



LEI - Computação Gráfica

prof. André Perrotta, prof. Evgheni Polisciuc

Melhoria mini-testes

ν.	Τ_		_	_	
1	ın	m	n	е.	1

Número:

Duração: 60min

31 de Janeiro, 2024

valor max: 20

Formulário

sejam os vetores $\vec{A}(a_1,a_2,a_3)$ e $\vec{B}(b_1,b_2,b_3)$ produto escalar:

$$\vec{A} \bullet \vec{B} = \sum_{i=1}^{3} a_i b_i = |\vec{A}| |\vec{B}| \cos \theta$$

produto vetorial:

$$\vec{A} \times \vec{B} = \begin{vmatrix} \hat{x} & \hat{y} & \hat{z} \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \end{vmatrix} = (a_2b_3 - b_2a_3)\hat{x} + (a_3b_1 - b_3a_1)\hat{y} + (a_1b_2 - b_1a_2)\hat{z}$$

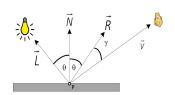
transformações geométricas:

$$T = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & T_x \\ 0 & 1 & 0 & T_y \\ 0 & 0 & 1 & T_z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad S = \begin{bmatrix} S_x & 0 & 0 & 0 \\ 0 & S_y & 0 & 0 \\ 0 & 0 & S_z & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad R_z = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$Proj_{perspectiva_{openGl}} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1/d & 0 \end{bmatrix} \quad Proj_{ortogonal} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$Proj_{ortogonal} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Modelo de Phong para iluminação:



	0°	30°	45°	60°	90°
$\sin(\theta)$	0	$\frac{1}{2}$	$\frac{1}{\sqrt{2}}$	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	1
$\cos(\theta)$	1	$\frac{\sqrt{3}}{2}$	$\frac{1}{\sqrt{2}}$	$\frac{1}{2}$	0
$\tan(\theta)$	0	$\frac{1}{\sqrt{3}}$	1	$\sqrt{3}$	undefined

$$\vec{R} = 2(\vec{L} \bullet \vec{N})\vec{N} - \vec{L}$$

$$I_{vertice} = I_{luz_{amb}} K_{mat_{amb}} + I_{luz_{dif}} K_{mat_{dif}} \cos \theta + I_{luz_{spec}} K_{mat_{spec}} \cos \gamma^{ns}$$

Implementação das função perspective(...) e lookat(...) (implementação utilizada nas aulas PL)

```
void lookat (
void perspective (
  GLfloat theta,
                                                                  GLfloat\ cam X\,,
  GLfloat alpha,
                                                                  GLfloat camY,
 GLfloat beta,
                                                                 GLfloat camZ,
 bool invertX = false,
                                                                  GLfloat\ targetX ,
 bool invertY = false
                                                                  GLfloat targetY,
                                                                  GLfloat\ targetZ ,
   glMatrixMode(GL_PROJECTION);
                                                                  GLfloat upX,
    glLoadIdentity();
                                                                  GLfloat upY,
    GLfloat tan = tanf(theta*0.5 * PI / 180.0);
                                                                  GLfloat upZ
    GLfloat d = (gh() / 2.0) / tan;
                                                                    ofVec3f cam = ofVec3f(camX, camY, camZ);
    GLfloat nearClip = d / alpha;
    GLfloat farClip = d * beta;
                                                                    ofVec3f target = ofVec3f(targetX, targetY, targetZ);
    GLfloat ymax = nearClip * tan;
                                                                    ofVec3f \ up = ofVec3f(upX, \ upY, \ upZ);
    GLfloat xmax = (gw() / gh()) * ymax;
    if (invertX) {
                                                                    of Vec3f N = cam - target;
     xmax = -xmax;
                                                                   N = N. normalized();
                                                                    of Vec3f\ U = cross(up, N);
    if \ (invertY) \ \{
     ymax = -ymax;
                                                                   U = U.normalized();
                                                                   of Vec3f V = cross(N, U);
    glFrustum(-xmax\,,\ xmax\,,\ -ymax\,,\ ymax\,,\ nearClip\,,\ farClip\,);
                                                                   V = V.normalized();
                                                                    GLfloat camTransformMatrix[4][4] = {
                                                                      \{U.x, V.x, N.x, 0\},\
                                                                      \{U.y, V.y, N.y, 0\},\
                                                                      \{U.z, V.z, N.z, 0\},\
                                                                      glMatrixMode(GL_MODELVIEW);
                                                                    glLoadIdentity();
                                                                    glMultMatrixf(&camTransformMatrix[0][0]);
```

Geometria e transformações

Q1 (4 valores)

A cena a seguir foi desenhada com OpenFrameworks/OpenGl. Os valores de coordenadas e tamanhos foram adicionados em pós-processamento da imagem gerada pelo código, e estão em valores de "coordenadas mundo". A aplicação foi configurada para uma janela de 1024x1024 pixels, definida em main.cpp.

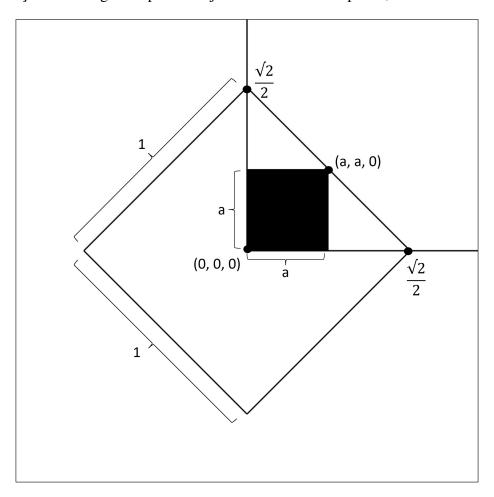


imagem gerada pela aplicação OF/OpenGl

Funções utilizadas

Para a construção do desenho foram utilizadas as seguintes funções customizadas:

```
void rect(){
                                                void axis() {
  glBegin(GL_QUADS);
                                                   glBegin(GL_LINES);
                                                   glVertex3f(0, 0, 0);
  glVertex3f(-0.5, 0.5, 0.);
  glVertex3f(-0.5, -0.5, 0.);
                                                   glVertex3f(1, 0, 0);
  glVertex3f(0.5, -0.5, 0.);
                                                   glVertex3f(0, 0, 0);
  glVertex3f(0.5, 0.5, 0.);
                                                   glVertex3f(0, 1, 0);
  glEnd();
                                                   glVertex3f(0, 0, 0);
}
                                                   glVertex3f(0, 0, 1);
                                                   glEnd();
                                                }
```

Complete o código com os valores necessários para a gerar a imagem apresentada anteriormente. Se achar pertinente, coloque "//" (comments) nas transformações que julgar desnecessárias.

```
void draw(){
  glMatrixMode(GL_PROJECTION);
  glLoadIdentity();
  glOrtho(-1, 1, -1, 1, -2, 2);
  glMatrixMode(GL_MODELVIEW);
  lookat(0, 0, 1, 0, 0, 0, 0, 1, 0);
  glPushMatrix();
    glTranslatef(___, ___, ___);
    glRotatef(___, ___, ___, ___);
    glScalef(___, ___, ___);
    glPushMatrix();
      glColor3f(0, 0, 0);
      glTranslatef(___, ___, ___);
      glScalef(___, ___, ___);
      glPolygonMode(GL_FRONT_AND_BACK, GL_LINE);
      rect();
    glPopMatrix();
    glPushMatrix();
      glColor3f(0, 0, 0);
      glTranslatef(___, ___, ___);
      glRotatef(___, ___, ___);
      glScalef(___, ___, ___);
      glPolygonMode(GL_FRONT_AND_BACK, GL_FILL);
      rect();
      glPopMatrix();
  glPopMatrix();
  glPushMatrix();
    axis();
  glPopMatrix();
}
```

Camera, projeção e visualização

Q2 (4 valores)

Para cada trecho de código apresentado (Openframeworks/OpenGl), faça um esboço do desenho realizado pela função axis(), identificando o "nome" e sentido de cada eixo (x,y,z) quando visíveis. A aplicação foi configurada com uma janela de (w,h)=(1024,1024) pixels.

(observação: a função axis() é a mesma utilizada no exercício 1.)

(a)(1 valor):

```
void draw(){
    glViewport(0, 0, w, h);
    glMatrixMode(GL_PROJECTION);
    glLoadIdentity();
    glOrtho(-1, 1, -1, 1, -2, 2);
    lookat(0, 0, 1, 0, 0, 0, 0, -1, 0);
    axis();
}
```

(b)(1 valor):

```
void draw(){
    glViewport(0, 0, w*0.5, h*0.5);
    glMatrixMode(GL_PROJECTION);
    glLoadIdentity();
    glOrtho(1, -1, -1, 1, -2, 2);
    lookat(0, 0, -1, 0, 0, 0, 0, -1, 0);
    axis();
}
```

(c)(1 valor):

```
void draw(){
    glViewport(w*0.5, 0, w*0.5, h*0.5);
    perspective(60, 100, 1000);
    lookat(0, h*0.5/tan(PI/6.), 0, 0, 0, 0, 0, -1);
    glScalef(w, w, w);
    axis();
}
```

(d)(1 valor):

```
void draw(){
   glViewport(0, 0, w, h);
   perspective(60, 100, 1000);
   lookat(w*0.5, h*0.5, w*0.5, 0, 0, 0, 1, 0);
   glScalef(w, w, w);
   axis();
}
```

Textura

Q3 (8 valores)

Complete o pseudo-código com as coordenadas de textura e configuração adequada para obter os resultados conforme as imagens.

observação 1: os parâmetros de configuração podem ser em pseudocódigo, mas devem ser claros e coerentes com as configurações reais possíveis.

observação 2: A imagem está em espaço de coordenadas de textura com dimensão normalizada, eixo t orientado para baixo, eixo s orientado para a direita e origem no topo-esquerdo da imagem.

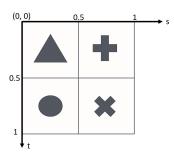


Figura 1: imagem original

(a)(2 valores):

```
texParameter(GL.TEXTURE_WRAP_S, ______);

texParameter(GL.TEXTURE_WRAP_T, _____);

glBegin(GL.QUADS);

texCoord(____, ___); vertex_A(-0.5, 0.5, 0);

texCoord(____, ___); vertex_B(-0.5, -0.5, 0);

texCoord(____, ___); vertex_C(0.5, -0.5, 0);

texCoord(____, ___); vertex_D(0.5, 0.5, 0);

glEnd();
```

(b)(2 valores):

```
texParameter(GL_TEXTURE_WRAP_S, ______);
texParameter(GL_TEXTURE_WRAP_T, _____);
glBegin(GL_QUADS);
texCoord(____, ___); vertex_B(-0.5, -0.5, 0);
texCoord(____, ___); vertex_C(0.5, -0.5, 0);
texCoord(____, ___); vertex_D(0.5, 0.5, 0);
glEnd();
```

(c)(2 valores):

```
texParameter(GL.TEXTURE.WRAP.S, ......);

texParameter(GL.TEXTURE.WRAP.T, ......);

glBegin(GL.QUADS);

texCoord(...., ....); vertex_A(-0.5, 0.5, 0);

texCoord(...., ....); vertex_B(-0.5, -0.5, 0);

texCoord(...., ....); vertex_C(0.5, -0.5, 0);

texCoord(...., ....); vertex_D(0.5, 0.5, 0);
```

(d)(2 valores):

1 Iluminação

Q4 (4 valores):

O código apresentado implementa uma aplicação Openframeworks/OpenGl onde é desenhado um retângulo e a cor final é calculada por iluminação. Utilize o modelo teórico de Phong para calcular a cor e intensidade de luz, em valores (R, G, B) normalizados ([0, 1]), no centro do retângulo (coordenadas mundo) (justifique sua resposta).

observação: a função utilizada para desenhar o retângulo é a função rect() utilizada no exercício 1.

```
void draw(){
  glViewport(0, 0, gw(), gh());
  perspective (60, 100, 1000);
  lookat(0, 0, gh()*0.5/tan(PI/6.), 0, 0, 0, 0, 1, 0);
  glShadeModel(GL_FLAT);
  glEnable (GL_LIGHTING);
  glEnable(GL_NORMALIZE);
  glLightModeli(GL_LIGHT_MODEL_LOCAL_VIEWER, true);
  GLfloat sceneAmb[] = \{0.5, 0.5, 0.5, 1.\};
  glLightModelfv(GL_LIGHT_MODEL_AMBIENT, sceneAmb);
  GLfloat pos[] = \{0., 0.5, \text{ sqrt}(3.) * 0.5, 0\};
  GLfloat amb[] = \{ 0, 0, 0, 1 \};
  GLfloat \ dif[] = \{ 1, 1, 1, 1 \};
  GLfloat spec[] = \{0, 0, 0, 1\};
  glLightfv(GL_LIGHT0, GL_POSITION, pos);
  glLightfv(GL_LIGHT0, GL_AMBIENT, amb);
  glLightfv(GL_LIGHT0, GL_DIFFUSE, dif);
  glLightfv(GL_LIGHT0, GL_SPECULAR, spec);
  glEnable(GL_LIGHT0);
  GLfloat matAmb[] = \{ 1, 0, 0, 1 \};
  GLfloat matDif[] = \{ 0, 1, 0, 1 \};
  GLfloat \ matSpec[] = \{ 0, 0, 1, 1 \};
  GLfloat matCoef = 0.5 * 128;
  glMaterialfv(GL_FRONT, GL_AMBIENT, matAmb);
  glMaterialfv(GL_FRONT, GL_DIFFUSE, matDif);
  glMaterialfv(GL_FRONT, GL_SPECULAR, matSpec);
  glMaterialf(GL_FRONT, GL_SHININESS, matCoef);
  glPushMatrix();
  glScalef(gw()*0.5, gh()*0.5, 1.);
  glNormal3f(0, 0, 1);
  rect();
  glPopMatrix();
}
```

responder na próxima página.