Minicurso de OpenGL

Valério N. R. Júnior

19 de outubro de 2020

Sumário

Intr	odução			
1.1	Aprese	entação do curso		2
	1.1.1	Objetivo		2
	1.1.2			
	1.1.3	Materiais recomendados		2
1.2	Instala	ação		3
	1.2.1			
	1.2.2			
1.3	Criando de uma janela			
	1.3.1	Windows $(MinGW)$		4
	1.3.2	· /		
Mo	delager	m e transformações		6
				6
				-
Ilur	ninacão	in		19
	_			
3.1				
	•			
	-			
3.2				
-				
0.0				
	3.3.2			
	1.1 1.2 1.3 Mod 2.1 2.2 2.3 2.4	1.1 Apres 1.1.1 1.1.2 1.1.3 1.2 Instal 1.2.1 1.2.2 1.3 Crian 1.3.1 1.3.2 Modelage 2.1 Desen 2.2 Defini 2.3 Color: 2.4 Trans 2.4.1 2.4.2 Iluminaçã 3.1 Mode 3.1.1 3.1.2 3.1.3 3.2 Mater 3.3 Fontes 3.3.1	1.1.1 Objetivo 1.1.2 Metodologia 1.1.3 Materiais recomendados 1.2 Instalação 1.2.1 OpenGL 1.2.2 freeglut 1.3.1 Criando de uma janela 1.3.1 Windows (MinGW) 1.3.2 Linux Modelagem e transformações 2.1 Desenhando o primeiro triângulo 2.2 Definindo o vértice 2.3 Colorindo o triângulo 2.4 Transformações 2.4.1 Sistemas de coordenadas 2.4.2 Matrizes e transformações lineares Iluminação 3.1 Modelo de iluminação 3.1.1 Luz ambiente 3.1.2 Luz difusa 3.1.3 Luz especular 3.2 Materiais 3.3 Fontes de luz 3.3.1 Pontual	1.1 Apresentação do curso 1.1.1 Objetivo 1.1.2 Metodologia 1.1.3 Materiais recomendados 1.2 Instalação 1.2.1 OpenGL 1.2.2 freeglut 1.3 Criando de uma janela 1.3.1 Windows (MinGW) 1.3.2 Linux Modelagem e transformações 2.1 Desenhando o primeiro triângulo 2.2 Definindo o vértice 2.3 Colorindo o triângulo 2.4 Transformações 2.4.1 Sistemas de coordenadas 2.4.2 Matrizes e transformações lineares Iluminação 3.1 Modelo de iluminação 3.1.1 Luz ambiente 3.1.2 Luz difusa 3.1.3 Luz especular 3.2 Materiais 3.3 Fontes de luz 3.3.1 Pontual

Capítulo 1

Introdução

1.1 Apresentação do curso

1.1.1 Objetivo

O objetivo deste curso é aplicar os conceitos de computação gráfica utilizando a biblioteca OpenGL. Como resultado, você terá um programa que renderiza uma cena semelhante à da figura ??, que pode servir de apoio para o desenvolvimento do projeto final da disciplina.

1.1.2 Metodologia

O curso foi pensado para ser ministrado em duas partes: *Modelagem e transformações* e *Iluminação*. Na primeira, será ensinado:

- como funciona um programa com OpenGL
- modelagem de objetos utilizando primitivas
- como interagir com o programa

Já na segunda parte, o foco será na apresentação visual, adicionando iluminação e texturas. O código será escrito na linguagem C, e o todo o código utilizado será disponibilizado¹.

1.1.3 Materiais recomendados

• https://learnopengl.com/

 $^{^1\}mathrm{Plágio}$ é crime

1.2 Instalação

1.2.1 OpenGL

O OpenGL já vem instalado nos três principais sistemas operacionais atuais (Windows, Linux, MacOS). Certifique que seus drivers estão atualizados.

1.2.2 freeglut

Para criar e gerenciar a janela da aplicação iremos utilizar a biblioteca freeglut. Se preferir, você pode utilizar qualquer outra que suporte OpenGL (Allegro, SFML, SDL etc).

Windows

Os arquivos já compilados podem ser baixados no endereço http://www.transmissionzero.co.uk/software/freeglut-devel/. Extraia os arquivos e guarde-os em um local de fácil acesso no seu computador.

Linux

Instale os seguintes pacotes:

```
sudo apt-get install freeglut3 freeglut3-dev libglew-dev
sudo apt-get install mesa-utils
```

1.3 Criando de uma janela

Antes de começar o projeto, vamos escrever um programa que abre uma janela para termos certeza que conseguimos linkar as bibliotecas corretamente. Crie um arquivo chamado *test. c* e cole o código da listagem 1.1.

```
#include <GL/gl.h>
#include <GL/glut.h>

#define WINDOW_WIDTH 640

#define WINDOW_HEIGHT 480

/*
Aqui faremos as operacoes de renderizacao

//
void display()
{
}
```

```
int main(int argc, char** argv)
15 {
      // Inicializacao
16
      glutInit(&argc, argv);
      glutInitDisplayMode(GLUT_DOUBLE | GLUT_RGB | GLUT_DEPTH);
      glutInitWindowSize(WINDOW_WIDTH, WINDOW_HEIGHT);
19
      glutCreateWindow("OpenGL");
20
21
      // Registra o callback de renderizacao (por enquanto nao
22
     faz nada)
      glutDisplayFunc(display);
23
      // Inicia o loop de eventos da GLUT
26
      glutMainLoop();
27
      return 0;
28
29 }
```

Listagem 1.1: Código básico para abrir uma janela

Para gerar o arquivo executável precisamos linkar o código compilado com o OpenGL e com a freeglut:

$1.3.1 \quad Windows \, (MinGW)$

```
gcc test.c -o test.exe -I"<caminho/para/freeglut/include>"
-L"<caminho/para/freeglut/lib>" -lfreeglut -lopengl32
```

Copie o arquivo freeglut.dll da pasta freeglut/bin para o mesmo local de test.exe e execute o programa.

1.3.2 Linux

```
gcc test.c -o test.out -lfreeglut -lGL
```

Uma janela como a da figura 1.1 deve ser mostrada.



Figura 1.1: Janela aberta

Capítulo 2

Modelagem e transformações

2.1 Desenhando o primeiro triângulo

Em computação gráfica, podemos representar objetos através de malhas de polígonos, que por sua vez, podem ser representados por triângulos. Nesta seção veremos como renderizar um triângulo na tela e alterar sua aparência utilizando cores e transformações. Utilizaremo como base o mesmo código da seção 1.3, mas dessa vez implementaremos a função display.

O primeiro passo é definir as coordenadas dos vértices do triângulo. Por padrão, as coordenadas devem estar no intervalo [-1,1]. Adicione o código da listagem 2.1 globalmente. O array vertices contém as coordenadas dos três vértices do triângulo.

```
1 float vertices[] = {
2     -0.5f, -0.5f, 0.0f,
3     0.0f, 0.5f, 0.0f,
4     0.5f, -0.5f, 0.0f
5 };
```

Listagem 2.1: Definindo os vértices do triângulo

Todos objetos serão desenhados utilizando primitivas geométricas. O OpenGL disponibiliza vários tipos de primitivas. As utilizadas nesse curso serão:

• GL_POINTS: desenha pontos

• GL_LINES: desenha linhas

• GL_TRIANGLES: desenha triângulos

• GL_QUADS: desenha quadriláteros

• GL_POLYGON: desenha polígonos

Observe que apenas $\operatorname{GL_POLYGON}$ não está no plural. Isso porque o desenho com primitivas funciona da seguinte maneira: os vértices e as informações utilizadas na renderização (cor, vetor normal, coordenadas de textura etc) de cada um são passados um por um para a GPU. Por exemplo, se o objeto é formado por triângulos, podemos utilizar a primitiva $\operatorname{GL_TRIANGLES}$ e passar todos os vértices da malha e o OpenGL saberá que deverá desenhar triângulos utilizando os vértices passados de três em três. A listagem 2.2 mostra como isso pode ser utilizado para renderizar nosso triângulo.

```
// limpa a tela
glClear(GL_COLOR_BUFFER_BIT | GL_DEPTH_BUFFER_BIT);

// sinaliza para o OpenGL que queremos desenhar triangulos
glBegin(GL_TRIANGLES);

// coordenadas x, y e z do primeiro vertice
glVertex3f(vertices[0], vertices[1], vertices[2]);
// coordenadas x, y e z do segundo vertice
glVertex3f(vertices[3], vertices[4], vertices[5]);
// coordenadas x, y e z do terceiro vertice
glVertex3f(vertices[6], vertices[7], vertices[8]);

// sinaliza para o OpenGL que terminamos o desenho do objeto
glEnd();

// Troca os buffers
glutSwapBuffers();
```

Listagem 2.2: Desenhando o triângulo com a primitiva GL_TRIANGLES

Compile e execute o programa. O resultado esperado é mostrado na figura 2.1.

2.2 Definindo o vértice

Embora seja perfeitamente aceitável utilizar um array de floats para definir os vértices e suas propriedades, quanto mais informações forem adicionadas mais ilegível ficará o código. Para simplificá-lo, definiremos um novo tipo Vertex que conterá todas as informações necessárias para a renderização.

```
typedef struct Vertex

float x, y, z; // posicao do vertice
float r, g, b; // cor do vertice
```

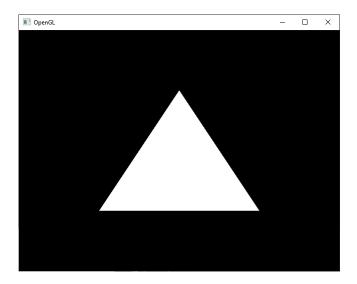


Figura 2.1: Triângulo renderizado com a primitiva GL_TRIANGLES

5 } Vertex;

Listagem 2.3: Definição da estrutura Vertex

Desse modo, ao invés de float vertices[] = {...} teremos Vertex vertices[] = {...}, organizando o código e facilitando a iteração.

2.3 Colorindo o triângulo

Como você pôde observar na seção 2.1, o triângulo desenhado era completamente branco. Isso aconteceu porque o OpenGL é uma máquina de estados. Ao desenhar uma primitiva, a cor utilizada nos vértices é lida do estado interno do OpenGL, e por padrão é branca. Desse modo, para alterar a cor de um vértice basta alterarmos o estado interno, como na listagem 2.4

```
glColor3f(1.0f, 0.0f, 0.0f); // vermelho
glVertex3f(0.0f, 0.0f, 0.0f);
```

Listagem 2.4: Mudando a cor dos vértices. Após a chamada da função glColor3f qualquer desenho de primitiva usará a cor vermelha

Utilizando a estrutura de vértice da seção 2.2, podemos adicionar uma cor diferente para cada vértice. Modifique a renderização do triângulo de acordo com a listagem 2.5.

```
1 // ...
2 Vertex vertices[] = {
3      {-0.5f, -0.5f, 0.0f, 1.0f, 0.0f, 0.0f},
```

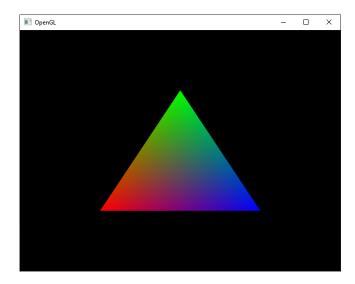


Figura 2.2: Triângulo colorido

```
{0.0f, 0.5f, 0.0f, 0.0f, 1.0f, 0.0f},
       {0.5f, -0.5f, 0.0f, 0.0f, 0.0f, 1.0f}
6 }
void display()
11 {
      int i;
12
13
      Vertex v;
14
      // ...
15
      for(i = 0;i < sizeof(vertices);i++)</pre>
17
18
           v = vertices[i];
           glColor3f(v.r, v.g, v.b);
           glVertex3f(v.x, v.y, v.z);
21
22
23
      // ...
24
25 }
26
```

Listagem 2.5: Implementação da função diplay com a estrutura Vertex O resultado é mostrado na figura 2.2.

2.4 Transformações

2.4.1 Sistemas de coordenadas

Um sistema de coordenadas é um sistema que associa uma *n-upla* de escalares a cada ponto num espaço. Basicamente é definido por um ponto, a origem, e uma orientação para servir de referência. Alguns exemplos são as coordenadas cartesianas, cilíndricas, esféricas etc. A seguir são apresentados os sistemas de coordenadas utilizados na computação gráfica no geral, mas mais especificamente no *pipeline* fixo do *OpenGL*.

Espaço local

O espaço local é o espaço de coordenadas do objeto, um ponto é definido em relação à origem individual do objeto. Geralmente é aqui que acontece a modelagem dos objetos, pois assim não precisamos nos preocupar com o posicionamento final dele na cena.

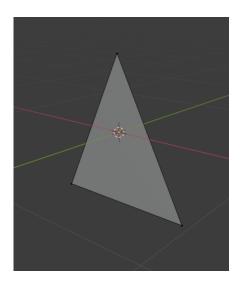


Figura 2.3: Espaço local

Espaço global

O espaço global é o espaço de coordenadas do mundo, isto é, qualquer vértice de qualquer objeto é definido em relação à mesma origem. Geralmente usamos as coordenadas do mundo para posicionar os objetos.

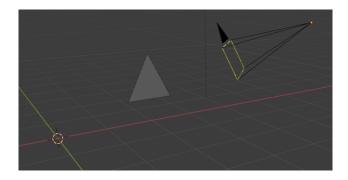


Figura 2.4: Espaço global. Podemos ver a origem da cena no canto inferior esquerdo, o triângulo no centro e a câmera no canto superior direito

Espaço da câmera

Na computação gráfica, é comum utilizar a analogia de que o que é renderizado na tela é visto a partir de uma câmera virtual. No entanto, o que realmente acontece é que a cena inteira é transladad/rotacionada de acordo com a posição/rotação da câmera. É o mesmo efeito que acontece ao olhar para fora de um carro: temos a ilusão que estamos parados e o ambiente está se movendo.

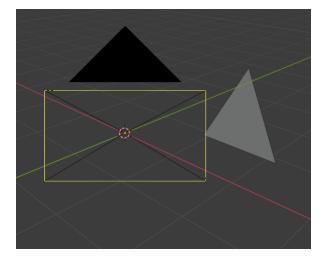


Figura 2.5: Espaço da câmera

Espaço de recorte

O espaço de recorte é obtido a partir da projeção do espaço da câmera. Essa projeção pode ser de dois tipos: ortográfica e perspectiva. Na ortográfica

a distância de um objeto da "câmera"não altera o seu tamanho, por isso essa projeção geralmente é usada quando estamos renderizando uma cena bidimensional. Já a projeção perspectiva corrgige o tamanho dos objetos de acordo com a distância, dando a sensação de profundidade.

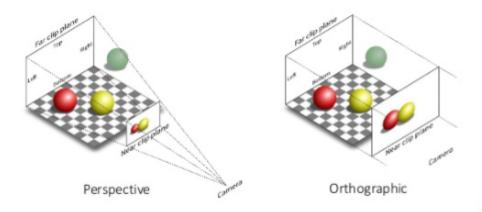


Figura 2.6: Projeção ortográfica vs. projeção perspectiva. Retirado de https://image.slidesharecdn.com/presentation-161031003006/95/enei16-webgl-with-threejs-44-638.jpg?cb=1477873857

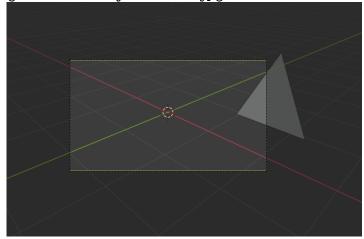


Figura 2.7: Espaço de recorte, utilizando uma projeção perspectiva. A área mais escura será cortada da imagem final

Espaço da tela

O espaço da tela, como o próprio nome sugere, é o espaço de coordenadas da tela do dispositivo. No OpenGL essa etapa é dividida em duas. Primeiramente, as coordenadas são passadas para um espaço padrão chamado $NDC(Normalized\ Device\ Coordinates)$ e depois para as dimensões verdadeiras da tela.



Figura 2.8: Espaço da tela

Na próxima seção aprenderemos como passar de um sistema de coordenados para outro.

2.4.2 Matrizes e transformações lineares

Em álgebra linear, aprendemos que toda transformação linear do \mathbb{R}^n possui uma matriz nxn associada. Também vemos que transformações lineares podem ser compostas, basta multiplicar suas matrizes e teremos uma transformação resultante que é equivalente à aplicação delas sequencialmente. A seguir são apresentadas as principais transformações utilizadas na computação gráfica.

Translação

A translação por um vetor (d_x, d_y, d_z) pode ser obtida com a matriz da equação abaixo:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & d_x \\ 0 & 1 & 0 & d_y \\ 0 & 0 & 1 & d_z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x + d_x \\ y + d_y \\ z + d_z \\ 1 \end{bmatrix}$$
 (2.1)

Em *OpenGL*, o comando para realizar essa transformação é:

glTranslatef(dx, dy, dz);

Rotação

No espaço 3D, as rotações geralmente são representadas por um vetor (pitch, yaw, roll), onde pitch, yaw e roll são a rotação em torno do eixo x, a rotação em torno do eixo y e a rotação em torno do eixo z, respectivamente. O Teorema de Euler diz que qualquer rotação 3D pode ser representado por um ângulo α e um eixo especificado por um vetor unitário \vec{v} , onde a rotação será de α em torno de \vec{v} . A seguir são apresentadas as matrizes para as rotações em torno de cada eixo cartesiano $(x, y \in z)$.

Rotação em torno do eixo x:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ 0 & \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x \\ y \cos \theta - z \sin \theta \\ y \sin \theta + z \cos \theta \\ 1 \end{bmatrix}$$
(2.2)

Rotação em torno do eixo y:

$$\begin{bmatrix} \cos \theta & 0 & \sin \theta & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ -\sin \theta & 0 & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x \cos \theta + z \sin \theta \\ y \\ -x \sin \theta + z \cos \theta \\ 1 \end{bmatrix}$$
(2.3)

Rotação em torno do eixo z:

$$\begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x \cos \theta - y \sin \theta \\ x \sin \theta + y \cos \theta \\ z \\ 1 \end{bmatrix}$$
(2.4)

Em OpenGL, a função utilizada para realizar rotações no OpenGL recebe um ângulo em graus e as coordenadas x, yez do eixo de rotação:

```
glRotatef(angle, axis_x, axis_y, axis_z);
```

Escala

$$\begin{bmatrix} s_x & 0 & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 & 0 \\ 0 & 0 & s_z & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} s_x * x \\ s_y * y \\ s_z * z \\ 1 \end{bmatrix}$$
 (2.5)

Transformações no OpenGL

Para aplicar transformações de translação, rotação ou escala no OpenGL utilizamos as funções glTranslatef, glRotatef e glScalef, respectivamente. Internamente, o OpenGL armazena algumas transformações na forma de matrizes. Portanto, antes de chamar as funções precisamos dizer em qual matriz estamos realizando a transformação. O comando que faz isso é:

glMatrixMode(matrix_mode);

onde matrix_mode pode ser GL_PROJECTION ou GL_MODELVIEW¹. A primeira diz que queremos modeificar a matriz de projeção, que é usada na passagem do espaço da câmera para o espaço de recorte. A segunda, é utilizada para passar do espaço local diretamente para o espaço da câmera (a matriz MODELVIEW é equivalente à multiplicação da matriz Model, que passa do espaço local para o global, e a matriz View, que passa do espaço global para o da câmera). Juntas, as matrizes Model, View e Projection formam a matriz MVP. Portanto, os passos a serem seguidos são:

- Definir a matriz de projeção (Projection)
- Definir a matriz de visualização (View)
- Definir a matriz do modelo (Model)

Você deve ter percebido que a ordem dos passos descritos foi a inversa do que foi falado no texto anteriormente. Isso acontece porque a multiplicação de matrizes é feita pela esquerda, ou seja, a ordem dos fatores deve ser o inverso do que queremos. Vale ressaltar também que todas as transformações são realizadas em relação à origem (0,0,0), por isso a ordem delas afeta a posição final dos objetos, como na figura 2.9.

 $^{^1\}mathrm{H}\acute{a}$ também os valores <code>GL_TEXTURE</code> e <code>GL_COLOR</code>, porém não utilizaremos eles neste curso (com exceção de <code>GL_TEXTURE</code>, mas com outro uso)

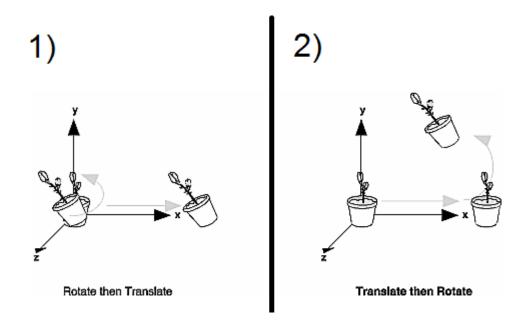


Figura 2.9: Ordem das transformações. Retirado de https://i.stack.imgur.com/LQtiX.png

Projeção Para gerar a matriz de projeção existem duas funções da biblioteca GLU: glu0rtho para a projeção ortográfica e gluPerspective para a projeção perspectiva. Adicione o seguinte código após a inicialização:

onde fov_y é o campo de visão vertical, em graus.

Visualização e Modelo A matriz *ModelView* deve ser definida em duas partes: uma para a matriz de visualização, e depois a matriz de modelo para cada objeto renderizado. Lembre-se que o estado anterior é mantido e como as funções de transformação multiplicam a matriz atual você sempre deve carregar a matriz identidade para ter os resultados desejados.

```
// ...
// Variaveis para controlar a camera
float fov_y;
float cam_x, cam_y, cam_z;
```

```
float center_x, center_y, center_z;
8 // Variaveis para posicionar a parede
9 float parede_x, parede_y, parede_z; // posicao da parede
10 float parede_rotacao; // rotacao da parede
float parede_largura, parede_altura, parede_espessura; //
     dimensoes da parede
12
13 // ...
void display()
16 {
      // ...
17
      // Seleciona a matriz ModelView e reseta todas as
     transformacoes
      glMatrixMode(GL_MODELVIEW);
20
      glLoadIdentity();
22
      // Define a matriz View
2.3
      gluLookAt(cam_x, cam_y, cam_z, center_x, center_y,
     center_z, 0.0f, 1.0f, 0.0f);
25
      // Define a matriz Model
26
      /*
27
      * Lembre-se, a ordem das transformacoes eh o inverso de
      * como aparecem no codigo, por isso aplicamos a escala,
29
      * depois as rotacoes e finalmente a translacao
      */
      glTranslatef(parede_x, parede_y, parede_z);
32
      glRotatef(parede_rotacao, 0.0f, 1.0f, 0.0f); // rotacao
33
     em torno do eixo y
      glScalef(parede_largura, parede_altura, parede_espessura)
     ; // como o cubo tem lado 1 podemos escalar ele para as
     dimensoes desejadas
      /*
      * Desenha o cubo de lado 1 com todas as transformacoes
37
     acima
38
      * aplicadas.
      * A origem do cubo eh no centro, entao lembre de colocar
      * altura/2 na coordenada y da posicao para ficar
40
      * perfeitamente no chao
41
      */
42
      glutSolidCube(1.0f);
44
45
      // ...
46
47 }
```

Você pode definir a posição, rotação e dimensões como quiser. Neste exemplo, a parede terá 15cm de espessura, altura de 3m e largura de 4m.

```
void main(int argc, char** argv)
2 {
      // Inicializando camera e parede
3
      cam_z = 5.0f; // 5m atras da parede
      cam_y = 1.7f; // altura de uma pessoa
      parede_altura = 3.0f; // 3m
      parede_espessura = 0.3f; // 30cm
      parede_largura = 4.0f; // 4m
      parede_rotacao = 45.0f;
9
      parede_x = 0.0f;
10
      parede_y = 1.5f; // metade da altura
11
      parede_z = 0.0f;
12
13
      * center representa o ponto que estamos olhando,
14
      * nesse caso sera o centro da parede
16
      center_x = parede_x;
17
      center_y = parede_y;
18
      center_z = parede_z;
19
   // ...
```

Adicione o código acima na função display (removendo a renderização do triângulo) e compile o programa. O resultado deve ser semelhante ao da figura 2.10.

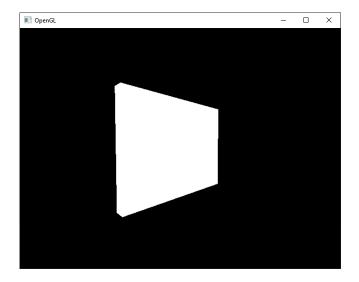


Figura 2.10: Parede renderizada com a função glutSolidCube

Capítulo 3

Iluminação

Para dar mais realismo à nossa cena, nesta seção aprenderemos como funciona o modelo de iluminação empregado pelo *OpenGL*, como simular diferentes materiais, e os principais tipos de fontes de luz. Para habilitar a iluminação no programa, adicione a função setup_lighting:

```
void setup_lighting()

glEnable(GL_LIGHTING); // Habilita a iluminacao
glEnable(GL_LIGHTO); // Habilita a luz 0

glEnable(GL_DEPTH_TEST); // Habilita o teste de
profundidade

}
```

3.1 Modelo de iluminação

O modelo de iluminação utilizado pelo OpenGL é o modelo Blinn-Phong. Esse modelo é bastante conhecido por aproximar muito bem o comportamento da luz sem comprometer o desempenho da apicação. O modelo Blinn-Phong é um modelo de iluminação local, isto é, considera apenas a interação entre a luz, um objeto e o observador. Nele, a luz pode ser dividida em três componentes:

3.1.1 Luz ambiente

A luz ambiente é uma luz uniforme que ilumina toda a cena com a mesma cor e intensidade. Ela dá mais realismo pois na natureza raramente temos locais não ilumniados, porque a luz rebate nos objetos e acaba iluminando mesmo partes que estão opostas à fonte.

```
float light_ambient[] = {0.2f, 0.2f, 0.2f};
glLightfv(GL_LIGHTO, GL_AMBIENT, light_ambient);
```



Figura 3.1: Luz ambiente em um objeto

3.1.2 Luz difusa

A luz difusa representa a luz que a superfície do objeto reflete. Portanto, quanto mais perpendicular for a direção da luz em relação ao vetor normal da superfície em um determinado ponto menor será a sua contribuição para o resultado final.

```
float light_diffuse[] = {0.0f, 0.0f, 0.5f}; // Luz azul
glLightfv(GL_LIGHTO, GL_DIFFUSE, light_diffuse);
```

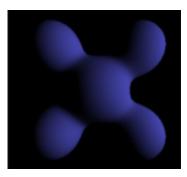


Figura 3.2: Luz difusa em um objeto

3.1.3 Luz especular

```
float light_specular[] = {1.0f, 0.0f, 0.0f}; // Luz branca
glLightfv(GL_LIGHTO, GL_SPECULAR, light_specular);
```

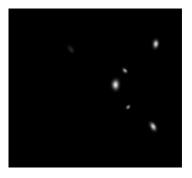


Figura 3.3: Luz especular em um objeto

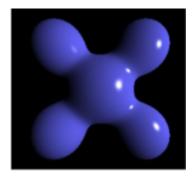


Figura 3.4: Resultado final, somando todas as componentes

3.2 Materiais

Além de definir o material utilizado, para que a iluminação seja calculada corretamente precisamos definir um vetor normal de cada vértice. Para isso, antes de definir a posição de cada vértice você deve chamar a função glNormal3f (semelhante à glColor3f):

```
// ...
glColor3f(1.0f, 0.0f, 0.0f); // vermelho
```

```
glNormal3f(0.0f, 0.0f, 1.0f); // normal do triangulo,
          definida no espaco local
glVertex3f(-0.5f, -0.5f, 0.0f);
```

Listagem 3.1: Definindo vetor normal do vértice. No caso das funções glutSolid* as normais já estarão definidas

3.3 Fontes de luz

3.3.1 Pontual

Uma luz pontual ilumina em todas as direções, como uma lâmpada. Sua luz decai de acordo com a distância. A direção de uma luz pontual é irrelevante. Para definir uma luz pontual é necessário definir a 4ª coordenada do vetor posição como 1:

```
GLfloat light_position[] = { 1.0, 1.0, 1.0, 1.0 };
glLightfv(GL_LIGHTO, GL_POSITION, light_position);
```

Listagem 3.2: Definindo uma fonte de luz pontual em (111)

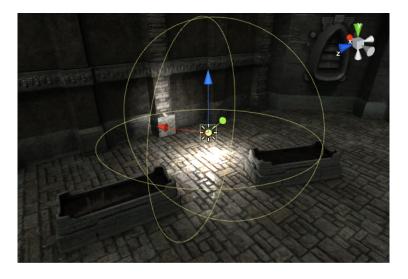


Figura 3.5: Fonte de luz pontual numa cena

3.3.2 Directional

Uma luz direcional pode ser compreendida como o Sol, ilumina todos objetos na mesma direção. É equivalente a uma luz pontual no infinito. A

posição de uma luz direcional é irrelevante. Para definir uma luz direcional é necessário definir a 4^{a} coordenada do vetor posição como 0:

```
1 GLfloat light_position[] = { 1.0, 1.0, 1.0, 0.0 };
2 glLightfv(GL_LIGHTO, GL_POSITION, light_position);
```

Listagem 3.3: Definindo uma fonte de luz direcional com vetor diretor (111)



Figura 3.6: Fonte de luz direcional numa cena

3.3.3 Holofote

Um holofote é uma fonte de luz que ilumina uma região em forma de cone. Além da posição e direção, para definir um holofote precisamos do ângulo de abertura.

```
glLightfv(GL_LIGHTO, GL_SPOT_DIRECITON);
glLightfv(GL_LIGHTO, GL_SPOT_CUTOFF, light_cutoff);
```

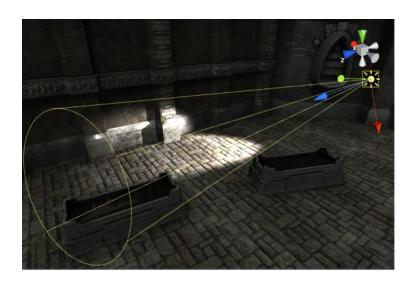


Figura 3.7: Holofote numa cena