

# Computação Gráfica

Trabalho Prático - Fase 4

30 de maio de 2021



Patrícia Pereira, A89578



Meriem Khammasi, A85829



Jaime Oliveira, A89598



Luís Magalhães, A89528

# Conteúdo

<b>1</b>	<b><i>Abstract</i></b>	<b>1</b>
<b>2</b>	<b>Introdução</b>	<b>1</b>
<b>3</b>	<b>Organização do Código</b>	<b>1</b>
3.1	<i>Generator</i> . . . . .	1
3.2	Esfera . . . . .	1
3.3	<i>Torus</i> . . . . .	3
3.4	<i>Teapot</i> . . . . .	5
<b>4</b>	<b>Engine</b>	<b>7</b>
4.1	Parser . . . . .	7
4.2	Point . . . . .	8
4.3	Transformations . . . . .	8
4.4	Light . . . . .	8
4.5	Texture . . . . .	9
4.6	Shape . . . . .	10
4.7	geoTransforms . . . . .	11
4.8	Scene . . . . .	11
<b>5</b>	<b>Conclusão</b>	<b>12</b>

# 1 *Abstract*

Quarta fase do trabalho prático realizado no âmbito da Unidade Curricular de Computação Gráfica da Universidade do Minho. Esta fase consiste na adição das últimas funcionalidades exigidas para completar o trabalho apresentado.

As principais diferenças a anotar serão a adição de luz e de texturas ao cenário que será visualizado no trabalho quando este for executado.

## 2 Introdução

Neste relatório vamos esclarecer os aspetos mais importantes relativamente à quarta fase do nosso trabalho, onde faremos uma síntese e explicação do código elaborado, tal como os resultados obtidos.

Iremos também descrever e explicar as alterações feitas ao *generator* e ao *engine*, bem como o seu funcionamento apresentando algumas imagens de exemplo para facilitar a compreensão. Iremos também especificar os diversos raciocínios utilizados para ultrapassar as barreiras encontradas.

## 3 Organização do Código

Tendo em conta a implementação realizada na primeira fase do projeto, optamos por seguir a abordagem estabelecida anteriormente, pelo que continuamos a ter duas aplicações, o *Generator* e o *Engine*.

### 3.1 *Generator*

Nesta fase não houve a implementação de novas primitivas, houve no entanto várias mudanças que foram efetuadas a certas primitivas para que estas agora consigam organizar nos seus ficheiros "3d" os dados representam as normais de todos os pontos de cada objeto. As formas que foram alteradas nesta fase foram: a esfera, o *torus*, e o *teapot*.

As normais neste trabalho são estruturadas de forma semelhante aos pontos que são guardados nos ficheiros 3d. Através do *generator* é criado uma lista do vetores que irão representar cada normal de cada ponto, e cada uma é composta por três coordenadas (x, y e z), depois todas as normais serão armazenadas no mesmo ficheiro onde serão guardados os pontos (mantendo a mesmo ordem).

### 3.2 Esfera

O cálculo das normais nos pontos da esfera é feito de uma maneira relativamente simples, tendo em conta que a esfera quando é criada inicialmente no *generator* não é afetada por nenhuma transformação (principalmente de translação ou de alteração de escala) então

a esfera irá ter como posição inicial a origem do referencial e todos os pontos da forma geométrica serão equidistantes da origem.

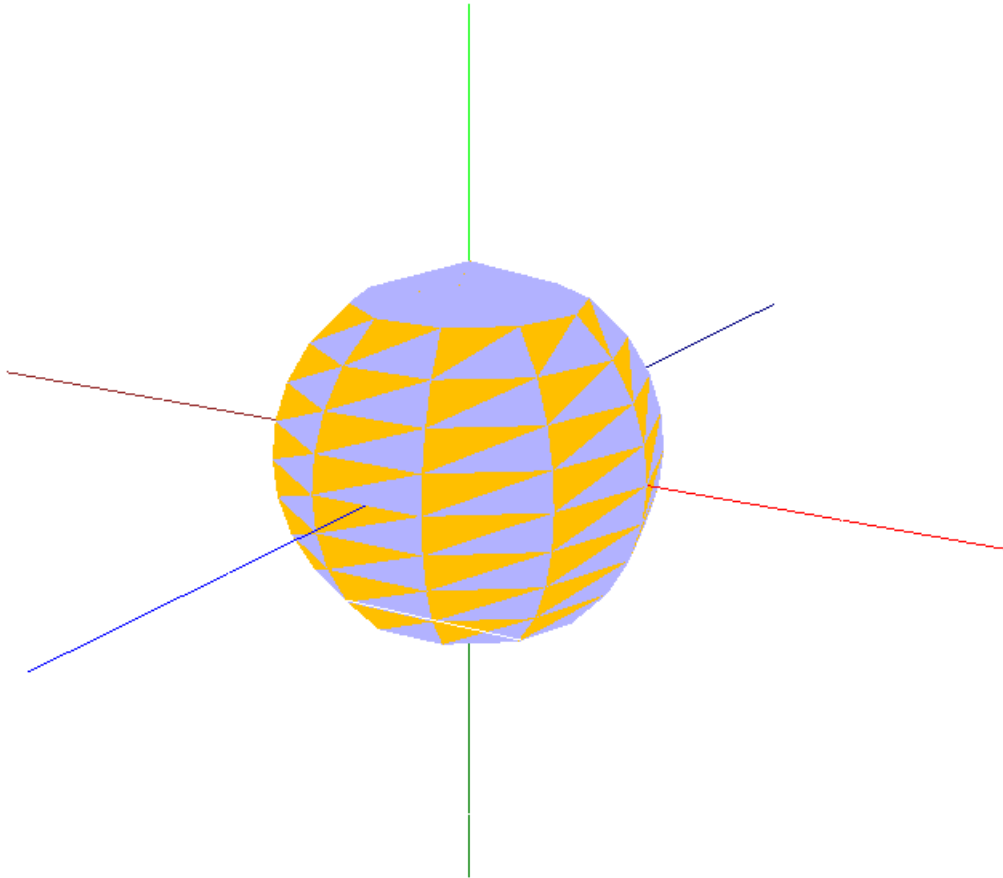


Figura 1: Esfera no centro do referencial

Tendo estes dados em consideração, podemos ver que é muito simples obter a normal de cada ponto, visto que esta consiste apenas em subtrair as coordenadas de cada ponto com as coordenadas da origem ( $x = 0.0$ ,  $y = 0.0$ ,  $z = 0.0$ ). Ou seja, as normais irão assumir exatamente os mesmos valores que os respectivos pontos.

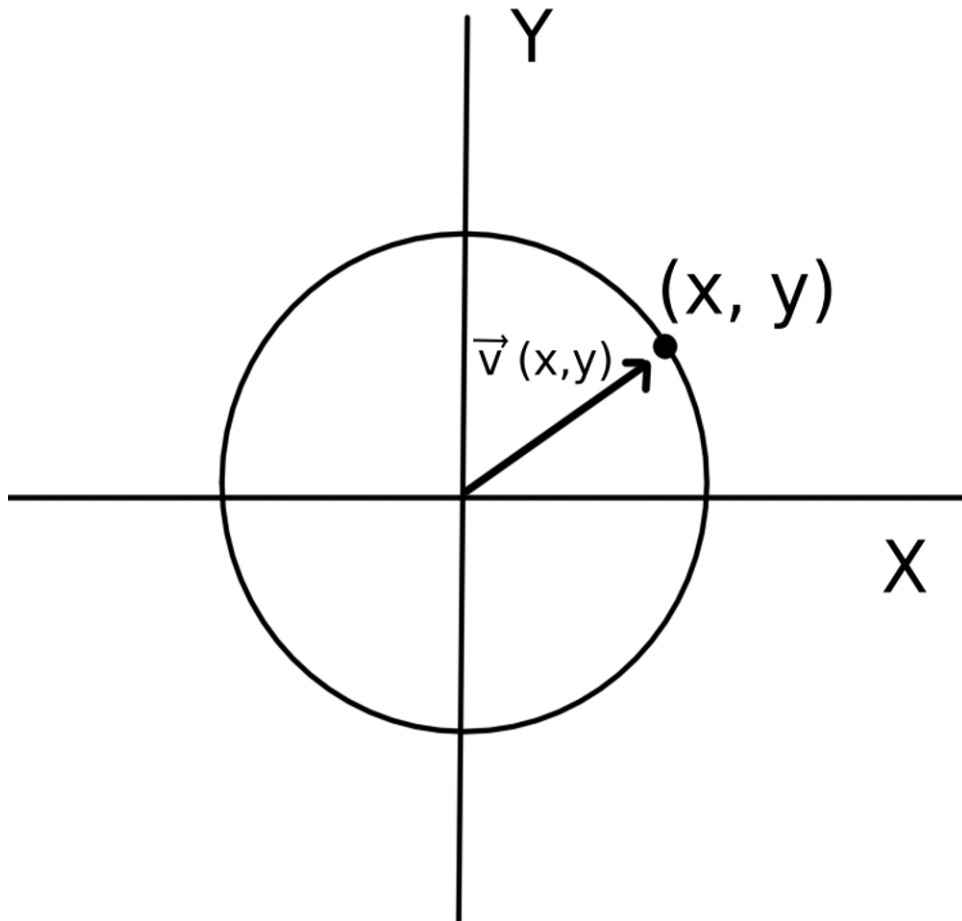


Figura 2: Exemplo do raciocínio efetuado (mas apenas com duas dimensões)

### 3.3 *Torus*

Com o torus não podemos usar o mesmo método que foi usado para calcular as normais da esfera, visto que nem todos os pontos são equidistantes da origem. Contudo, o método usado para obter os vetores perpendiculares da superfície do *torus* também tem uma solução simples.

Para desenhar os pontos do *torus* é necessário que haja um conjunto de pontos de referência que se situam no mesmo plano e que ao mesmo tempo descrevam uma circunferência no espaço (esta circunferência ficaria contida no interior da superfície do *torus*).

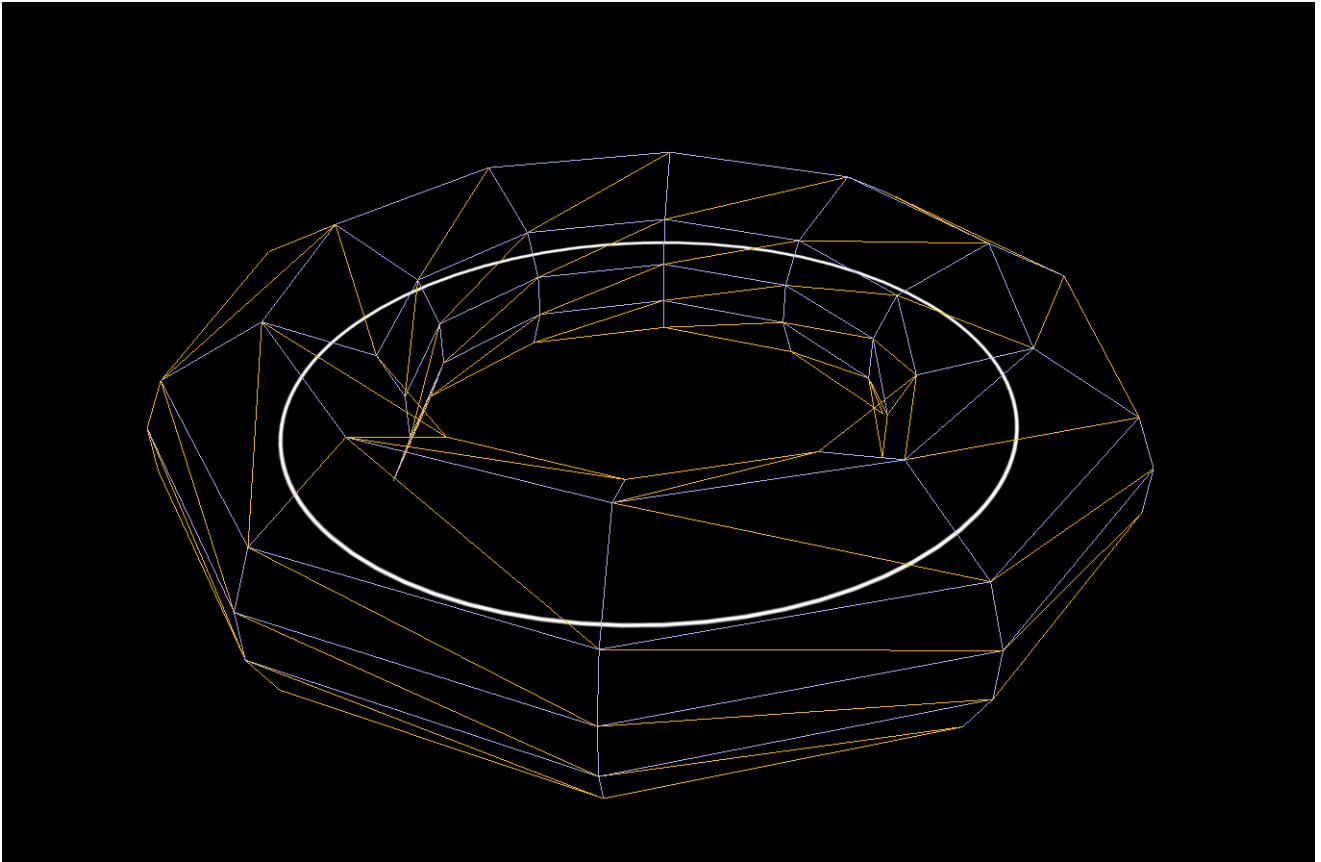


Figura 3: Demonstração do *torus* e da sua cinrcunferência interior

Depois de obter esse conjunto de pontos de referência podemos começar a calcular os pontos da superfície do *torus*, apenas certificando que todos os pontos de cada anel do *torus* são equidistantes de um certo ponto da circunferência que foi mencionada.

Tendo isto em consideração, podemos usar os pontos de referência dessa circunferência para obter um vetor perpendicular à superfície da figura na posição de um certo ponto.

<pre> p1.x = radius * sin(ang) + or1 * sin(ang); p1.y = oy; p1.z = radius * cos(ang) + or1 * cos(ang);  p2.x = radius * sin(ang + delt) + or1 * sin(ang + delt); p2.y = oy; p2.z = radius * cos(ang + delt) + or1 * cos(ang + delt );  p3.x = radius * sin(ang) + or2 * sin(ang); p3.y = oy + h; p3.z = radius * cos(ang) + or2 * cos(ang);  points.push_back(p1); points.push_back(p2); points.push_back(p3); </pre>	<pre> p1.x = or1 * sin(ang); p1.y = oy; p1.z = or1 * cos(ang);  p2.x = or1 * sin(ang + delt); p2.y = oy; p2.z = or1 * cos(ang + delt );  p3.x = or2 * sin(ang); p3.y = oy + h; p3.z = or2 * cos(ang);  normals.push_back(normalizeVec(p1)); normals.push_back(normalizeVec(p2)); normals.push_back(normalizeVec(p3)); </pre>
---	--

Figura 4: Comparação do código para calcular pontos (esquerda) e para calcular normais (direita)

### 3.4 *Teapot*

Até agora o calculo das normais tem sido feito em função de cada primitiva, pois cada uma utiliza um conjunto de regras pré-determinadas para obter as normais da mesma primitiva.

A superfície do *teapot* comporta-se de forma diferente, pois é esta é determinada em função de um ficheiro *patch* e por causa disso a abordagem para obter as normais terá que ser diferente. Da mesma forma que a função que calcula os pontos de uma superfície de **Bezier** têm que funcionar para qualquer ficheiro *patch*, então a função que calcula as normais da superfície também tem que funcionar para qualquer ficheiro que lhe seja apresentado.

Todas as funções do *generator* que são usadas para calcular as normais de uma superfície de *Bezier* são baseadas nas funções já existem para calcular os respetivos pontos. A função *createBezierSurfNormals* possui uma estrutura quase idêntica à função *createBezierSurf*, só que em vez de armazenar pontos de superfície armazena vetores normais, e faz isso obtendo dois vetores que são tangentes à superfície criada por um *Bezier patch* num determinado ponto, depois de obter os dois vetores é possível obter a normal calculando o produto externo dos dois vetores.

```

//vetor 1

r0 = bezierTangent(u, p00, p01, p02, p03);
r1 = bezierTangent(u, p10, p11, p12, p13);
r2 = bezierTangent(u, p20, p21, p22, p23);
r3 = bezierTangent(u, p30, p31, p32, p33);

vecu = bezierPoint(v, r0, r1, r2, r3);

r0 = bezierPoint(u, p00, p01, p02, p03);
r1 = bezierPoint(u, p10, p11, p12, p13);
r2 = bezierPoint(u, p20, p21, p22, p23);
r3 = bezierPoint(u, p30, p31, p32, p33);

vecv = bezierTangent(v, r0, r1, r2, r3);

v1 = vectorProduct(vecu, vecv);

```

Derivada de U

Derivada de V

Figura 5: Cálculo de um vetor normal dentro da função *createBezierSurfNormals*

A função *bezierPoint* calcula um ponto de uma curva de *bezier* e a função *bezierTangent* calcula um vetor tangente à curva de *bezier* em função de um certo valor de "t".

Cada vetor é obtido derivando ou os valores de "u" ou os valores de "v" e as funções *bezierTangent* e *bezierPoint* vão alternando dependendo da situação.



```

Point bezierPoint(float t, Point p0, Point p1, Point p2, Point p3){
    Point p;
    float it = 1.0f - t;
    float at = pow(it, 3);
    float bt = 3 * t * pow(it, 2);
    float ct = 3 * pow(t, 2) * it;
    float dt = pow(t, 3);

    p.x = (at*p0.x) + (bt*p1.x) + (ct*p2.x) + (dt*p3.x);
    p.y = (at*p0.y) + (bt*p1.y) + (ct*p2.y) + (dt*p3.y);
    p.z = (at*p0.z) + (bt*p1.z) + (ct*p2.z) + (dt*p3.z);

    return p;
}

Point bezierTangent(float t, Point p0, Point p1, Point p2, Point p3){
    Point p;
    float at = (-3 * t * t) + (6 * t) - 3;
    float bt = 3 - (12 * t) + (9 * t * t);
    float ct = (6 * t) - (9 * t * t);
    float dt = 3 * t * t;

    p.x = (at*p0.x) + (bt*p1.x) + (ct*p2.x) + (dt*p3.x);
    p.y = (at*p0.y) + (bt*p1.y) + (ct*p2.y) + (dt*p3.y);
    p.z = (at*p0.z) + (bt*p1.z) + (ct*p2.z) + (dt*p3.z);

    return p;
}

```

Figura 6: Comparação entre as funções *bezierPoint* e *bezierTangent*

## 4 Engine

Nesta fase foi necessário implementar funcionalidades de iluminação e textura.

### 4.1 Parser

#### => Ficheiros de Input

O formato dos ficheiros foi alterado pelo que necessitamos de adaptar o parsing dos ficheiros XML para representar um determinado caso. De seguida, é apresentado um exemplo de escrita em formato XMLv para cada uma das novas funcionalidades:

-> Iluminação : devem ser indicadas cada uma das luzes

---

```

<lights>
    <light type="POINT" posX="-50" posY="25" posZ="0" />
</lights>

```

---

-> Texturas : devem ser indicadas a localização da textura bem como o respetivo ficheiro.

---

```
<models>
  <model file="sphere.3d" texture="../../texture/mercury.jpg"/>
</models>
```

---

-> Materiais : as primitivas podem estar associadas a materiais

---

```
<model file="box.3d"
  texture="../../texture/cube.jpg" emiR="1" emiG="1" emiB="1" />
</models>
```

---

Assim, decidimos implementar funções responsáveis pelo parsing de iluminação e de materiais Para além disso uma outra para de modo a permitir a aplicação de texturas no projeto.

## 4.2 Point

Nesta aplicação mantivemos a estrutura Point já desenvolvida numa fase anterior.

## 4.3 Transformations

Esta classe, tal como na fase anterior, é responsável por guardar todas as informações relativas a uma dada transformação. Para além disso, nesta são implementadas as curvas de Catmull-Rom.

## 4.4 Light

De modo a possibilitar a iluminação dos objetos caso esta lhes incida, desenvolvemos esta classe, que conterá a informação de uma determinada luz.

=> Cor : Tendo em conta que é possível associar diferentes cores a uma luz, optamos por utilizar as seguintes:

- GL\_AMBIENTE : intensidade de uma luz ambiente que uma fonte permite num dado cenário.
- GL\_DIFUSE : uma fonte pode projetar uma luz direcional. Quando esta atinge outro objeto espalha-se de forma uniforme pela superfície.
- GL\_ESPECULAR tem impacto na cor do destaque especular de um dado objeto.

=> Posição Para além das diferentes cores, incluímos dois tipos de luzes, uma pontual e uma direcional.

- POINT : As coordenadas indicadas representam a posição exata da luz, emitindo a luz para todas as direções a partir deste ponto. Para uma coordenada x, y e z, teremos  $position = x,y,z,1$
- DIRECTIONAL Neste caso as coordenadas caracterizam a direção da luz. Para uma coordenada x, y e z, teremos  $position = x,y,z,0$

De modo a aplicar a cada luz as propriedades indicadas elaboramos a draw.

---

```
void Light::apply(GLenum number){
    glLightfv(GL_LIGHT0+number, GL_POSITION, info);

    for (const int atrb : attributes){
        switch(atrb){
            case DIFFUSE:
                glLightfv(GL_LIGHT0+number, GL_DIFFUSE, info+4);
                break;

            case AMBIENT:
                glLightfv(GL_LIGHT0+number, GL_AMBIENT, info+8);
                break;

            case SPECULAR:
                glLightfv(GL_LIGHT0+number, GL_SPECULAR, info+12);
                break;
        }
    }
}
```

---

## 4.5 Texture

Nesta classe são introduzidos parâmetros necessários à representação de cores produzidas através de vetores com a informação respetiva. Assim temos os vetores *diffuse ambient*, *specular* e *emission*, Estes são representados através da primitiva *Transformations*. Desta forma, o conteúdo de cada será:

- GL\_DIFFUSE : Aplicado o material e a luz branca, define-se a cor primária do modelo.
- GL\_EMISSION : Emite a luz do próprio material após este ser aplicado.
- GL\_SPECULAR: A superfície parece brilhante após a aplicação do material.
- GL\_AMBIENT: Aplicado o material, o modelo reflete a cor em questão. Em todas as superfícies, a luz de incidência é igual.

De modo a aplicarmos os materiais implementamos a função draw.

---

```
void Texture::draw() {
    if(diffuse[3] != -1)
        glMaterialfv(GL_FRONT_AND_BACK, GL_DIFFUSE, diffuse);
    if(ambient[3] != -1)
        glMaterialfv(GL_FRONT_AND_BACK, GL_AMBIENT, ambient);
    glMaterialfv(GL_FRONT_AND_BACK, GL_SPECULAR, specular);
    glMaterialfv(GL_FRONT_AND_BACK, GL_EMISSION, emission);
}
```

---

## 4.6 Shape

Para melhorar o desempenho do programa na fase anterior implementamos VBO's para as primitivas. Devido à alteração dos ficheiros .3d, que agora para além das primitivas contêm as normais e as coordenadas das texturas, foi necessário modificar a *prepareBuffer*:

---

```
void Shape::prepareBuffer(...){
    ...
    glGenBuffers(3,buffer);
    glBindBuffer(GL_ARRAY_BUFFER, buffer[0]);
    glBufferData(GL_ARRAY_BUFFER,
        sizeof(float) * numVertex[0] * 3,
        vertices,
        GL_STATIC_DRAW);

    glBindBuffer(GL_ARRAY_BUFFER, buffer[1]);
    glBufferData(GL_ARRAY_BUFFER,
        sizeof(float) * numVertex[1] * 3,
        normals,
        GL_STATIC_DRAW);

    glBindBuffer(GL_ARRAY_BUFFER, buffer[2]);
    glBufferData(GL_ARRAY_BUFFER,
        sizeof(float) * numVertex[2],
        &(texture[0]),
        GL_STATIC_DRAW);

    ...
}
```

---

Desta forma, a draw também teve de sofrer alterações:

---

```
void Shape::draw(){
    glBindBuffer(GL_ARRAY_BUFFER, buffer[0]);
    glVertexAttribPointer(3, GL_FLOAT, 0, 0);
```

```

if(numVertex[1] > 0) {
    glBindBuffer(GL_ARRAY_BUFFER, buffer[1]);
    glNormalPointer(GL_FLOAT, 0, 0);
}

if(numVertex[2] > 0) {
    glBindBuffer(GL_ARRAY_BUFFER, buffer[2]);
    glTexCoordPointer(2, GL_FLOAT, 0, 0);
    glBindTexture(GL_TEXTURE_2D, text);
}

glDrawArrays(GL_TRIANGLES, 0, (numVertex[0]) * 3);
glBindTexture(GL_TEXTURE_2D, 0);
}

```

---

Durante o processo de leitura do ficheiro de configuração é possível carregar uma textura, pelo que recorreremos à `loadTexture` caso o modelo tenha alguma textura associada. Esta permite carregar em memória os dados.

## 4.7 geoTransforms

Tal como nas fases anteriores esta classe é responsável por guardar toda a informação de um grupo, nomeadamente as transformações geométricas, as primitivas e ainda os grupos filhos.

## 4.8 Scene

De modo a facilitar o desenho do cenário optámos por criar esta classe que contém as luzes bem como o grupo principal.

```

class Scene {
private:
    vector<Light*> lights;
    geoTransforms *mainGroup;
    ...
}

```

---

Nesta definimos a *applyLights* que irá auxiliar na aplicação das luzes:

```

void Scene::applyLights(){
    GLenum number = 0;
    for(Light *l : lights)
        l->apply(number++);
}

```

---

Desta forma para aplicarmos as luzes, na engine, basta recorrer à *applyLights* após a aplicação das propriedades da câmera. O desenho do resto do cenário é realizado de forma semelhante à fase anterior.

## 5 Conclusão

De uma perspectiva geral, consideramos que a realização desta fase foi relativamente mal sucedida, visto que não fomos capazes de cumprir todos os requisitos estabelecidos exigidos.

Acabou por ser um projeto bastante complexo e que requer uma grande capacidade de planeamento, de organização e de compreensão pelas bibliotecas que se usam para trabalhar. Aos olhos do grupo, o projeto começou com um andamento constante, mas eventualmente acabou por mostrar ser algo bastante complicado, de certa forma nos mostrou que o desenvolvimento de gráficos é um conceito que exige um grande entendimento de várias áreas e que nenhuma delas deve ser subestimada.

Em suma, após terminar a realização deste projeto, concluímos que as matérias lecionadas deviam ter sido mais aprofundadas para que fosse possível realizar este trabalho com uma melhor eficiência.