

77

Una (imperfetta) categorizzazione dei tipi di modelli digitali 3D

		ELEMENTI DISCRETI			CONTINUI
		regolari <i>«a griglia»</i>	semi-regolari o irregolari		
			elementi simpliciali	elementi non simpliciali	
SUPERFICIALI	2-manifold <i>«rappresenta una vera superficie»</i>	Height Field Range Scan Geometry Images	Triangle Mesh	Polygonal Mesh Quad Mesh Quad dominant Mesh	Subdivision surfaces Parametric Surfaces (es. B-splines)
	non-manifold <i>«non rappresenta una sup»</i>	Set di Range Scan	Point Cloud		
VOLUMETRICI	(3-manifold)	Voxelized Volume Volumetric Textures	Tetra Mesh	Hexa Mesh	Implicit models (es. CSG)

78

Modelli 3D Volumetrici

1. Discreti & regolari: **dataset voxelizzati**
 - ⇒ analogo di un immagine rasterizzata, ma in 3D
 - ⇒ una griglia di voxel
2. Discreti & irregolari: **mesh poliedrali**
 - ⇒ analogo di una mesh poligonale (ma nel volume)
 - ⇒ insieme di poliedri adiacenti faccia a faccia
3. Continui: **modelli impliciti**
 - ⇒ rappresentazione basata su funzioni volumetriche
 - ⇒ superficie come luogo di zeri di una funzione

79

Modello implicito

- ✓ Un oggetto definito (implicitamente!) da una funzione continua f che va da: punti dello spazio 3D a: valori scalari (detta "funz. generatrice" o "funz. primitiva")


$$f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$$

- ✓ Il valore di f definisce, per un punto dato \mathbf{p} , se è dentro oppure fuori dall'oggetto:
 - ⇒ $f(\mathbf{p}) < 0 \iff \mathbf{p}$ dentro
 - ⇒ $f(\mathbf{p}) > 0 \iff \mathbf{p}$ fuori
 - ⇒ $f(\mathbf{p}) = 0 \iff \mathbf{p}$ sulla superficie

80

Modelli impliciti: semantica del valore scalare

- ✓ Un'interpretazione comune:
Funzione Caratteristica di un insieme, ma fuzzy
 - ⇒ 1 : dentro («questo punto *sicuramente* appartiene all'oggetto»)
 - ⇒ 0 : fuori («questo punto *sicuramente* non appartiene all'oggetto»)
 - ⇒ valori intermedi: situazioni miste / indecise (valore logico «fuzzy»)
 - ⇒ $\frac{1}{2}$: posizione della superficie
(il confine fra «più fuori che dentro» e «più dentro che fuori»)
- ✓ Un'altra interpretazione comune: **Signed Distance Function** (o **Field**)
«distanza con segno (approssimata) dalla superficie»
 - ⇒ **Valori negativi** : dentro («distanza negativa» dalla superficie)
 - ⇒ **Valori positivi** : fuori (distanza positiva dalla superficie)
 - ⇒ **Zero** : posizione sulla superficie (per costruzione)
 - ⇒ Nota: eccetto dove 0, non deve essere *esattamente* la distanza
- ✓ Note:
 - ⇒ Sono equivalenti, è facile convertire questi valori uno nell'altro (come?)
 - ⇒ Il gradiente della funzione è invertito nei due casi
(1mo caso: gradiente verso il dentro. 2ndo caso: verso il fuori)
 - ⇒ **In queste lezioni, assumeremo il secondo caso**




81

Superficie implicita

- ✓ E' la **superficie** che delimita il modello implicito (volumetrico)
 - ⇒ è detta implicita perché non descrivo esplicitamente quali punti fanno parte di essa (a differenza di: nuvole di punto, o mesh etc)
- ✓ E' dato il **luogo degli zeri** di una funzione f :

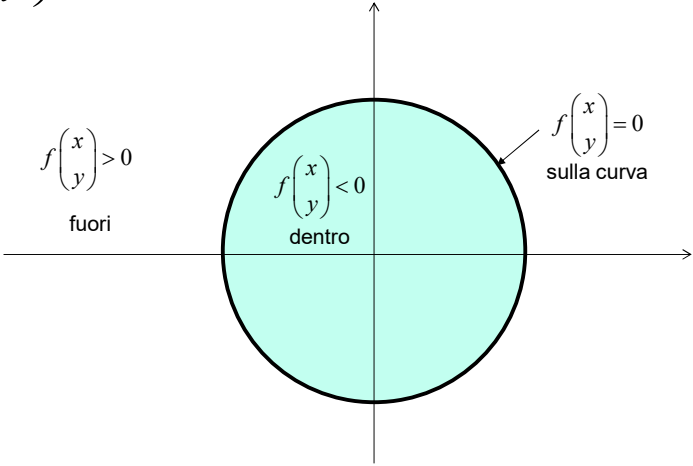
$$f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$$

- ✓ cioè l'insieme di tutti i punti 3D \mathbf{p} tali che $f(\mathbf{p}) = 0$
- ✓ la funzione f è un rappresentazione dell'oggetto 3D



82


Esempio ridotto in 2D: un cerchio

$$f\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = x^2 + y^2 - r^2$$


$f\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} > 0$
fuori

$f\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} < 0$
dentro

$f\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = 0$
sulla curva

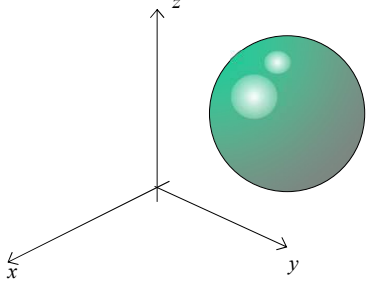


83


Esempio di modello implicito: una sfera

$$f(\mathbf{p}) = \|\mathbf{p} - \mathbf{c}\|^2 - r^2$$

«Una sfera (la superficie di una palla) è il luogo dei punti \mathbf{p} che distano r dal suo centro \mathbf{c} »



Sfera centrata nel punto \mathbf{c}



86

Nota terminologica

- ✓ Perché la chiamiamo superficie “**implicita**”?
 - ⇒ perché, a differenza delle altre rappresentazioni che abbiamo visto (nuvole di punti, mesh, superfici parametriche...) non memorizziamo *esplicitamente* alcun punto sulla superficie
- ✓ **Superficie implicita VS modello implicito**
 - ⇒ spesso (anche in letteratura) “superficie implicita” 3D è usato come sinonimo di “modello implicito” 3D
 - ⇒ a rigor di termini, un modello implicito è di natura *volumetrica*
 - ⇒ descrive non solo una superficie, ma anche se un qualsiasi punto nel volume sia interno o esterno ad essa
 - ⇒ tuttavia, i due termini sono comunemente usati in modo intercambiabile



87

Categorie di modelli impliciti


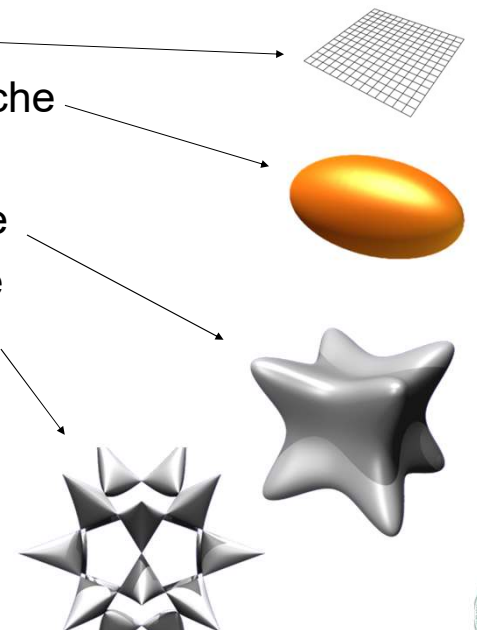
- ✓ Superfici **algebriche**: $f()$ è un polinomio
- ✓ Superfici **quadriche** : $f()$ è di grado 2
 - ⇒ classe importante!
 - equazioni semplici, ma buon potere espressivo
 - per esempio, sfere perfette (l'esempio sopra)
- ✓ Superfici **cubiche** : $f()$ è di grado 3
- ✓ Superfici **quartiche** : $f()$ è di grado 4
- ✓ Etc
- ✓ Per memorizzare una funzione polinomiale, è sufficiente memorizzare i suoi coefficienti



88

Superfici algebriche

- ✓ Grado 1: Lineari
- ✓ Grado 2: Quadratiche
- ✓ Grado 3: Cubiche
- ✓ Grado 4: Quartiche
- ✓ Grado 5: Quintiche
- ✓ Grado 6: Sestiche
- ✓ ...



89

Esempio di modello implicito: una sfera

✓ Due funzioni alternative per generare una sfera:

$$f(\mathbf{p}) = \|\mathbf{p} - \mathbf{c}\| - r$$

e

$$f(\mathbf{p}) = \|\mathbf{p} - \mathbf{c}\|^2 - r^2$$


⇒ (nota: il centro \mathbf{c} e il raggio r sono costanti)

⇒ Entrambe le funzioni sono corrette: restituiscono...

- 0 se \mathbf{p} è a distanza r da \mathbf{c}
- >0 se \mathbf{p} è fuori dalla sfera
- <0 se \mathbf{p} è dentro dalla sfera

⇒ Tuttavia, la seconda è algebrica, e una quadrica

- Ricordarsi la formula della lunghezza di un vettore!



90

Vantaggi dei modelli impliciti

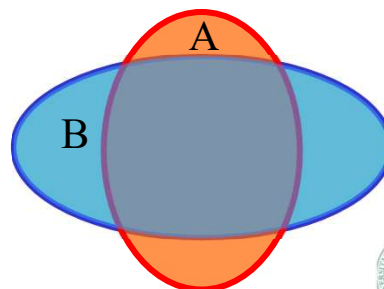
- ✓ E' una rappresentazione volumetrica
 - ⇒ per es, facile determinare se un punto \mathbf{p} sia all'interno o all'esterno di un oggetto – basta valutare f su \mathbf{p} !
- ✓ E' molto compatta
 - ⇒ a differenza di quelle discrete!
 - ⇒ per es: per memorizzare un polinomio basta memorizzare una manciata di coefficienti (quanti, per un dato grado?)
- ✓ Rappresenta superfici curve
 - ⇒ Paragona con tri-mesh, che rappresenta superfici lineari a tratti (cioè localmente piatti)
- ✓ Buon modello per superfici che variano nel tempo
 - ⇒ es quelle dei fluidi
- ✓ Consentono potenti operazioni di editing
 - ⇒ operazioni volumetriche booleane: vedi sotto



91

Operazioni booleane volumetriche

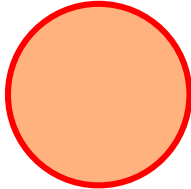
- ✓ Siano A e B modelli impliciti con funzioni primitive f_A e f_B
- ✓ Posso definire (come modelli impliciti) la funzione primitive della loro...
 - ⇒ **inversione**: $-f_A$
 - ⇒ **intersezione**: $\max(f_A, f_B)$
 - ⇒ **unione**: $\min(f_A, f_B)$
 - ⇒ **scavo di B da A**: $\min(f_A, -f_B)$
 - ⇒ **Scavo di A da B**: $\min(-f_A, f_B)$



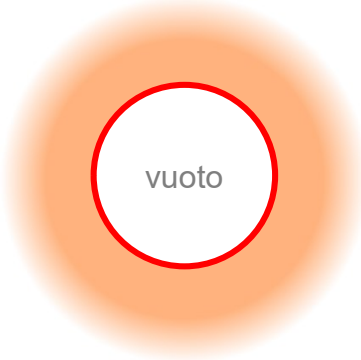
92

Operazioni booleane volumetriche

✓ Opposto: dentro diventa fuori e viceversa




f_A



$-f_A$


⇒ Posso vedere gli scavi come intersezioni con gli opposti



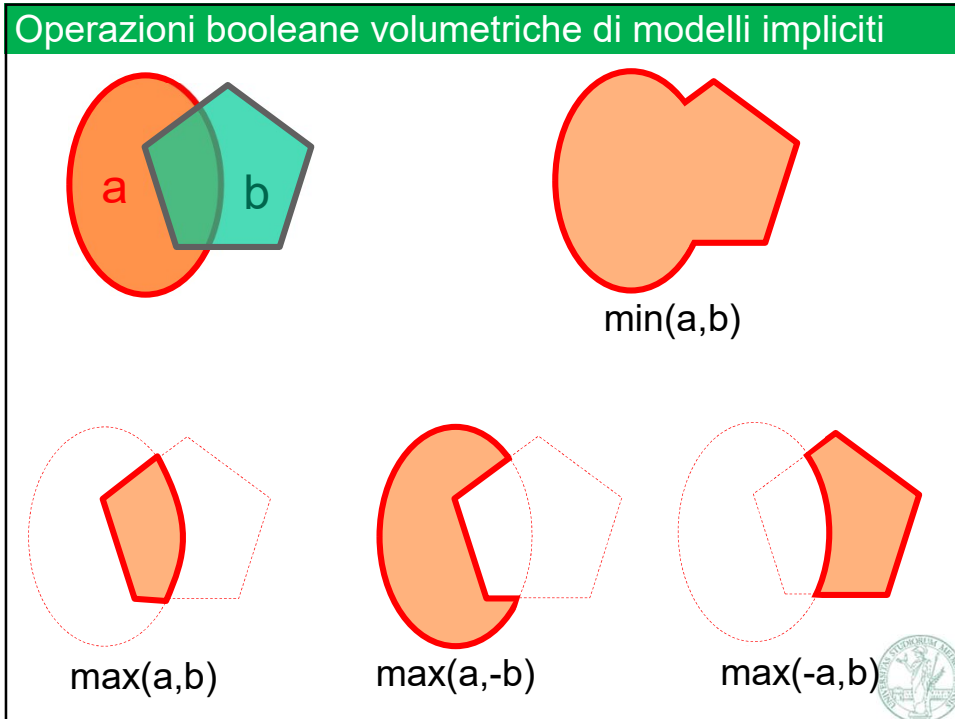
93

Operazioni booleane volumetriche

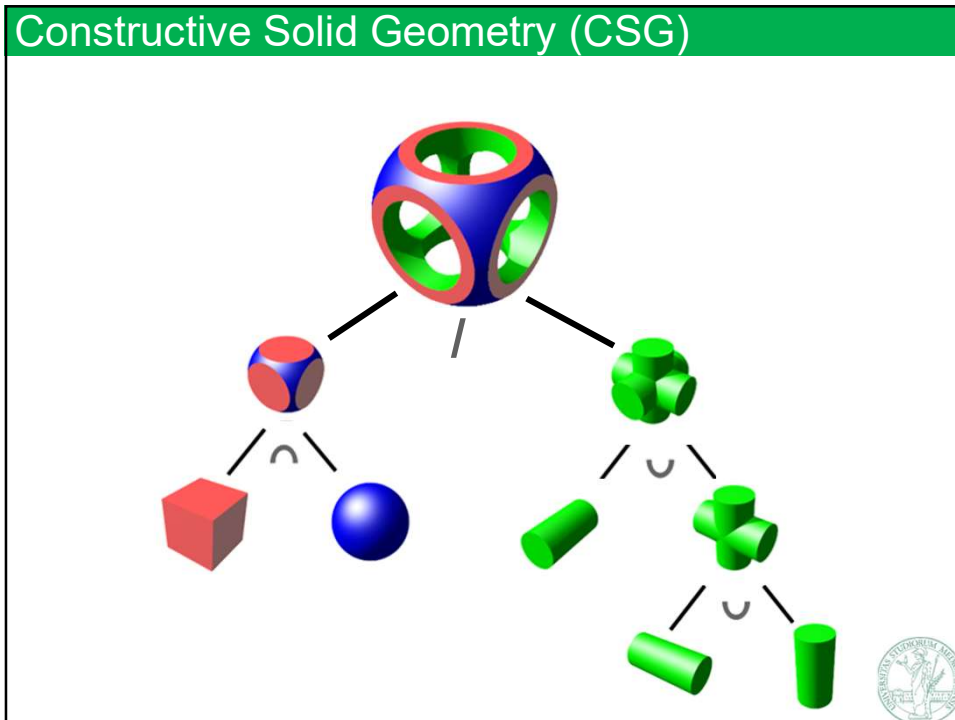
Operazione volumetrica booleana	Vista come operazione fra insiemi di punti	Vista come operazione booleana	Operaz delle due funzioni primitive
Opposto	\bar{A}	$\sim A$	$-f_A$
Intersezione	$A \cap B$	$A \wedge B$	$\max(f_A, f_B)$
Unione	$A \cup B$	$A \vee B$	$\min(f_A, f_B)$
Scavo di B da A	$A \cap \bar{B}$	$A \wedge \sim B$	$\max(f_A, -f_B)$
Scavo di A da B	$\bar{A} \cap B$	$(\sim A) \wedge B$	$\max(-f_A, f_B)$



94



95



Constructive Solid Geometry (CSG)

Albero di parsing delle operazioni

$$f(\mathbf{p}) = \max\left(\max(f_1(\mathbf{p}), f_2(\mathbf{p})), -\min\left(f_3(\mathbf{p}), \min(f_4(\mathbf{p}), f_5(\mathbf{p}))\right)\right)$$

100

Constructive Solid Geometry CSG: altro esempio

101

Constructive Solid Geometry

- ✓ Idea: modellare oggetti solidi 3D a partire dalle forme più semplici («primitive») che li compongono
- ✓ Utile per modellare oggetti **meccanici / artificiali**
 - ⇒ Contesto CAD
- ✓ Il modello è rappresentato da una struttura ad albero
 - ⇒ nodi interni (radice compresa)
 - = operazioni booleane nodi figli
 - ⇒ foglie = forme base – associate a funzioni primitive per esempio, a quadriche o a cubiche (esempio: sfere, cilindri, semispazi, cubi...)
- ✓ E' l'albero di parsing di un'espressione di operazioni booleane

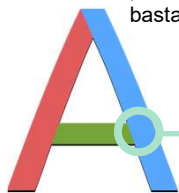


102

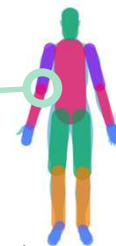
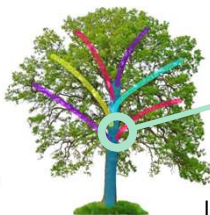
Oltre alle semplici operazioni booleane...

- ✓ Per molti oggetti, è utile unire le sottoparti con operazioni diverse da quelle booleane

Esempio:
per una lettera di un font,
bastano le op booleane



Ma la fusione fra due tubi
in una bicicletta (welding)
non è ben approssimata
da una op booleana



Idem per la definizione di strutture organiche
che possono essere modellate come fusion di sottoparti




103

Funzioni per combinare modelli impliciti

The diagram illustrates three methods for combining two implicit models, represented by overlapping circles 'a' (blue) and 'b' (red).

- union [Sabin 1968]**: Shows the two circles merged into a single shape. The formula is $\min(a, b)$.
- blend [Blinn 1982] [Ricci 1973]**: Shows the two circles merged with a smooth transition. The formula is $a + b$ and $\sqrt{a^n + b^n \frac{1}{n}}$.
- contact & bulge [Cani 1993]**: Shows the two circles merged with a bulge at the point of contact. The formula is $\begin{cases} a - b + 1 & \text{if } b > 1 \\ a + h(a, b) & \text{else} \end{cases}$.

see «meta-balls»




104

Da modello implicito a mesh

- ✓ Modo comune (ma non l'unico)
- ✓ Passi:
 - ⇒ Costruire prima un **modello 3D di voxel** (con una data risoluzione res_x, res_y, res_z) come visto sopra, cioè campionando f sui ogni voxel
 - ⇒ estrarre una mesh poligonale M attraverso **Marching Cubes** (con soglia 0)
 - ⇒ bonus: calcolare le **normali** nei vertici di M , valutando i **gradienti** di f nelle posizioni dei vertici di M

(questo è preferibile al calcolo delle normali dei vertici attraverso le normali dei triangoli, cioè nel modo che abbiamo visto per mesh triangolari generiche)



106

Da modello implicito a mesh («esplicitare» un modello implicito)

✓ Un modo semplice di farlo (non necessariamente l'unico) è...

1. Valutazione di f alla posizione di ogni voxel

2. Marching cubes (con soglia 0)

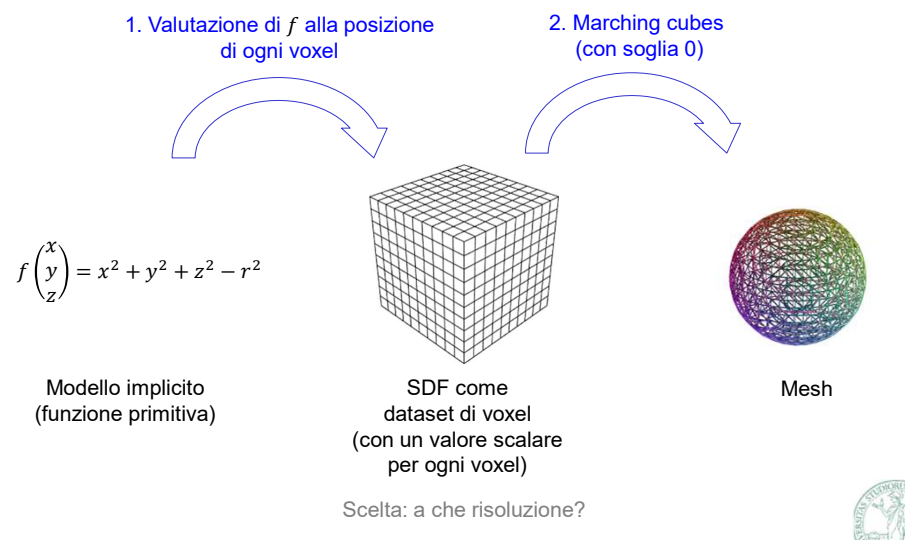
$$f \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = x^2 + y^2 + z^2 - r^2$$

Modello implicito (funzione primitiva)

SDF come dataset di voxel (con un valore scalare per ogni voxel)

Mesh

Scelta: a che risoluzione?



107

Rendering di un modello implicito

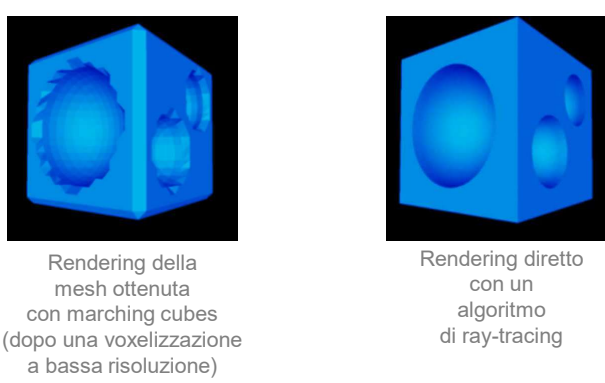
✓ una sup implicita può anche essere renderizzata direttamente

- ⇒ attraverso algoritmi di ray-tracing
- ⇒ (vedi seconda parte del corso)

senza conversione in una mesh

Rendering della mesh ottenuta con marching cubes (dopo una voxelizzazione a bassa risoluzione)

Rendering diretto con un algoritmo di ray-tracing



108