

Présentation du sujet La lumière Calcul Matriciel

Sommaire

04 Architecture MVC

05 Organisation

06 Conclusion







Produit Scalaire:

```
u = \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{pmatrix}
```

```
public class ProduitScalaire {
    /** La matrice. */
    protected Matrix matrice;
```

```
public ProduitScalaire(Matrix matrice) {
   this.matrice = matrice;
}
```

```
public ProduitScalaire(Vertex sommet1, Vertex sommet2) {
    matrice = new Matrix(1,1);
    matrice.add(sommet2.getX() - sommet1.getX(), sommet2.getY() - sommet1.getZ(), 1);
}
```

Produit Scalaire:

```
public void prodScal(Matrix matrice) {
    Matrix res;
    if(verifProd(matrice)){
        res = calcScal(matrice);
    }else {
        res = new Matrix(1,1);
    }
    this.matrice = res;
}
```

```
u = \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{pmatrix} \text{ et } v = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix}
```

```
public boolean verifProd(Matrix matrice) {
    return this.matrice.getLength() == matrice.getLength();
}
```

```
public Matrix calcScal(Matrix matrice) {
    Matrix res = new Matrix(1,1);
    double coordX = this.matrice.getY(0) * matrice.getZ(0) - this.matrice.getZ(0) * matrice.getY(0);
    double coordY = this.matrice.getZ(0) * matrice.getX(0) - this.matrice.getX(0) * matrice.getZ(0);
    double coordZ = this.matrice.getX(0) * matrice.getY(0) - this.matrice.getY(0) * matrice.getX(0);
    res.add(coordX, coordY, coordZ, 1);
    return res;
}
```

Produit Scalaire:

Soient
$$u = \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{pmatrix}$$
 et $v = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix}$. On définit le $produit$ $vectoriel^1$ de u et v par
$$u \wedge v = \begin{pmatrix} \det \begin{pmatrix} u_2 & v_2 \\ u_3 & v_3 \\ \det \begin{pmatrix} u_3 & v_3 \\ u_1 & v_1 \\ det \begin{pmatrix} u_1 & v_1 \\ u_2 & v_2 \end{pmatrix} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} u_2v_3 - u_3v_2 \\ u_3v_1 - u_1v_3 \\ u_1v_2 - u_2v_1 \end{pmatrix}$$

Formule du produit vectoriel

Produit Vectoriel Unitaire:

```
public class ProdVectoUni {
protected ProduitScalaire produitScalaire;

protected Matrix matrice;
protected double norme;
private double coordX;
private double coordY;
private double coordZ;
```

```
public ProdVectoUni(ProduitScalaire produitScal){
    produitScalaire = produitScal;
    coordX = produitScalaire.getMatrice().getX(0);
    coordY = produitScalaire.getMatrice().getY(0);
    coordZ = produitScalaire.getMatrice().getZ(0);
    norme = Math.sqrt(coordX*coordX + coordY*coordY +coordZ*coordZ);
    matrice = new Matrix(1,1);
    matrice.add(coordX/norme, coordY/norme, coordZ/norme, 1);
}
```

Afin de savoir l'orientation de la face



Calcule Color:

```
public class CalculColor {
Color couleur;
Matrix vecteurlumiere;
```

```
public CalculColor(Matrix positionlumiere, Color color) {
    ProduitScalaire produitScalaire = new ProduitScalaire(positionlumiere);
    ProdVectoUni produitVectoUni = new ProdVectoUni(produitScalaire);
    this.vecteurlumiere = produitVectoUni.getNorme();
    couleur = color;
}
```

Calcule Color:

```
public Color getColor(Face face) {
    ArrayList<Vertex> listsommet = (ArrayList<Vertex>) face.getVertex();
    if(face.getNbVertex()== 3) {
        ProduitScalaire produitScalaire = new ProduitScalaire(listsommet.get(0), listsommet.get(1));
        produitScalaire.prodScal(new ProduitScalaire(listsommet.get(0), listsommet.get(2)).getMatrice());
        ProdVectoUni prodVectoUni = new ProdVectoUni(produitScalaire);
        double coef = calcfactlumiere(prodVectoUni);
        double rouge = face.getRed();
        double vert = face.getGreen();
        double bleu = face.getBlue();
        if(coef > 0.0) {
            couleur = new Color((rouge * coef), (vert * coef), (bleu* coef), 1.0);
        }else {
                couleur = new Color(0.0,0.0,0.0,1.0);
    return couleur;
```

Calcule Color:

```
private double calcfactlumiere(ProdVectoUni produitVectoUni) {
    double coord_x = produitVectoUni.getNormeX() * vecteurlumiere.getX(0);
    double coord_y = produitVectoUni.getNormeY() * vecteurlumiere.getY(0);
    double coord_z = produitVectoUni.getNormeZ() * vecteurlumiere.getZ(0);
    return coord_x+coord_y+coord_z;
}
```





Comment est composé la matrice?

```
public class Matrix {
    private int idx = 0, length;
    private double[] xCoordinate , yCoordinate , zCoordinate , vector;
```

```
public Matrix(int nbVertex, int nbFaces) {
    this.length = nbVertex;
    this.xCoordinate = new double[length];
    this.yCoordinate = new double[length];
    this.zCoordinate = new double[length];
    this.vector = new double[length];
}
```

```
A = \begin{pmatrix} 1 & 2 & -1 & 2 \\ 2 & 5 & -2 & 2 \\ 1 & 2 & 1 & 2 \end{pmatrix}
```

```
public void add(double xCoordinate, double yCoordinate, double zCoordinate, double vector) {
    this.xCoordinate[idx] = xCoordinate;
    this.yCoordinate[idx] = yCoordinate;
    this.zCoordinate[idx] = zCoordinate;
    this.vector[idx] = vector;
    idx ++;
}

public void add(Vertex vertex) {
    this.add(vertex.getX(),vertex.getY(),vertex.getZ(), 1);
}
```

Comment est composé la matrice?

```
public Graph(int nbFace, List<Face> faces, Matrix matrix, List<String> listOfFaces, String author) {
    this.originalMatrix = matrix;
    this.matrix = matrix;
    this.nbFaces = nbFace;
    this.faces = faces;
    this.listOfFaces = listOfFaces;
    this.author = author;
    this.color = this.faces.get(0).getColor();
}
```

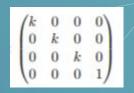
Comment fonctionne la matrice?

```
public class Homothety extends Mouvement {
    /** the current matrix */
    private Matrix currentMatrix;
```

```
private void homothetieAction(double coef) {
   homothetie = new Homothety(graphe.getMatrix());
   homothetie.mouvement(coef);
   graphe.update(homothetie.getCurrentMatrix());
}
```

```
@Override
public Matrix mouvement(double sensibility) {
    Matrix newMatrice = new Matrix(4, 4);
    newMatrice.add( sensibility, 0.0, 0.0, 0.0);
    newMatrice.add( 0.0, sensibility, 0.0, 0.0);
    newMatrice.add( 0.0, 0.0, sensibility, 0.0);
    newMatrice.add( 0.0, 0.0, 0.0, 1.0);
    this.currentMatrix = multipliMatrix(newMatrice);
    return currentMatrix;
}
```

```
buttonHomothetieUp.setOnAction(new EventHandler<ActionEvent>() {
    @Override
    public void handle(ActionEvent event) {
        homothetieAction(1.2);
    }
});
```





Comment fonctionne la matrice?

```
public Translation(Matrix matrix) {
    currentMatrix = matrix;
}
```

```
de vecteur \begin{pmatrix} t_x \\ t_y \\ t_z \end{pmatrix} : \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & t_x \\ 0 & 1 & 0 & t_y \\ 0 & 0 & 1 & t_z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}
```

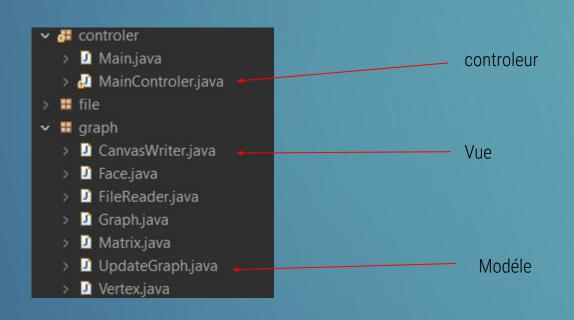
```
buttonTranslateRight.setOnAction(new EventHandler<ActionEvent>() {
    @Override
    public void handle(ActionEvent event) {
        if(currentFile != null && currentFile.isFile()) {
            translateAction(0.5,0.0,0.0);
        }
    }
}
```

```
public Matrix addToMatrice(double coordx, double coordy , double coordz) {
   Matrix matriceConverted = new Matrix(currentMatrix.getLength(),currentMatrix.getLength());
    for(int i = 0; i < currentMatrix.getLength(); i++) {</pre>
       xCoordinate = currentMatrix.getX(i) + coordx;
       yCoordinate = currentMatrix.getY(i) + coordy;
        zCoordinate = currentMatrix.getZ(i) + coordz;
       matriceConverted .add(xCoordinate, yCoordinate, zCoordinate, currentMatrix.getV(i));
       xCoordinate = 0.0:
       vCoordinate = 0.0:
       zCoordinate = 0.0;
    currentMatrix = matriceConverted;
    return currentMatrix;
 * @param matrix the current matrix
  @return the matrix after the translation
public Matrix translate(Matrix matrice) {
    this.addToMatrice(matrice.getX(0), matrice.getY(0), matrice.getZ(0));
    return this.getMcourante();
```

```
private void translateAction(double xCoordinate, double yCoordinate, double zCoordinate) {
   translation = new Translation(graphe.getMatrix());
   translation.translate(new Matrix(1, xCoordinate, yCoordinate, zCoordinate, 1.0));
   graphe.update(translation.getMcourante());
}
```



Comment est composé la matrice?





Modélisation

Organisation d'une réunion de projet

Mise en place Débrief et explication de ce d'objectif qui a était fait précédemment Toutes les semaines

3

Réalisation des objectifs

J



Retour sur les difficultées rencontrées:

Le MVC

Controleur Horloge

Vue en tranche que l'on a pas pus finir

Retour sur expérience équipe et personnelle

Personnelle:

Julien	Christopher	Mathéo
- Rythme très satisfaisant	- Le sujet était très sympathique.	- Très satisfait de ce groupe et du travail
- Résultat satisfaisant	- Bonne symbiose dans le groupe	- Dès qu'il y avait un blocage les autres
- J'ai adoré travailler dessus	- Assez fier de ce que le groupe a réussi à faire	pouvaient aider - Bonne répartition des tâches

Apport du projet dans le semestre

Gestion de Projet :

Gestion d'un groupe

Meilteur organisation



Informatique:

Approfondissement des connaissances

Bon rappel sur certaines méthodes

Mathématique:

Mise en pratique des cours

Amélioration dans ce domaine

Retour sur expérience équipe et personnelle

Groupe:

Bonne Ambiance

Bonne Motivation dès le début

Rythme très soutenue et efficace

Super agréable, sur les créneaux de Projet

Très peu de moment sans travail



Merci de nous avoir écoutés

Avez vous des questions?

Projet présenté par Julien Lalloyer, Mathéo Sinquin, Christopher Potier