Documentation Raytracer



Raytracer est un **programme capable** de générer une image à partir d'un fichier de configuration décrivant une scène.

Ce fichier contient toutes les informations nécessaires pour construire **l'environnement 3D**, y compris la **position** et la **forme** des objets, la disposition de la **lumière**, et les **matériaux** des objets.

Le programme utilise ces informations pour simuler comment la lumière se propagerait à travers cet environnement, en suivant le chemin inverse de la lumière depuis l'œil de l'observateur jusqu'à chaque pixel de l'image finale.

Cette documentation s'adresse à tout développeur désirant ajouter une nouvelle composante, primitive, lumière ou bien matériel, à ce programme.

Sommaire

II. Architecture	
III. Fichier de configuration	
IV. Énumération et structures	
V. Interface IObject	
VI. Interface IPrimitive	
VII. Hittables	
V. Interface IObject VI. Interface IPrimitive	

I. Installation du projet

I. Installation du projet

Étape 1

Cloner le repository

Étape 2

Installer les différents prérequis du projet

- GCC (https://gcc.gnu.org/install/)
- CMake (https://cmake.org/download/)
- SDL2 (https://github.com/libsdl-org/SDL/releases/tag/release-2.30.2)
- SDL-image (https://github.com/libsdl-org/SDL_image/releases)

Étape 3

Compiler le projet

```
Terminal - + x

~/B-00P-400> mkdir ./build/ && cd ./build/
~/B-00P-400> cmake .. -G "Unix Makefiles" -DCMAKE_BUILD_TYPE=Release
[...]

~/B-00P-400> cmake --build .
[...]

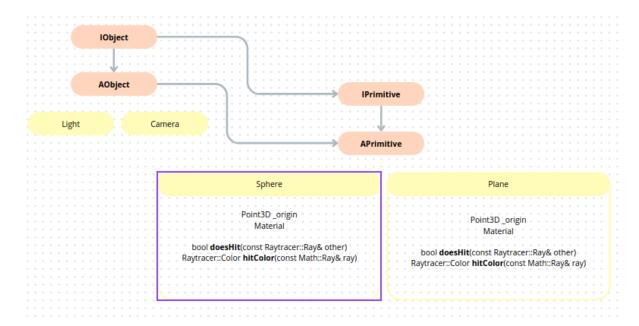
~/B-00P-400> cd ..
```

puis **make**

Étape 4

Lancer le projet

II. Architecture



III. Fichier de configuration

Pour créer une scène, il faut ajouter des objets à un fichier de configuration .conf que l'on inclue au lancement du programme. Pour qu'une scène s'affiche, il faut au minimum une caméra et une lumière.

```
camera:
{
    resolution = { width = 800, height = 400 };
    position = { x = 0.0, y = 0.0, z = 0.0 };
    rotation = { x = 0.0, y = 0.0, z = 0.0 };
    right resolution = { x = 0.0, y = 0.0, z = 0.0 };
    fieldof(view = 72.0;
};

# Primitives dans la solution
primitives:
{
    # Liste des sphires
    spheres = {
        { position = { x = 0.0, y = 0.0, z = -1.0}, radius = 0.5, color = { r = 255, g = 64, b = 64 }, material = "matte" },
        { ( position = { x = 0.0, y = -100.5, z = -1.0}, radius = 100.0, color = { r = 255, g = 0, b = 64 }, material = "matte" },
        { ( position = { x = 1.0, y = 0.0, z = -1.0}, radius = 0.5, color = { r = 255, g = 0, b = 64 }, material = "metal" }
};

planes = {
        { ( position = { x = 7.0, y = 5.0, z = 2.5}, size = 0.8, color = { r = 255, g = 200, b = 200 } }
        { ( position = { x = 20.0, y = 55.0, z = 62.0}, size = 6.0, color = { r = 255, g = 200, b = 200 } }
};

# Configuration des lumi res
lights:
{
    ambient = 0.4;
    diffuse = 0.6;
    # Liste des lumi res ponctuelles
light = {
        { ( point = { x = 400.0, y = 100.0, z = 500.0}, direction = { x = 360.0, y = 360.0, z = 360.0}, angle = 90.0 }
};
}
```

Pour ajouter la caméra, il faut attribuer ces valeurs :

- Résolution
- Position {x, y, z}: origine spatiale de la caméra
- Rotation {x, y, z}:

Pour ajouter une primitive, il faut préciser le type (Sphere, Plane) et attribuer ces valeurs :

- Position {x, y, z} : origine spatiale de l'objet
- Radius, Size : propriété intrinsèque d'un objet
- Couleur {r, g, b} : couleur de l'objet
- Matériau : propriété physique de l'objet

IV. Interface IObject

Pour ajouter un **nouvelle Object (caméra**, light...) il faudra créer une nouvelle classe propre à l'object que l'on veut créé héritant de l'Object.

Les différente classe d'objects existant sont:

```
/Object/Camera.cpp
/Object/Lights.cpp
```

Ci-dessous le descriptif des différentes méthodes de l'Object à implémenter.

setPosition(const Math::Point3D& position): set et modifie les valeurs de positions d'un object

setDirection(const Math::Point3D& direction): set et modifie les valeurs de directions d'un object

getPosition(): récupéré les valeurs de positions de l'object

getDirection(): récupéré les valeurs de directions de l'object

getClassName(): Fonction de Debug pour récupéré le nom de classe de l'object

Str(): Fonction de Debug pour afficher en format string les infos de l'object

V. Interface IPrimitive

Pour ajouter un nouveau primitif, il faudra créer une nouvelle classe propre au jeu qui hérite de **IObject**

Les différents primitif existant sont:

/Primitif/Plane.cpp
/Primitif/Sphere.cpp

Ci-dessous le descriptif des différentes méthodes de l'Primitive à implémenter.

Plane (Math::Point3D origin, Raytracer::Material material, double size) : créé un object Plane avec un point d'origine, une couleur, et une taille.

Sphere(Math::Point3D origin, Raytracer::Material material, double radius): créé un object sphere avec un point d'origine, une couleur et un radius.

DoesHit(const Math::Ray& other, double distMin, double distMax, hitRecord& record): check si le rayon touche l'object.

Bouce(const Math::Ray& other): renvoie le rayon du rebond sur l'object

GetSize(): renvoie la taille de mon plane

GetRadius(): renvoie le radius de ma sphere

VI. Hittables

Pour stocker les Objets physique créé (primitif), il faut les ajouter à la class Hittables qui va servir à virifier si l'object est toucher par le rayon.

Ci-dessous le descriptif des différentes méthodes de Hittablesà implémenter.

DidHit(const Math::Ray& ray, double distMin, double distMax, Raytracer::hitRecord& record): check si le rayon touche l'objet

HitColor(const Math::Ray& ray, double distMin, double distMax, Raytracer::hitRecord& record) : renvoie la couleur du pixel toucher par le ray

Add(std::shared ptr<Raytracer::APrimitive> obj): ajouter un primitif à la list

Extend(std::vector<std::shared_ptr<Raytracer::APrimitive>> objs): ajouter plusieurs primitif à la list