Sprawozdanie nr 2

Łukasz Szumilas

Zajęcia: 5 listopad 2018

1 Omówienie tematu

Celem zajęć było wprowadzenie w zagadnienia modelowania i wizualizacji scen 3D z wykorzystaniem biblioteki OpenGL z rozszerzeniem GLUT. Zaimplementowane w środowisku Visual Studio przykłady pokazywały jak w układzie współrzędnych trójwymiarowych wykonuje się transformacje obiektów oraz jak na podstawie równań parametrycznych można stworzyć model danego obiektu 3D.

Aby móc konstruować modele 3D najpierw trzeba było zdefiniować i narysować układ współrzędnych w rzutowaniu ortograficznym. (kod 1, Rysunek 1) W rzucie tym płaszczyzna na której powstawał obraz, była równoległa do płaszczyzny tworzonej przez osie x i y, a proste rzutowania biegły równoległe do osi z. Na laboratorium w użytych przykładach z tego rzutowania oś z nie jest widoczna.

Dla szybkiego efektu wizualizacji w jaki sposób zachowują się obiekty w zdefiniowanych współrzędnych użyty był gotowy kod rysujący imbryczek. (kod 2, Rysunek 2). Imbryk jako obiekt asymetryczny dobrze nadaje się do śledzenia rezultatów zastosowanych transformacji, które trzeba było wykonać w następnym etapie.

Najlepszą formą przedstawienia transformacji jest macierz, dlatego wszystkie funkcje używane w OpenGL dotyczące przedstawienia obiektu w inny sposób wykorzystują rachunek macierzowy. Konkretne funkcje użyte na zajęciach to:

```
glTranslated(TYP x, TYPE y, TYPE z),
glRotated(TYPE angle, TYPE x, TYPE y, TYPE z,),
```

gdzie pierwsza dotyczy przesunięcia obiektu wzdłuż osi a druga obrotu o daty kąt angle także wokół wybranych osi. Transformacja obiektu została przedstawiona w kodzie 3 i rysunku 3.

W następnym etapie trzeba było zbudować własny model 3D. Obiektem miało być jajko, które miało powstać za pomocą wzorów definiujących chmurę

```
punktów w trójwymiarowej płaszczyźnie (wzor ze strony: http://www.zsk.ict.pwr.wroc.pl)
```

$$x(u,v) = (-90u^5 + 225u^4 - 270u^3 + 180u^2 - 45u)\cos(\pi v)$$

$$y(u,v) = 160u^4 - 320u^3 + 160u^2$$

$$z(u,v) = (-90u^5 + 225u^4 - 270u^3 + 180u^2 - 45u)\sin(\pi v)$$

$$0 \le u \le 1$$

$$0 \le v \le 1$$

Chmura punktów (u,v) powstała w dwuwymiarowej tablicy $\mathbf{N}\mathbf{x}\mathbf{N}$, gdzie \mathbf{N} oznacza liczbę przedziałów jednostkowego kwadratu. Rezultat zmagań z tym zadaniem został przedstawiony w *kodzie 4 i rysunku 4*

2 Omówienie kodu

Kod 1, po wywołaniu ukazuje się nam układ współrzędnych.

```
typedef float point3[3];
//zdefiniowane tablicy point3 typu float przechowującej wspolrzedne
void Axes (void)
point3 x_{min} = \{-5.0, 0.0, 0.0\};
point3 x \max = \{5.0, 0.0, 0.0\};
// poczatek i koniec obrazu osi x
point3 y min = \{0.0, -5.0, 0.0\};
point3 y_{max} = \{0.0, 5.0, 0.0\};
// poczatek i koniec obrazu osi y
point3 \quad z_min = \{0.0, 0.0, -5.0\};
point3 z_{max} = \{0.0, 0.0, 5.0\};
// poczatek i koniec obrazu osi y
glColor3f(1.0f, 0.0f, 0.0f); // kolor rysowania osi - czerwony
glBegin (GL LINES); // rysowanie osi x
glVertex3fv(x min);
glVertex3fv(x max);
glEnd();
{\tt glColor3f(0.0f,\ 1.0f,\ 0.0f)}; \quad \textit{//\ kolor\ rysowania-zielony}
glBegin (GL_LINES); // rysowanie osi y
glVertex3fv(y min);
glVertex3fv(y max);
glEnd();
```

 $\mathbf{Kod}\ \mathbf{2}$, po wywołaniu funkcji Axes() zmieniamy kolor rysowania i wywołujemy funkcję rysującą gotowy obiekt.

```
 \begin{array}{lll} {\tt glColor3f(1.0f,\ 1.0f,\ 1.0f);} \ // \ {\it Ustawienie\ koloru\ rysowania} \\ {\tt glutWireTeapot(3.0);} \ // \ {\it Imbryczek} \end{array}
```

Kod 3, użyty na końcu funkcji Axes().

```
glRotated (300, 1.0, 0.0, 0.0); // Obrot o 300 stopni wokol osi x glTranslated (0.0, 3.0, 0.0); f //przesuniecie obiektu o 3 jednostki w gore wzdłoz osi y
```

Kod 4, najpierw trzeba było zdefiniować rodzaj zmiennych, które mogły przechowywać zarówno chmurę punktów jak i współrzędne dla każdego z tych punktów odwzorowane w trójwymiarowym układzie. Wskaźniki pomogły definiować rozmiar tablic w sposób dynamiczny, przez co łatwiej zmieniało się liczbę punktów, z których powstawało jajko.

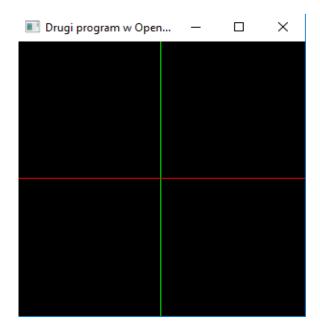
```
point3 ***tabXYZ = new point3 **[N];

point2 **UV = new point2 *[N];
```

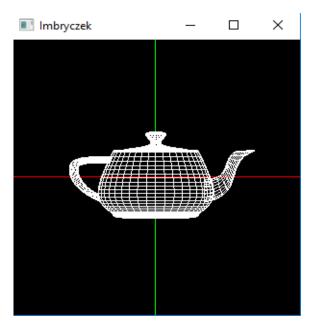
Funkcja Egg() wywoływana była po narysowaniu współrzędnych i zmianie koloru rysowania na biały.

```
*UV[i][j] = *a;
        //obliczanie punktow X, Y, Z
float rownanieX = (-90 * pow(u, 5) + 225 * pow(u, 4) -
270 * pow(u, 3) + 180 * pow(u, 2) - 45 * (u))*cos(3.14*(v));
float \ rownanieY = (160 * pow(u, 4) - 320 * pow(u, 3) + 160 *
pow(u, 2));
float rownanieZ = (-90 * pow(u, 5) + 225 * pow(u, 4) -
270 * pow(u, 3) + 180 * pow(u, 2) - 45 * (u))*sin(3.14*(v));
                 point 3 \ ej \ = \ \{ \ rownanie X \ , \ rownanie Y \ , \ rownanie Z \ \};
//przypisanie punktow do trojwymiarowej zmienne
                 tabXYZ[i][j] = \&ej;
                 glBegin(GL POINTS);
//rysowanie jajka
                          glVertex3fv(*tabXYZ[i][j]);
                 glEnd();
                 numerV += distance;
//nastepny punkt V w kwadracie
        numerU \; +\!\!= \; distance \; ;
//nastepny punkt Uw kwadracie
        numerV = 0;
}
```

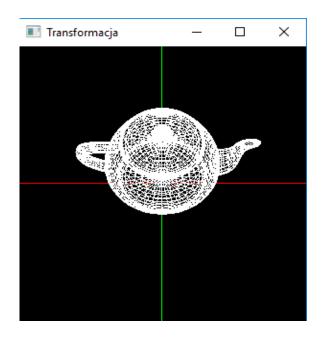
3 Rezultat prac



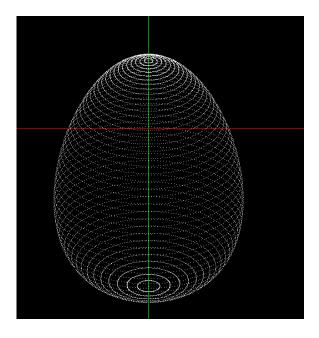
Rysunek 1: Układ współrzędnych



Rysunek 2: Imbryczek. Obiekt 3D w układzie współrzędnych



Rysunek 3: Imbryczek po transformacji



Rysunek 4: Jajko po transformacji, chmura punktów