IDI – Resum primer examen

Model Geomètric

Frame Buffer: Memòria, GPU (RAM gràfica) per guardar els píxels que s'han de pintar per pantalla.

Vertex Array Object: Conjunt de VBO, representa un model que volem veure.

Vertex Buffer Object: Estructura de dades que guarda tant els vèrtex d'un model, com els colors, la normal, i

altres característiques dels vèrtexs.

Visualització

Mètode pinta_model(): VAO → Processament de vèrtexs → Rasterització → Processament de fragments.

Processament de vèrtexs - Vertex Shader

View Matrix (Viewing Transform) → Project Matrix (Projection Transform) → Clipping →

→ Viewport (Device Transfrom)

Processament de fragments – Fragment Shader Càlcul de color, i altres efectes.

Com pintar?

```
// Un sol cop

per cada model {

    crear i omplir VAO<sub>i</sub>

    crear i omplir VBO<sub>i</sub>
```

Càmera

Viewport: Finestra OpenGL.

OBS: Posició del observador.

VRP: Posició a on mira la càmera.

 $\alpha_{\rm v}$: Angle de la càmera. $\alpha_{\rm v} = arctg \left(\frac{h_{\rm v}}{2 \times zN} \right) = arcsin \left(\frac{R}{d} \right)$

FOV: Angle d'obertura total. $FOV = 2 \times \alpha_{W}$

zNear: Pla de tall de la càmera per davant.

zFar: Pla de tall de la càmera per darrere.

 ra_w : Relació d'aspecte del Window. $ra_w = \frac{a_w}{h_w}$

View Matrix: Matriu del observador o càmera.

Project Matrix: Matriu de la òptica de la càmera.

$$h_w = 2 \times zN \times tg(\alpha_w); a_w = h_w \times ra_w$$

```
// Cada cop que es refresca
per cada objecte {
    // Calcular la TG<sub>i</sub> a aplicar
    modelTransform(TG<sub>i</sub>)
    // Indicar a OpenGL la TG<sub>i</sub>
```

Window: Finestra de la càmera.

up: Direcció l'eix vertical de la càmera (inclinació)

```
// View Matrix
VM = lookAt(OBS, VRP, up);
// Indicar a OpenGL la VM
viewMatrix(VM);
```

```
// Project Matrix
PM = perspective(FOV, ra, zN, zF);
// Indicar a OpenGL la PM
projectMatrix(PM);
```

Escena sense deformar

Si ra_v < 1, llavors: $FOV = 2 \times \alpha_v$

$$\alpha_{v} = arctg \left(\frac{tg(\alpha_{v})}{ra_{v}} \right)$$

*d > Mínim z de la Esfera Mínima Contenidora.

Zoom: Modificar FOV, mantenir ra.

Paràmetres de la càmera ortogonal

En comptes de tenir un camp de visió en form a de piràmide, és en forma de prisma.

L: Left

R: Riaht

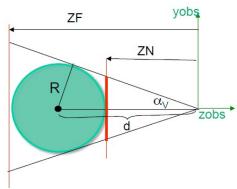
B: Bottom

T: Top zNear, zFar, Window.

$$h_w = t - b \rightarrow h_w = 2R; a_w = r - l$$

Rotate(angle, x, y, z);

Càmera comença mirant al 0,0,0 Z negatives, amb Zfar = 1



Realisme

Back face culling: Càlcul de les coses que es veuen i no es veuen.

Depth Buffer: Mètode EPA després de la rasterització.

Models d'il·luminació

Models locals: Només tenen en compte un objecte i el focus.

Models globals: Tenen en compte els altres objectes, obres, radiositat...

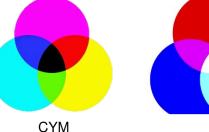
- Model de Lambert: Focus puntual. Objectes només tenen reflexió difusa pura. Es veuen les cares 3D.
- Model de Phong: Focus puntual, objectes només reflexió especular. Suavitzat d'arestes. Canvia segons posició d'espectador.

Elements d'il·luminació a OpenGL

- Ka: Coeficient de reflexió ambient.
- Kd: Coeficient de reflexió difusa.
- Ks: Coeficient de reflexió especular.
- N: Exponent de reflexió especular.
- la: Color Ilum ambient.
- If: Color focus puntual.

Llum en SCO: vec4(posFocus, 1.0)

Llum estàtica en escena: view * vec4(posFocus, 1.0)



RGB

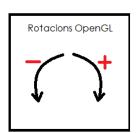
Color

Color additiu: Afegeix color R, G o B segons el desitjat.

Color substractiu: De la llum blanca, li treu R, G o B segons el desitjat.

Models de color

- **CMY(K):** Cian, magenta, groc i **negre**. Model substractiu, utilitzat per imprimir. = 1-C; G = 1-M; B = 1-Y)
- **HSV:** Matís (*hue*, color), saturació (puresa), intensitat.
- CIE: Equació X+Y+Z=1, on cada variable correspon a un estímul humà.



(R