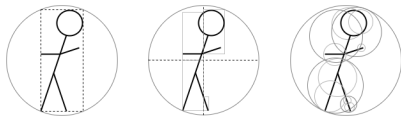
Vytvořte hierarchii obálek pro následující scénu (obálky mají tvar obdélníku).





- Při zjišťování polohy bodu vzhledem k objektu ve scéně procházíme strom obálek od kořene dolů
- Testujeme polohu vůči obálce v uzlu
- Pokud je bod uvnitř, jsou rekurzivně dále zpracováváni potomci uzlu
- Pokud není bod uvnitř obálky, nemusíme testovat potomky
- Pokud je bod blízko A, otestujeme A a BCD, nemusíme testovat zvlášť B,C a D
- V případě vyváženého stromu – logaritmická složitost namísto lineární
- Efektivitu ovlivňuje schopnost obálky přizpůsobit se tvaru objektu

- Hierarchii můžeme budovat i směrem dolů
- V některých aplikacích nechceme jen obálky kolem objektů, ale kolem částí objektu – u objektů se složitou strukturou
- Příkladem je **hierarchie koulí**



- Těleso obklopíme obálkou AABB, pro kterou vytvoříme obklopující kouli
- Ta představuje nejhrubší náhradu tělesa – kořen hierarchie
- Dále rozdělíme obklopující kvádr v polovině na oktanty (3 řezy kolmé na osy)
- Pro každý neprázdný oktant zopakujeme předchozí krok
- Dělení končíme buď v prázdném oktantu nebo v okamžiku, kdy je v oktantu méně plošek než je předem stanovený počet (těleso je dostatečně jednoduché)
- Vzniká nepravidelný strom. Kolik může mít uzel potomků?

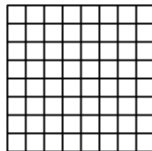


- Kolik může mít uzel potomků?
- 2-8
- Obdobně můžeme vytvořit hierarchii orientovaných kvádrů (OBB tree)

- Opačný přístup – systematicky dělíme prostor scény (**scene partitioning**)
- Existuje celá řada způsobů, jak můžeme prostor dělit

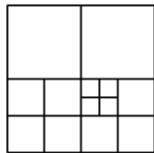
Pravidelná mřížka (grid)

- Není hierarchií
- Pouze pravidelně dělí prostor rovinami kolmými na souřadné osy



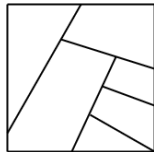
Oktalový strom (octree)

- Dělení 3 řezy kolnými na souřadné osy a umístěnými uprostřed (v polovině) prostoru
- Dělení vzniká vždy 8 podprostorů



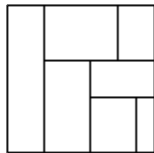
Strom BSP (Binary space partitioning)

- Binární strom s obecně umístěnými řezy



kD-strom (kD-tree)

- Speciální případ BSP stromu
- Řezné roviny jsou vždy kolmé na některou souřadnou osu a orientace se pravidelně střídají



Algoritmus stavby stromu – H (hloubka stromu), B (právě zpracovávaná buňka)

- 1 Pokud je hloubka stromu H veliká, nebo B obsahuje malý počet těles, skonči
- 2 Rozděl B na části B_i a učiň z nich následníky uzlu B
- 3 Pro každou buňku B_i dělej:
 - 1 Do B_i zařaď odkazy na tělesa, která do ní alespoň částečně zasahují
 - 2 Postav strom pro B_i a $H + 1$
- 4 Zruš odkazy na všechna tělesa v B

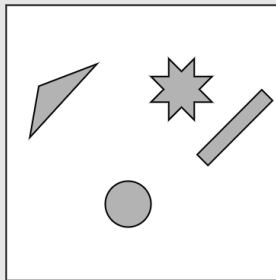


- Při dělení do uzlů zaznamenáváme informaci o dělení (poloha řezu a pod.)
- Listy obsahují odkazy na tělesa, která svým objemem zasahují do odpovídající části prostoru
- Pokud objekt zasahuje do více buněk, zvyšuje se počet odkazů na něj a tedy i paměťová náročnost pomocné struktury
- Při hierarchii obálek jsme se setkali s tím, že obálky zbytečně obklopují okolí objektů – **space redundancy**
- Při dělení prostoru se setkáváme s tím, že jsou objekty zaznamenávány opakovaně – **object redundancy**

- Při pravidelném dělení vzniká mnoho prázdných buněk, tělesa jsou často protnuta řezy, což vede k opakovanému zaznamenávání tělesa
- Díky pravidelnosti se ale snadno sestavují a prohlédávají

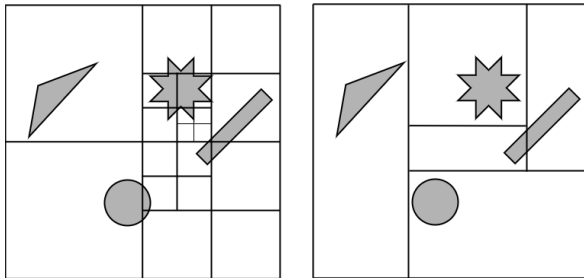
Example

Rozdělte prostor pomocí oktalového (kvadratického) a (binárního) kD-stromu.



Example

Rozdělte prostor pomocí oktalového (kvadratického) a (binárního) kD-stromu.



- Oktalový strom má 19 listů (6 prázdných a 13 neprázdných) – skoro třetina nenesou informaci o objektech, tělesa jsou často protnuta
- kD-strom – lepší rozvržení, pouze 4 dělící roviny = 5 listů, žádný není prázdný a jen 1 těleso je protnuto

- Úloha procházení stromu – například hledání nejbližšího tělesa, kterým prochází paprsek (ray tracing)
- Procházíme hierarchii tak, aby byly uzly zpracovávány ve správném pořadí
- Zde uvedený způsob je navržen pro binární stromy
- Začínáme v kořeni
- Pro výpočet využíváme zásobník
- Při sestupu stromem dolů, odkládáme na zásobník ty uzly, které by mohly být prozkoumány později (jsou na vzdálenější straně řezných rovin)
- Pokud paprsek mine všechna tělesa obsažená v listu, další kandidáti jsou na vrcholu zásobníku
- Ve vnitřních uzlech máme uloženy informace o řezné rovině a obálce typu AABB odpovídající buňce
- Rozhodnutí o zařazení uzlu na zásobník je určeno polohou průsečíku paprsku s řeznou rovinou

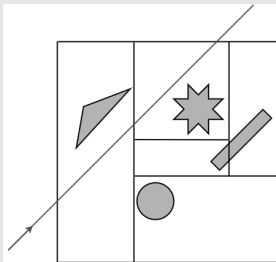
Algoritmus procházení stromu – např. nalezení nejbližšího tělesa, protnutého paprskem

Dokud není zásobník prázdný (paprsek míří mimo scénu) nebo dokud není nalezen hledaný průsečík paprsku s tělesem dálej

- 1 Vezmi ze zásobníku uzel U
- 2 Je-li U listem dálej
 - 1 Pro všechna tělesa v listu zjisti, zda je paprsek protne a zapamatuj si nejbližší z protnutých těles
 - 2 Byl-li nalezen průsečík, skonči, jinak jdi na krok 1
- 3 Je-li U vnitřní, vypočítej průsečík P paprsku a řezné roviny příslušné tomuto uzlu
- 4 Urči průsečíky paprsku a obálky buňky U , průsečík bližší k počátku označ P_N a vzdálenější P_F
- 5 Potomka uzlu U reprezentující poloprostor určený řeznou rovinou a obsahující počátek paprsku označ jako bližší uzel, druhá jako vzdálenější uzel
- 6 Podle polohy bodu P vzhledem k P_N a P_F ulož na zásobník
 - 1 Bližší uzel, pokud P leží za P_F
 - 2 Vzdálenější uzel, pokud P leží před P_N
 - 3 Nejprve vzdálenější a pak bližší v ostatních případech

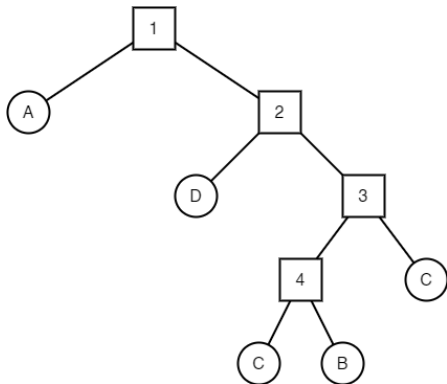
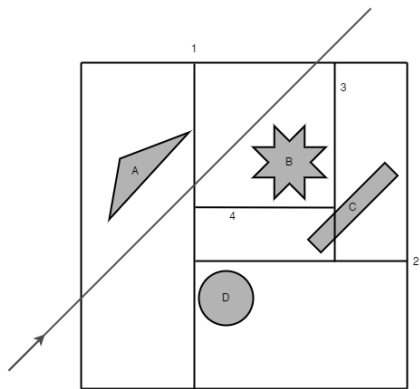
Example

Pro předchozí příklad vytvořte kD-strom a simulujte procházení tohoto stromu pro zobrazený paprsek.

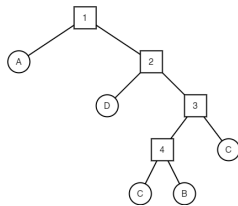
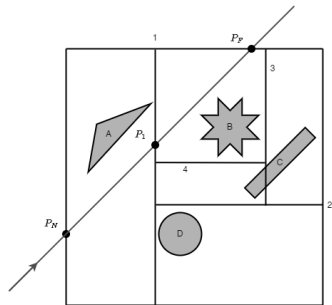


Example

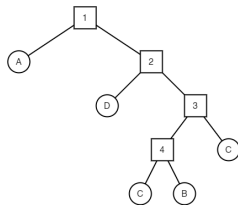
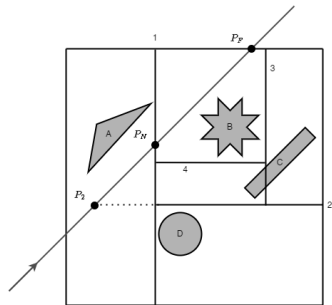
Pro předchozí příklad vytvořte kD-strom a simulujte procházení tohoto stromu pro zobrazený paprsek.



- Začneme celým prostorem
- Dle 6(3) jsou na zásobník uloženy oba potomci uzlu 1
- P_1 leží mezi P_F a P_N
- V dalším kroku testujeme $\textcircled{A} - \textcircled{A}$ je list, zjišťujeme, zda paprsek protne těleso



- Zpracováváme 2
- Z P_1 se stal bod P_N , P_F zůstává
- P_2 leží před P_N , dle 6(2) přidáme na zásobník vzdálenější uzel
- Prostor obsahující počátek paprsku je podprostor obsahující D
- Na zásobník přidáme 3





- Možná vylepšení – více uzlů obsahuje těleso C
- Jakmile ho jednou otestujeme, není potřeba ho testovat víckrát – pamatujeme si, která tělesa jsme testovali