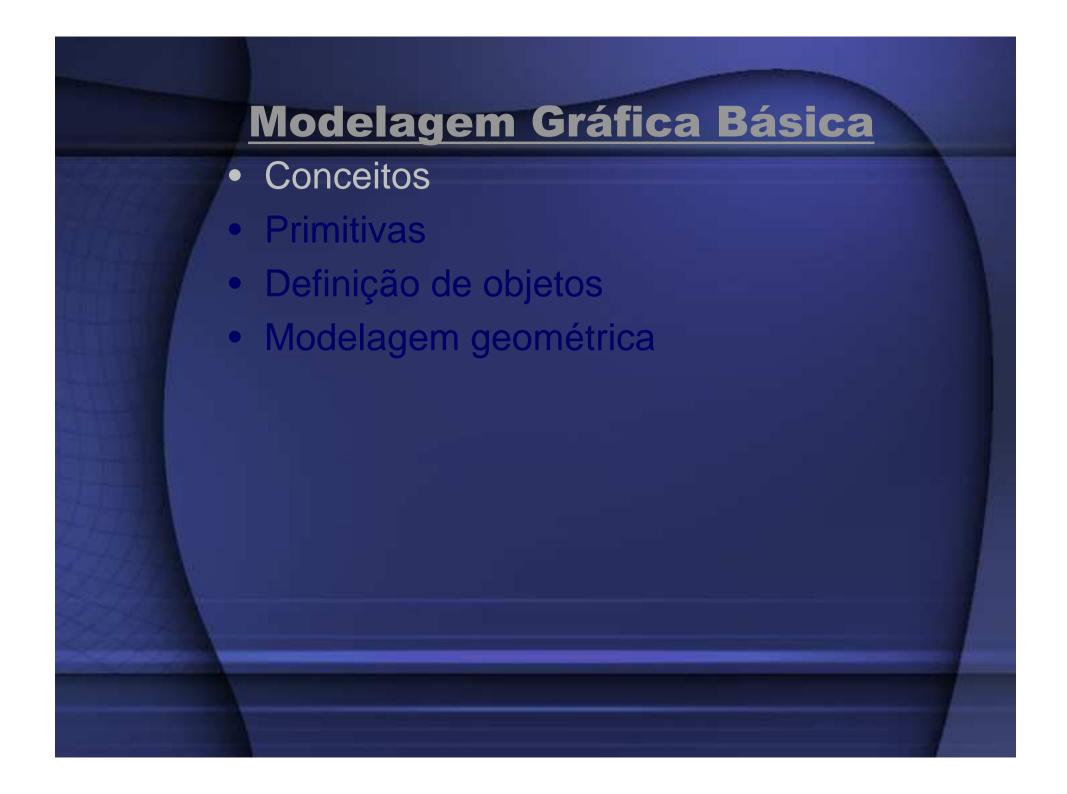
Unisul Ciência da Computação Modelagem Gráfica e Jogos de Computador Parte 5 – Modelagem Gráfica Básica Profa. Taís Appel Colvero



- Conceitos
- Primitivas
- Definição de objetos
- Modelagem geométrica

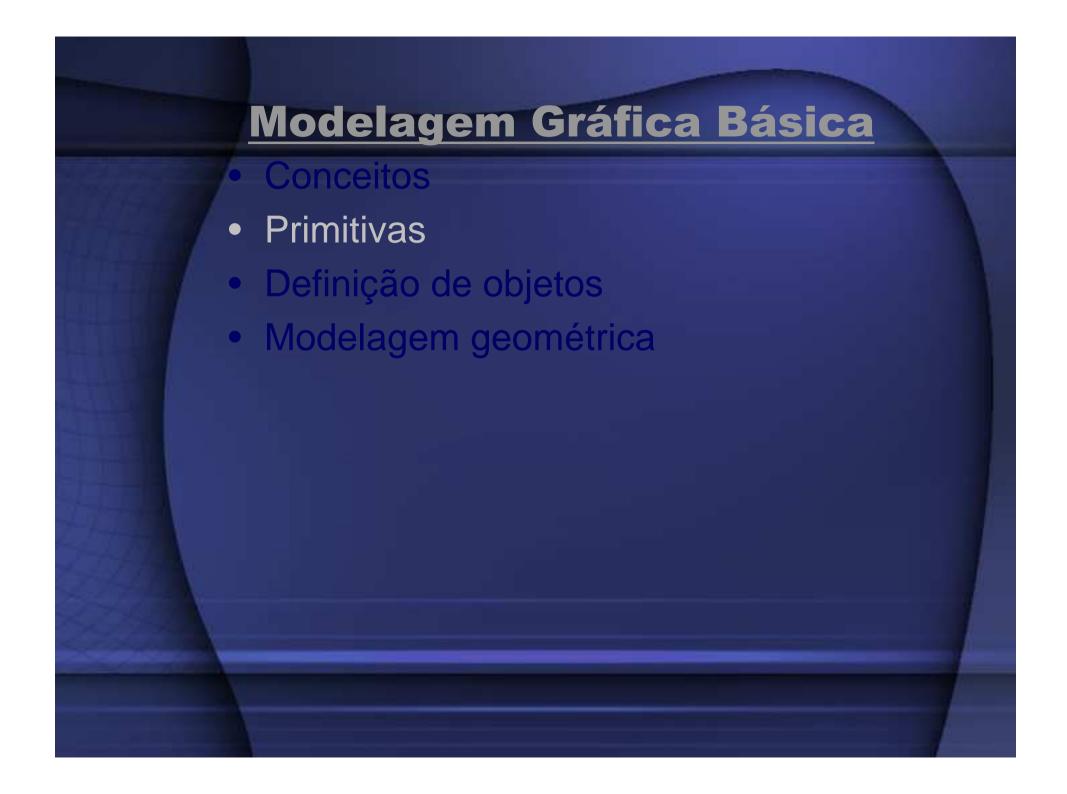


#### **Conceitos**

- O que é um modelo?
  - Segundo o dicionário é o desenho ou imagem que representa o que se pretende reproduzir, desenhando, pintando ou esculpindo;
- Para que utilizar modelos?
  - Para facilitar a análise de fenômenos e situações, simular comportamentos, estudar características de alguma coisa;
  - Por exemplo um modelo de uma estrada serve para testar situações de tráfego intenso (dentre muitas outras situações).

#### **Conceitos**

- Quais os tipos de modelos?
  - Modelos físicos: prédios, navios, carros, pontes, casas;
  - Modelos moleculares: arranjo de átomos;
  - Modelos matemáticos: equações e dados;
  - Modelos computacionais: dados armazenados no computador.
- Então o que é modelagem?
  - Modelagem: ato (operação) de modelar;
  - Em modelagem gráfica são utilizadas primitivas para modelar.



#### **Primitivas**

- A maneira básica de gerar uma imagem é através do que chamamos de primitivas gráficas, ou seja, as estruturas e formas das quais derivam muitas outras formas de gráficos;
- As primitivas são os elementos básicos que compõem um desenho qualquer;
- Primitivas gráficas: linha, retângulo, triângulo e circunferência...;

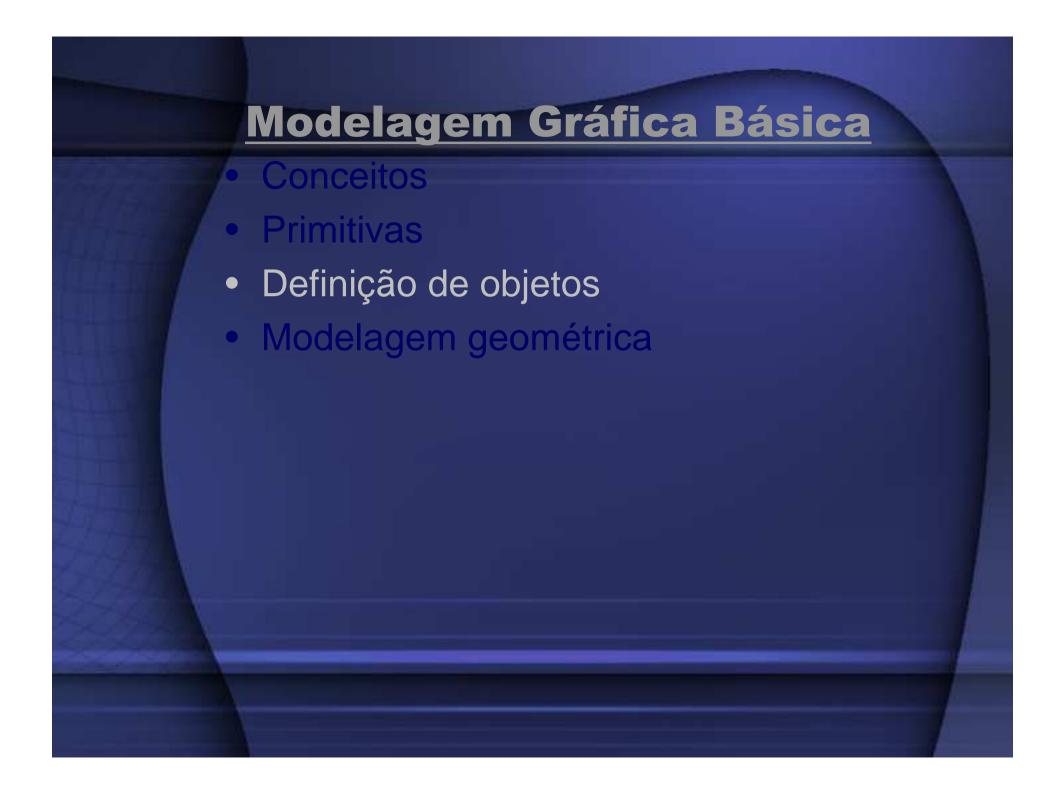
#### **Primitivas - tarefa**

Para fazer em grupo de 3 e entregar no final da aula (dia 16/05):

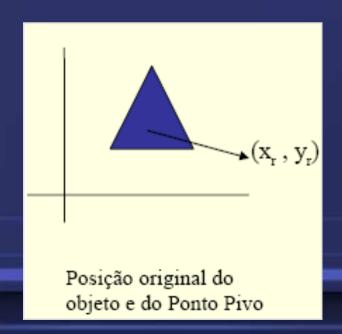
- Fazer em OpenGL o desenho de pelo menos três das primitivas gráficas;
- Mostrar onde estão designadas as primitivas e responder (no código como comentário):
  - a) por que utilizar primitivas?
  - b) a partir das primitivas no código posso gerar que objetos?
  - c) explique a utilização de OpenGL (facilidade e dificuldade).



Para a próxima aula ler o arquivo
 <u>Modelagem Geométrica</u> e o artigo
 <u>Desenvolvimento de Jogos em</u>
 <u>Computadores e Celulares</u>. Ambos estão
 disponíveis na pasta compartilhada.



 Pivô (origem do sistema de referência do objeto): o pivô é o centro do objeto ou o centro de coordenadas do objeto. É criado automaticamente, no momento em que é criado o objeto.



- Sólido: algo que tem forma própria;
- Sólido por definição é um subconjunto fechado e limitado do espaço Euclidiano:
  - Fechado: se tiver todos os seus contornos;
  - Limitado: finito. Não tem dimensão infinita;
  - Euclidiano: referente à geometria Euclidiana,
    que diz que por um ponto pode-se traçar
    uma única paralela a uma reta.





- No entanto, líquidos, gases, materiais flexíveis e outros como gel e roupas não tem forma própria e também devem ser modelados;
- Para a modelagem da natureza (nuvens, plantas, árvores) usa-se a geometria Fractal;
- Existem diversas geometrias (analítica, descritiva, ortogonal, projetiva...). O SW de modelagem MAYA usa NURBS e outras, por exemplo.

- Qualquer objeto que faça parte do nosso mundo é tridimensional (3D) ainda que seja um fio de cabelo ou uma folha de papel;
- No que se refere a modelagem pode-se dizer que é bidimensional se em uma das dimensões nada ocorrer de importante ou se for no mínimo 100 vezes menor que qualquer uma das outras duas dimensões (ex. folha);
- Um objeto é considerado unidimensional (1D) se nada ocorrer em 2 dimensões ou for 100 vezes menor que a outra dimensão (ex. fio de lã ou cabelo).

- Características para considerar um objeto um sólido em modelagem:
  - rigidez: forma invariável;
  - finitude: dimensões finitas;
  - homogeneidade: ter mesmas propriedades;
  - determinismo dos limites: ser possível descrever seus limites;
  - descritibilidade: nº. finito de propriedades físicas, químicas..;
  - fechamento sobre operações: depois de transformações geométricas ou quaisquer outras operações ainda ser um objeto válido.

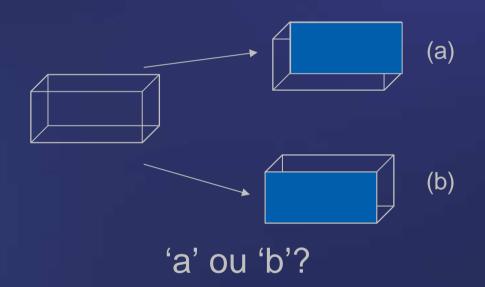
- As representações de objetos são os métodos ou formas utilizadas para representar objetos;
- Algumas das formas mais conhecidas de representação são:
  - aramado;
  - faces;
  - faces poligonais;
  - enumeração da ocupação espacial;
  - decomposição do espaço em octrees;
  - representação por partição binária.

Representação híbrida: a mistura de representações. Muitas vezes é a forma mais fácil, considerando que alguns objetos podem ser modelados com menos detalhes e, consequentemente, com menos custo computacional e outros objetos necessitam de mais detalhamento, sendo modelados através de outra representação (a face humana é uma das modelagens mais complexas, com no mínimo 300.000 polígonos).

- Aramado (wire-frame):
  - Considerado apenas arestas;
  - Gera ambigüidade;
  - Muitas vezes n\u00e3o representa corretamente o objeto;
  - Muitos não consideram como uma representação válida;
  - No entanto, pode fazer parte de outras representações (híbrida).



- Aramado (wire-frame):
  - Qual representação é válida?



- Faces limitantes (boundary representation):
  - também chamada de representação por fronteira ou superfícies limitantes;
  - estas superfícies são fechadas e orientáveis;
  - orientável: os lados da superfície. Um externo e outro interno;
  - consiste na descrição de objetos pelos seus contornos: faces, arestas e vértices;
  - esta representação pode ser considerada uma extensão da modelagem 2D por contornos.

- Faces limitantes (boundary representation):
  - apenas a superfície do objeto é considerada;
  - um número finito de faces define a superfície do sólido;
  - uma face do sólido corresponde a um subconjunto da superfície limitante do mesmo;
  - a união de todas as faces do objeto define sua superfície limitante;
  - cada uma das faces é uma região limitada de alguma superfície maior;
  - cada face deve ter uma área finita e ser dimensionalmente homogênea.



- Faces limitantes (boundary representation):
  - o objeto abaixo foi construído apenas com as faces.



- Faces poligonais:
  - Polígonos: figuras planas fechadas formados por segmentos de retas e ângulos;
  - Ex.: triângulos e hexágonos;
  - Os polígonos que permitem cobrir uma área são os triângulos equiláteros, quadrados e hexágonos, fazendo um tesselation (tiling);
  - SW de modelagem utilizam representação por faces triangulares → usa menos memória, menor tempo de *render* e se adapta a qualquer tipo de contorno;

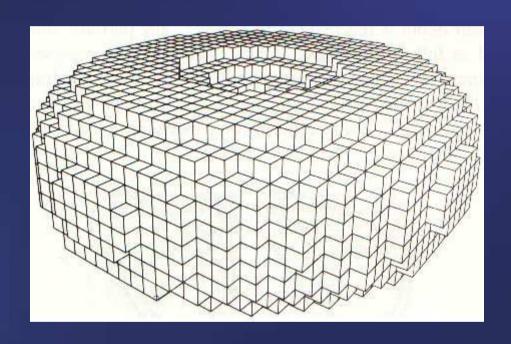
- Faces poligonais:
  - Poliedros: sólidos limitados por um conjunto de polígonos cujos lados pertencem a um número par de polígonos, satisfazendo a fórmula de Euler → V – A + F = 2, onde V = vértices, A = arestas e F = faces. Fórmula para poliedros simples, sem furos;
  - Para poliedros que tenham furos, fórmula de Euler-Poincaré → V A + F H = 2 (C G), onde V, A e F correspondem aos itens anteriores, H é o nº. de loops internos fechados (buracos) nas faces, C é o nº. de partes separáveis e G é o nº de furos que trespassa o objeto.

- Enumeração da ocupação espacial:
  - Esta representação decompõe o sólido em partes;
  - Apenas um sólido permite o preenchimento total do espaço por repetições infinitas dele próprio, o cubo;
  - Nesta representação o espaço é subdividido em cubos que são chamados de voxels;
  - Características:
    - Para verificar se um ponto pertence ao sólido basta ver se o ponto é de algum voxel;
    - Facilidade de ver se dois objetos se interferem;

- Características (continuação):
  - Facilidade de operações como união, diferença e intersecção;
  - Facilidade da obtenção da propriedade de massa e volume;
- Desvantagem: em objetos detalhados e complexos o consumo de memória é alto;
- Foi inicialmente utilizada em jogos, no entanto, hoje há melhores soluções devido seu custo de armazenagem e representação realística (*render*).

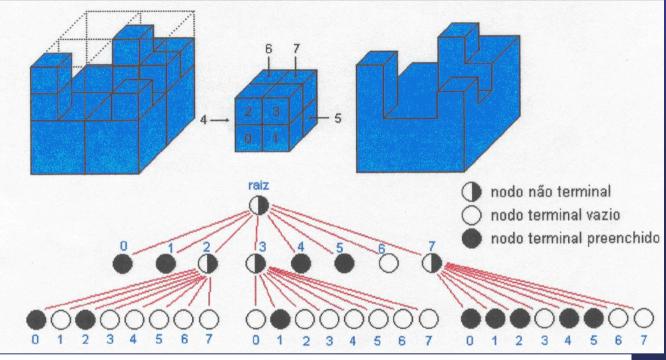


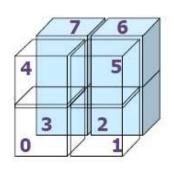
Enumeração da ocupação espacial:

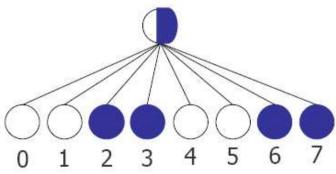


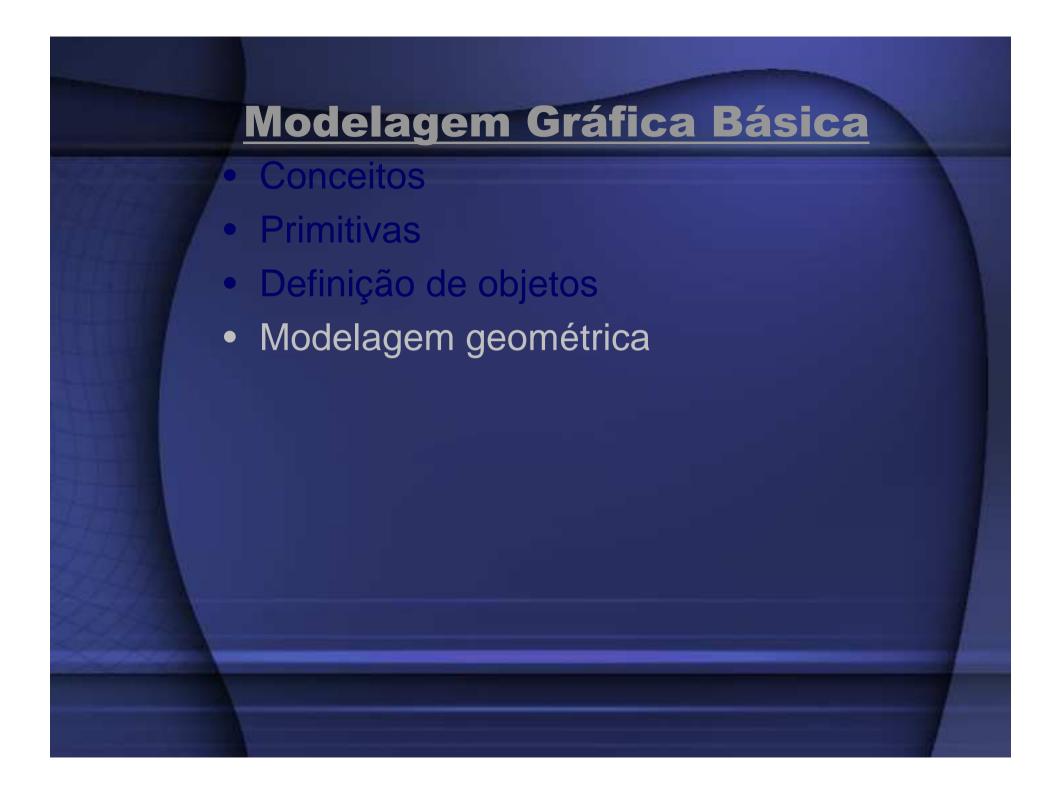
- Decomposição do espaço em octrees:
  - Também chamada de árvore com oito filhos;
  - Envolve o objeto por um cubo que em seguida é dividido em oito cubos menores de igual tamanho;
  - Classificação:
    - Cheio, caso o objeto ocupe todo o espaço de classificação;
    - vazio, caso o objeto não ocupe nenhuma parte do cubo;
    - Cheio-vazio, caso o objeto ocupe parte do cubo.

Decomposição do espaço em octrees:

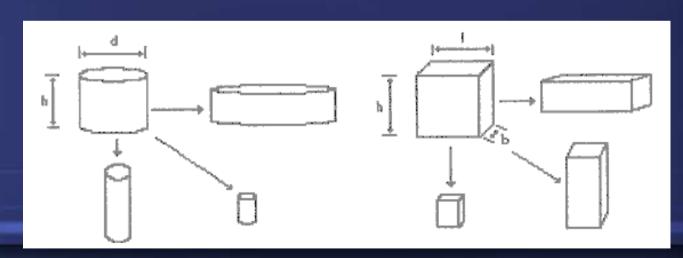




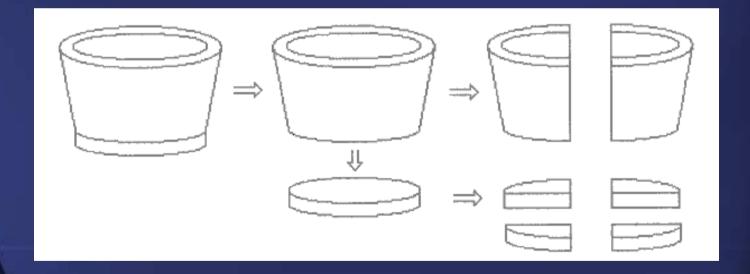




- Instanciamento de primitivas:
  - Baseada na noção de famílias de objetos, onde cada membro é distinguido por alguns parâmetros;
  - Cada família é chamada de primitiva genérica e cada objeto de instância primitiva.

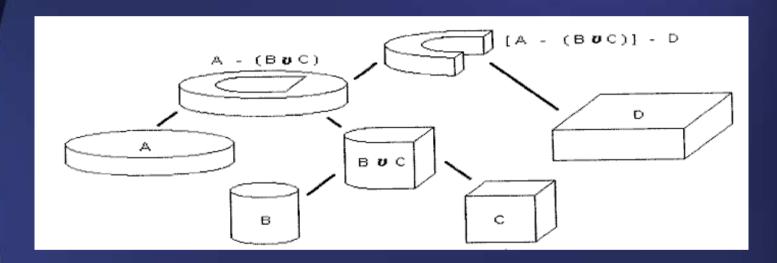


- Decomposição em células:
  - Um sólido pode ser representado por sua decomposição em células;
  - Facilidade de modelar.

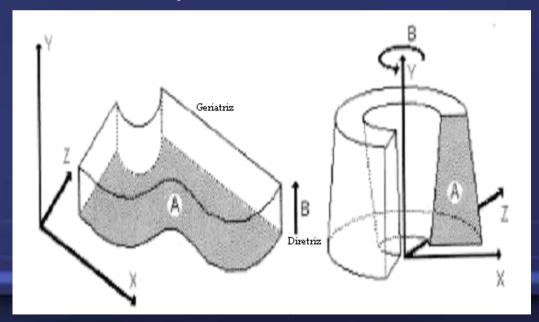


- Geometria sólida construtiva:
  - Usa um esquema de representação de sólidos através de operações booleanas ou combinação de componentes sólidos a partir de soma, subtração e intersecção;
  - A representação CSG é uma árvore binária ordenada, onde os nodos intermediários representam operadores que podem ser de movimentos rígidos, uniões, intersecções ou diferenças e os nodos terminais são transformações que contenham os argumentos de definição de movimentos rígidos.

Geometria sólida construtiva:

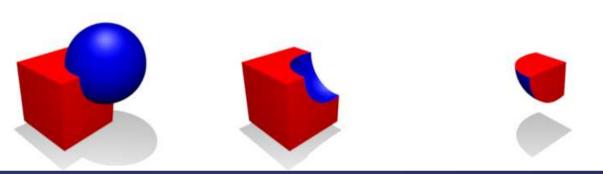


- Sweeping (varredura):
  - Cria objetos baseados na noção de trajetórias, onde uma destas é a diretriz (caminho) e a outra a geratriz (contorno);
  - Há dois tipos translacional e rotacional.





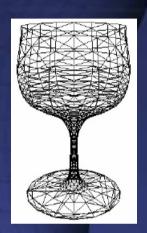
 Qual o tipo de modelagem geométrica utilizada abaixo e como foi feita a composição das três imagens?



2) A mesa abaixo foi construída com características em comum em suas partes. Qual a modelagem utilizada e o que tem características são estas?



# Exercícios para entrega 06/06



- 3) Qual a vantagem de se utilizar a modelagem que foi utilizada no cálice ao lado?
- 4) Pesquise, explique e dê exemplo em forma de figuras dos dois tipos de modelagem por varredura: translacional e rotacional.
- 5) O que são as primitivas gráficas?
- 6) O que é e qual a função do pivô?
- Descreva duas características para considerar um objeto um sólido em modelagem gráfica.
- 8) Qual a diferença de polígonos e poliedros?
- Explique pelo uma vantagem e uma desvantagem da enumeração da ocupação espacial.
- 10) Explique a decomposição do espaço em octress.