

Computergraphik

Vorlesung im Wintersemester 2012/13
Kapitel 7: Rasterisierung und OpenGL

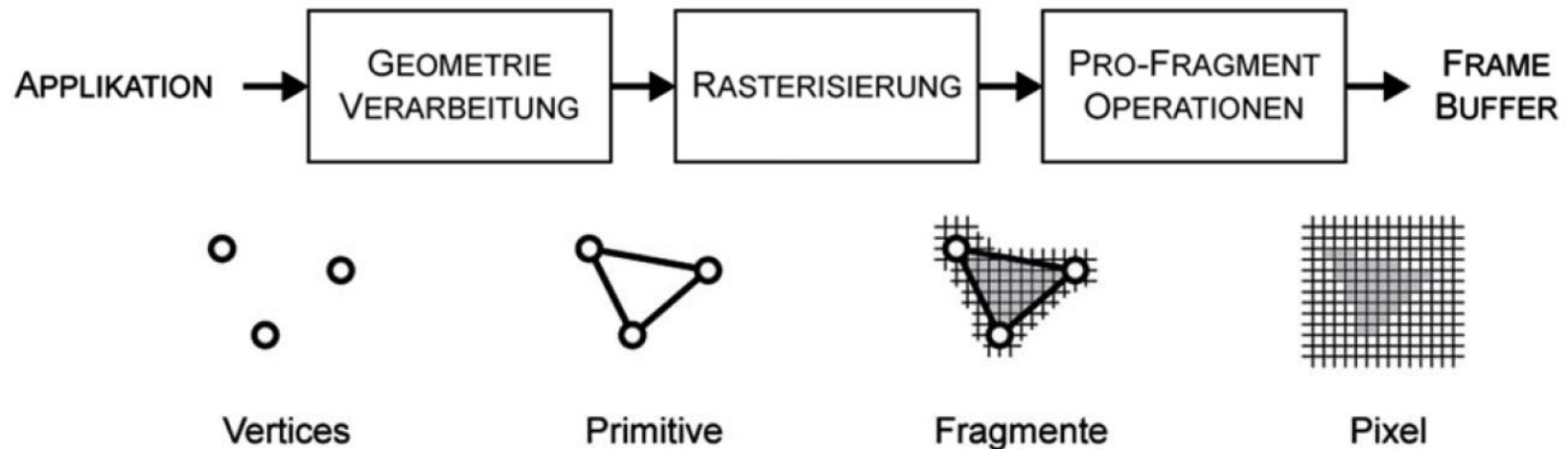
Prof. Dr.-Ing. Carsten Dachsbacher
Lehrstuhl für Computergrafik
Karlsruher Institut für Technologie



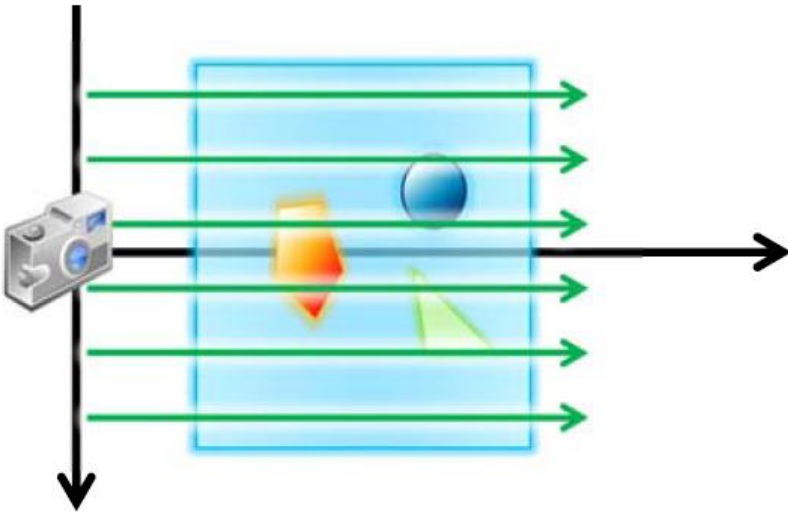
- ▶ Rasterisierungspipeline
- ▶ Projektionen
- ▶ Perspektivisch korrekte Interpolation
- ▶ Tiefenpuffer (Z-Buffer)

- ▶ OpenGL

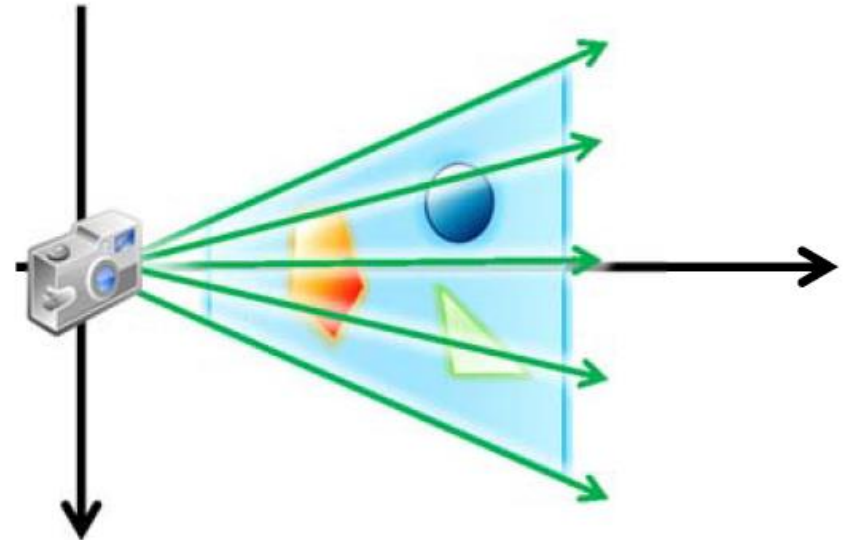
- ▶ Abbilden der Geometrie (Dreiecke) auf 2D Bildschirmkoordinaten
- ▶ Rasterisierung (siehe 1. Übungsblatt)
- ▶ Interpolation von Vertex-Attributen
- ▶ Tiefentest und andere Fragmentoperationen



- ▶ Abbilden der Geometrie (Dreiecke) auf 2D Bildschirmkoordinaten
- ▶ Mehrere Möglichkeiten
 - ▶ Orthographisch
 - ▶ Perspektivisch

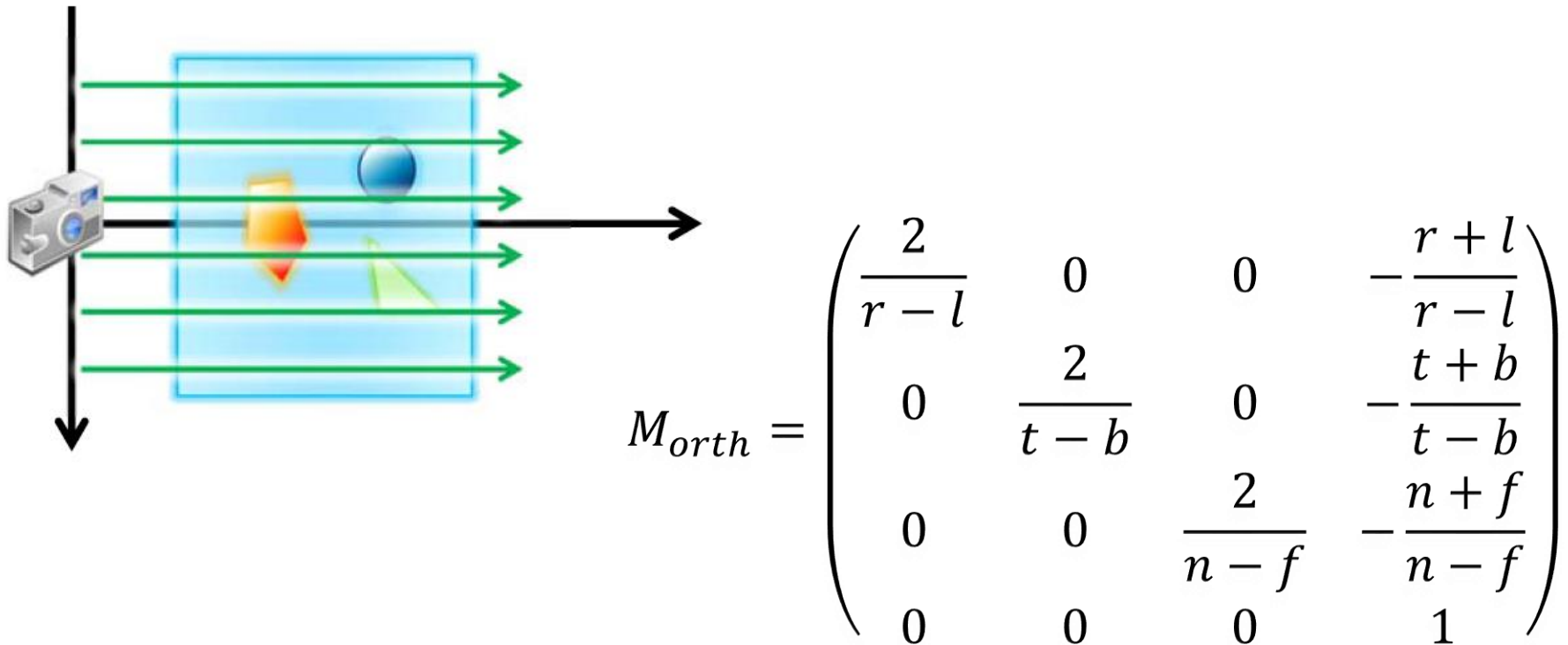


Orthographische Kamera:
Sichtvolumen ist ein Quader

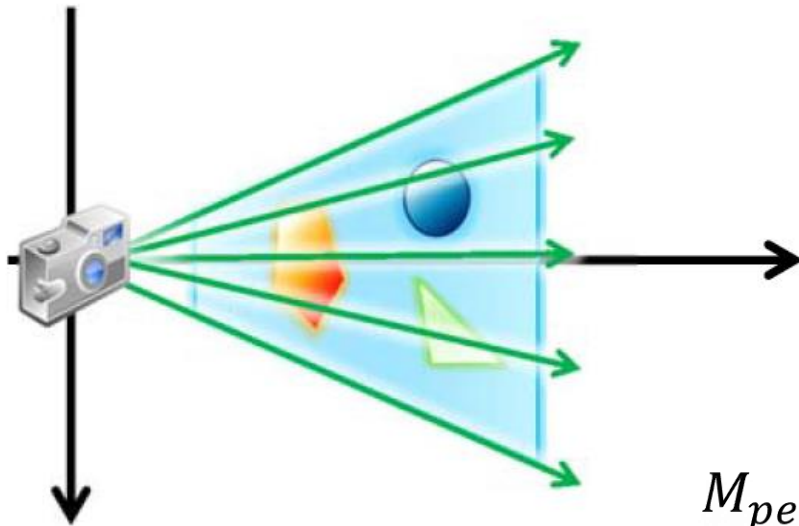


Perspektivische Kamera:
Sichtvolumen ist ein Pyramidenstumpf

- ▶ Abbilden der Geometrie (Dreiecke) auf 2D Bildschirmkoordinaten
- ▶ **Zwischenschritt:** Abbildung des Sichtvolumens auf den Einheitswürfel
- ▶ Orthographisch: Einfach!
- ▶ Sichtvolumen: $[r, l] \times [t, b] \times [n, f] \rightarrow [-1, 1]^3$

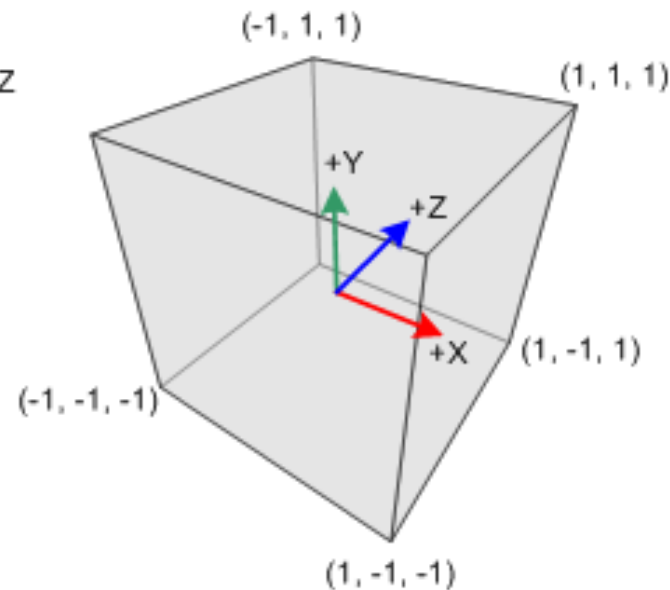
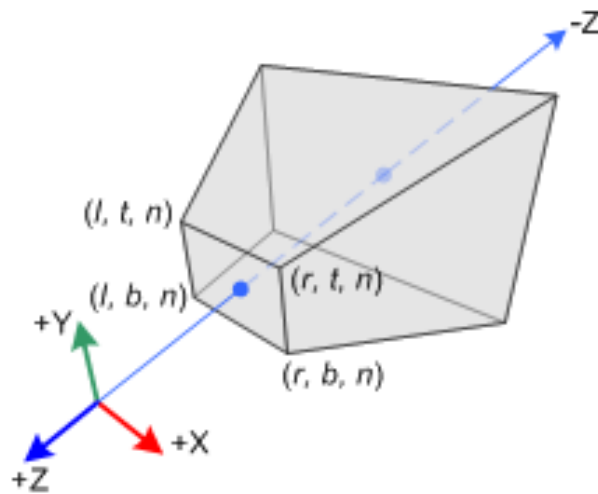


- ▶ Abbilden der Geometrie (Dreiecke) auf 2D Bildschirmkoordinaten
- ▶ **Zwischenschritt:** Abbildung des Sichtvolumens auf den Einheitswürfel
- ▶ Perspektivisch: Projektionszentrum im Ursprung
- ▶ Sichtvolumen definiert durch: r, l, b, t, n, f

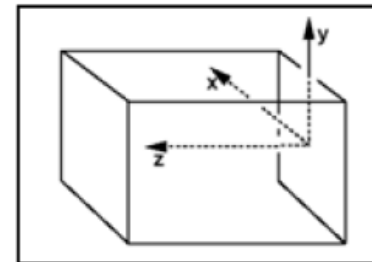
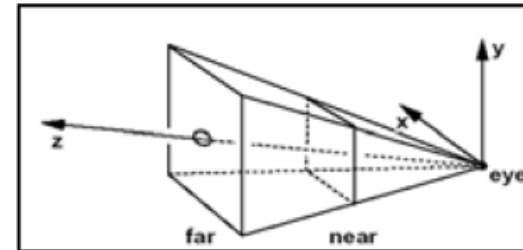
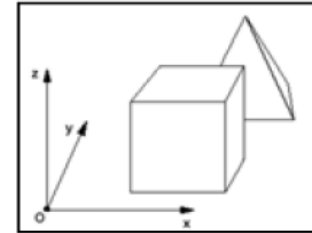
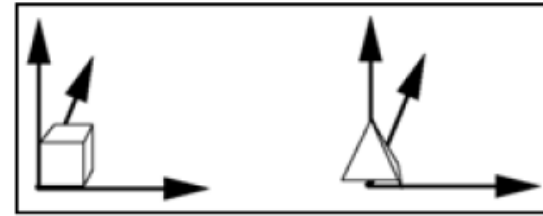
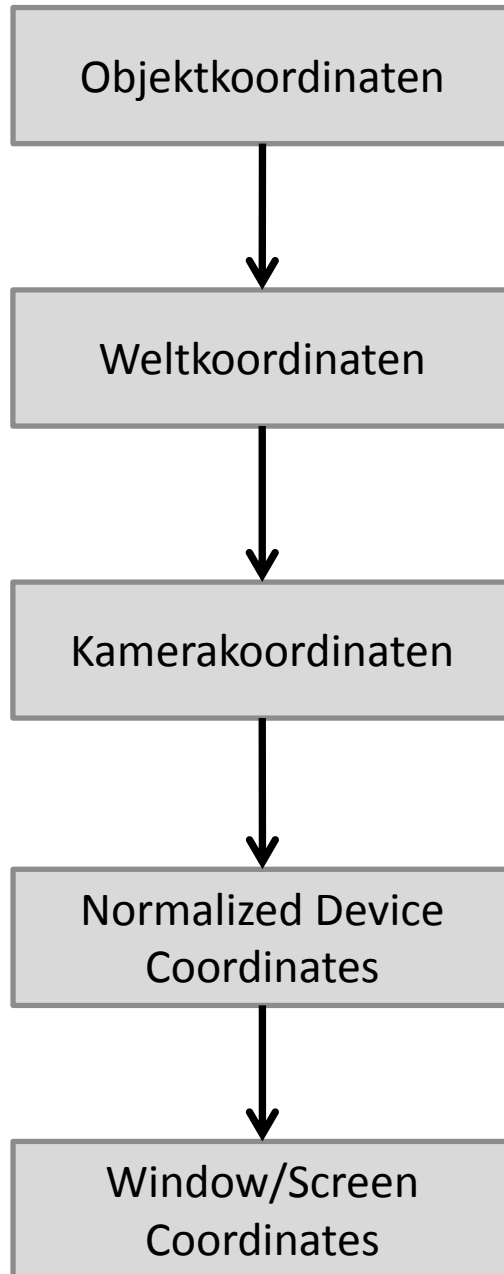


$$M_{pers} = \begin{pmatrix} \frac{2n}{r-l} & 0 & \frac{r+l}{r-l} & 0 \\ 0 & \frac{2n}{t-b} & \frac{t+b}{t-b} & 0 \\ 0 & 0 & \frac{n+f}{n-f} & -\frac{2nf}{f-n} \\ 0 & 0 & -1 & 0 \end{pmatrix}$$

- ▶ Multiplikation mit M_{pers}/M_{orth} und anschließender Dehomogenisierung beschreibt die Abbildung „Sichtvolumen $\rightarrow$ Kanonisches Volumen“
- ▶ Die eigentliche Projektion ist dann das Weglassen der z-Komponente
- ▶ Letzter Schritt: Viewport Transformation
 - ▶ $[-1,1]^2 \rightarrow [0, screenWidth] \times [0, screenHeight]$



Koordinatensystem Pipeline

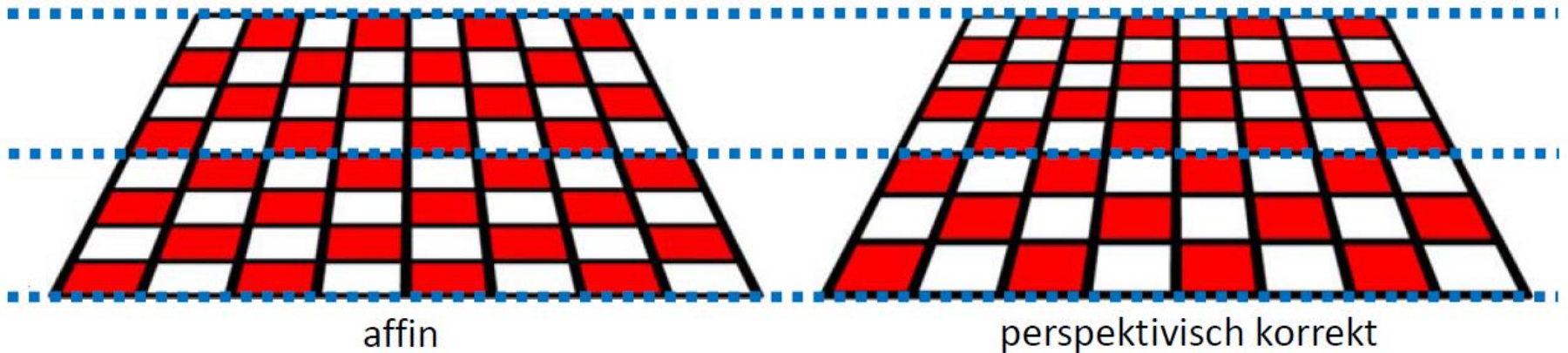


- ▶ Naive (affine) Interpolation im Bildraum führt zu falschen Ergebnissen bei perspektivischen Projektionen
- ▶ Richtige Tiefeninterpolation:

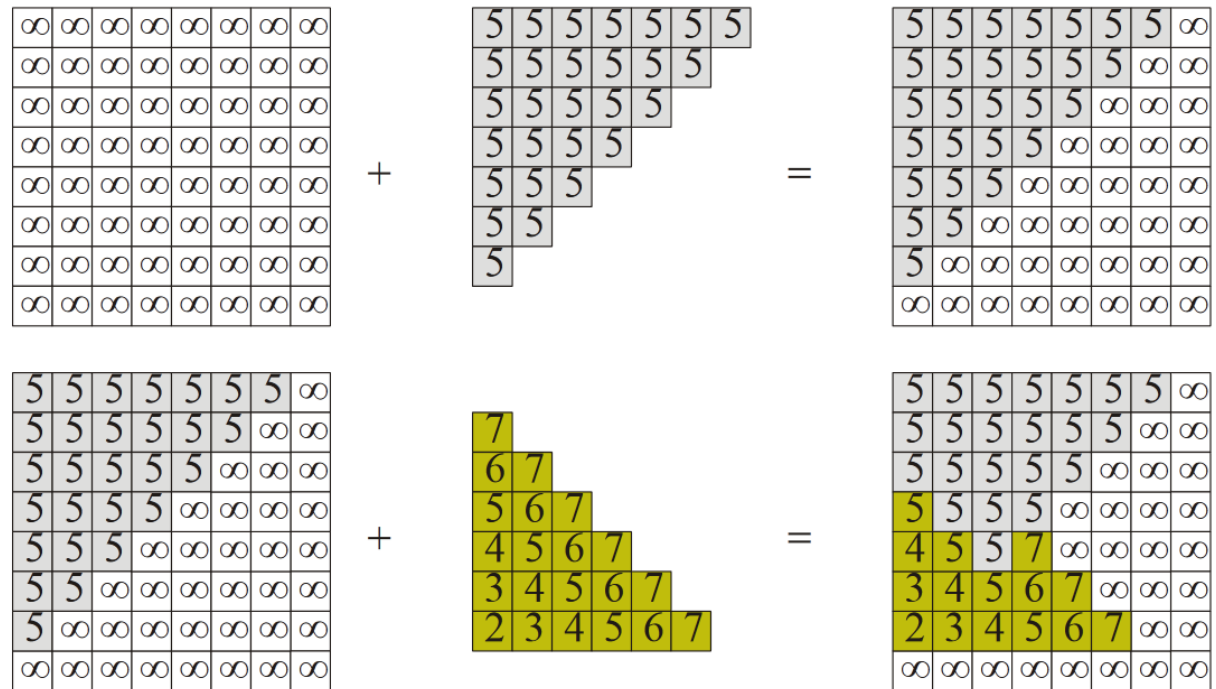
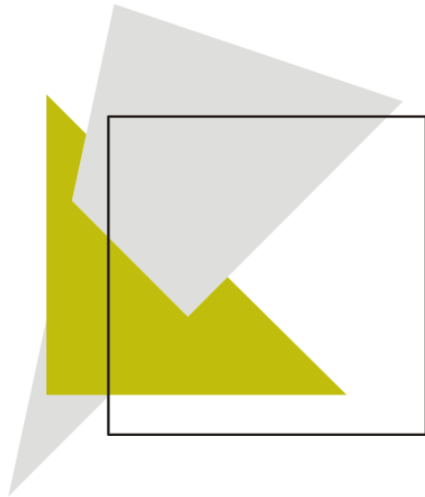
$$\frac{1}{z_t} = \left(s \frac{1}{z_1} + (1 - s) \frac{1}{z_2} \right)$$

- ▶ Allgemein:

$$\frac{I_t}{z_t} = \left(s \frac{I_1}{z_1} + (1 - s) \frac{I_2}{z_2} \right)$$



- ▶ Entscheide Sichtbarkeit durch Speichern der Distanz des nächsten Objekts pro Pixel



- ▶ Plattformunabhängige API zur Programmierung von Graphikhardware
- ▶ Statemachine
- ▶ Klassisches vs. modernes OpenGL

- ▶ Window- und Event-Handler: GLUT, GLFW, Qt, ...
 - ▶ Fenster erzeugen, Benutzereingaben behandeln, ...

- ▶ Extension Manager: GLEW
 - ▶ Hilft beim Umgang mit dem OpenGL-Extension Mechanismus

▶ Schematische Hauptschleife

```
display() {  
    clearBuffers();  
    setupCamera();  
    drawScene();  
    swapBuffers();  
}  
  
drawScene() {  
    for each object {  
        stateSetup();  
        drawObject();  
        stateClean();  
    }  
}
```

▶ Matrix Stack

▶ z.B. für die Model-View Transformationen

```
glMatrixMode(GL_MODELVIEW);
```

```
glPushMatrix();  
glTranslatef(40, 0, 30);  
drawObject1();  
glPopMatrix();
```

```
glPushMatrix();  
glTranslatef(40, 0, -30);  
drawObject2();  
glPopMatrix();
```

▶ Geometriedaten

▶ Layout: GL_TRIANGLE, GL_TRIANGLE_STRIP, ...

```
drawObject() {  
    glBegin(GL_TRIANGLES);  
    glVertex3f(0, 0, 0);  
    glVertex3f(1, 0, 0);  
    glVertex3f(1, 1, 0);  
    glVertex3f(0, 0, 0);  
    glVertex3f(1, 1, 0);  
    glVertex3f(0, 1, 0);  
    glEnd();  
}
```

▶ Vertex-Attribute

▶ Normale, Farbe, Texturkoordinate, ...

```
drawObject() {  
    glBegin(GL_TRIANGLES);  
    glColor3f (1, 0, 0);  
    glNormal3f(0, 0, 1);  
    glVertex3f(1, 0, 0);  
    glColor3f (0, 1, 0);  
    glNormal3f(0, 0, 1);  
    glVertex3f(1, 1, 0);  
    glColor3f (0, 0, 1);  
    glNormal3f(0, 0, 1);  
    glVertex3f(0, 0, 0);  
    glEnd();  
}
```