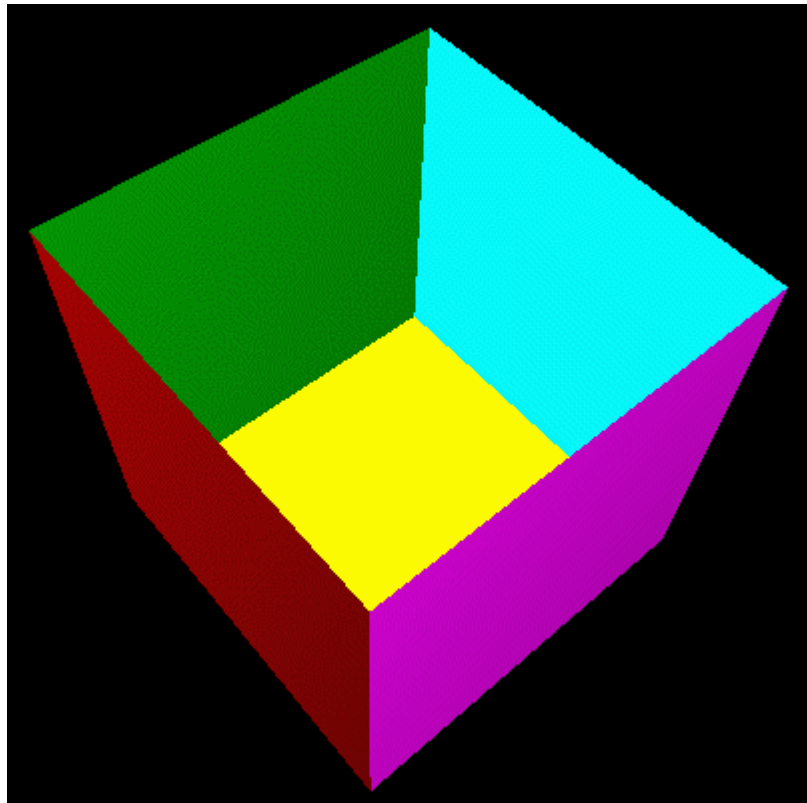


KHÖÛ MAÛT KHUAÛT

HIDDEN SURFACE REMOVAL



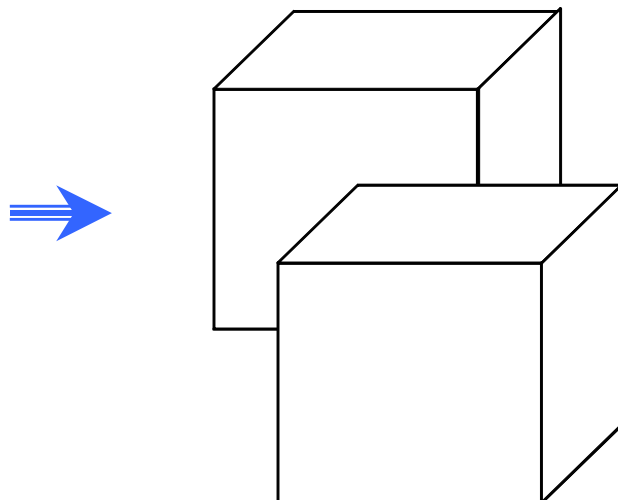
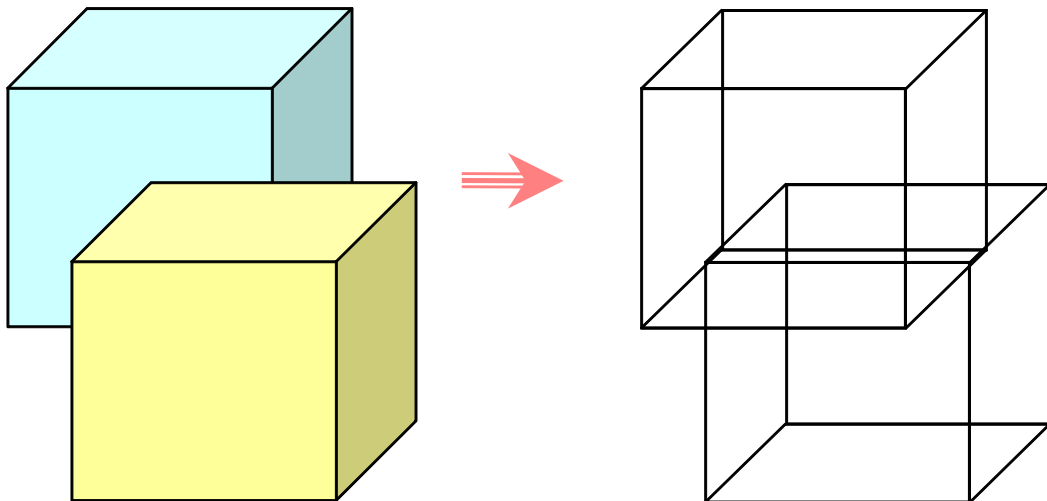
Các dạng khác nhau của vấn đề khối mặt khuất

Các thuật toán khối mặt khuất (HSR)

- Back-face detection
- Painter's algorithm
- Ray casting
- Z-buffer
- Scan-line
- Area subdivision

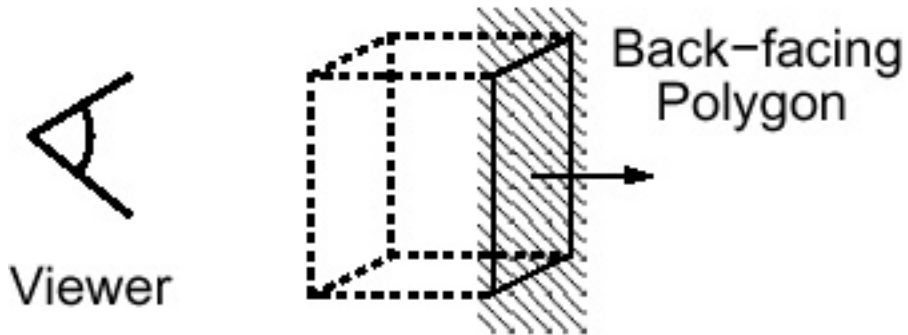
Đầu nhập

- Khi chiếu cảnh của ta từ không gian 3 chiều xuống không gian 2 chiều (screen space) dọc theo trục z, các điểm nằm trên cùng một tia chiếu sẽ có chung một ảnh.
- Vấn đề là khi hiển thị, ta phải chọn màu thích hợp cho điểm này. Màu nào phải là màu của nó tổng mà ta thấy sẽ thấy nó (gần ta nhất) chứ không phải nó tổng bỏ che khuất (bởi nó tổng khác).
- Khi muốn có hình ảnh thật ta không thể không có mặt khuất (xem ví dụ bên dưới)

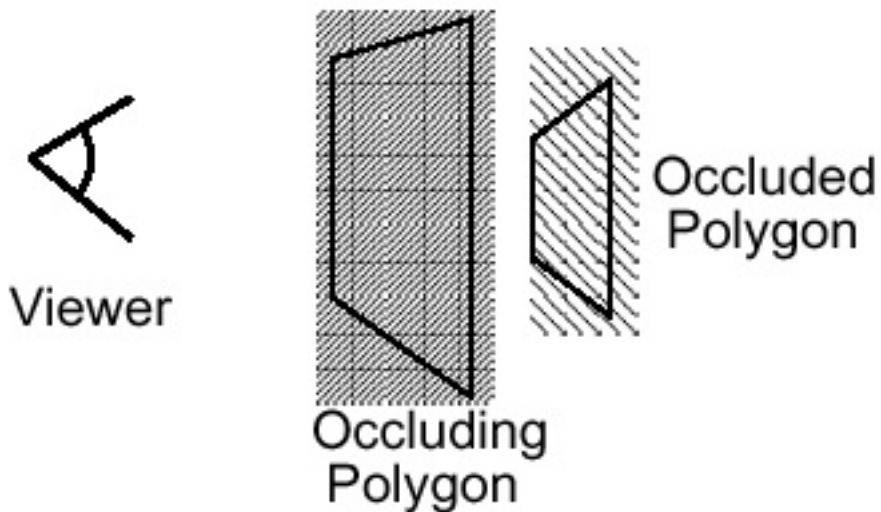


Các dạng khác nhau của van ãn khõu mặt khua

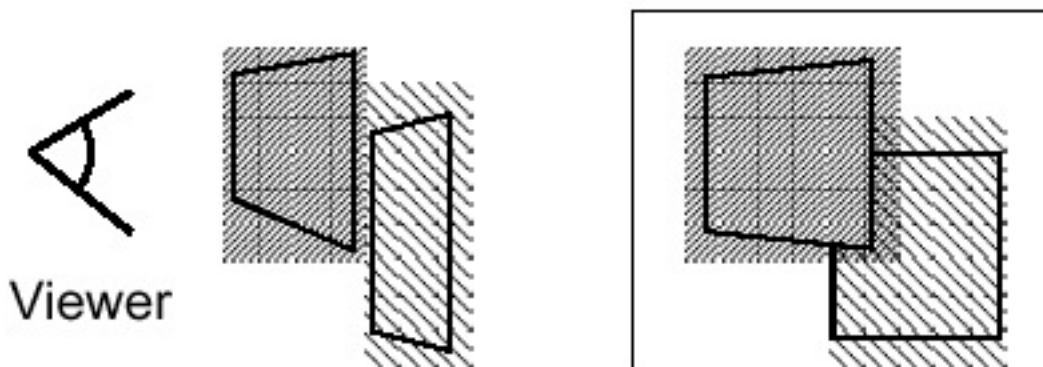
- Các mặt cũ thể quay lõng lũi với ngõu quan sãt (Back-face)



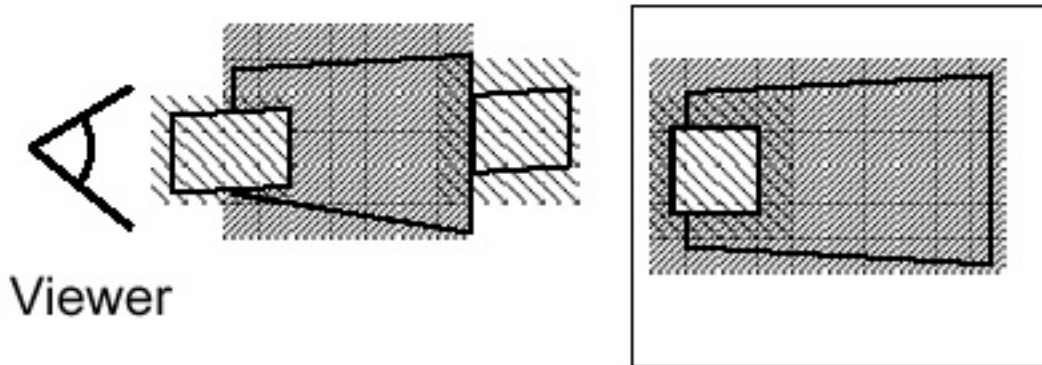
- Các mặt cũ thể bõ che bởi các mặt khac



- Các mặt cũ thể chồng lên nhau

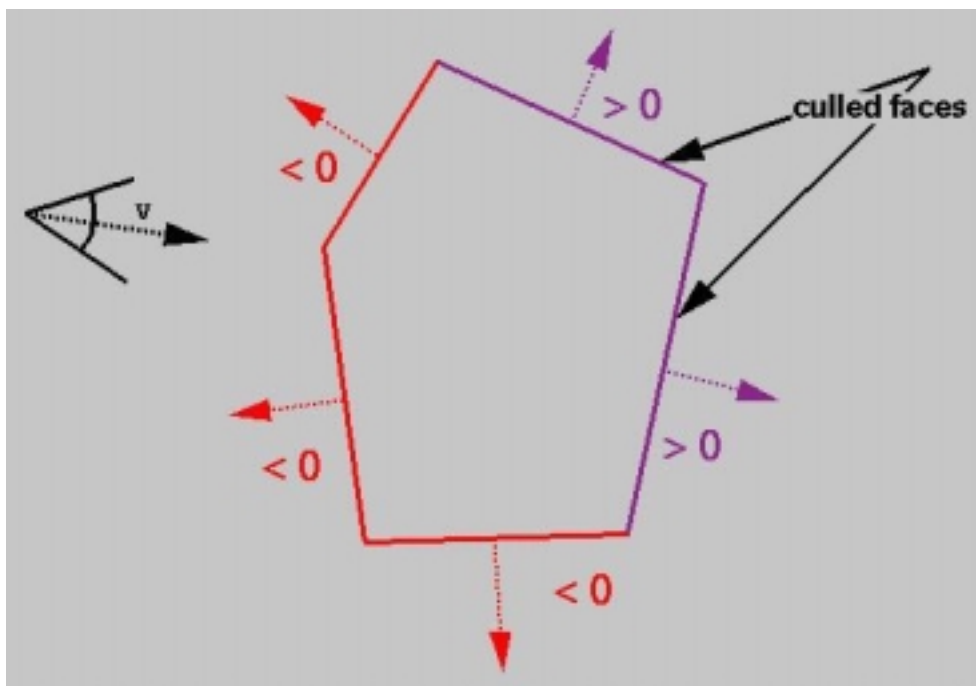
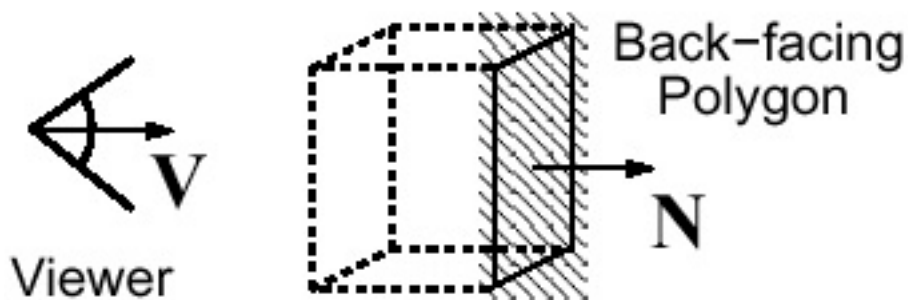


- Các mặt chồng chéo nhau

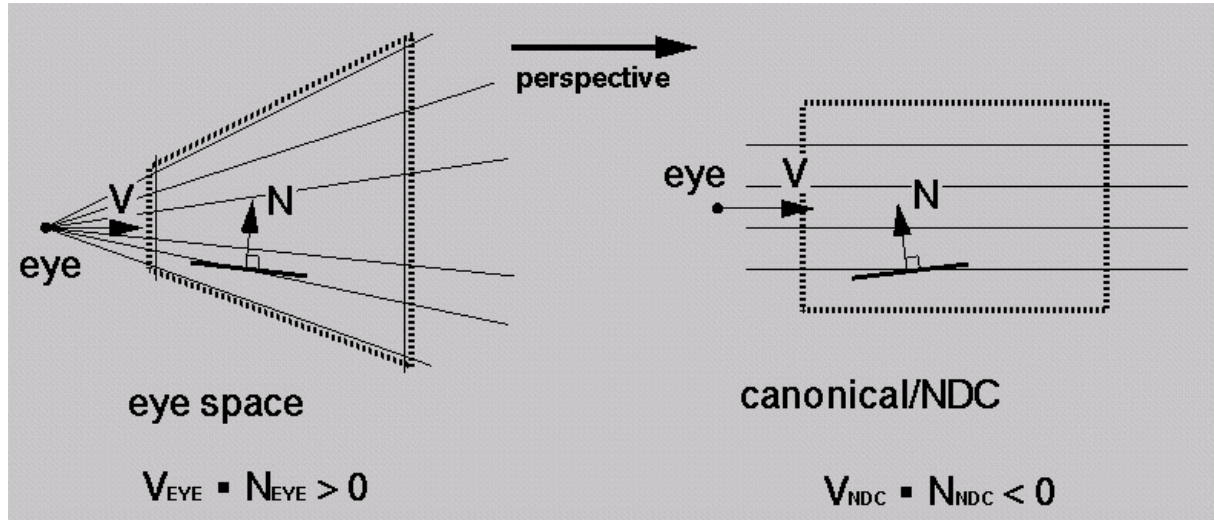


Back-face detection

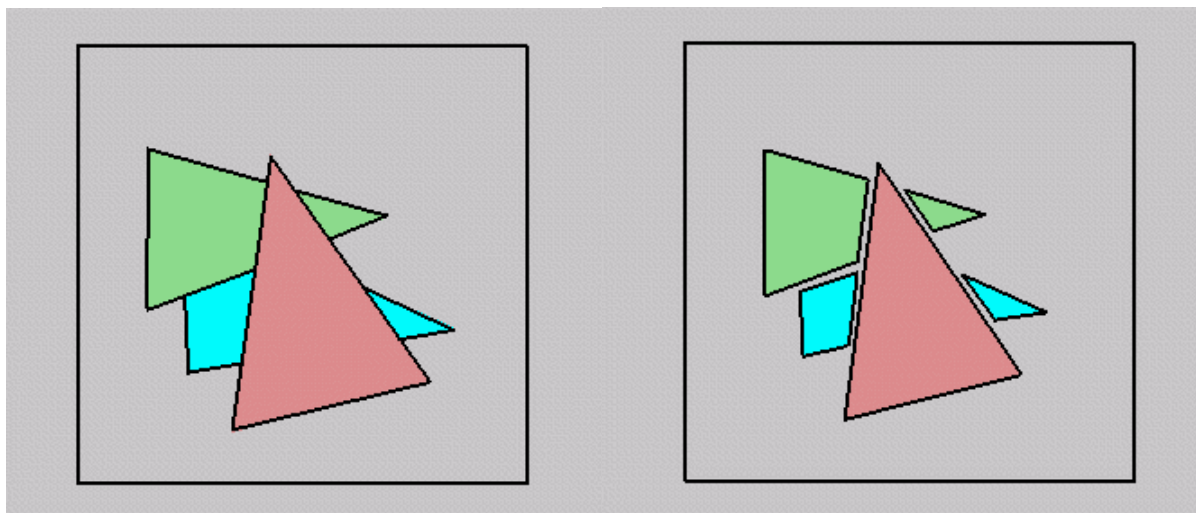
- Không hiển thị các mặt hướng ra từ vị trí quan sát
- Một polygon quay lưng lại viewer nếu $v \cdot N > 0$.



- Ta có thể áp dụng phép "NORMAL TEST" trên nếu kiểm tra với các phép chiếu khác nhau ?

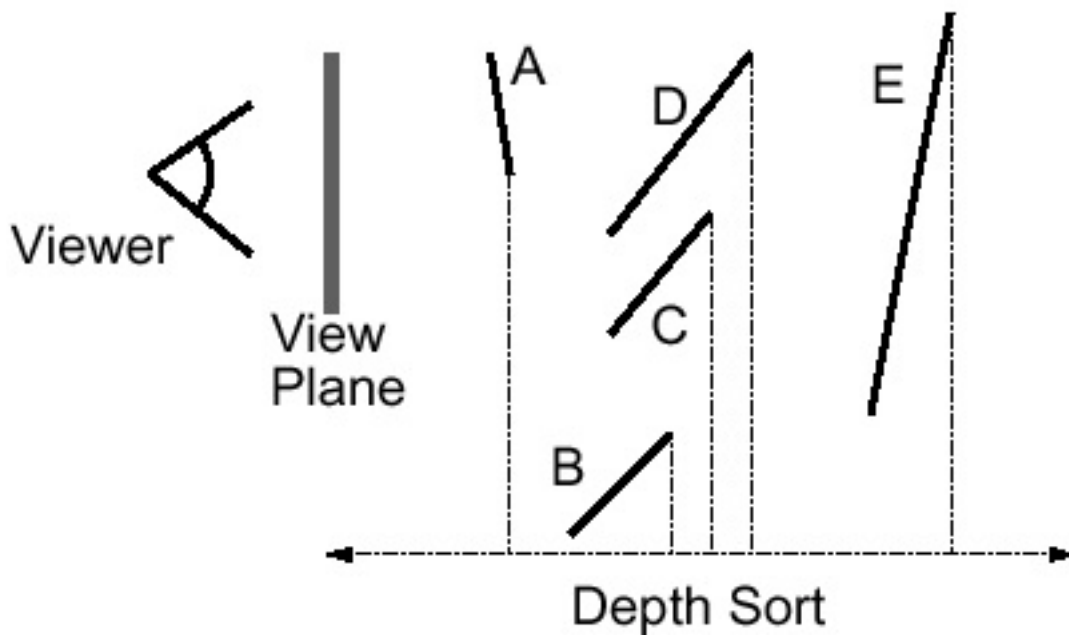


- Khi nào ta phải áp dụng phép back-face culling ?
- Chi phí cho công việc này trên n polygon là bao nhiêu ?
- Giải quyết xong bài toán back-face culling ta đã giải quyết xong bài toán HSR chưa ?
- Đó nhiên là chưa. Trong rất nhiều cảnh các mặt chồng lên nhau. Ta phải giải quyết bằng cách khác.

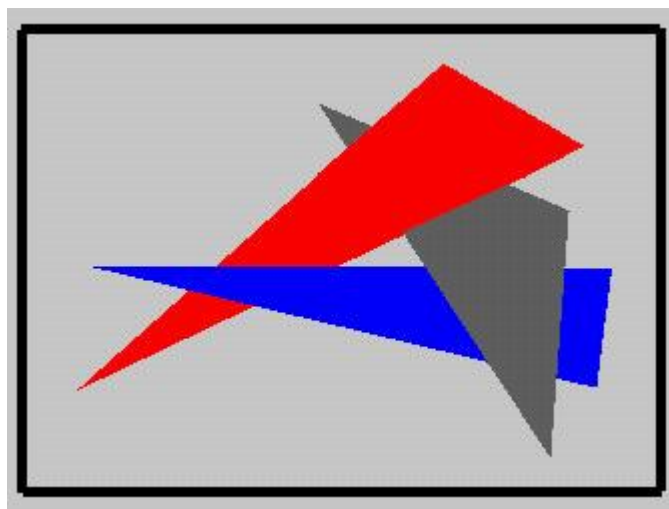


Depth sorting

- Còn gọi là Painter's algorithm
- Sắp xếp các mặt theo thời từ xa đến gần (giảm dần theo chiều sâu) theo vị trí sâu nhất của mỗi mặt.
- Scan convert từng mặt theo thời này.



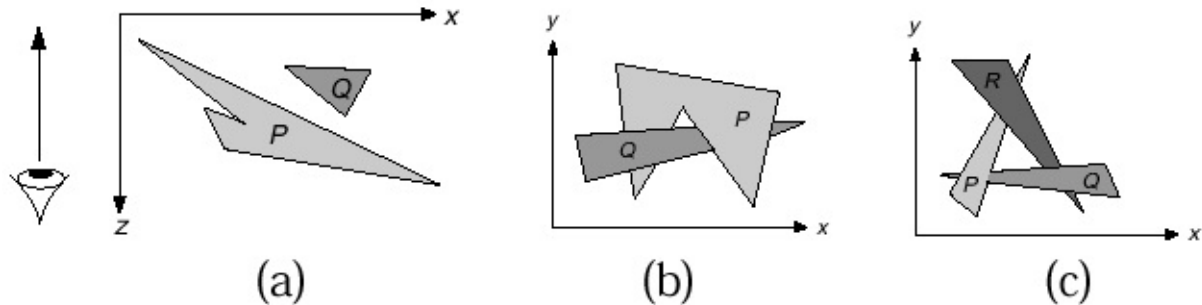
- Tuy nhiên, không phải bao giờ ta cũng có thể sắp xếp theo chiều sâu (xem hình dưới)



- Giải quyết vấn đề này như thế nào ?

Xử lý các vòng mặt khi tính đổ sâu

- Khi sắp xếp các mặt theo đổ sâu, có nhiều tình huống xác định mặt trước



- Thuật toán sắp xếp theo đổ sâu có thể cài đặt như sau:

1. Khởi tạo việc sắp xếp theo vị trí z nhỏ nhất (xa)

2. Giải quyết các mâu thuẫn

- (a) So sánh theo tọa độ X

- (b) So sánh theo tọa độ Y

- (c) Kiểm tra P có hoàn toàn nằm về 1 phía của Q ?

- (d) Kiểm tra Q có hoàn toàn nằm về 1 phía của P ?

- (e) So sánh hình chiếu lên X-Y (Polygon Intersection)

- (f) Hoàn và hoặc tách các polygon

3. Scan convert từ xa đến gần.

- Một số lưu ý về Painter's Algorithm

- ◆ Có thể phức tạp $O(n \log n)$

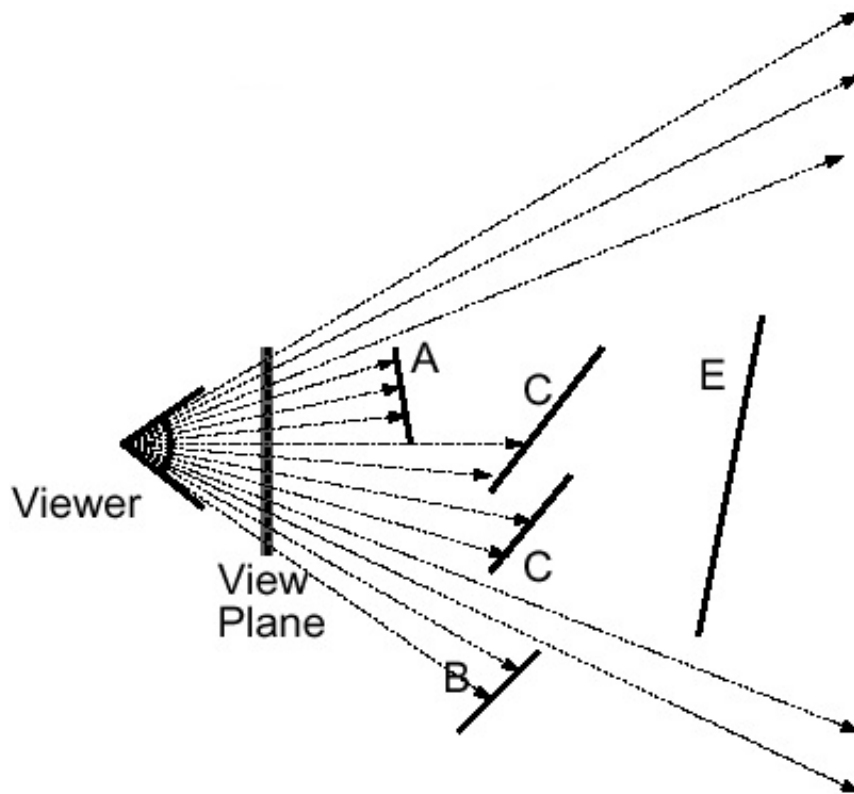
- ◆ Các polygon cắt nhau phải được chia thành các polygon con.

- ◆ Phải tính toán trên mỗi pixel của mỗi polygon.

- ◆ Việc xác định đổ sâu của các mặt không đơn giản

Ray casting

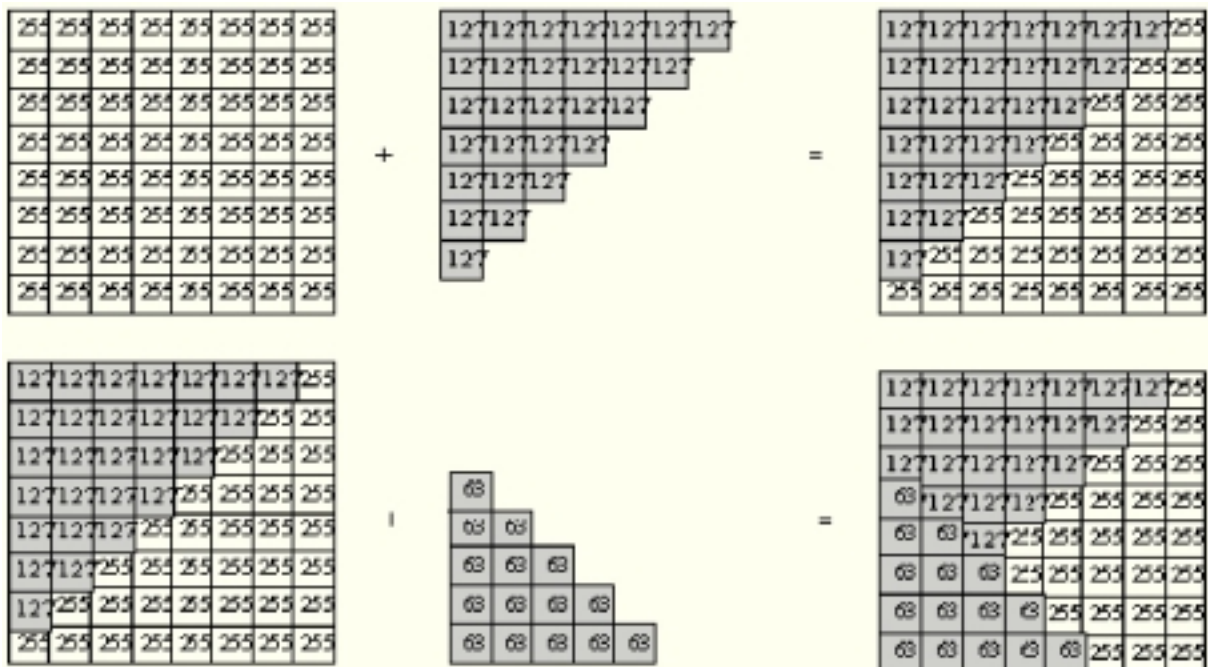
- Từ view point phóng các tia đến mỗi điểm trên view plane.
- Xác định mặt gần nhất cắt các tia này.



- Một số lưu ý về Ray casting
 - ◆ Có thể chia thành các pixel trên VP
 - ◆ Không gian về mặt khái niệm không phải đồng

Z-Buffer

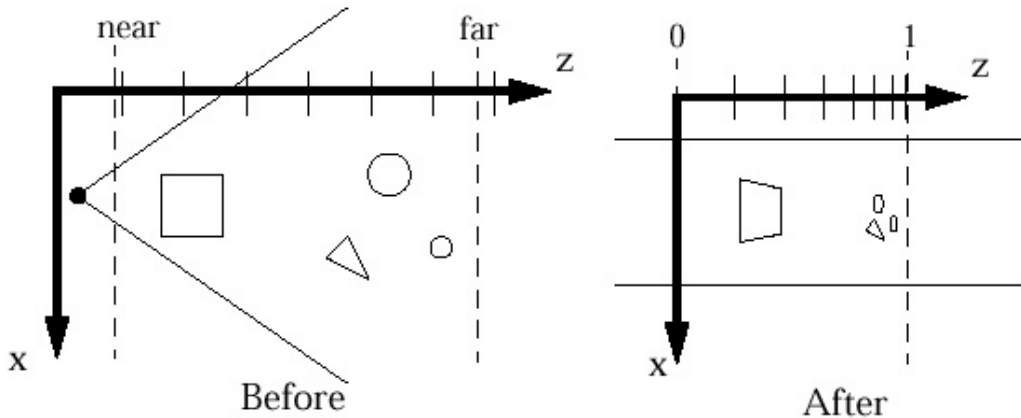
- Xáy dõng 2 buffer:
 - ◆ Intensity Buffer: lờu màu các pixel (init bằng màu nền)
 - ◆ Depth ("Z") Buffer: lờu ñõa sâu (init bằng ñõa sâu max).
- "Veõ" tổng polygon:
 - ◆ Neõu ñõa sâu của ñiẽm trên polygon nhỏ hơn ñõa sâu tổng òng ñang lờu trong Z-Buffer thì cập nhấi lại Z-Buffer vào Intensity Buffer.



- Các ờu ñiẽm của Z-Buffer
 - ◆ Thích hõp các ñiẽm trên phầi cõng.
 - ◆ Ta cũi thể scan-convert các polygon theo thõi tõi bất kỳ.
 - ◆ Mõi lần ta chæ phải xẽi mõi polygon.
 - ◆ Cho phẽp tổng hõp nhiều cãnh vớ nhau hoặc bùi sung các ñõa tổng mõi vào mõi cãnh phõic tãp.
 - ◆ Cũi thể ỏp dụng vớ các mấi cong, các mấi khõng cũi dõng ñõa giãc.

• Các nhòc ñiêm của Z-Buffer

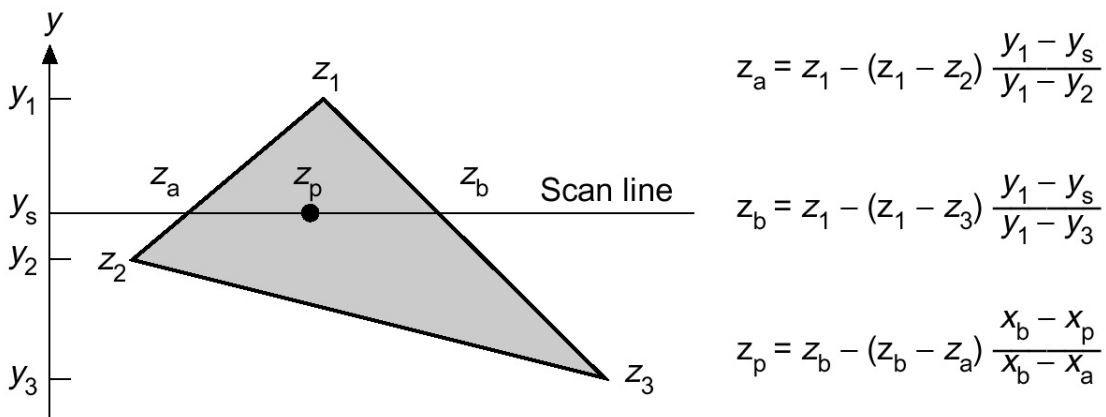
- ◆ Ổi hoì boà nhò ra ñ lòn
- ◆ Cò ñ thò mã chính xác khi chuẩn hoà ñ trong qua trình tính ñò saù.



- ◆ Không thòc hiệ ñòc phép xử lý anti-alias
- ◆ Phải scan-convert tạ ñ các ñò tò ñg.

Làm thế ñào ñò tính toán Z-Buffer hiệ ñ qua ñ

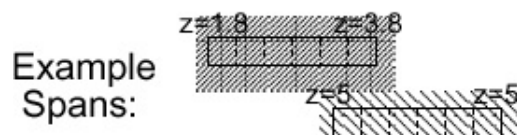
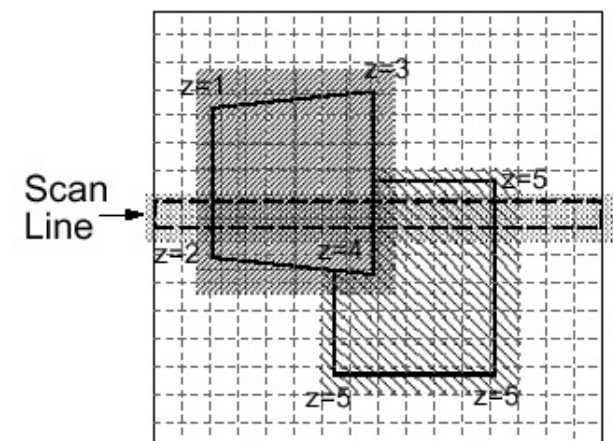
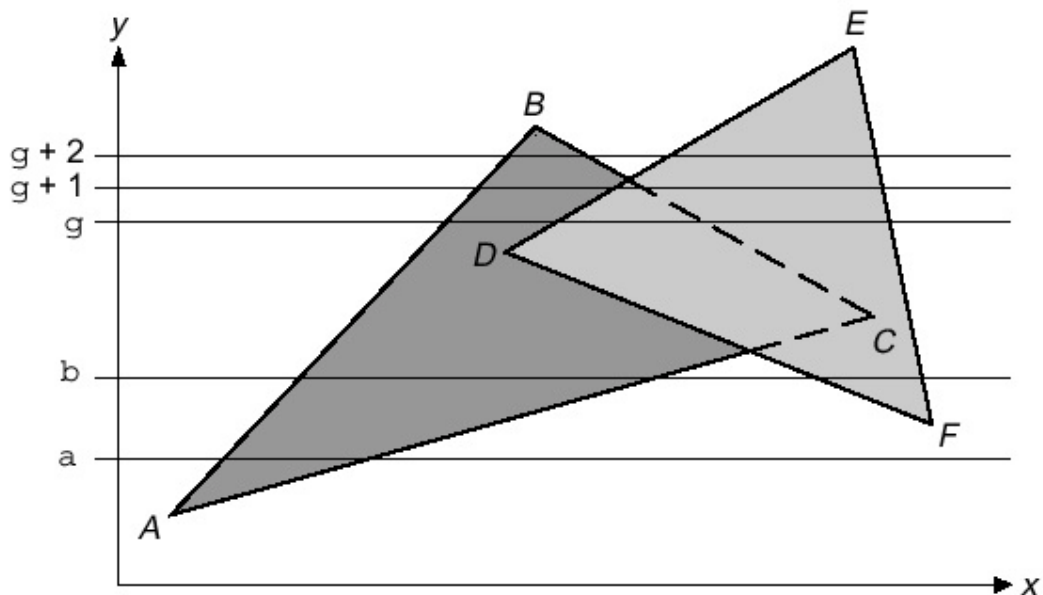
- Lấy y ñ tò ñg của phép toán mau polygon (theo thuật toán scanline) khi tính giao ñiêm của scanline với các cãnh của polygon.
- Ta cò ñ thòc hiệ ñòc tò ñg tòi ñò tính ñò saù cho tò ñg ñiêm trên polygon:



- Khi ñò cò ñ z_a và z_b với mỗi cãnh, ta cò ñ thòc tính z_p tuàn tòi

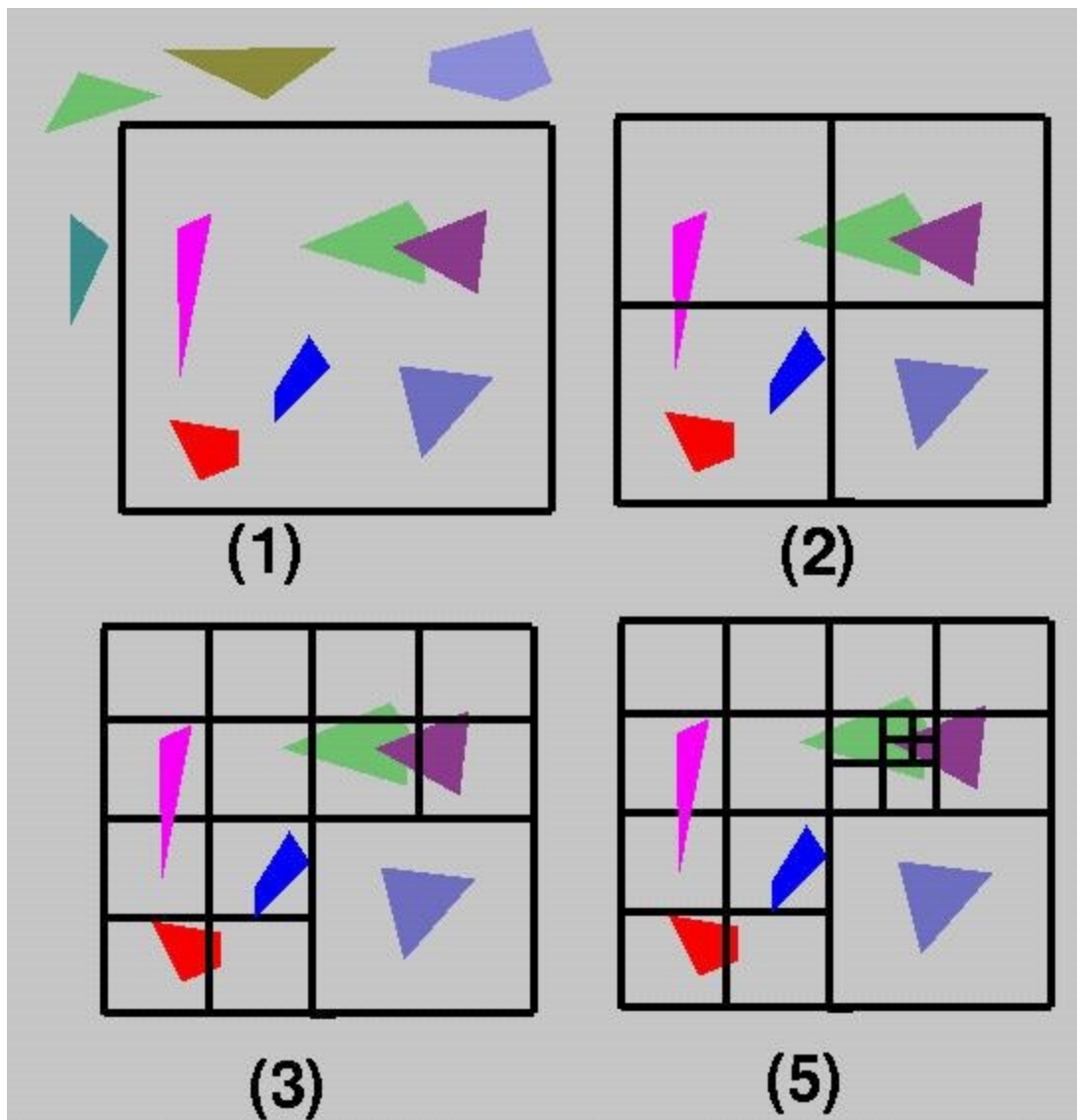
Scan-line

- Môi trường tô màu của thuật toán tô màu scanline.
- Quét scanline dọc theo VP.
- Với mỗi scanline xác định các đoạn nằm trong các mặt:
 - ◆ Xác định các giao điểm của scanline với các đường biên.
 - ◆ Sắp xếp các giao điểm theo thời gian tăng dần của x.
 - ◆ Với mỗi đoạn tô bằng 1 màu (của mặt gần nhất).



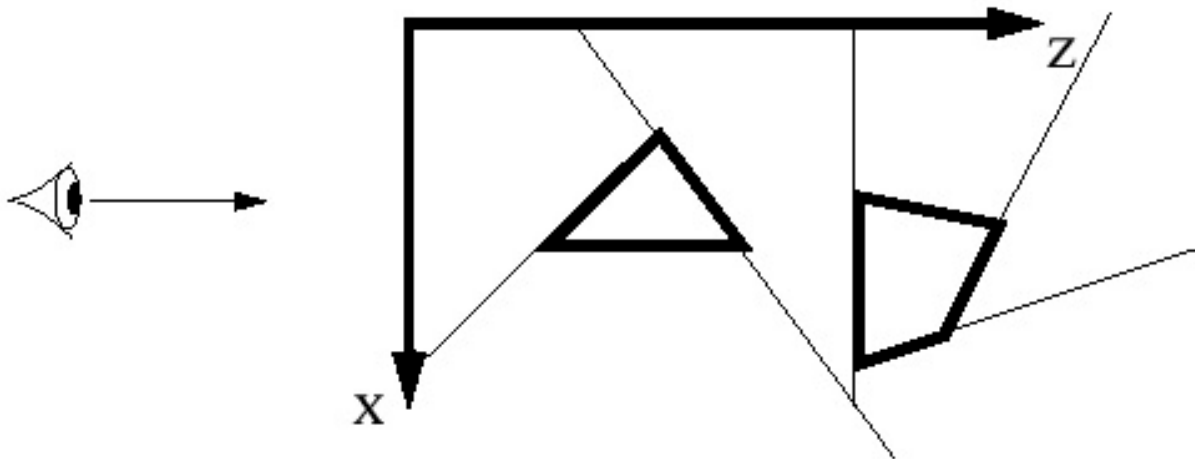
Warnock's Algorithm

- Bắt đầu với vùng là toàn bộ viewport
- Tô một vùng nếu:
 - ◆ Không có mặt nào giao với nội màu nền.
 - ◆ Chưa có duy nhất 1 mặt giao với nội nền gần
 - ◆ Có một mặt che khuất tất cả các mặt khác trong vùng.
- Ngược lại: chia nhỏ vùng làm 4, tiếp tục qui trình với từng vùng con.

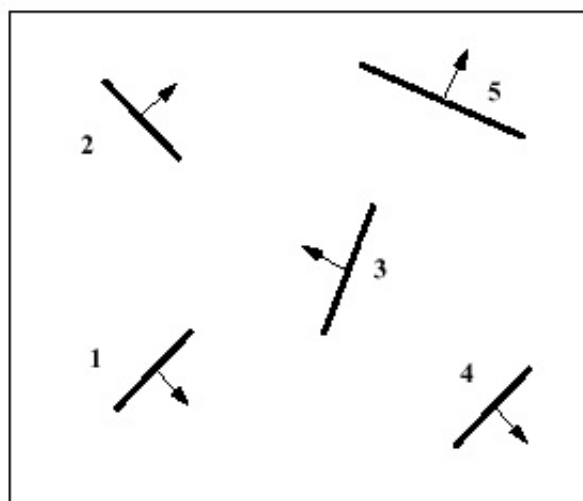


BSP Algorithm

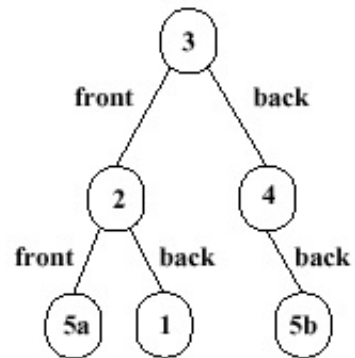
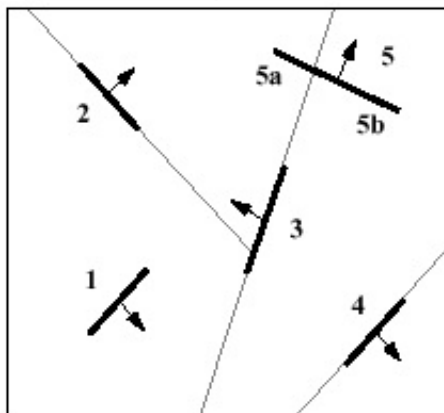
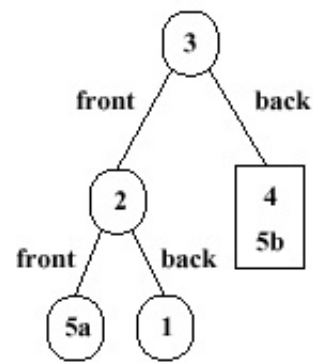
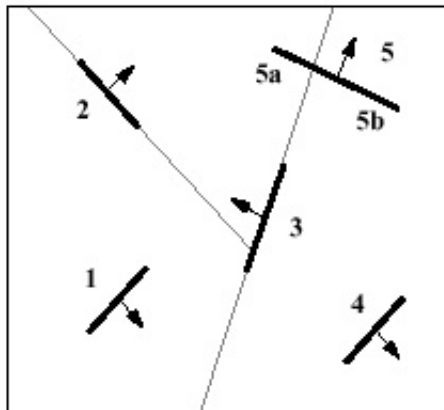
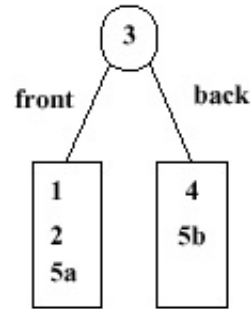
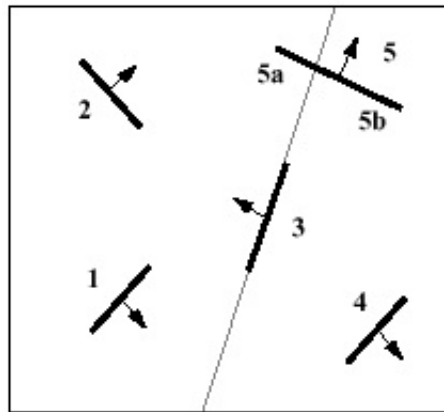
- BSP: Binary Space Partitioning
- Thuật toán cung cấp một qui trình chia nhỏ không gian và xác định thứ tự vẽ các đối tượng.



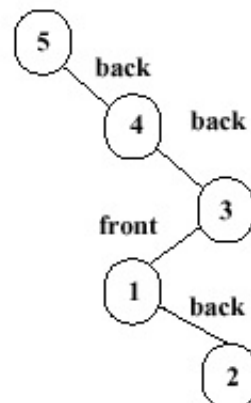
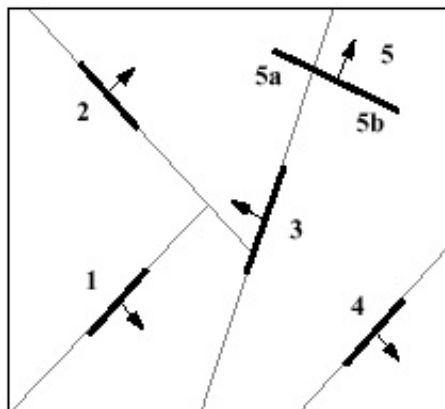
- Dùng chiến lược chia đệ quy:
 - ◆ Nếu hiển thị các polygon này, ta hiển thị các polygon ở phía "xa" trước sau đó mới hiển thị các polygon ở phía "gần". (Gần là phía chứa View point)
 - ◆ Nếu hiển thị cùng các polygon ở cùng một phía, ta chọn một polygon bất kỳ làm chuẩn chia và xử lý tiếp theo.
- Xét một ví dụ:



- Bãt ñàu tồ mãt số 3:



- Nếu bãt ñàu tồ mãt số 5 ta có kết quả khác:



```

void BSP_displayTree(BSP_tree* tree)
{
    if ( tree is not empty )
        if ( viewer is in front of root ) {
            BSP_displayTree(tree->backChild);
            displayPolygon(tree->root);
            BSP_displayTree(tree->frontChild)
        }
        else {
            BSP_displayTree(tree->frontChild);
            /* ignore next line if back-face culling desired */
            displayPolygon(tree->root);
            BSP_displayTree(tree->backChild)
        }
}

```

Kết luận

- Hidden surface algorithms
 - ◆ Back-face detection
 - ◆ Depth sort
 - ◆ Ray casting
 - ◆ Z-buffer
 - ◆ Scan-line
 - ◆ Area subdivision (Warnock's)
 - ◆ BSP
- Hardware
 - ◆ Z-buffer
- Software
 - ◆ Depth sort
 - ◆ Scan-line