#### Cámara

- Matriz de modelado y matriz de vista
- Transformaciones: relativas al sistema global o a la propia cámara
- □ Desplazamiento en cada uno de sus ejes
- Cambios en la dirección de vista
- □ Proyecciones: ortogonal y perspectiva
- Varios puertos de vista

Ana Gil Luezas

Departamento de Sistemas Informáticos y Computación Facultad de Informática

Universidad Complutense de Madrid

### Posición y orientación de la cámara

Para colocar la cámara podemos establecer, en coordenadas cartesianas, un punto para su posición (eye), el punto al que mira (look) y la inclinación (up):

glm::dvec3 mEye, mLook, mUp; // Atributos de la clase Camera

eye, look y up definen un marco de coordenadas: el marco de la cámara, o la matriz de modelado de la cámara.

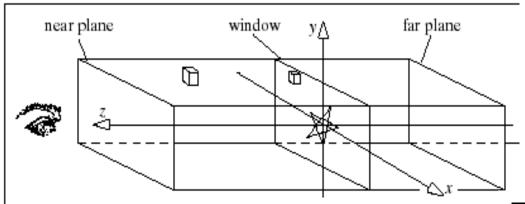
□ lookAt(eye,look,up) genera la matriz de vista: la inversa de la matriz de modelado de la cámara

```
glm::dmat4 mViewMat = glm::lookAt(mEye, mLook, mUp);
    // Atributo de la clase Camera
```

### Posición y orientación de la cámara

Ejemplos: Los argumentos eye, look y up se dan en coordenadas globales.

mViewMat = lookAt( mEye, mLook, mUp);



```
set2D() (vista Frontal):

mEye = dvec3(0, 0, 500);

mLook = dvec3(0, 0, 0);

mUp = dvec3(0, 1, 0);
```

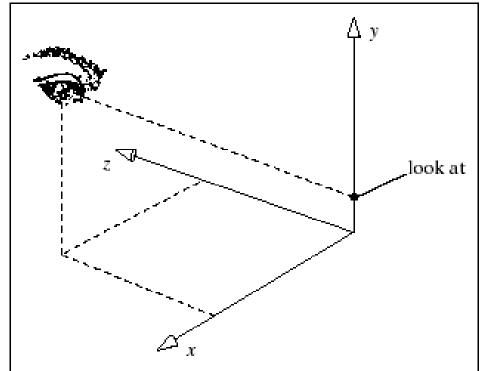
```
set3D():

mEye = dvec3(100, 100, 100);

mLook = dvec3(0, 10, 0);

mUp = dvec3(0, 1, 0);
```

¿Vista cenital?



#### Marco de la cámara

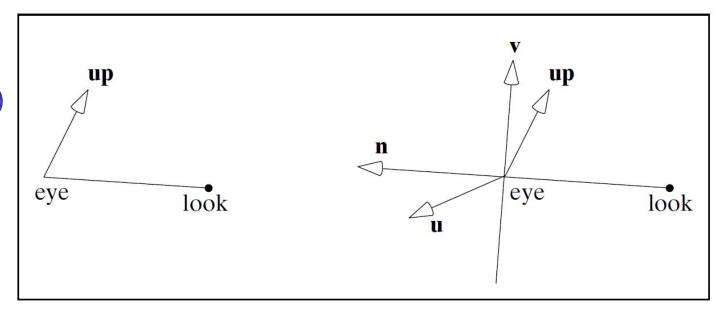
eye, look y up definen el marco de coordenadas Mc = (u, v, n, e) dado por:

```
    n (z) = normalize(eye - look) // -n es la dirección de vista (front)
    u (x) = normalize(cross(up, n)) // ortogonal a up y n (right)
    v (y) = normalize(cross(n, u)) // ortogonal a n y u (upward)
```

**e** = eye

#### Matriz del marco (Mc)

$$\begin{pmatrix}
ux & vx & nx & ex \\
uy & vy & ny & ey \\
uz & vz & nz & ez \\
0 & 0 & 0 & 1
\end{pmatrix}$$



### Producto vectorial

$$cross(a, b) = -cross(b, a) =$$

$$\begin{vmatrix} i & j & k \\ ax & ay & az \\ bx & by & bz \end{vmatrix} = \begin{pmatrix} aybz - azby \\ azbx - axbz \\ axby - aybx \end{pmatrix}$$

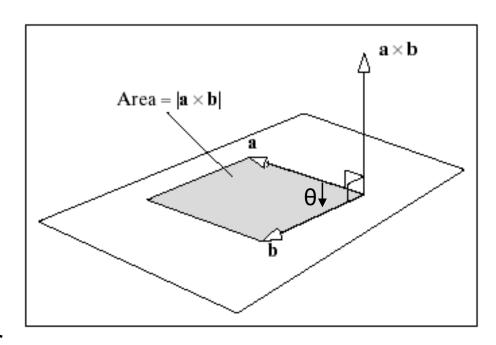
 $|cross(a, b)| = |a| |b| sin \theta$ 

$$\theta = 0 -> \sin(0) = 0 -> a || b -> Error$$



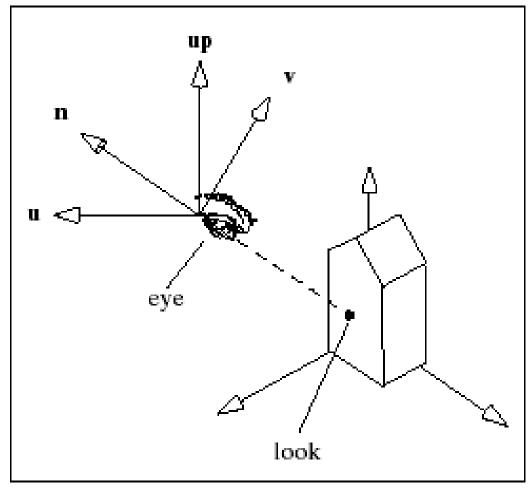
$$a \cdot b = |a| |b| \cos \theta$$

$$\theta = 90 -> \cos(90) = 0 -> a \perp b$$



Regla de la mano derecha o del sacacorchos

### Marco de la cámara



- La cámara mira hacia –n.
- El sistema (u, v, n) es ortonormal : vectores ortogonales de magnitud uno ->

la inversa de la matriz 3x3 (u ,v, n) es la traspuesta.

$$Mc = \begin{bmatrix} ux & vx & nx & ex \\ uy & vy & ny & ey \\ uz & vz & nz & ez \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

#### Matriz de vista

 $\square$  La matriz de vista (V = viewMat = lookAt(eye, look, up);)es la inversa del marco de la cámara (Mc)

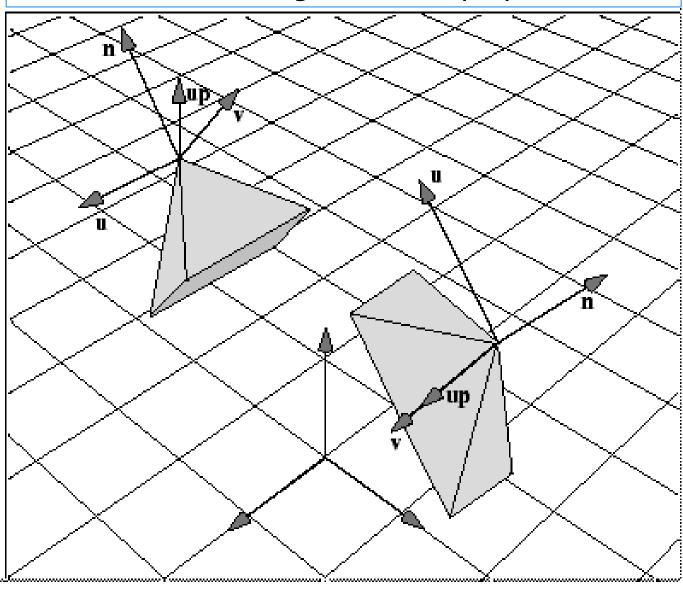
$$V = \begin{bmatrix} ux & uy & uz & dx \\ vx & vy & vz & dy \\ nx & ny & nz & dz \\ \hline 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad \text{donde d = (-e.u, -e.v, -e.n)}$$

```
// Atributo de la clase Camera
Mc = \begin{bmatrix} ux & vx & nx & ex \\ uy & vy & ny & ey \\ uz & vz & nz & ez \\ \hline 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}
// Atributo de la clase Camera // Ejes de la cámara

mRight = row(mViewMat, 0);
mUpward = row(mViewMat, 1)
mFront = - row(mViewMat, 2)
                                                                        mUpward = row(mViewMat, 1);
                                                                        mFront = - row(mViewMat, 2);
```

## Transformaciones de la cámara

# ¿Relativas al sistema global o a la propia cámara?



### Transformaciones de la cámara

¿Relativas al sistema global o a la propia cámara?

□ Ejemplo: realizar una trayectoria circular alrededor de la escena, mirando al centro del circulo.

```
eye.x = center.x + cos(radians(ang)) * radius;
eye.z = center.y + -sin(radians(ang)) * radius;
viewMat = lookAt(eye, center, dvec3(0, 1, 0));
```

- Ejemplo: Movimiento horizontal en el eje X del sistema global eye.x += incX; -> Cambia la dirección de vista (-n = look - eye) viewMat = lookAt(eye, look, up);
- Ejemplo: Movimiento horizontal en el eje u del sistema de la cámara eye += u \* cs; -> Cambia la dirección de vista (-n = look eye) viewMat = lookAt(eye, look, up);

### Desplazamientos de la cámara

## Relativos a la propia cámara

- ☐ Mover la cámara cs en uno de sus ejes: mover el ojo (eye)
  - En el eje u: eye += u \* cs
  - En el eje v: eye += v \* cs
  - En el eje n: eye += n \* cs

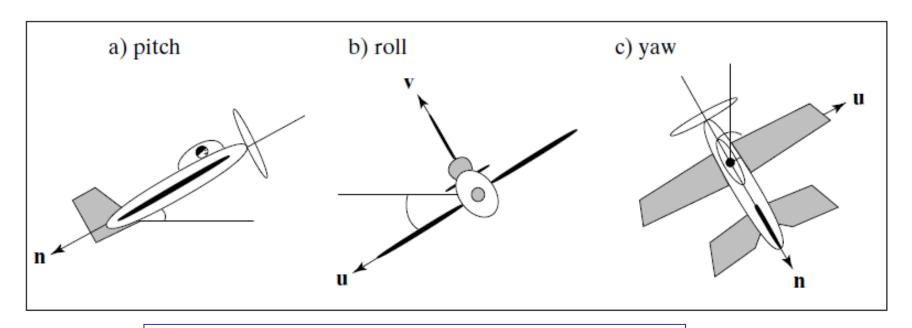
También modifica la dirección de vista (-n = look - eye)

Si no queremos cambiar la dirección de vista ->

mover look de la misma forma.

- ☐ Mover look cs en los ejes de la cámara (modifica la dirección de vista)
  - En el eje u: look += u \* cs
  - En el eje v: look += v \* cs
  - En el eje n: look += n \* cs

## Rotaciones de la cámara



Cambios en la dirección de vista (front):

Pitch: mirar hacia arriba y abajo.

Rotación en el eje u

Yaw: mirar a izquierda y derecha.

Rotación en el eje v

Roll: Rotación en el eje n

■ En la clase Camera añadimos los atributos:

```
dvec3 mRight, mUpward, mFront;
// para los ejes right=u, upward=v, front=-n
Y los métodos:
 void Camera::setAxes() {
      mRight = row(mViewMat, 0);
      mUpward = row(mViewMat, 1);
      mFront = - row(mViewMat, 2);
 }
 void Camera::setVM() {
      mViewMat = lookAt(mEye, mLook, mUp);
     setAxes();
 }
```

### Desplazamientos de la cámara

Desplazamientos en los ejes de la propia cámara

Para desplazar eye en los ejes de la cámara, sin cambiar la dirección de vista:

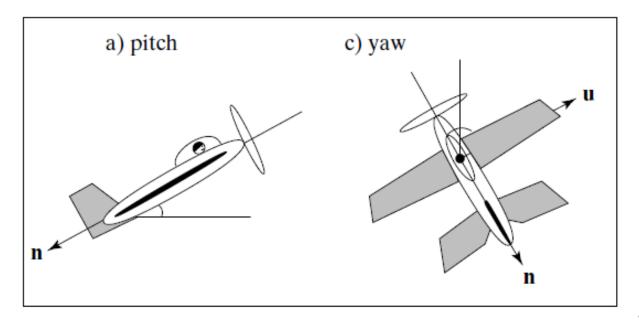
```
void Camera::moveUD(GLdouble cs) { // Up / Down
    mEye += mUpward * cs;
    mLook += mUpward * cs;
    setVM();
void Camera::moveLR(GLdouble cs) { // Left / Right
    ... }
void Camera::moveFB(GLdouble cs) { // Forward / Backward
    ... }
```

### Rotaciones de la cámara

 Para modificar la dirección de vista (front) podemos desplazar look en los ejes de la cámara u y v:

```
void Camera::lookUD(GLdouble cs) { // Up / Down
    mLook += mUpward * cs;
    setVM();
}
void Camera::lookLR(GLdouble cs) { // Left / Right
```

... }



### Transformaciones sobre el sistema global

Transformaciones relativas al sistema global

Queremos realizar con la cámara una trayectoria circular alrededor de look

Añadimos a la clase Camera atributos para gestionar el radio y el ángulo de la circunferencia: GLdouble mAng;

Y definimos un método para desplazar eye en la circunferencia, a la vez que se permite subir y bajar la cámara

```
void orbit (GLdouble incAng, GLdouble incY) {
    mAng += incAng;
    mEye.x = mLook.x + cos(radians(mAng)) * mRadio;
    mEye.z = mLook.z - sin(radians(mAng)) * mRadio;
    mEye.y += incY;
    setVM();
}
```

#### **Eventos del ratón**

- Podemos utilizar el ratón para las transformaciones de la cámara
- Define las funciones static para los callback de los eventos del ratón glutMouseFunc(s\_mouse); // cuando se presiona o suelta un botón glutMotionFunc(s\_motion); // cuando se mueve con un botón presionado glutMouseWheelFunc(s\_mouseWheel); // cuando se gira una rueda
- Y los correspondientes métodos

```
void mouse(int button, int state, int x, int y);
void motion(int x, int y);
void mouseWheel(int whellNumber, int direction, int x, int y);
```

#### **Eventos del ratón**

```
void mouse(int button, int state, int x, int y):
 // state indica si el botón se ha presionado o soltado: GLUT_UP /_DOWN
 // button es el botón que se ha presionado o soltado:
                                         GLUT_LEFT / _RIGHT_BUTTON
 // Guardamos el botón del mouse en un atributo de la aplicación
 mMouseButt = button;
 // (x, y) es la posición del ratón en la ventana,
 // siendo (0,0) la esquina (left, top)
 // Guardamos las coordenadas del mouse en un atributo de la aplicación
 mMouseCoord = dvec2(x, mWinHeight - y);
Nota: Para adecuar las coordenadas del ratón al origen del puerto de vista
      (0, 0) = (left, bottom) hay que invertir la coordenada y:
      y = mWinHeight - y;
```

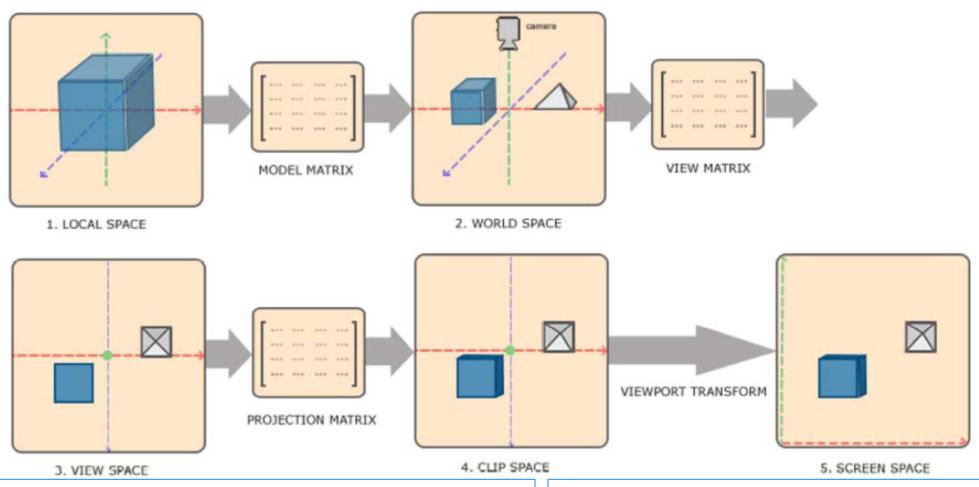
Orbitar la cámara con el botón izquierdo del ratón

```
void motion(int x, int y):
 if (mMouseButt == GLUT_LEFT_BUTTON) {
  // guardamos la anterior posición en var. temp.
   dvec2 mp = mMouseCoord;
  // Guardamos la posición actual
   mMouseCoord = dvec2(x, mWinHeight - y);
   mp = (mCoord - mp); // calculamos el desplazamiento realizado
   camera.orbit(mp.x * 0.05, mp.y); // sensitivity = 0.05
   glutPostRedisplay();
 else if (mMouseButt == GLUT_RIGHT_BUTTON) {...}
```

■ Desplazar la cámara en la dirección de vista

```
void mouseWheel(int whellNumber, int direction, int x, int y):
     // direction es la dirección de la rueda (+1 / -1)
     if (direction == 1) mCamera.moveFB(5);
     else mCamera.moveFB(-5);
     qlutPostRedisplay();
Podemos preguntar si está pulsada alguna de las teclas:
GLUT_ACTIVE_CTRL / _ALT / _SHIFT
     int m = glutGetModifiers();
     if (m == 0) // ninguna está presionada
```

#### **Transformaciones**

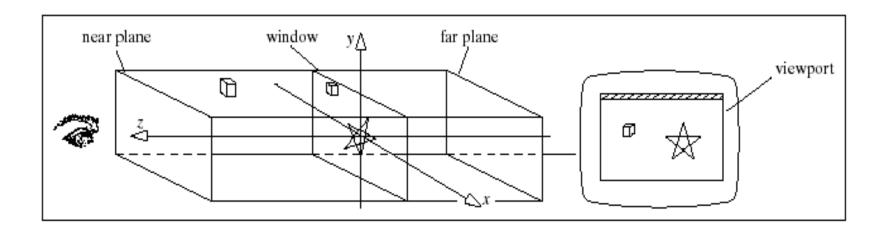


```
void Entity::render(dmat4 const& modelViewMat){
  dmat4 aMat = modelViewMat * mModelMat;
  upload(aMat);
  mesh -> render();
}
```

```
void Camera::uploadPM() {
  glMatrixMode(GL_PROJECTION);
  glLoadMatrixd(value_ptr(mProjMat));
  glMatrixMode(GL_MODELVIEW);
}
```

### Volumen y plano de vista

- □ El volumen de vista (VV) se establece con respecto a la cámara.
   El volumen de vista define la matriz de proyección.
- El volumen de vista se delimita por dos rectángulos (cercano y lejano) perpendiculares al eje n. El plano cercano se asocia con el plano de proyección o plano (ventana) de vista.
- En el puerto de vista se mostrarán los objetos que quedan dentro del volumen de vista una vez proyectados sobre el plano de vista.



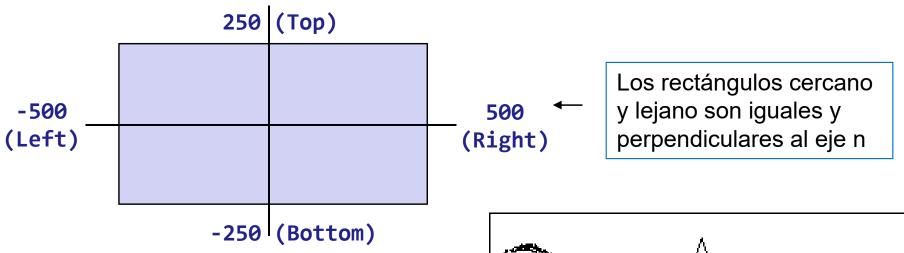
### Proyección ortogonal y perspectiva

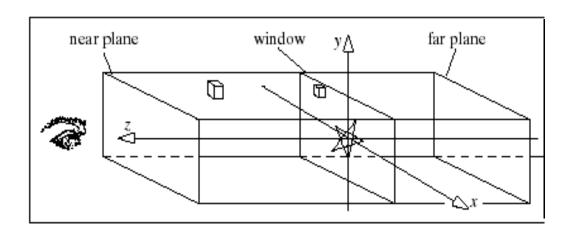
```
Para establecer la matriz de proyección (mProjMat):
void Camera::uploadPM() {
        glMatrixMode(GL_PROJECTION);
        glLoadMatrix(value_ptr(mProjMat));
        glMatrixMode(GL_MODELVIEW);
Ortogonal: paralelepípedo en coordenadas de la cámara
mProjMat = ortho(xLeft, xRight, yBottom, yTop, mNear, mFar);
                     Ventana de vista
                                               Distancias al ojo
Perspectiva: pirámide truncada en coordenadas de la cámara
mProjMat = frustum(xLeft, xRight, yBottom, yTop, mNear, mFar);
                                                 Distancias al ojo
                          Ventana de vista
```

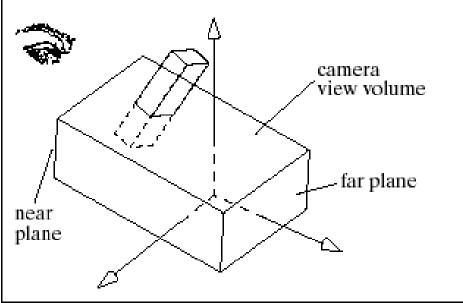
### Proyección ortogonal

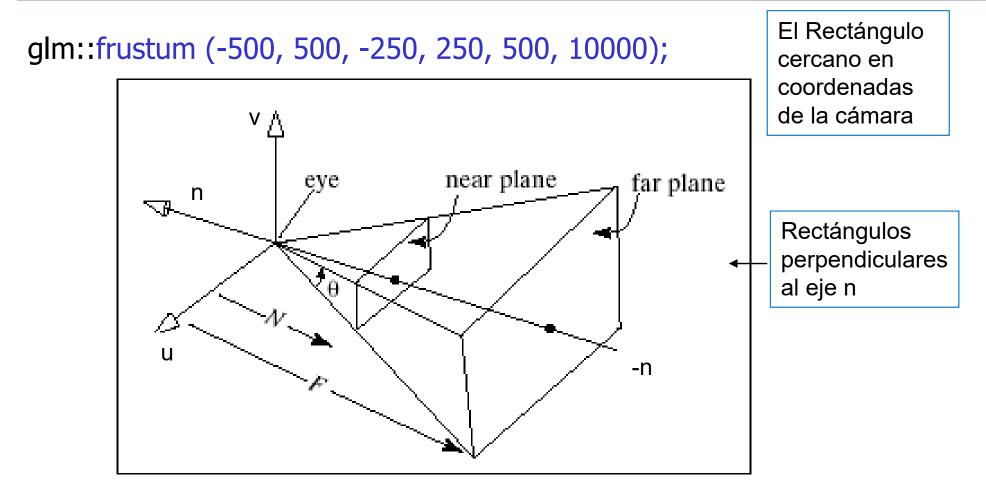
glm::ortho(Left, Right, Bottom, Top, Near, Far); glm::ortho(-500, 500, -250, 250, 500, 10000);

En coordenadas de la cámara





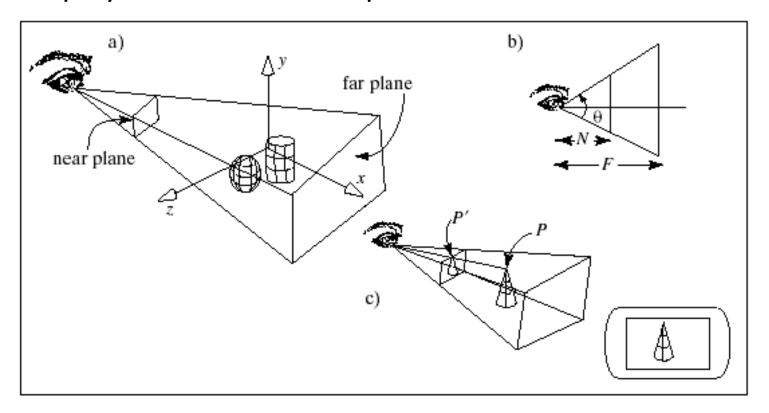




El rectángulo lejano queda definido trazando las líneas de proyección que van desde el ojo, pasando por las cuatro esquinas del rectángulo cercano.

Es necesario que las distancias Far y Near cumplan: Far>Near>0.

La proyección de un vértice es la intersección con el plano cercano de la línea que va desde el vértice al ojo. Todos los puntos de una línea de proyección proyectan en el mismo punto.



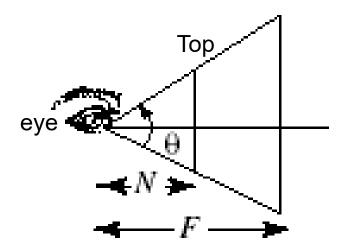
Nota: La matriz de proyección no realiza la proyección completa, deja pendiente la division perspectiva (en la 4ª coordenada w)

La posición de la cámara (eye), Near y Top establecen el ángulo del campo de visión (fovy).

```
tan(fovy/2) = Top / Near
```

Para fovy = 60: tan(30) = 0,5773 -> Near = 2 \* Top

Para fovy = 90: tan(45) = 1 -> Near = Top



También podemos definir volúmenes con perspectiva con la función

glm::perspective(Fovy, AspectRatio, Near, Far);

donde AspectRatio = Ancho/Alto, por ejemplo 4/3, 16/9

Equivale a

glm::frustum(Left, Right, Bottom, Top, Near, Far)

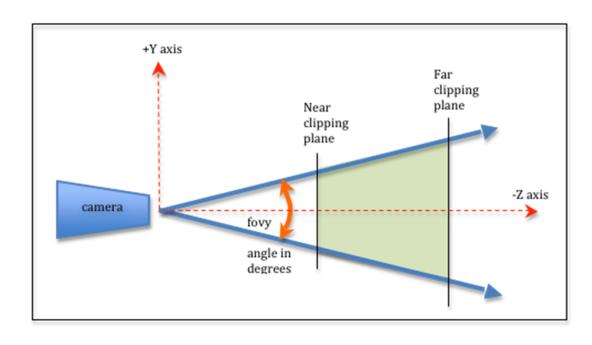
#### con argumentos:

Top = Near . tan(Fovy / 2.0)

Bot = -Top

Right = Top . AspectRatio

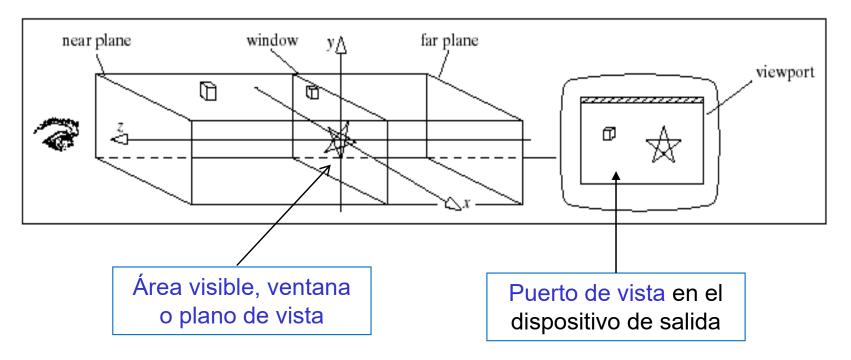
Left = -Right



### Proyección y puerto de vista

□ La proyección obtenida en la ventana de vista se transfiere al puerto de vista establecido en la ventana de visualización.

#### Proyección ortogonal

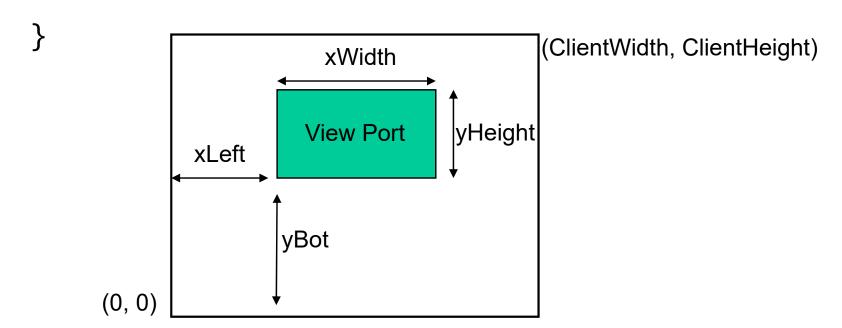


### Puerto de vista (Vp)

□ El puerto de vista es un rectángulo del área cliente de la ventana alineado con los ejes. Para fijar el puerto de vista:

void Viewport::upload() {
 glViewport(xLeft, yBot, xWidth, yHeight);

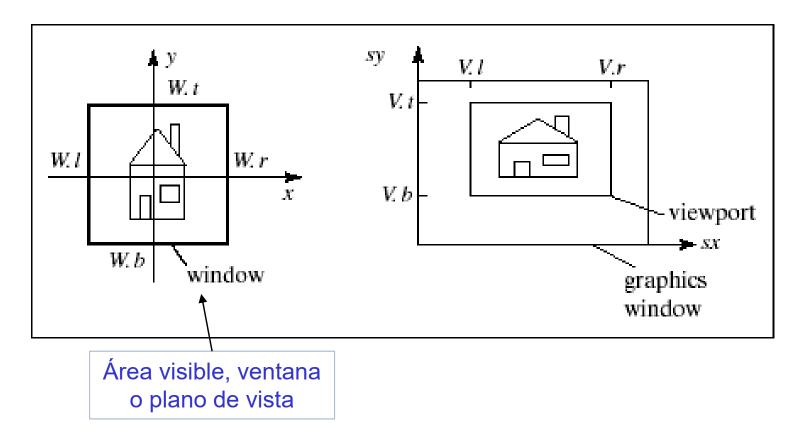
Los parámetros son de tipo entero (píxeles)



Puerto de vista ocupando toda el área cliente de la ventana: glViewport(0, 0, ClientWidth, ClientHeight);

### Relación entre el plano de vista y el puerto de vista

- □ La relación entre el puerto de vista y el plano de vista establece una escala y una traslación. La escala puede deformar la imagen obtenida.
- ☐ Para una escala 1:1 ambos rectángulos deben ser del mismo tamaño.



#### **Eventos de la ventana y zoom**

```
void resize(int newWidth, int newHeight) { // IG1App
   viewPort.uploadSize(newWidth, newHeight); // Resize Viewport
   // Resize Scene Visible Area -> no cambia la escala
   camera.uploadSize(viewPort.getW(), viewPort.getH());
void key(unsigned char key, int x, int y) { // IG1App
 case '+':
    camera.setScale(+0.01); // zoom in (increases the scale)
    break;
 case '-':
    camera.setScale(-0.01); // zoom out (decreases the scale)
    break;
 glutPostRedisplay(); }
```

### Varios puertos de vista

- Podemos renderizar en varios puertos de vista para mostrar en la misma ventana:
  - Diferentes vistas de la misma escena
  - Distintas escenas