

2η Εργαστηριακή Άσκηση

Μάθημα : Γραφικά Υπολογιστών και συστήματα αλληλεπίδρασης

Στοιχεία Ομάδας : 1.Σπηλιόπουλος Σπήλιος 4495

2.Γκόνι Σίμων 4342

Ημερομηνία : 17/11/2022

1.Περιγραφή της αναφοράς

• Αναλυτική περιγραφή υλοποίησης κάθε ερωτήματος της εκφώνησης:

Ερώτημα 1 :

Όπως και στην άσκηση 1Α ο κώδικας παραμένει ο ίδιος,παρακάτω βρίσκονται τα στιγμιότυπα που υποδεικνύουν την λύση του ερωτήματος (i):

```
// Open a window and create its OpenGL context
window = glfmCreateWindow(1000, 1000, u8"Epyασία 1B - Τραπεζοειδές Πρίσμα", NULL, NULL);

// Dark Blue background
glClearColor(0.0f, 0.0f, 0.2f, 0.0f);
glEnable(GL_DEPTH_TEST);

// Check if the Space key was pressed or the window was closed
while (glfmGetKey(window, GLFW_KEY_SPACE) != GLFW_PRESS &&
glfmWindowShouldClose(window) == 0);

// GLFW_KEY_SPACE FOR TERMINATING THE PROGRAM INSTEAD OF ESCAPE
```

Ερώτημα 2:

Συλλογιστική Πορεία:

- Σύμφωνα με τα ζητούμενα της άσκησης έπρεπε να υπολογίσουμε τις συντεταγμένες του πρίσματος.
- Το πρίσμα αποτελείται από δύο βάσεις (Βάση 1, Βάση 2):
 Για να καταφέρουμε να δημιουργήσουμε τις βάσεις χρειαζόμαστε δύο σχήματα:
 - 1. Ένα παραλληλόγραμμο (αποτελείται από δύο τρίγωνα)
 - 2. Δύο επιπλέον Τρίγωνα (εκατέρωθεν του παραλληλογράμμου)

Σύμφωνα με τα χαρακτηριστικά που ζητάει η άσκηση (a = 2, b = 8, c = 6)

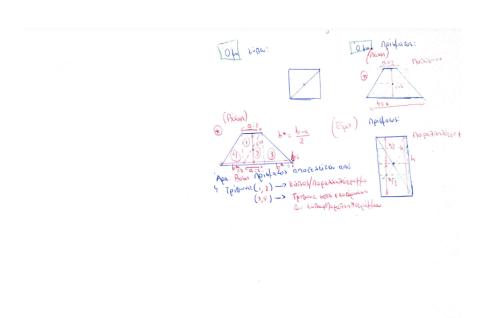
θα προκύψουν οι συγκεκριμένες συντεταγμένες που φαίνονται και στις παρακάτω εικόνες.

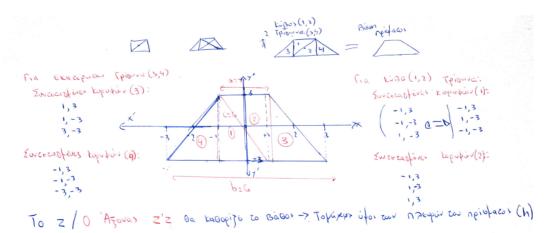
Στο σημείο που υπολογίζουμε τις συντεταγμένες, κάναμε λάθος από απροσεξία και υπολογίσαμε για b = 6. Έπειτα το διορθώσαμε και στο πρόγραμμα είναι υπολογισμένες για b = 8, όπως ζητάει η εκφώνηση. (Αντί για 3 και -3 στον άξονα X και X' αντίστοιχα, έχουμε 4 και -4).

Αρχικά είχαμε ένα σταθερό h=4, δηλαδή στον άξονα Z:z=+h/2=2 και στον άξονα Z':z'=-h/2=-2. Αυτό για να ελέγξουμε το σχήμα μέχρι να υλοποιήσουμε τον κώδικα για το μεταβλητό h.

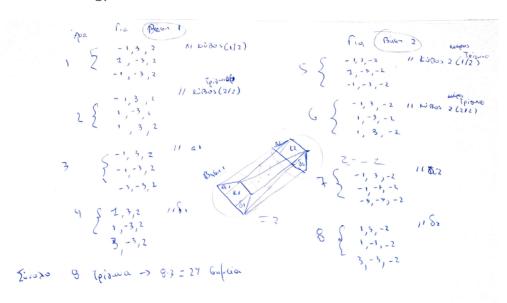
Έτσι θα έχουμε τις παρακάτω εικόνες :

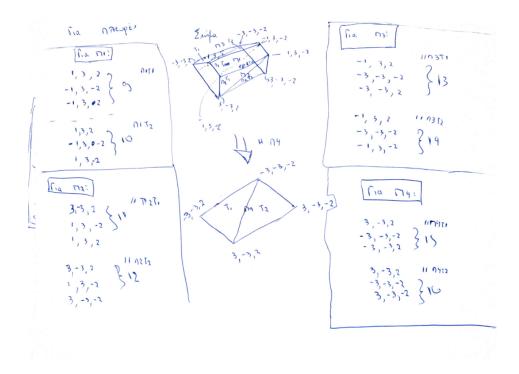
1.





3.





- Μετά τον υπολογισμό των σημείων υλοποιήσαμε τη συνάρτηση για το μεταβλητό h.
- Τέλος, χρωματίσαμε όλες τις πλευρές και τις βάσεις με διαφορετικό χρώμα

Οι γραμμές κώδικα που γίνονται όλες αυτές οι αλλαγές είναι οι εξής:

Α. Συντεταγμένες Πρίσματος (457 - 550) :

```
## Static const GLfloat g_vertex_buffer_data[] = {
## Static const G_lfloat g_vertex_buffer_dat
```

Β. Μεταβλητό μήκος πρίσματος (h) (446 - 452) :

```
446
447
448
449
450
451
451
452
452
453

// For h variable //
// srand(time(NULL)) to initialize
// srand(time(NULL)) to initialize
// rand() % Max + Min, Max = 10, M
// srand(0) in order to not save to
```

C. Χρωματισμός Κορυφών Τριγώνων (556- 649) :

Ερώτημα 3:

Για το ερώτημα 3 το μόνο που χρειάστηκε να ρυθμίσουμε ήταν οι μεταβλητές της συνάρτησης lookat() και να τις θέσουμε σύμφωνα με αυτές που ζητούνται :

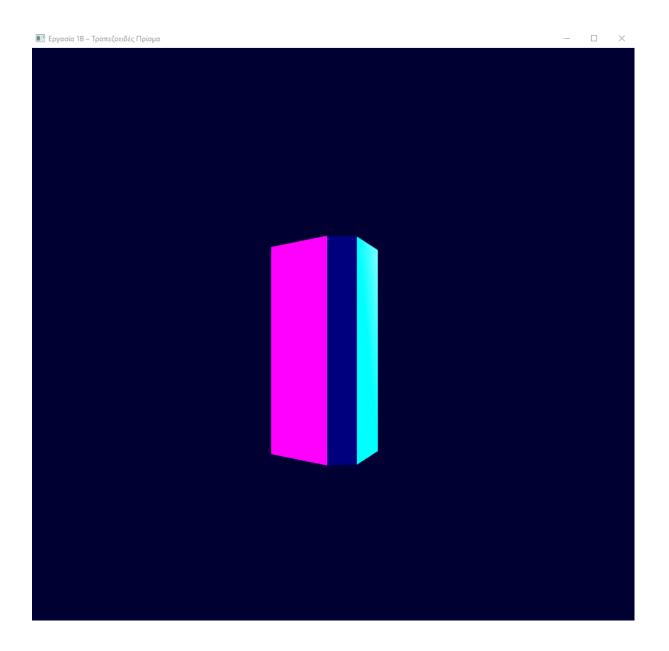
Το πρώτο όρισμα της lookat(),είναι η τοποθέτηση της κάμερας στο σημείο που ζητείται,το δεύτερο όρισμα είναι το σημείο το οποίο κοιτάζει η κάμερα και το τρίτο

είναι το ανιόν διάνυσμα.Παρακάτω φαίνονται οι γραμμές κώδικα μέσα από τα στιγμιότυπα.

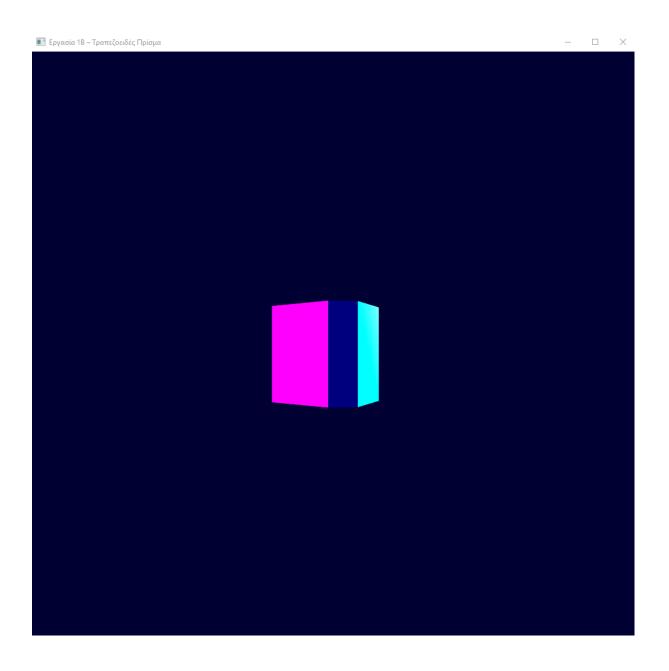
```
// Initial camera's Position (10, 50, 0)
glm::vec3 position = glm::vec3(cctvX, cctvY, cctvZ);
// Initial camera's Target : P(0, 0, 0)
glm::vec3 target = glm::vec3(0.0f, 0.0f, 0.0f);
// Up Vector
glm::vec3 up = glm::vec3(0.0f, 0.0f, 1.0f);
```

```
// Camera matrix
ViewMatrix = glm::lookAt(
    position,
    target,
    up
);
```

Αποτέλεσμα όλων των παραπάνω αλλαγών είναι το παρακάτω:



Και για διαφορετικό h έχουμε αντίστοιχα:



Ερώτημα 4 :

- Αρχικά για το ύψος h προσδιορίσαμε μια τυχαία μεταβλητή όπως ζητείται από την άσκηση όπως προαναφέραμε και παραπάνω.
 - Ύστερα προσδιορίσαμε μια μεταβλητή ώστε να μπορούμε να κάνουμε κλιμάκωση ή σμίκρυνση το αντικείμενο μας (scaling factor: sf) και την αρχικοποιούμε στο 1 έτσι ώστε το αντικείμενο μας αρχικά να έχει τις συντεταγμένες που ορίζουμε.
 - Μέσα στην camera_function() υπάρχουν 3 πίνακες 4x4 (ProjectionMatrix & ViewMatrix καθώς και ο View τον οποίο θα χρειαστούμε στο επόμενο ερώτημα). Οι 2 πρώτοι πίνακες θα χρειαστούν για την δημιουργία του MVP πίνακα.

- Το διάνυσμα scalevec είναι υπεύθυνο για το scale μας και ορίζεται μέσα στην do Loop.
- Κάθε φορά που θέλουμε να κάνουμε scale Up/Down αυξομοιώνουμε το scaling factor.
- Για να καταφέρουμε να κάνουμε scale ένα αντικείμενο πρέπει να φτιάξουμε τον ScalingMatrix. Οι πίνακες TranslationMatrix και RotationMatrix δεν χρησιμοποιούνται καθώς δεν θέλουμε να περιστρέψουμε ή να μετατοπίσουμε το πρίσμα μας.
- Με τον πολλαπλασιασμό του ScalingMatrix με τον ModelMatrix (ο μοναδιαίος πίνακας) δημιουργείται ένας καινούργιος πίνακας ονόματι ModelMatrix1, υπεύθυνος για scale up/scale down.
 - Ο MVP πίνακας χρείαζεται απλά για τα shaders(ο οποίος προκύπτει με τον πολλπλασιασμό των ProjectionMatrix, ViewMatrix και του ModelMatrix1 τον οποίο μόλις ορίσαμε).
- Με το πλήκτρο <P> κάνουμε scale down και με το πλήκτρο <U> scale up,επίσης έχουμε θέσει κάποια όρια για το scale για να είναι ομοιόμορφο και να μην ξεφεύγει από το μέγεθος του παραθύρου.
- Καθώς ο χρήστης πατήσει ένα από τα δύο πλήκτρα, ο scaling factor (sf) ρυθμίζεται ανάλογα.

Εικόνες - Γραμμές Κώδικα (640 - 680, 718 - 736):

Ερώτημα 5 :

Συλλογιστική Πορεία:

- Αρχικά, για να καταφέρουμε να έχουμε κίνηση της κάμερας σύμφωνα με πλήκτρα πρέπει να δουλέψουμε στην συναρτηση της κάμερας (camera_function()). Έπειτα, η ίδια συνάρτηση θα χρειαστεί να καλείται μέσα στην do loop έτσι ώστε να λειτουργεί για κάθε frame που δημιουργείται.
- Για την συνάρτηση της κάμερας:
 - 1. Θα χρειαστούμε τις διανυσματικές μεταβλητές position, target, up. Η μεταβλητή position θα αποθηκεύει τις νέες τιμές των συντεταγμένων X, Y και Z ανάλογα με τις ενέργειες που θέλουμε να εφαρμόσουμε(Zoom In/Out). Η μεταβλητές target και up περιέχουν τα σημεία που θα κοιτάζει η κάμερα καθώς (target) και ως προς ποιόν άξονα θα είναι κάθετη η κάμερα (up vector). Οι δύο τελευταίες μεταβλητές δεν χρειάζεται να μεταβληθούν για τα συγκεκριμένα ερωτήματα (βλέπε extra).

- 2. Επίσης, θα χρειαστεί να αποθηκεύουμε κάθε φορά τις συντεταγμένες X,Y,Z στις μεταβλητές cctvX, cctvY, cctvZ αντίστοιχα (Zoom In/ Out).
- 3. Ακόμα, έχουμε τις μεταβλητές angleX, angleY, angleZ για να πραγματοποιούνται όλες τις περιστροφές (Rotation around all Axis)
- 4. Τέλος, έχουμε άλλη μια μεταβλητή, την zoomFactor την οποία θα χρησιμοποιήσουμε για τις λειτουργίες Zoom In/ Zoom Out.
- Για την περιστροφή γύρω από τους άξονες Χ και Ζ χρησιμοποιούμε πολλαπλασιασμό πινάκων όπως και για το scaling στο προηγούμενο ερώτημα. Κύρια διαφορά είναι ότι όλες οι αλλαγές εφαρμόζονται στον πίνακα View ο οποίος περιέχει την συνάρτηση lookat(). Αυτό σημαίνει ότι η περιστροφή που πραγματοποιείται γίνεται μόνο στην κάμερα. Αυτό μπορεί κανείς να το διαπιστώσει αν προσθέσει έναν επιπλέον πίνακα περιστροφής του αντικειμένου ή ένα παραπάνω αντικείμενο ή ένα background με texture.
- Το σκεπτικό είναι ότι αφού έχουμε τη δυνατότητα να εφαρμόσουμε τη συνάρτηση rotate (glm::rotate) στο αντικείμενο, τότε μπορούμε να το κάνουμε και στην κάμερα. Δεν χρειάζεται να εφαρμόσουμε πράξεις ημιτόνων και συνημιτόνων. Έτσι, ορίζουμε 3 νέους πίνακες (RotationMatrixX, RotationMatrixY, RotationMatrixZ, 1 πίνακα για κάθε άξονα).
- Όταν ο χρήστης πατήσει τα ανάλογα κουμπιά το μόνο που θα αλλάζει είναι η γωνία περιστροφής που αντιστοιχεί στο ανάλογο input(angleX για άξονα X, angleY για άξονα Y το οποίο δεν ζητείται, angleZ για άξονα Z).

- Τα angleX, angleY και angleZ αποτελούν ορίσματα των πινάκων RotateMatrixX, RotateMatrixY, RotateMatrixZ αντίστοιχα (στην γωνία περιστροφής της συναρτησης glm::rotate()).
- Σχετικά με την λειτουργία του Zoom In/Out έχουμε ορίσει την μεταβλητή zoomFactor η οποία θα αυξομειώνεται αντίστοιχα ανάλογα με τα inputs του χρήστη και έπειτα θα πολλαπλασιάζεται με τις 3 μεταβλητές του διανύσματος position (cctvX, cctvY, cctvZ).
 Αφού η position είναι όρισμα στην lookat(), δηλάδή στον πίνακα View αρκεί να εφαρμόσουμε τους πολλαπλασιασμούς για περιστροφή σε έναν νέο πίνακα με όνομα ViewMatrix.

Εικόνες - Γραμμές Κώδικα (54 - 208):

```
// Initial Field of View
float initialFoV = 45.0f;

float initialFoV = 45.0f;

// For Camera Movement
// Initialize camera's Coordinates
float cctvX = 10.0f;
float cctvX = 50.0f;

// Initial camera's Position (10, 50, 0)
glm::vec3 position = glm::vec3(cctvX, cctvY, cctvZ);

// Initial camera's Target : P(0, 0, 0)
glm::vec3 target = glm::vec3(0.0f, 0.0f);

// Up Vector
glm::vec3 up = glm::vec3(0.0f, 0.0f);

// Initial camera's Target : P(0, 0, 0)
float angleZ = 0.0f;
// For Rotation

// For Rotation

float angleZ = 0.0f;
float angleY = 0.0f;
float angleY = 0.0f;
float angleY = 0.0f;
```

```
// Extra code for rotation around Y axis, You can use Rotation around Y axis with Up Row and Down Row

// Y Rotation : when pressing Up row button

if (glfwGetKey(window, GLFW_KEY_UP) == GLFW_PRESS) {

angleY = angleY + 0.5f;

}

// Y Rotation : when pressing Down Row button

if (glfwGetKey(window, GLFW_KEY_DOWN) == GLFW_PRESS) {

angleY = angleY - 0.5f;

}

// Y Rotation : when pressing Down Row button

if (glfwGetKey(window, GLFW_KEY_DOWN) == GLFW_PRESS) {

angleY = angleY - 0.5f;

}

angleY = angleY - 0.5f;

// You can change initialFov in order to see better the inside of our object while Zooming In

// Zoom In

if (glfwGetKey(window, GLFW_KEY_CP_ADD) == GLFW_PRESS) {

// Slowly decrease the zoom factor and multiply it with our current X, Y, Z coordinates in order to move our camera closer to the

// The distance between our camera and the object becomes smaller.

zoomFactor = zoomFactor - 0.01f;

cctvX = cctvX * zoomFactor;
cctvY = cctvY * zoomFactor;
cctvY = cct
```

```
// Zoom Out
if (glfwGetKey(window, GLFW_KEY_KP_SUBTRACT) == GLFW_PRESS) {

if (glfwGetKey(window, GLFW_KEY_KP_SUBTRACT) == GLFW_PRESS) {

// Slowly increase the zoom factor and multiply it with our current X, Y, Z coordinates in order to move our camera closer to the object.

// The distance between our camera and the object becomes larger

// The distance between our camera and the object becomes larger

// The distance between our camera and the object becomes larger

// The distance between our camera and the object becomes larger

// Slowly increase the zoom factor + 0.01f;

// The distance between our camera and the object becomes larger

// Slowly increase the zoom factor + 0.01f;

// The distance between our camera and the object becomes larger

// Slowly increase the zoom factor + 0.01f;

// The distance between our camera closer to the object.

// The distance between our camera closer to the object.

// The distance between our camera and the object becomes larger

// Slowly increase the zoom factor + 0.01f;

// Slowly increase th
```

```
// Projection matrix : 45° Field of View, 4:3 ratio, display range : 0.1 unit <-> 100 units

ProjectionMatrix = glm::perspective(glm::radians(FoV), 4.0f / 4.0f, 0.1f, 100.0f);

// Camera matrix

// Camera matrix

View = glm::lookAt(
    position,
    target,
    up

);

202

203

204

205

// ViewMatrix = View * RotationMatrixZ * RotationMatrixY * RotationMatrixX; * zoomMatrixCamera ; // One side was not trasparent(check README)

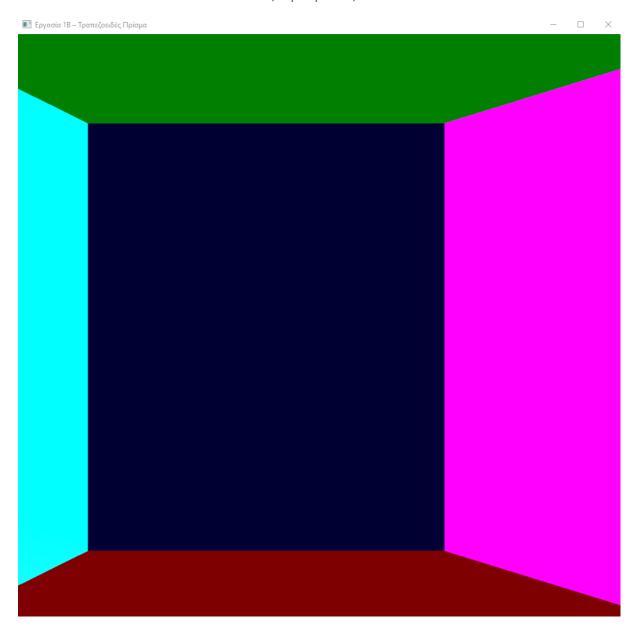
ViewMatrix = View * RotationMatrixZ * RotationMatrixX; * RotationMatrixX;

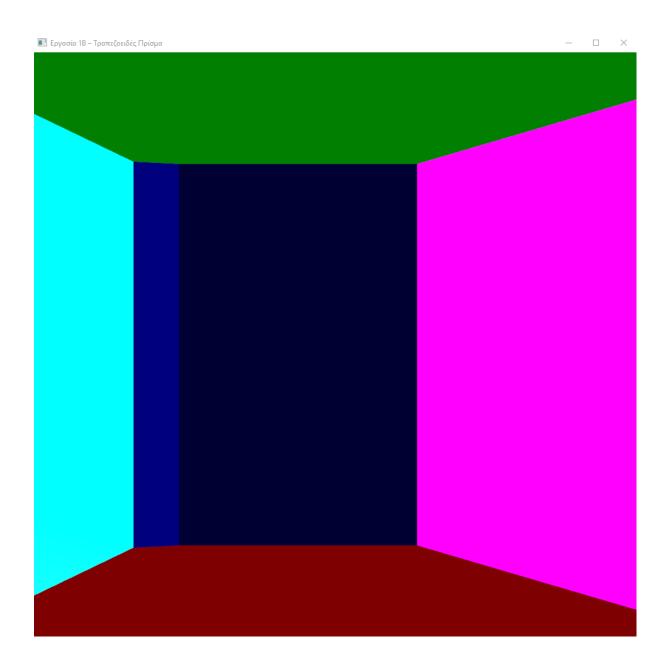
ViewMatrix = View * RotationMatrixZ * RotationMatrixX;
```

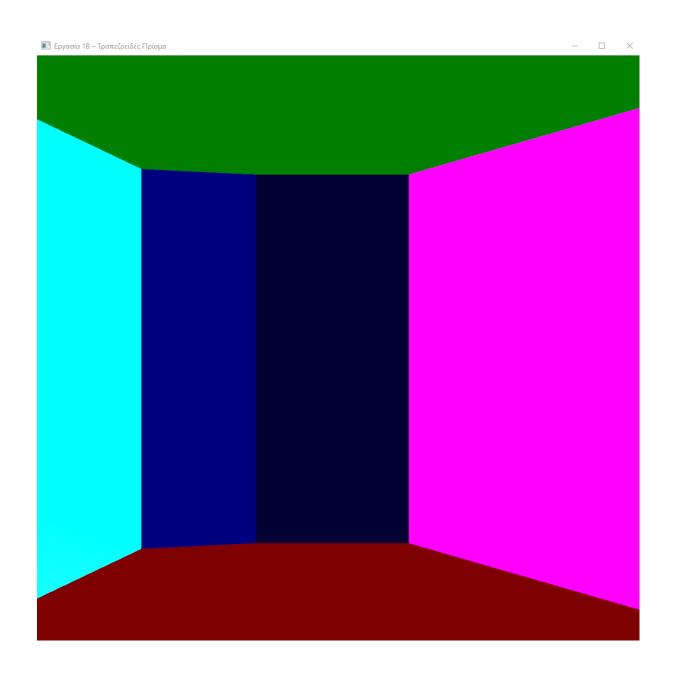
Δυσκολίες:

• Προσπαθήσαμε να κάνουμε το Zoom In/Out με την συνάρτηση (glm::scale) στην κάμερα. Αυτό, ενώ λειτουργεί, όταν η κάμερα μπαίνει μέσα στο αντικείμενο παρουσιάζει πρόβλημα και δεν εμφανίζει την απέναντι πλευρά του αντικειμένου (παίρνει το χρώμα του background). Απ' ότι καταλάβαμε, ίσως να υπάρχει σύγχυση με το DepthTest καθώς δεν ζωγραφίζεται αυτή η πλευρά επειδή η κάμερα δεν έχει οπτική επαφή μαζί της. Αν δεν ισχύει αυτό, τότε ο λόγος ίσως είναι ότι με αυτόν τον τρόπο η κάμερα δεν μπαίνει ποτέ πραγματικά στο αντικείμενο και η πλευρά η οποία κοιτάζει εξαρχής είναι πάντα μπροστά από την οπτική μας γωνία. Παρακάτω παρουσιάζονται οι εικόνες με το σφάλμα που προκύπτουν.

Εικόνες σφάλματος :







2.Πληροφορίες σχετικά με την υλοποίηση

Λειτουργικό Σύστημα : Windows 10

Περιβάλλον : Visual Studio 2019 x86

3. Σύντομη αξιολόγηση λειτουργίας ομάδας και της συνεργασίας

Δουλέψαμε από κοινού κατά την υλοποίηση της εργασίας.Δεν ανατέθηκαν ξεχωριστά κομμάτια ανά άτομο και η συνεργασία ήταν πολύ καλή.

4.Αναφορές-Πηγές

https://learnopengl.com/Getting-started/Camera

http://glm.g-truc.net/0.9.4/api/a00151.html

http://www.c-jump.com/bcc/common/Talk3/Math/GLM

https://github.com/g-truc/glm/blob/master/manual.md#section3_8

https://cs.brynmawr.edu/Courses/cs312/fall2010/lectures/gl_02.pdf

https://open.gl/drawing