

### Universidade do Minho

Escola de Engenharia

# Computação Gráfica

Fase 2 Grupo 7

Braga, Abril de 2023

Bernardo Amado Pereira da Costa, A95052 Eduardo Miguel Pacheco Silva, A95345 José Carlos Gonçalves Braz, A96168

# Índice

1. Introdução	3
2. Ficheiro XML	
3. Leitura e Interpretação do Ficheiro XML	
3.1. ParseXML	
3.2. EngineMaterials	5
3.3. Engine	5
3.4. Arquitetura Utilizada	6
4. Sistema Solar	7
4.1. Implementação de valores e componentes	7
4.2. XML representativo do Sistema Solar	7
4.3. Representação do Sistema Solar	8
5. Conclusão	9

## 1. Introdução

Nesta segunda fase do trabalho foi-nos pedido para desenvolver cenários gráficos 3D através da leitura e interpretação dum ficheiro XML. Este terá presente várias transformações (*translate, rotate, scale*) que deverão ser aplicadas através dos nossos ficheiros *engine* e *engineMaterials*.

Comparando com a fase anterior, foi necessário criar dois novos *scripts* de código denominados de *engineMaterials.cpp* e *engineMaterials.h*. Mais à frente abordaremos as mudanças realizadas nos ficheiros, bem como a estrutura de dados que decidimos usar para armazenar os dados lidos.

Para além dos objetivos propostos, achamos por bem adicionar uma funcionalidade extra que é a mostragem dos FPS na renderização da cena. Provavelmente, em fases mais adiantadas adicionaremos mais funcionalidades de modo que o projeto esteja mais completo e apelativo.

#### 2. Ficheiro XML

Os ficheiros XML de teste foram-nos providenciados pela equipa docente, mas é importante abordar a estrutura dos mesmos, pois serão parte importante no armazenamento e processamento de informação que retiramos dos mesmos. Em baixo, apresentamos um exemplo dum XML de teste (test\_2\_4.xml):

Figura 1-test 2 4.xml

Os ficheiros XML utilizados para representar uma cena neste âmbito têm na sua essência uma estrutura em árvore. Cada nodo contém um conjunto de transformações geométricas (*translate, rotate, scale*) e modelos (*file.3d*). Para além disso, cada nodo pode também ter nodos filhos aninhados que herdam transformações de nodos anteriores. Como se pode perceber, a ordem das transformações é importante e o armazenamento das mesmas terá que ser cuidadoso de modo a não alterar essa mesma ordem.

Através da figura verifica-se que cada nodo corresponde a um *group* que é definido por um conjunto de elementos (transformações e modelos). Também podemos observar a constituição de cada uma das 3 primitivas das transformações:

- A primitiva *translate* tem como função estabelecer a translação de um objeto através de um vetor (definido por x, y e z).
- A primitiva *rotate* permite estabelecer a rotação de um objeto através de um ângulo (angle) e um vetor de rotação (definido por x, y e z).
- A primitiva *scale* estabelece a escala de um objeto através de escalares (x, y e z).

# 3. Leitura e Interpretação do Ficheiro XML

Nesta fase foi necessário realizar algumas alterações e atualizações em ficheiros fulcrais como os responsáveis por realizar *parsing* dos ficheiros XML fornecidos e *Engine*.

#### 3.1. ParseXML

Recorremos novamente à biblioteca *tinyxml-2* para realizar o *parsing* do ficheiro. As informações extraídas são armazenadas num objeto de classe *World* e num objeto de classe *Content*. *World* armazena informações sobre a janela e a câmera. *Content* armazena informações sobre as transformações e modelos que compõem o mundo.

Construímos duas funções: parseWorld e parseGroup.

A função parseGroup é responsável por ler informações sobre as transformações e modelos contidos num "group". Ela começa por inserir uma matriz de transformação push na stack. De seguida, procura nas transformações por "translate", "rotate" e "scale" e extrai as informações necessárias. Após isso, temos outra condição relativa a encontrar models. Continuamos a procura e desta vez é relativa a subgrupos. No caso de existirem, recorremos a recursividade. Após isto ainda fazemos a verificação da existência de elementos "group" ao mesmo nível e recorremos de novo a recursividade. Por fim, já que fornecemos a instrução "PUSH\_MATRIX" inicialmente, chega a hora de enviar um "POP MATRIX".

Por sua vez, a função *parseWorld* analisa primeiramente os constituintes do *world* como a janela e a câmera (posição e afins) para depois invocar a função *parseGroup*.

A função *parseGroup* recebe um ponteiro para um elemento "group" do arquivo XML e um ponteiro para um objeto de classe "Content" que é usado para armazenar as informações de transformação dos objetos da cena.

#### 3.2. EngineMaterials

A classe *Content* é o cerne deste ficheiro. Aqui definimos as funções que usaremos no parseXML.cpp. Estas traduzem ações como rotações, translações, *scaling*, push matrix e pop matrix. Teremos também um método denominado de *applyContent* que aplica as operações anteriormente referidas numa ordem correta para a renderização de objetos tridimensionais. Teremos também, como seria previsível, classes referentes ao *World*, *Window* e *Camera*.

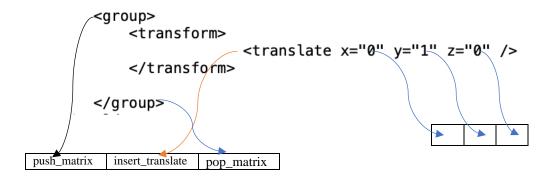
#### 3.3. Engine

Neste ficheiro optamos por incluir a mostragem dos FPS. Para tal, construímos um método denominado de displayFrameRate(). Fizemo-lo porque consideramos que seria uma adição valiosa para o projeto no sentido de o tornar mais completo.

#### 3.4. Arquitetura Utilizada

Acima explicamos o código e as alterações realizadas. No entanto, é necessário especificar a estrutura que utilizamos para ir processando e armazenando as transformações que são realizadas. Optamos pelo uso de dois vetores, sendo que um vai conter valores (relativos às transformações) e o outro vai conter as transformações bem como as instruções de push\_matrix e pop\_matrix e *models*.

A título de exemplo muito simples, apresentamos um excerto bastante simples dum XML e o que aconteceria consequentemente na estrutura:



Podemos observar pelo esquema acima que push\_matrix e pop\_matrix são ações sem valores associados e com propósito de orientação e sequencialidade de leitura do XML. Por sua vez, as células referentes a *insert\_translate, insert\_rotate* e *insert\_scale* terão valores associados que estarão presentes no array values. Assim sendo, *scale* e translate teriam 3 valores associados (coordenadas x, y e z) e *rotate* teria 4 valores associados (o ângulo e as 3 coordenadas).

#### 4. Sistema Solar

#### 4.1. Implementação de valores e componentes

De modo a concretizar de maneira fiel a modelação do Sistema, recorremos (tal como já foi possível observar) a funções como *translate*, *rotate* e *scale*. Usamos também uma transformação denominada de *color* que pretende representar as cores de cada planeta. Assim, desenhamos cada planeta através de esferas, aplicando depois transformações que tiveram em conta diversos fatores. A considerar: *translate* refere-se às distâncias entre planetas, *rotate* a diferentes fases orbitais e *scale* às dimensões com que os mesmos são representados comumente.

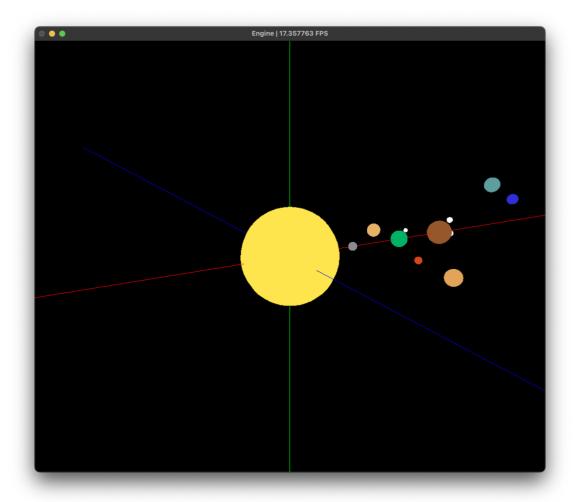
Para uma representação adequada das cores, utilizamos códigos de cores RGB, adaptando os mesmos ao *OpenGL*.

#### 4.2. XML representativo do Sistema Solar

Para representar graficamente o Sistema Solar escrevemos um ficheiro XML tendo em atenção as escalas e cores que estão presentes nas representações do mesmo. A organização deste ficheiro rege-se pela distância dos planetas ao Sol, representando este primeiro, como se pode ver abaixo pelo excerto exemplificativo:

Figura 2- test 2 solar.xml

### 4.3. Representação do Sistema Solar



Como é possível observar, os planetas encontram-se em posições diferentes que representam uma trajetória orbital dos mesmos. O seu tamanho difere, bem como as suas cores. É importante ressalvar também que os FPS encontram-se representados também, sendo eles 17.357763 na altura em que a imagem foi capturada.

#### 5. Conclusão

Consideramos importante efetuar uma análise crítica do trabalho realizado.

O programa funciona corretamente e a implementação está intuitiva e em concordância com a estrutura do XML. Conseguimos implementar uma estrutura de dados simples de trabalhar e manipular que nos permitirá, possivelmente, mais tarde realizar alterações de escala se necessário.

Apesar de terem sido necessárias algumas adaptações relativamente à primeira fase, consideramos que o trabalho desenvolvido foi satisfatório, tendo sido superados todos os requisitos.

Por fim, comprometemo-nos a, possivelmente, numa próxima fase adicionar extras que nos pareçam interessantes como o desenvolvimento duma *demo scene* mais complexa que envolva, por exemplo, a Cintura de Kuiper.