

|  |
| --- |
| 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 III](#_Toc6305942)

[Resumen III](#_Toc6305943)

[Palabras clave y siglas IV](#_Toc6305944)

[1. Índice 1](#_Toc6305945)

[2. Introducción 2](#_Toc6305946)

[2.1 Antecedentes 2](#_Toc6305947)

[2.2 Objetivos 2](#_Toc6305948)

[2.3 Planteamiento 2](#_Toc6305949)

[2.4 Metodología 2](#_Toc6305950)

[3. Desarrollo 2](#_Toc6305951)

[*3.1* Algoritmo *Diamond-Square* 3](#_Toc6305952)

[*3.1.1* Introducción 3](#_Toc6305953)

[3.1.2 Descripción 3](#_Toc6305954)

[3.1 Algoritmo Perlin Noise 4](#_Toc6305955)

[3.2 Algoritmo Voronoi 4](#_Toc6305956)

[3.3 Algoritmo de cortes 5](#_Toc6305957)

[4 Conclusiones 5](#_Toc6305958)

[5 Bibliografía 5](#_Toc6305959)

[6 Anexos 5](#_Toc6305960)

# 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.

Durante las primeras etapas de desarrollo del Trabajo tuvimos que llevar a cabo una gran labor de investigación dada nuestra inexperiencia en el campo que estamos tratando. Con ella, queríamos ver cuál es el estado actual del arte. Esto es, entre otras cosas, encontrar cuáles son las técnicas más utilizadas para la creación de mapas de altura y por qué, así como encontrar también cuáles no se utilizan hoy en día o dejaron de hacerlo en algún momento.

Sin embargo, esta investigación nos llevó también a explorar otros campos relacionados con la generación procedural que no teníamos pensado investigar, pero dada su estrecha relación con nuestro tema, era inevitable. El más importante de estos campos, y que cabe mencionar, es el de la generación procedural de texturas 2D. Esto es porque muchos de los algoritmos aquí descritos son también utilizados para la generación de estas texturas, que intentan simular los patrones de la naturaleza. Nosotros hemos querido no desviarnos del tema principal, pero esta área nos parece muy interesante y que podría ser un gran objeto de estudio.

Todas las implementaciones de los algoritmos que vamos a describir a continuación están orientadas a nuestro propósito, pero en la web existen variaciones de un mismo algoritmo que lo adaptan más al objetivo concreto que se quiere alcanzar. Con esto queremos decir que las implementaciones aquí utilizadas no son, ni mucho menos, universales ni perfectas, ya que nuestros dos principales objetivos son eficiencia y utilidad.

A continuación, explicaremos nuestra experiencia en la comprensión e implementación de cada algoritmo durante el desarrollo de la librería.

## Algoritmo *Diamond-Square*

## Introducción

El algoritmo *Diamond-Square* es, con toda probabilidad, el más utilizado para la generación de mapas de altura en el mundo computacional. También llamado *Cloud Fractal* o *Plasma Fractal*. En ocasiones, se confunde o se empareja con el algoritmo *Mid-Point Displacement,* ya que su implementación es muy similar, variando únicamente en que éste último solo toma información de dos fuentes para calcular el punto medio de cada eje mientras que el algoritmo *Diamond-Square* tiene en cuenta más valores, produciendo así un resultado que en apariencia es menos artificial y reproduce con más fidelidad un terreno natural.

Aunque su primera implementación tiene ya más de tres décadas (Fournier, Fussell y Carpenter en SIGGRAPH 1982) , se ha mantenido casi intacto ya que a pesar de su simplicidad como ahora veremos, aporta unos resultados bastante óptimos para su rápida ejecución, lo que lo presenta como una gran alternativa para la generación de terrenos en tiempo real.

Este algoritmo es el primero en el que decidimos trabajar al comienzo del desarrollo ya que, como se ha señalado anteriormente, su no demasiado compleja implementación supone una gran puerta de entrada a la generación de terrenos, así como su fácil comprensión.

## Descripción

Antes de comenzar con la descripción del algoritmo, hay que destacar que el mapa de altura sobre el que se va a generar el terreno ha de cumplir unas condiciones: tiene que ser cuadrado y sus lados tienen que tener un tamaño de 2n + 1. Esto es así por que el algoritmo necesita de un punto medio en cada iteración, por lo que cumpliendo estas condiciones nos aseguramos de que la ejecución no falle.

Como el propio nombre del algoritmo indica, éste está dividido principalmente en dos fases: **Diamond step** y **Square step**.

El algoritmo comienza inicializando las cuatro esquinas del heightmap con valores aleatorios entre 0.0 y 1.0. Una vez se han generado estos valores, se escogen regiones cuadradas del mapa reiteradamente de mayor a menor utilizando subdivisiones, de forma que la primera región es el propio terreno completo y la última región que se procesa es la región cuadrada más pequeña posible. En cada bloque (región) se aplican las dos fases principales del algoritmo, hasta haber procesado todos los bloques y haber rellenado por completo el mapa:

* **Diamond step:** en este paso cogemos la región actual y damos valor a su centro, de forma que éste sea el resultado de la media entre las cuatro esquinas más un valor aleatorio (*Jitter)*. Para delimitar el tamaño de la región , utilizamos las coordenadas de su esquina izquierda y el tamaño de los lados, con lo que podemos obtener así el resto de las esquinas y el punto medio fácilmente.
* **Square step:** en la fase *Square* cogemos el diamante formado en la región y encontramos su centro, dándole el valor que se obtiene con la media de sus esquinas más un valor aleatorio.

En cada iteración , el valor que se le añade a los puntos medios en ambos pasos ha de ser cada vez menor. Esta modificación se hace porque si no variásemos el valor, el terreno producido sería demasiado accidentado. Así pues, este valor puede ser modificado mediante dos variables (*spread* y *la otra)*, lo que permite al usuario indicar cómo de accidentado quiere que sea el terreno generado por el 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.

## Algoritmo Perlin Noise

[Introducción del algoritmo y creador]

Fue el segundo algoritmo que implementamos. Desde nuestra experiencia podemos apuntar varias cosas:

* Es un algoritmo que tiene varios años y del que existen 2 implementaciones, siendo la más moderna (*improved versión)* la que hemos decidido implementar por varias ventajas
* La mayoría de la documentación que existen en internet está en inglés, hay muy poca en español y si la hay es un tanto difusa.
* Vamos a explicar paso por paso el desarrollo del algoritmo ya que a nosotros nos costó entender el por qué de algunos pasos, para que así quede claro

Hablar del fractal brownian motion, que una modificación del perlin noise pero aplicándolo varias veces sobre un terreno pero con amplitudes y frecuencia distintas, haciéndolo así, más manejable.

Comentar que también, la mejor opción y uso del algoritmo es la combinación de múltiples perlin noise, con una mezcle de 3 ondas se consigue una decente representación de un paisaje.

[Explicación del algoritmo]

[Imagen representativa]

Experiencia en el desarrollo: como hemos dicho, es un algoritmo que nos parece complejo, ya que tiene diferencias sustanciales en cuanto al algoritmo de “midpoint displacement” y es, en principio, costoso de entender. Algunos de los problemas que nos surgieron:

* El proceso de entendimiento y comprensión del algoritmo fue más del que nos esperábamos, entre otras cosas por la introducción de conceptos como el ruido o técnicas como la interpolación.

## Algoritmo Voronoi

[Introducción del algoritmo y creador]

La siguiente implementación fue el diagrama de Voronoi. Existen diferentes algoritmos, pero el primero utilizado por nosotros ha sido el denominado como *fuerza bruta*.

Experiencia en el desarrollo: como muchos de los algoritmos que hemos utilizado, la documentación no es muy abundante y en su mayoría está en inglés. Nos servimos de varias fuentes (apuntadas en la solución de Visual Studio) para confluir conocimientos y llegar a dar con la implementación del algoritmo.

[Explicación de las diferentes implementaciones]

[Imagen representativa]

## Algoritmo de cortes

[Introducción del algoritmo]

Decidimos implementar este algoritmo simplemente para comprobar por nuestra propia cuenta que es mucho más lento que los demás y que el resultado no es lo suficientemente útil para utilizarse autónomamente. No obstante, nos sirve para añadir rasgos diferentes al heightmap.

Experiencia en el desarrollo: el punto más complicado fue decidir de qué forma (matemáticamente hablando) un punto en el plano está por encima o por debajo del corte que divide el plano en 2. Esto era importante porque afectaría al tiempo de ejecución del algoritmo. Las 2 formas con las que dimos fuero:

1. Calcular la distancia del punto a la recta, y ver si ésta distancia es negativa o positiva para evaluar la altura de ese punto.
2. Con la pendiente de la recta que corta el plano, encontrar la coordenada Y del punto de la recta con la misma coordenada X que el punto origen. (¿?)

[Explicación]

[Imagen representativa]

# 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.