

---

# Índice general

<b>Índice general</b>	<b>1</b>
<b>1. Rendering</b>	<b>2</b>
1.1. Introducción . . . . .	2
1.2. ISGL3D . . . . .	2
<b>Bibliografía</b>	<b>8</b>

---

# CAPÍTULO 1

---

## Rendering

### 1.1. Introducción

*Rendering* es un término en inglés que denota el proceso de generar una imagen 2D a partir de un modelo digital 3D o un conjunto de ellos, a los que se les llama “escena”. Puede ser comparado a tomar una foto o filmar una escena en la vida real. Afortunadamente, existen varias herramientas de *rendering* para plataformas móviles, en especial que funcionen sobre iOS, algunas de ellas serán comentadas a continuación.

La primera en ser tomada en cuenta fue “Open Graphics Library Embedded Systems” (Open GL ES), que es un subconjunto de las herramientas de gráficos 3D de Open GL. Fue diseñado para ser utilizado sobre sistemas embebidos (dispositivos móviles, consolas de video juegos, etc.); Open GL es el estándar más ampliamente usado alrededor del mundo para la creación de gráficos 2D y 3D, es gratis y multiplataforma. Como la programación en Open GL y en particular en Open GL ES es de muy bajo nivel y por lo tanto bastante complicada, se optó por investigar otras herramientas. La primera que se encontró fue “ISGL3D”. ISGL3D es un *framework* (marco de trabajo) escrito en Objective-C que trabaja sobre Open GL ES y que busca facilitar la tarea del programador a la hora de crear y manipular escenas 3D mediante una “*Application Program Interface*” (API) sencilla e intuitiva. Es un proyecto gratis y en código abierto. Luego de varias horas de trabajo con la herramienta e importantes avances desde el punto de vista del manejo de la misma se descubrió la existencia de otro *framework* de idénticas características que ISGL3D, “Cocos3D”. Cocos3D es una extensión de “Cocos2D”, una herramienta para la generación de gráficos 2D, muy popular entre los desarrolladores de aplicaciones para iOS. Como no se identificaron diferencias significativas entre ISGL3D y Cocos3D, y como ya se había generado cierto conocimiento en el uso de la primera de ellas; se optó por continuar utilizando ISGL3D.

En este capítulo...

### 1.2. ISGL3D

ISGL3D es un *framework* para *iPad*, *iPhone* y *iPod touch* escrito en *Objective-C*, que sirve para crear escenas y *renderizarlas* de forma sencilla. Es un proyecto en código abierto y gratis. En su sitio web oficial: [www.isgl3d.com](http://www.isgl3d.com), se puede descargar su código, y de forma sencilla ISGL3D puede ser agregado como un complemento de *Xcode*. Además se pueden encontrar tutoriales, detallar de la API y un acceso a un grupo de *google* donde la comunidad pregunta y responde dudas propias y

ajenas. Una buena manera de iniciarse en manejo de la herramienta es siguiendo los tutoriales en: [www.isgl3d.com/resources/tutorials](http://www.isgl3d.com/resources/tutorials); al menos este fué el camino elegido por el grupo. Los tutoriales son 6, y abarcan distintos tópicos:

- **Tutorial 0:** primer paso en el creado de una aplicación ISGL3D. Cubre algunos conceptos básicos y muestra cómo integrar la herramienta a *Xcode*.
- **Tutorial 1:** muestra cómo crear una escena bien simple, con tan sólo un cubo en rotación continua.
- **Tutorial 2:** enseña cómo agregar luz a una escena. Se ven las distintas fuentes de luz que existen en el *framework*.
- **Tutorial 3:** se ve cómo hacer para mapear texturas en los objetos 3D con el objetivo de hacrlos más realistas.
- **Tutorial 4:** muestra cómo crear interacción entre el usuario y los distintos objetos ISGL3D, cuando este los toca a través de la pantalla.
- **Tutorial 5:** se ven algunas nuevas primitivas y se muestra cómo *renderizar* objetos con transparencia.

Cuando se descarga e instala ISGL3D, se puede ver que la herramienta incluye un proyecto *Xcode* integrado por varios ejemplos para ejecutar y a la vez ver su código, otra buena forma de aprender cómo realizar distintas tareas de interés. Entre los ejemplos se encuentra “la solución” a cada uno de los tutoriales.

A continuación se comentarán algunas características y conceptos de ISGL3D que fueron importantes para el proyecto; por detalles de algunos temas en particular referirse a la ya mencionada API en: [www.isgl3d.com/resources/api](http://www.isgl3d.com/resources/api).

Cuando se crea una aplicación ISGL3D, el núcleo de la misma es la llamada “*view*” (“vista” en Español ). Una *view* esta compuesta principalmente por una escena y una cámara:

- Una **escena** (*Isgl3dScene3D*) es donde los objetos o modelos 3D son agregados como nodos. Todos los nodos pueden ser tanto trasladados como rotados y pueden tener otros nodos hijos; los nodos hijos son trasladados y rotados con sus padres. Así como objetos 3D, se pueden agregar luces de distinto tipo, que generarán en la escena efectos de sombra que luego serán adecuadamente *renderizados* en función de dónde se encuentre y hacia dónde este mirando la cámara.
- Una **cámara** que es utilizada para para ver la escena desde una posición y un ángulo en particular. La cámara se manipula como cualquier otro objeto o nodo en la escena, se puede trasladar, rotar y hasta indicar hacia dónde quiere uno que la cámara apunte. Es importante ajustar la cámara de manera que su arquitectura sea la que uno busca. Se pueden entonces ajustar ciertos parámetros intrínsecos a esta como por ejemplo su campo visual, su distancia focal, la altura y la anchura del plano imagen, etc.

Es importante entender que el llamado *render* se realiza sumando la información de la escena, objetos 3D y sus hijos, luces, etc.; más la información de dónde se encuentra la cámara, sus características y hacia dónde esta apunta.

Un particularidad de la cámara de ISGL3D es que el parámetro intrínseco “distancia focal” visto la sección ??, no es directamente configurable. En cambio, el valor que sí se puede alterar es el llamado “FOV”, acónimo de “Fiel Of View”. El *field of view* de una cámara no es más que su campo visual, y se mide como la extensión angular máxima mapeable en el plano imagen, medida desde el centro óptico  $C$ . Puede ser medido de forma horizontal o de forma vertical; sin embargo, en ISGL3D es definido verticalmente. Ver figura 1.1.

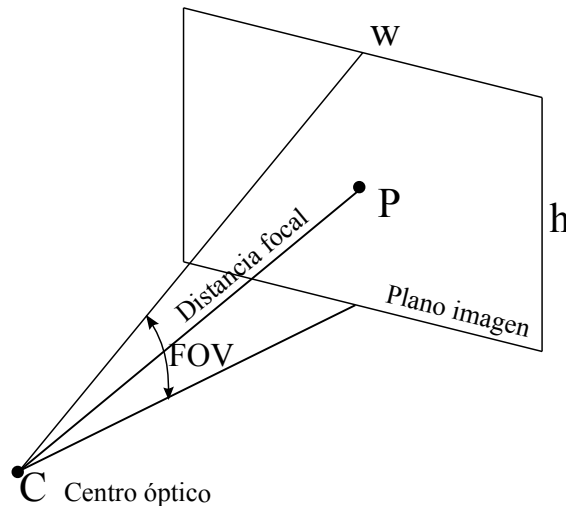


Figura 1.1: Definición gráfica del FOV.

Realizando algo de geometría se ve que la relación entre la distancia focal y el FOV es:

$$FOV = 2 \cdot \arctg\left(\frac{h}{2 \cdot f}\right)$$

donde  $h$  denota la altura del plano imagen y  $f$  la distancia focal de la cámara.

ISGL3D cuenta con algunas estructuras primitivas que pueden ser usadas como modelos, o incluso combinadas de manera de formar modelos algo más complejos. Las principales estructuras primitivas de ISGL3D son:

- **Isgl3DArrow:** modelo correspondiente a una flecha. Tiene 4 parámetros configurables:
  - *headHeight*: altura de la punta.
  - *headRadius*: radio de la punta.
  - *height*: altura total de la flecha.
  - *radius*: radio de la base.
- **Isgl3DCone:** modelo correspondiente a un cono. Tiene 3 parámetros configurables:
  - *bottomRadius*: radio de la base inferior.
  - *height*: altura del cono.
  - *topRadius*: radio de la base superior.
- **Isgl3DCube:** modelo correspondiente a un cubo. Tiene 3 parámetros configurables:
  - *depth*: profundidad del cubo.

- *height*: altura del cubo.
- *width*: anchura del cubo.
- **Isgl3DCylinder**: modelo correspondiente a un cilindro. Tiene 3 parámetros configurables:
  - *height*: altura del cilindro.
  - *radius*: radio del cilindro.
  - *openEnded*: indica si el cilindro cuenta con sus extremos abiertos o no.
- **Isgl3DEllipsoid**: modelo correspondiente a una elipsoide. Cuenta con 3 parámetros configurables:
  - *radiusX*: radio de la elipsoide en la dirección  $x$ .
  - *radiusY*: radio de la elipsoide en la dirección  $y$ .
  - *radiusZ*: radio de la elipsoide en la dirección  $z$ .
- **Isgl3DOvoid**: modelo ovoide. Cuenta con 3 parámetros configurables:
  - *a*: radio del ovoide en la dirección  $x$ .
  - *b*: radio del ovoide en la dirección  $y$ .
  - *k*: factor que modifica la forma de la curva. Cuando toma el valor 0, el modelo se corresponde con el de una elipsoide.
- **Isgl3DSphere**: modelo correspondiente a una esfera. Tiene un único parámetro configurable:
  - *radius*: radio de la esfera.
- **Isgl3DTorus**: modelo correspondiente a un toroide. Cuenta con 2 parámetros configurables:
  - *radius*: radio desde el origen del toroide hasta el centro del tubo.
  - *tubeRadius*: radio del tubo del toroide.

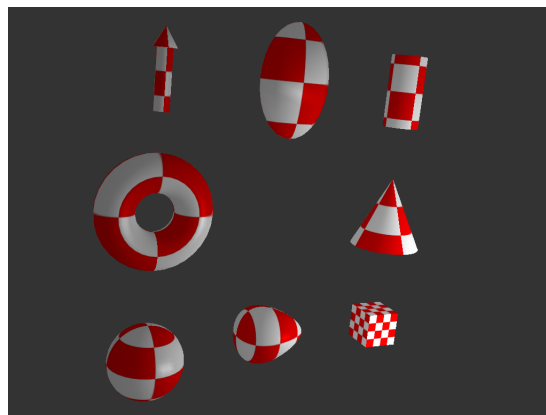


Figura 1.2: Principales primitivas en ISGL3D.

Para la creación de cada primitiva, se debe especificar además, la cantidad de segmentos utilizados en las distintas dimensiones. En la figura 1.2 se pueden ver todas las primitivas anteriores. Es fácil ver que dichas primitivas cuentan con cierta textura cuadriculada de colores rojo y blanco, que fue lograda mapeando una imagen sobre cada una de ellas. La porción de código que se usó para realizar tal mapeo se muestra a continuación:

```

Isgl3dTextureMaterial * material = [Isgl3dTextureMaterial
    materialWithTextureFile:@"red_checker.png" shininess:0.9];

Isgl3dTorus * torusMesh = [Isgl3dTorus meshWithGeometry:2 tubeRadius:1 ns:32 nt:32];

Isgl3dMeshNode * _torus = [self.scene createNodeWithMesh:torusMesh andMaterial:material];

```

En la primera línea de código se crea el material. Dicho material es del tipo *Isgl3dTextureMaterial*; y la imagen con la que este se crea es la de la figura 1.3. Luego, se crea el toroide asignándole los parámetros vistos más atrás en esta sección; y finalmente, se crea y se agrega a la escena el nodo asociado al toroide, con el material creado al principio.

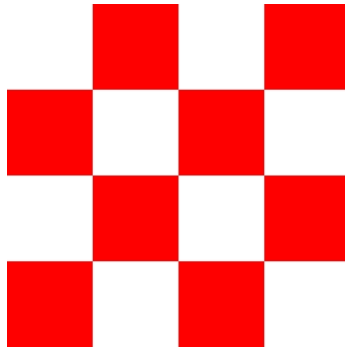


Figura 1.3: Imagen *red\_checker.png*, utilizada para crear la textura asociada a las primitivas de la figura 1.2.

A veces lo que se quiere no es agregar a la escena una primitiva sino un modelo previamente creado. Los modelos son realizados en herramientas de creado y animación de gráficos 3D como por ejemplo *Blender*, *MeshLab*, *Autodesk Maya* o *Autodesk 3ds Max*. Luego deben ser exportados en un formato llamado *COLLADA*, acrónimo de “COLLABorative Design Activity”, que sirve para el intercambio de contenido digital 3D entre distintas aplicaciones de modelado. Por su parte, ISGL3D permite importar modelos pero en un formato llamado *POD*. Se usó entonces, una aplicación llamada *Collada2POD* que lo que hace es convertir modelos tridimensionales en formato *COLLADA* al formato *POD*. *Collada2POD* puede ser descargada gratuitamente de la página oficial de *Imagination Technologies*, su desarrollador: <http://www.imgtec.com/>.

Una vez que se tiene al objeto 3D en el formato *POD*, este puede ser importado en ISGL3D de forma sencilla:

```

Isgl3dPODImporter * podImporter = [Isgl3dPODImporter podImporterWithFile:@"modelo.pod"];

Isgl3dNode * _model = [self.scene createNode];

[podImporter addMeshesToScene:_model];

_model.position = iv3(2, 6, 0);

```

En la primera línea de código se instancia la clase *Isgl3dPODImporter* que sirve para transformar modelos POD a objetos ISGL3D, y se le asigna a la misma el modelo *modelo.pod*. Luego, se crea un nodo llamado “\_model”, al que se le asignará el modelo; y se agrega a la escena. Finalmente, se le asigna al modelo una posición en la escena. En la figura 1.4 se puede ver un modelo de José Artigas, agregado dos veces a una misma escena, pero visto desde ángulos distintos.

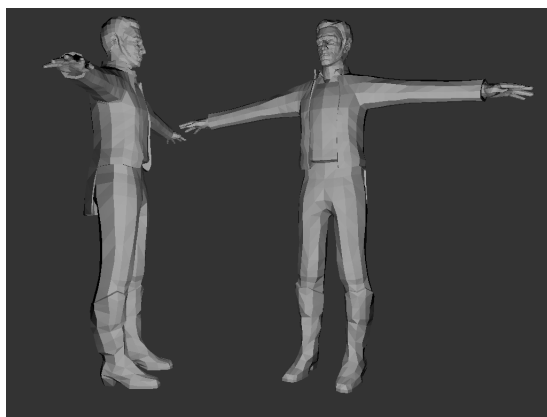


Figura 1.4: Modelo de José Artigas agregado dos veces en una misma escena, pero visto desde ángulos distintos.

---

# Bibliografía

- [1] J. García Ocón. Autocalibración y sincronización de múltiples cámaras plz. 2007.
- [2] B. Furht. *The Handbook of Augmented Reality*. 2011.
- [3] C. Avellone and G. Capdehourat. Posicionamiento indoor con señales wifi. 2010.
- [4] Philip David, Daniel Dementhon, Ramani Duraiswami, and Hanan Samet. Simultaneous pose and correspondence determination using line features. pages 424–431, 2003.
- [5] Philip David, Daniel Dementhon, Ramani Duraiswami, and Hanan Samet. Softposit: Simultaneous pose and correspondence determination. pages 424–431, 2002.
- [6] Daniel F. DeMenthon and Larry S. Davis. Model-based object pose in 25 lines of code. *International Journal of Computer Vision*, 15:123–141, 1995.
- [7] Denis Oberkampf, Daniel F. DeMenthon, and Larry S. Davis. Iterative pose estimation using coplanar feature points. *Comput. Vis. Image Underst.*, 63(3):495–511, may 1996.
- [8] R. Grompone von Gioi, J. Jakubowicz, J. M. Morel, and G. Randall. Lsd: A fast line segment detector with a false detection control. *IEEE Transactions on Pattern Analysis and Machine Intelligence*, 32(4):722–732, April 2010.
- [9] R. I. Hartley and A. Zisserman. *Multiple View Geometry in Computer Vision*. Cambridge University Press, ISBN: 0521540518, second edition, 2004.
- [10] V. Lepetit and P. Fua. Monocular model-based 3d tracking of rigid objects: A survey. *Foundations and Trends in Computer Graphics and Vision*, 1(1):1–89, 2005.
- [11] Zhengyou Zhang. Flexible camera calibration by viewing a plane from unknown orientations. In *ICCV*, pages 666–673, 1999.
- [12] Jane Heikkilä and Olli Silvén. A four-step camera calibration procedure with implicit image correction. In *1997 Conference on Computer Vision and Pattern Recognition (CVPR 97), June 17-19, 1997, San Juan, Puerto Rico*, page 1106. IEEE Computer Society, 1997.
- [13] Jean-Yves Bouguet. Camera calibration toolbox for matlab. [http://www.vision.caltech.edu/bouguetj/calib\\_doc/](http://www.vision.caltech.edu/bouguetj/calib_doc/), November 2012.
- [14] Helmut Zollner and Robert Sablatnig. Comparison of methods for geometric camera calibration using planar calibration targets. In W. Burger and J. Scharinger, editors, *Digital Imaging in Media and Education, Proc. of the 28th Workshop of the Austrian Association for Pattern Recognition (OAGM/AAPR)*, volume 179, pages 237–244. Schriftenreihe der OCG, 2004.



- [15] Stuart Caunt. Isgl3d homepage. <http://www.isgl3d.com>, November 2012.
- [16] R.Y. Tsai. An efficient and accurate camera calibration technique for 3d machine vision. In *Proceedings of IEEE Conference on Computer Vision and Pattern Recognition*, pages 364–374, 1986.
- [17] Y. I. Abdel-Aziz and H. M. Karara. Direct linear transformation from comparator coordinates into object space coordinates in close-range photogrammetry. In *Proceedings of the Symposium on Close-Range photogrammetry*, volume 1, pages 1–18, 1971.