© Professors d'IDI – Curs 2013-2014

Bloc_2: Transformacions Geomètriques i Models

Sessions i Objectius

- Sessió 1 seccions 1 a 3-: Transformacions Geomètriques
 - Objectes glut
 - Entendre el funcionament de les transformacions geomètriques per: posicionar i animar objectes.
 - Utilització en OpenGL.
 - Exercici.
- Sessió 2 –seccions 4 i 5-:
 - Carregar models geomètrics (OBJ) i visualitzar en OpenGL.
 - Aplicació resum de conceptes: crear una escena concreta, poder girar l'escena, poder moure un dels objectes.

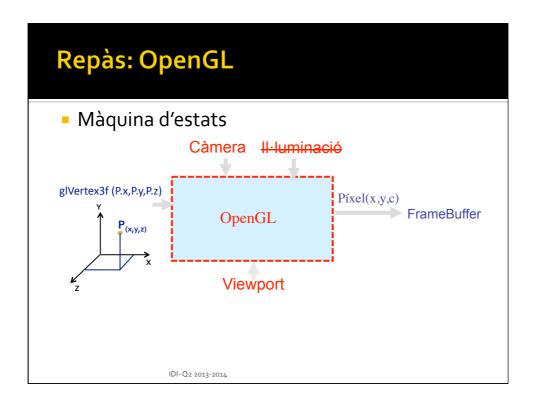
Primer exemple vist

```
void refresh (void) {
 glClear(GL_COLOR_BUFFER_BIT | GL_DEPTH_BUFFER_BIT);
 glBegin(GL_TRIANGLES);
      glColor (1,0,0);
      glVertex3f(-o.5,o.o,o.o);
      glVertex3f(0.5,0.0,0.0);
      glVertex3f(o.o,o.5,o.o);
  glEnd();
 qlutSwapBuffers(); }
int main(int argc, const char *argv[]) {
 glutInit(&argc, ((char **) argv);
 glutInitDisplayMode(GLUT_DEPTH | GLUT_DOUBLE | GLUT_RGB);
 glutInitWindowSize(600,600);
                                                                       1. Inicialitzacions glut
 glutCreateWindow("IDI: Practiques OpenGL");
 glClearColor (0.5,0.5,0.5) => initGL
 glutDisplayFunc (refresh);
                                                                        2. Registre callbacks
                                                                        3. Bucle
 glutMainLoop();
                                                                          processament
 return o; }
                                                                          events
                       IDI- Q2 2013-2014
```

Repàs callbacks

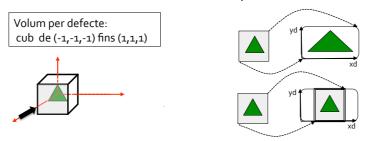
- void glutDisplayFunc (void (*funcName)void);
- void glutReshapeFunc (void (*func)(int width, int height));
- void glutKeyboardFunc (void (*func) (unsigned char key, int x, int y));
- void glutMouseFunc (void (*func)(int button, int state, int x, int y));
- void glutMotionFunc (void (*func) (int x,int y)
- ... altres que anirem veient

glutPostRedisplay(); Per marcar finestra per repintar



Funcions per modificar l'estat

- OpenGL té valors per defecte de les variables d'estat.
- De moment utilitzarem volum de visió per defecte:



 Definició del viewport (glViewport()): mateixa relació d'aspecte que el window per a no tenir deformacions; per defecte tota la pantalla => registrar callback glutReshapeFunc(resize) per redefinir viewport (glViewport(...) quan es modifica grandària finestra.

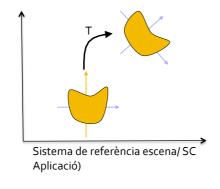
Secció 1: Objectes glut

```
#include <GL/ql.h>
#include <GL/freeglut.h>
void refresh (void)
{ glClear(GL_COLOR_BUFFER_BIT | GL_DEPTH_BUFFER_BIT);
  glBegin(GL_TRIANGLES);
                                       glutWireSphere(GLdouble radius, GLint slices, GLint stacks)
      glVertex3f(-0.5,-0.5,0.0);
                                      glutWireCone (GL double\ base,\ GL double\ height,\ GL int\ slices,\ GL int
       glVertex3f(0.5,0.0,0.0);
       glVertex3f(o.o,o.5,o.o);
                                      glutWireTeapot(GLdouble size)
  glEnd();
  glutSwapBuffers();
int main(int argc, const char *argv[])
{ glutInit(&argc, ((char **) argv);
  glutInitDisplayMode(GLUT_DEPTH | GLUT_DOUBLE | GLUT_RGB);
  glutInitWindowSize(600,600);
  glutCreateWindow("IDI: Practiques OpenGL");
  glutDisplayFunc (refresh);
  glutMainLoop();
  return o;
                        IDI- Q2 2013-2014
```

Instàncies a objectes, ubicar objectes, animació/moviment d'objectes, ubicar objectes respecte càmera per inspecció Necessitem modificar coordenades dels Vèrtexs => TG (gir, escalat, translació o composició d'elles)

Secció 2: TG. Repàs (mireu apunts racó)

Transformacions geomètriques bàsiques: escalat, rotacions, translació



Transformació → Matriu 4×4 geomètrica

IDI- Q2 2013-2014

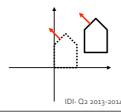
Exemples 2D de Transformacions

Translació de punts

$$x' = x + t_x$$
$$y' = y + t_y$$

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & t_x \\ 0 & 1 & t_y \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x + t_x \\ y + t_y \\ 1 \end{pmatrix}$$

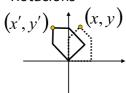
■ Translacions no afecten als vectors



$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & t_x \\ 0 & 1 & t_y \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ 0 \end{pmatrix}$$

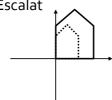
Exemples 2D (en coord, homogènies)

Rotacions



$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix}$$

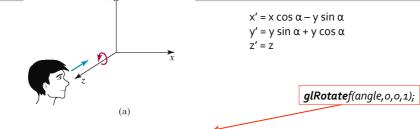
Escalat



$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} s_x & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} s_x x \\ s_y y \\ 1 \end{pmatrix}$$

IDI- Q2 2013-2014

Matriu de rotació sobre l'eix Z



$$R_{Z}(\alpha) \cdot P = \begin{bmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha & 0 & 0 \\ \sin \alpha & \cos \alpha & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x \cos \alpha - y \sin \alpha \\ x \sin \alpha + y \cos \alpha \\ z \\ 1 \end{bmatrix}$$

Matriu de rotació sobre l'eix X
$$R_{x}(\alpha) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \alpha & -\sin \alpha & 0 \\ 0 & \sin \alpha & \cos \alpha & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$R_{x}(\alpha) \cdot P = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \alpha & -\sin \alpha & 0 \\ 0 & \sin \alpha & \cos \alpha & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x \\ y \cos \alpha - z \sin \alpha \\ y \sin \alpha + z \cos \alpha \\ 1 \end{bmatrix}$$
IDI- 02 2013-2014

Matriu de rotació sobre l'eix Y
$$R_{y}(\alpha) = \begin{bmatrix} \cos \alpha & 0 & \sin \alpha & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ -\sin \alpha & 0 & \cos \alpha & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$g|Rotatef(angle, o, 1, o);$$

$$R_{y}(\alpha) \cdot P = \begin{bmatrix} \cos \alpha & 0 & \sin \alpha & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ -\sin \alpha & 0 & \cos \alpha & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x \cos \alpha + z \sin \alpha \\ y \\ -x \sin \alpha + z \cos \alpha \\ 1 \end{bmatrix}$$
IDI- Q2 2013-2014

Matriu d'escalat 3D

$$S(s_x, s_y, s_z) = \begin{bmatrix} s_x & 0 & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 & 0 \\ 0 & 0 & s_z & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$
 glScalef(sx,sy,sz);

$$S(s_x, s_y, s_z) \cdot P = \begin{bmatrix} s_x & 0 & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 & 0 \\ 0 & 0 & s_z & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} xs_x \\ ys_y \\ zs_z \\ 1 \end{bmatrix}$$

IDI- Q2 2013-2014

Matriu de translació

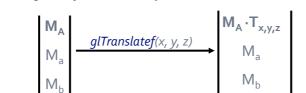
$$T(t_x, t_y, t_z) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & t_x \\ 0 & 1 & 0 & t_y \\ 0 & 0 & 1 & t_z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

glTranslatef(tx,ty,tz);

$$T(t_x, t_y, t_z) \cdot P = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & t_x \\ 0 & 1 & 0 & t_y \\ 0 & 0 & 1 & t_z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x + t_x \\ y + t_y \\ z + t_z \\ 1 \end{bmatrix}$$

Transformations geomètriques i OpenGL

- OpenGL manté dues piles de matrius (la MODELVIEW i la PROJECTION).
 Només una pot estar activa per a ser modificada.
 Per defecte: la pila MODELVIEW
- La matriu αctivα M_A és sempre la del top de la pilα αctivα
- Té intruccions per a crear matrius de TG que afecten a la M_A:
 - void glTranslate{fd}(TYPEx, TYPE y, TYPEz);
 void glRotate{fd}(TYPE angle, TYPE x, TYPE y, TYPE z);
 - void qlScale{fd}(TYPEx, TYPE y, TYPEz);

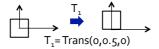


IDI- Q2 2013-2014

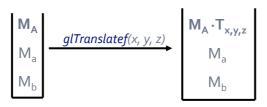
M_A = M_A*TG Noteu l'ordre de la multiplicació!!!

Transformations Geomètriques i OpenGL: exemple 1

- Quan s'envia a pintar un vèrtex V, li aplica primer la matriu del top de la pila MODELVIEW (el "mou") i després "el pinta".
 - V_transformat= M_A * V



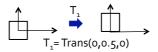
glMatrixMode(GL_MODELVIEW);
glTranslatef(o,o.5,o);
glutWireCube(1);



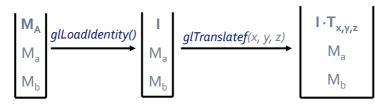
Segur? Quin valor M_A?

Transformations Geomètriques i OpenGL

- Quan s'envia a pintar un vèrtex V, li aplica primer la matriu del top de la pila MODELVIEW (el "mou") i després "el pinta".
 - V_transformat= M_A * V



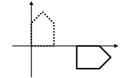
glMatrixMode(GL_MODELVIEW); glLoadIdentity(); glTranslatef(o,o.5,o); glutWireCube(1);



IDI- Q2 2013-2014

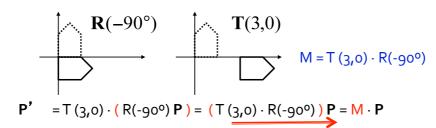
Composició de Transformacions

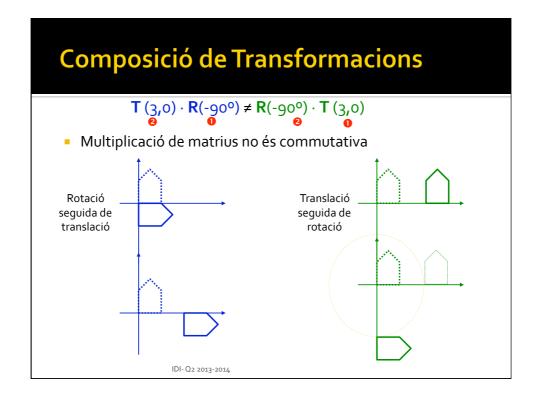
Imaginem que volem

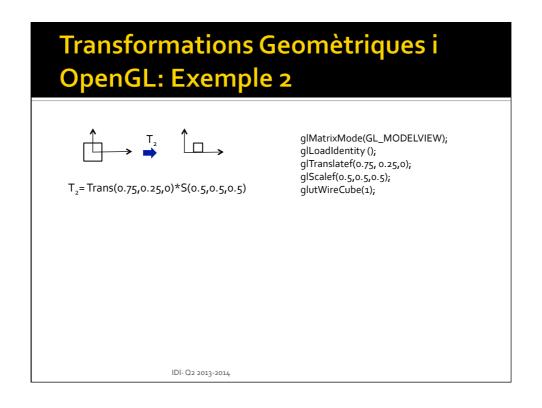


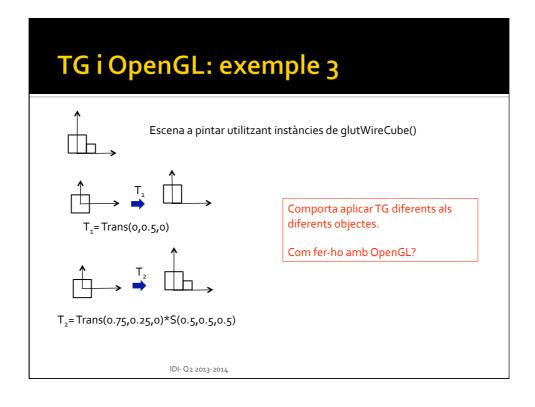
No es pot fer amb cap de les matrius anteriors

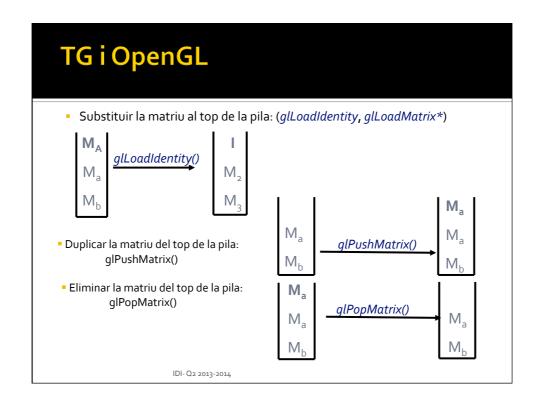
Cal composar/efectuar dues transformacions (moviments)



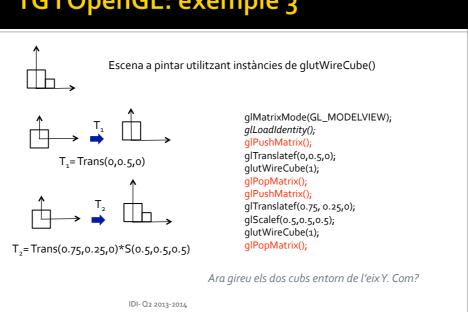












Què heu de fer en 1ra sessió Bloc 2?

- Pintar algun objecte glut (secció 1)
- Utilitzar OpenGL per aplicar TG a un objecte (secció 2)
 - Entendre els paràmetres de les crides i composició d'operacions
 - Recordeu que aplica la matriu del top de la pila
 - Utilitzeu callbacks de teclat i ratolí per modificar TG; els reutilitzareu!!
- Utilitzar OpenGL per a aplicar diferents TG als diferents objectes de l'escena
 - Caldrà Push/Pop Matrius
- Crear una escena utilitzant objectes glut (secció 3) => TG per a crear el ninot i TG per a moure tot el ninot.



