Recent changes 🔊 Login

Info curs

TBA

Calculator

Infographie

Cataloage EGC

Laboratoare

Laboratorul 01

Laboratorul 02

Laboratorul 03

Laboratorul 04

Laboratorul 05

Laboratorul 06

Laboratorul 07

Laboratorul 08

Laboratorul 09

Vacanţă

Teme

Resurse

Notare

Resurse Utile

Table of Contents

Laboratorul 04

Prezentare Tema 1

Prezentare Tema 2

Recuperări laborator

Resurse: Redare text

Regulament General

■ Tema 2 - Skyroads

Tema 1 - Bow and Arrow

Tema 3 - Stylised Runner

Transformări 3D

Rotaţia

Translaţia

OX

OY

ΟZ

OX

origine

Utilizarea bibliotecii GLM

Cerințe laborator

Scalarea

Rotația față de axa

Rotația față de axa

Rotația față de axa

Rotația față de o

Scalarea față de

Scalarea față de un

punct oarecare

axă paralelă cu axa

Prezentare Tema 3

Elemente de Grafică pe

Search



Laboratorul 04

Video Laborator 4: https://youtu.be/huCrfe9sbMQ

Autor: ■Alex Dinu

Transformări 3D

Obiectele 3D sunt definite într-un sistem de coordonate 3D, de exemplu XYZ. În cadrul acestui laborator vom implementa diferite tipuri de transformări ce pot fi aplicate obiectelor: translații, rotații și scalări. Acestea sunt definite în format matriceal, în coordonate omgene, așa cum ați învățat deja la curs. Matricile acestor transformări sunt următoarele:

Translația

$$egin{bmatrix} x' \ y' \ z' \ 1 \end{bmatrix} = egin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & t_x \ 0 & 1 & 0 & t_y \ 0 & 0 & 1 & t_z \ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} egin{bmatrix} x \ y \ z \ 1 \end{bmatrix}$$

Rotația

Rotația față de axa OX

$$egin{bmatrix} x' \ y' \ z' \ 1 \end{bmatrix} = egin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \ 0 & cos(u) & -sin(u) & 0 \ 0 & sin(u) & cos(u) & 0 \ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} egin{bmatrix} x \ y \ z \ 1 \end{bmatrix}$$

Rotația față de axa OY

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ z' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} cos(u) & 0 & sin(u) & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ -sin(u) & 0 & cos(u) & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix}$$

Rotația față de axa OZ

$$egin{bmatrix} x' \ y' \ z' \ 1 \end{bmatrix} = egin{bmatrix} cos(u) & -sin(u) & 0 & 0 \ sin(u) & cos(u) & 0 & 0 \ 0 & 0 & 1 & 0 \ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} egin{bmatrix} x \ y \ z \ 1 \end{bmatrix}$$

Rotația față de o axă paralelă cu axa OX

Rotația relativă la o axă paralelă cu axa OX se rezolvă în cel mai simplu mod prin:

- 1. translatarea atât a punctului asupra căruia se aplică rotația cât și a punctului în jurul căruia se face rotația a.î. cel din urmă să se afle pe axa OX
- 2. rotația normală (în jurul axei OX)
- 3. translatarea rezultatului a.î. punctul în jurul căruia s-a făcut rotația să ajungă în poziția sa inițială

Similar se procedeaza și pentru axele paralele cu OY și OZ.

La curs veți învăța cum puteți realiza rotații față de axe oarecare (care nu sunt paralele cu OX, OY sau OZ).

Scalarea

Scalarea față de origine

$$egin{bmatrix} x' \ y' \ z' \ 1 \end{bmatrix} = egin{bmatrix} s_x & 0 & 0 & 0 \ 0 & s_y & 0 & 0 \ 0 & 0 & s_z & 0 \ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} egin{bmatrix} x \ y \ z \ 1 \end{bmatrix}$$

Dacă sx=sy=sz atunci avem scalare uniformă, altfel avem scalare neuniformă.

Scalarea față de un punct oarecare

Scalarea relativă la un punct oarecare se rezolvă în cel mai simplu mod prin:

- 1. translatarea atât a punctului asupra căruia se aplică scalarea cât și a punctului față de care se face scalarea a.î. cel din urmă să fie originea sistemului de coordonate
- 2. scalarea normală (față de origine)
- 3. translatarea rezultatului a.î. punctul față de care s-a făcut scalarea să ajungă în poziția sa inițială

Utilizarea bibliotecii GLM

În cadrul laboratorului folosim biblioteca GLM care este o bibliotecă implementată cu matrici în formă coloană, exact același format ca OpenGL. Forma coloană diferă de forma linie prin ordinea de stocare a elementelor matricei în memorie, Matricea de translație arată în modul următor în memorie:

```
glm::mat4 Translate(float tx, float ty, float tz)
return glm::mat4(
        1, 0, 0, 0,
                      // coloana 1 in memorie
        0, 1, 0, 0, // coloana 2 in memorie
        0, 0, 1, 0, // coloana 3 in memorie
       tx, ty, tz, 1); // coloana 4 in memorie
```

Din această cauză, este convenabil ca matricile să fie scrise manual în forma aceasta:

```
glm::mat4 Translate(float tx, float ty, float tz)
return glm::transpose(
         glm::mat4( 1, 0, 0, tx,
                   0, 1, 0, ty,
                    0, 0, 1, tz,
                    0, 0, 0, 1)
```



În framework-ul de laborator, în fișierul Transform3D.h sunt definite funcțiile pentru calculul matricilor de translație, rotație și scalare. În momentul acesta toate funcțiile întorc matricea identitate. În cadrul laboratorului va trebui să modificați codul pentru a calcula matricile respective.

În cadrul laboratorului, în fișierul Laborator4.cpp, există o serie de obiecte (cuburi) pentru care, în funcția Update(), inainte de desenare, se definesc matricile de transformări. Comanda de desenare se dă prin funcția RenderMesh(), care are ca parametru și matricea de transformări.



modelMatrix = glm::mat4(1); modelMatrix *= Transform2D::Translate(1, 2, 1); RenderMesh(meshes["box"], modelMatrix);

Pentru exemplul anterior, matricea de translație creată va avea ca efect translatarea cubului curent cu (1, 2, 1). Pentru efecte de animație continuă, pașii de translație ar trebui să se modifice în timp.

Cerințe laborator

- 1. Descărcați framework-ul de laborator 2. Completați funcțiile de translație, rotație și scalare din /Laborator4/Transform3D.h
- 3. Să se realizeze animații la apăsarea tastelor (în OnInputUpdate) pentru cele 3 cuburi, astfel: cu tastele W, A, S, D, R, F să se deplaseze primul cub în scenă
 - cu tastele 1 și 2 să se scaleze al doilea cub (să se mărească și să se micșoreze) față de centrul propriu
 - cu tastele 3, 4, 5, 6, 7, 8 să se rotească al treilea cub față de axele locale OX, OY, OZ

egc/laboratoare/04.txt · Last modified: 2020/11/02 11:22 by ovidiu.dinu

■ Media Manager ♣ Back to top