

Viewing

321190
2008년 봄학기
5/13/2007
박경신

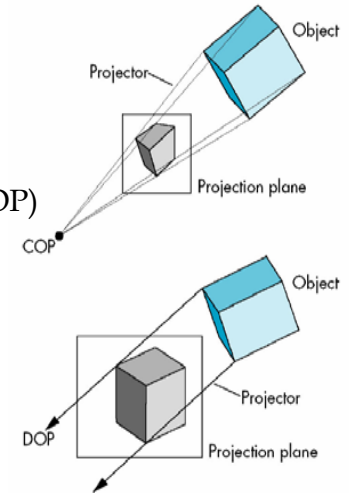
Viewing

□ 관측의 기본요소

- 객체 (Objects)
- 관측자 (Viewer)
- 투영선 (Projector)
- 투영면 (Projection plane)

□ 투영중심 (Center of Projection: COP)

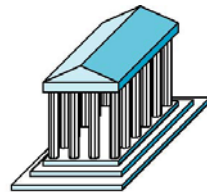
- COP가 유한한 경우 -
투시관측 (Perspective views)
- COP가 무한한 경우 -
평행관측 (Parallel views)



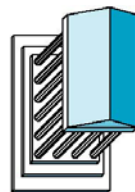
Classical Viewing



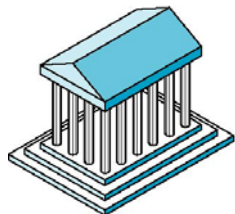
Front elevation
전면관측



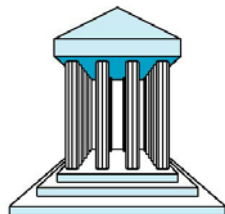
Elevation oblique
측면경사관측



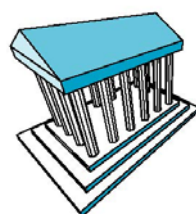
Plan oblique
평면경사관측



Isometric
등축관측

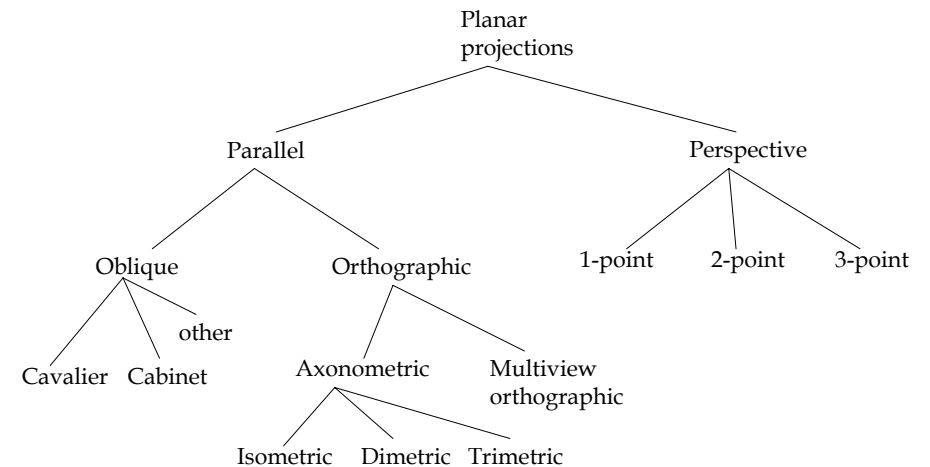


One-point perspective
1-소실점 투시관측

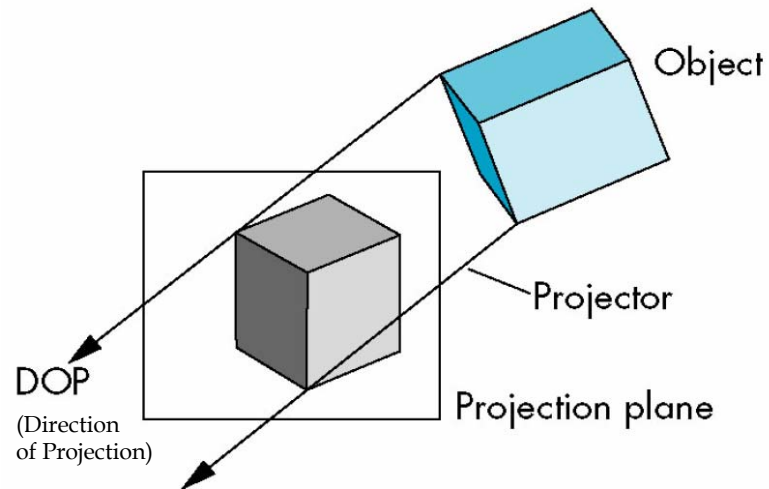


Three-point perspective
3-소실점 투시관측

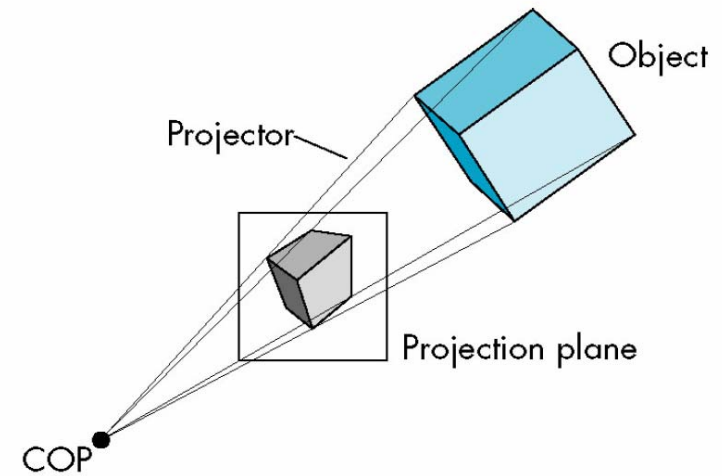
Classical Viewing



Parallel Viewing

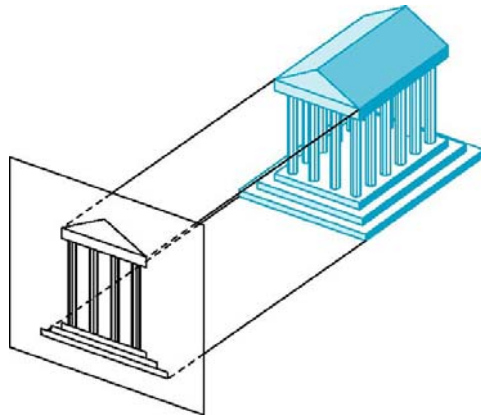


Perspective Viewing



Orthographic Projection

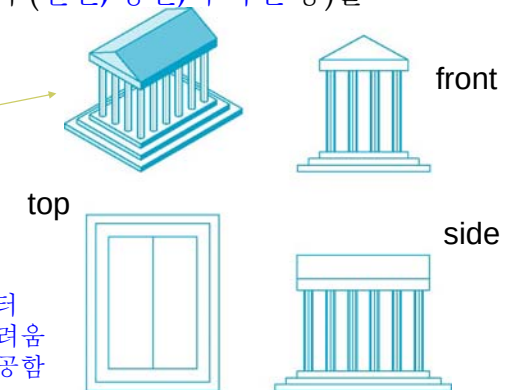
- 직교 투영 (Orthographic Projection)에서는 투영선 (Projector)은 투영면 (Projection plane)에 수직이다.



Multiview Orthographic Projection

- 다중 관측 직교 투영 (Multiview Orthographic Projection)에서는 여러 개의 투영면을 만드는데, 각각은 객체의 주면 (principal face) 중 하나와 평행하다.
- 일반적으로 세 개의 관측 (전면, 상면, 우측면 등)을 표시한다.

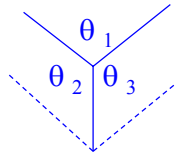
Isometric (not multiview orthographic view)



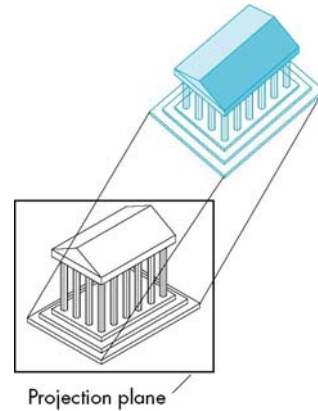
- 거리와 각이 모두 보존됨
- 또한, 거리와 모양의 왜곡이 없음
- 그러나, 다중관측직교투영으로부터 객체가 어떻게 생겼는지 추측이 어려움
- 그래서, Isometric view과 함께 제공함

Axonometric Projections

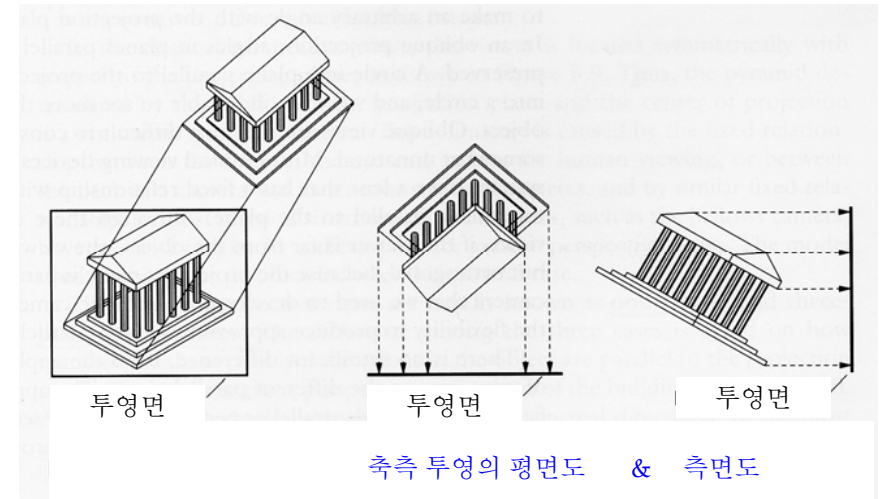
- 축측 관측 (Axonometric view)에서 투영선은 투영면에 수직이지만, 투영면은 객체에 대해 어떠한 방향에도 존재할 수 있다.



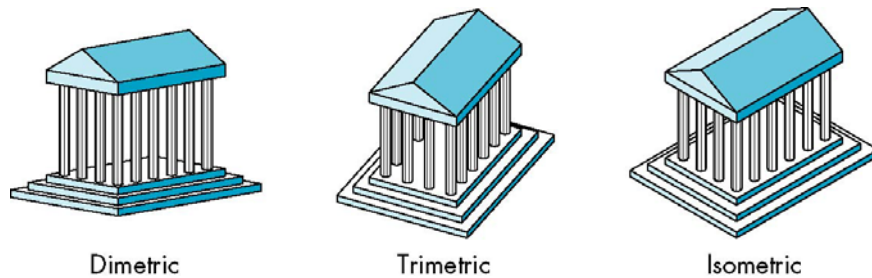
- 등축투영 (isometric) - 만일 투영면이 사각형 객체의 모서리에서 만나는 세 개의 주면에 대해서 대칭으로 놓여짐
- 이축투영 (dimetric) - 투영면이 두 개의 주면에 대칭되도록 놓여짐
- 삼축투영 (trimetric) - 일반적인 경우



Construction of an Axonometric Projection



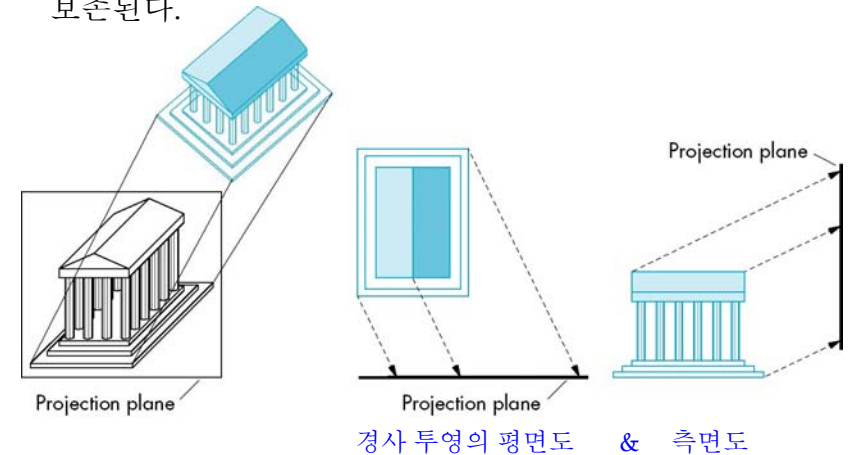
Types of Axonometric Projections



- 선들의 평행은 이미지 안에서 보존되지만 각은 보존되지 않는다.
- 등축 투영: 이미지공간에서 선분의 길이는 객체 공간에서 측정된 길이보다 짧다. 이러한 거리의 단축 (foreshortening)은 세 개의 주면에서 똑같이 발생한다. 따라서 거리 비교는 가능하다.
- 이축 투영: 두 개의 다른 단축비를 가진다.
- 삼축 투영: 세 개의 다른 단축비를 가진다.

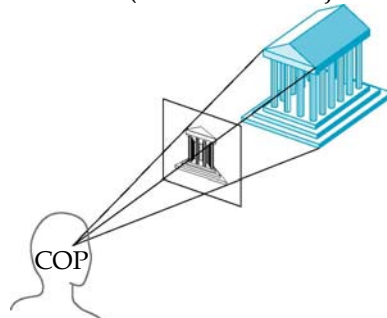
Oblique Projection

- 경사투영 (Oblique Projection)에서 투영선은 투영면과 임의의 각을 가질 수 있다. 투영면에 평행한 면내의 각은 보존된다.



Perspective Projection

- 원근(투시) 관측 (Perspective Projection)은 객체가 관측자로부터 멀리 떨어질 수록 크기가 축소된다.
- 투영선은 투영중심 (Center Of Projection)으로 모인다.



- 원근(투시) 관측은 크기가 축소 (diminution)되는 특징을 가진다.
- 이러한 크기변화는 자연스러운 모습의 관측(realistic view)을 얻게 한다.
- 그러나, 선분의 길이가 얼마나 짧아지는 가는 그 선분이 관측자로부터 얼마나 떨어져 있는가에 의존하기 때문에, 길이 측정을 할 수 없다.

1-,2-,3-Point Perspective

- 일점, 이점, 삼점 투시 (one, two, three point perspectives) 관측의 차이는 객체의 세가지 주 방향 가운데 얼마나 많은 방향이 투영면에 평행한가에 있다.
- 삼점 투시의 경우 세 개의 주 방향에 평행한 모든 직선들은 세 개의 소실점 (vanishing point)에서 만난다.



3점 투시

2점 투시

1점 투시

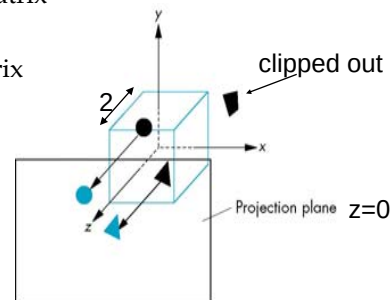
Computer Viewing

- 컴퓨터에서의 관측은 다음과 같이 구성된다.

- 카메라의 위치와 방향을 잡아준다.
 - Model-view transformation matrix
- 투영변환을 적용한다.
 - Projection transformation matrix
- 클리핑 (Clipping) 한다.
 - View volume

- OpenGL에서 초기 카메라는

- 객체 프레임의 원점에 놓이고,
- z-축의 음수방향을 향한다.
- 직교관측으로 설정되어 있고,
- 원점을 중심으로 한 각 변의 길이가 2인 정육면체로 된 관측 공간을 가진다.
- 기본 투영면은 $z=0$ 인 면이고, 투영방향은 z축과 나란하다.



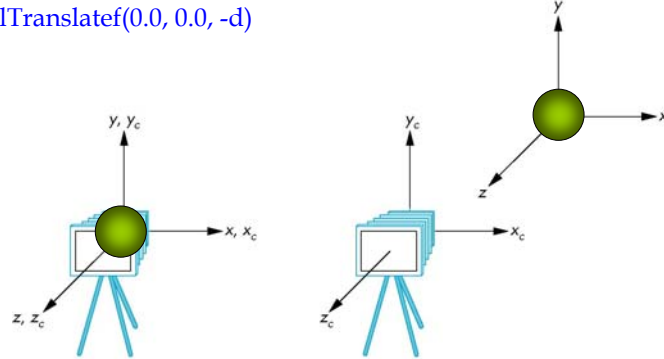
Positioning the Camera Frame

- 모델-관측 변환행렬 (model-view transformation matrix) 방법
- 관측 참조점(VRP), 관측면 법선(VPN), 관측 상향벡터(VUP)를 이용한 관측-방향 행렬 (view-orientation matrix) 방법
- Look-at 함수

Positioning the Camera Frame

- OpenGL에서 카메라 위치 지정 방법
 - 카메라를 원점으로부터 뒤로 이동시키는 방법
 - 또는 물체를 카메라의 앞으로 이동시키는 방법을 사용한다.

`glTranslatef(0.0, 0.0, -d)`



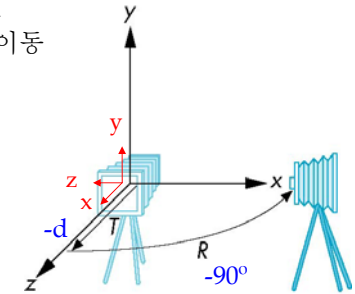
World frame = Camera frame

Moving the camera frame after translation by $-d$, $d > 0$

Positioning the Camera

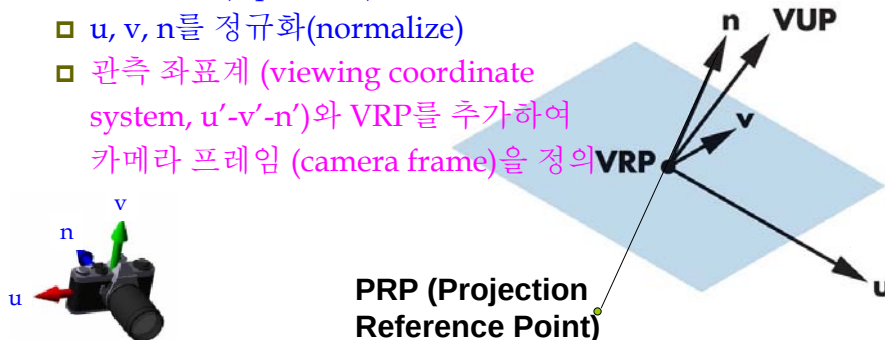
- 연속된 회전 (rotation)과 이동 (translation)으로 카메라 위치를 지정할 수 있다.
- 예제: **x축** 방면에서 바라보는 관측
 - R = 카메라를 y 축을 중심으로 회전
 - T = 카메라를 원점에서 먼 곳으로 이동
 - Model-view matrix $C = TR$

```
glMatrixMode(GL_MODELVIEW);
glLoadIdentity();
glTranslatef(0.0, 0.0, -d);
glRotatef(-90.0, 0.0, 1.0, 0.0);
```



Camera Frame

- 관측 참조점 (View reference point, **VRP**)
- 관측면 법선 (View plane normal, **VPN**) $n = PRP - VRP$
- 관측 상향벡터 (View-up vector, **VUP**)
- 측면벡터 (Side vector) $u = VUP \times n$
- 상향벡터 (Up vector) $v = n \times u$
- u, v, n 를 정규화(normalize)
- 관측 좌표계 (viewing coordinate system, $u'-v'-n'$)와 VRP를 추가하여 카메라 프레임 (camera frame)을 정의



PRP (Projection Reference Point)

Camera Frame

- View-orientation matrix, M

$$M = \begin{bmatrix} u'_x & v'_x & n'_x & 0 \\ u'_y & v'_y & n'_y & 0 \\ u'_z & v'_z & n'_z & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

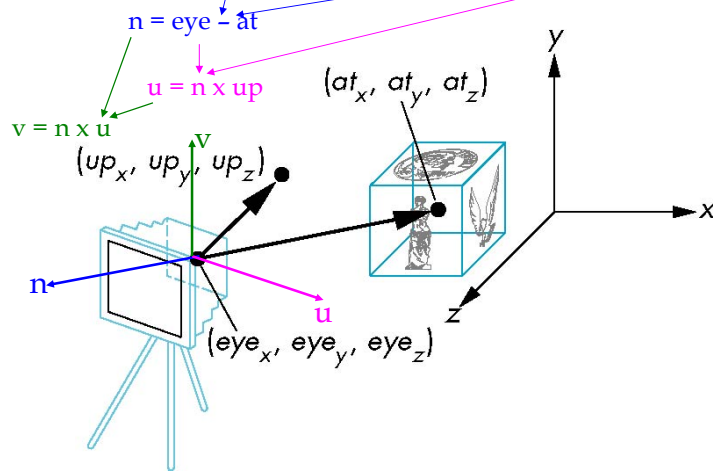
- Rotation matrix, $M^{-1} = M^T = R$

- World frame에서 카메라의 위치 지정: $V = RT$

$$\begin{bmatrix} u'_x & u'_y & u'_z & 0 \\ v'_x & v'_y & v'_z & 0 \\ n'_x & n'_y & n'_z & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & -e_x \\ 0 & 1 & 0 & -e_y \\ 0 & 0 & 1 & -e_z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} u'_x & u'_y & u'_z & -e \bullet u' \\ v'_x & v'_y & v'_z & -e \bullet v' \\ n'_x & n'_y & n'_z & -e \bullet n' \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

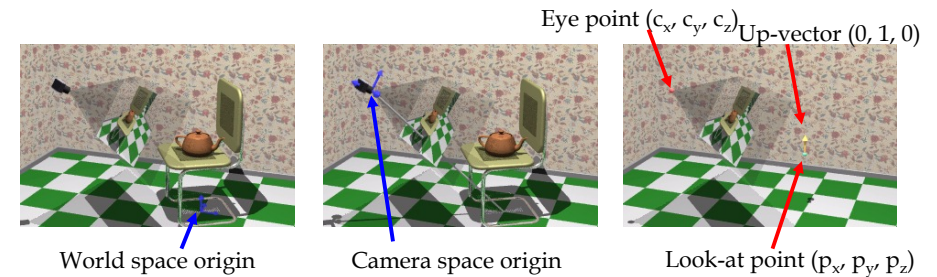
gluLookAt

□ **gluLookAt**($eye_x, eye_y, eye_z, at_x, at_y, at_z, up_x, up_y, up_z$)



gluLookAt

- **Eye Point**: 카메라의 원점 (월드 좌표계)
- **Look-At**: 카메라가 쳐다보고 있는 위치 (카메라 이미지의 중심이 되는 위치)
- **Up-Vector**: 월드 좌표계에서 카메라가 보는 up 벡터 (카메라 이미지에서 어디로 향하는지에 대한 방향벡터)



gluLookAt

```
void gluLookAt(GLdouble ex, GLdouble ey, GLdouble ez, GLdouble ax, GLdouble ay, GLdouble az,
               GLdouble ux, GLdouble uy, GLdouble uz) {
    GLdouble M[16]; GLdouble u[3], v[3], n[3]; GLdouble mag;

    n[0] = ex - ax; n[1] = ey - ay; n[2] = ez - az; // n (camera frame Z)
    mag = sqrt(n[0]*n[0] + n[1]*n[1] + n[2]*n[2]);
    if (mag) { n[0] /= mag; n[1] /= mag; n[2] /= mag; }

    v[0] = ux; v[1] = uy; v[2] = uz; // u (camera frame X)
    u[0] = v[1]*n[2] - v[2]*n[1]; u[1] = -v[0]*n[2] + v[2]*n[0]; u[2] = v[0]*n[1] - v[1]*n[0];
    mag = sqrt(u[0]*u[0] + u[1]*u[1] + u[2]*u[2]);
    if (mag) { u[0] /= mag; u[1] /= mag; u[2] /= mag; }

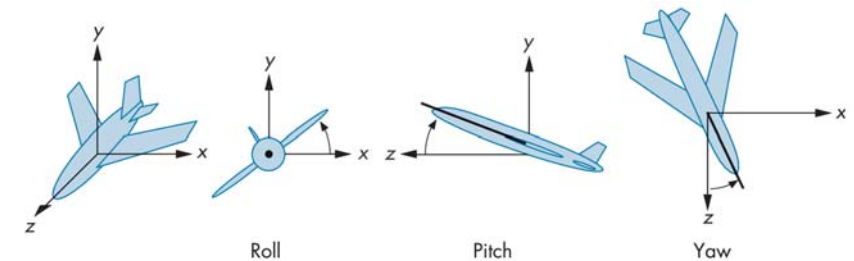
    v[0] = n[1]*u[2] - n[2]*u[1]; v[1] = -n[0]*u[2] + n[2]*u[0]; v[2] = n[0]*u[1] - n[1]*u[0]; // v (camera frame Y)
    mag = sqrt(v[0]*v[0] + v[1]*v[1] + v[2]*v[2]);
    if (mag) { v[0] /= mag; v[1] /= mag; v[2] /= mag; }

    M[0] = u[0]; M[4] = u[1]; M[8] = u[2]; M[12] = 0.0; // R
    M[1] = v[0]; M[5] = v[1]; M[9] = v[2]; M[13] = 0.0;
    M[2] = n[0]; M[6] = n[1]; M[10] = n[2]; M[14] = 0.0;
    M[3] = 0.0; M[7] = 0.0; M[11] = 0.0; M[15] = 1.0;
    glMultMatrix(M);

    glTranslated(-ex, -ey, -ez); // RT
}
```

Yaw, Pitch, Roll

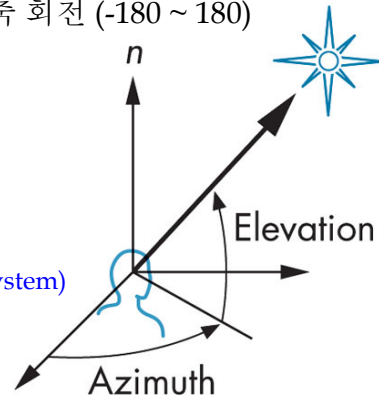
- 편요 (Yaw) - Y축 회전
- 종전 (Pitch) - X축 회전
- 횡전 (Roll) - Z축 회전



Elevation and Azimuth

- 방위각 (Azimuth) - X축 회전 (-180 ~ 180)
- 양각 (Elevation) - Y축 회전 (-90 ~ 90)
- 꼬임각 (Twist angle) - Z축 회전 (-180 ~ 180)

3차원 극좌표계
(Spherical Polar Coordinates System)

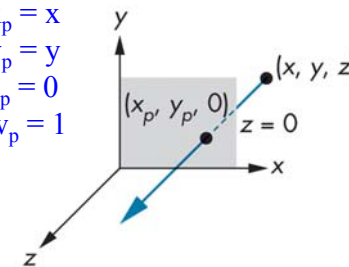


Orthographic Projection

- 직교 투영 (Orthographic projection)
 - 투영선이 관측 평면에 수직인 평행투영의 특수한 경우이다.
 - 렌즈와 카메라의 뒷면이 평행하고 초점거리가 무한대이다.

Orthographic projection

$$\begin{aligned} x_p &= x \\ y_p &= y \\ z_p &= 0 \\ w_p &= 1 \end{aligned}$$

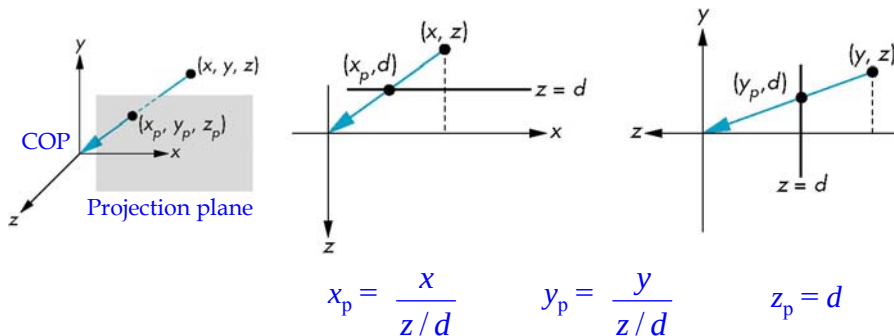


$$\mathbf{M}_{\text{ortho}} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad \mathbf{q} = \mathbf{M}\mathbf{p}$$

$$\mathbf{p} = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix} \Rightarrow \mathbf{q} = \begin{bmatrix} x \\ y \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Perspective Projection

- 원근/투시 투영 (Perspective projection)
 - 투영중심 (Center of projection)은 원점 (Origin)
 - 투영면 (Projection plane) $z_p = d$



Perspective Projection

Perspective projection

$$x_p = \frac{x}{z/d}$$

$$y_p = \frac{y}{z/d}$$

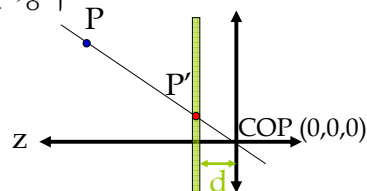
$$z_p = d$$

$$\mathbf{q} = \mathbf{M}\mathbf{p} \quad \mathbf{M}_{\text{pers}} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1/d & 0 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{p} = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix} \Rightarrow \mathbf{q} = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ z/d \end{bmatrix}$$

Perspective Projection

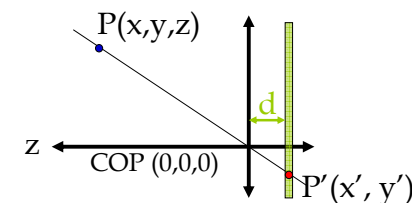
- 투영면 (Projection plane, PP)이 투영중심 (Center of projection, COP)의 앞에 있는 경우



$$\begin{aligned} \frac{x'}{d} &= \frac{x}{z} & x' &= \frac{x}{z/d} \\ \frac{y'}{d} &= \frac{y}{z} & y' &= \frac{y}{z/d} \\ z' &= d & z' &= d \end{aligned} \quad \mathbf{M} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1/d & 0 \end{bmatrix}$$

Perspective Projection

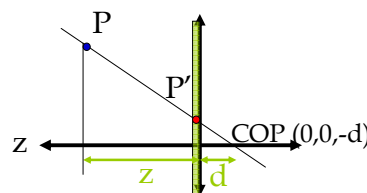
- 투영면 (Projection plane, PP)이 투영중심 (Center of projection, COP)의 뒤에 있는 경우



$$\begin{aligned} -\frac{x'}{d} &= \frac{x}{z} & x' &= -\frac{x}{z/d} \\ -\frac{y'}{d} &= \frac{y}{z} & y' &= -\frac{y}{z/d} \\ z' &= -d & z' &= -d \end{aligned} \quad \mathbf{M} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1/d & 0 \end{bmatrix}$$

Perspective Projection

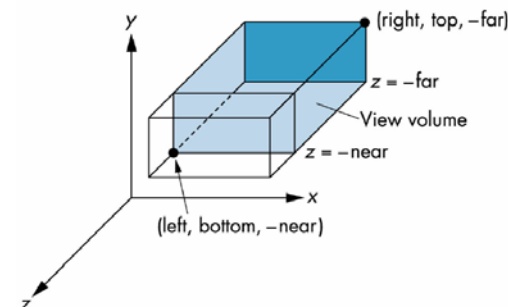
- 투영면 (Projection plane, PP)이 $z = 0$ 에 있고, 투영중심 (Center of projection, COP)이 $z = -d$ 에 있는 경우



$$\begin{aligned} \frac{x'}{d} &= \frac{x}{z+d} & x' &= \frac{x}{(z+d)/d} \\ \frac{y'}{d} &= \frac{y}{z+d} & y' &= \frac{y}{(z+d)/d} \\ z' &= 0 & z' &= 0 \end{aligned} \quad \mathbf{M} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1/d & 1 \end{bmatrix}$$

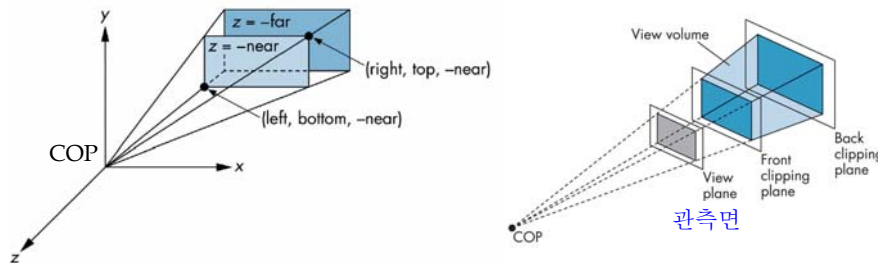
OpenGL Orthographic Projection

- `glOrtho(left, right, bottom, top, near, far)`
 - 이 함수의 매개변수는 `glFrustum`의 매개변수와 동일하다.
 - 관측공간은 직육면체이다.



OpenGL Perspective Projection

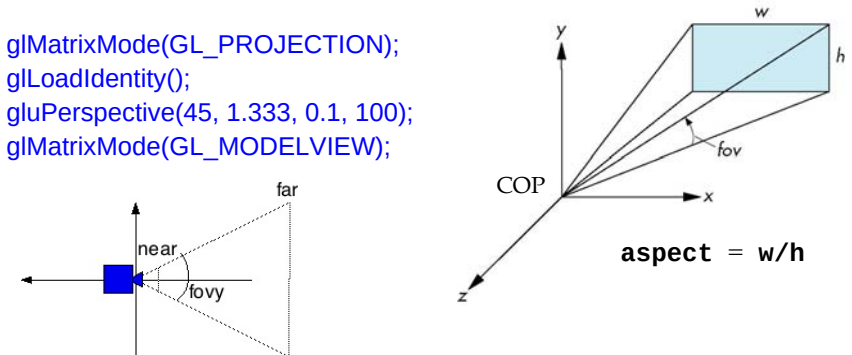
- OpenGL에서 투시투영 (perspective projection)은 카메라가 원점(origin)에 위치하고 있으며 -Z축을 바라보고 있다.
- glFrustum(left, right, bottom, top, near, far)
 - 앞면과 뒷면의 거리는 양수이어야 하며, COP에서 평면까지의 거리로 측정된다.
 - 관측공간은 절두체 (frustum, i.e. truncated pyramid)이다.



OpenGL Perspective Projection

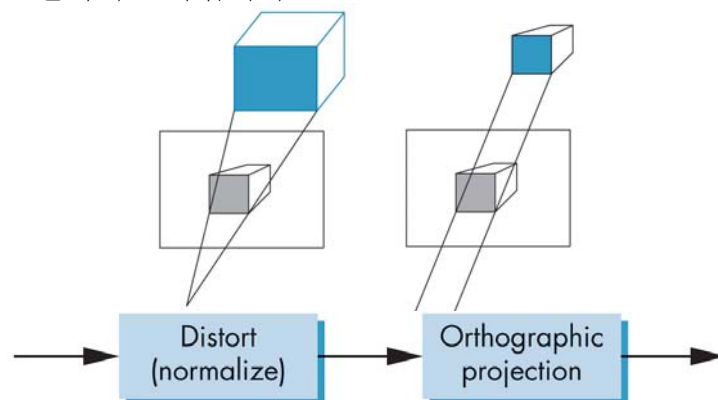
- gluPerspective(fovy, aspect, near, far)
 - fovy - Y-축 방향에서의 시야 (field of view) 각도
 - aspect - 투영면의 (너비를 높이로 나눈) 종횡비 (aspect ratio)
 - near - 앞쪽 클리핑면
 - far - 뒤쪽 클리핑면

```
glMatrixMode(GL_PROJECTION);
glLoadIdentity();
gluPerspective(45, 1.333, 0.1, 100);
glMatrixMode(GL_MODELVIEW);
```



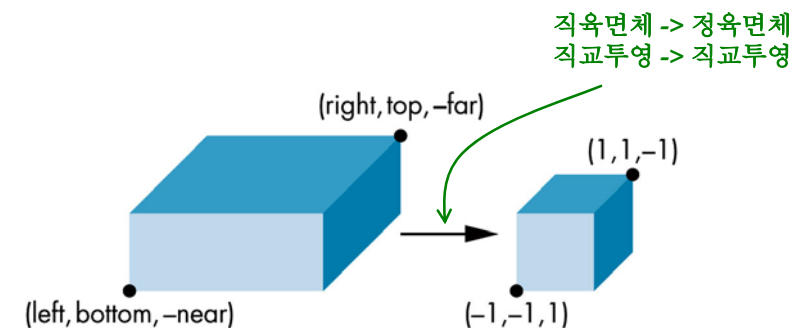
Projection Normalization

- 투영 정규화 (projection normalization)는 왜곡된 객체의 직교 투영이 원래 객체의 원하는 투영이 되도록, 객체들을 사전 왜곡시킴으로써, 모든 투영을 직교 투영으로 변환시키는 작업이다.



Orthogonal Projection Matrix

- Orthogonal projection은 관측 공간(View volume)을 정규관측공간 (Canonical view volume)으로 매핑한다.



Orthogonal Projection Matrix

- 지정된 관측공간의 중심을 정규관측공간의 중심으로 이동

$$T\left(\frac{-(left + right)}{2}, \frac{-(top + bottom)}{2}, \frac{(far + near)}{2}\right)$$

- 지정된 관측공간의 변을 길이가 2가 되도록 크기 변환

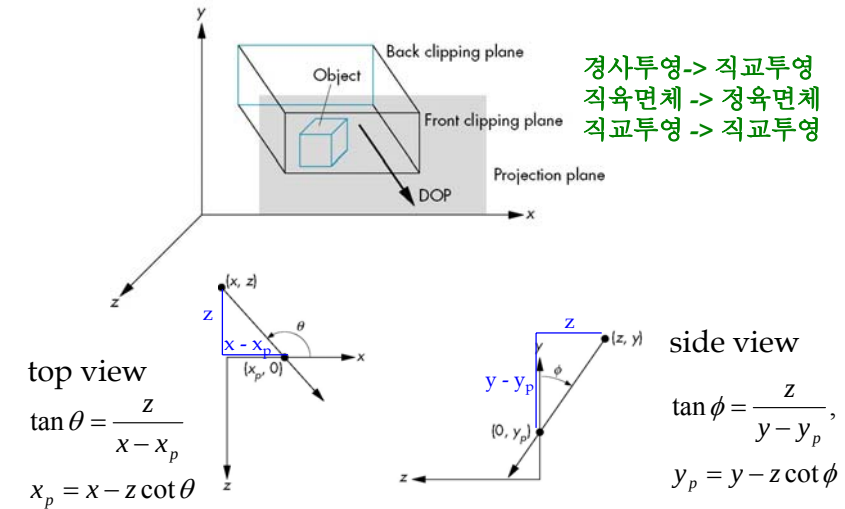
$$S\left(\frac{2}{(right - left)}, \frac{2}{(bottom - top)}, \frac{2}{(far - near)}\right)$$

Projection matrix:

$$\mathbf{P} = \mathbf{ST} = \begin{bmatrix} \frac{2}{right - left} & 0 & 0 & -\frac{right + left}{right - left} \\ 0 & \frac{2}{top - bottom} & 0 & -\frac{top + bottom}{top - bottom} \\ 0 & 0 & \frac{2}{far - near} & -\frac{far + near}{far - near} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

- General case: $\mathbf{P} = \mathbf{M}_{orth} \mathbf{ST}$

Oblique Projection Matrix



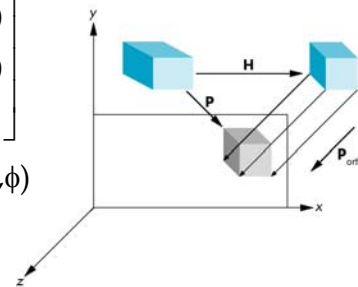
Oblique Projection Matrix

- xy shear (z values unchanged)

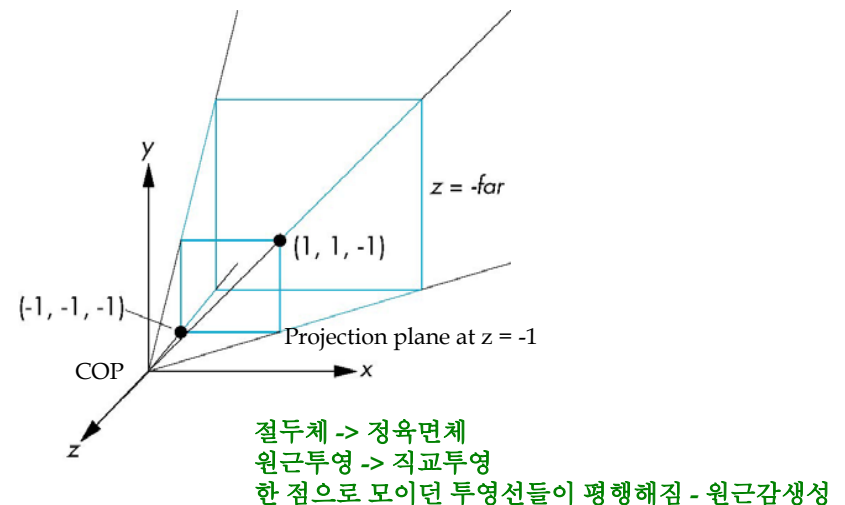
$$\mathbf{H}(\theta, \phi) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & -\cot \theta & 0 \\ 0 & 1 & -\cot \phi & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

- Projection matrix: $\mathbf{P} = \mathbf{M}_{orth} \mathbf{H}(\theta, \phi)$

- General case: $\mathbf{P} = \mathbf{M}_{orth} \mathbf{ST} \mathbf{H}(\theta, \phi)$

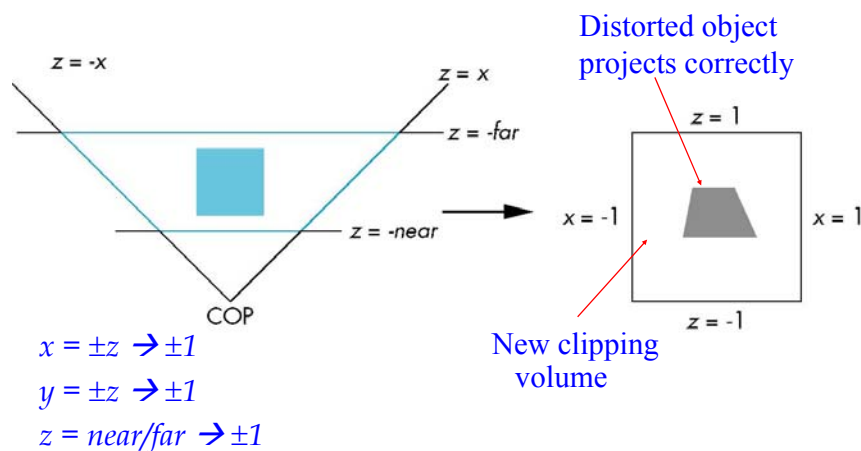


Perspective Projection Matrix



Perspective Projection Matrix

원근 정규화 (Perspective normalization)



Perspective Projection Matrix

원근 정규화 (Perspective normalization)는 원근투영을 직교투영으로 바꾸는 작업이다.

- 투영면(PP)이 $z = -1$, 투영중심(COP)이 원점인 원근투영 행렬, M

$$M = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

- 관측공간의 측면이 투영면을 45도로 교차하도록 함으로써 시야를 90도로 고정

$$x = \pm z$$

$$y = \pm z$$

Perspective Projection Matrix

□ N 행렬:

$$N = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \alpha & \beta \\ 0 & 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

□ $p' = Np$:

$$x' = x, \quad y' = y, \quad z' = \alpha z + \beta, \quad w' = -z$$

□ 원근 나눗셈 (Perspective division) 한 후, $p' \rightarrow p''$:

$$\Rightarrow x'' = -\frac{x}{z}, \quad y'' = -\frac{y}{z}, \quad z'' = -\left(\alpha + \frac{\beta}{z}\right)$$

Perspective Projection Matrix

□ $x = \pm z$ 이면, $x'' = \pm 1$

□ $y = \pm z$ 이면, $y'' = \pm 1$

□ Far plane $z = z_{\max}$ 이면,

$$z'' = -\left(\alpha + \frac{\beta}{z_{\max}}\right)$$

□ Near plane $z = z_{\min}$ 이면,

$$z'' = -\left(\alpha + \frac{\beta}{z_{\min}}\right)$$

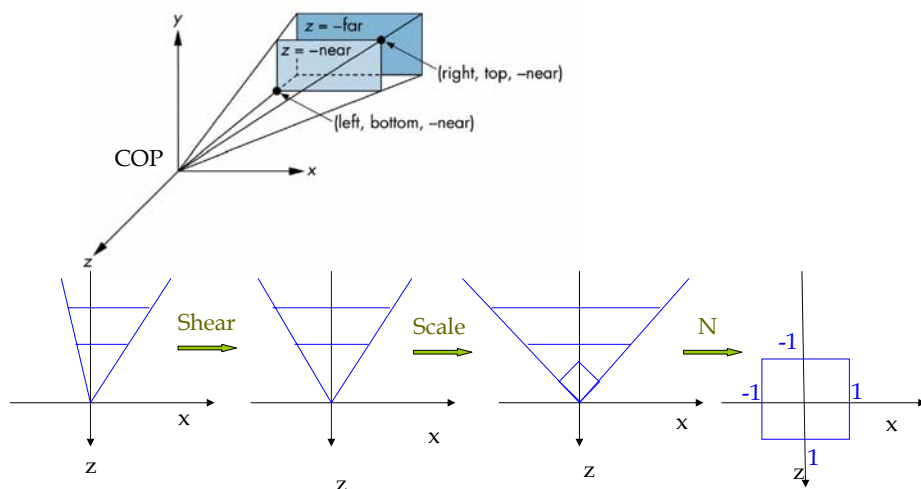
□ $z_{\min} \rightarrow -1$ 그리고 $z_{\max} \rightarrow 1$ 매핑하도록 α 와 β 를 선정

$$\alpha = \frac{z_{\max} + z_{\min}}{z_{\max} - z_{\min}}$$

$$\beta = \frac{2z_{\max}z_{\min}}{z_{\max} - z_{\min}}$$

OpenGL Perspective Projection

□ `glFrustum(left, right, bottom, top, near, far)`



OpenGL Perspective Projection

□ Shear $H(\cot \theta, \cot \phi) = H\left(\frac{right + left}{2z_{min}}, \frac{top + bottom}{2z_{min}}\right)$

□ Then, $x = \pm \frac{right - left}{2z_{min}}, y = \pm \frac{top - bottom}{2z_{min}}, z = z_{max}, z = z_{min}$

□ Scale $x = \pm z, y = \pm z$

□ $N = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \alpha & \beta \\ 0 & 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$ $\alpha = \frac{z_{max} + z_{min}}{z_{max} - z_{min}}$
 $\beta = \frac{2z_{max}z_{min}}{z_{max} - z_{min}}$

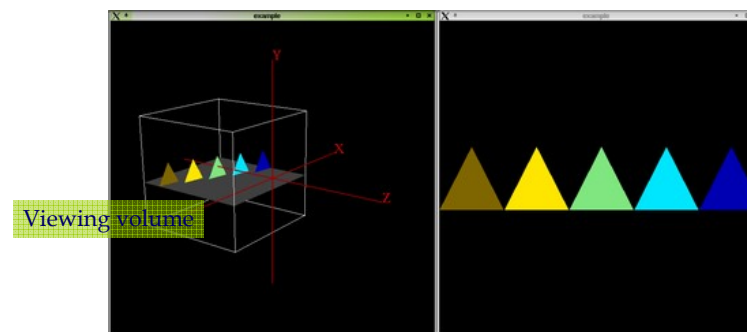
OpenGL Perspective Projection

$$P = NSH = \begin{bmatrix} \frac{2z_{min}}{right - left} & 0 & \frac{right + left}{right - left} & 0 \\ 0 & \frac{2z_{min}}{top - bottom} & \frac{top + bottom}{top - bottom} & 0 \\ 0 & 0 & -\frac{z_{max} + z_{min}}{z_{max} - z_{min}} & \frac{2z_{max}z_{min}}{z_{max} - z_{min}} \\ 0 & 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$z_{max} = far$
 $z_{min} = near$

Orthographic Projection

- 직교 투영 (Orthographic projection)은 직육면체 (rectilinear box)의 관측공간을 화면에 투영한다.
- 객체의 크기가 거리에 따라 변하지 않는다.



Perspective Projection

- 원근투영 (Perspective projection)은 절두체 (*frustum*, i.e., *truncated pyramid*) 관측공간을 화면에 투영한다.
- 가까운 객체는 크게 나타나고, 멀리 있는 객체는 작게 나타난다.

