

Universidade do Minho

Escola de Engenharia

Mestrado Integrado em Engenharia Informática

Computação Gráfica

Ano Letivo de 2015/2016

Relatório da 1ª Fase

João Pedro Monteiro Miranda 67714

João Tiago Cruz Cunha 67741

Rui Manuel Abreu Pereira 67747

João Carlos Silva Monteiro 67740

Índice

1. Introdução	1
2. Gerador	2
2.1. Código Fonte	3
2.2. Algoritmos de Desenho	3
2.2.1 Plano	3
2.2.2 Caixa	4
2.2.3 Esfera	5
2.2.4 Cone	6
3. Motor	7
3.1. Ficheiro XML	8
4. Estruturação do Projeto	9
5. Exemplos	10
5.1. Plano	10
5.2. Caixa	11
5.3. Esfera	12
5.4. Cone	13
5.4.1 XML com quatro figuras	14
6. Conclusão	15

Índice de Figuras

Figura 1 - Resultado do modelo	2
Figura 2 - Plano	3
Figura 3 - Caixa	4
Figura 4 - Esfera	5
Figura 5 - Cone	6
Figura 6 - Ilustração da Solution no Visual Studio 2015	9
Figura 7 - Plano	10
Figura 8 - Caixa	11
Figura 9 - Esfera	12
Figura 10 - Cone	13
Figura 11 - Quatro figuras	14

1. Introdução

Esta unidade curricular, tem como objectivo introduzir uma nova perspectiva de programação. Esta permite-nos ter uma manipulação gráfica conseguindo através do OpenGL, uma API muito versátil utilizada no desenvolvimento de aplicativos gráficos, ambiente 3D, jogos, etc.

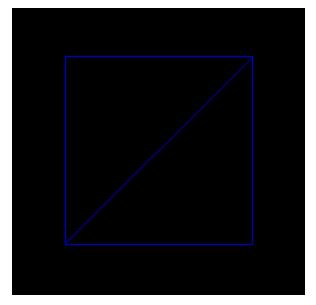
Para consolidar os conhecimentos adquiridos nas aulas, foi-nos solicitado a resolução de um projecto prático. O principal objectivo desta fase é criar duas aplicações para o desenvolvimento de uma mini cena baseado num motor 3D. A primeira aplicação denominada por "Gerador" irá ser responsável pela criação de ficheiro .3D de acordo com o input e também conterá toda a informação de cada modelo. Quanto a segunda aplicação denominada por "Engine", esta irá interpretar um ficheiro .XML que conterá o nome dos modelos a criar e de seguida mostrará os modelos pedidos.

As ferramentas utilizadas para o desenvolvimento do software foi o *Visual Studio 2015* e, alem disso, a biblioteca "tinyxml2".

2. Gerador

O gerador será a aplicação responsável pela informação sobre a construção dos modelos, esta aplicação será escrita em XML e terá de ser executada através da linha de comandos como exemplificado no enunciado. Esta aplicação recebe como argumentos o tipo de primitiva e as especificações necessárias a sua definição e tem como objectivo criar um ficheiro .3D onde estarão armazenadas os vértices usados no desenho da primitiva.

O ficheiro XML deve ter o seguinte formato, por exemplo:



Onde "Figura" é o nome da figura do modelo desejado, neste caso, um plano. Todos os modelos são constituídos

Figura 1 - Resultado do modelo

por vários grupos de triângulos. Triângulos com menos de 3 vértices são inválidos e não poderão se usados pelo motor.

Todos os modelos serão desenhados na origem, tal como as funções do *OpenGL* e do *GLUT*. O nosso plano é uma superfície desenhada no plano XZ. Os argumentos que deverão ser usados juntamente com a invocação da aplicação são os seguintes:

- sphere <raio> <fatias> <camadas> <ficheiro>
- box <comprimento> <largura> <altura> <ficheiro>
- cone <raio> <altura> <fatias> <camadas> <ficheiro>
- plane <comprimento> <largura> <ficheiro>

2.1. Código Fonte

A aplicação que gera os modelos está presente no ficheiro Gerador.cpp que inclui a biblioteca *tinyxml2*, como recomendada pelo professor.

2.2. Algoritmos de Desenho

2.2.1 Plano

O plano é constituído por quatro vértices que definem dois triângulos no plano XZ. Os vértices são construídos de maneira a que o centro coincida com a origem e com coordenadas em Y são nulas.

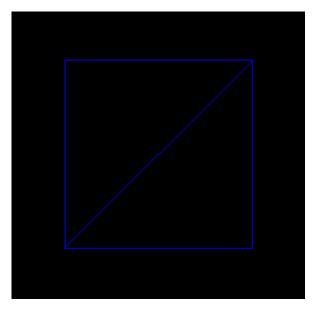


Figura 2 - Plano

2.2.2 Caixa

A caixa é formada por doze triângulos distribuídos em pares pelas seis faces do sólido geométrico. Estes triângulos são definidos apenas por oito pontos que correspondem as coordenadas dos oito vértices do paralelepípedo. Após os oito pontos estarem definidos, definem-se as faces.

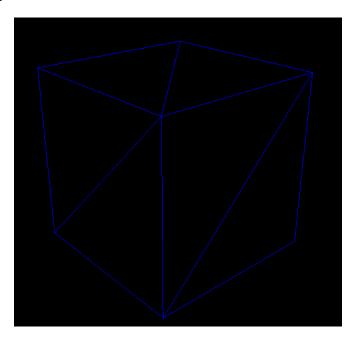


Figura 3 - Caixa

2.2.3 Esfera

A esfera é constituída por diversas subdivisões longitudinais e latitudinais, fatias e camadas respetivamente. Para a criação da esfera usamos coordenadas esféricas, são gerados pontos a uma distância r, que será o raio, do centro da esfera. As camadas correspondem ao número de subdivisões ao longo de *theta* e as fatias ao longo de *phi*. Antes de guardar cada vértice em ficheiro, estes são convertidos para coordenadas cartesianas usando as fórmulas abaixo representadas.

$$x = r.sen(\theta).sen(\varphi)$$
$$y = r.cos(\theta)$$
$$z = r.sen(\theta).cos(\varphi)$$

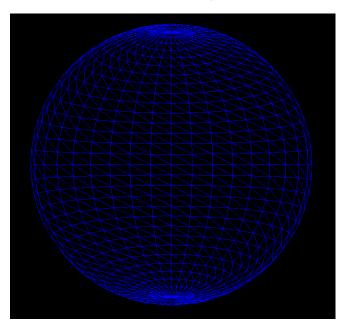


Figura 4 - Esfera

2.2.4 Cone

O cone é definido por uma circunferência na base e á medida que se acrescenta uma nova camada calcula se o novo raio sendo múltiplo de raio/camadas, que será obrigatoriamente menor que o raio da base, e que vai ser usado na construção das várias fatias laterais.

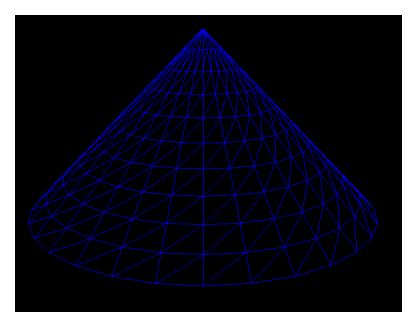


Figura 5 - Cone

3. Motor

O nosso motor gráfico, desenvolvido a partir de um dos esqueletos fornecidos nas aulas práticas, tem como função a leitura de um ficheiro .*XML* que definem os vértices de uma cena a desenhar. Para tal funcionalidade, optamos por dividir o Motor em duas classes: "Engine" e "SceneReader".

Na classe "SceneReader" onde procedemos a leitura do ficheiro .XML ,onde estarão os nomes dos ficheiros .3d a carregar, usando as funções das bibliotecas já mencionadas e uma vez encontrado o nome do ficheiro .3d procede-se ao desenho dos vértices.

Na classe "Engine" o seu esqueleto é idêntico ao que foi usado durante as aulas práticas contendo também a definição das funcionalidades extras.

Estes ficheiros, nesta primeira fase, possuem referências aos modelos 3D feitos no gerador. Utilizando a biblioteca "tinyxml2", processamos os ficheiros XML e desenhamos os modelos referenciados por estes.

Inicialmente, cada modelo será carregado para um vetor, ou seja, todos os modelos irão estar num vetor de vetores. Depois, na função de desenho *drawScene*, os modelos serão desenhados através do modo imediato (*glBegin ... glEnd*). Desta forma, só se lê os modelos dos ficheiros uma vez, ficando depois em memória para serem redesenhados a qualquer momento.

De notar que estamos a utilizar *back face culling*, ou seja, os modelos lidos deverão ter os triângulos com a ordem dos vértices contra os ponteiros do relógio. O gerador define por defeito os vértices desta maneira.

Esta aplicação ainda possui algumas funcionalidades extras:

- Zoom com as teclas + e -;
- Navegação da câmara com as setas do teclado;
- Menu acessível através do teclado mais especificamente as teclas 'O' e 'L', que permite especificar o modo de desenho (preencher ou linhas respectivamente).

A navegação com a câmara, incluindo o *zoom*, é feita usando coordenadas esféricas, onde as setas para cima e para baixo alteram o valor de *phi* e as setas para os lados afetam o valor de *theta*. A função de *zoom* é alcançada mudando o valor de *r*, ou seja, o raio.

3.1. Ficheiro XML

Para gerar uma cena, o ficheiro XML possui duas tags:

- <Scene> indica o inicio e fim da definição da cena;
- <model file= "ficheiro.3d"/> indica um modelo a desenhar em que ficheiro.3d é o nome do ficheiro que contem o modelo XML.

O ficheiro deve seguir a seguinte sintaxe:

4. Estruturação do Projeto

Todo o projeto foi desenvolvido utilizando o *Visual Studio 2015*, criando uma *solution* que contém os dois projetos. O projeto *Engine* utiliza, como é esperado, as bibliotecas do *GLUT* e do *OpenGL*. Fora isto, os projetos não possuem outras dependências, uma vez que a biblioteca do *parser* de *XML* vem incluída por defeito em ambos os projetos.

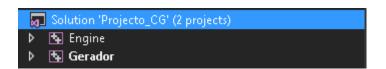


Figura 6 - Ilustração da Solution no Visual Studio 2015

5. Exemplos

De seguida iremos demonstrar alguns exemplos dos modelos que são gerados pelo nosso gerador. Para efeitos de demonstração irão ser desenhadas cenas só com o modelo em causa. As imagens poderão ser redimensionadas para efeitos de formatação deste relatório.

5.1. Plano

```
C:\Users\User\Desktop\CG-2016-master\Projecto_CG\Debug>Gerador plane 10 10 plane .3d

Foi guardado no ficheiro plane.3d um plano XZ com comprimento 10.000000 e largur a 10.000000.

C:\Users\User\Desktop\CG-2016-master\Projecto_CG\Debug>engine teste2.xml

Ficheiro teste2.xml carregado com sucesso

plane.3d
```

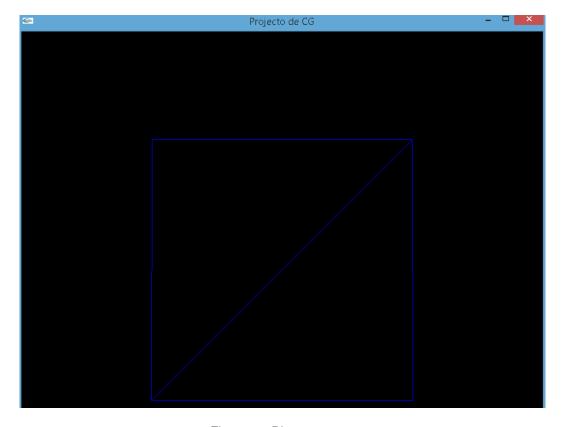


Figura 7 - Plano

5.2. Caixa

```
C:\Users\User\Desktop\CG-2016-master\Projecto_CG\Debug>Gerador box 5 5 5 box.3d

Foi guardado no ficheiro box.3d uma caixa com comprimento 5.000000, largura 5.00

0000 e altura 5.000000.

C:\Users\User\Desktop\CG-2016-master\Projecto_CG\Debug>Engine teste.xml

Ficheiro teste.xml carregado com sucesso

box.3d
```

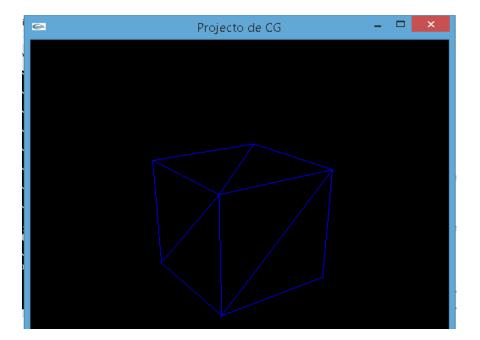


Figura 8 - Caixa

5.3. Esfera

```
C:\Users\User\Desktop\CG-2016-master\Projecto_CG\Debug>Gerador sphere 5 30 30 sp
here.3d

Foi guardado no ficheiro sphere.3d uma esfera com raio 5.000000, 30.000000 fatia
s e 30.000000 camadas.

C:\Users\User\Desktop\CG-2016-master\Projecto_CG\Debug>Engine teste.xml

Ficheiro teste.xml carregado com sucesso

sphere.3d
```

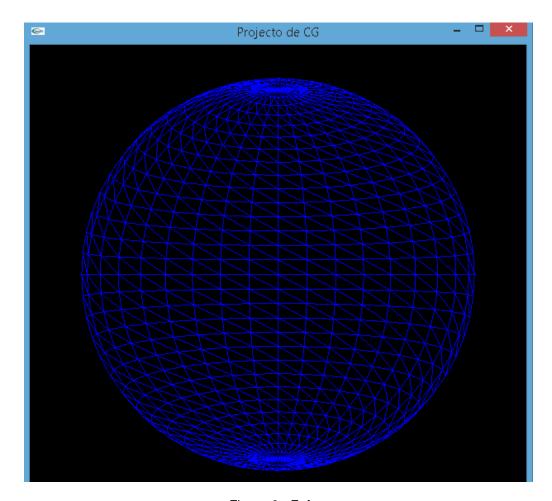


Figura 9 - Esfera

5.4. Cone

```
C:\Users\User\Desktop\CG-2016-master\Projecto_CG\Debug>Gerador cone 5 15 30 30 cone.3d

Foi guardado no ficheiro cone.3d um cone com raio 5.000000 de base inferior de a ltura 15.000000, com 30.000000 fatias e 30.000000 camadas.

C:\Users\User\Desktop\CG-2016-master\Projecto_CG\Debug>Engine teste.xml

Ficheiro teste.xml carregado com sucesso

cone.3d
```

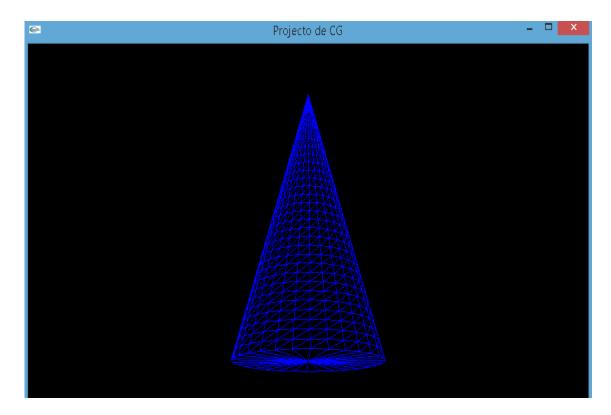


Figura 10 - Cone

5.4.1 XML com quatro figuras

```
Ficheiro: teste2.xml

Código em XML:

<Scene>
  <model file="sphere.3d"/>
  <model file="plane.3d"/>
  <model file="box.3d"/>
  <model file="cone.3d"/>
  <model file="cone.3d"/>
  </scene>
```

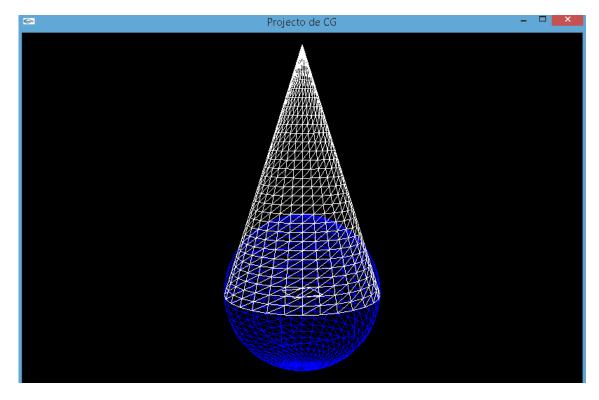


Figura 11 - Quatro figuras

6. Conclusão

Com a entrega desta primeira fase, podemos afirmar que responde de uma forma geral aos requisitos propostos pela equipa docente da disciplina; uma aplicação que cria grande parte dos modelos mais básicos, e, outra responsável pelo processamento de ficheiros *XML* com dados de cenas a desenhar.

Sentimos que este trabalho alargou a nossa familiarização perante interface gráfica e melhorou a nossa percepção de como as primitivas geométricas são desenhadas, sendo possível desenhar qualquer objecto a partir de triângulos.