

|  |
| --- |
| Generación procedural de terrenos 3D |
| Carlos Sánchez y Ángel Romero |
| Tutor: Samir Genaim |
| Trabajo de Fin de Grado  Grado en desarrollo de Videojuegos – Universidad Complutense de Madrid  2018/2019 |
|  |



# 

# Agradecimientos

# Resumen

# Palabras clave y siglas

# Índice

[Agradecimientos II](#_Toc530565441)

[Resumen II](#_Toc530565442)

[Palabras clave y siglas III](#_Toc530565443)

[1. Índice 1](#_Toc530565444)

[2. Introducción 1](#_Toc530565445)

[2.1 Breve introducción 1](#_Toc530565446)

[2.2 Objetivos 1](#_Toc530565447)

[2.3 Planteamiento 1](#_Toc530565448)

[2.4 Metodología 1](#_Toc530565449)

[3. Desarrollo 1](#_Toc530565450)

[4. Conclusiones 2](#_Toc530565451)

[5. Bibliografía 2](#_Toc530565452)

[6. Anexos 2](#_Toc530565453)

# Introducción

## 2.1 Antecedentes

## 2.2 Objetivos

## 2.3 Planteamiento

## 2.4 Metodología

# Desarrollo

 Esta parte se estructurará en aquellos capítulos o epígrafes necesarios para profundizar en el objeto de estudio y alcanzar los objetivos fijados.

## Algoritmo *midpoint* displacement

Este algoritmo es el primero en el que decidimos trabajar al comienzo del desarrollo dado que es, a priori, el más fácil de implementar.

[Explicación del algoritmo]

[Imagen representativa]

Experiencia en el desarrollo: es un algoritmo fácil de entender y el cuál se puede implementar en un tiempo considerablemente corto. Su primera implementación no nos dio muchos problemas. Los principales obstáculos con los que nos topamos surgieron dada la inexperiencia usando mapas de altura (heightmaps):

* Debíamos tomar la decisión del rango de valores que podía tomar un punto dentro del heightmap. En principio, decidimos que el punto más bajo del terreno seria 0, mientras que el más alto seria 1. Por lo tanto, el rango sería [0.0, 1.0]. Así, los valores estarían guardados en variables de punto flotante.
* Una vez completado el algoritmo, obtuvimos una matriz de float que representaba el mapa de altura. Ahora había que guardar estos datos en un archivo de extensión *.raw*. La primera idea era volcar toda la matriz de una vez en el archivo. Pero al hacer esto, nos dimos cuenta de que el archivo pesaba más bytes de los que debía, por lo que nos dimos cuenta de que no todos los valores estaban guardados de forma contigua, y esto provocaba el desfase de tamaño. La primera solución fue guardar los datos valor a valor.
* Cuando ya teníamos el archivo *.raw* con nuestro heightmap, buscamos la manera de dibujarlo. Unity pide que el archivo tenga una profundidad de 16 bit, lo que quiere decir que cada valor del mapa de altura debe ser de 2 bytes. Sin embargo, nuestros float eran de 4 bytes. Dado este problema, tuvimos que transformar los valores en coma flotante a enteros cortos (*short int)* que pesan 16 bits para que nuestro archivo fuese legible por Unity.

# Conclusiones

 En esta parte se presenta de manera concisa los resultados obtenidos después del estudio, elaboración y redacción del TFG.

# Bibliografía

 Se especificará la bibliografía utilizada. El TFG contará con un sistema uniforme de citación y con una bibliografía al final del escrito, ambos siguiendo el modelo Harvard (el utilizado por la Revista de la Facultad, Política y Sociedad).

# Anexos

 en su caso. material utilizado en el trabajo, demasiado extenso para ser incluido en nota, pero necesario para justificar resultados y conclusiones. Puede tratarse de tablas estadísticas, un conjunto de gráficos, legislación, cronología, etc.