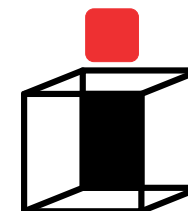


# Programmation graphique

Sylvia Chalенçon  
Licence informatique



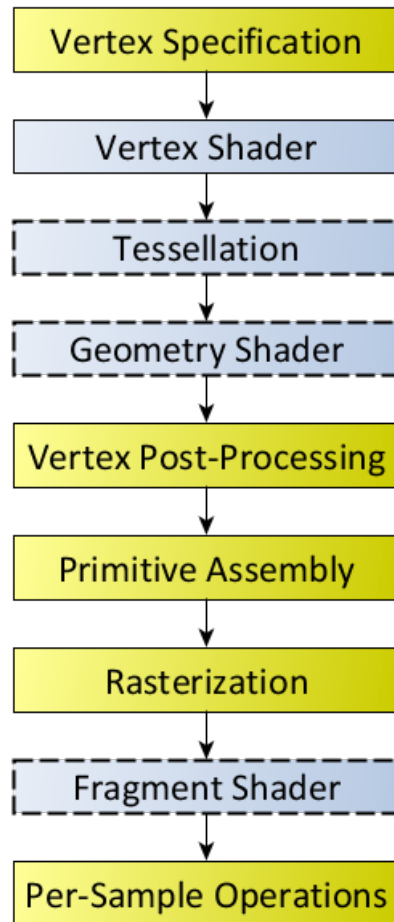
# Généralités

- 🍵 La programmation graphique est l'ensemble des techniques pour la création, la manipulation et le rendu d'objets géométriques et d'images dans l'espace 2D ou 3D.
  
- 🍵 Les deux principales bibliothèques (OpenGL et Direct3D) réunissent plusieurs phases essentielles :
  - Transformations géométriques (vecteurs & matrices)
  - Rasterization
  - Textures, shaders
  
- 🍵 OpenGL est une interface de programmation développée, à l'origine, par Silicon Graphics.
  
- 🍵 Direct3D, sous-ensemble de DirectX, est l'interface développée par Microsoft.

# Pipeline

- 🍵 OpenGL fournit un Pipeline fixe permettant de calculer un rendu en fonction du flux de données fourni en entrée.
- 🍵 Ces données sont composées :
  - d'une part d'un enchevêtrement de commandes OpenGL et de données géométriques décrivant les objets et leur placement dans la scène
  - d'autre part de données bitmaps généralement utilisées pour décrire les textures des objets.

# Pipeline



☕ Le pipeline de rendu est la suite d'étapes qu'OpenGL effectue lors du rendu d'objets.

☕ Cet aperçu fournit une description de haut niveau des étapes du pipeline.

☕ Les boîtes bleues se programment au niveau des shaders.

☕ Les boîtes en pointillés correspondent à des étapes optionnelles.

☕ Les opérations de rendu nécessitent la présence d'un tableau de sommets (VAO) et d'un objet programme de rendu lié qui fournit les shaders pour les étapes du pipeline programmable par ce biais.

# Pipeline

- ☪ Vertex specification (calcul des sommets et de leurs caractéristiques) : créer un flux de sommets (VAO), et indiquer à OpenGL comment interpréter ce flux.
- ☪ Vertex processing (traitement des sommets) :
  - Vertex Shader : Chaque sommet est soumis à une action dans le Vertex Shader et est transformé en un sommet de sortie.
  - Tessellation (optionnelle, OpenGL 4.0 et +): patchs de sommets subdivisés en primitives plus petites.
  - Geometry Shader (optionnel) : création de nouvelles géométries à partir de la sortie du Vertex shader.
- ☪ Vertex post-processing : transformation des coordonnées des sommets dans l'espace fenêtre.
- ☪ Primitive Assembly (Assemblage de primitives)
- ☪ Rasterization : chaque primitive est décomposée en éléments discrets appelés fragments
- ☪ Fragment Shader : Chaque fragment de l'étape précédente est traité par le fragment shader (couleur, lumière, ombrage, profondeur).
- ☪ Per-sample operations : Depth test, blending

# Traitement des sommets

- 🍵 Calcul de l'ensemble des transformations géométriques telles que rotations, translations, changement de repère / d'échelle, projection, etc...
- 🍵 Principalement appliquées aux sommets mais aussi aux coordonnées de textures, aux normales, aux faces.

# *Rasterization*

- ☕ Cette étape consiste à transformer des données encore vectorielles, représentées dans un pseudo-espace bidimensionnel prenant en compte la profondeur (un cube dans le quel les objets sont projetés orthogonalement sur l'une des faces du cube), en fragments.
- ☕ Un fragment est l'élément qui, in fine, sera le pixel, à un détail près : un pixel peut être composé (calculé à partir) de plusieurs fragments.

# Convention de nommage

- 🍵 L'ensemble des éléments provenant de l'API OpenGL sont préfixés des deux lettres gl.
  - Ces lettres se présentent en minuscule pour les fonctions
  - En majuscule pour les macros et types de données
- 🍵 Ainsi une fonction OpenGL peut prendre la forme suivante :  
glNomCourt{u}{bsifd}{v}(type1 v1, type2 v2, ...);
- 🍵 Le nom court étant le nom de la fonctionnalité. Il peut être suffixé d'éléments informant sur la nature et le type de données d'un sous-ensemble ou de l'intégralité des arguments de la fonction :
  - La présence de la lettre u indique que le type de données du ou des argument(s) ciblé(s) est non signé. Ce suffixe n'est valable que dans les cas où il serait suivi de b, s ou i;
  - La présence d'une des lettres {b, s, i, f, d} indique le type de données du ou des argument(s) ciblé(s).
  - La présence de la lettre v indique que le ou les arguments ciblés sont des vecteurs (des tableaux de données).



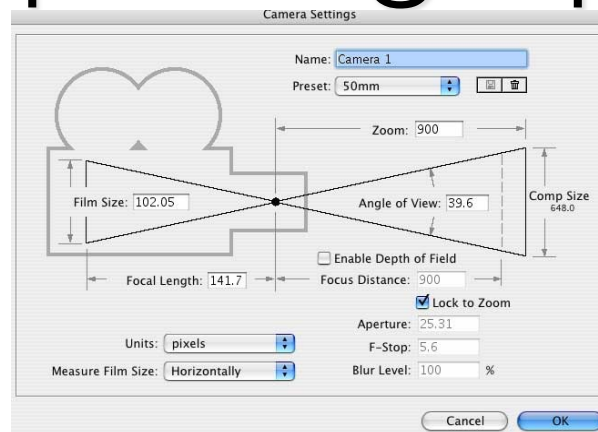
# *GL4Dummies*

- ☕ 2010 : Sortie OpenGL® version 3.3. D'anciennes fonctionnalités dépréciées depuis la version 2.0 ont été officiellement supprimées :
  - création/gestion de géométrie (glNewList, glEndList, glBegin, glEnd, ...),
  - injection de sommets (glVertex), choix de leur couleur (glColor), paramétrage de leur vecteur normal (glNormal) et de leurs coordonnées de textures (glTexCoord), ...
  - transformations spatiales (glRotate, glTranslate, glScale),
  - plus de rendu par défaut d'une scène,
  - disparition des fonctions d'activation, paramétrage et gestion des lumières de la scène
- ☕ Depuis 2014 : GL4Dummies est une API, développée par Farès Belhadj, qui sert de support de développement pour l'ensemble des cours liés à la synthèse d'images enseignés à l'Université Paris 8.
- ☕ Son but est de faciliter l'initiation, uniformisation de l'installation et la gestion des nouvelles possibilités offertes par l'architecture OpenGL.
- ☕ GL4Dummies donne accès, à un ensemble de fonctionnalités reprenant dans la mesure du possible le modèle de celles supprimées depuis la version 3.3.
- ☕ GL4Dummies suit la même convention de nommage qu'OpenGL en préfixant par gl4d.

# Installation

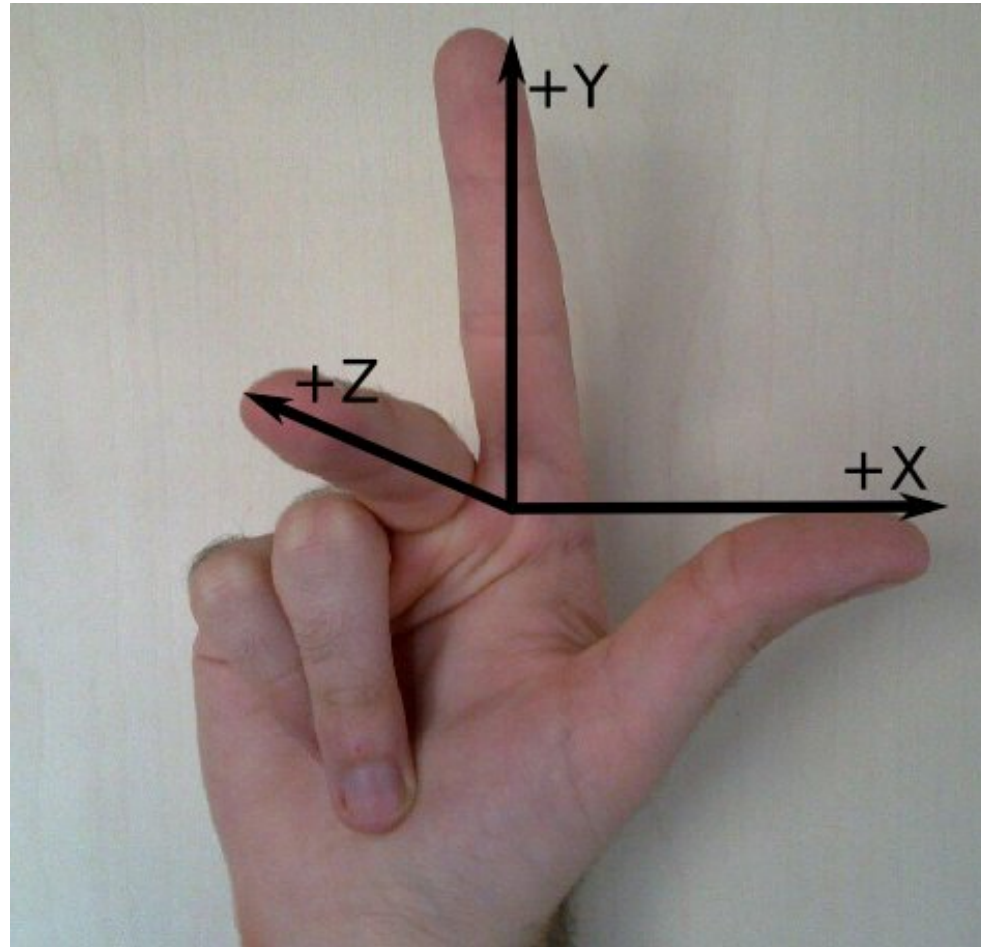
- 🍵 Pré-requis : SDL2 (<http://www.libsdl.org/>) pour la gestion des fenêtres et du contexte OpenGL.
- 🍵 Récupérer les sources de GL4Dummies : <https://github.com/noalien/GL4Dummies>
- 🍵 Sous Linux et OSX avec droits administrateur, se positionner dans le répertoire contenant les sources de GL4Dummies, et lancer :
  - `make -f Makefile.autotools` (Pour cela il faut disposer des outils autotools : automake, autoconf et libtool)
  - `./configure`
  - `make`
  - `sudo make install`
  - Vérifier que la variable d'environnement `$LD_LIBRARY_PATH` pointe sur `/usr/local/lib`.
- 🍵 Si vous n'avez pas les droits administrateurs, il est possible de l'installer en local.
- 🍵 Sous Windows, dans le répertoire des sources, il existe deux projets GL4Dummies.cbp (Code::Blocks) ou GL4Dummies.sln (Visual Studio). Ouvrez un des deux et compilez le projet.

# Analogies avec la photographie



1	Arranger les éléments de la scène à capturer	Composer une scène virtuelle	Transformation de modélisation
2	Positionner l'appareil photo	Positionner la caméra virtuelle	Transformation de vision
3	Régler la focale de l'appareil photo	Configurer une projection	Transformation de projection
4	Choisir la taille des tirages photographiques	Choisir les dimensions de l'image video	Transformation de cadrage

# Repère direct



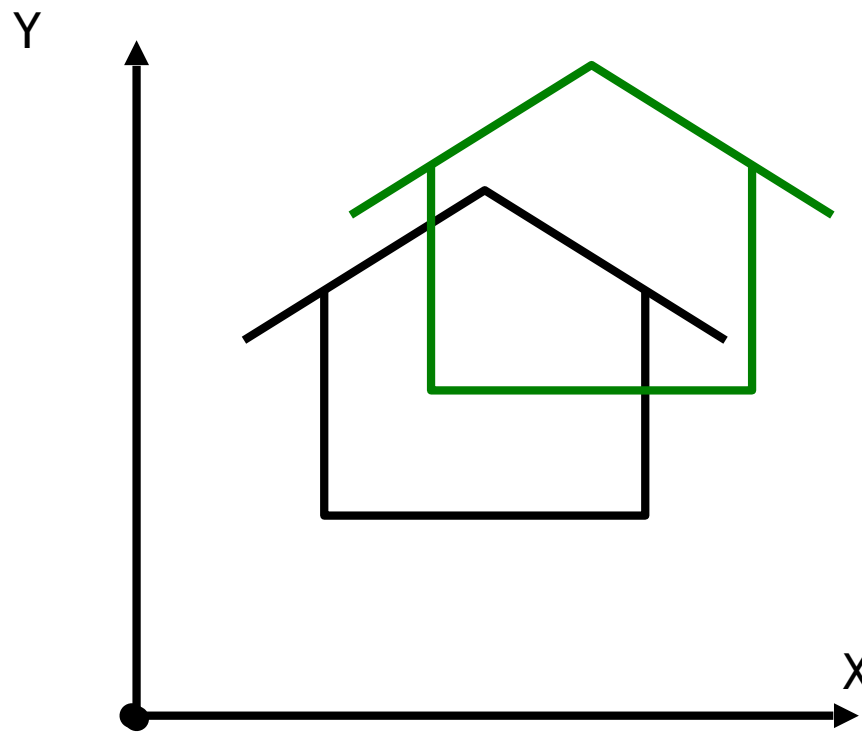
# Coordonnées homogènes

- ☪ Un point  $P(x, y, z)$  dans l'espace euclidien a pour coordonnées homogènes :  $P(x, y, z, 1)$
- ☪ Un vecteur  $v(x, y, z)$  dans l'espace euclidien a pour coordonnées homogènes :  $v(x, y, z, 0)$
- ☪ Les matrices de rotation, de translation, d'homothétie et de changement de repère sont des matrices de taille  $4 \times 4$  dont la dernière ligne est toujours  $(0 \ 0 \ 0 \ 1)$  car ces transformations peuvent être considérées comme des transformations projectives laissant globalement invariant le plan à l'infini.

# Translation

Vecteur de translation :  $t = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ 0 \end{pmatrix}$

Matrice :  $T = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & x \\ 0 & 1 & 0 & y \\ 0 & 0 & 1 & z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$




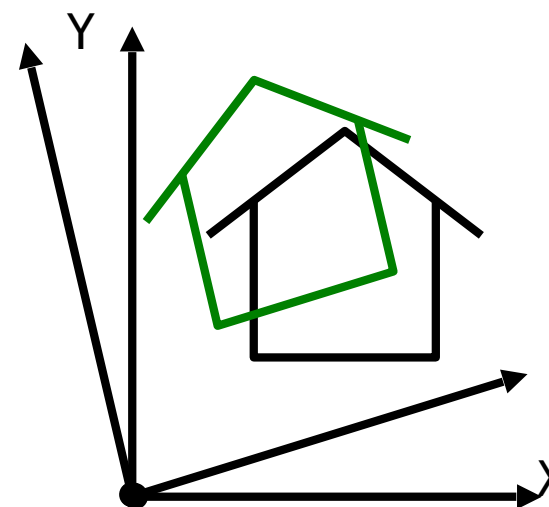
 `gl4dmMatrixTranslate` (float x, float y, float z)

# Rotation

Matrice de rotation  $R$  d'angle  $\theta$  autour d'un axe de direction  $r$  :

$$r = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ 0 \end{pmatrix}, c = \cos\theta, s = \sin\theta, R = \begin{pmatrix} x^2(1-c) + c & xy(1-c) - zs & xz(1-c) + ys & 0 \\ xy(1-c) + zs & y^2(1-c) + c & yz(1-c) - xs & 0 \\ xz(1-c) - ys & yz(1-c) + xs & z^2(1-c) + c & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

 `gl4dmMatrixRotate` (float angle, float x, float y, float z)

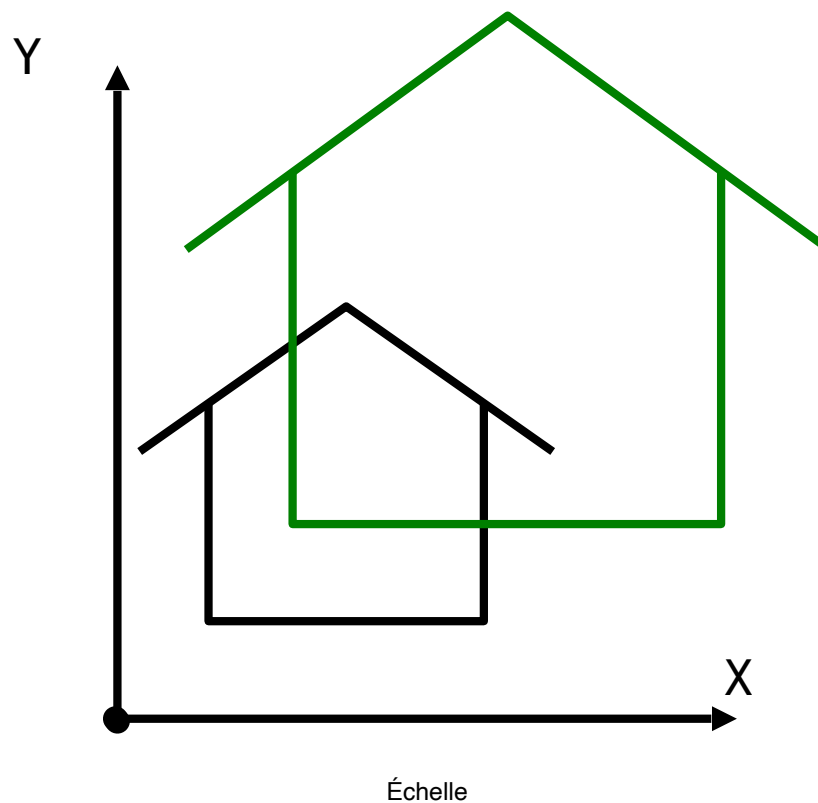



Rotation

# Homotéthie

Facteur d'échelle  $s = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ 0 \end{pmatrix}$

Matrice  $S = \begin{pmatrix} x & 0 & 0 & 0 \\ 0 & y & 0 & 0 \\ 0 & 0 & z & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

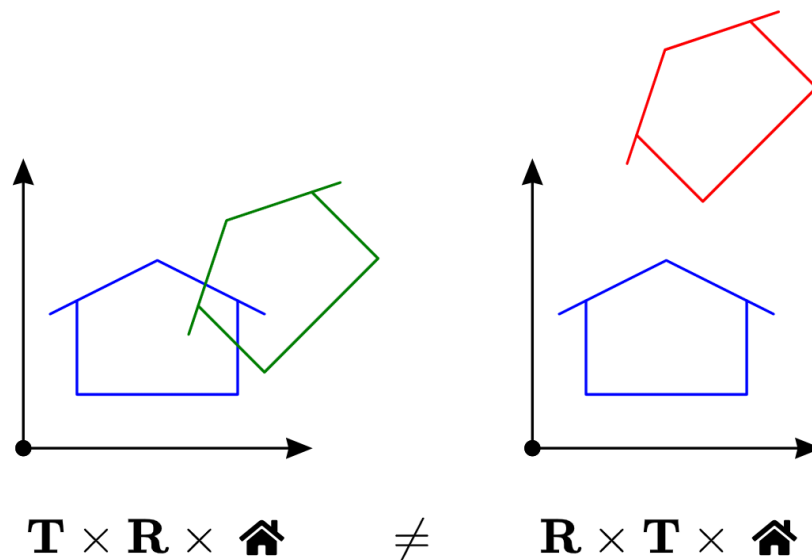


 `gl4dmMatrixScale` (float x, float y, float z)



# Transformation de modélisation

☠ La multiplication n'est pas commutative !



☕ Convention :  $\mathbf{T} \times \mathbf{R} \times \mathbf{S} \times \mathbf{H}$

1. `gl4dmMatrixTranslate` (T.x, T.y, T.z);
2. `gl4dmMatrixRotate` (a, R.x, R.y, R.z);
3. `gl4dmMatrixScale` (S.x, S.y, S.z);

# Transformation de vision

🍵 Position *relative* de la caméra par rapport aux objets :  
translater la caméra de  $t$  équivaut à translater tous les objets de  $-t$

🍵 `gl4dmMatrixLookAt` ( $px, py, pz, cx, cy, cz, ux, uy, uz$ )  
Positionne la caméra au point  $[px \ py \ pz]$ ,  
oriente les Z vers la cible  $[cx \ cy \ cz]$   
et les Y selon le vecteur  $[ux \ uy \ uz]$ .