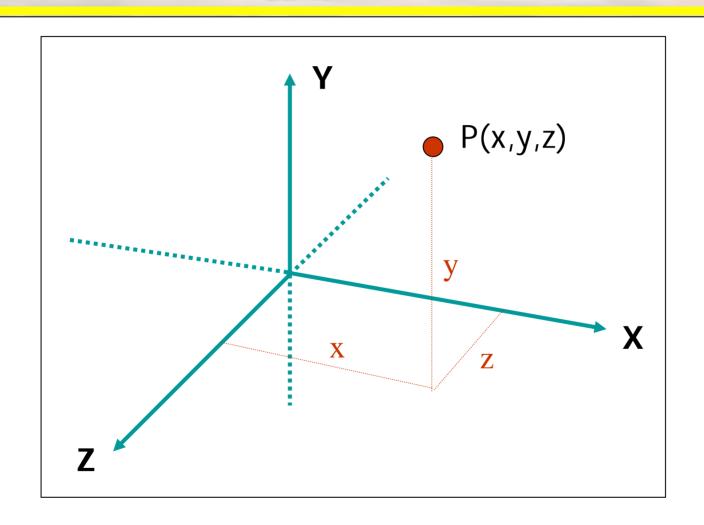


Achmad Basuki Nana Ramadijanti

#### Materi

- Sistem Koordinat 3D
- · Definisi Obyek 3D
- · Cara Menggambar Obyek 3D
- · Konversi Vektor 3D menjadi Titik 2D
- · Konversi Titik 2D menjadi Vektor 3D
- Visible dan Invisible

#### Sistem Koordinat 3 Dimensi



### Titik 3D

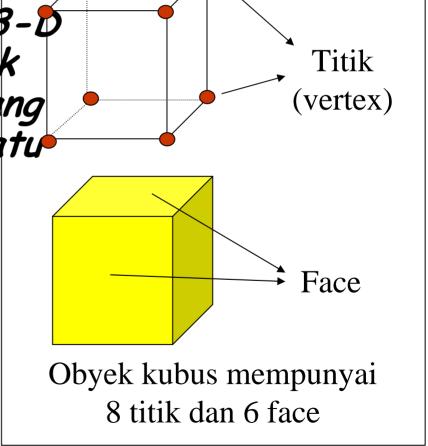
Titik 3D dinyatakan dengan : P(x,y,z)

```
typedef struct {
    float x,y,z;
} point3D_t
```

### Definisi Obyek 3 Dimensi

 Obyek 3-D adalah sekumpulan titik-titik 3-D (x,y,z) yang membentuk luasan-luasan (face) yang digabungkan menjadi satukesatuan.

· Face adalah gabungan titik-titik yang membentuk luasan tertentu atau sering dinamakan dengan sisi.



### Implementasi Definisi Dari Struktur Faces

```
typedef struct {
    int NumberofVertices;
    short int pnt[32];
} face_t;
```

NumberofVertices menyatakan jumlah titik pada sebuah face.

pnt[32] menyatakan nomor-nomor titik yang digunakan untuk membentuk face, dengan maksimum 32 titik

## Implementasi Definisi Dari Struktur Obyek 3D

```
typedef struct {
    int NumberofVertices;
    point3D_t pnt[100];
    int NumberofFaces;
    face_t fc[32];
} object3D_t;
```

NumberofVertices menyatakan jumlah titik yang membentuk obyek.

pnt[100] menyatakan titik-titik yang membentuk face, dengan maksimum 100 titik

NumberofFaces menyatakan jumlah face yang membentuk obyek

Fc[32] menyatakan face-face yang membentuk obyek.

### Contoh Pernyataan Obyek Limas SegiEmpat

```
Titik-titik yang
membentuk obyek:
Titik 0 \to (0,150,0)
Titik 1 \to (100,0,0)
Titik 2 \to (0,0,100)
Titik 3 \to (-100,0,0)
Titik 4 \to (0,0,-100)
```

```
Face yang membentuk obyek:

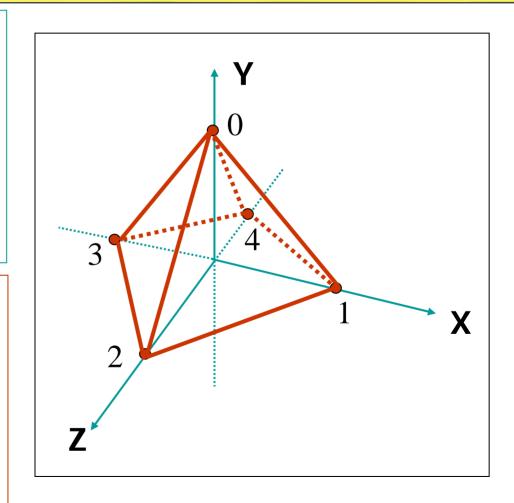
Face 0 \rightarrow 0,2,1

Face 1 \rightarrow 0,3,2

Face 2 \rightarrow 0,4,3

Face 3 \rightarrow 0,1,4

Face 4 \rightarrow 1,2,3,4
```



### Implementasi Pernyataan Obyek 3 Dimensi

Pernyataan ini ditulis pada fungsi userdraw sebagai nilai dari obyek 3D yang akan digambarkan

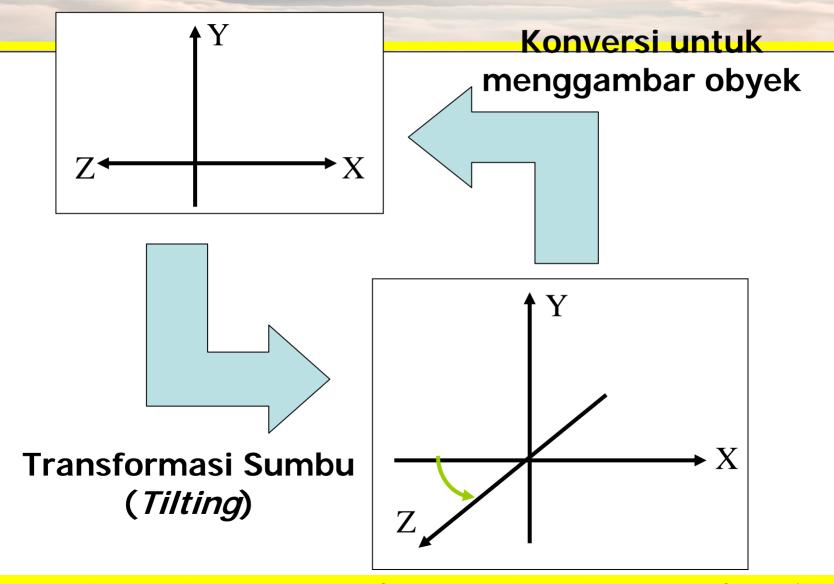
## Cara Menggambar Obyek 3 Dimensi

- Obyek 3 Dimensi terdiri dari titik-titik dan face-face.
- Penggambaran dilakukan pada setiap face menggunakan polygon.
- Polygon dibentuk dari titik-titik yang terdapat pada sebuah face.
- Titik-titik dinyatakan dalam struktur 3D, sedangkan layar komputer dalam struktur 2D. Sehingga diperlukan konversi dari 3D menjadi 2D.

#### Konversi Vektor 3D menjadi 2D

- Untuk menggambar obyek 3D, untuk setiap face perlu dilakukan pengubahan titik 3D menjadi vektor 3D, agar mudah dilakukan transformasi.
- Setelah proses pengolahan vektor, maka bentuk vektor 3D menjadi 2D.
- Sumbu Z adalah sumbu yang searah dengan garis mata, sehingga perlu transformasi untuk menampilkan sumbu ini. Untuk hal ini perlu dilakukan rotasi sumbu.
- Dalam konversi arah Z tidak diambil.

#### Konversi Vektor 3D menjadi 2D



### Vektor 3D

```
typedef struct {
    float v[4];
} vector3D_t;
```

## Implementasi Konversi vektor 3D menjadi titik 2D

```
point2D_t Vector2Point2D(vector3D_t vec)
{
    point2D_t pnt;
    pnt.x=vec.v[0];
    pnt.y=vec.v[1];
    return pnt;
}
```

## Implementasi Konversi titik 3D menjadi vektor 3D

```
vector3D_t Point2Vector(point3D_t pnt)
{
    vector3D_t vec;
    vec.v[0]=pnt.x;
    vec.v[1]=pnt.y;
    vec.v[2]=pnt.z;
    vec.v[3]=1.;
    return vec;
}
```

### Implementasi Cara Menggambar Obyek 3D

```
mat=tilting;
for(i=0;i<prisma.NumberofVertices;i++)</pre>
  vec[i]=Point2Vector(prisma.pnt[i]);
  vec[i]=mat*vec[i];
for(i=0;i<prisma.NumberofFaces;i++)
  for(j=0;j<prisma.fc[i].NumberofVertices;j++)</pre>
     vecbuff[j]=vec[prisma.fc[i].pnt[j]];
  for(j=0;j<prisma.fc[i].NumberofVertices;j++)
     titik2D[j]=Vector2Point2D(vec[prisma.fc[i].pnt[j]]);
  drawPolygon(titik2D,prisma.fc[i].NumberofVertices);
```

```
mat=tilting;
for(i=0;i<pri>prisma.NumberofVertices;i++)
{
   vec[i]=Point2Vector(prisma.pnt[i]);
   vec[i]=mat*vec[i];
}
```

Deklarasi mat sebagai matrik tilting menyatakan bahwa obyek yang digambar mengikuti pergerakan sumbu koordinat (*tilting*).

Setiap titik diubah menjadi vektor dengan memperhatikan matrik transformasi yang dinyatakan dalam mat.

### Implementasi Tilting

Tilting adalah matrik rotasi dari sumbu koordinat dan semua obyek yang digambar di dalamnya.

```
float theta=0.5;
matrix3D_t tilting=rotationXMTX(theta)*rotationYMTX(-theta);
```

Dalam deklarasi ini, matrik tilting adalah rotasi terhadap sumbu Y sebesar -0.5 rad dan rotasi terhadap sumbu X sebesar 0.5 rad.

```
for(i=0;i<prisma.NumberofFaces;i++)
{
  for(j=0;j<prisma.fc[i].NumberofVertices;j++)
    vecbuff[j]=vec[prisma.fc[i].pnt[j]];
  for(j=0;j<prisma.fc[i].NumberofVertices;j++)
    titik2D[j]=Vector2Point2D(vec[prisma.fc[i].pnt[j]]);
  drawPolygon(titik2D,prisma.fc[i].NumberofVertices);
}</pre>
```

Untuk setiap face pada obyek 3D:

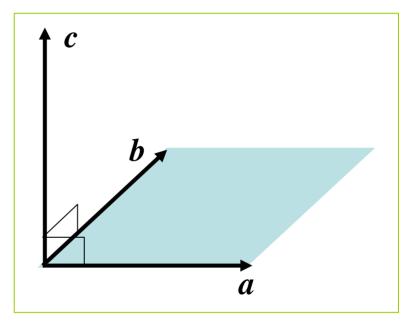
- (1) Ambil vektor dari setiap titik pada face tersebut
- (2) Konversikan setiap vektor 3D menjadi titik 2D
- (3) Dari hasil konversi digambarkan polygon

### Visible dan Invisible

- Visible dan invisible menyatakan apakah suatu face terlihat (visible) atau tidak terlihat (invisible)
- Pada obyek 3D tidak semua face terlihat, karena terdapat face-face yang berada di bagian belakang dan terhalang oleh face yang lainnya.
- · Untuk menyatakan face visible dan invisible digunakan vektor normal pada face tersebut.
- · Suatu face visible bila arah z pada vektor normal positif, dan invisible bila arah z pada vektor normalnya negatif

#### **Vektor Normal**

- Vektor normal adalah vektor yang arahnya tegak lurus dengan luasan suatu face
- Vektor normal adalah hasil perkalian silang vektor (crossproduct) dari vektorvektor yang ada pada luasan face



$$c = a \times b$$

# Perkalian Silang (Cross Product)

Perkalian silang (cross product) dari vektor  $a=(a_x,a_y,a_z)$  dan  $b=(b_x,b_y,b_z)$ didefinisikan dengan

$$c = \begin{vmatrix} i & j & k \\ a_x & a_y & a_z \\ b_x & b_y & b_z \end{vmatrix}$$

$$= i(a_y b_z - a_z b_y) + j(a_z b_x - a_x b_z) + k(a_x b_y - a_y b_x)$$

$$= (a_y b_z - a_z b_y, a_z b_x - a_x b_z, a_x b_y - a_y b_x)$$

### Implementasi Cross-Product

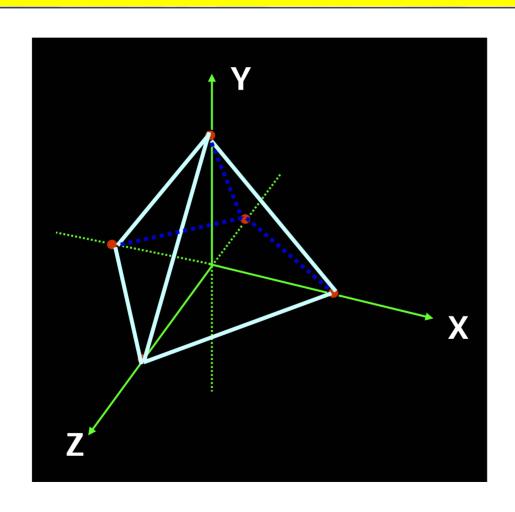
```
vector3D_t operator ^ (vector3D_t a, vector3D_t b)
{
    vector3D_t c;//c=a*b
    c.v[0]=a.v[1]*b.v[2]-a.v[2]*b.v[1];
    c.v[1]=a.v[2]*b.v[0]-a.v[0]*b.v[2];
    c.v[2]=a.v[0]*b.v[1]-a.v[1]*b.v[0];
    c.v[3]=1.;
    return c;
}
```

Cross product disimbolkan dengan operator  $^{\circ}$   $a=(a_x,a_y,a_z)$  diubah sesuai struktur data dari vektor 3D menjadi (a.v[0],a.v[1],a.v[2])  $b=(b_x,b_y,b_z)$  diubah sesuai struktur data dari vektor 3D menjadi (b.v[0],b.v[1],b.v[2])

### Implementasi Visible dan Invisible

- Untuk mengimplementasikan face visible dan invisible maka dilakukan penggambaran dua kali
- Pertama digambar dulu face-face yang invisible (NormalVector.v[2]<0)</li>
- Kedua digambar face-face yang visible (NormalVector.v[2]>0)

### Contoh Visible dan Invisible



```
setColor(0,0,1);
for(i=0;i<prisma.NumberofFaces;i++)</pre>
 for(j=0;j<prisma.fc[i].NumberofVertices;i++)</pre>
   vecbuff[i]=vec[prisma.fc[i].pnt[i]];
 NormalVector=(vecbuff[1]-vecbuff[0])^(vecbuff[2]-vecbuff[0]);
  normalzi=NormalVector.v[2];
 if(normalzi<0.)
   for(j=0;j<prisma.fc[i].NumberofVertices;i++)
       titik2D[j]=Vector2Point2D(vec[prisma.fc[i].pnt[j]);
    drawPolygon(titik2D,prisma.fc[i].NumberofVertices);
```

Menghitung vektor normal dari setiap face (*NormalVector*) Menghitung arah z dari vektor normal (*normalzi*) Menentukan apakah face invisible (*normalize*<0) Bagian invisible diberi warna biru (0,0,1)

```
setColor(0,1,1);
for(i=0;i<prisma.NumberofFaces;i++)</pre>
 for(j=0;j<prisma.fc[i].NumberofVertices;i++)</pre>
   vecbuff[i]=vec[prisma.fc[i].pnt[i]];
 NormalVector=(vecbuff[1]-vecbuff[0])^(vecbuff[2]-vecbuff[0]);
  normalzi=NormalVector.v[2];
 if(normalzi>0.)
   for(j=0;j<prisma.fc[i].NumberofVertices;i++)
       titik2D[j]=Vector2Point2D(vec[prisma.fc[i].pnt[j]);
    drawPolygon(titik2D,prisma.fc[i].NumberofVertices);
```

Menghitung vektor normal dari setiap face (*NormalVector*) Menghitung arah z dari vektor normal (*normalzi*) Menentukan apakah face visible (*normalize>0*) Bagian visible diberi warna cyan (0,1,1)