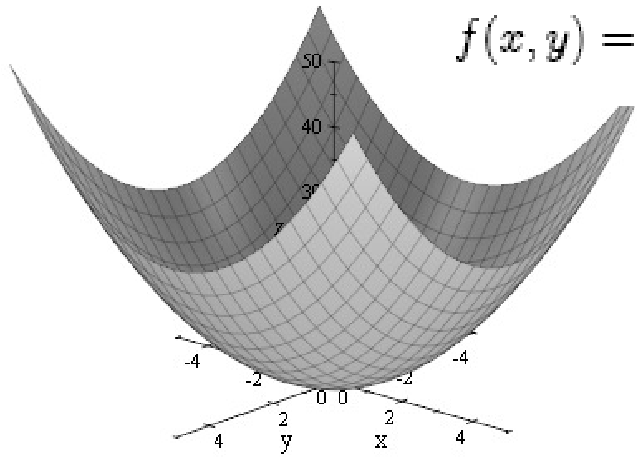
aula 24

Superfícies



$$f(x,y) = x^2 + y^2$$

2019/1 – IC / UFF

Superfícies

Por equações tri-dimensionais :

representações não paramétricas

(a) (b)

Fig. 1.4. (a) Whitney umbrella with-handle $x^2 - zy^2 = 0$; (b) Whitney umbrella without-handle $\{x^2 - zy^2 = 0\} - \{z < 0\}$.

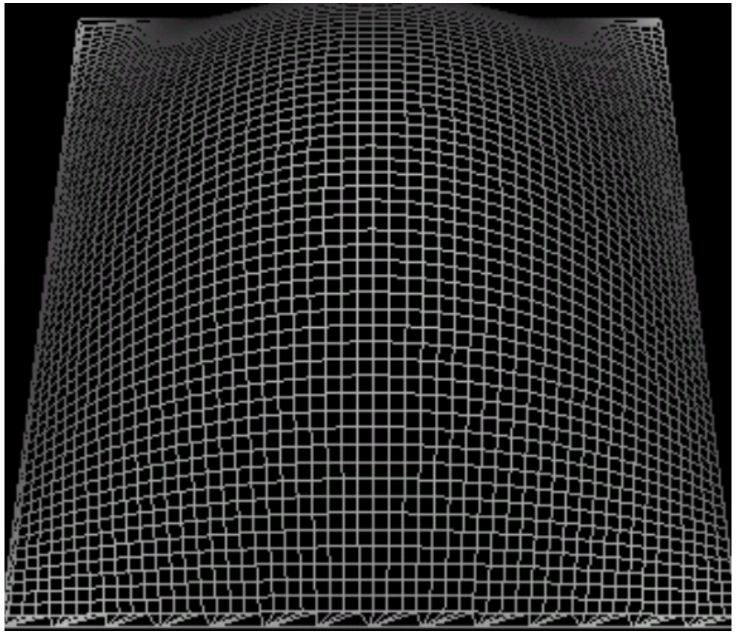
Por equações tri-dimensionais :

Superfícies Paramétricas

$x = f(u,v)$

$y = g(u,v)$

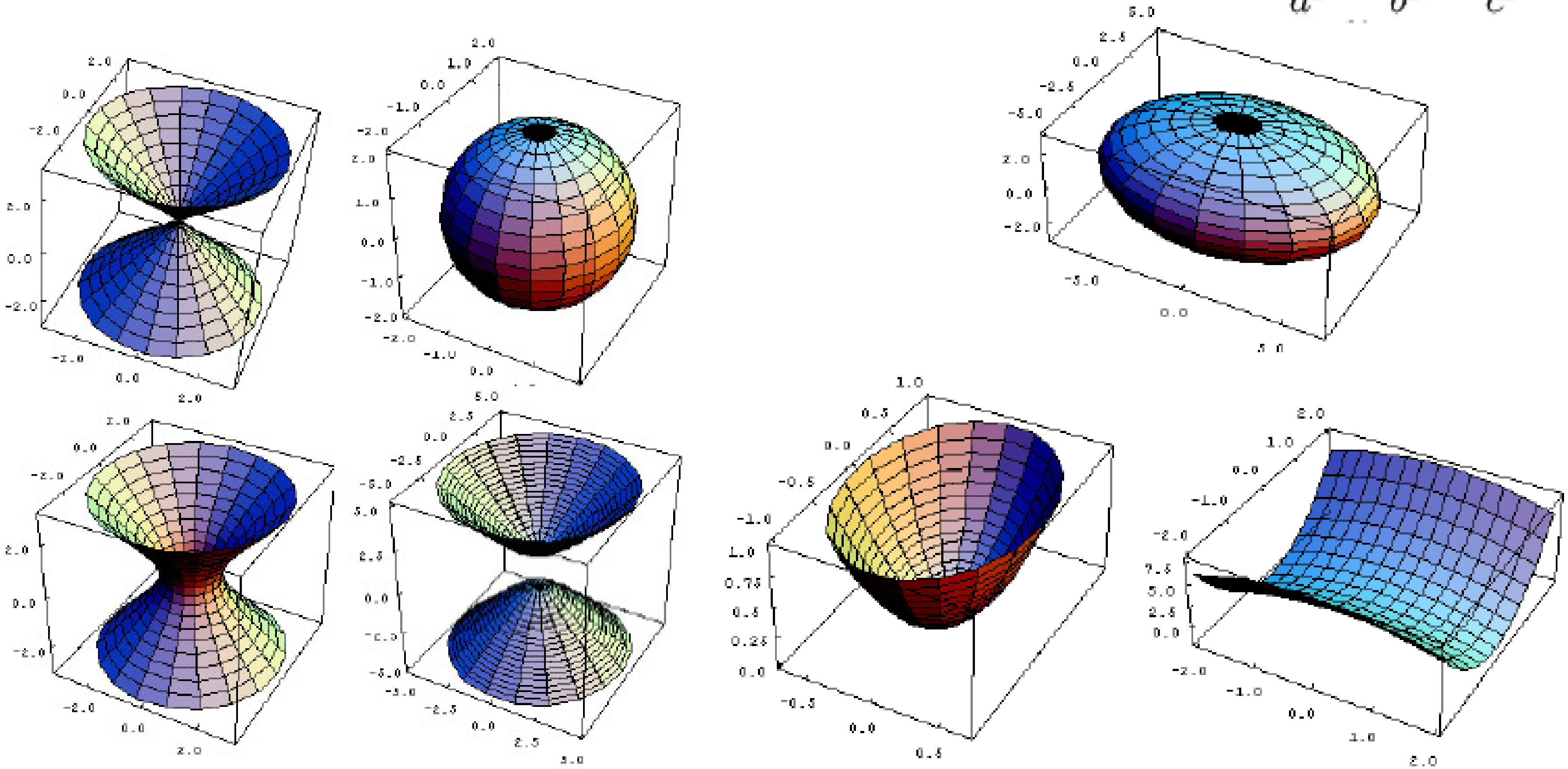
$z = h(u,v)$



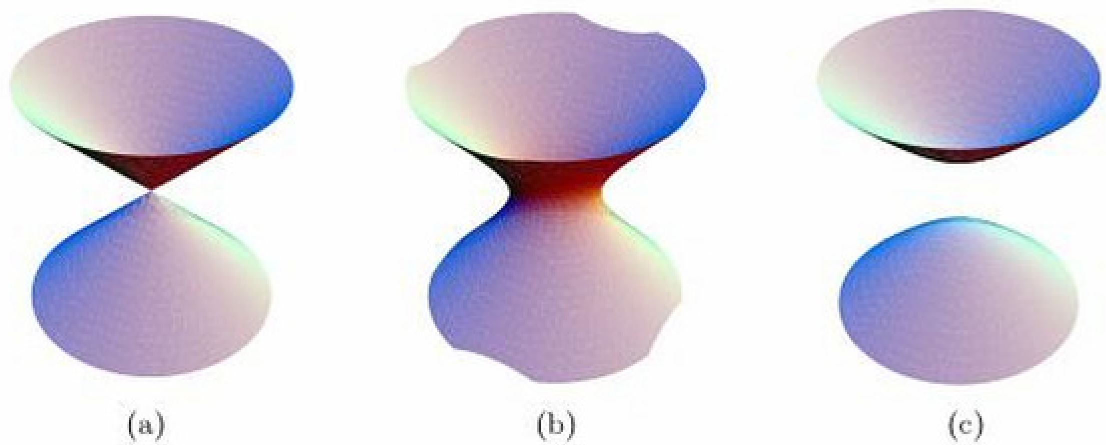
Por equações tri-dimensionais :

Quádricas

$$\pm \frac{x^2}{a^2} \pm \frac{y^2}{b^2} \pm \frac{z^2}{c^2} = 1$$



Por equações tri-dimensionais :



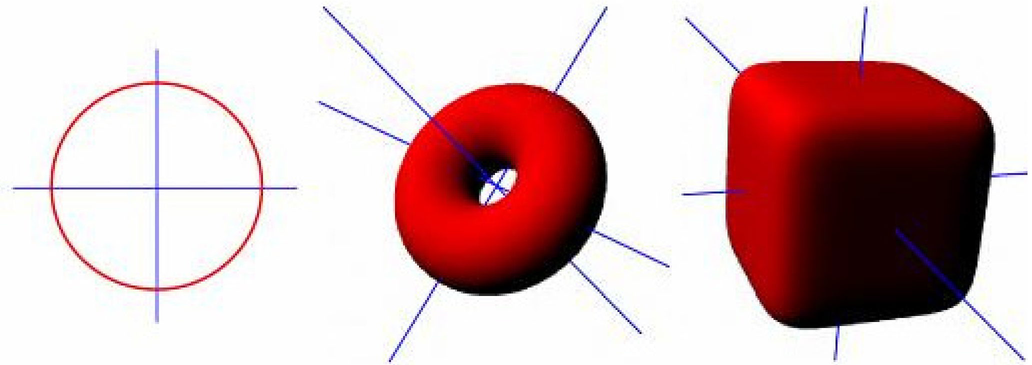
(a) Cone $x^2 + y^2 - z^2 = 0$; (b) hyperboloid of one sheet $x^2 + y^2 - z^2 = a^2$; (c) hyperboloid of two sheets $x^2 + y^2 - z^2 = -a^2$.

Representações não paramétricas, implicita

exemplos

$$f : [0, 2\pi] \rightarrow \mathbb{R}^2,\ f(\theta) = (x(\theta), y(\theta))$$

$$\begin{cases} x = \sin\ \theta \\ y = \cos\theta \end{cases} \qquad \text{where } \theta \in [0, 2\pi]$$



(a) (b) (c)

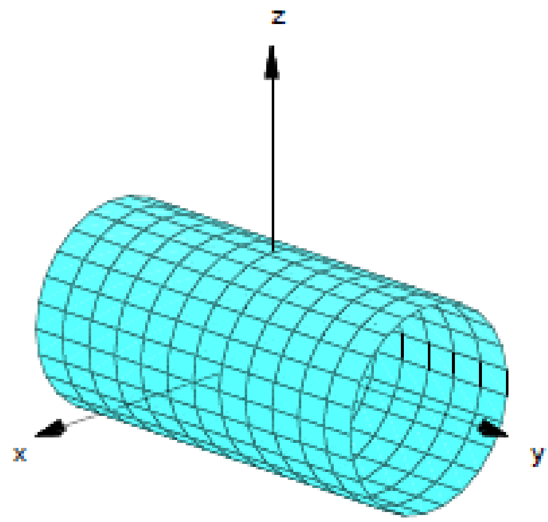
(a) A unit circle; (b) a torus; (c) a blended cube.

$$f(u,v) = \begin{pmatrix} x(u,v) \\ y(u,v) \\ z(u,v) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos u\ (R + r\cos v) \\ \sin u\ (R + r\cos v) \\ r\sin v \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} x = \dfrac{2t}{1+t^2} \\ y = \dfrac{1-t^2}{1+t^2} \end{cases} \qquad \text{where } t \in [0, 1]$$

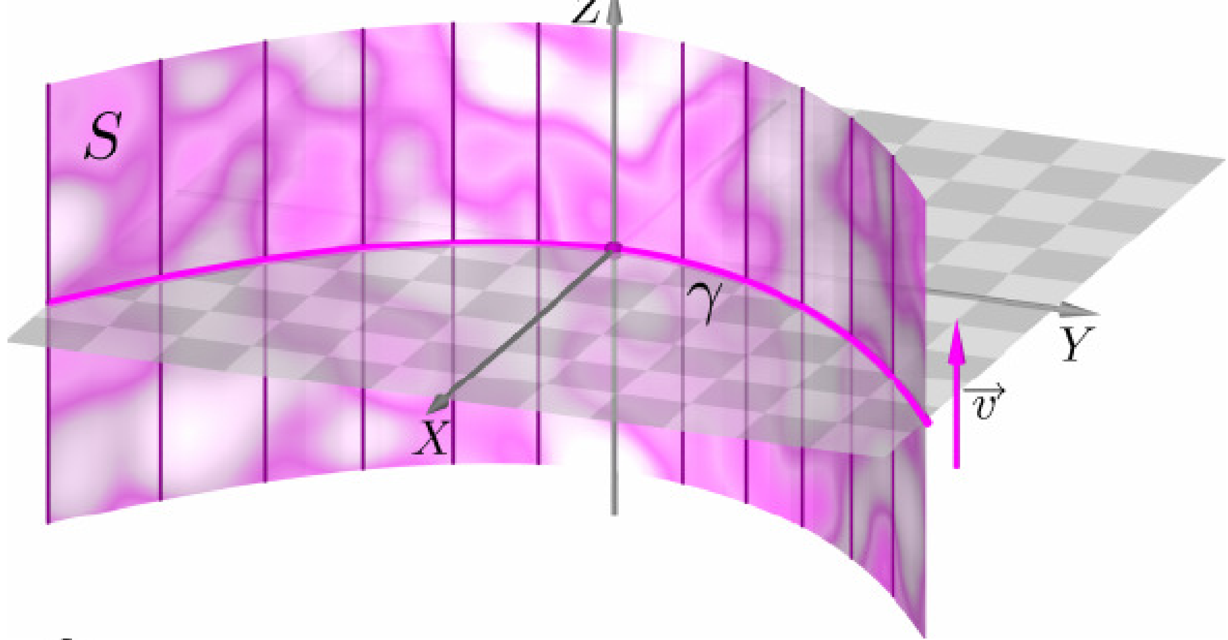
Representações paramétricas

Formas de geração:

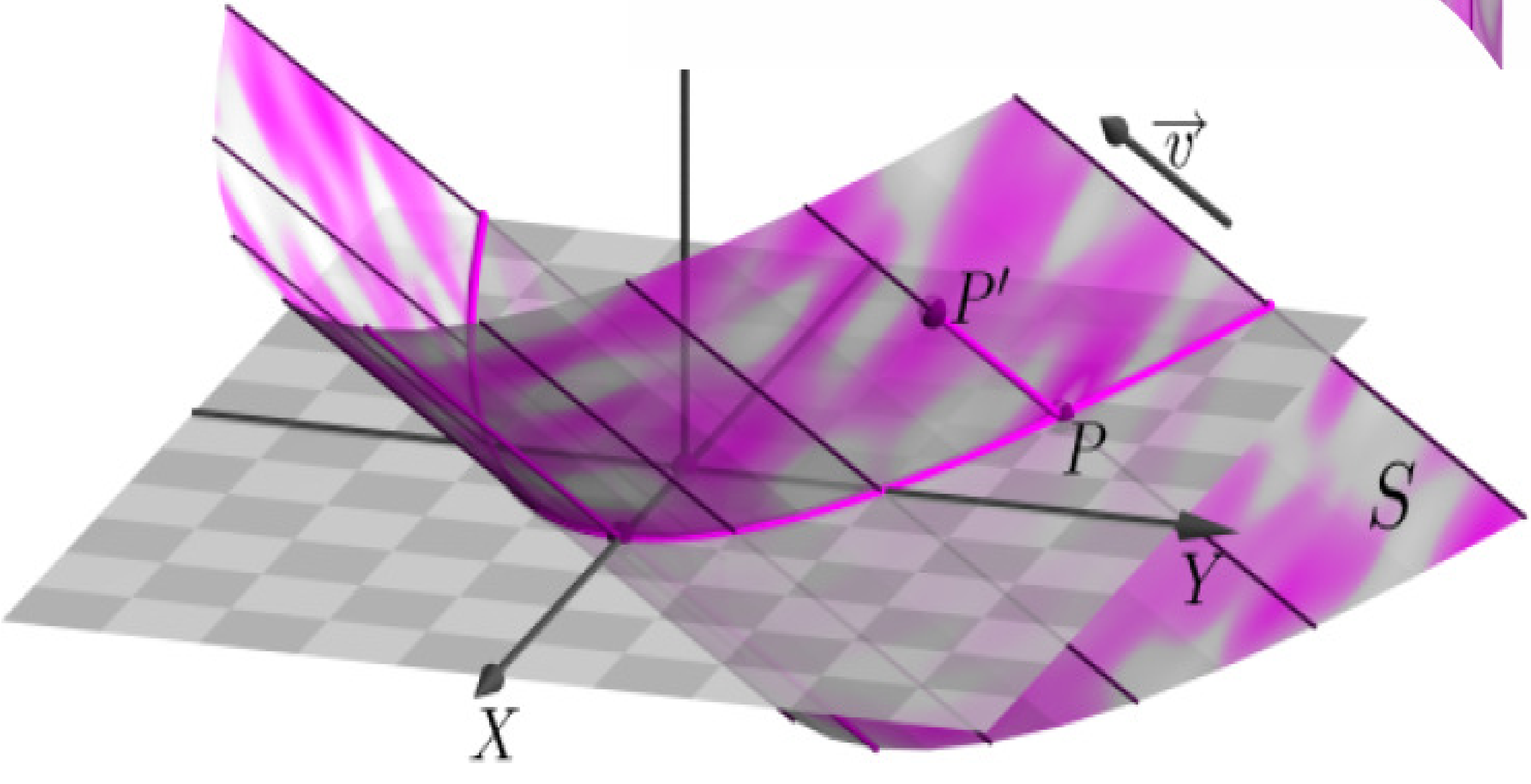


Superfície por caminho

- Superfície criada atravessando uma curva ao longo de um caminho no espaço



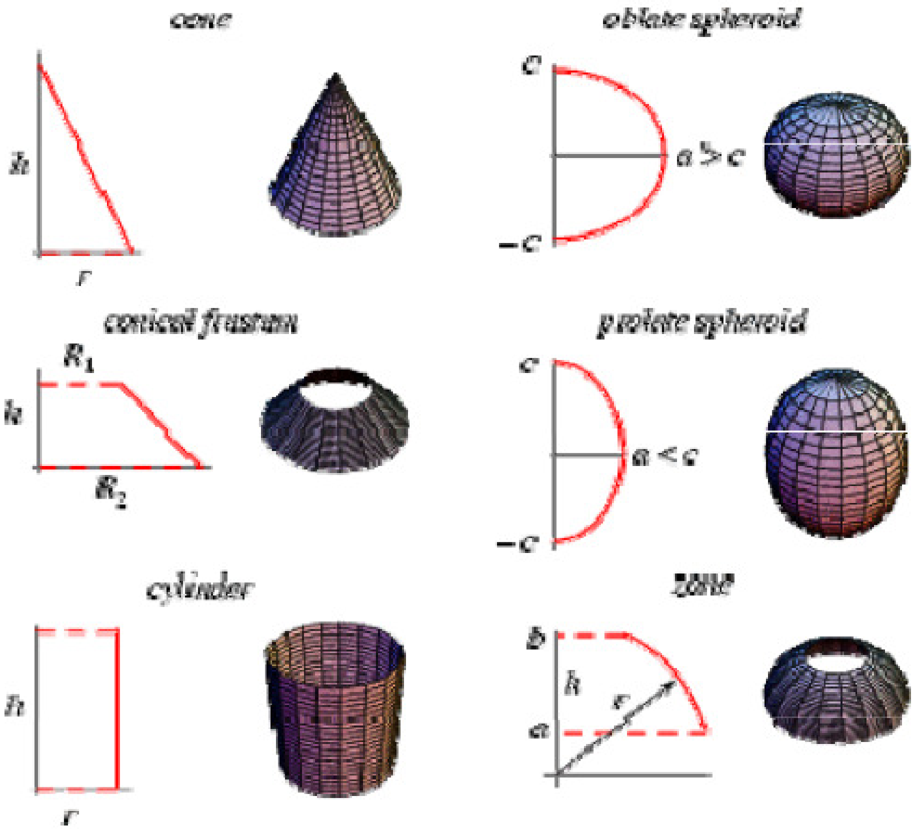
Z
S
γ
Y
X
$\overrightarrow{v}$

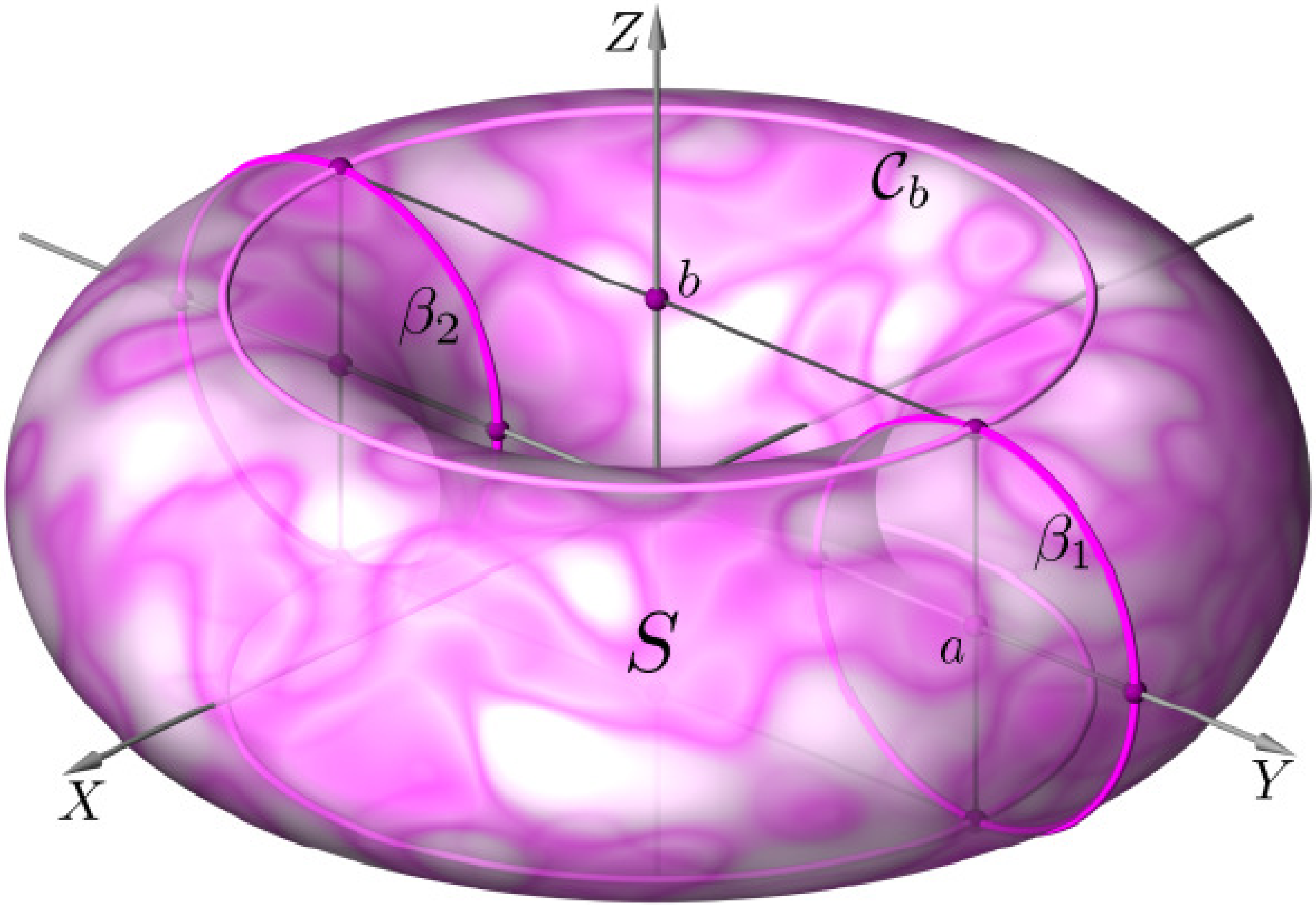


$\overrightarrow{v}$
P′
P
S
Y
X

Revolução

- Superfície criada pela rotação de uma curva sobre um plano em torno de uma linha reta (o eixo de rotação) que está sobre o mesmo plano.

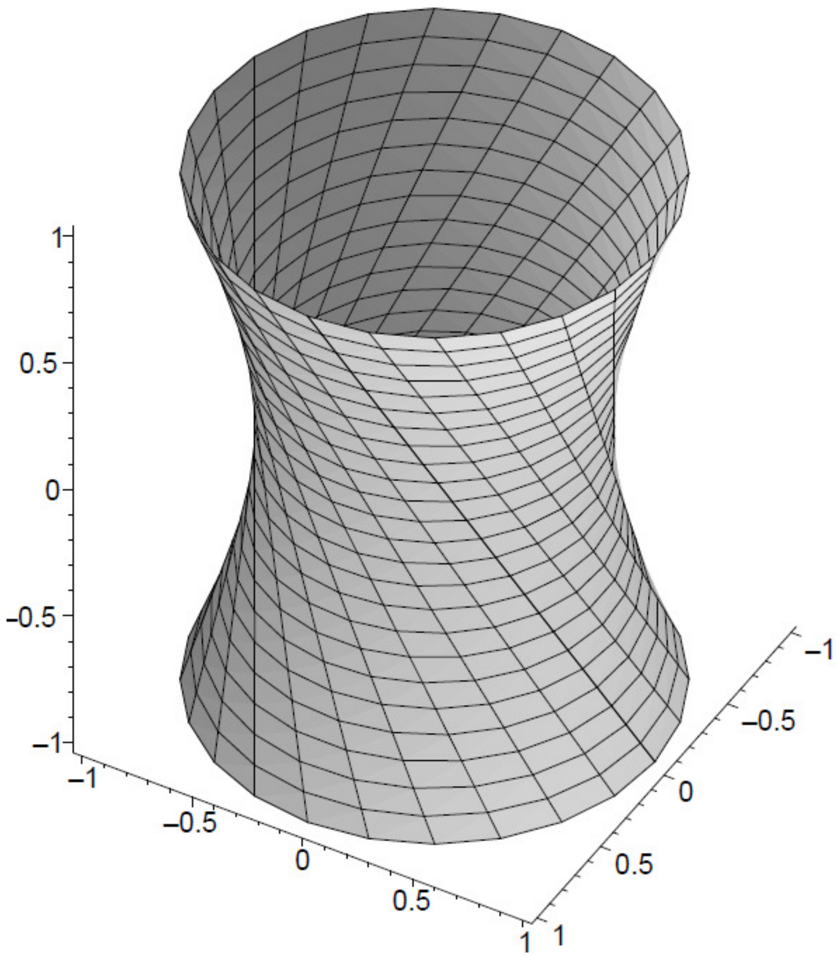


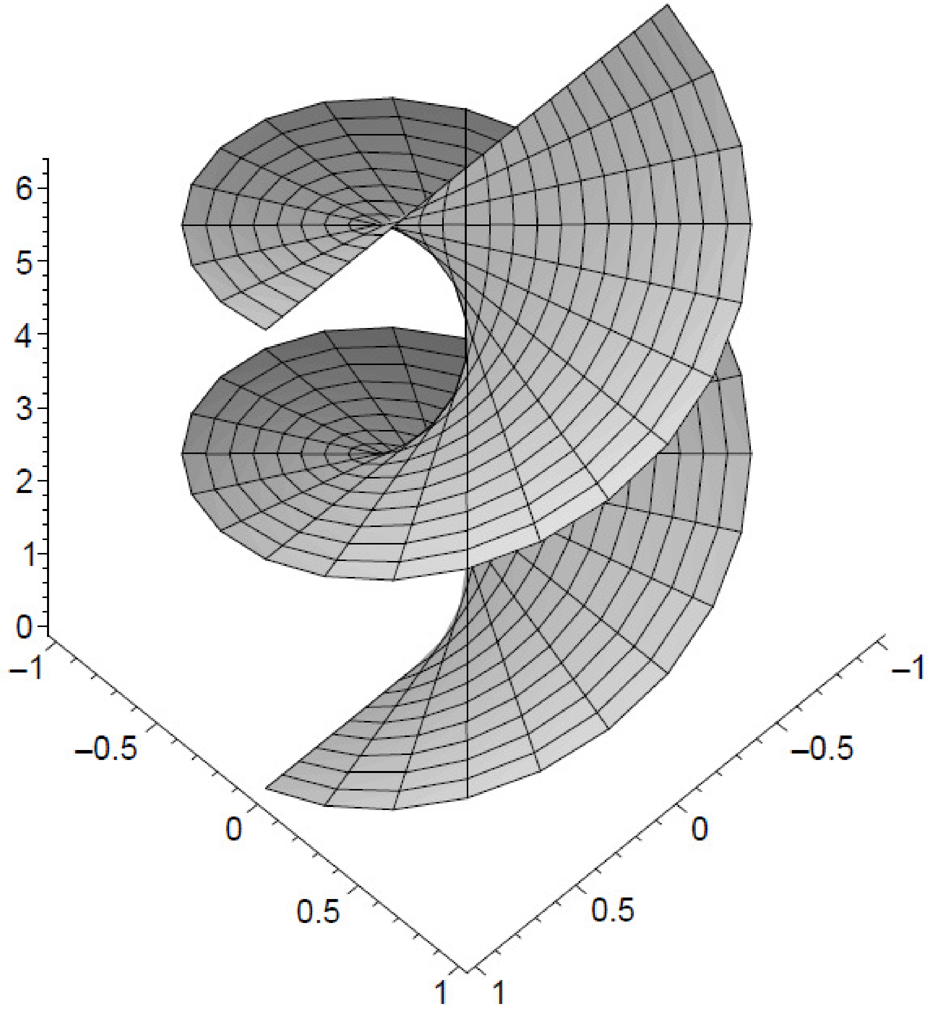


Z
$\mathcal{C}_b$
b
β_2
β_1
S
a
X
Y

Superfícies Regradas

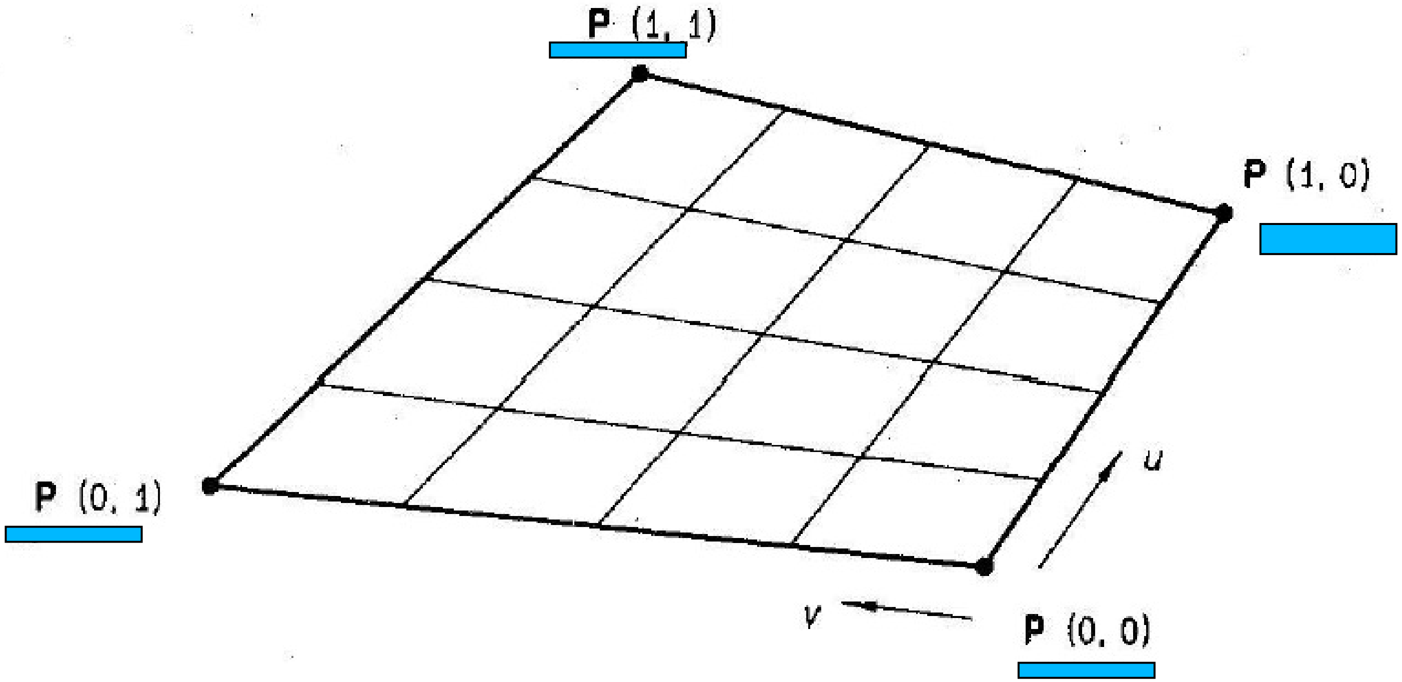
Superfícies regradas são reuniões de retas.





Geradas por interpolação

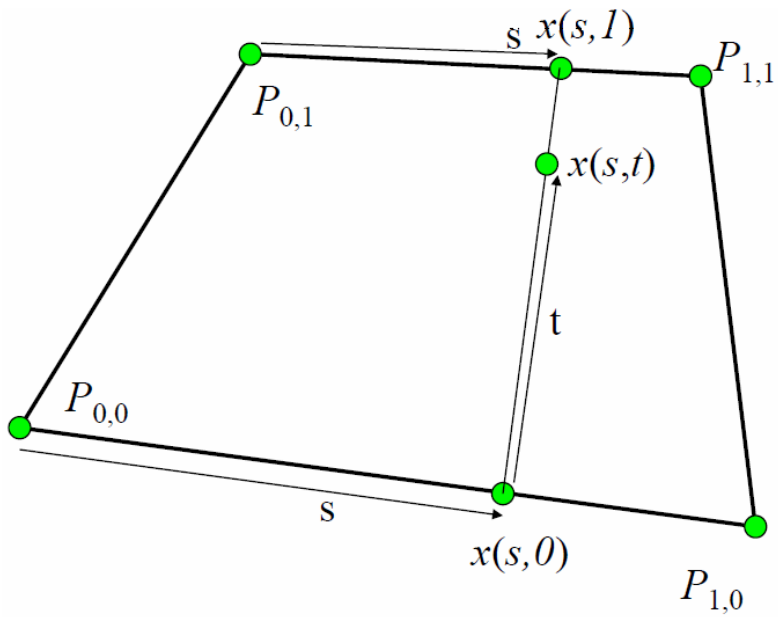
- Interpolação linear entre quatro pontos que não estão no mesmo plano



Definir pontos na superfície em termos de dois parâmetros (u, v)

Caso mais simples: interpolação bilinear

$$x(u,0) = (1-u)P_{0,0} + uP_{1,0}$$
$$x(u,1) = (1-u)P_{0,1} + uP_{1,1}$$
$$x(u,v) = (1-v)x(u,0) + vx(u,1)$$

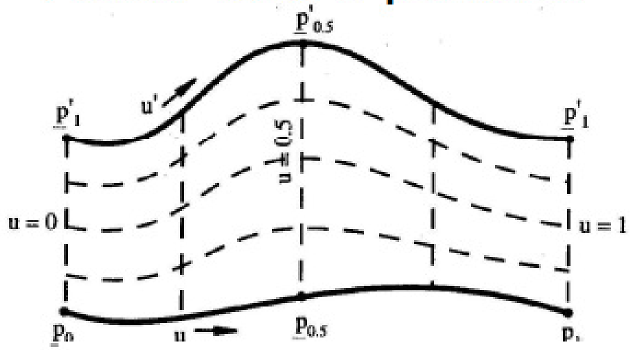


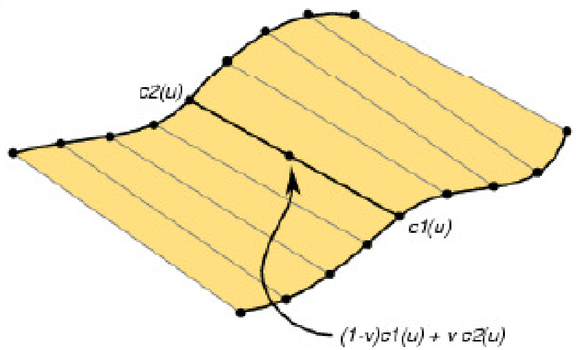
$$x(u,v) = \sum_{i=0}^{1}\sum_{j=0}^{1} P_{i,j}F_{i,u}(u)F_{j,v}(v)$$

$$F_{0,u} = 1-u, \quad F_{1,u} = u$$
$$F_{0,v} = 1-v, \quad F_{1,v} = v$$

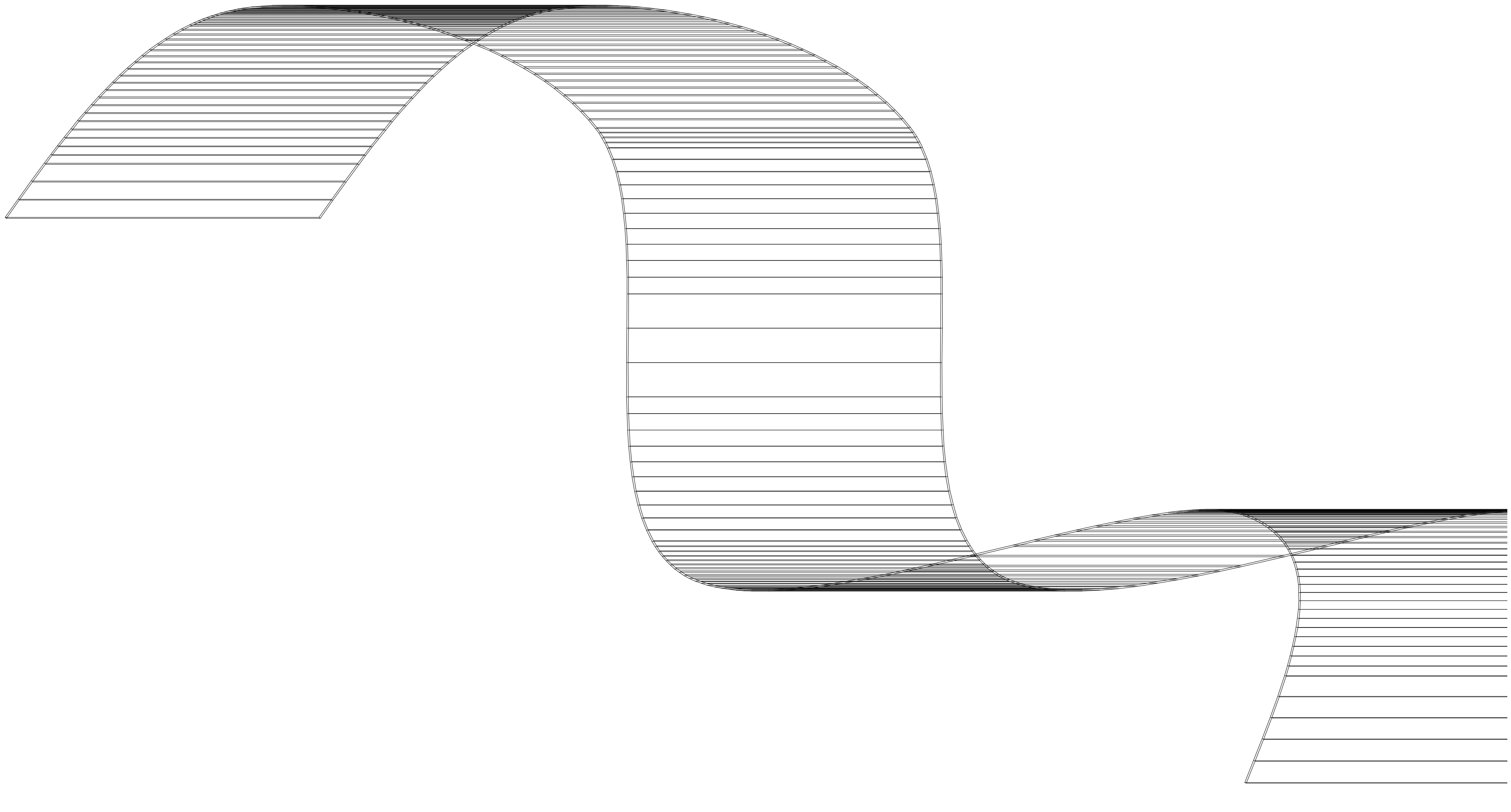
Lofting – interpolando as curvas

- Contruída juntando 2 curvas por linhas retas entre pontos



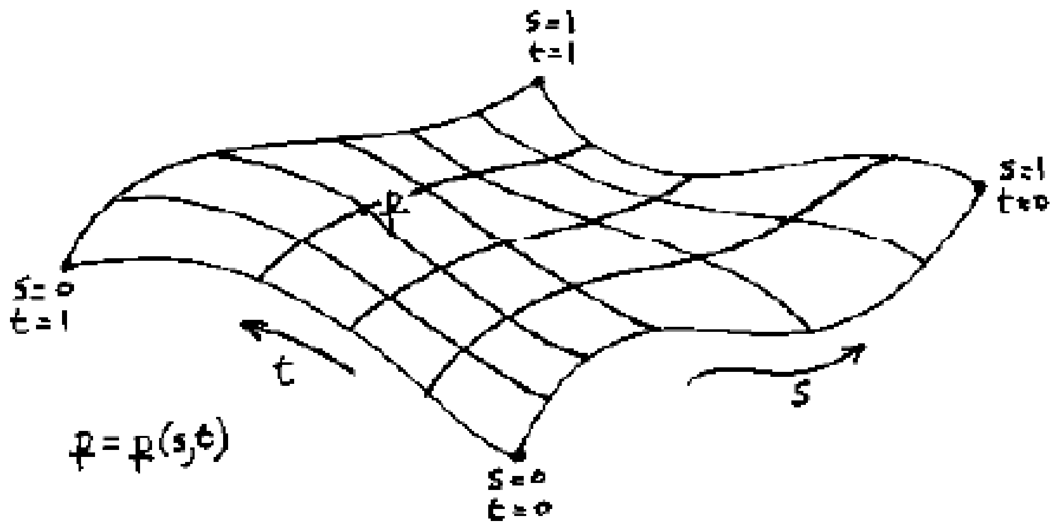


Exemplo lofting



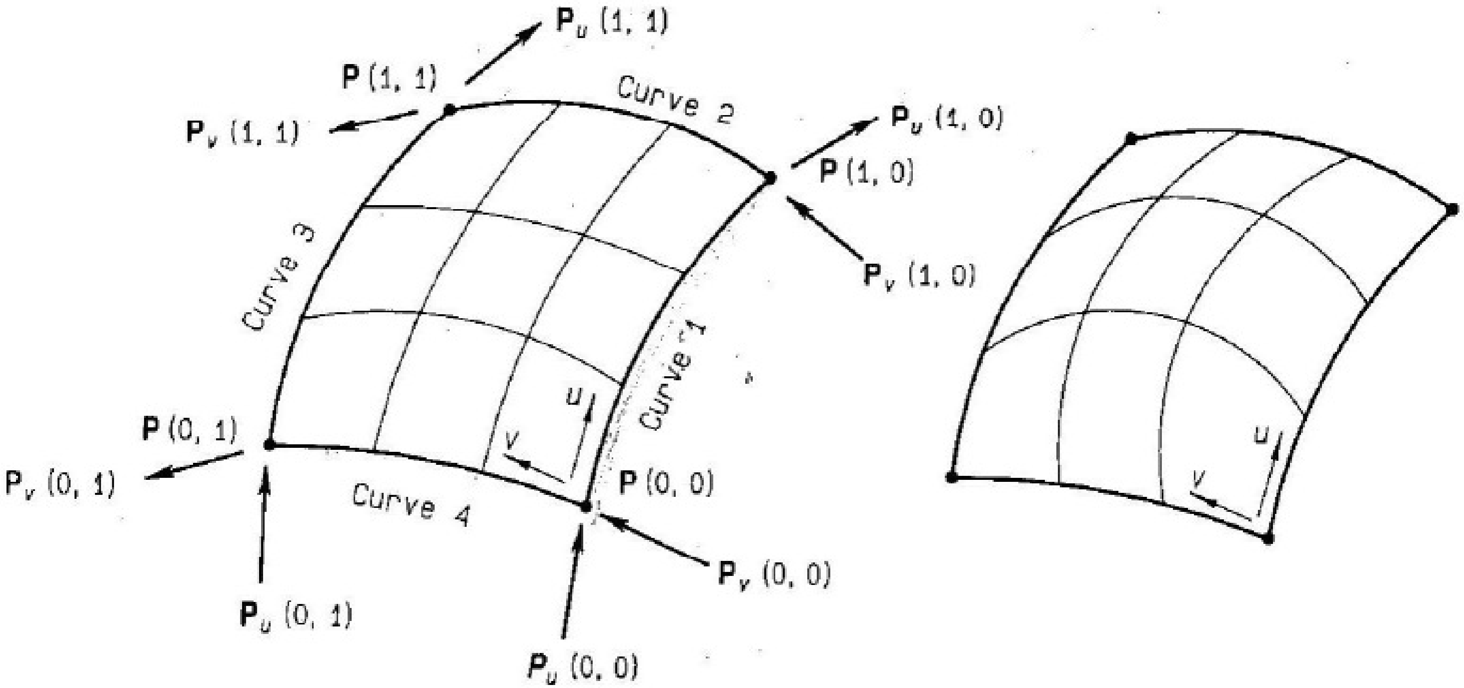
Superfície Linear de Coons

- Interpolação entre quatro curvas de fronteira



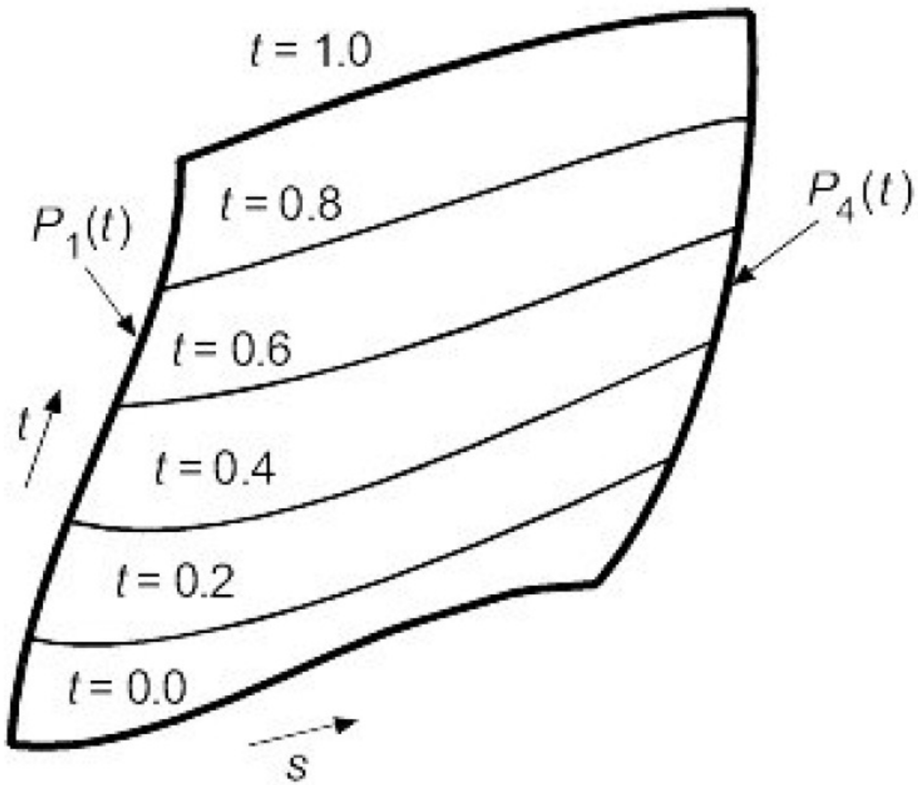
Patches

- Curvas cúbicas paramétricas como quatro curvas de fronteira



Remendos cúbicos

Superfície de Hermite

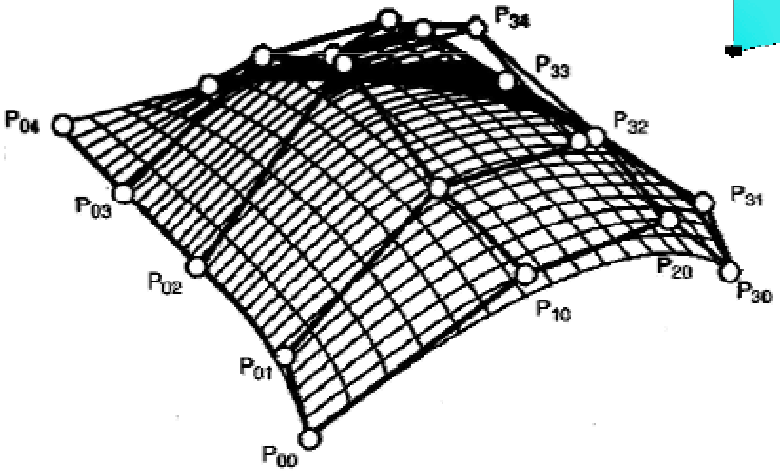


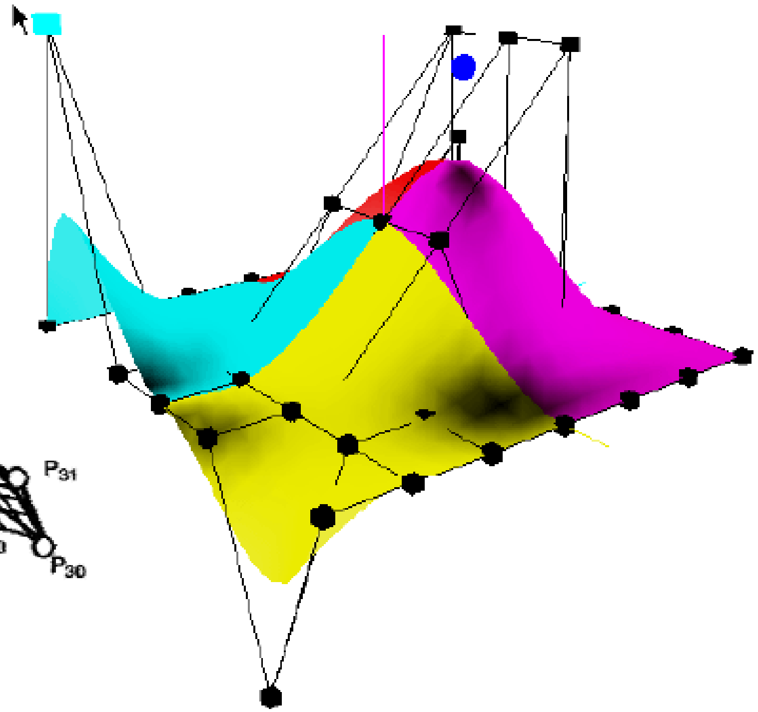
Duas curvas de Bézier podem ser utilizadas para formar uma superfície de Bézier.

$$\mathbf{x}(u,v) = \sum_{i=0}^{n} \sum_{j=0}^{m} \mathbf{P}_{i,j} B_i^n(u) B_j^m(v)$$

Superfície de Bezier

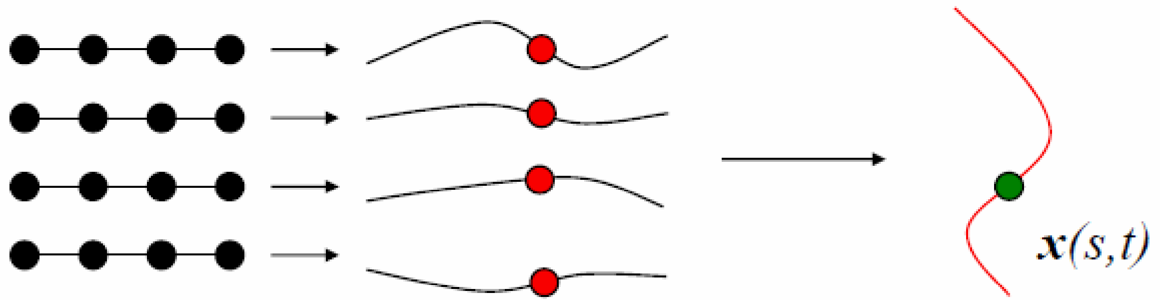
- Curvas Bezier como quatro curvas de fronteira





Retalhos de Bézier

- Curvas na fronteira são curvas de Bézier
- *Qualquer* curva para *s* ou *t* constante é uma curva Bézier
- Podemos pensar assim:
  - Cada linha da grade com 4 pontos de controle define uma curva de Bézier para o parâmetro *s*
  - Ao avaliar cada curva para um mesmo *s* obtemos 4 pontos de controle “virtuais”
  - Pontos de controle “virtuais” definem uma curva Bézier em *t*
  - Avaliando esta curva em um dado *t* resulta no ponto $\boldsymbol{x}(s,t)$



Superfície de Bézier

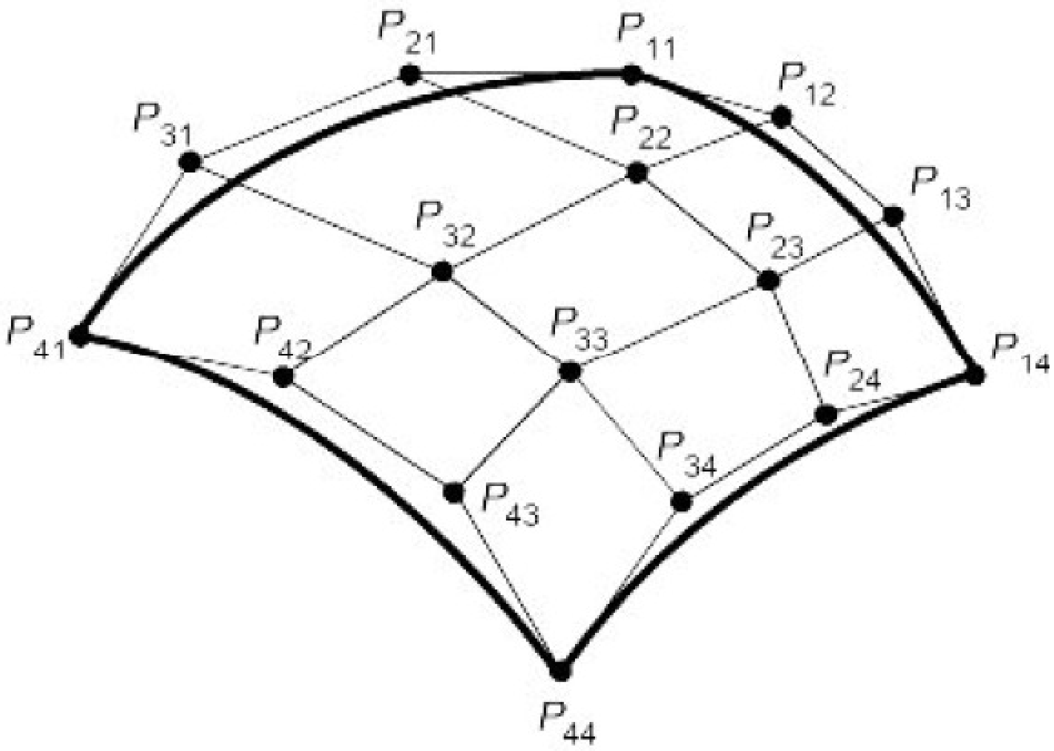
As equações para a superfície de Bézier podem ser obtidas da mesma forma que as de Hermite, resultando:

$$x(s,t) = S.M_B.G_{Bx}.M_B^T.T^T$$

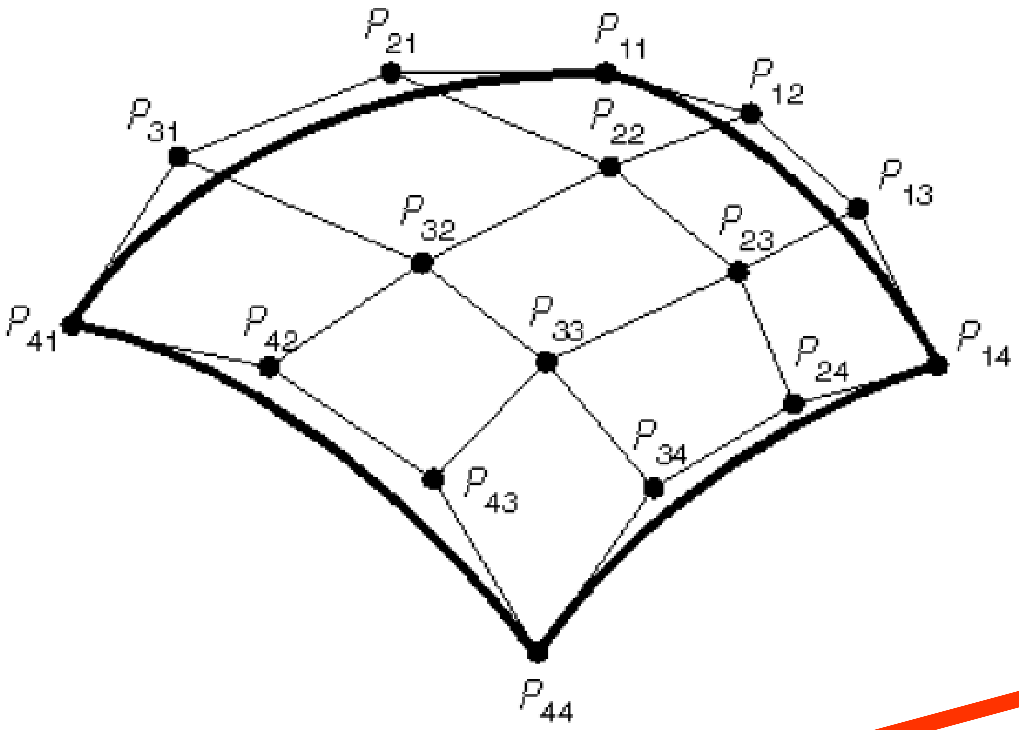
$$y(s,t) = S.M_B.G_{By}.M_B^T.T^T$$

$$z(s,t) = S.M_B.G_{Bz}.M_B^T.T^T$$

$$\vec{P}(t) = \langle t^3 \quad t^2 \quad t \quad 1 \rangle \begin{bmatrix} -1 & 3 & -3 & 1 \\ 3 & -6 & 3 & 0 \\ -3 & -3 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$



A matriz geométrica tem 16 pontos de control



- Superfície de Bézier é dada por

$$x(s,t) = S \cdot M \cdot G_x^T \cdot M^T \cdot T^T,$$

$$y(s,t) = S \cdot M \cdot G_y^T \cdot M^T \cdot T^T,$$

$$z(s,t) = S \cdot M \cdot G_z^T \cdot M^T \cdot T^T,$$

$$0 \le s, t \le 1$$

e é definida por 16 pontos de controle (matriz ***G***)

$P_{i,j}$ onde i=1,2,3,4 j= 1,2,3,4

Superfície de Bézier

Continuidade C^0 *e* G^0 é obtida fazendo coincidir os quatro pontos de controlo de fronteira: P_{14}, P_{24}, P_{34}, P_{44}

Para obter G^1 devem ser colineares:

P_{13}, P_{14} e P_{15}

P_{23}, P_{24} e P_{25}

P_{33}, P_{34} e P_{35}

P_{43}, P_{44} e P_{45}

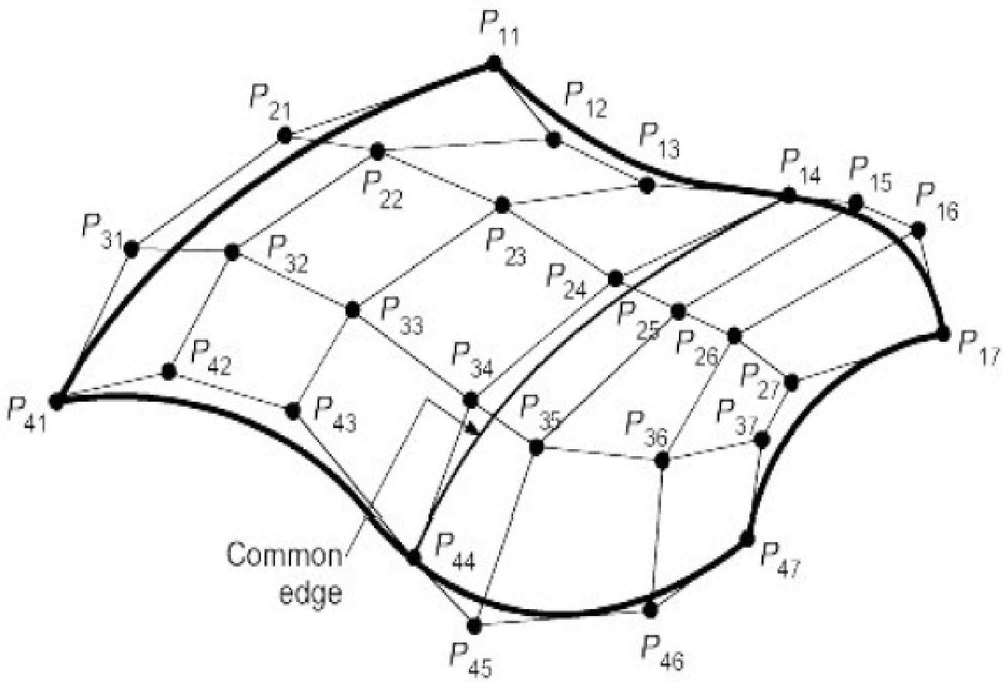
e

$(P_{14}-P_{13}) / (P_{15} - P_{14}) = K$

$(P_{24}-P_{23}) / (P_{25} - P_{24}) = K$

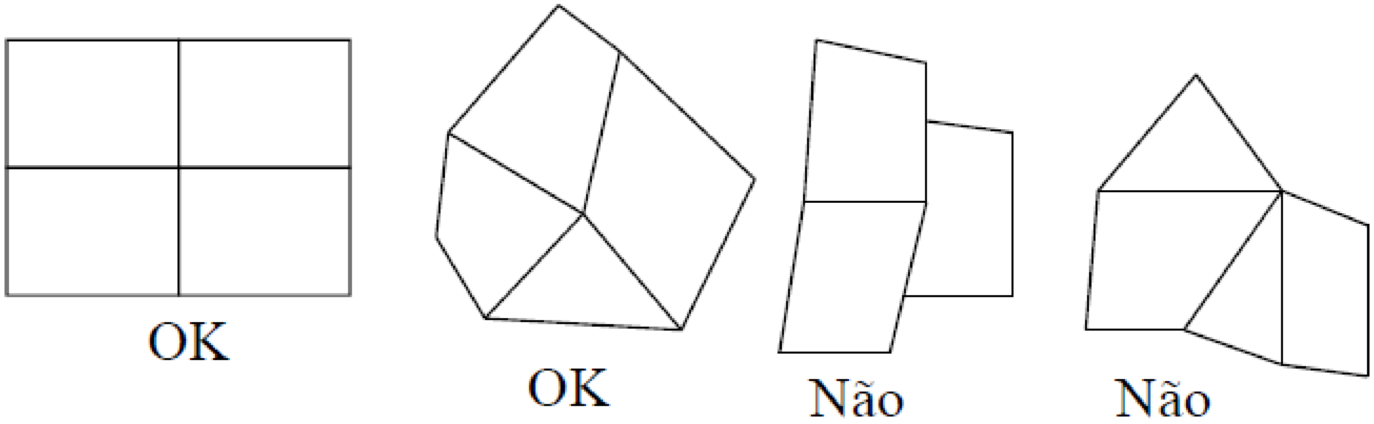
$(P_{34}-P_{33}) / (P_{35} - P_{34}) = K$

$(P_{44}-P_{43}) / (P_{45} - P_{44}) = K$

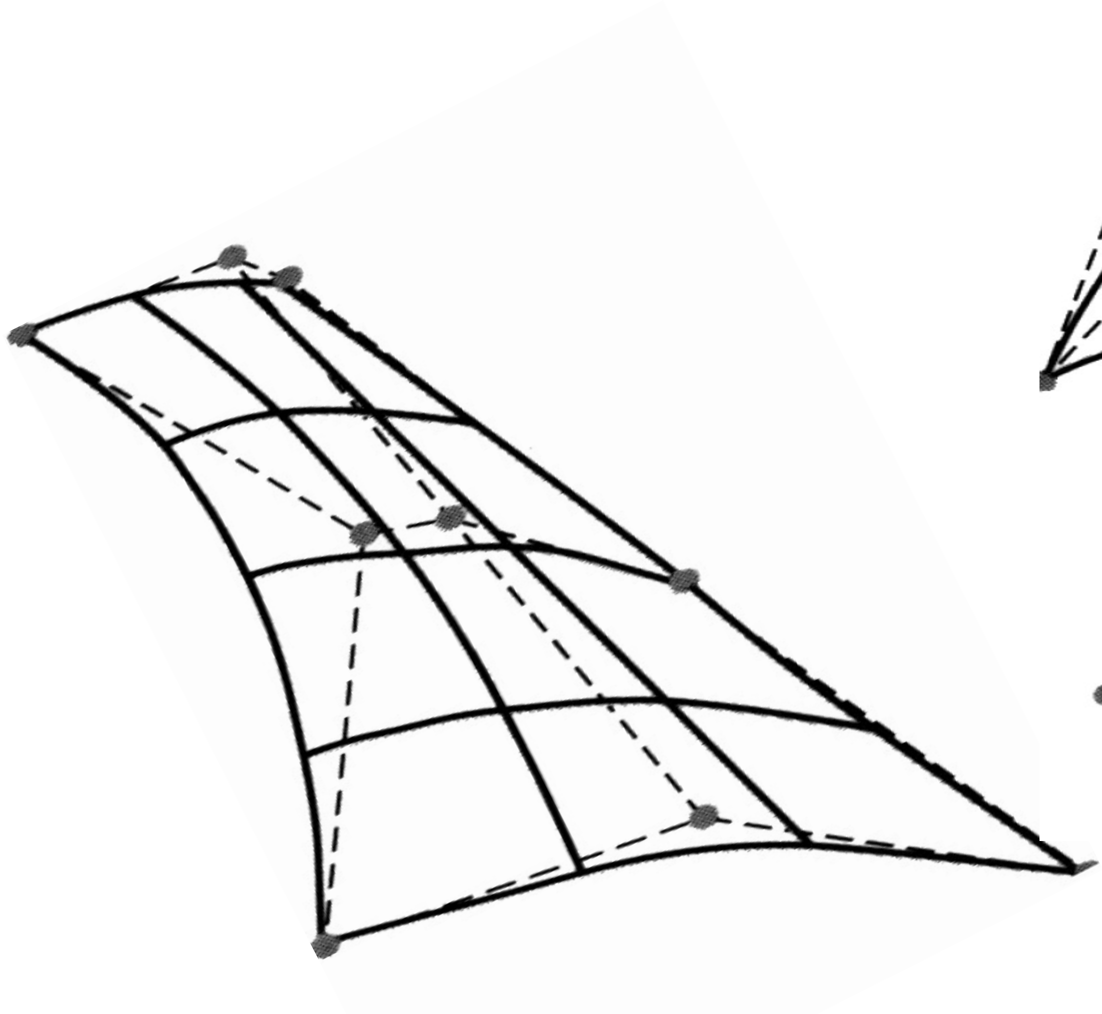


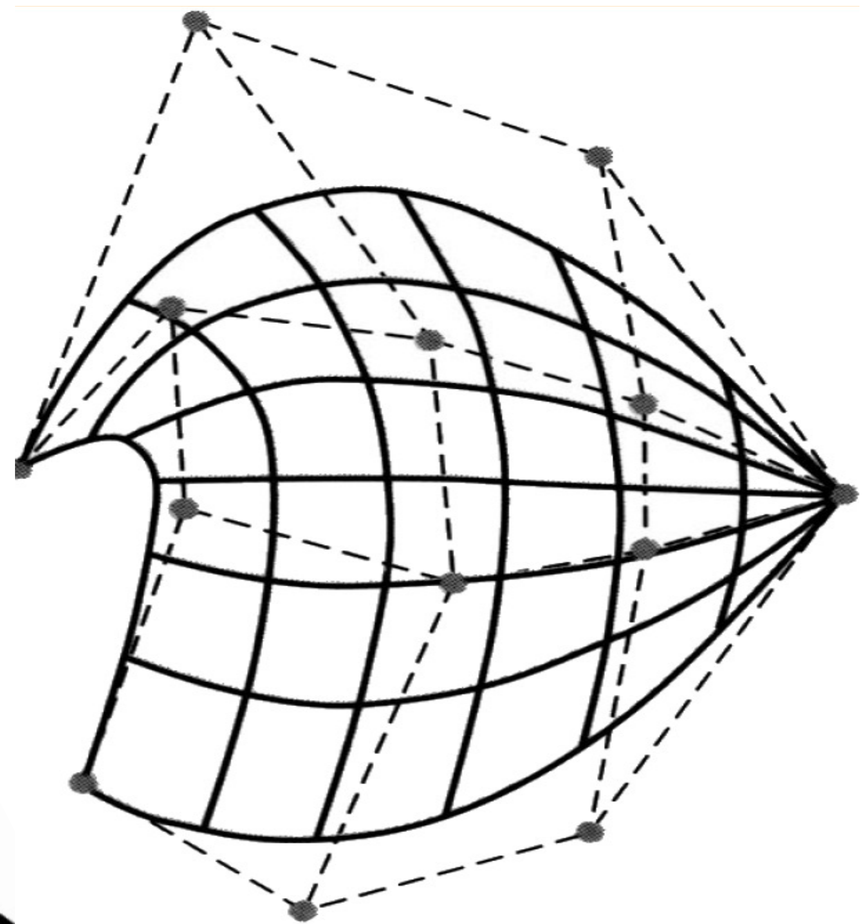
Malhas de Retalhos Bézier

- São malhas compostas de diversos retalhos unidos ao longo de suas fronteiras
  - As arestas das grades de controle precisam se justapor perfeitamente
  - As grades precisam ser retangulares



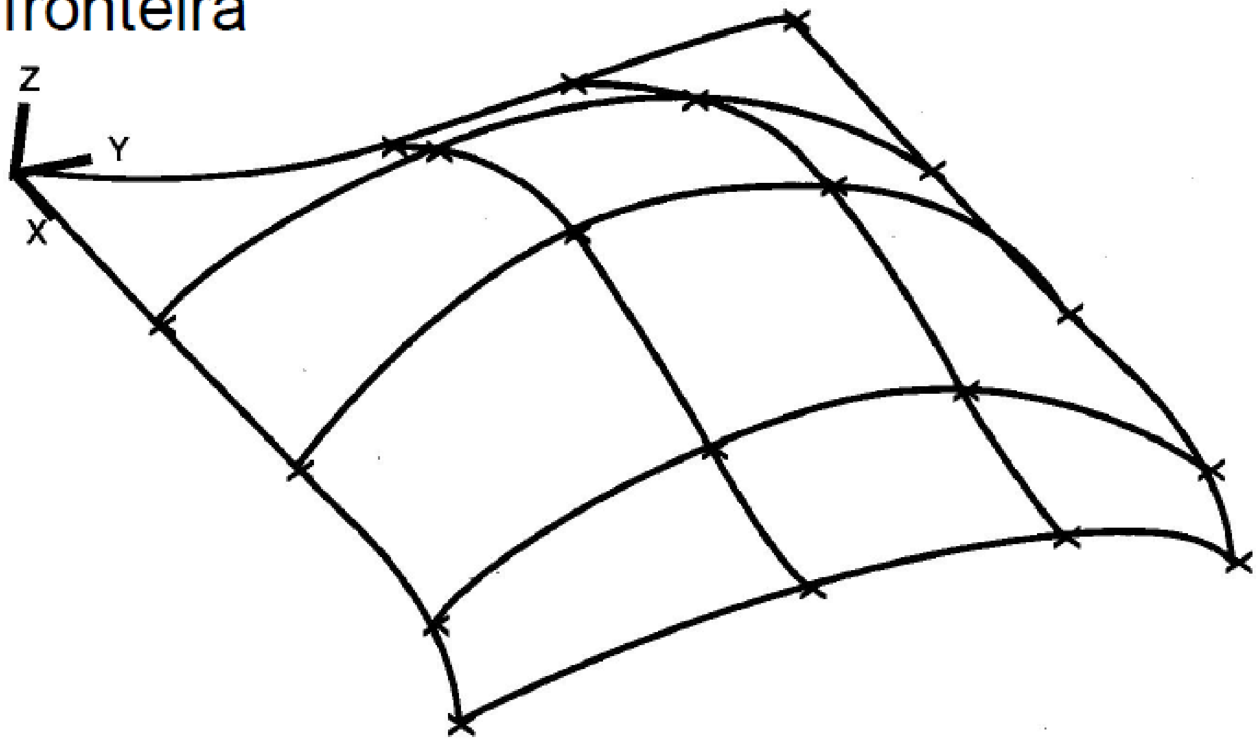
A seguir dois exemplos de superfícies geradas com m = 3, n = 3 e m = 4, n = 4 pontos de controle.





Superfície B-Splines

- Curvas B-Spline como quatro curvas de fronteira

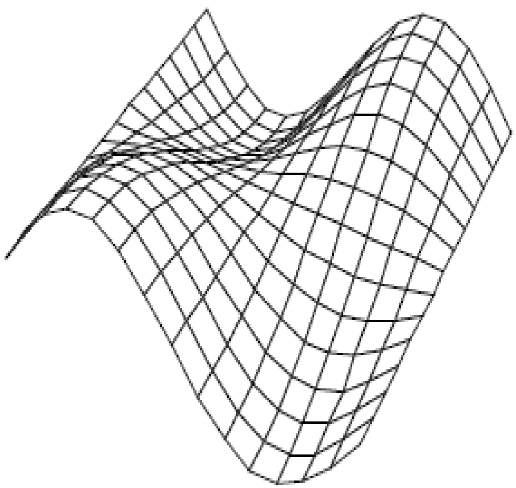


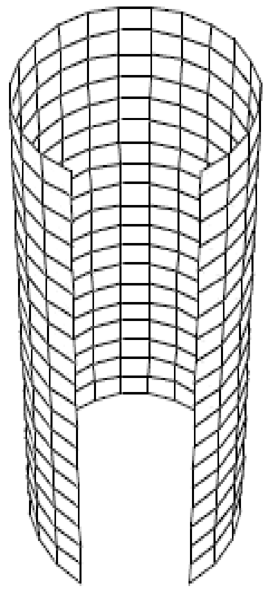
T-spline surface

- Superficie que pode ser considerada como uma NURBS na qual uma seqüência de pontos de controle determina a superfície, que lembra a letra "T".
- Esse tipo de superfície facilita a fusão de pedaços .

Ideia de *multiplicação* de 2 curvas

A informação geométrica que define uma curva passa a ser ela própria uma função de uma variável paramétrica



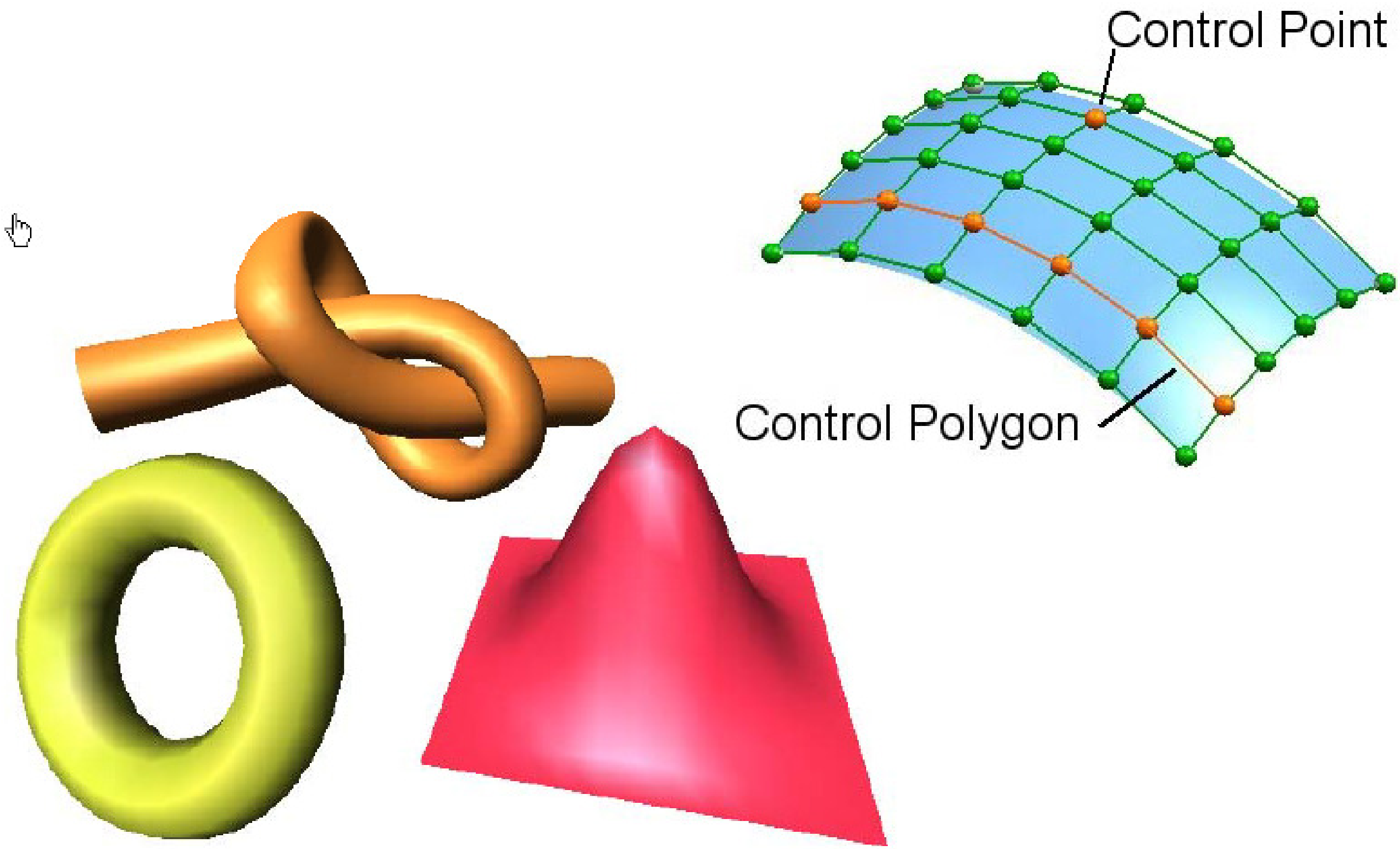


Superfícies Paramétricas

A forma geral de uma superfície 3D na sua representação paramétrica é:

$$f(u,v) = (f_x(u,v), f_y(u,v), f_z(u,v))$$

Nurbs



Malha de polígono (mesh)

- Coleção de vértices e polígonos que definem a forma de um objeto poliédrico
- Malhas de triângulos ou quadriláteros
  - triangulação

$$p(u,v) = \sum_{i=0}^{3} \sum_{j=0}^{3} b_i(u) b_j(v) p_{ij}$$

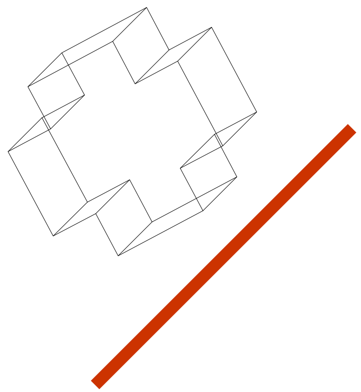
Trabalho 2 – parte 1

Rodar a figura 3D do seu grupo, em wire-frame, em torno de um ângulo e eixo qualquer que o usuário vai definir, logo depois de você mostrar a figura a ele em 3D. A definição e eixo será feita através do fornecimento das coordenadas 3D de 2 pontos deste eixo e do ângulo em graus que a figura será girada.

Depois faça a rotação parecer uma animação apagando e redesenhando o objeto em uma nova posição girada do ângulo dados pelo usuário dividido por 50 incrementalmente.

Deixe sempre visível o eixo definido pelo usuário desenhado na mesma projeção do seu objeto.

De quantos graus voce quer girar?
250



B (30,20,-10)

A (-20, -40, 15)

Trabalho 2 – parte 2

INCLUIR a opção de transladar a figura 3D do seu grupo, em wire-frame, em uma trajetória curva definida pelo usuário. Logo depois de você mostrar a figura a ele em 3D. Aparecem uma opção para translação em curva. A definição da curva será feita através do fornecimento das coordenadas 3D de 4 pontos de controle e deve ser desenhada na tela a trajetória logo depois para o usuário aprovar.

Depois faça a translação parecer uma animação apagando e redesenhando o objeto em uma nova posição sobre a curva dadas pelo usuário dividida por 100 incrementos.

Deixe sempre visível a curva definida pelo usuário desenhando-a mesma projeção do seu objeto.

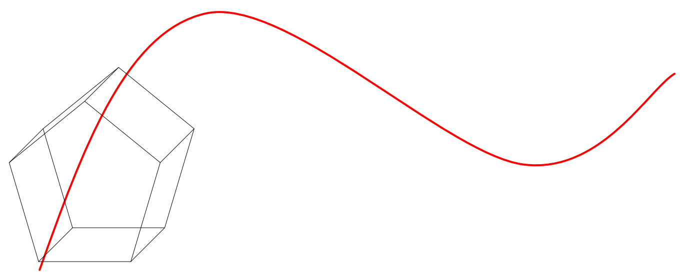
Defina sua curva por 4 pontos.

I(-20, -40, 15)

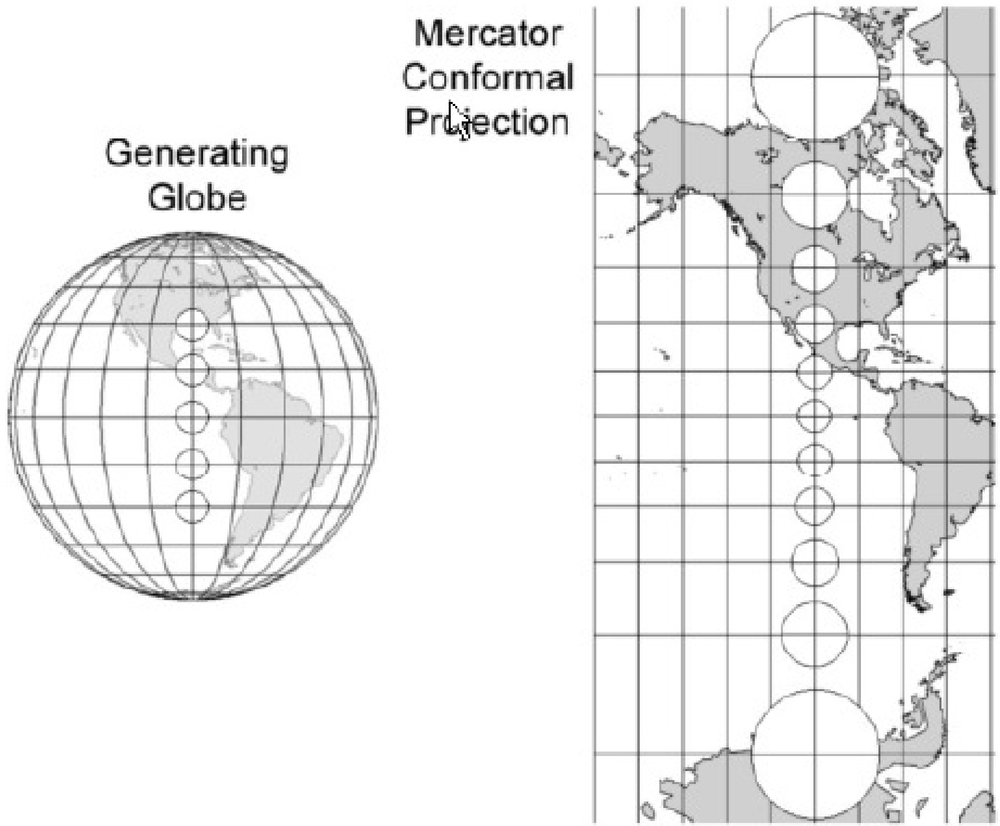
(-10, 40, 5)

(10,-20, 0)

F (30,20,-10)



Mapeamentos



Bibliografia

- Abel Gomes, Irina Voiculescu, Joaquim Jorge, Brian Wyvill, Callum Galbraith **Implicit Curves and Surfaces: Mathematics, Data Structures and Algorithms**, Springer, 2009
- **"Computer Graphics: Principles and Practice",** Foley,van Dam, Feiner and Hughes; Capítulo 11
- **"3D Computer Graphics",** A. Watt, Capítulo 6