

Relatório de Computação Gráfica

Fase 2- Transformações Geométricas



Universidade do Minho

2019/2020

Carlos Afonso A82529, Gonçalo Nogueira A86617, Luís Fernandes A76712,

Pedro Fernandes A84313

Índice

Introdução.....	3
Estruturação do projeto.....	4
Motor.....	4
Leitura XML.....	4
Classes.....	6
Sistema Solar.....	8
Configuração Ficheiro XML.....	8
Processo de renderização.....	9
Resultados.....	10
Conclusão.....	11

Introdução

No âmbito da cadeira de Computação Gráfica foi-nos proposto, na segunda fase, criar cenas hierárquicas usando transformações geométricas, neste caso um modelo estático do sistema solar, incluindo o sol, os planetas e luas definidas numa hierarquia.

Neste relatório faremos uma descrição detalhada das etapas do trabalho.

Estruturação do projeto

Nesta fase o gerador manteve-se inalterado comparativamente á primeira fase.

Apenas o motor foi alterado, com alterações feitas no parse do ficheiro XML e com a introdução de novas classes com estruturas para definir os vários tipos de transformações possíveis.

Motor

Leitura XML

Cada leitura de XML é agora introduzida num grupo.

```
void xmlread(const char* pFilename) {
    string a = "../scenes/";
    string c = a + pFilename;
    pFilename = c.c_str();
    TiXmlDocument doc(pFilename);

    bool loadOkay = doc.LoadFile();
    if (loadOkay){

        TiXmlElement * scene = doc.FirstChildElement("scene");
        TiXmlElement * group = scene->FirstChildElement("group");

        xmlreadGroup(group);
    }else {
        cout << "Ficheiro XML não foi encontrado" << endl;
    }
}
```

No método `xmlreadGroup(TiXmlElement *group)`, o objetivo é ler o grupo e as operações feitas e em que ordem estão. Ou seja,

à medida que é lida a hierarquia do group/tree, são inseridas as operações juntamente com os seus argumentos no vetor de operações *ops*. Por cada leitura de grupo é inserido no vetor de operações um push e no final um pop. São também feitas recursivamente as leituras dos grupos filhos (*child*) e irmãos (*siblings*).

```
//método para ler um xml group
void xmlreadGroup(TiXmlElement *group) {
    float tlX, tlY, tlZ, angRo, esX, esY, esZ, roX, roY, roZ, coR, coG, coB;

    if (strcmp(group->FirstChildElement()->Value(), "group") == 0) {
        group = group->FirstChildElement();
    }

    ops.push_back(new Push());

    for (TiXmlElement *t = group->FirstChildElement(); (strcmp(t->Value(), "models") != 0); t = t->NextSiblingElement()) {
        if (strcmp(t->Value(), "translate")) {
            const char *a1 = t->Attribute("X");
            const char *a2 = t->Attribute("Y");
            const char *a3 = t->Attribute("Z");

            if (a1) {
                tlX = stof(a1);
            } else tlX = 0;

            if (a2) {
                tlY = stof(a2);
            } else tlY = 0;

            if (a3) {
                tlZ = stof(a3);
            } else tlZ = 0;
            ops.push_back(new Translacao(tlX, tlY, tlZ));
        }
        if (strcmp(t->Value(), "rotate")) {
            angRo = stof(t->Attribute("angle"));
            roX = stof(t->Attribute("axisX"));
            roY = stof(t->Attribute("axisY"));
            roZ = stof(t->Attribute("axisZ"));

            ops.push_back(new Rotacao(angRo, roX, roY, roZ));
        }
        if (strcmp(t->Value(), "scale")) {
            esX = stof(t->Attribute("X"));
            esY = stof(t->Attribute("Y"));
            esZ = stof(t->Attribute("Z"));

            ops.push_back(new Escala(esX, esY, esZ));
        }
        if (strcmp(t->Value(), "color")) {
            coR = stof(t->Attribute("R"));
            coG = stof(t->Attribute("G"));
            coB = stof(t->Attribute("B"));
            ops.push_back(new Cor(coR, coG, coB));
        }
    }
}
```

```

for (TiXmlElement *modelo = group->FirstChildElement("models")->FirstChildElement("model"); modelo; modelo = modelo->NextSiblingElement("model")) {
    cout << "Ficheiro " << modelo->Attribute("file") << " aberto" << endl;
    readfile(modelo->Attribute("file")); // lê as coordenadas dos vertices gerados pelo gerador

    ops.push_back(new Desenhar(vertices));
    vertices.clear(); //limpa o vector dos vertices
}
// child parsing utiliza a transformação obtida no pai pois tbm se aplica ao filho
if(group->FirstChildElement("group")){
    xmlreadGroup(group->FirstChildElement("group"));
}

ops.push_back(new Pop());

//brother parsing começa novamente com uma transformação vazia
if(group->NextSiblingElement("group")){
    xmlreadGroup(group->NextSiblingElement("group"));
}
}
}

```

Classes

Foi criada a classe abstrata Operacao, com o método run que todas suas subclasses implementavam de forma a fazerem comandos GL.

Foram então criadas as seguintes subclasses:

Push: em que o método run executa o comando glPushMatrix().

Pop: em que o método run executa o comando glPopMatrix().

Translacao: em que o método run executa o comando glTranslatef().

Rotacao: em que o método run executa o comando glRotatef().

Escala: em que o método run executa o comando glScalef().

Cor: em que o método run executa o comando glColor3f().

Desenhar: em que o método run desenha o vetor de pontos da instância, recorrendo a GL_TRIANGLES e ao comando glVertex3f().

```
Cor.h
1 #ifndef __APPLE__
2 #include <GLUT/glut.h>
3 #else
4 #include <GL/glut.h>
5 #endif
6
7 #ifndef TRABALHO_COR_H
8 #define TRABALHO_COR_H
9
10 #include "Operacao.h"
11
12 class Cor: public Operacao {
13     float r, g, b;
14 public:
15     Cor();
16     Cor(float r, float g, float b);
17     float getR() {return this->r;}
18     float getG() {return this->g;}
19     float getB() {return this->b;}
20     void setR(float x){this->r=x;}
21     void setG(float y){this->g=y;}
22     void setB(float z){this->b=z;}
23     void run();
24 };
25
26
27
28
29 #endif //TRABALHO_COR_H
30

Translacao.h
1 #ifndef __APPLE__
2 #include <GLUT/glut.h>
3 #else
4 #include <GL/glut.h>
5 #endif
6
7 #ifndef TRABALHO_TRANSLACAO_H
8 #define TRABALHO_TRANSLACAO_H
9
10 #include "Operacao.h"
11
12 class Translacao: public Operacao{
13     float x, y, z;
14 public:
15     Translacao();
16     Translacao(float x, float y, float z);
17     float getX() {return this->x;}
18     float getY() {return this->y;}
19     float getZ() {return this->z;}
20     void setX(float x){this->x=x;}
21     void setY(float y){this->y=y;}
22     void setZ(float z){this->z=z;}
23     void run();
24 };
25
26
27
28 #endif //TRABALHO_TRANSLACAO_H
29

Rotacao.h
1 #ifndef __APPLE__
2 #include <GLUT/glut.h>
3 #else
4 #include <GL/glut.h>
5 #endif
6
7 #ifndef TRABALHO_ROTACAO_H
8 #define TRABALHO_ROTACAO_H
9
10 #include "Operacao.h"
11
12 class Rotacao: public Operacao{
13     float angle, x, y, z;
14 public:
15     Rotacao();
16     Rotacao(float angle, float x, float y, float z)
17     float getAngle(){return this->angle;}
18     float getX() {return this->x;}
19     float getY() {return this->y;}
20     float getZ() {return this->z;}
21     void setAngle(float angle){this->angle=angle;}
22     void setX(float x){this->x=x;}
23     void setY(float y){this->y=y;}
24     void setZ(float z){this->z=z;}
25     void run();
26 };
27
28
29
30 #endif //TRABALHO_ROTACAO_H
31
32
```

```
Push.h
1 #ifndef __APPLE__
2 #include <GLUT/glut.h>
3 #else
4 #include <GL/glut.h>
5 #endif
6
7 #ifndef TRABALHO_PUSH_H
8 #define TRABALHO_PUSH_H
9
10 #include "Operacao.h"
11
12 class Push: public Operacao
13 {
14 public:
15     Push();
16     void run();
17 };
18
19
20
21 #endif //TRABALHO_PUSH_H
22

Pop.h
1 #ifndef __APPLE__
2 #include <GLUT/glut.h>
3 #else
4 #include <GL/glut.h>
5 #endif
6
7 #ifndef TRABALHO_POP_H
8 #define TRABALHO_POP_H
9
10 #include "Operacao.h"
11
12 class Pop: public Operacao {
13 public:
14     Pop();
15     void run();
16 };
17
18
19
20 #endif //TRABALHO_POP_H
21
22
```

```
Ponto.h
1 #ifndef TRABALHO_PONTO_H
2 #define TRABALHO_PONTO_H
3
4
5
6 class Ponto {
7     float x;
8     float y;
9     float z;
10 public:
11     Ponto();
12     Ponto(float a, float b, float c);
13     float getX() { return this->x; }
14     float getY() { return this->y; }
15     float getZ() { return this->z; }
16     void setX( float b) { this->x = b; }
17     void setY( float b) { this->y = b; }
18     void setZ( float b) { this->z = b; }
19 };
20
21
22
23 #endif //TRABALHO_PONTO_H
24
25

Escala.h
1 #ifndef __APPLE__
2 #include <GLUT/glut.h>
3 #else
4 #include <GL/glut.h>
5 #endif
6
7 #ifndef TRABALHO_ESCALA_H
8 #define TRABALHO_ESCALA_H
9
10 #include "Operacao.h"
11
12 class Escala: public Operacao{
13     float x, y, z;
14 public:
15     Escala();
16     Escala(float x, float y, float z);
17     float getX() {return this->x;}
18     float getY() {return this->y;}
19     float getZ() {return this->z;}
20     void setX(float x){this->x=x;}
21     void setY(float y){this->y=y;}
22     void setZ(float z){this->z=z;}
23     void run();
24 };
25
26
27
28 #endif //TRABALHO_ESCALA_H
29

Desenhar.h
1 #ifndef __APPLE__
2 #include <GLUT/glut.h>
3 #else
4 #include <GL/glut.h>
5 #endif
6
7 #include <vector>
8 #include "Ponto.h"
9 #include "Operacao.h"
10
11 #ifndef TRABALHO_DESENHAR_H
12 #define TRABALHO_DESENHAR_H
13
14 class Desenhlar: public Operacao{
15
16     std::vector<Ponto> vertexes;
17
18 public:
19     Desenhlar(std::vector<Ponto> vertexes){
20         this->vertexes=vertexes;
21     };
22     void run();
23 };
24
25
26
27
28
29 #endif //TRABALHO_DESENHAR_H
30
```

Sistema Solar

Estão representados todos os planetas, excluindo Plutão, como também o sol e a Lua. Só foi incluído o satélite terrestre devido ao número elevado que alguns planetas têm.

A proporção de distâncias entre os corpos celestes, bem como os seus diâmetros foram tidos em conta mas não totalmente cumpridos pois senão não seriam visíveis alguns deles.

Configuração ficheiro XML

```
<!-- TERRA -->
<group>
  <color R="0.0" G="0.0" B="1.0" />
  <rotate angle="130.0" axisX="0.0" axisY="1.0" axisZ="0.0" />
  <translate X="0.0" Y="0.0" Z="-10.0" />
  <scale X="0.0915" Y="0.0915" Z="0.0915" />
  <models>
    <model file="sphere.3d" />
  </models>
</group>

<!-- LUA -->
<group>
  <color R="1.0" G="1.0" B="1.0" />
  <rotate angle="90.0" axisX="0.0" axisY="1.0" axisZ="0.0" />
  <translate X="2.0" Y="0.0" Z="0.0" />
  <scale X="0.0649" Y="0.0649" Z="0.0649" />
  <models>
    <model file="sphere.3d" />
  </models>
</group>
</group>

<!-- MARTE -->
<group>
  <color R="1.0" G="0.6" B="0.2" />
  <rotate angle="170.0" axisX="0.0" axisY="1.0" axisZ="0.0" />
  <translate X="0.0" Y="0.0" Z="-15.0" />
  <scale X="0.0487" Y="0.0487" Z="0.0487" />
  <models>
    <model file="sphere.3d" />
  </models>
</group>
```


Para cada corpo celeste foi escolhida uma cor e foi definida uma rotação e translação para simular o movimento do planetas em volta do Sol.

Foi também atribuída uma escala de forma a simular o tamanho dos planetas.

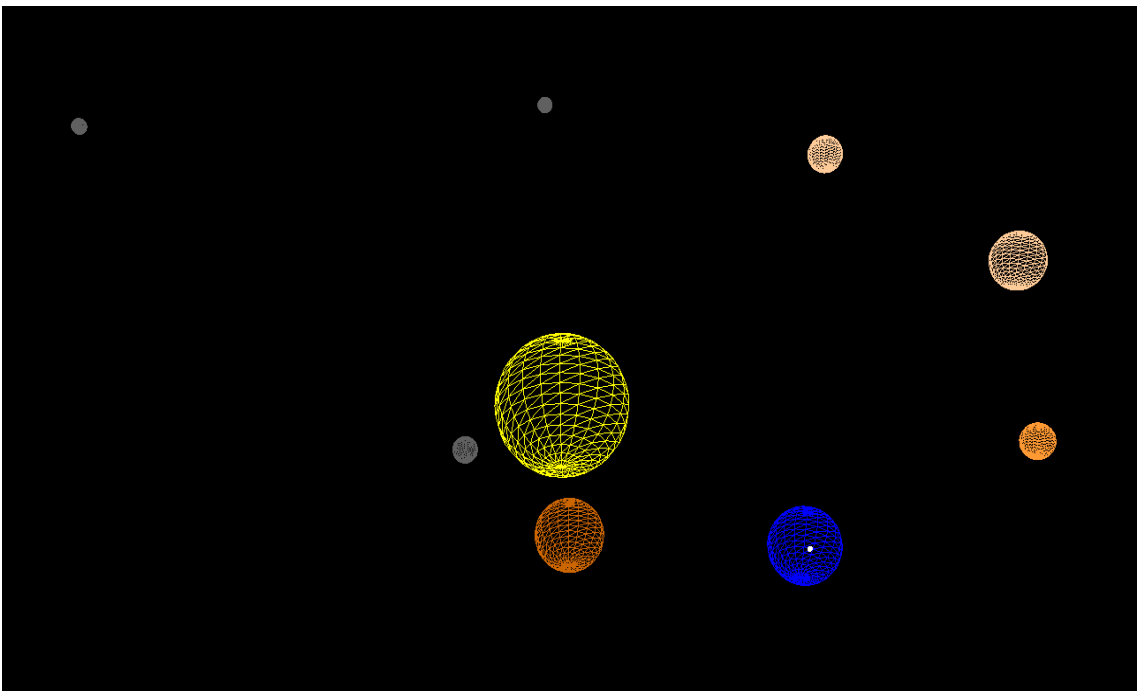
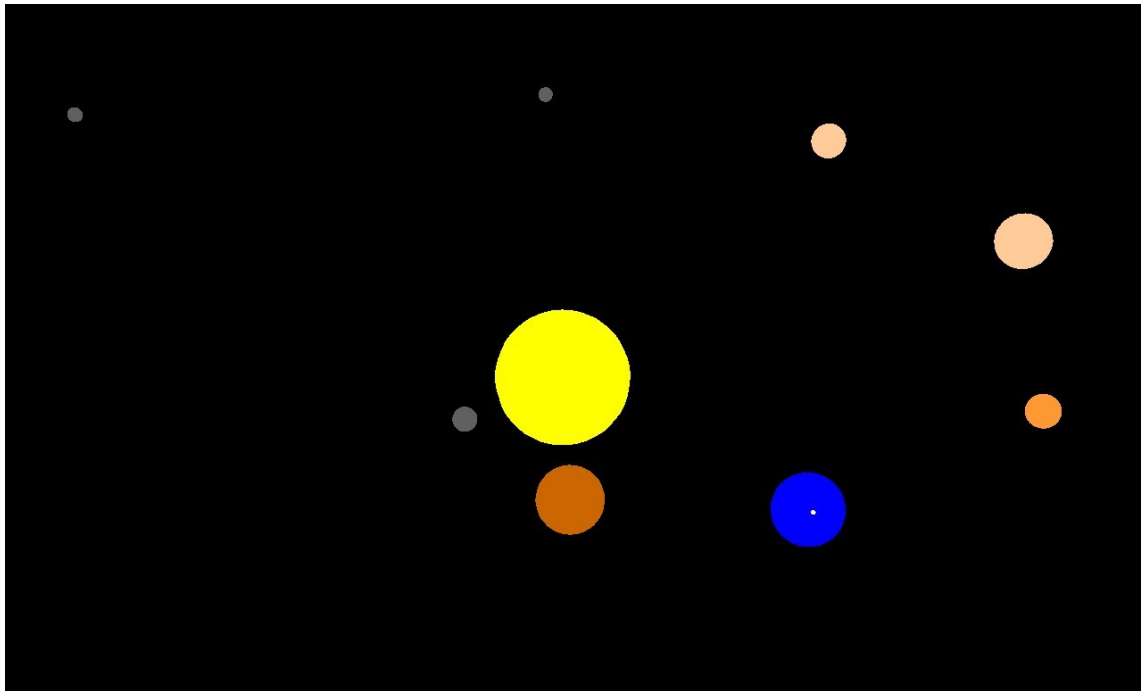
Todos eles tiveram como modelo uma esfera.

Processo de renderização

Tendo sido feita na leitura do xml a inserção das operações no vetor *ops*, o mesmo é *atravessado* e para cada operação é executado o método *run* de forma a executar as primitivas GL.

```
for(int i=0;i<ops.size();i++){  
    ops[i]->run();  
}  
  
glutSwapBuffers();
```

Resultados



Conclusão

Esta fase do trabalho foi importante pois conseguimos melhorar o trabalho realizado anteriormente com a introdução de transformações geométricas.

Nesta fase do trabalho foi-nos possível aprofundar os conhecimentos previamente adquiridos sobre a matéria em questão e consideramos que foi mais rápido o seu desenvolvimento devido á consolidação da matéria bem como um maior á vontade com a linguagem de programação em C++.

Esperamos continuar a melhorar o trabalho para as próximas fases com a introdução de novas técnicas com vista á otimização dos processos de desenho e renderização bem como os FPS.