



UNIVERSIDADE DO MINHO

MESTRADO INTEGRADO EM ENGENHARIA INFORMÁTICA

COMPUTAÇÃO GRÁFICA

Sistema Solar

Joan Rodriguez (a89980)

Mário Santos (a70697)

Pedro Costa (a85700)

Rui Azevedo (a80789)

1 de Junho de 2020

Conteúdo

1	Introdução	2
2	Generator	3
2.1	Cálculo de normais	3
2.1.1	Plano	3
2.1.2	Caixa	3
2.1.3	Cone	3
2.1.4	Esfera	4
2.1.5	Teapot	4
2.2	Texturas	4
2.2.1	Plano	4
2.2.2	Caixa	4
2.2.3	Cone	5
2.2.4	Esfera	5
2.2.5	Teapot	5
3	Engine	5
3.1	Texturas	5
4	Conclusão	7

1 Introdução

Nesta fase do trabalho prático, é pretendido que se acrescente ao sistema texturas e iluminação. Para isso, o gerador foi alterado de maneira a gerar as normais necessárias para o processo de iluminação bem como as coordenadas para as texturas. Quanto ao *engine*, apenas foi desenvolvida a funcionalidade de aplicar texturas às primitivas da cena.

Numa primeira fase do relatório, é apresentado o processo de cálculo das normais e coordenadas para as texturas e, de seguida, as alterações feitas no *engine* que permitem integrar as novas funcionalidades.

2 Generator

O *generator* foi alterado de modo a conseguir gerar normais para cada vértice, usadas no processo de iluminação, bem como coordenadas para as texturas que serão aplicadas às primitivas. Para isso, a classe *Primitive* passou a ter mais dois vectores, um para guardar as coordenadas das texturas e outro para guardar os vectores das normais dos vértices. No método da classe onde são gerados os vértices das primitivas, estes valores são calculados e adicionados aos respectivos vectores.

2.1 Cálculo de normais

Neste secção irá ser apresentada a lógica do cálculo das normais de cada vértice de cada primitiva.

2.1.1 Plano

As normais do plano são bastante simples, como se trata de um plano definido em XoZ , cada vértice contém o mesmo vector normal, designadamente, $(0,1,0)$.

2.1.2 Caixa

As normais de uma caixa, mantêm vectores constantes para cada face. Uma vez que uma caixa é composta por 6 faces, iremos ter 6 vectores normais diferentes:

- Face frontal XY : $(0,0,1)$
- Face traseira XY : $(0,0,-1)$
- Face esquerda YZ : $(-1,0,0)$
- Face direita YZ : $(1,0,0)$
- Face de cima XZ : $(0,1,0)$
- Face de baixo XZ : $(0,-1,0)$

2.1.3 Cone

Os vetores normais para a base do cone são todos $(0,-1,0)$. Quanto às normais das faces das laterais já requerem mais computação. Quanto à face lateral, e de maneira a obter um

vector unitário, a normal correspondente é $(\sin(\alpha), \cos(\text{atan}(h/\text{radius}), \cos(\alpha)))$ onde h é a altura do cone, radius o seu raio e α o ângulo de uma determinada *slice*.

2.1.4 Esfera

A criação das normais da esfera são praticamente iguais à criação dos vértices mas apenas com uma ligeira diferença. Enquanto no cálculo dos vértices da esfera, quando se usam as coordenadas esféricas para a criação dos vértices é necessário aplicar o raio da primitiva na fórmula de cálculo. Neste caso, uma vez que nos basta o vector unitário, apenas foi necessário remover o raio da fórmula, ficando com o seguinte formato $(\sin(\alpha) * \cos(\beta), \sin(\beta), \cos(\alpha) * \sin(\beta))$

2.1.5 Teapot

Quanto às normais dos *bezier patches*, a alteração necessária a fazer foi apenas, no processo de geração de pontos, fazer o produto externo entre as derivadas u e v .

2.2 Texturas

As coordenadas das texturas são representadas num plano bidimensional com os valores a variar entre 0 e 1. O objectivo é, para cada primitiva mapear os vértices com as respectivas coordenadas das texturas.

2.2.1 Plano

O plano tem um mapeamento praticamente directo com as coordenadas das texturas:

- canto superior direito : (1,1)
- canto superior esquerdo : (0,1)
- canto inferior direito : (0,1)
- canto inferior esquerdo : (0,0)

2.2.2 Caixa

Para o cálculo das texturas de uma caixa, imaginamos uma grelha com o mesmo número divisões de uma caixa, assumindo que a grelha tem a dimensão de 1×1 . No cálculo dos vértices, a coordenada a adicionar é sempre $(i/\text{division}, j/\text{division})$ ou $((\text{division} -$

$i)/division, (division - j)/division$), dependendo da face que está a ser mapeada, onde i e j são as variáveis de controlo que, em cada instância, tem o valor de uma porção das dimensões da caixa.

2.2.3 Cone

Numa primeira fase foi feito o mapeamento para a base do cone. Este processo passou por representar as coordenadas de um círculo centrado em $(0,0)$ com raio unitário e, de seguida, aplicar uma transformação em ambos os eixos para o centrar no ponto $(0.5,0.5)$. O mapeamento tem então a seguinte fórmula: $(0.5 * \sin(\alpha) + 0.5, 0.5 * \cos(\alpha) + 0.5)$.

De seguida, procedeu-se ao mapeamento das faces do cone que têm a seguinte fórmula: $(j/slices, i/slices)$ onde i e j são as variáveis de controlo do cone.

2.2.4 Esfera

As coordenadas de textura da esfera têm o seguinte formato: $(j/slices, (stacks-i)/stacks)$. Neste processo, pode-se imaginar uma grelha com as dimensões $slices \times stacks$ onde, dado uma *stack* e uma *slice* da esfera, estas são mapeadas para o respetivo ponto da grelha.

2.2.5 Teapot

Para o *teapot*, as coordenadas podem ser mapeadas da seguinte maneira $(1 - u, 1 - v)$, onde u e v são os valores de tesselação.

3 Engine

A nível do Engine apenas fomos capazes de incluir, na sua totalidade, a funcionalidade das texturas. O parser é capaz de reconhecer luzes e desenvolvemos as classes base onde seriam guardadas e representadas as diversas luzes mas não tivemos tempo para as implementar.

3.1 Texturas

As texturas funcionam de forma bastante simples. A primeira alteração que tivemos de fazer foi no que diz respeito ao Parser para permitir ler texturas do *xml*. Fizemos ainda uma outra alteração que nos permitiu agora ler os pontos para as normais e para as texturas presentes, desde esta fase, no ficheiro de cada primitiva.

A partir daí apenas tivemos de dar enable ao estado `GL_TEXTURE_ARRAY` para permitir o uso de texturas. De seguida repetimos o processo feito previamente para os VBO's em que alocamos um buffer para guardar as texturas e preenchemo-lo antes até de começar a dar render de qualquer coisa. Após este momento aproveitamos para carregar as texturas e guardamos o *texID* num vetor para ser usado mais tarde. A função utilizada para carregar texturas foi extraída dos guiões e usa mipmapping.

Numa fase de render, para cada primitiva temos apenas de fazer o **bind** do array buffer correspondente e evocar o pointer de texturas. De seguida, damos ainda **bind** das texturas 2D e, após desenhar a primitiva, desfazemos o **bind** das texturas.

4 Conclusão

Nesta fase conseguimos finalmente obter resultados visualmente apelativos devido ao uso das texturas, compondo assim o que já se percebe como sendo um sistema solar! A iluminação iria complementar o visual apelativo do programa final pois é bastante pouco natural olhar para objetos que não possuem qualquer iluminação.

É uma pena não termos conseguido acabar o projeto uma vez que é a primeira e, para vários membros do grupo, possivelmente a última vez que temos a oportunidade de trabalhar numa área tão gráfica.

Foi interessante perceber melhor como funciona a Computação Gráfica, algo com que, ao fim e a cabo, lidamos praticamente todos os dias!