

3D számítógépes geometria és alakzatrekonstrukció

2a. Háromszöghálók

<http://cg.iit.bme.hu/portal/node/312>

<https://www.vik.bme.hu/kepzes/targyak/VIIIMA25>

Dr. Várady Tamás, Dr. Salvi Péter
BME, Villamosmérnöki és Informatikai Kar
Irányítástechnika és Informatika Tanszék



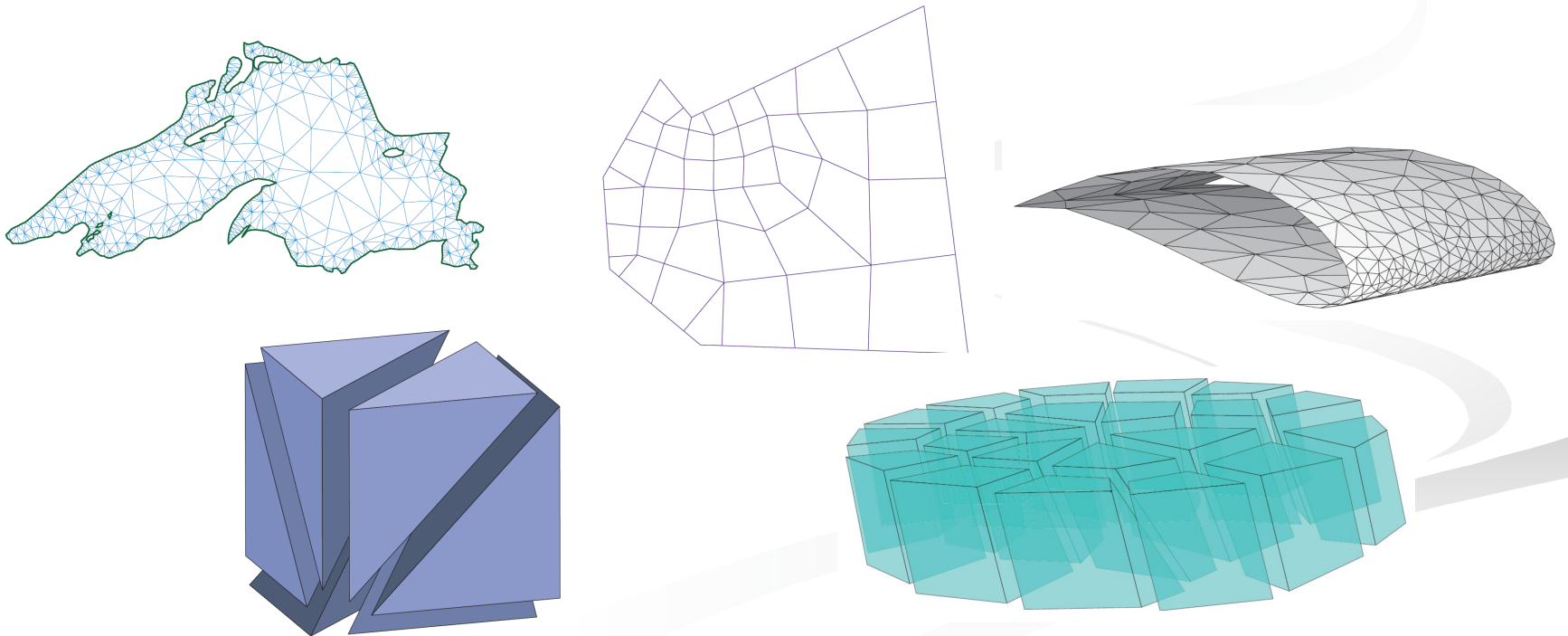
Tartalom

- Háromszöghálók – bevezetés
- 2D: Voronoi-diagram és Delaunay-háromszögelés, egyszerű algoritmusok
- Háromszöghálók 3D-ben
- További háromszögelő algoritmusok

Tesszelláció – általánosan₁

Lineáris struktúrák létrehozása

- csúcsok
- egyenes élek gráfja
- felületek tesszellációja – síklapok
- tömör testek tesszellációja – térbeli primitív testek



Háromszögháló₂

Alkalmazások

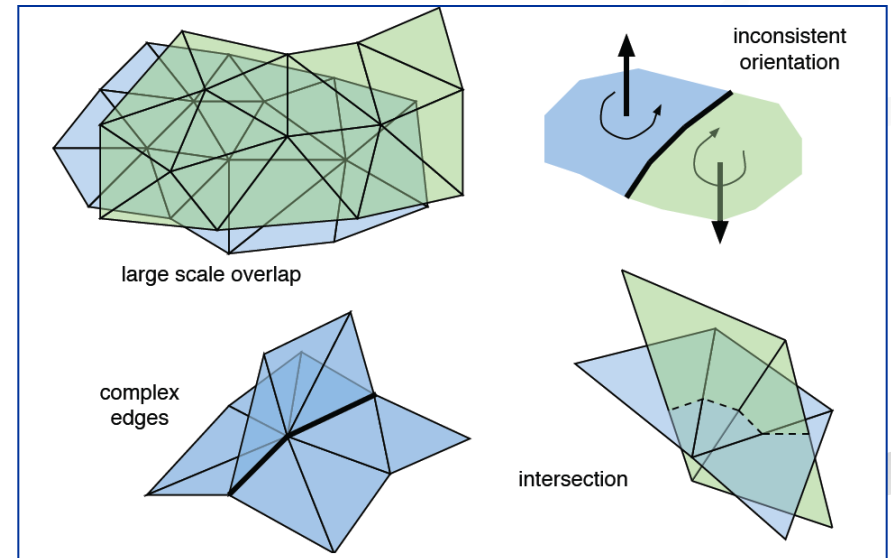
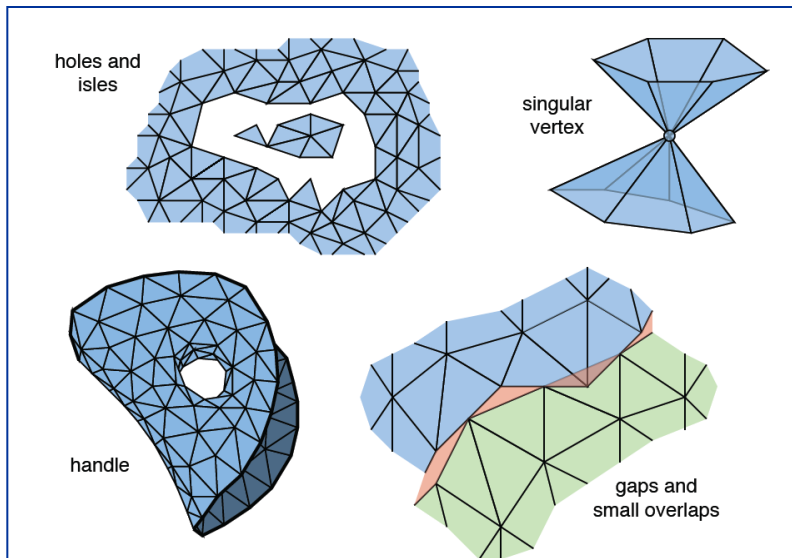
- számítógépes grafika, számítógépes játékok, animáció, virtuális valóság
- numerikus számítások, komplex egyenletrendszerek
- szimuláció, véges-elemes eljárások
- általában – orvosi és mérnöki alkalmazások
 - nincs szükség folytonos reprezentációra
 - folytonos reprezentáció nem használható

Előnyök

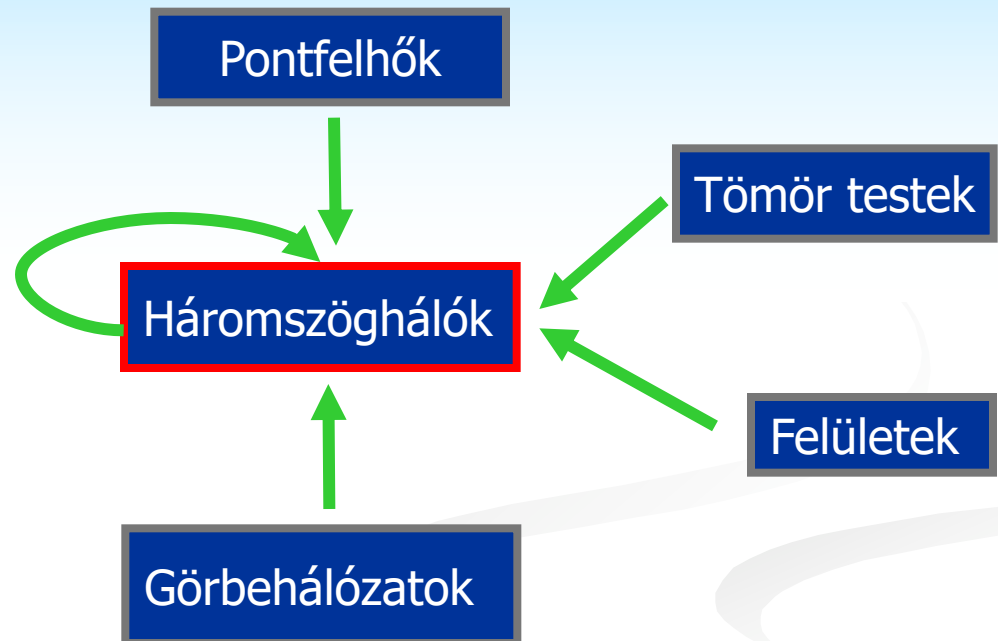
- egységes adatstruktúra
- hatékony algoritmusok
- hardver támogatás stb.

Háromszöghálók₃

- lokálisan körlap topológia (2-manifold)
- nem önmetsző, nem átlapoló
- folytonos és orientálható
- egyenletes és sima



Háromszögháló algoritmusok₄



Input:

- 2D-s és 3D-s pontfelhők
- pontfelhők + élek és él-hurkok → háromszögkitöltés
- háromszögháló → egyszerűsítés, újrarámszögelés, szépítés
- törött vonalas élek és „megvágott” (trimmelt) felületlapok

Háromszöghálók jellemzése₅

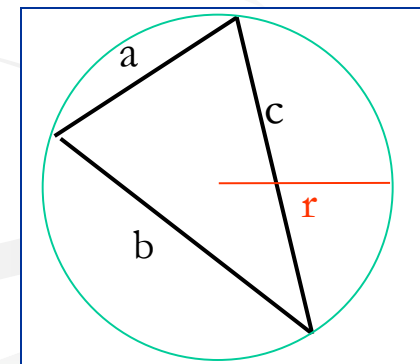
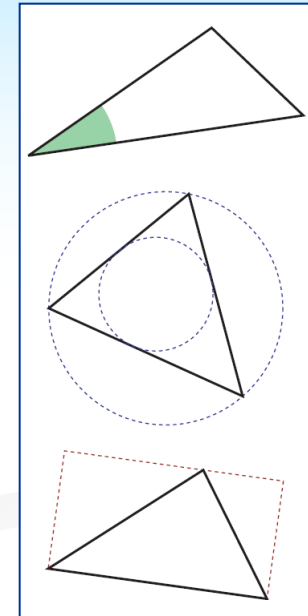
Izotrópia: „egyenletes” élhosszak és „egyenletes” szögek

Mértékek:

- legkisebb szög
- a körülírt kör és a belső érintőkör sugarának aránya
- a leghosszabb oldal és a magasság aránya
- a legrövidebb oldal és a körülírható kör sugarának aránya

$$\frac{\min(a, b, c)}{r}$$

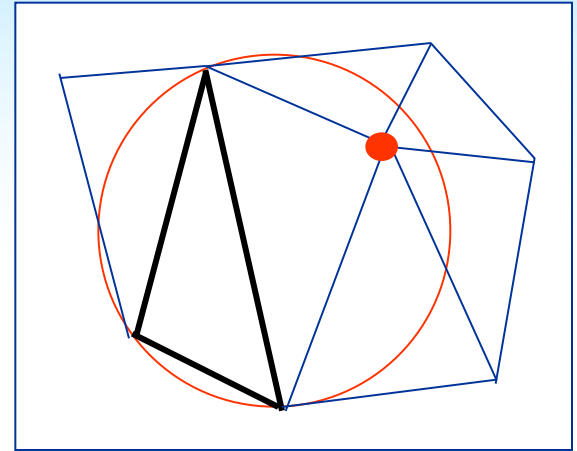
maximális, ha $a=b=c, \sqrt{3}$



2D: tesszellációs algoritmusok₁

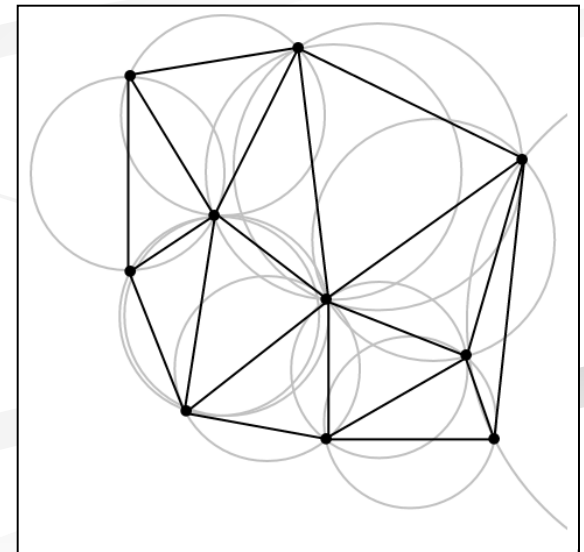
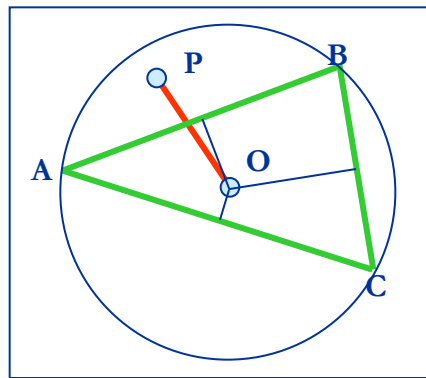
Delaunay háromszögháló (DT)

- a körülírható körökben nincs más pont
- egyértelmű, ha nincsenek körnégyszögek
- egyenletes háromszögeloszlás
- maximalizálja a legkisebb szöget
- minimalizálja a legnagyobb körülírható kör sugarát
- minimalizálja a beírható körök sugarainak összegét



Belső pont vizsgálat

- $|P-O| < r$ (?)



2D: tesszellációs algoritmusok₂

Voronoi diagram (VD) – tartományokra bontás „természetes” módon:

$$q \in V_cella_i: |q-p_i| < |q-p_j|, j \neq i$$

$$q \in V_él_{ij}: |q-p_i| = |q-p_j|$$

$$q \in V_csúcs_{ijk}: |q-p_i| = |q-p_j| = |q-p_k|$$



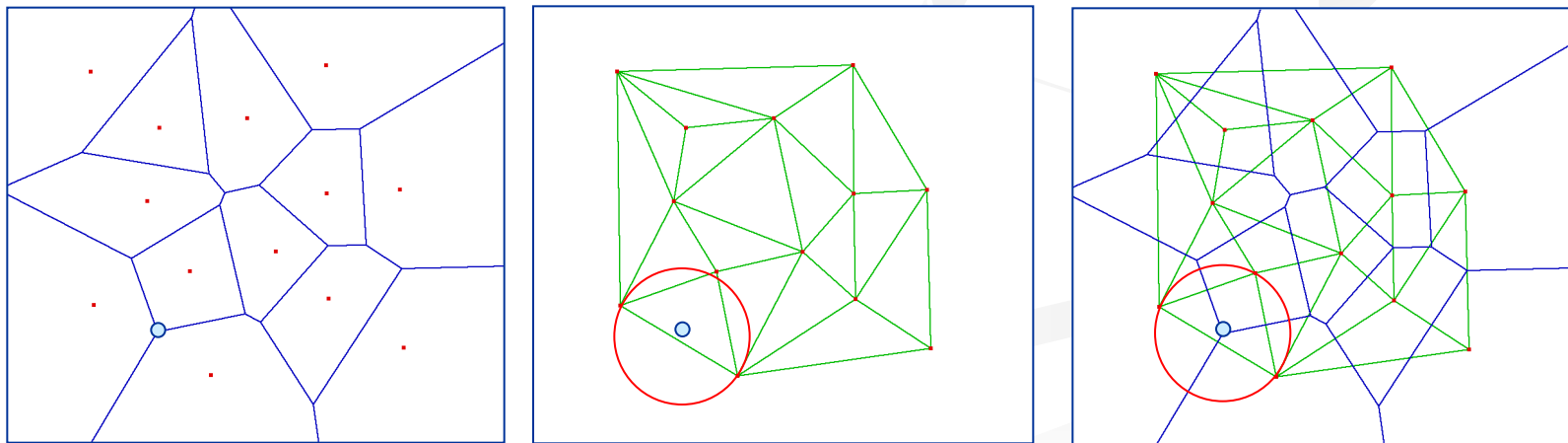
Duális gráfok: Voronoi diagram

↔ Delaunay-háromszögháló

$$D_csúcs(p_i) \Leftrightarrow V_cella_i$$

$$D_háromszög(p_i p_j p_k) \Leftrightarrow V_csúcs_{ijk}$$

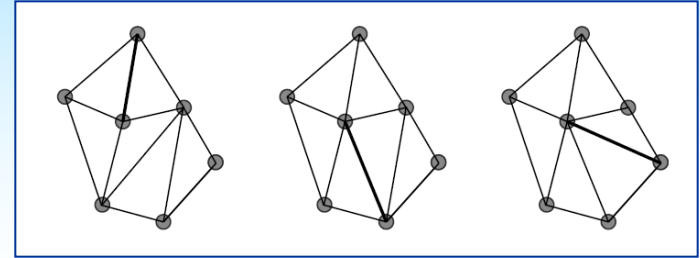
$$D_él(p_i p_j) \Leftrightarrow V_él_{ij}$$



2D Delaunay: élcseré algoritmus

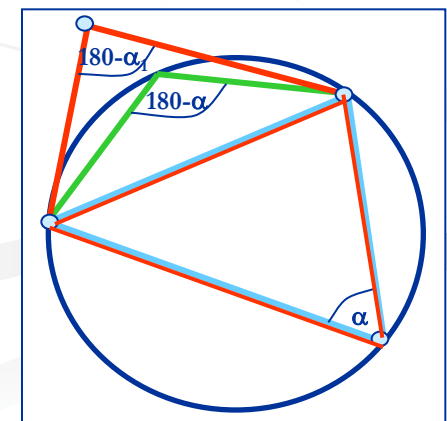
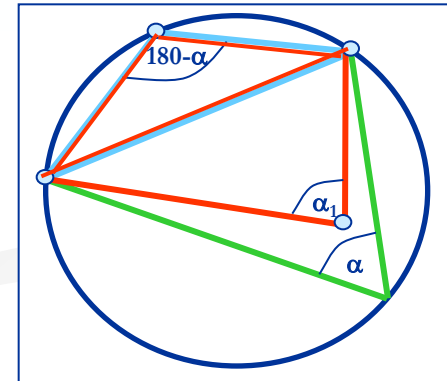
Négy 2D-s algoritmus:

- Élcseré (Delaunay)
- Inkrementális (Delaunay)
- „Oszd meg és uralkodj” (Delaunay)
- Söprő egyenes (Voronoi)



Élcseré algoritmus

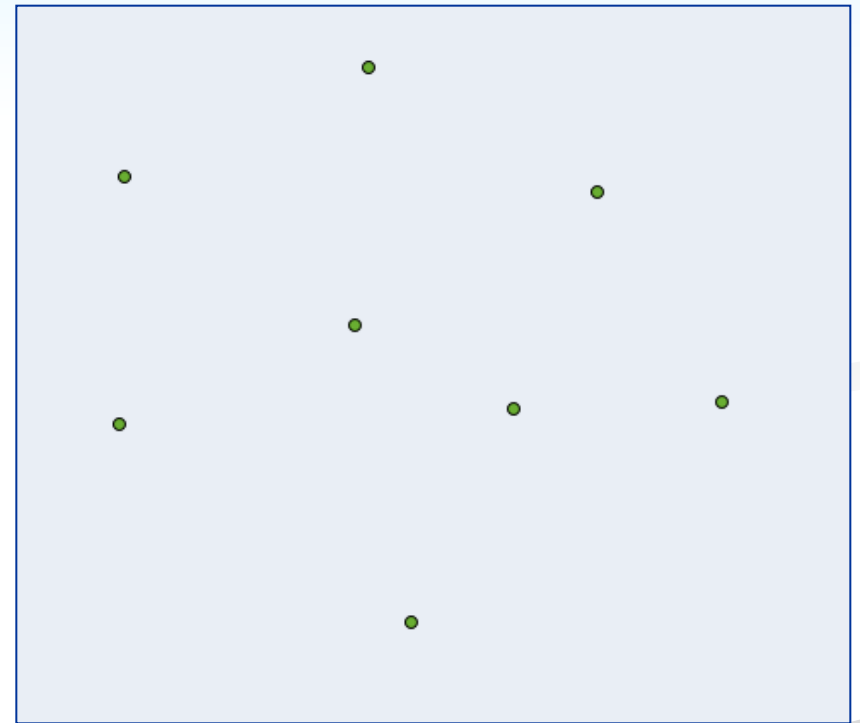
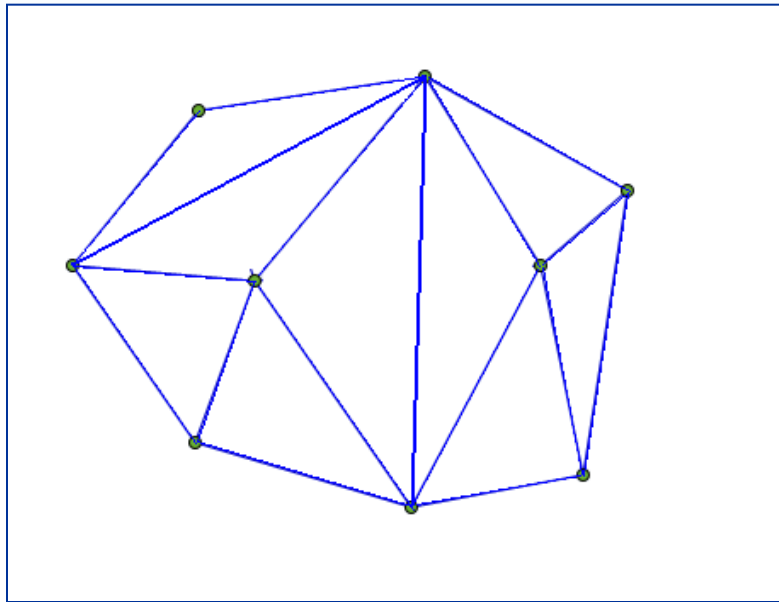
- input: tetszőleges háromszögelés
- konvex négyszögek vizsgálata
- ha szükséges, lokális élcseré (edge flipping)
- az eljárás mindig terminál – $O(n^2)$ lépés



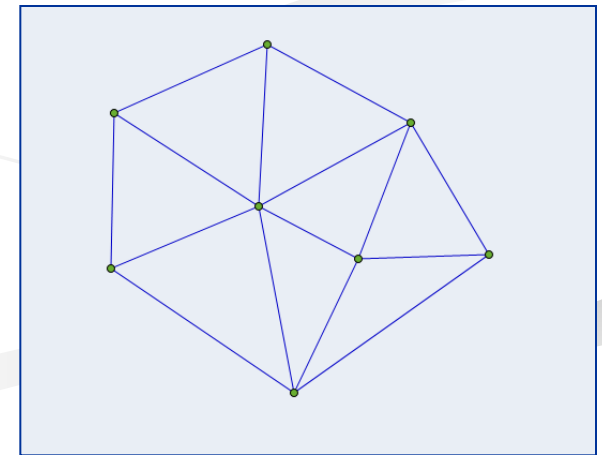
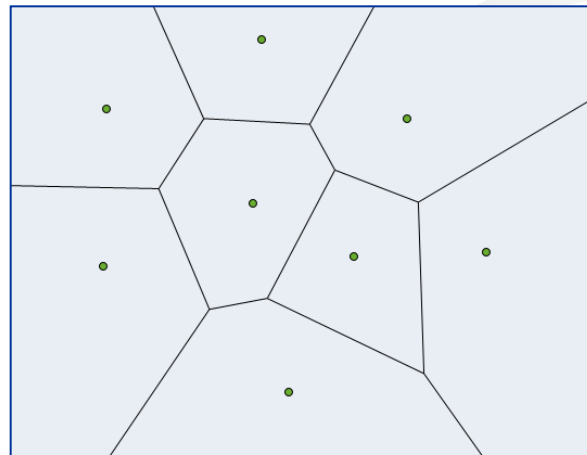
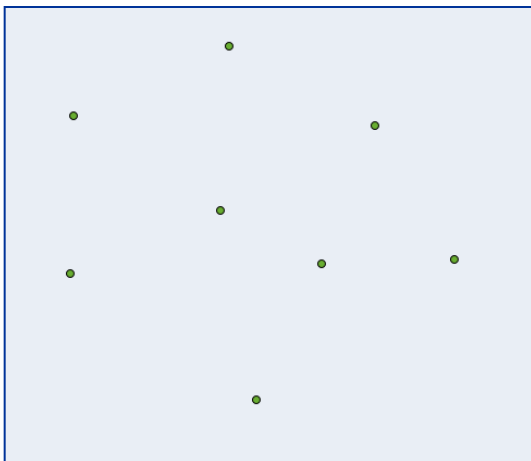
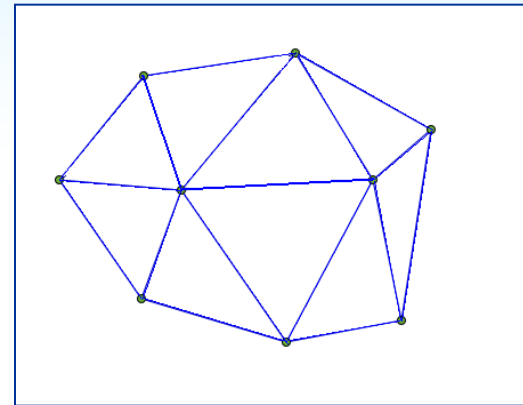
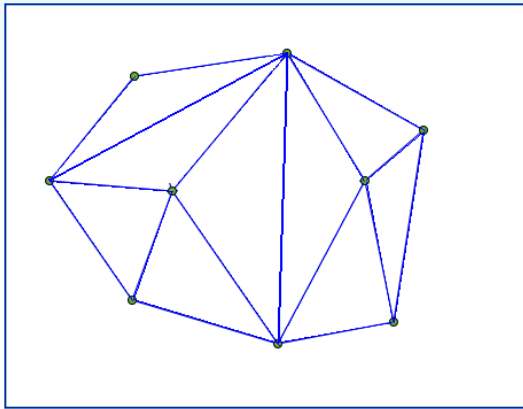
Körnégyszög kritérium

- szemben levő szögek összege: 180
- első eset: $\alpha_1 + (180 - \alpha) > 180 \leftrightarrow$ rossz átló
- második eset: $\alpha + (180 - \alpha_1) < 180 \leftrightarrow$ jó átló
- mindig a nagyobb szögpar csúcsait kell összekötni !

Ujjgyakorlat*- Delaunay háromszögek és Voronoi diagram



Ujjgyakorlat - Delaunay háromszögek és Voronoi diagram

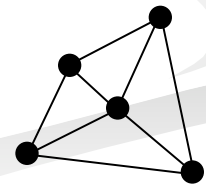
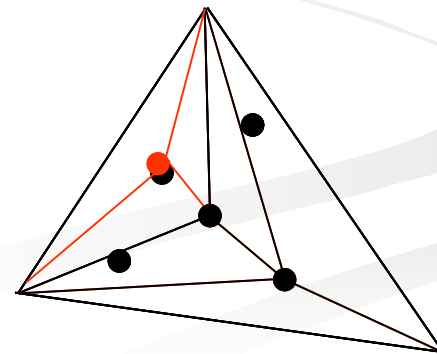
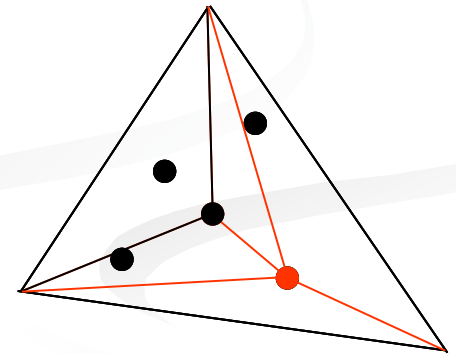
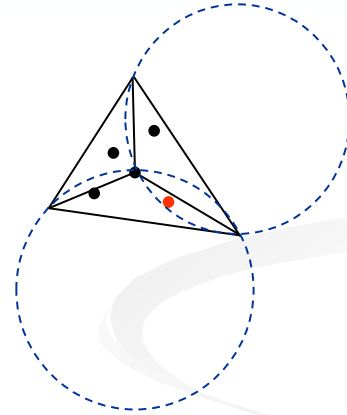
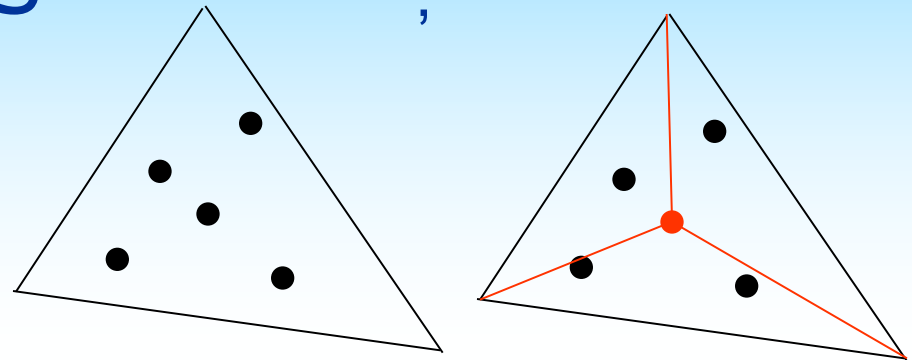


Inkrementális algoritmus,

■ Bowyer-Watson algoritmus

1. óriás-háromszög az összes pont körül
2. pontok hozzáadása egyesével
3. körülírható körök meghatározása, amelyek tartalmazzák p_i -t
4. ezen háromszögek törlése
5. a megmaradt poligon és a p_i pont háromszögelése
6. óriás-háromszög törlése

■ $O(n^2)$ lépés, átlagosan $3n$



2D Voronoi: söprővonal algoritmus₁

Fortune algoritmus

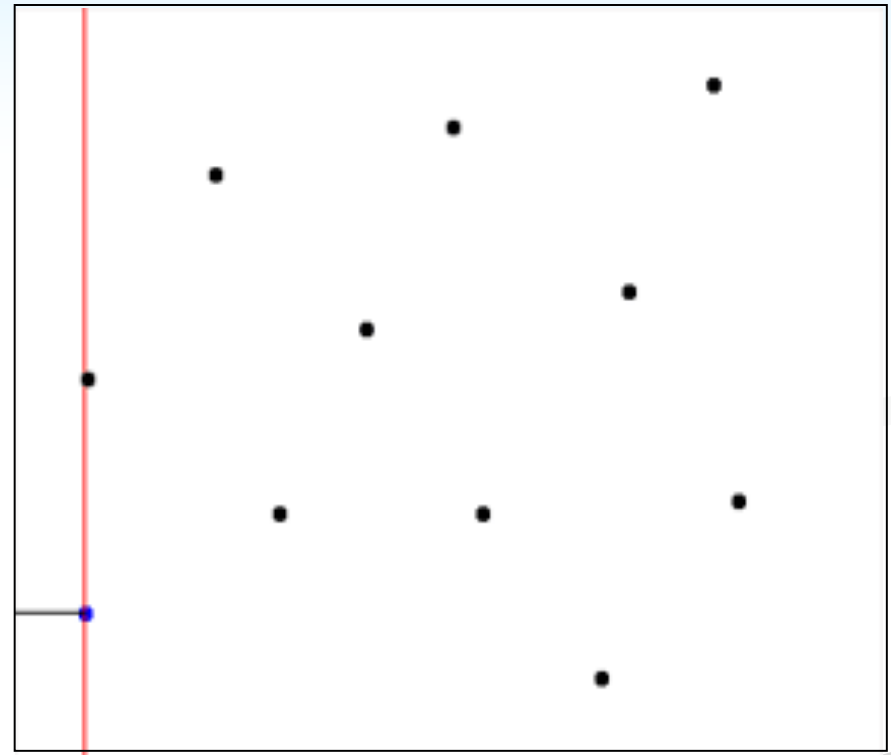
Söprő egyenes - balról jobbra

Baloldal: félkész Voronoi diagram

- mozgó hullámfront (beach line): parabola ívek sorozata
- parabolaív – pontok egyenlő távolságra egy p_i ponttól (D_csúcs) és a söprő egyenestől
- Voronoi él: szomszédos parabolaívek metszéspontjainak sorozata

Két esemény:

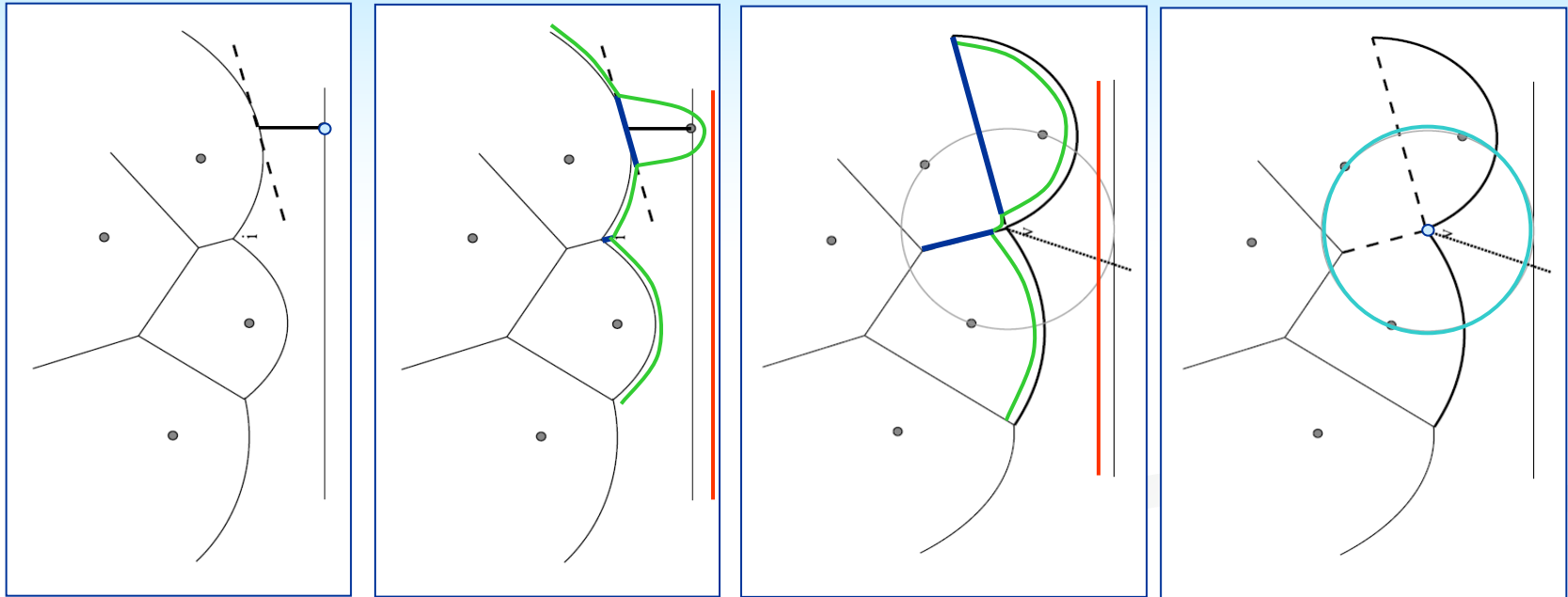
- Csúcs-esemény \rightarrow új V_él
- Kör-esemény \rightarrow új V_csúcs



$n \log n$ lépésszám



2D Voronoi: söprővonal algoritmus₂



Csúcs-esemény \Rightarrow

- új D_csúcs befűzése
- új V_cella (egy új szűk parabola tágulni kezd)
- új V_él (él szélesedik)

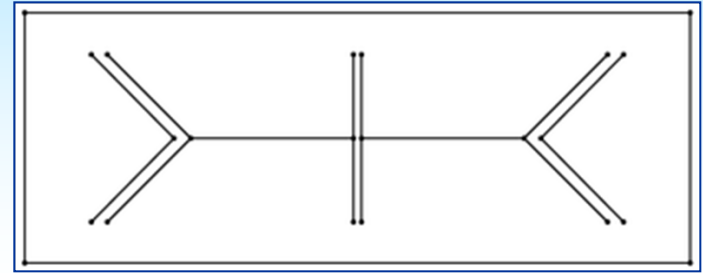
\Rightarrow Kör-esemény

- parabola eltűnik, két él összefut és egy V_cella lezárul
- új V_csúcs befűzése
- új V_él (növekszik)

Háromszögelés kényszerekkel

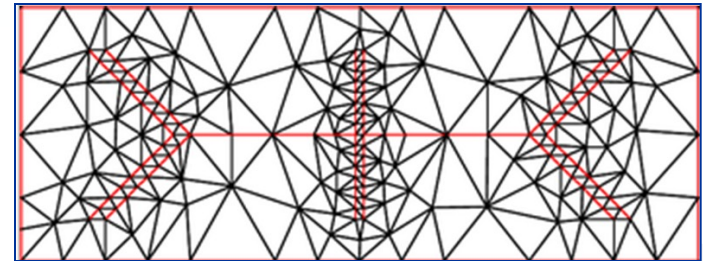
■ Input:

- ponthalmaz + rögzített élek és él-hurkok



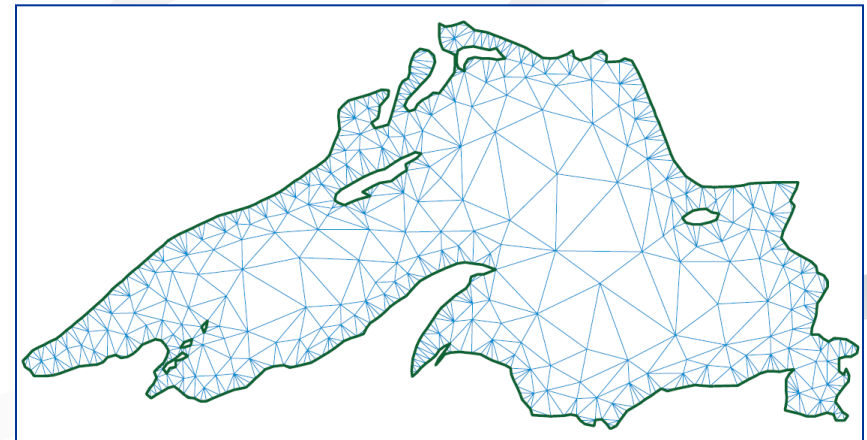
■ Output:

- háromszögháló: legkisebb szög $\geq \alpha_0$, leghosszabb él $\leq l_0$ (opcionális)

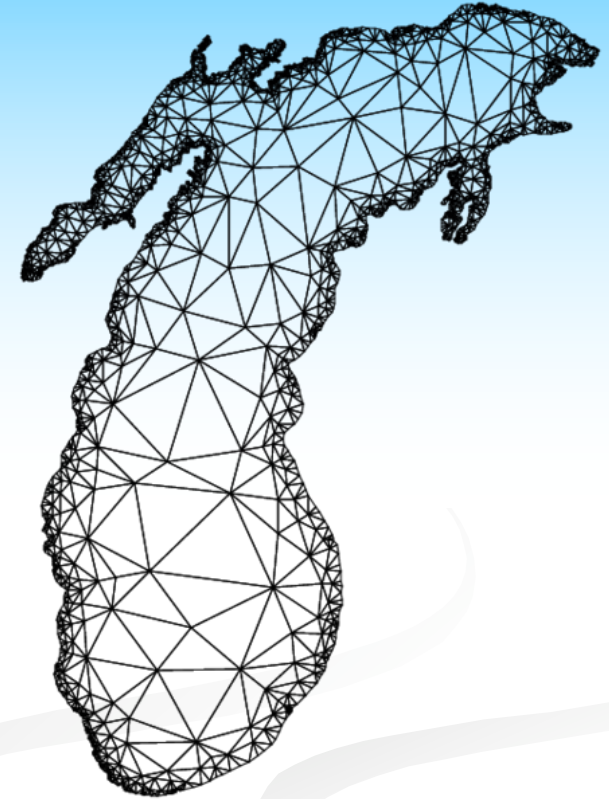
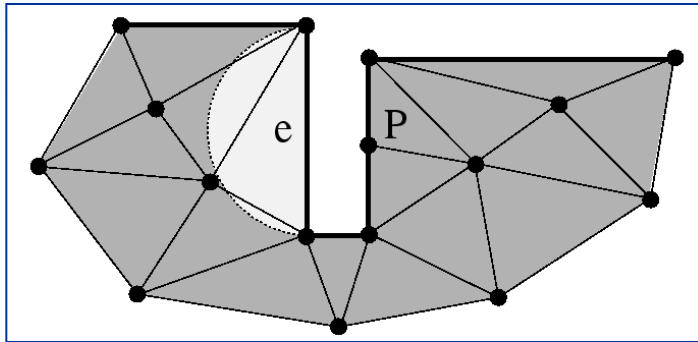


■ Iteratív eljárás

- kezdeti Delaunay-szerű háromszögelés
- új határpontok beszúrása
- “rossz” háromszögek \rightarrow belső pontok beszúrása, lokális korrekció



Önálló projekt**

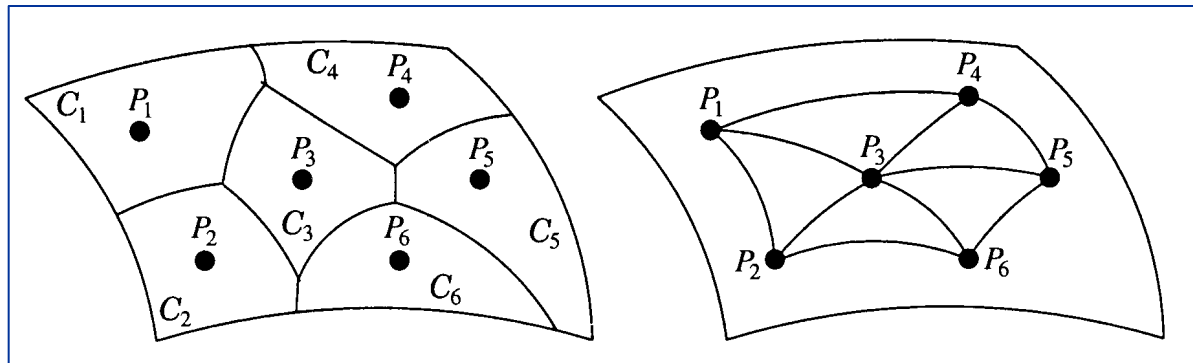


- Delaunay háromszöghálók előállítása kényszerek figyelembevételével
- Szemináriumi előadás és prototípus implementáció
- Poligon struktúrák létrehozása, Delaunay előállítása majd finomítása

3D háromszögelés₁

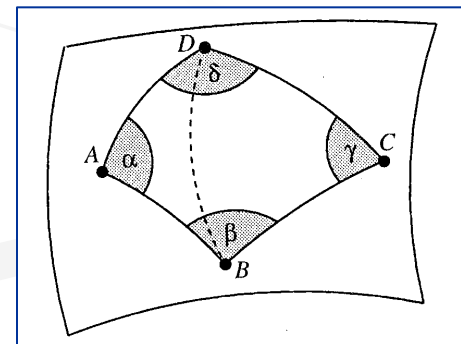
Kiterjesztés görbült felületekre (Kós'99)

- távolság: legrövidebb felületi görbeszakasz hossza
- általánosított Voronoi cellák és Delaunay háromszögek



Általánosított szögkritérium görbült négyszögekre

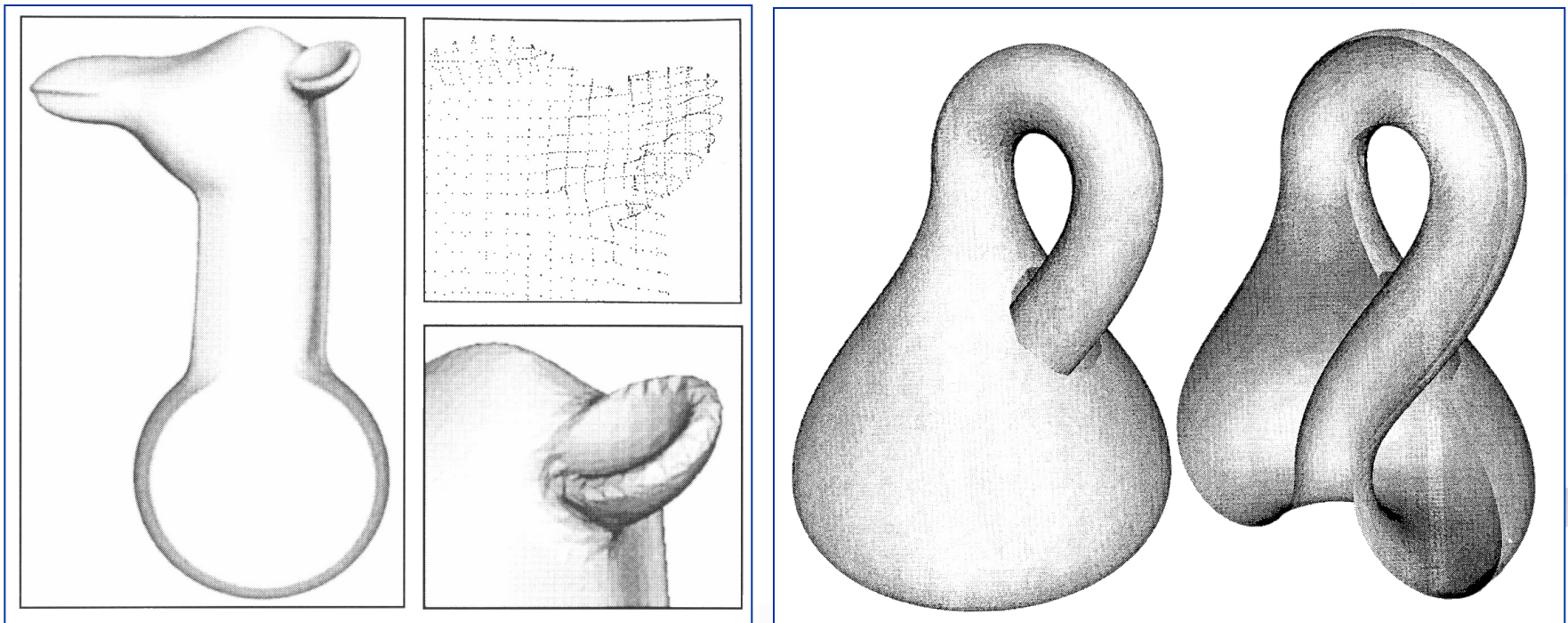
- ha $\beta + \delta > \alpha + \gamma \rightarrow$ BD összekötés



3D háromszögelés₂

Gyakorlati elvárások:

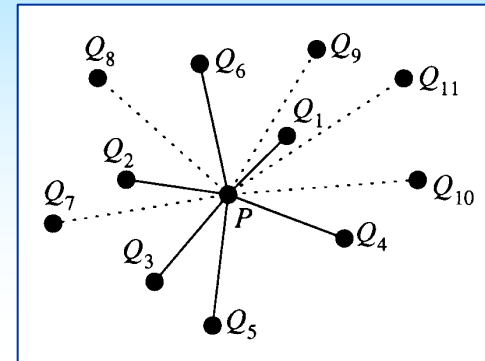
- általános topológia: nyitott vagy zárt felületek, lyukak
- zajos, nagyon egyenlőtlen eloszlású pontok
- nem projektálható, nem orientálható ponthalmazok



3D háromszögelés₃

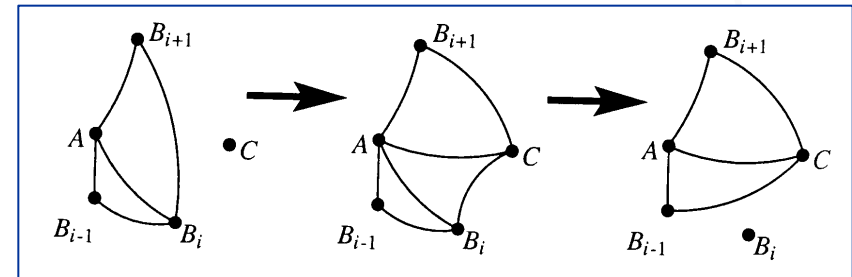
Előfeldolgozás

- octree
- lokális normálvektor becslés
- szomszédsági gráf



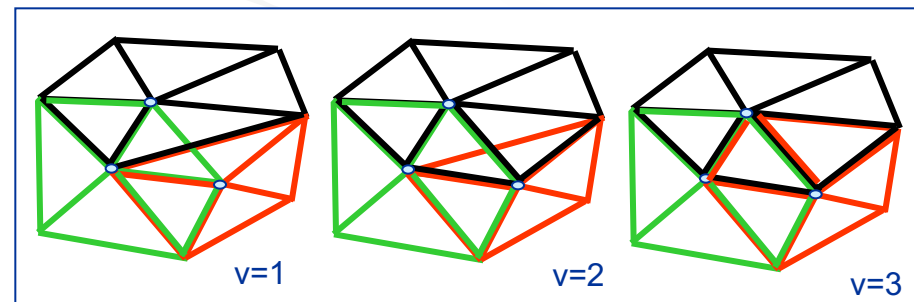
Lokális Delaunay-háromszögelés pontonként a normál síkban

- A és C összekötése (?) – a négyszög szabály szerint: AB_jCB_{j+1}
- szükség esetén B_j vagy B_{j+1} törlése
- lokális háromszögleyező előállítása

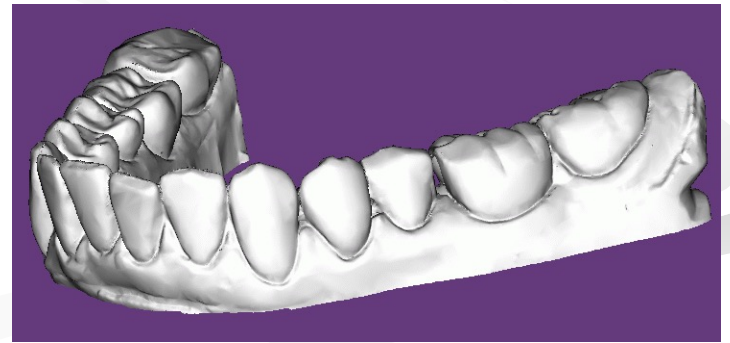
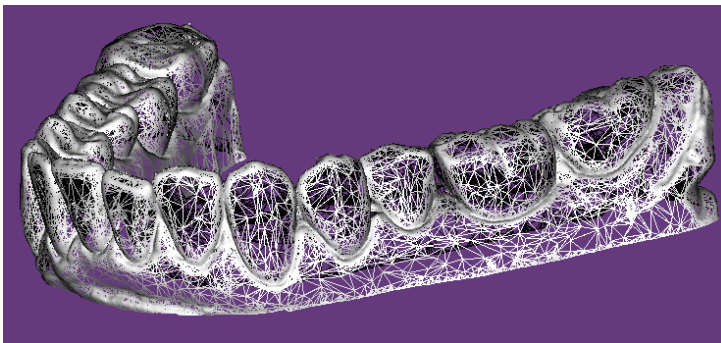
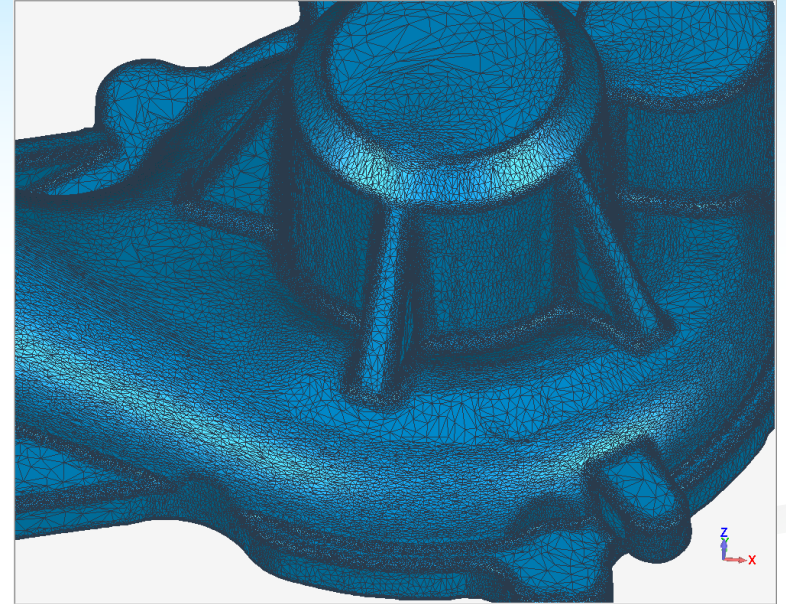
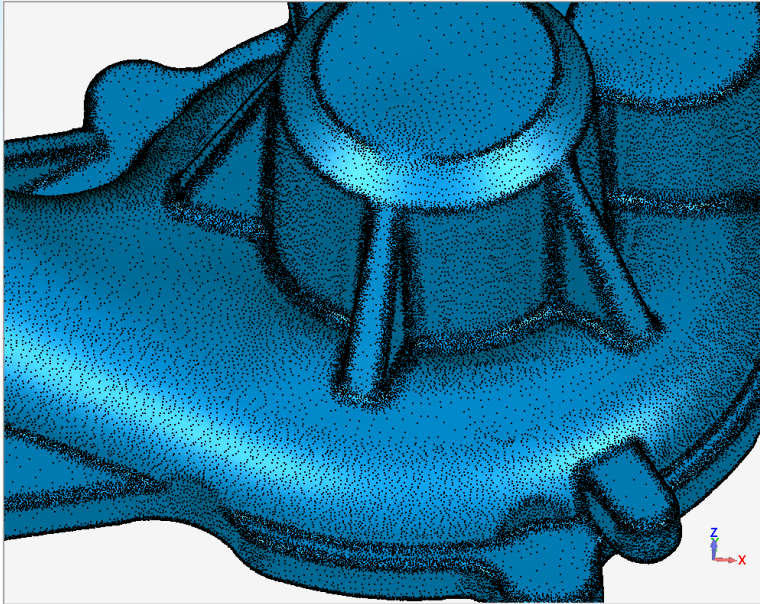


Összeépítés 3D-ben

- inkonzisztens háromszögek esetén: szavazás előfordulás szerint – 1, 2, 3

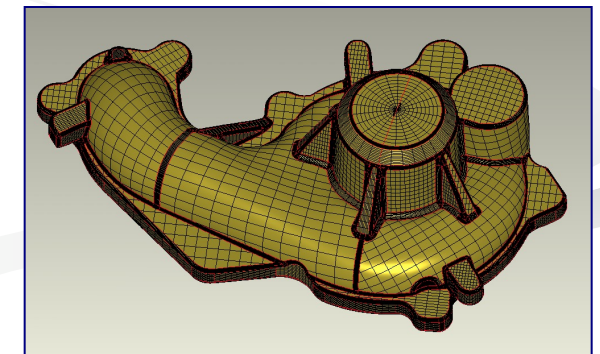
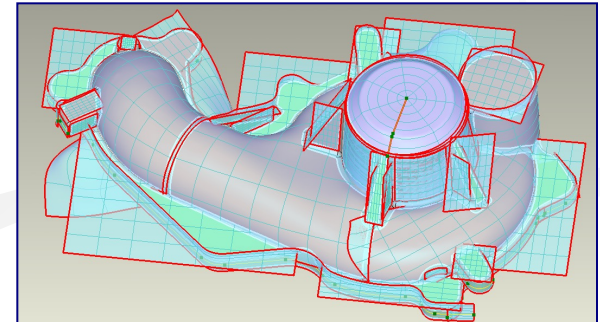
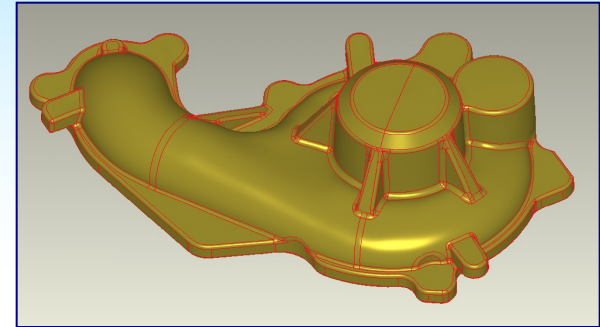


3D háromszögelés₄ - példák



Vágott (trimmelt) lapok háromszögelése

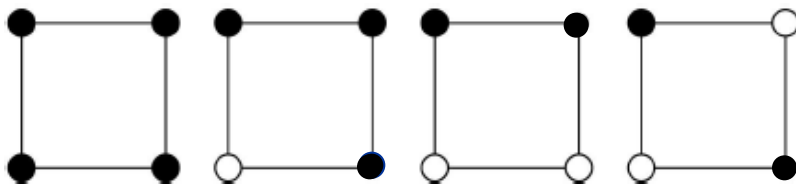
- Szabadformájú felületek: $[u,v]$ parametrikus tartomány
- Analitikus felületdarabok: létezik parametrikus reprezentáció
- Algoritmus:
 - $[u,v]$ tartomány felosztása háromszögekre (szabályos háló)
 - 3D él közelítése törtvonallal
 - él visszavetítése $[u,v]$ -be
 - félbevágott háromszögek újránháromszögelése
 - leképzés $2D \rightarrow 3D$
 - 3D háromszögháló szépítése



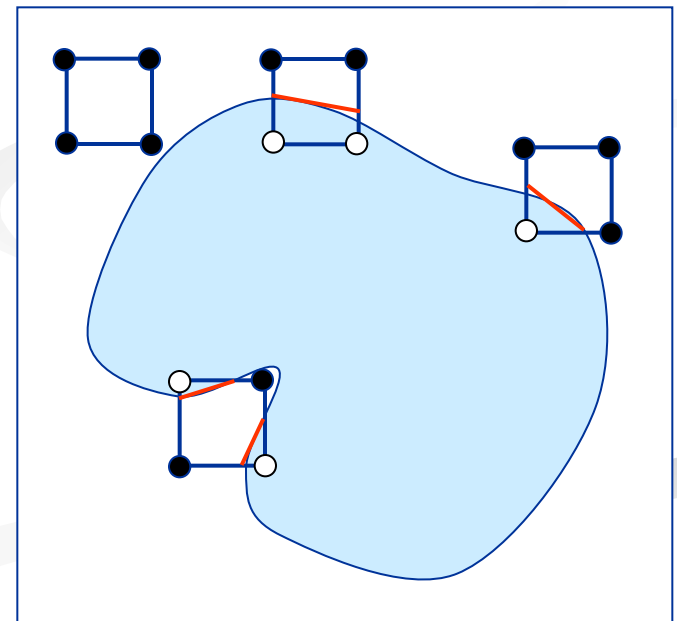
Implicit felületek háromszögelése₁

- Implicit felületek – parametrizáció általában nincs: $F(x,y,z)=0$
- CT, MR mérések – voxel reprezentáció, cél: $\alpha \geq konstans$ izofelület előállítása
- Háromszögelés – sétáló kockák (marching cubes)
- A skalár mező kiértékelhető a sarokpontokban

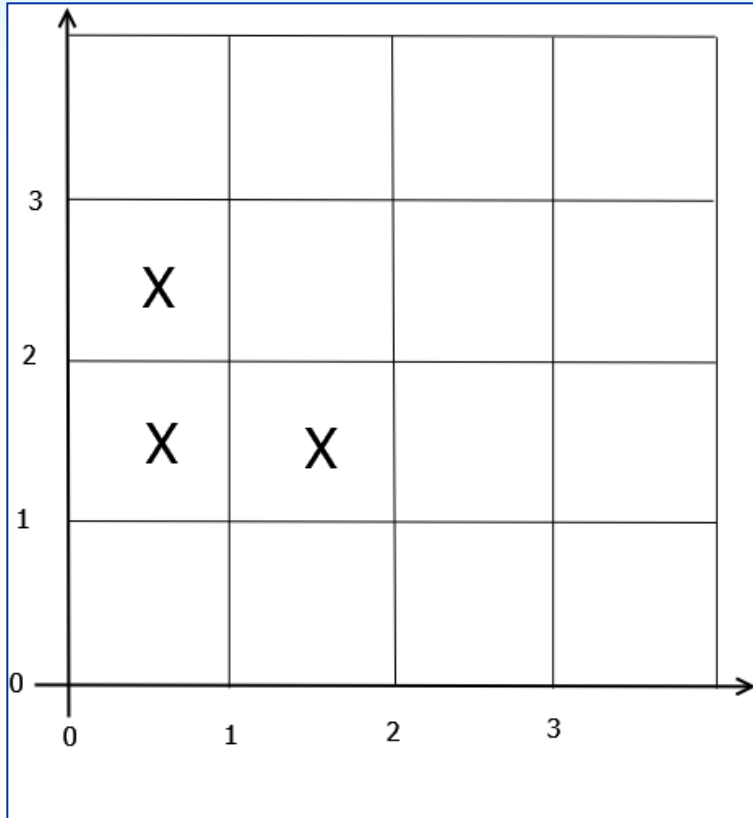
- Sétáló négyzetek - 2D-s konfigurációk:



- Adaptív finomítás célszerű

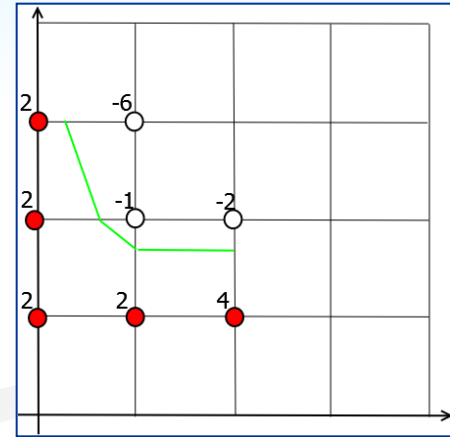
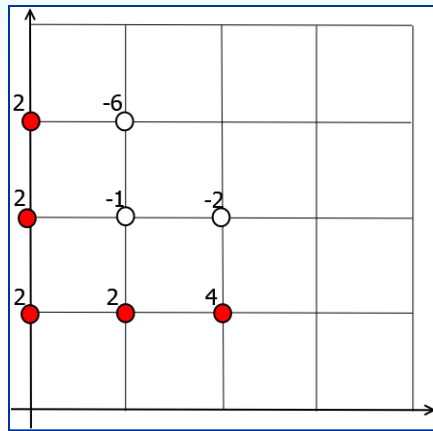
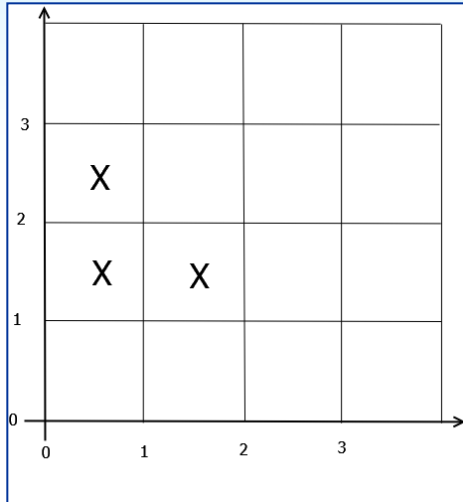


Ujjgyakorlat* - sétáló négyzet



$$F(x, y) = x^2 - y^2x + 2$$

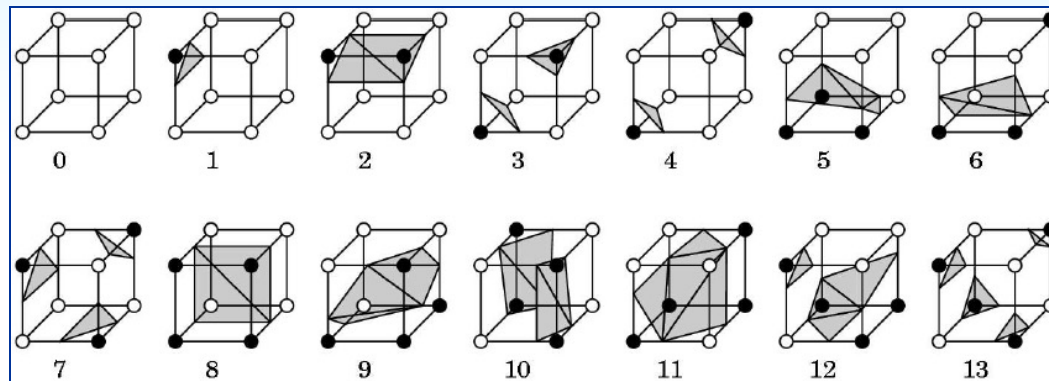
Ujjgyakorlat - sétáló négyzet



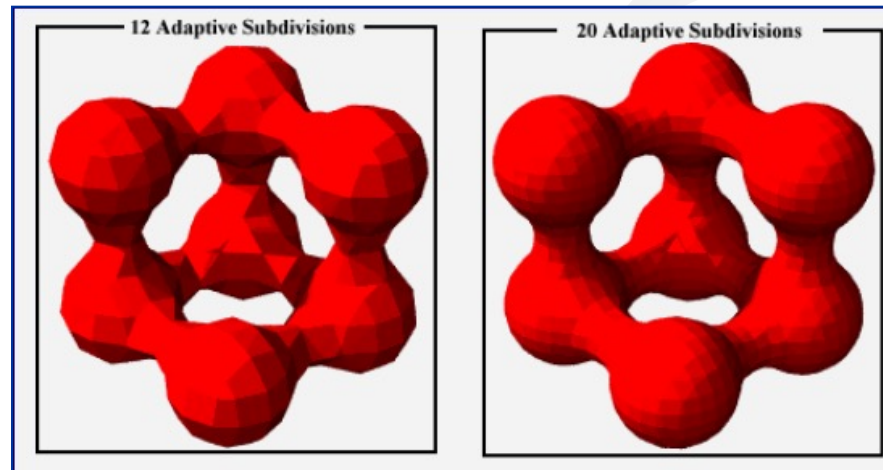
$$F(x, y) = x^2 - y^2x + 2$$

Implicit felületek háromszögelése₂

3D ekvivalens konfigurációk

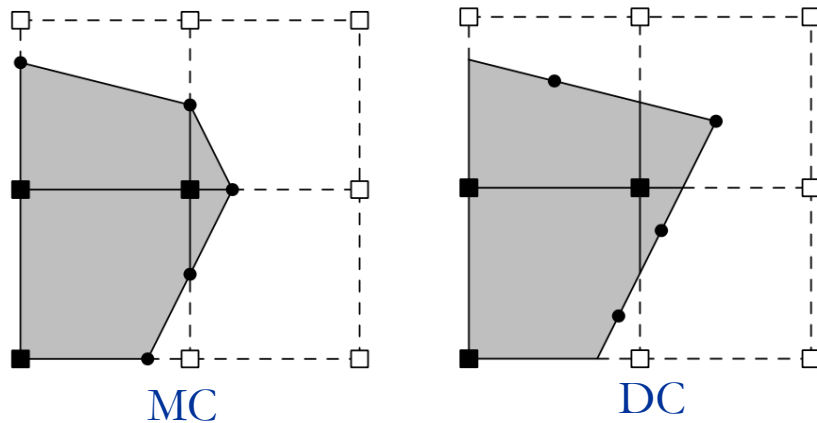


3D példa

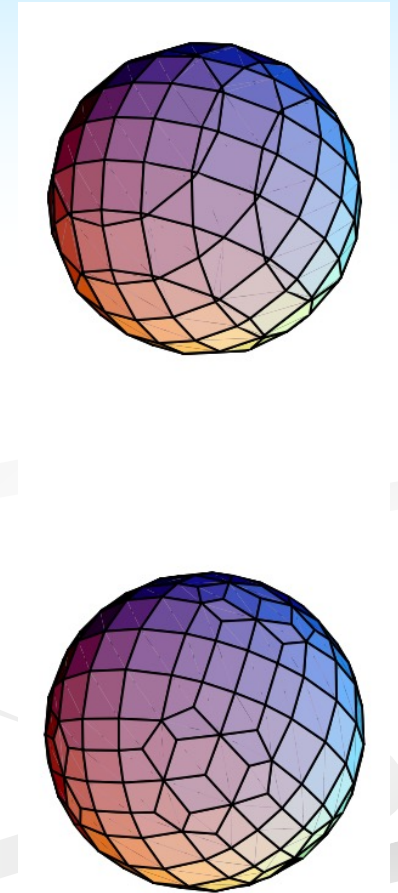


Implicit felületek háromszögelése₃

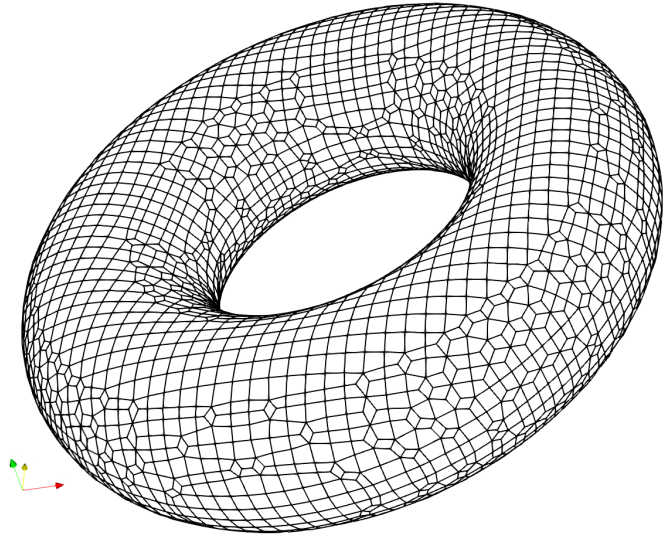
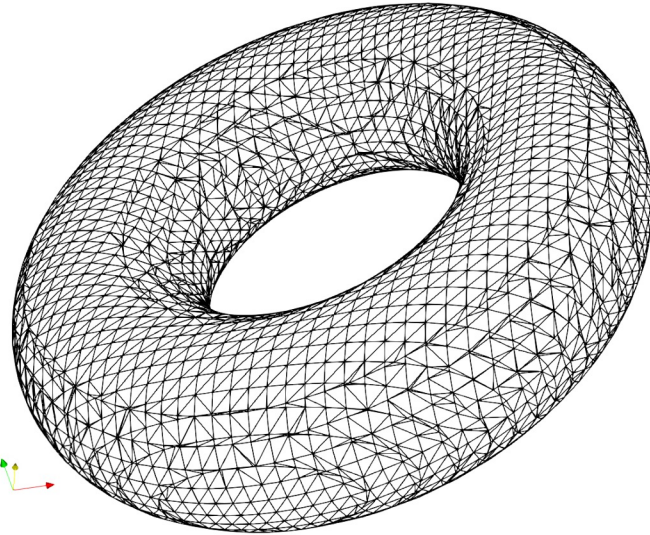
- Probléma: sok csúnya és kicsi háromszög
- Duális módszer („dual contouring” / SurfaceNet)
 - Csúcsok a cellákban, nem az éleken
 - Egyszerű topológia (mindig négyszögek)



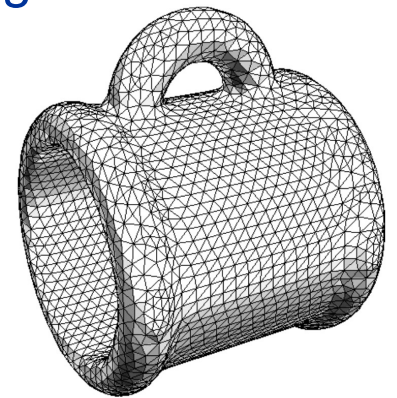
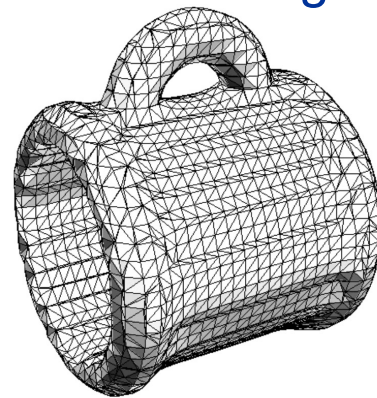
- Fel tud használni gradiens információt is
 - Pontosabban helyezi el a cellában a pontot
 - $\sum_i (\mathbf{n}_i \cdot (\mathbf{p} - \mathbf{p}_i))^2 \rightarrow \min$



Implicit felületek háromszögelése₄



- További problémák, pl. éles élek kezelése – rengeteg variáns



A következő előadás tartalma

- háromszöghálók egyszerűsítése
 - csúcspontok klaszterezése
 - inkrementális eljárások
 - progresszív hálók
 - egyenletes mintavételezés és újraráhálózás
- progresszív hálók
- normál vektorok és görbületek numerikus becslése
- háromszöghálók simítása