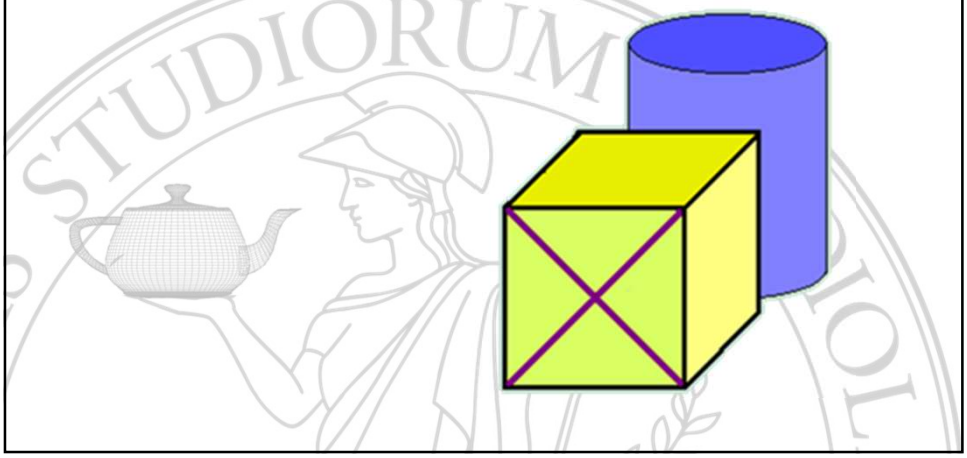
Marco Tarini - Computer Graphics 2023/2024
Università degli Studi di Milano

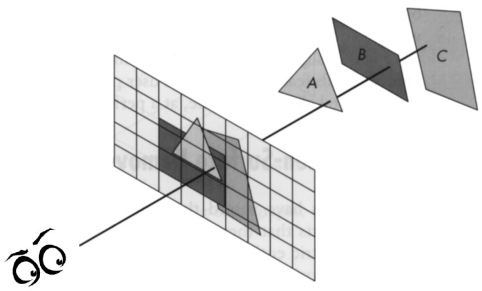
Rimozione Superfici Nascoste



1

Rimozione delle superfici nascoste (cioè occluse)

- ✓ Gli oggetti più vicini dal POV devono coprire ("occludere") quelli più lontani



Con raytracing era ovvio ottenere questo effetto!
Con raserization?

2

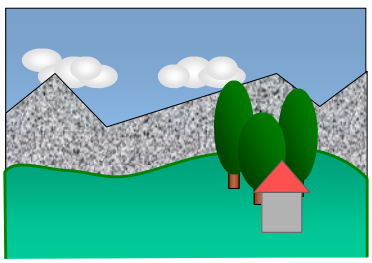
Rimozione delle superfici nascoste ("hidden surface removal")

- ✓ Negli approcci basati su ray-tracing, questo è banale da ottenere:
  - ⇒ basta prendere, per ogni raggio primario, la primitiva intersecata avente la distanza *k* minore
- ✓ Negli approcci basati sulla rasterizzazione, non è così banale
  - ⇒ Se i pixel prodotti dalla rasterizzazione di una primitiva **sovrascrivono** sullo screen buffer quelli generati (alla stessa posizione) dalle primitive precedenti…
  - ⇒ …allora il valore finale sullo screen buffer sarà semplicemente il valore dei pixel generati dall'ultima primitiva rasterizzata
  - ⇒ …e perché questo risultato sia quello corretto, è necessario rasterizzare per ultime le primitive più vicine

3

Rimozioni delle superfici nascoste

- ✓ Prima classe di soluzioni: basate su ordinamento
  - ⇒ le primitive rasterizzate **sovrascrivono** nel frame buffer quelle rasterizzate in precedenza
  - ⇒ quindi, basta rasterizzare le primitive nell'*ordine giusto*
    - ordine detto "back-to-front"
  - ⇒ approccio noto come "**algoritmo del pittore**"



4

Algoritmo del pittore (o depth sorting)

✓ Data una scena (composta da primitive)

1. ordinare le primitive back-to-front
   - dalle più lontane dalla camera, alle più vicine

⇒quindi, in ordine di coordinata Z…

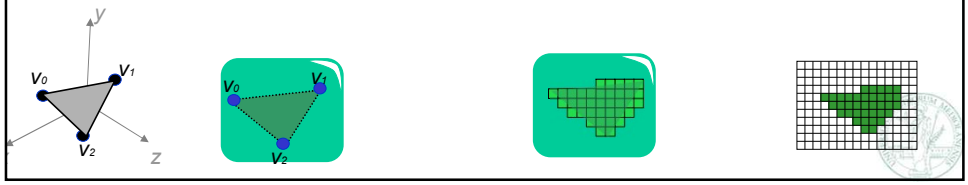
- crescente, se in spazio vista
  (dato che la Z del nostro spazio vista decresce col crescere della distanza dalla camera)
- decrescente, in spazio clip o schermo
  (dato che la Z – detta «depth» in spazio schermo - decresce col ccrescere della distanza dalla camera)

2. rasterizzarle in successione
   - Permettendo a tutti frammenti generati di sovrascrivere i pixel già presenti sul buffer (già scritti dai frammenti generati in precedenza)

5

Algoritmo del pittore (depth sorting): non è adatto a soluzioni hardware

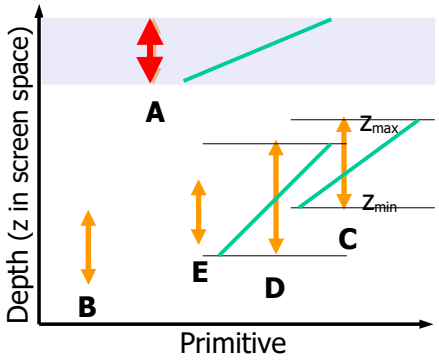
La coordianta z in spazio vista non è nota a priori.
Nessuna fase del pipeline HW si presta a questo task.



6

Algoritmo del pittore (depth sorting)

- ✓ In questo esempio, la primitiva A può essere disegnata tranquillamente per prima
- ✓ Ma va prima C o D?

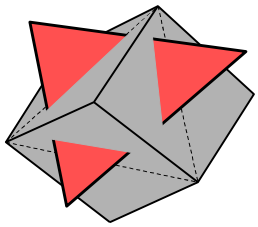


7

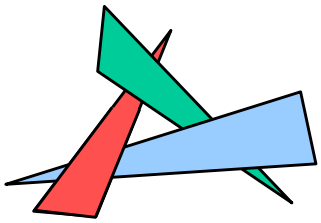
Algoritmo del pittore (depth sorting)

- ✓ Esiste sempre un ordine corretto?

⇒NO.
Controesempio: intersezioni



⇒NO.
Controesempio: cicli



8

Rimozioni delle superfici nascoste tramite ordinamento: sommario degli ostacoli

- ✓ Limiti delle soluzioni basate su oridnamento:
  - ⇒ Problema 1: ordinamento costa $O(n \log n)$ (è "pseudolineare")
    - con n numero di primitive
    - n può molto grande. Es: se n = milioni → log(n) è un fattore 30
      In CG, qualsiasi cosa peggiore di lineare è mal tollerato
  - ⇒ Problema 2: quando effettuare l'ordinamento?
    - le coordinate in spazio vista (compreso la Z)
      sono note solo dopo la trasfromazione
  - ⇒ Problema 3: una primitiva non ha un'unica Z
    - ogni vertice che la compone ha una Z diversa
    - quale usare? (media, min, max…). Scelte diverse, ordini diversi.
    - a volte, non esiste alcun ordinamento che dà i risultati corretti
  - ⇒ Problema 4: complica il rendering
    - prescrivendo un certo ordine di rendering delle primitive

9

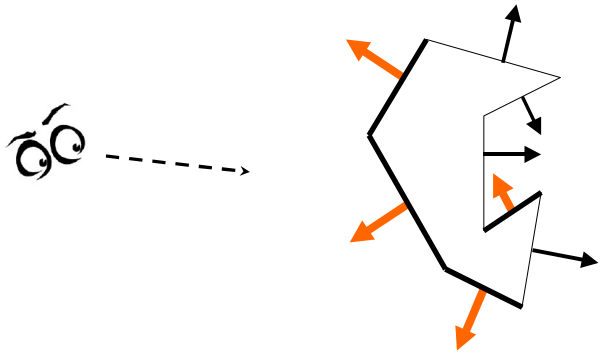
Algoritmo del pittore (depth sorting)

- ✓ Gli ostacoli sono superabili, ma l'algoritmo del pittore in pratica è usato raramente
  - ⇒ solo nelle occasioni in cui sia facile ordinare preventivamente le primitive back-to-front in fase di preprocessing
  - ⇒ esempio: mesh ottenuta poligonalizzando un campo di altezza
- ✓ Vediamo invece alternative per rimuovere le superfici nascoste che sono *«order independent»*
  - ⇒ Il rendering produce lo stesso risultato, *indipendentemente* dall'ordine delle primitive

10

Caso particolare per mesh chiuse e ben orientate. Backface Culling

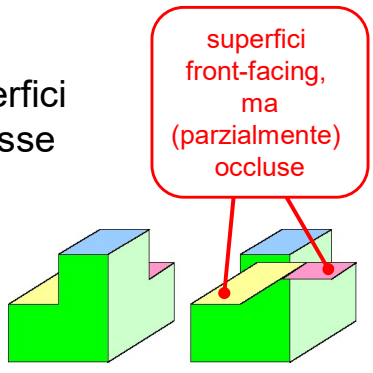
- ✓ E' un caso particolare di rimozione delle superfici nascoste, che abbiamo già visto
- ✓ Idea: se la superficie **chiusa** e **opaca**…
  (e la camera è all'esterno)
  allora, non ne vedrò mai l'interno!



11

Il back-face culling non è sufficiente (a rimuovere tutte le superfici nascoste)

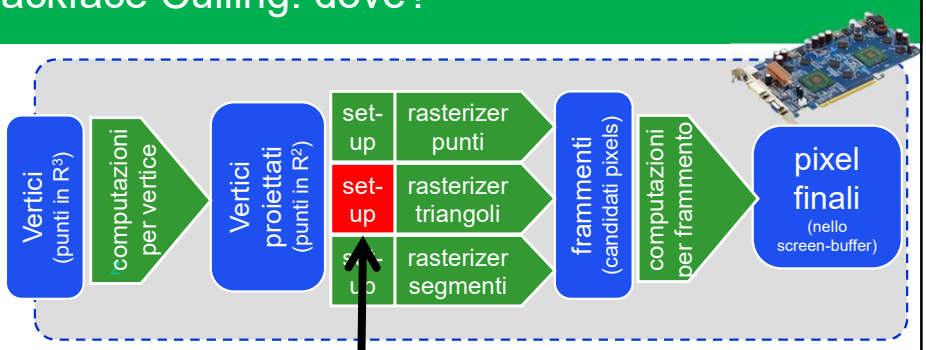
- ✓ Contro-esempio:
  - ⇒succede solo con le superfici concave, cioè non convesse



- ✓ Tuttavia, è utile come ottimizzazione:
  - ⇒mi consente di non processare alcune primitive, perché so che verranno comunque occluse

19

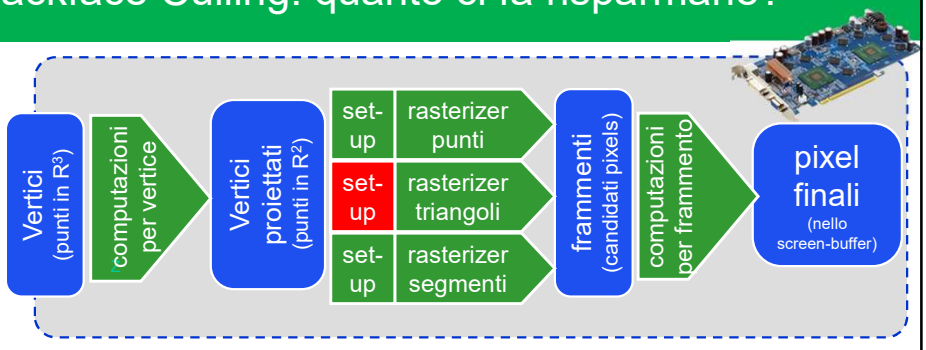
Backface Culling: dove?



QUI.
(in una fase di set-up che precede la rasterizzazione di ciascun triangolo)
(nota: non è generalizzabile a segmenti o punti)

20

Backface Culling: quanto ci fa risparmarie?



...ma solo da questo punto in poi!

scarto circa il 50% delle facce...
Lo speed-up? **x2** ?

21

Quando usare il backface culling (sommario)

- ✓ *Se valgono le ipotesi dette,* allora il back-face culling non cambia le immagini generate
  - ⇒ In caso contrario, genera artefatti (scompare il «retro» delle superfici)
- ✓ In questo caso, è conveniente perché…
  - ⇒ migliora le prestazioni delle applicazioni fill-limited, riducendo di circa il 50% il numero di frammenti prodotti e da processare
    - Non impatta però le applicazioni geometry-limited, dato che lo scarto della primitiva avviene a valle del processing per vertice
  - ⇒ contribuisce all'hidden-surface removal, dato rimuove solo facce occluse
    - Non è però sufficiente, nel caso di mesh concave, perché non rimuove *tutte* le facce auto-occluse (vedi dopo)
- ✓ E' un test eseguito in automatico dall'HW della GPU
  - ⇒ Quindi, programmando l'API a basso livello (come WebGL o OpenGL), il programmatore si limita ad abilitarlo oppure disabilitarlo

23

Esempio di abilitazione del backface culling in librerie ad alto livello: in three.js (JavaScript)

- ✓ Abilito o disabilito il back-face culling settando un parametro del materiale associato alle mesh
  - ⇒ Back-Face Culling abilitato, scarta le face back-facing:

```
materiale.side = THREE.Front;
```

il default

  - ⇒ "Front-Face Culling" abilitato, scarta le face front-facing:

```
materiale.side = THREE.Back;
```

  - ⇒ Back-Face Culling disabilitato:

```
materiale.side = THREE.DoubleSide;
```

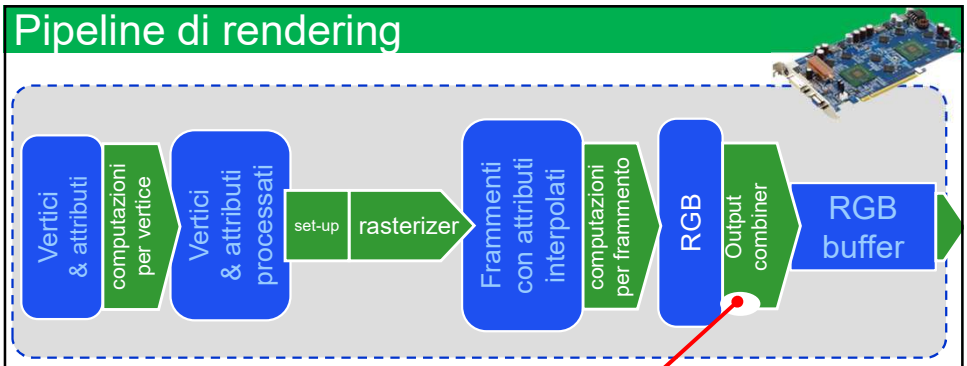
25

Rimozioni delle superfici nascoste: attraverso il Depth-buffer

- ✓ Idea: eseguire un test a livello di frammento
  - ⇒ Di tutti i frammenti che insistono su un pixel, tengo solo quello di profondità (depth) minore
    - cioè quello più vicino all'osservatore
  - ⇒ Serve una struttura per memorizzare la profondità corrente di ogni pixel…
- ✓ «Depth-buffer»: (a volte: «Z-buffer»)
  - ⇒ un buffer 2D
  - ⇒ stessa risoluzione dello screen buffer
  - ⇒ per ogni posizione [x , y] memorizza il depth del frammento attualmente presente in quella locazione

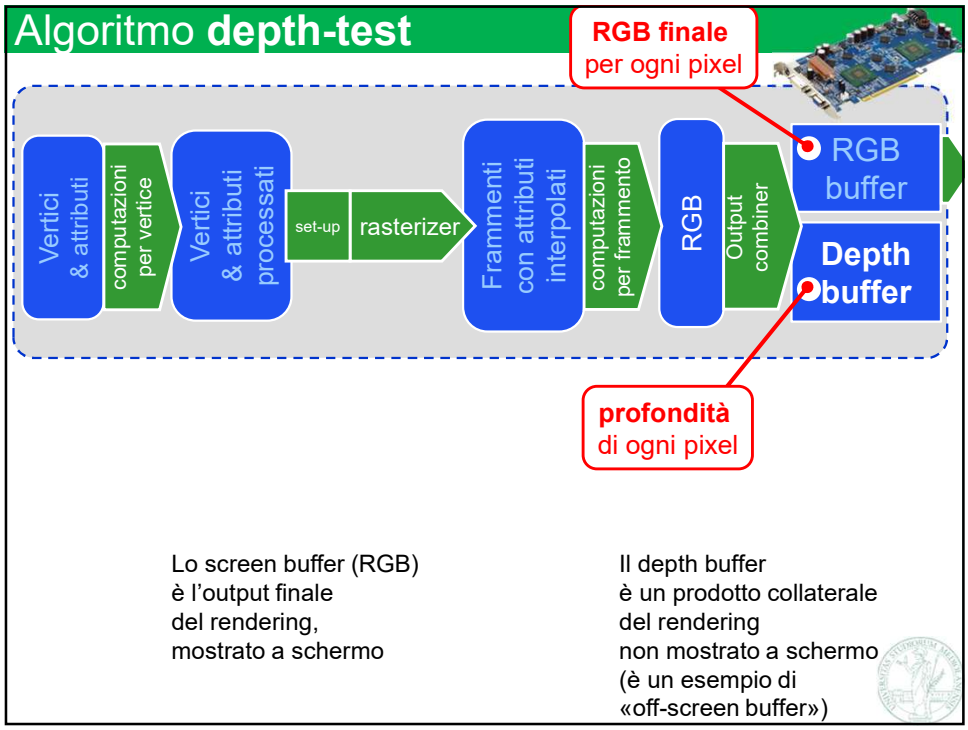
26

Pipeline di rendering

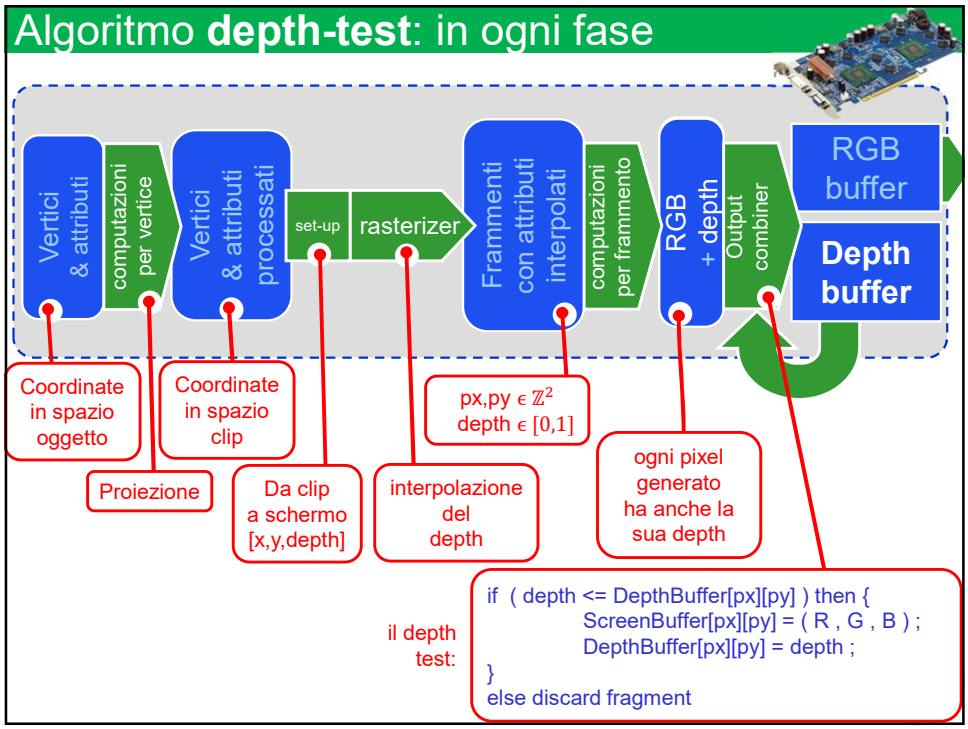


Una fase della pipeline di rendering, dal funzionamento fisso (e non programmabile), che si occupa di memorizzare i pixel generati da un frammento nei buffer di uscita, applicando varie regole

27


Algoritmo depth-test
RGB finale
per ogni pixel
Vertici & attributi
computazioni per vertice
Vertici & attributi processati
set-up
rasterizer
Frammenti con attributi interpolati
computazioni per frammento
RGB
Output combiner
RGB buffer
Depth buffer
profondità
di ogni pixel
Lo screen buffer (RGB)
è l'output finale
del rendering,
mostrato a schermo
Il depth buffer
è un prodotto collaterale
del rendering
non mostrato a schermo
(è un esempio di
«off-screen buffer»)

28


Algoritmo depth-test: in ogni fase
Vertici & attributi
computazioni per vertice
Vertici & attributi processati
set-up
rasterizer
Frammenti con attributi interpolati
computazioni per frammento
RGB + depth
Output combiner
RGB buffer
Depth buffer
Coordinate in spazio oggetto
Proiezione
Coordinate in spazio clip
Da clip a schermo [x,y,depth]
interpolazione del depth
px,py ϵ ℤ²
depth ϵ [0,1]
ogni pixel generato ha anche la sua depth
il depth test:
if (depth <= DepthBuffer[px][py]) then {
ScreenBuffer[px][py] = (R , G , B) ;
DepthBuffer[px][py] = depth ;
}
else discard fragment

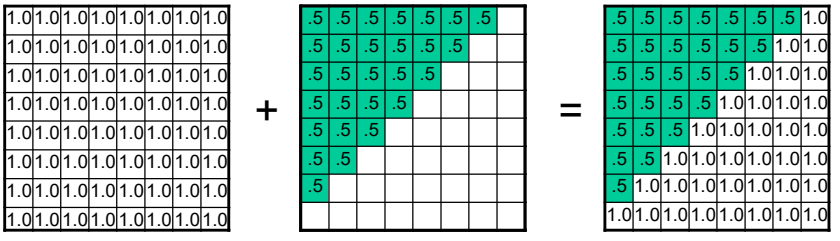
29

Valore di depth (profondità) di un frammento

- ✓ Un valore da 0 a 1
  - ⇒ 0: pixel più vicino possible
  - ⇒ 1: pixel più lontano possible
  - ⇒ i frammenti con depth non inclusa fra 0 e 1 sono scartati automaticamente dal rasterizzatore (il pixel non è nel view frustum, è scarato dal far o near clippling plane)
- ✓ E' la coordianta Z dello spazio schermo
  - ⇒ Lo spazio in ogni pixel ha coordinate intere in x e y
  - ⇒ Vedi lezione sulla proiezione
- ✓ E' interpolato, dentro ogni primitiva, per ottenere il valore dei frammenti
  - ⇒ Come qualsiasi altro valore attributo definito sui vertici
  - ⇒ Attraverso coordinate baricentriche

31

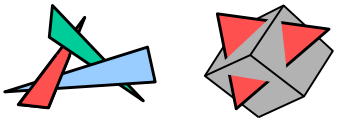
Algoritmo dello **depth-test**: esempio



33

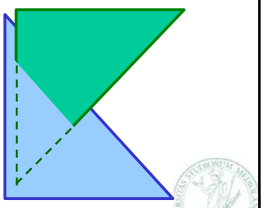
Algoritmo del **depth-test**: vantaggi

- ✓ il rendering diventa “order independent” ☺!!!
- ✓ Funziona su tutto ☺
  - ⇒ anche su:



.5	.5	.5	.5	.5	.5	.5	1.0
.5	.5	.5	.5	.5	.5	1.0	1.0
.5	.5	.5	.5	.5	1.0	1.0	1.0
.5	.5	.5	.5	1.0	1.0	1.0	1.0
.4	.5	.5	.7	1.0	1.0	1.0	1.0
.3	.4	.5	.6	.7	1.0	1.0	1.0
.2	.3	.4	.5	.6	.7	1.0	1.0
1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0

- ✓ Adatto all'implementazione parallela quindi HW ☺



34

Algoritmo del **depth-test**: costi e limiti

- ✓ Costa un po’ di memoria (GPU)
  - ⇒ per memorizzare lo il depth buffer
  - ⇒ il buffer deve essere inizializzato (a profondità massima) prima di ogni rendering
- ✓ Problemi di *aliasing sulla z*
  - ⇒ detto: “z-fighting”
  - ⇒ quando la precisione dei valori di depth non è sufficiente
    es., se si renderizzano due superfici parallele molto vicine
- ✓ I frammenti vengono scartati dal test tardi nel pipeline
  - ⇒ tutta la computazione precedente è già stata inutilmente effettuata
- ✓ Assume superfici del tutto opache
  - ⇒ problemi con le superfici semitrasparenti
- ✓ Il depth buffer è memoria condivisa in lettura e scrittura ☹
  - ⇒ complicazione per chi implementa HW
  - ⇒ efficienza ameno in parte impattata
    (anche se i produttori HW mettono in atto molte ottimizzazioni)
  - ⇒ per questo, il depth test è gestito da una apposita fase non programmabile
    (a valle delle computazioni programmabili per frammento)

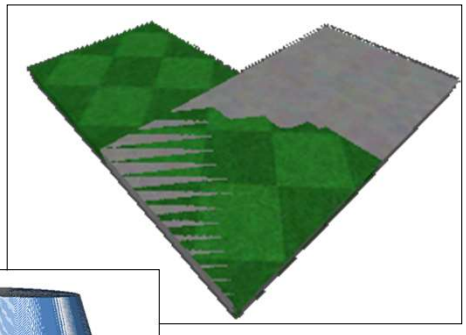
37

Depth test: problemi di precisione

- ✓ Il depth buffer memorizza valori scalari da 0 a 1 inclusi
- ✓ Possono essere rappresentati in virgola mobile, ma più spesso sono in virgola fissa, senza segno
- ✓ Es: se usassi 8 bit, allora, memorizzo l'intero d (da 0 a 255) per rappresentare il razionale $d / 255$
- ✓ La precisione necessaria al test impone di usare più di 8 bit: almeno 16
  - ⇒ Servono ben più di 2^8 = 256 livelli di profondità distinti, per evitare z-fighting
- ✓ Il problema di z-fighting non viene mai completamente evitato, e si manifesta se vengono renderizzate superfici parallele sufficientemente vicine fra loro (oppure coincidenti)

38

Z-figthing: esempi

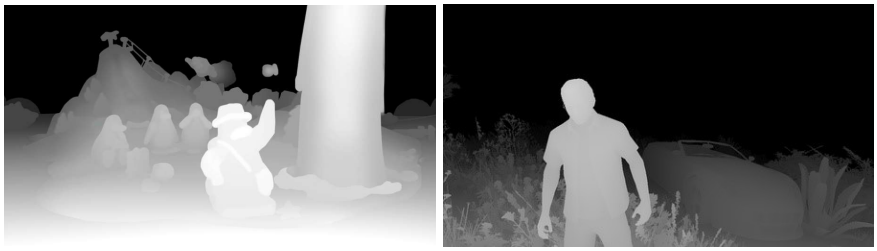


Due mesh che modellano trochi di cono:
una azzurra e una, *leggermente* più piccola, bianca

39

Effetto collaterale del Depth test: ogni rendering produce anche una depth image

- ✓ Dopo ogni rendering, ho prodotto non solo un'immagine a colori (RGB per pixel) ma anche un depth-buffer (profondità per pixel)
  - ⇒ una depth image che rappresenta un «bassorilievo» della scena
  - ⇒ Si tartta quindi di una range scan «virtuale»



  - ⇒ il color-buffer (RGB) viene mandato a schermo,
  - ⇒ il depth-buffer è solo di uso interno e normalmente viene scartato
  - ⇒ alcuni algoritmi di rendering lo sfruttano invece per gli scopi più vari

43

Depth test, vantaggi

- ✓ Il rendering è reso *order independent*:
  - ⇒ se disegno prima la primitiva davanti: i frammenti di quella dietro verranno scartati
  - ⇒ se disegno prima la primitiva dietro: i frammenti della primitiva davanti li sovrascriveranno
  - ⇒ risultato finale: è lo stesso!
  - ⇒ L'efficienza può essere però diversa: *scartare* è più efficiente di *scrivere-per-poi-sovrascrivere*
    - Quindi, ordine ottimale è front-to-back
    - L'opposto di quello usato nell'algoritmo del pittore!

44

Depth test: considerazioni pratiche sull'efficeinza

- ✓ scartare è più efficiente di scrivere-per-poi-sovrascrivere
  - ⇒ quindi: meglio disegnare *prima* le cose davanti *poi* quelle dietro: rendering front-to-back
  - ⇒ l'impatto è accentuato dalle ottimizzazioni HW
  - ⇒ quindi: il depth-sorting è ancora utile, come ottimizzazione
    - effettuato al contrario, che non nell'algoritmo del pittore
  - ⇒ ma, non è necessario (il risultato è sempre corretto)
    - es: può agevolmente essere fatto a livello di oggetto, non di primitive

45

Abilitare il depth test

- ✓ Il depth test è implementato ad HW nella GPU
- ✓ Quindi sia nelle API grafiche a basso livello che (a maggior ragione) nelle librerie ad alto livello, il programmatore si limita ad abilitarlo oppure disabilitarlo
  - ⇒ Ma, a basso livello, è responsabilità del programmatore cancellare il depth buffer (settarlo al valore massimo) prima di ogni rendering
- ✓ In three.js, questa scelta è effettuata settando un apposito flag nel materiale della mesh renderizzata
  - ⇒ `mioMateriale1.depthTest = true;`
  - ⇒ Di default, è abilitata
- ✓ In molti contesti (come video-gaming) il depth test si assume, di norma, sempre abilitato

48