Groupe 13 PELUSO Nathan – DECENCIERE-FERRANDIERE Luis

Rapport de projet INF443

Kite-Surf

Dans ce projet d’informatique graphique, nous avons décidé de travailler sur une scène simple mais mettant en œuvre de nombreuses techniques et méthodes : l’animation d’un personnage, tiré par une voile, sur un océan à la surface variable au cours du temps.

Table des matières

[I) Le surfeur 2](#_Toc73194857)

[a. Hiérarchie 2](#_Toc73194858)

[b. Cinématique inverse 3](#_Toc73194859)

[II) Meshes 4](#_Toc73194860)

[a. Planche 4](#_Toc73194861)

[b. Voile 4](#_Toc73194862)

[III) Océan 5](#_Toc73194863)

[a. Forme, paramètres 5](#_Toc73194864)

[b. Bruit de Perlin 5](#_Toc73194865)

[IV) Simulation physique 6](#_Toc73194866)

[a. Voile 6](#_Toc73194867)

[b. Corde 6](#_Toc73194868)

## Le surfeur

### Hiérarchie

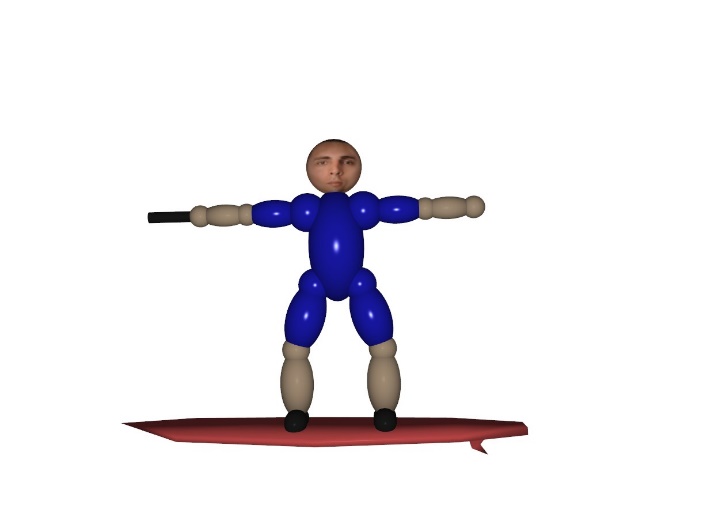
Ci-après est schématisée la hiérarchie utilisée pour définir et articuler notre personnage surfeur. En vert les objets sphériques, en jaune les ellipsoïdes, et en bleu les maillages créés manuellement.

La voile n’appartient pas à la hiérarchie, mais est représentée ici en tant que maillage créé manuellement.

Ces objets sont ensuite texturés (pour la tête) ou simplement colorés en utilisant les shaders par défaut, et en jouant sur les paramétrages de l’ombrage de Phong pour obtenir des effets de texture différents.



*Position du surfeur pendant la simulation, ici jambes tendues*



*Position neutre du surfeur*

### Cinématique inverse

Il s’agit à présent d’animer le surfeur, étant donné une fonction *altitude(x,y,t)* et une position *p={x,y,z}(t)*, pour qu’il soit dans une position réaliste. Pour ce faire, nous avons du travailler en cinématique inverse :

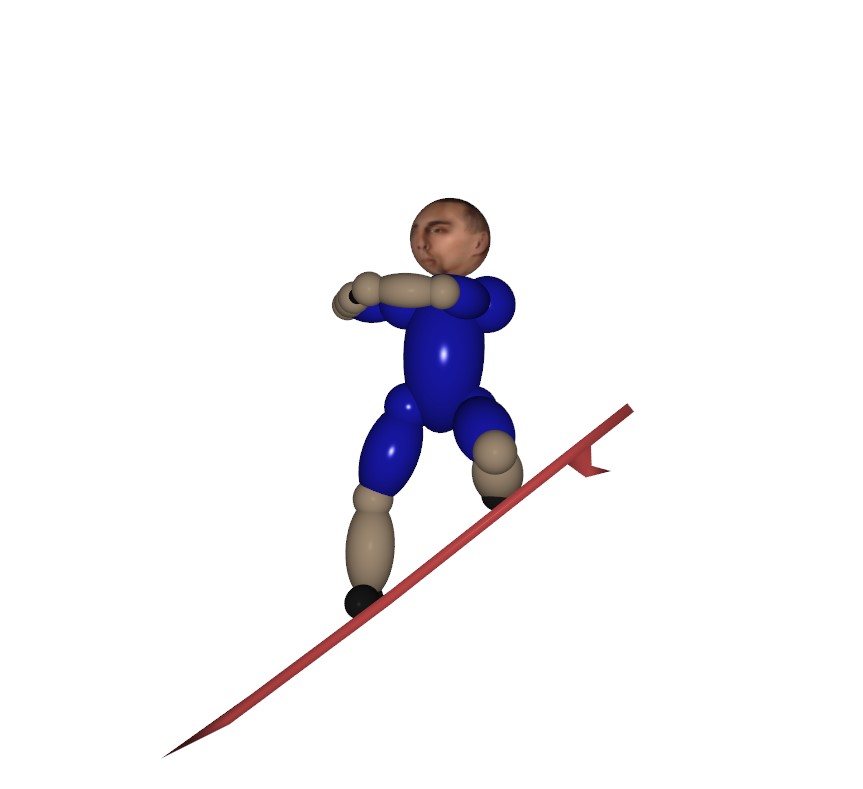
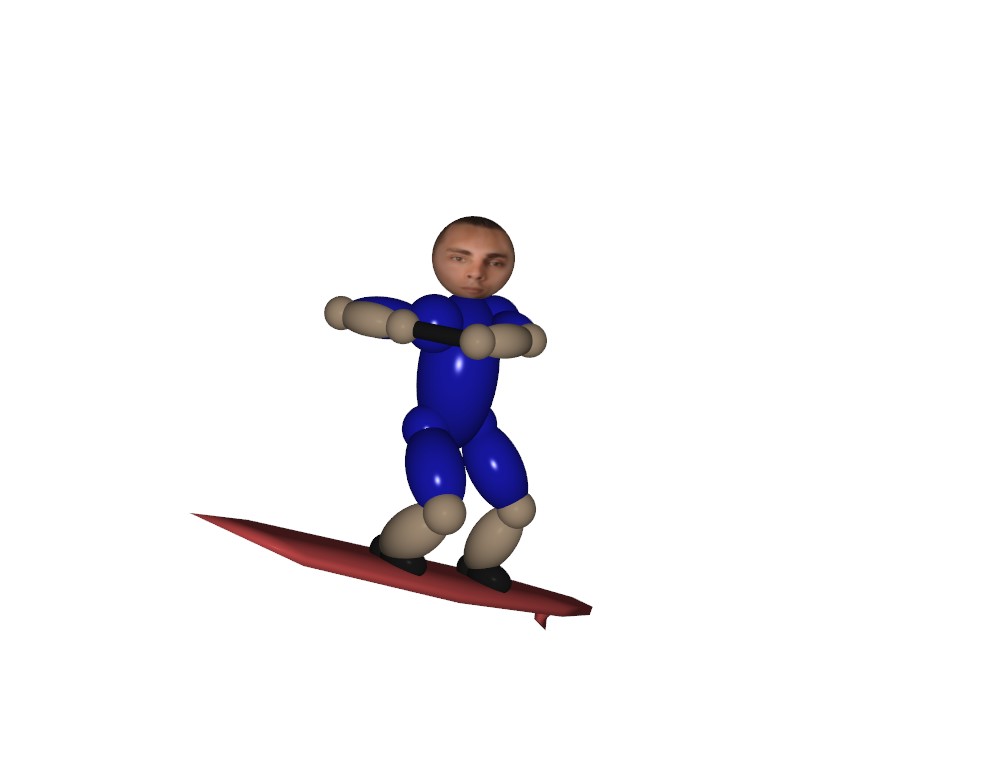
* Une image contenant texte

  Description générée automatiquementTout d’abord, on place le surfeur à la position déterminée par notre simulation physique, et l’on utilise son vecteur vitesse pour l’aligner (calcul d’un angle de lacet).
* Une image contenant texte

  Description générée automatiquementEnsuite il s’agit de plier les jambes indépendamment afin d’incliner la planche de surf pour qu’elle s’aligne avec l’eau, tout en s’assurant que les deux pieds restent en contact avec celle-ci. Pour cela, on calcule l’altitude de l’eau sous les pieds avant (droit) et arrière(gauche), et on calcule les différents angles autour de la position médiane « jambes semi-fléchies » pour aligner les pieds avec l’eau. Ici, la surface de l’eau considérée est la surface non bruitée : cela permet d’éviter des changements trop brusques d’orientation, et de plus cela correspond plus à un comportement physique : une planche de surf passe sous les petites vaguelettes à la surface de l’eau.
* A ce niveau, la planche (qui n’est liée qu’au pied droit) doit être réalignée : on se sert des positions des pieds avant et arrière pour la recalerUne image contenant texte

  Description générée automatiquement.

Remarque : L’angle de roulis n’est pas considéré ici : en effet, dans le cadre d’une planche de surf (cela peut différer pour un véritable kite-surf, où la traction de la voile modifie la physique du phénomène), la planche reste généralement horizontale, car le poids du surfeur est majoritaire devant le moment généré par l’eau sur les bords de la planche.

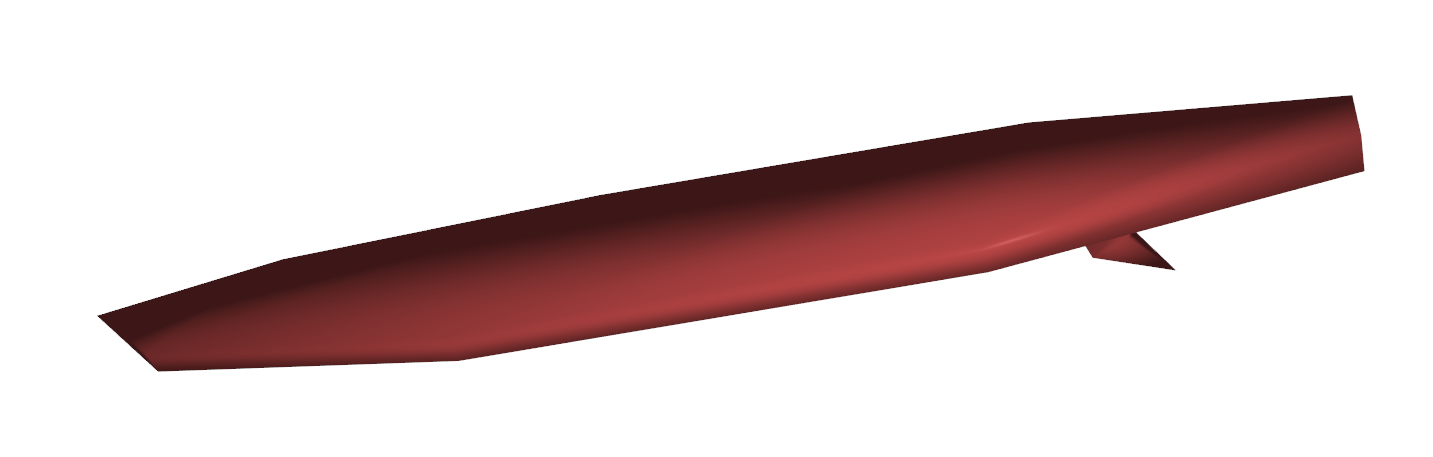
On obtient finalement des positions comme celles-ci (sans surface de l’eau, voir la simulation pour le rendu sur l’eau) :

## Meshes

Une image contenant texte, accessoire, stationnaire, boîtier

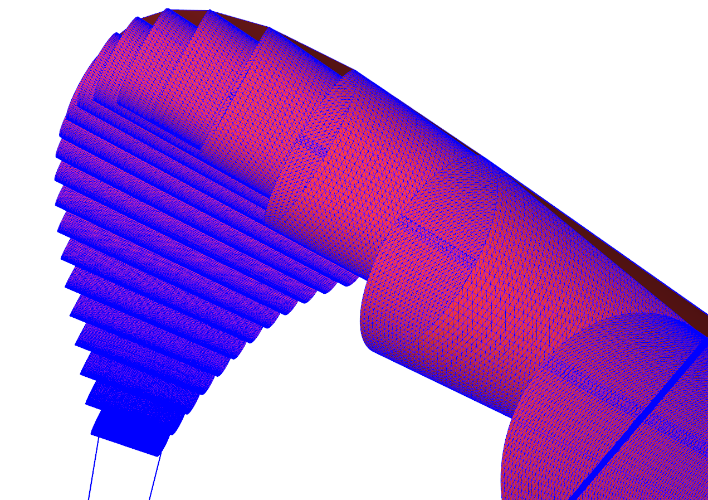
Description générée automatiquementNous avons dû créer manuellement deux maillages pour notre scène. Nous avons volontairement décidé de les dessiner par nous-même plutôt que d’en importer, pour garder une cohérence dans le style de notre scène, et pour avoir une plus grande flexibilité des paramètres. Pour plus de détails, voir *meshes.cpp*

### Planche

Une image contenant stationnaire, stylo, jour

Description générée automatiquement26 Points

### Voile

Assemblage de 21 cylindres ouverts, 20 quadrangles et 4 cylindres pour les cordes.

## Océan

### Forme, paramètres

Concernant la forme, nous avons choisi de générer notre océan sur la base d’une somme de contributions de type onde sphériques harmoniques, de vitesse de phase constante :

### Bruit de Perlin

## Simulation physique

### Voile

### Corde