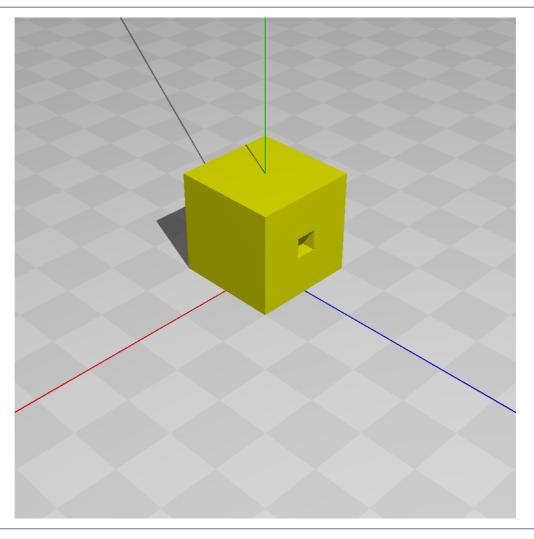
Infographie 2: TD3

Exercice 0 - Jouer avec povray

```
#version 3.7;
camera {
    right x * image_width/image_height
    up y
    location <10,10,10>
    look_at<0,0,0>
    angle 30
}
plane {
    <0, 1, 0>,
    0 pigment { checker rgb 1 rgb .9} // Plan damier
}
light_source {
    <5,15,10>
    rgb <1,1,1>
}
// représentation de l'axe x (rouge)
cylinder { <0, 0, 0>, <1, 0, 0>*10, .01 pigment {rgb <1, 0, 0>}}
// représentation de l'axe y (vert)
cylinder { <0, 0, 0>, <0, 1, 0>*10, .01 pigment {rgb <0, 1, 0>}}
// représentation de l'axe z (bleu)
cylinder { <0, 0, 0>, <0, 0, 1>*10, .01 pigment {rgb <0, 0, 1>}}
difference {
    box \{ <-1, -1, -1 > <1, 1, 1 > \}
    // Il suffit de très peu pour que les surfaces ne soient plus
    // coplanaire, un changement de 1e-10 creuse déjà un trou
    // FAIRE ATTENTION : Quand on fait des opérations sur des objets,
    // il faut éviter les surfaces confondues
    box { <-1, -1, -1> <1, 1, 1> scale <.2, .2, 1+1e-10>}
    pigment { rgb <1, 1, 0> }
```

```
translate <0, 1, 0>
}
```



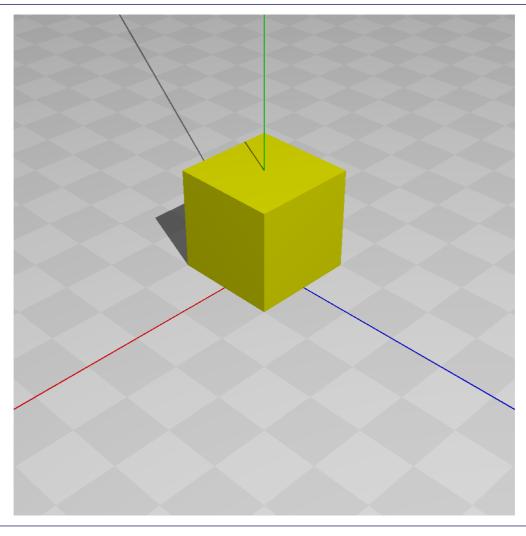
```
camera {
    right x * image_width/image_height
    up y
    location <10,10,10>
    look_at<0,0,0>
    angle 30
}
plane {
    <0, 1, 0>,
    0 pigment { checker rgb 1 rgb .9} // Plan damier
}
light_source {
    <5,15,10>
    rgb <1,1,1>
}
// représentation de l'axe x (rouge)
```

```
cylinder { <0, 0, 0>, <1, 0, 0>*10, .01 pigment {rgb <1, 0, 0>}}

// représentation de l'axe y (vert)
cylinder { <0, 0, 0>, <0, 1, 0>*10, .01 pigment {rgb <0, 1, 0>}}

// représentation de l'axe z (bleu)
cylinder { <0, 0, 0>, <0, 0, 1>*10, .01 pigment {rgb <0, 0, 1>}}

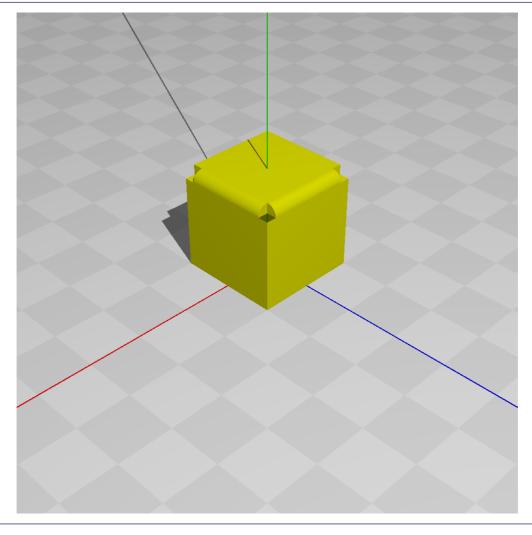
merge {
    box { <-1, -1, -1> <1, 1, 1> }
    box { <-1, -1, -1> <1, 1, 1> scale <.2, .2, 1+1e-10>}
    pigment { rgb <1, 1, 0> }
    translate <0, 1, 0>
}
```



```
#version 3.7;

camera {
    right x * image_width/image_height
    up y
    location <10,10,10>
    look_at<0,0,0>
```

```
angle 30
}
plane {
    <0, 1, 0>,
    0 pigment { checker rgb 1 rgb .9} // Plan damier
}
light_source {
    <5,15,10>
    rgb <1,1,1>
}
// représentation de l'axe x (rouge)
cylinder { <0, 0, 0>, <1, 0, 0>*10, .01 pigment {rgb <1, 0, 0>}}
// représentation de l'axe y (vert)
cylinder { <0, 0, 0>, <0, 1, 0>*10, .01 pigment {rgb <0, 1, 0>}}
// représentation de l'axe z (bleu)
cylinder { <0, 0, 0>, <0, 0, 1>*10, .01 pigment {rgb <0, 0, 1>}}
#declare R = .2;
merge {
    merge{
        difference{
            difference{
                box { <-1, -1, -1> <1, 1, 1> }
                box {
                    <-1, -1, -1> <1, 1, 1>
                    translate <2 - R, 2 - R, 0>
                    scale <1, 1, 1+1e-2>
                    }
            }
            box {
                    <-1, -1, -1> <1, 1, 1>
                    translate <0, 2 - R, 2-R>
                    scale <1+1e-2, 1, 1>
                    }
        }
        cylinder {
            <-1, 0, 0>, <1, 0, 0>, 1
            scale <1-R, .2, .2>
            rotate <0,0,0>
            translate <0,1-R,1-R>
        }
    }
```



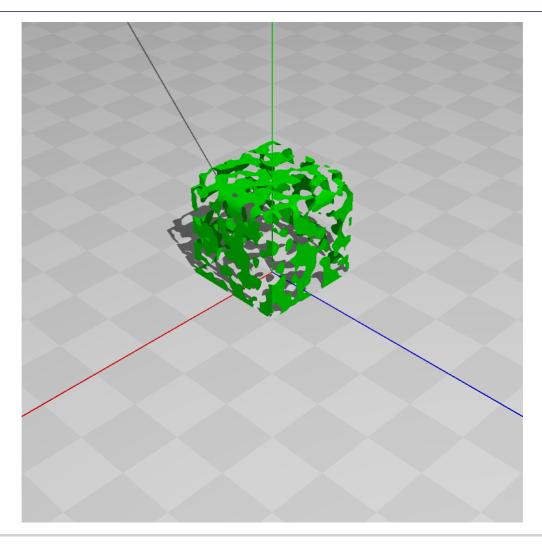
```
#version 3.7;

camera {
    right x * image_width/image_height
    up y
    location <10,10,10>
    look_at<0,0,0>
    angle 30
}
```

```
plane {
    <0, 1, 0>,
    0 pigment { checker rgb 1 rgb .9} // Plan damier
}
light_source {
    <5,15,10>
    rgb <1,1,1>
}
// représentation de l'axe x (rouge)
cylinder { <0, 0, 0>, <1, 0, 0>*10, .01 pigment {rgb <1, 0, 0>}}
// représentation de l'axe y (vert)
cylinder { <0, 0, 0>, <0, 1, 0>*10, .01 pigment {rgb <0, 1, 0>}}
// représentation de l'axe z (bleu)
cylinder { <0, 0, 0>, <0, 0, 1>*10, .01 pigment {rgb <0, 0, 1>}}
#declare R = .2;
merge {
    merge{
        difference{
            difference{
                box \{ <-1, -1, -1 > <1, 1, 1 > \}
                box {
                    <-1, -1, -1> <1, 1, 1>
                    translate <2 - R, 2 - R, 0>
                    scale <1, 1, 1+1e-2>
            }
            box {
                    <-1, -1, -1> <1, 1, 1>
                    translate <0, 2 - R, 2-R>
                    scale <1+1e-2, 1, 1>
                    }
        }
        cylinder {
            <-1, 0, 0>, <1, 0, 0>, 1
            scale <1-R, .2, .2>
            rotate <0,0,0>
            translate <0,1-R,1-R>
        }
    }
    cylinder {
        <-1, 0, 0>, <1, 0, 0>, 1
```

```
scale <1-R, .2, .2>
    rotate <0,90,0>
    translate <1-R,1-R,0>
}

// Feuillage
pigment {
    bozo
    scale .2
    color_map {
        [.5 rgbf <1, 1, 1, 1, 1>]
        [.5 rgb <0,1,0>]
    }
}
translate <0, 1, 0>
}
```



Exercice 1

Algorithme de Warnock : algorithme de subdivisions récursives jusqu'à une sous-fenêtre simple (0, 1 ou 2 objets ou bien un objet qui cache tous les autres).

Triangle : structure qui contient les 3 sommets. Sous-fenêtre : rectangle défini par 2 points.

Espace écran:

- x,y: position sur l'image
- z:profondeur

Entrées:

- ullet L: liste de triangles
- ullet W : sous-fenêtre

Sorties:

- ullet T : liste de triangles de $L\in W$
- 1. Quels triangles appartiennent à la sous-fenêtre W ?

Entrées:

ullet A,B (triangles)

Sorties:

- -1 (A < B)
- 0 (A = B)
- 1(A > B)
- 2. Comment comparer deux triangles?
- 3. Trier les objets (triangles) par distance (décroissante)
- 4. Déterminer les objets en commençant par les plus éloignés.

Résolution

Question 1

```
structure point2D
    x, y : réel

structure point3D
    x, y, z : réel

structure triangle
    p1, p2, p3 : point3D

structure fenetre
    pmin, pmax : point2D

debut
```

```
pour T dans L faire
    si (T.p1.x < F.pmin.x et T.p2.x < F.pmin.x et T.p3.x < F.pmin.x) ou
        (T.p1.x > F.pmax.x et T.p2.x > F.pmax.x et T.p3.x > F.pmax.x) ou
        (T.p1.y < F.pmin.y et T.p2.y < F.pmin.y et T.p3.y < F.pmin.y) ou
        (T.p1.y > F.pmax.y et T.p2.y > F.pmax.y et T.p3.y > F.pmax.y) alc
        retourner faux

si (T.p1 > F.pmin et T.p1 < F.pmax) ou
        (T.p2 > F.pmin et T.p2 < F.pmax) ou
        (T.p3 > F.pmin et T.p3 < F.pmax) alors
        retourner vrai

// Test d'intersection avec la boite -> retourne vrai

fin pour
    retourner faux

fin
```