

# PROGRAMACIÓN 3D

Máster en Programación de Videojuegos

## TEMA 1: Introducción y fundamentos básicos



CENTRO UNIVERSITARIO  
DE TECNOLOGÍA Y ARTE DIGITAL

Juan Mira Núñez

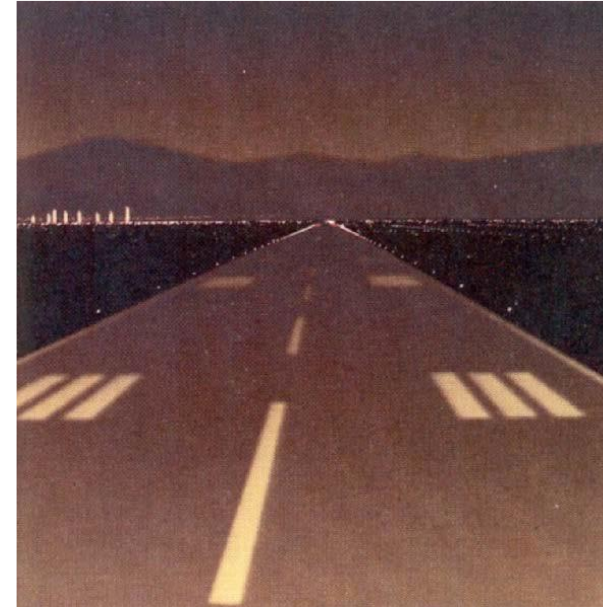
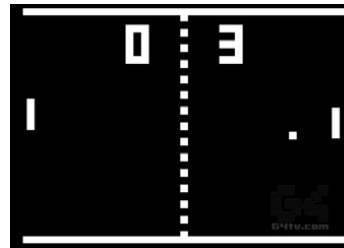
# Índice

- Historia
- Fundamentos de la programación 2D.
  - La pantalla.
  - Gráficos rasterizados.
  - Gráficos Vectoriales
- Fundamentos de trigonometría.
  - Unidades angulares
  - Partes del triángulo
  - Teorema de Pitágoras
  - Funciones trigonométricas.
- Motor gráfico. Consideraciones Generales

# Historia de la informática gráfica

# Décadas

- **Años 50:** MIT primeros CRT's
  - *Ivan Shuderland*
- **Años 60:** Industrias aeronáutica
  - *CAD/CAM*
  - *GKS (2-D) (ISO ANSI)*
- **Años 70. Generación “cero”**
  - *Gráficos por software*
  - *Gráficos vectoriales*
  - *Memoria muy cara*
  - *Consolas VJ básicas*
  - *“Evans and Sutherland SP1” Simulador de vuelo militar*



# Décadas

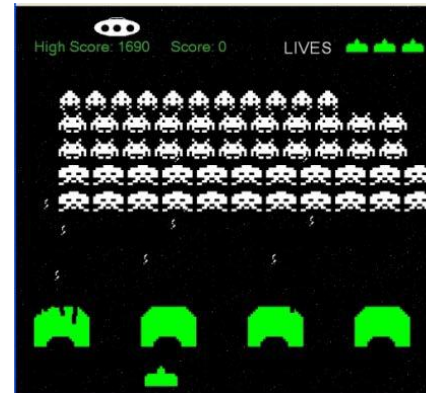
- Años 80. Industria de animación.
  - *Librerías 3D profesionales*
    - 1988 GKS-3D, PHIGS
    - 1989 SGI IrisGL("Terminator2")
- Explosión computadores domésticos
  - *Videojuegos 2D*
  - *Muchos en modo texto*
- Apple Macintosh (1984)
  - *GUI y ratón*
- Atari ST (1985) "Jackintosh"
  - *Hardware dedicado "Sprites"*
  - *Innovador sonido (Multimedia)*



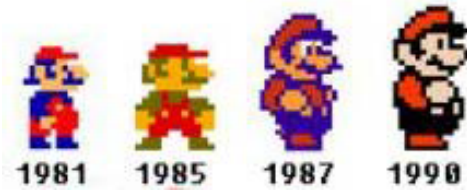
# Décadas

- Años 80. Industria del videojuego 2D

- 1980 Space Invader



- 1981 Super Mario Bros



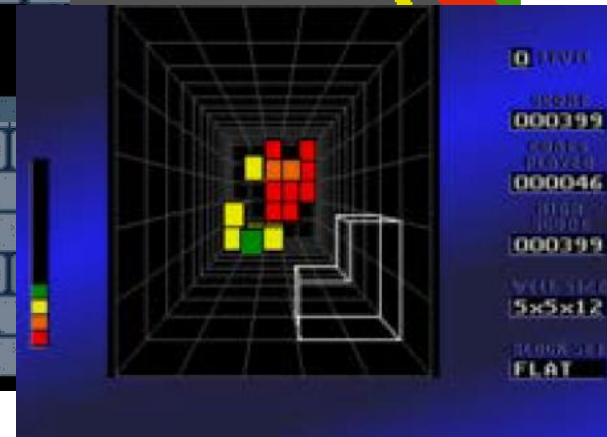
- 1983 Pole Position



- 1989 Prince of Persia



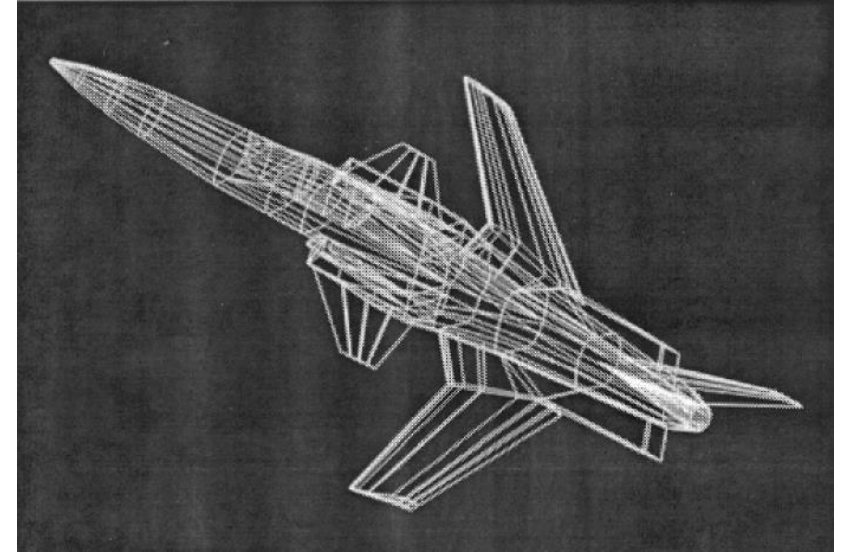
- 1989 BlockOut (Tetris 3D)





# Décadas

- Años 80. 3D
- ❖ 1ª Generación 3D – Gráficos alámbricos
  - *Software*
  - *Vertex: transform, clip, and project*
  - *Rasterization: color interpolation (points, lines)*
  - *Fragment: overwrite*
  - *Dates: prior to 1987*

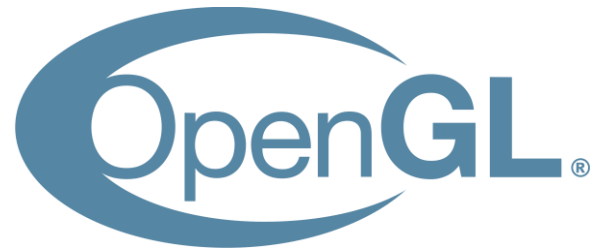


- ❖ 2ª Generación 3D – Sombreado sólido
  - Hardware Gráfico Fijo
  - Vertex: lighting calculation
  - Rasterization: Depth interpolation(triangles)
  - Fragment: Depth buffer, color blending
  - Dates: 1987 -1992



# Décadas

- Años 90: Industria del videojuego (Gráficos 3D)
- Tarjetas Gráficas económicas: NVIDIA, ATI, ...
- 1992 SGI -> OpenGL
- 1992 Wolfenstein 3D
- 1993 Doom 3D
- 1995 Microsoft DirectX 1.0
- 1995 RenderMan (Pixar)
  - *Desarrollo ToyStory*





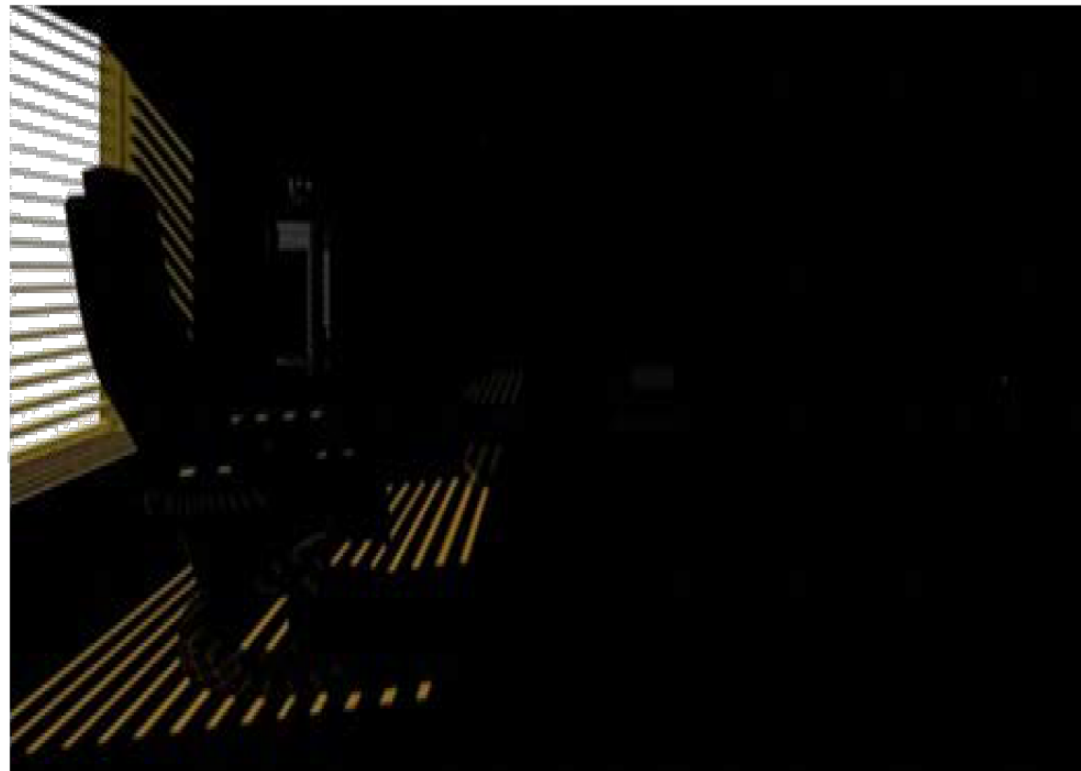
# Décadas

- 3ª Generación 3D – Mapeado Texturas
  - *Hardware Gráfico Configurable*
  - *Vertex: texture transformation*
  - *Rasterization: texture interpolation*
  - *Fragment: texture evaluation, antialiasing*
  - *Dates: 1992 - 2000*

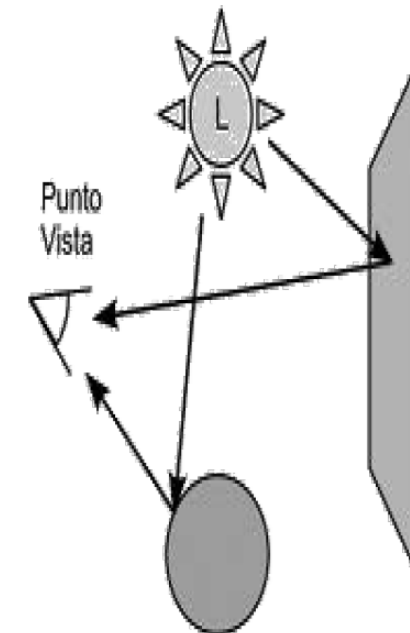


# Décadas

- Renderizado clásico:
  - *Iluminación local*
  - *Cálculos por vértices*
  - *Relleno de triángulos*
  - *Texturas básicas*

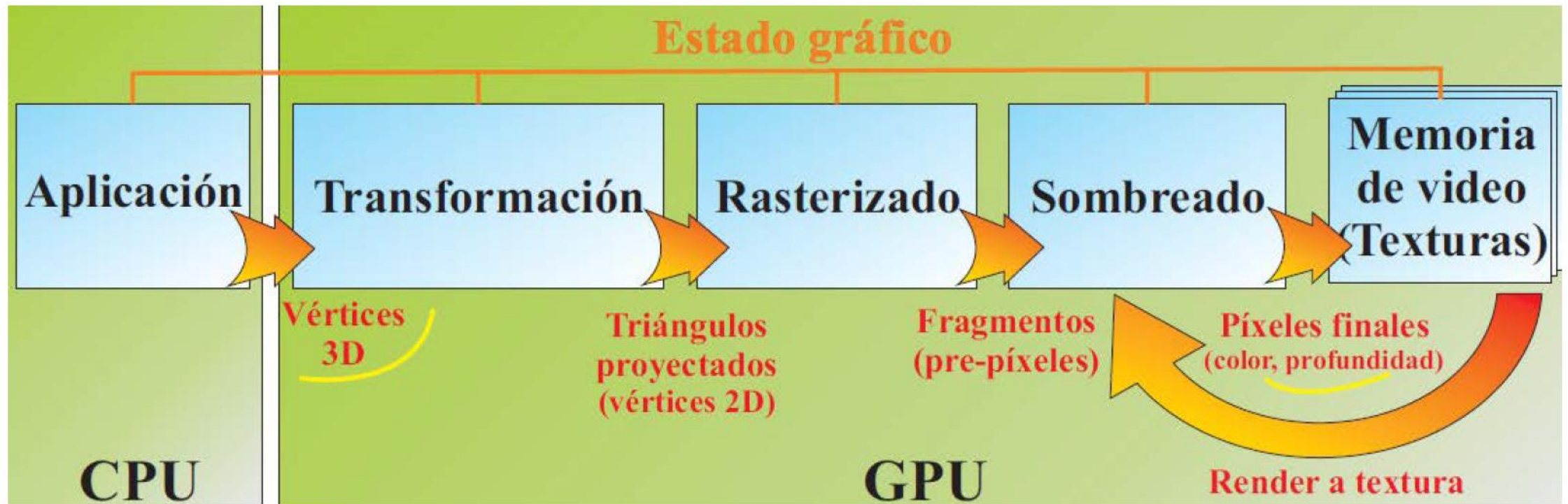


Iluminación Local



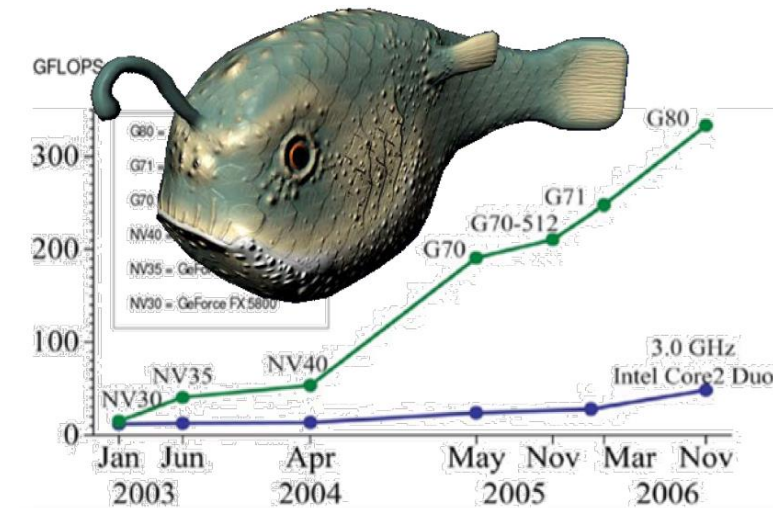
# Décadas

- “**Pipeline gráfico**” etapas bien definidas por las que fluye la información.



# Décadas

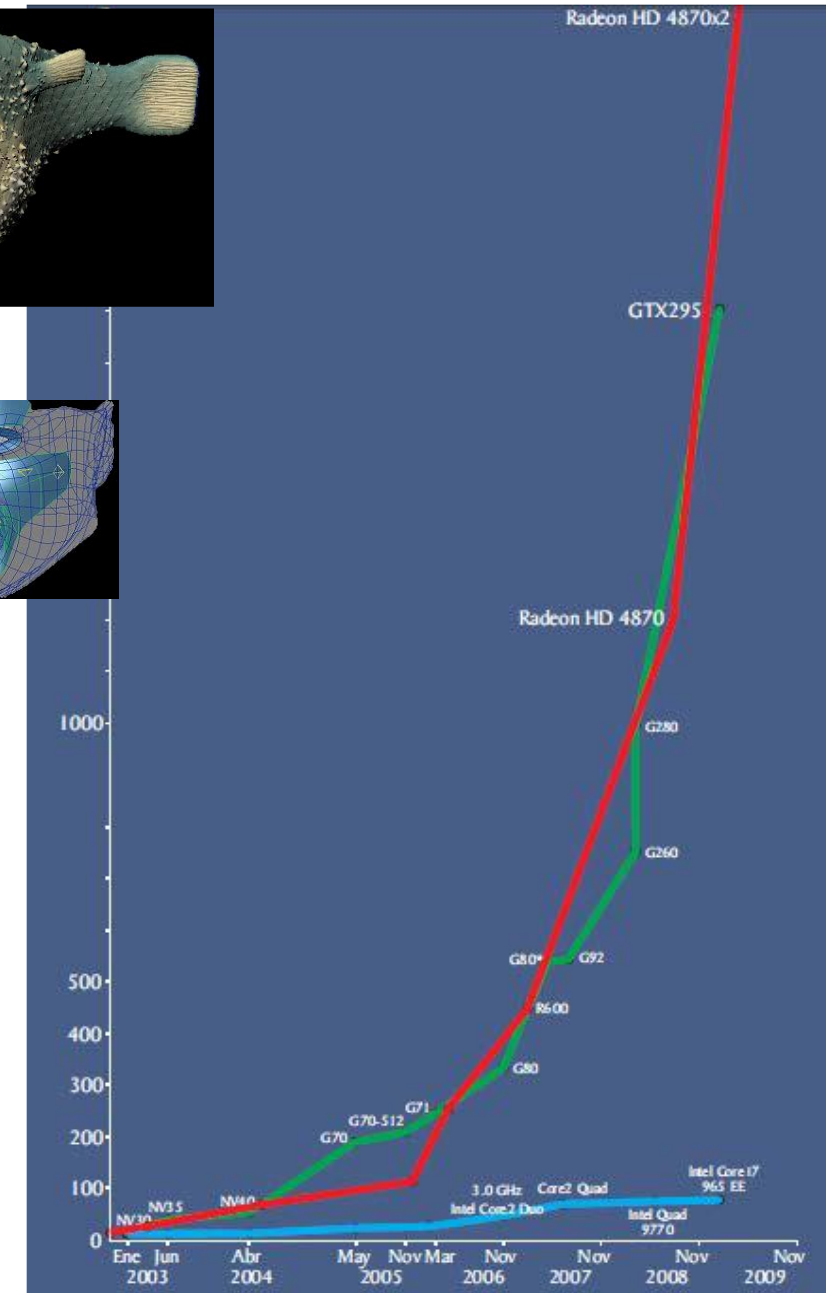
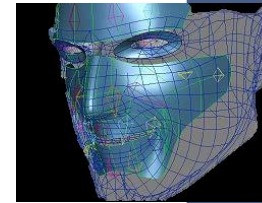
- 4ª Generación 3D Programabilidad (Shaders) años 2000-2007
  - *Procesador de Vértices*
  - *Procesador de Fragmentos*
  - *Image-based rendering*
  - *Curved surfaces*
  - *Dates:2000 -2007*





# Décadas

- 5ª Generation–GPGPU 2007...
  - GPU multi-core
  - Iluminación Global
  - Geometría
    - “Tessellation”
    - “Displacement maps”
    - “Physics”
  - Multimedia
  - Dates:2007 –Actualidad
- Dispositivos portatiles con GPU(GFLOP/W)

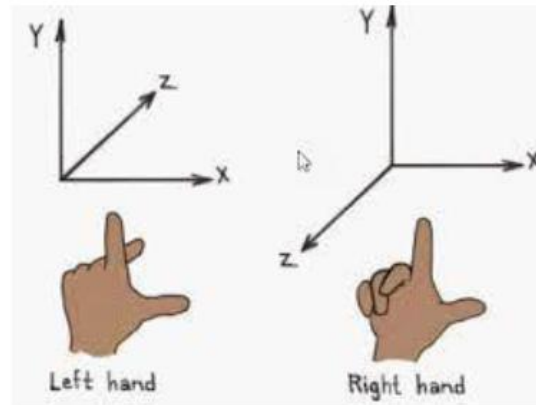




# Introducción

# Gráficos tridimensionales

- Los gráficos tridimensionales se representan utilizando gráficos vectoriales.
- Las figuras geométricas pasan de representarse sobre el **plano** euclídeo a representarse sobre el **espacio** euclídeo, lo que añade una nueva **coordenada Z**.
- Utilizando primitivas gráficas (principalmente triángulos), podemos crear figuras con volumen.
- El sistema de coordenadas puede ser de mano izquierda o de mano derecha.



# Primitivas gráficas

- Llamamos “primitivas gráficas” a los elementos más simples que se usarán para almacenar la información (vertice, arista ...)
- Con grupos de primitivas gráficas más sencillas podremos crear primitivas más complejas, y éstas a su vez podrán representar gráficos más complejos.
- Cuanto mayor sea la complejidad, mayor será la información presentada al usuario.

# Primitivas gráficas 3D

- Vértice

- Punto en un espacio tridimensional , que almacena las coordenadas  $(X,Y,Z)$ , el color y opcionalmente una coordenada de textura.

- Arista

- Línea en un entorno 3D que se encuentra delimitada por dos vértices, cada uno en uno de sus extremos.

- Polígono

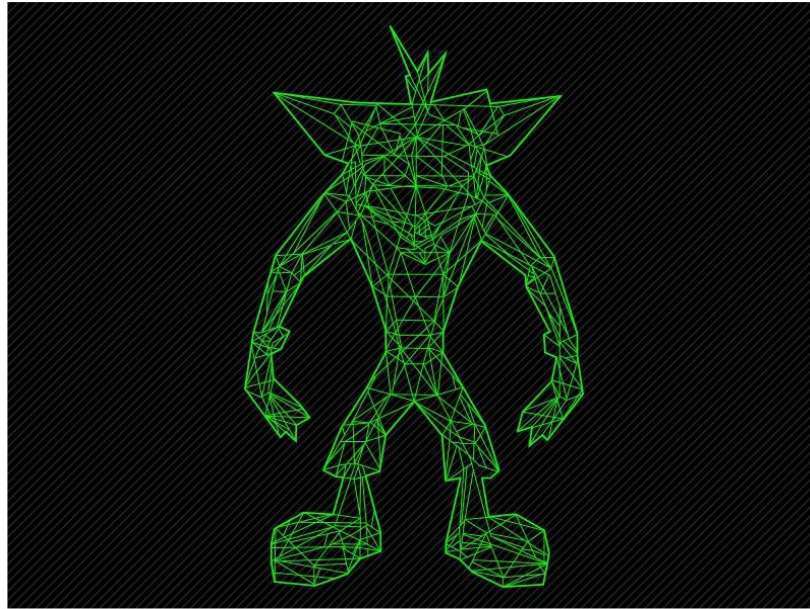
- La unión de varias aristas de forma circular cerrada permite formar polígonos.

- Malla3D

- La unión de varios polígonos permite crear mallas 3D.

# Primitivas gráficas 3D

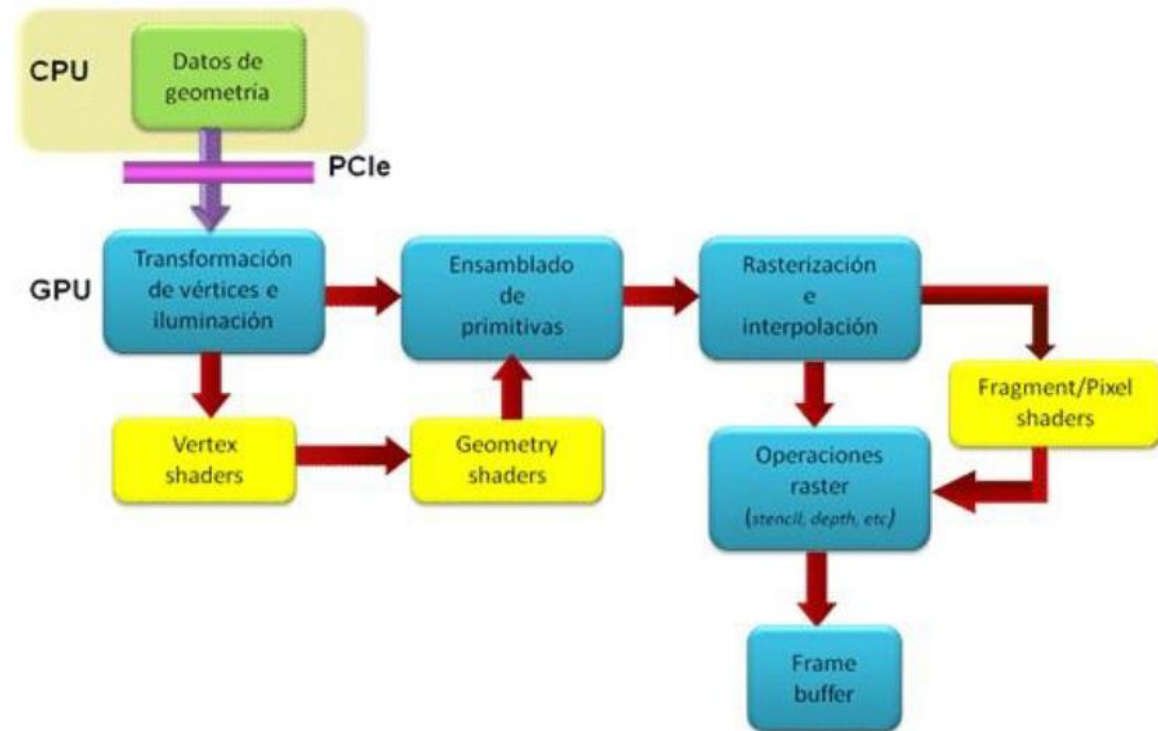
- QUADS (SATURN) <https://youtu.be/FM3cQt-3kGM>
- TRIANGULOS (PSX) [https://youtu.be/VFQjE0n2e\\_k](https://youtu.be/VFQjE0n2e_k)





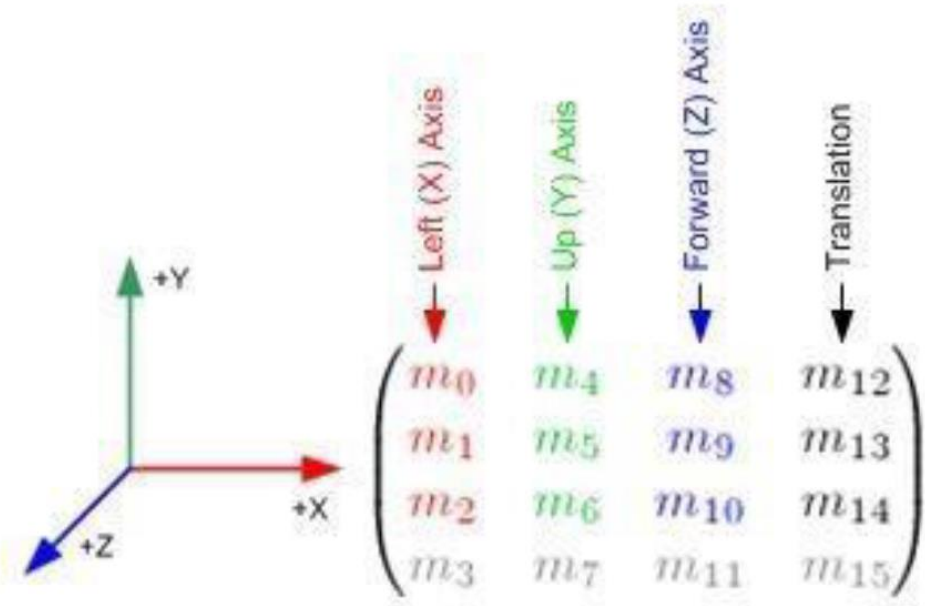
# Pipeline gráfico: Fases

- Emisión de primitivas gráficas desde la CPU
- Transformaciones
- Iluminación de vértices
- Proyección
- Clipping
- Rasterización
- Texturizado y sombreado



# Matrices

- Las librerías de gráficos 3D utilizan la representación matricial de un sistema de coordenadas homogéneas.
- Se utiliza una matriz cuadrada de orden 4 para representar las transformaciones de los elementos de la escena.
- En OpenGL, las transformaciones se representan mediante la matriz:



# Matriz de traslación

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & X \\ 0 & 1 & 0 & Y \\ 0 & 0 & 1 & Z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

# Matriz de escalado

$$\begin{bmatrix} x & 0 & 0 & 0 \\ 0 & y & 0 & 0 \\ 0 & 0 & z & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

# Matriz de rotación

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ z' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ 0 & \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix} \quad \text{Rotación en x}$$

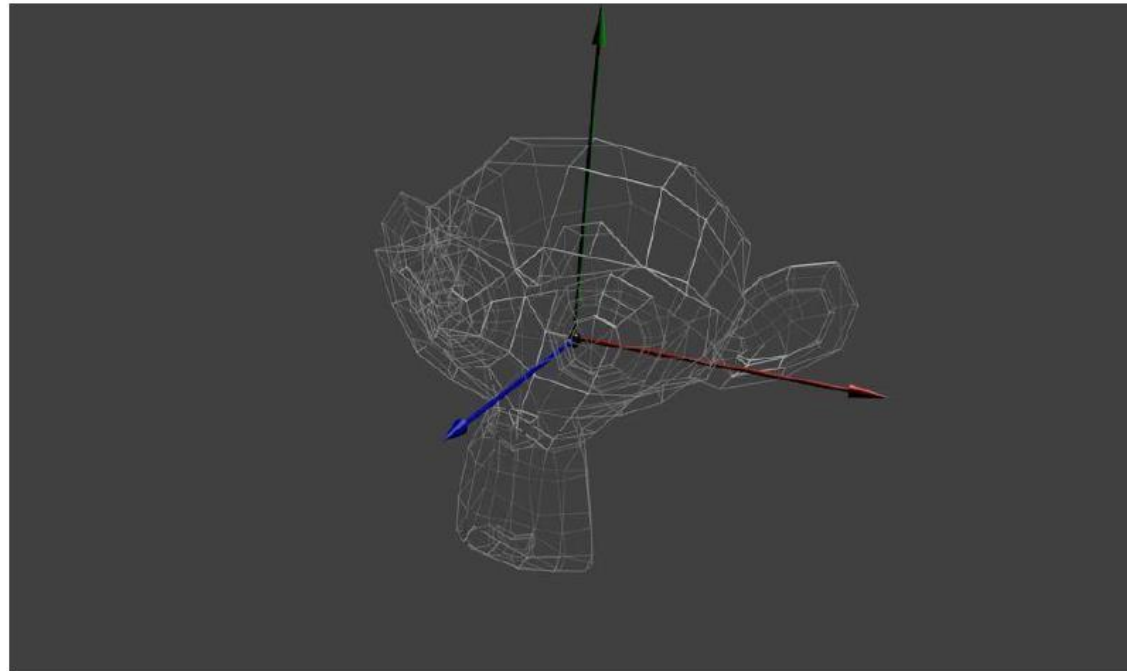
$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ z' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos \theta & 0 & \sin \theta & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ -\sin \theta & 0 & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix} \quad \text{Rotación en y}$$

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ z' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix} \quad \text{Rotación en z}$$



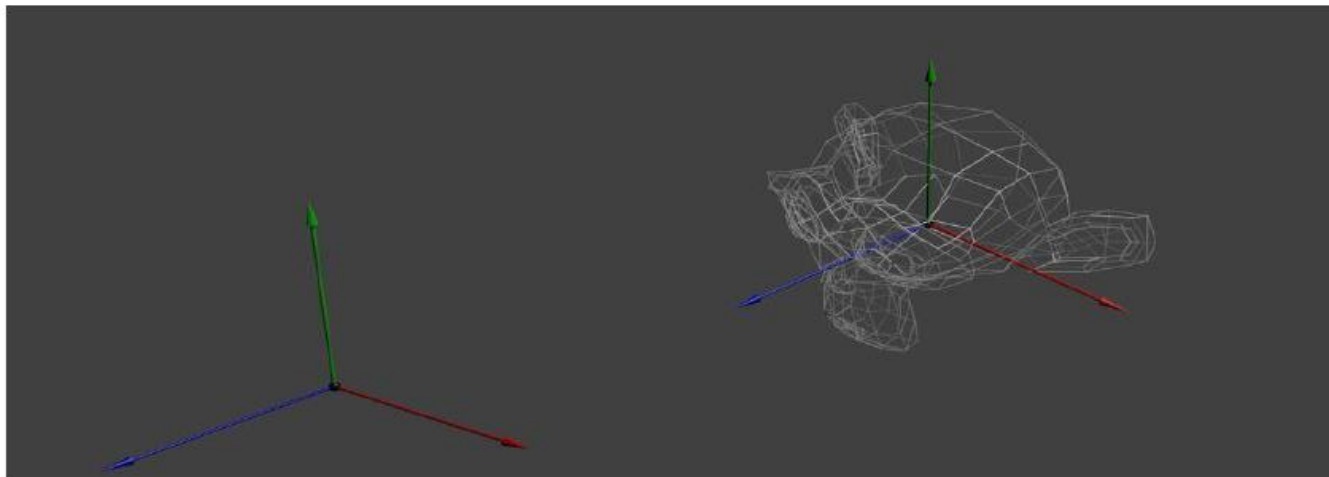
# Modelo, Vista, Proyección

- Cuando definimos los vértices de un modelo, sus coordenadas son relativas al origen del modelo.
- Decimos que dichas coordenadas están en el espacio del modelo.



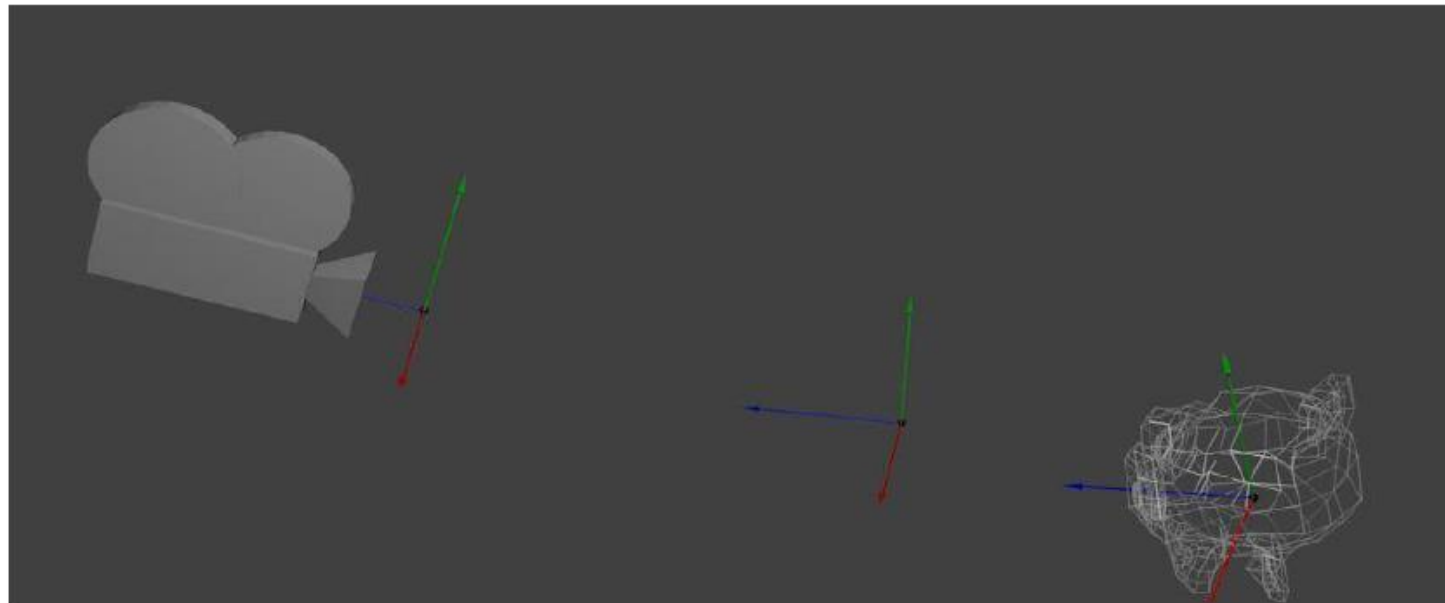
# Modelo, Vista, Proyección

- **Matriz modelo:** Queremos aplicar una serie de transformaciones a este modelo para situarlo en la escena.
- Las transformaciones se aplican en el orden:
  - escala, rotación, traslación.
- Generamos una matriz con estas transformaciones y la aplicamos a todos los vértices del modelo.
- Ahora tenemos las coordenadas en el espacio de la escena.



# Modelo, Vista, Proyección

- Matriz Vista : Cuando queremos visualizar esta escena, lo haremos desde la transformación relativa de una cámara u observador.
- Se debe definir una matriz con la transformación de dicho observador.
- Al multiplicar todos los vértices por esta Matriz Vista, pasamos al espacio del observador.



# Modelo, Vista, Proyección

- Matriz Proyección : Una vez que tenemos nuestros vértices en el espacio del observador, aún es necesario proyectarlos sobre un plano para poder representarlos en la pantalla.
- Esta última transformación se realiza mediante la Matriz Proyección.
- Puede ser en perspectiva u ortogonal.

# Modelo, Vista, Proyección

- La secuencia de transformaciones necesaria para proyectar gráficos 3D en la pantalla es la siguiente:
  - Coordenadas de modelo
  - Coordenadas del mundo 3D
  - Coordenadas de la cámara
  - Coordenadas homogéneas(proyección)
- A la combinación de estas tres matrices la llamamos matriz MVP.



# ¿Dudas?

