GAUTHIER Silvère LAMEIRA Yannick PELADAN Cécile





Année: 2014-2015

SOMMAIRE

- Introduction
 - Sujet
 - Objectifs Principaux
- Développement
 - API
 - Modèles
 - Outils
 - Interface
- Conclusion et Perspectives
 - Conclusion
 - Perspectives

Introduction

Sujet

L'objectif de ce projet est de créer un logiciel de sculpture 3D. L'utilisateur aurait à disposition un maillage déformable, qu'il pourrait modeler avec différents outils de sculpture.

Le principe de base est de recréer virtuellement une sculpture sur de l'argile.

Introduction

Objectifs principaux

- Maillage malléable
- Rendu rapide
- Contenu diversifié
- Algorithmes efficaces
- Réutilisabilité et extensibilité
- Ergonomie et intuitivité pour l'interface

Développement

API

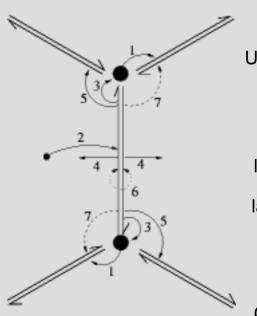
« Application Programming Interface »

Ce terme désigne un ensemble normalisé de classes, méthodes ou fonctions servant de façade.

La programmation se fait alors en réutilisant des « *briques* » de fonctionnalités présentes dans l'API, sans avoir besoin de connaître les détails internes.

Structure de Maillage

« HalfEdge data structure »



Une arêtes est décomposée en deux demi-arêtes orientées

Pour chaque demi-arête, on mémorise un pointeur vers la demi-arête opposée, le sommet vers lequel elle pointe, la face à laquelle elle appartient, la demi-arête suivante et la demi-arête précédente.

Chaque sommet contient un pointeur sur une demi-arête

sortante et chaque face, un pointeur vers une de ses demi-arêtes.

Très pratique pour parcourir un maillage de diverses façons.

Octets par sommet ? (120)

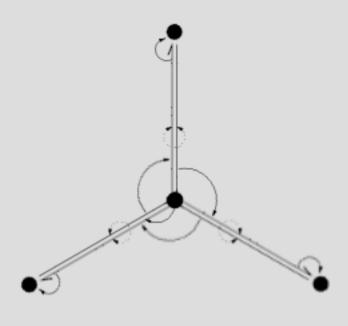
```
typedef struct HalfEdge {
    Vertex* vertex;
    Face* face;
    HalfEdge* next;
    HalfEdge* opposite;
    HalfEdge* previous;
} HalfEdge;

typedef struct Vertex {
    QVector3D coords;
    HalfEdge* outgoing;
    int index;
} Vertex;

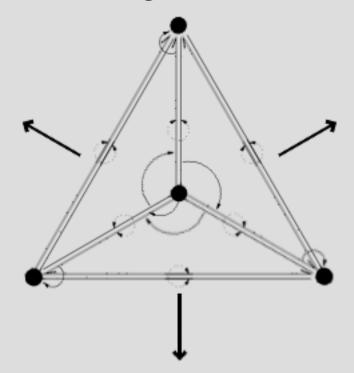
typedef struct Face {
    HalfEdge* edge;
} Face;
```

Structure de Maillage « HalfEdge data structure »

Voisinage des points



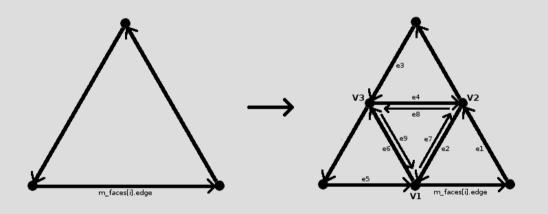
Voisinage des faces



Fonctions de la surcouche

```
// ======= PUBLIC MEMBERS (high level) ==========
public:
   // Add a face with triangles fan wich begins in vertices[0], vertices must be given counterclockwise
    bool addFace(OVector<OVector3D> vertices):
   // Cut an edge between two vertices in two parts equally
    bool cutEdge(QVector3D vertex1, QVector3D vertex2);
   // Merge the two edges vertex1-to-vertex2 and vertex2-to-vertex3
    bool mergeEdge(QVector3D vertex1, QVector3D vertex2, QVector3D vertex3);
   // Get a list of vertices in area "areaSize" around "position"
   QVector<QVector3D> getVertices(QVector3D position, float areaSize);
    // Get a list of vertices neighbours of "vertex" with "degree" recursions around
   QVector<QVector3D> getNeighbours(QVector3D vertex, int degree);
   // Get the normal of the face containing position
   QVector3D getNormal(QVector3D position);
   // Move a vertex or many vertices by "move"
   void moveVertex(QVector3D vertex, QVector3D move);
   void moveVertex(int index, QVector3D move);
   void moveVertices(0Vector<0Vector3D> vertices. 0Vector3D move);
```

Algorithmes: subdivisions



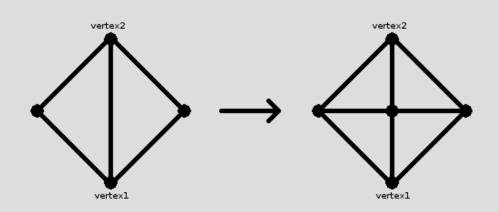
Subdivision globale:

- Couper le triangle en 4
- Raccorder les arêtes et points

VERSUS

Subdivision locale:

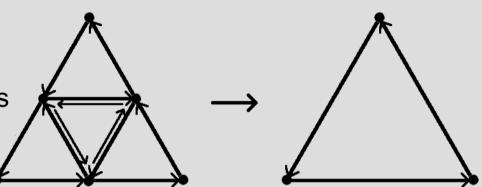
- Couper l'arête en deux
- Raccorder les points



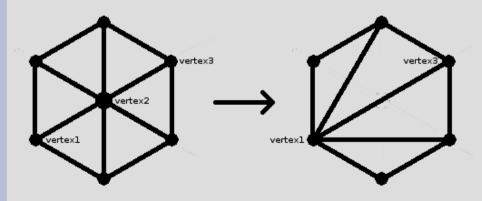
Algorithmes : décimations

Décimation globale :

- Sélection d'un groupe de 4 triangles
- Calcul des angles dièdres entre triangles
- Calcul des angles plans entre arêtes
- Fusion des 4 triangles



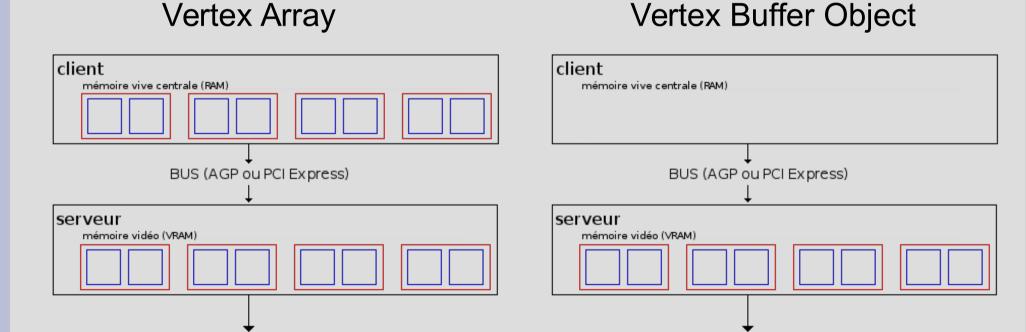
VERSUS



Décimation locale:

- Sélection de 2 arêtes « courtes »
- Calcul des angles plans entre arêtes
- Fusion des 2 arêtes

Technique de rendu



Gain de performance avec les Vertex Buffer Objects

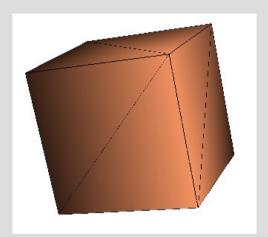
écran

écran

- Implémentation de cinq modèles définis par:
 - des paramètres géométriques,
 - et un paramètre pour le pas de discrétisation.
- Chaque modèle est créé face par face.

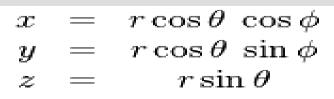
• Cube:

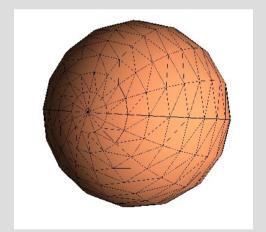
Pour chaque point :
x varie entre [-w /2;w /2]
y varie entre [-h/2;h/2]
z varie entre [-d /2;d /2]



• Sphère:

Pour chaque point, soient θ pour
la latitude avec θ € [0 ; π[et φ pour
la longitude avec φ € [0 ; 2π[





- Cylindre et Cône
 - Pour chaque point, soit $\alpha \in [0; 2\pi[$.

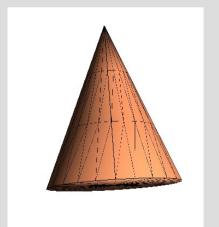
$$x = radius * cos(\alpha * u)$$

$$y = \frac{\pm height}{2}$$

$$z = radius * sin(\alpha * u)$$

 Pour le cône, on a une variation du rayon selon la hauteur (thalès).





• Tore:

Pour chaque point :

$$x(u, v) = (R + r \cos v) \cos u$$

$$y(u, v) = (R + r \cos v) \sin u$$

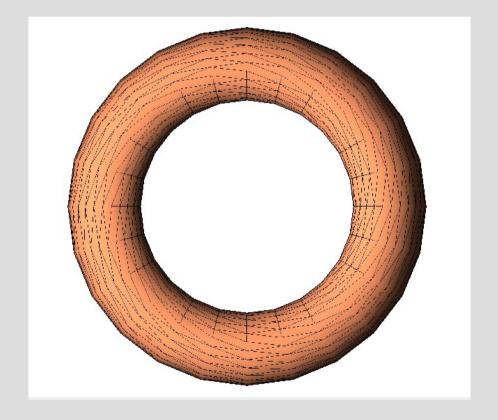
$$z(u, v) = r \sin v$$

Où:

u,v appartiennent à l'intervalle [0, 2π [,

R est la distance entre le centre du tube et le centre du tore,

r est le rayon du cercle C.



• <u>Définition de « outils » :</u>

« Les outils permettent de modifier les maillages suivant leurs spécifications sur un objet donné grâce à un brush. »

Outils à modification globale :

- gtmove : permet de déplacer un objet dans le repère scène.

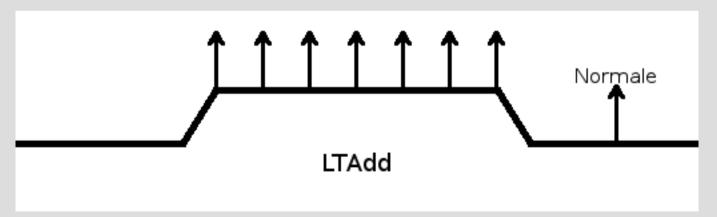
- gtrotate : permet de tourner un objet dans le repère scène.

- gtscale : permet d'agrandir ou de rétrécir un objet dans le repère scène.

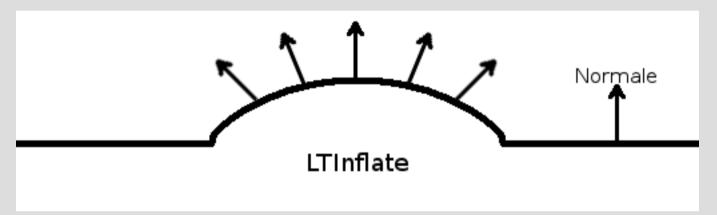
Outils à modification locale :

Ces outils ont une zone d'action (le « brush »).

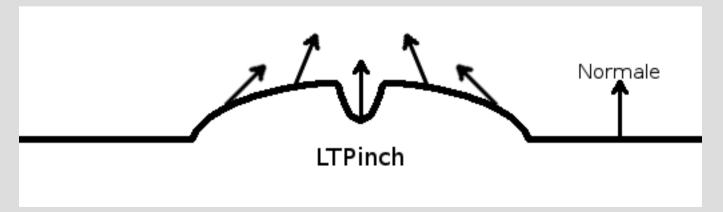
- Ajout de matière :



- Gonflement de matière :



- Pincement de la surface de l'objet :



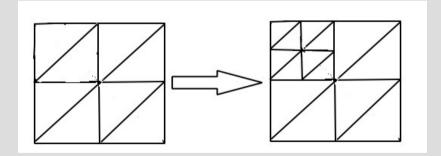
- Autres outils

Lissage de matière

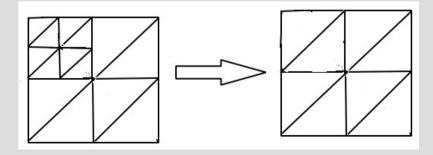
Déplacement de matière

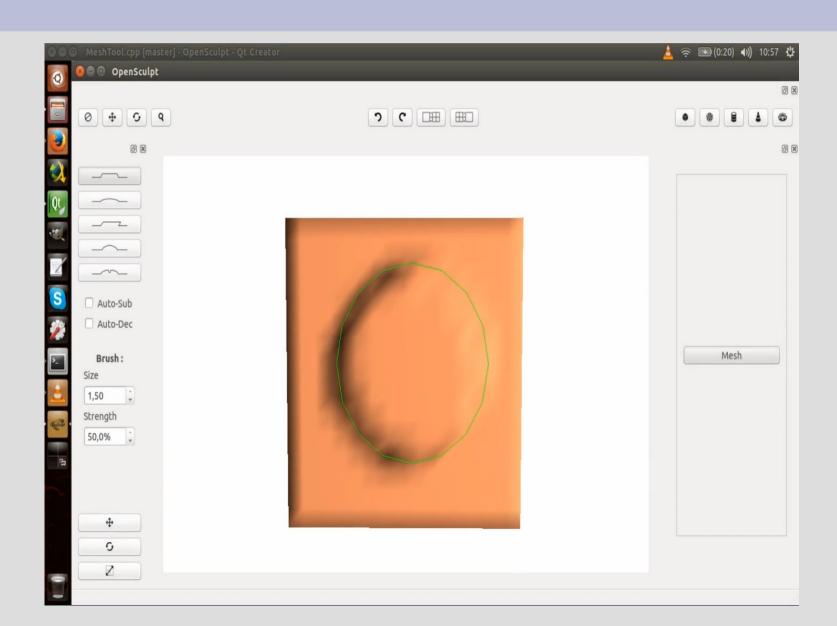
Outils Spéciaux:

Subdivision automatique :



Décimation automatique :





Conclusion et Perspectives

- Conclusion:
 - → Objectifs atteints :
 - une API travaillée et efficace
 - une interface ergonomique et intuitive
 - divers maillages modèles prédéfinis
 - divers outils permettant de modifier un objet
 - Perspectives d'amélioration :
 - Optimisation du programme.
 - Contenu : augmenter le nombre d'outils et de modèles
 - Maillage : fonctions avancées de maillage

Exemple de sculpture

Voici un arbre réalisé avec OpenSculpt :



Merci!



Merci de nous avoir écouté!

- Team OpenSculpt -