



**Universidade do Minho**  
Escola de Engenharia

## Computação Gráfica

### Fase 3 - Curves, Cubic Surfaces and VBOs

**Daniel José Silva Furtado A97327**

**Ricardo Lopes Lucena A97746**

**Ricardo Silva Machado Araújo A96394**

**Nuno Miguel Leite da Costa A96897**



A97327

A97746

A96394

A96897

## Conteúdo

<b>1</b>	<b>Introdução</b>	<b>1</b>
<b>2</b>	<b>Arquitetura do Projeto</b>	<b>1</b>
2.1	Generator . . . . .	1
2.2	Engine ( <i>Dynamic Translate</i> e <i>Dynamic Rotate</i> ) . . . . .	1
2.2.1	engine.cpp . . . . .	1
2.3	Engine ( <i>VBOs</i> ) . . . . .	2
2.3.1	engine.cpp . . . . .	2
2.3.2	model.h . . . . .	2
2.3.3	group.h . . . . .	2
<b>3</b>	<b>Modificação na Estrutura do ficheiro XML</b>	<b>2</b>
<b>4</b>	<b>Alterações na Câmera</b>	<b>3</b>
<b>5</b>	<b>Cenário Final</b>	<b>4</b>
<b>6</b>	<b>Aspetos a melhorar na próxima fase</b>	<b>6</b>
<b>7</b>	<b>Conclusão</b>	<b>6</b>

## 1 Introdução

Na fase atual do trabalho prático, demos continuidade às duas fases anteriores, com o objetivo de realizar alterações no Generator e no Engine. Relativamente ao Generator, foi efetuada uma alteração, de modo, a ser possível criar um modelo com Bezier patches, permitindo assim gerarmos superfícies complexas e suaves usando as curvas de Bezier. Por outro lado, o Engine foi modificado para suportar translações e rotações dinâmicas, utilizando curvas de Catmull-Rom para o primeiro caso. Além disso, implementamos a funcionalidade de desenhar modelos com VBOs aumentando drasticamente os *FPS(frames per second)* do projeto.

No fim, foi-nos solicitado apresentar um cenário final que representasse um modelo dinâmico do Sistema Solar, que inclui um cometa que tivesse a trajetória definida por uma curva de Catmull-Rom.

## 2 Arquitetura do Projeto

Na terceira fase deste projeto, a arquitetura permaneceu a mesma, consistindo em duas aplicações principais: o Generator e o Engine. No entanto, foram necessárias alterações significativas em ambas as aplicações para atender às funcionalidades exigidas nesta fase, que serão descritas a seguir.

### 2.1 Generator

Durante esta etapa, realizamos uma atualização no gerador para permitir a conversão de um arquivo no formato de patch de bezier para um arquivo contendo uma lista de pontos necessários para criar triângulos e desenhar a figura 3D. Além disso, agora é possível especificar um nível de tesselação para a conversão, o que permite ajustar a qualidade e a resolução do modelo final.

### 2.2 Engine (*Dynamic Translate* e *Dynamic Rotate*)

Com a adição das translações dinâmicas e as rotações dinâmicas tivemos que alterar o projeto. De forma a conseguir suportar as translações dinâmicas através das curvas cúbicas de Catmull-Rom decidimos alterar a nossa classe *transformations*, adicionando uma class nova *TranslacaoG* que armazena as informações essenciais para criar a curva e calcular o ponto atual da translação. Além disso para suportar as rotações dinâmicas, foi necessário criar outra class *RotacaoG* que realiza o cálculo do tempo decorrido, de forma a obter o ângulo de rotação no momento atual.

#### 2.2.1 engine.cpp

Neste ficheiro, tivemos de alterar a função `drawGroup()`, tornando-a capaz de indentificar estas duas novas transformações. Se uma delas for encontrada, as respetivas funções são invocadas, aplicando a transformação aos modelos correspondentes. Consequentemente, tivemos de alterar a função responsável

pelo parse. Agora nós verificamos se o elemento do XML "Translate" / "Rotate" contém um atributo time e se contermos sabemos que é uma transformação dinâmica.

## 2.3 Engine (VBOs)

Nesta fase do trabalho, foi-nos pedido que usássemos VBOs para desenhar os modelos geométricos, ao invés do modo imediato, aumentando assim o desempenho da nossa engine.

### 2.3.1 engine.cpp

No ficheiro *engine.cpp* houve uma alteração na maneira como fazemos parsing. Na fase anterior, a nossa estratégia era adicionar todos os ficheiros .3d num vector e desenha-los no renderScene com a ajuda da função drawObjects.

Atualmente, sempre que encontramos um modelo nós executamos a função drawModels, tendo esta uma funcionalidade diferente à da fase anterior,

- *cria um vector com as coordenadas dos pontos*
- *cria o VBO*
- *copia o vector para a memória gráfica*

Por fim, retorna um objeto Model. A função parsing adiciona este Model a um vetor que depois é executado na função drawGroups da renderScene, desenhando assim os modelos.

### 2.3.2 model.h

Este novo ficheiro foi adicionado ao projeto, em que consiste numa nova class chamada *Model*, que armazena as informações necessárias para desenhar um modelo guardado num VBO, nomeadamente o índice desta e o número de vértices.

### 2.3.3 group.h

Neste ficheiro, a estrutura da classe Group foi alterada. O vector que guarda os modelos do cenário, passa a ter elementos da classe Model em vez de strings.

## 3 Modificação na Estrutura do ficheiro XML

Com a adição de novas funcionalidades foi preciso fazer algumas alterações no arquivo XML para conseguir suportar estas novas adições.

Uma das principais mudanças, acontece no elemento "**translate**" que pode incluir a adição de um novo atributo, o "**time**". Neste caso, o "**time**" representa o tempo necessário para percorrer toda a curva de Catmull-Rom. Adicionalmente, os atributos (X, Y e Z) foram substituídos por uma sequência

de pontos que compõem a curva. É importante destacar que este elemento agora também possui o atributo **"closed"** que indica se os pontos formam uma curva fechada.

A outra mudança ocorreu no elemento **"rotate"**, em que agora o atributo **"angle"** pode ser substituído pelo atributo **"time"**. Este novo atributo representa o tempo necessário para concluir uma rotação completa, em vez de um ângulo específico.

## 4 Alterações na Câmera

Nesta fase, resolvemos implementar um sistema de câmera fps, através da classe *fpsCamera*, que permite ao utilizador navegar livremente pelo Sistema Solar no plano  $xOz$  com o teclado e no eixo  $Oy$  através do rato. Para armazenar o estado atual é necessário ter variáveis tais como: *alpha*, *beta*, *eyeX*, *eyeY*, *eyeZ*, *sensitivity*, *speed*, *startx*, *starty*, *deltax*, *deltay* e *tracking*; Para que servem estas variáveis:

- *alpha* : representa a rotação horizontal da câmera em torno de um eixo vertical. Ele determina para qual direção a câmera está apontando no plano horizontal. Um aumento no valor de *alpha* faz com que a câmera gire para a direita, enquanto uma diminuição no valor de *alpha* faz com que a câmera gire para a esquerda.
- *beta* : representa a rotação vertical da câmera em torno de um eixo horizontal. Ele determina o ângulo de inclinação da câmera para cima ou para baixo. Um aumento no valor de *beta* faz com que a câmera aponte para cima, enquanto uma diminuição no valor de *beta* faz com que a câmera aponte para baixo.
- *eyeX* : representa a posição da câmera em relação ao eixo  $Ox$ ;
- *eyeY* : representa a posição da câmera em relação ao eixo  $Oy$ ;
- *eyeZ* : representa a posição da câmera em relação ao eixo  $Oz$ ;
- *sensitivity* : responsáveis por alterar a sensibilidade da câmera ao mover o rato;
- *speed* : responsáveis por alterar a velocidade da translação da câmera;
- *startx* e *starty* : responsáveis por guardar a posição anterior do rato;
- *deltax* e *deltay* : representam as diferenças entre as coordenadas do rato no eixo  $X$  e no eixo  $Y$ , respectivamente, em relação à posição inicial;
- *tracking* : é um array de tamanho 2 utilizado para controlar o estado do rastreamento do mouse;

## 5 Cenário Final

Após as alterações realizadas nesta etapa, é evidente a presença de diferenças significativas em relação ao cenário final da etapa anterior. Agora, nesta fase, temos o movimento dos modelos, permitindo visualizar os planetas orbitando o sol e sobre si mesmos, assim como as luas orbitando seus respectivos planetas. Por último, conseguimos verificar um aumento dos fps graças a implementação dos VBOs

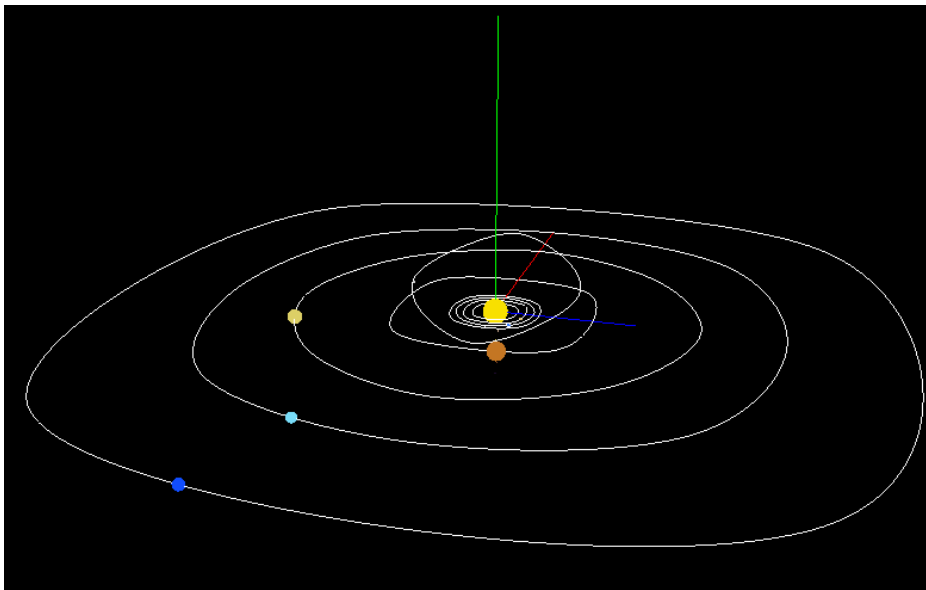


Figura 1: Cenário Final Geral

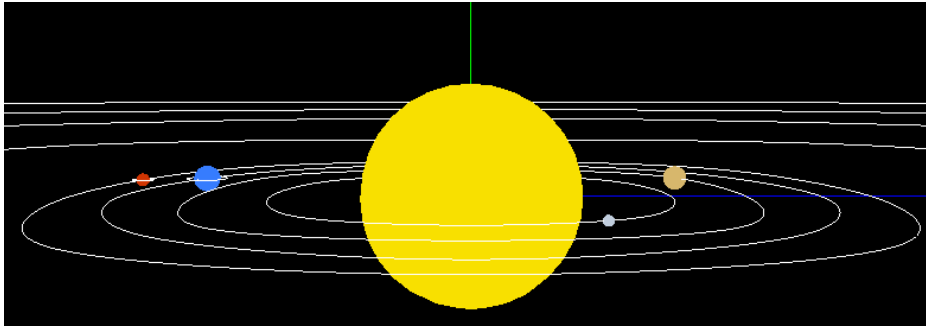


Figura 2:  $\tilde{\text{Ângulo Horizontal}}$  da parte inicial do Sistema Solar

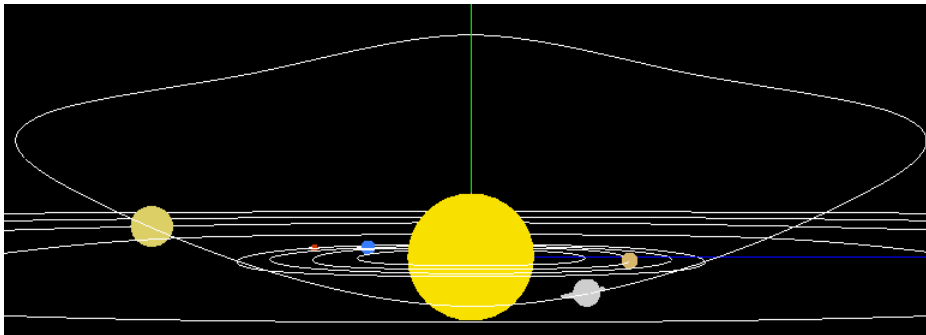


Figura 3: Percurso do Cometa

## **6 Aspetos a melhorar na próxima fase**

Na próxima fase, planejamos adicionar um novo modelo para criar os anéis dos planetas, como os de Saturno, a fim de tornar nosso sistema solar o mais realista possível. Além disso, temos o objetivo de tornar o projeto e o código mais estruturado e organizado.

## **7 Conclusão**

Após concluirmos a terceira fase do projeto, estamos satisfeitos com a aplicação bem-sucedida dos conceitos teóricos de curvas e superfícies cúbicas. Além disso, tivemos a oportunidade de utilizar VBOs, que já haviam sido introduzidos em uma aula prática anterior. Agora, na próxima etapa do projeto, estamos entusiasmados em expandir ainda mais o nosso trabalho, adicionando recursos de iluminação e texturas ao Sistema Solar.