计算机图形学实验报告

计算机图形学 作业 专业: 计算机科学与技术 班级: 5班 姓名: 俞佳炜 学号: 3018216245

```
计算机图形学实验报告
```

实验内容

- 1.1 选用第三方资源列表
- 1.2 场景搭建
- 1.3 车辆运动控制实现

问题与解决

总结

实验内容

1.1 选用第三方资源列表

Asset Store中

Low Poly Street Park: 主要使用其中的道路模型和植物模型。

Standard Assets: 主要使用其中的车辆模型。

1.2 场景搭建

场景包含一段直线道路、一个十字路口、四个红绿灯、一片森林、一个弯道。

1.3 车辆运动控制实现

```
1. using System.Collections;
2. using System.Collections.Generic;
3. using UnityEngine;
4.
5. public class CarCtrl : MonoBehaviour
6. {
7.    public List<WheelCollider> wheels;
8.    public List<Transform> wheelModel;
9.    // Start is called before the first frame update
10.    void Start()
11.    {
12.
```

```
13.
14.
15.
        // Update is called once per frame
16.
        void Update()
17.
        {
            float s = 0;//控制前进后退
18.
19.
            if(Input.GetKey(KeyCode.W))
20.
            {
21.
                s = 1000;
22.
            }
23.
            if (Input.GetKey(KeyCode.S))
24.
            {
                 s = -1000;
25.
26.
            }
            float a = 0;//控制转向
27.
            if (Input.GetKey(KeyCode.A))
28.
29.
            {
30.
                a = -25;
31.
            }
            if (Input.GetKey(KeyCode.D))
32.
33.
            {
34.
                a = 25;
35.
            }
36.
37.
            wheels[1].steerAngle = Mathf.Lerp(wheels[1].steerAngle,a,0.1f);
            wheels[2].steerAngle = Mathf.Lerp(wheels[2].steerAngle, a, 0.1f);
38.
39.
40.
            float b = 0;
41.
            if (Input.GetKey(KeyCode.Space))
42.
            {
43.
                b=1000;
44.
            }
45.
            for (int i = 0; i < wheels.Count; i++)</pre>
46.
47.
            {
48.
                wheels[i].motorTorque = s;//扭矩
                wheels[i].brakeTorque = b;//刹车
49.
50.
                //给轮子设置位置和角度
51.
                Vector3 pos;
52.
                Quaternion rot;
53.
                wheels[i].GetWorldPose(out pos, out rot);
54.
                wheelModel[i].position = pos;
55.
                wheelModel[i].rotation = rot;
56.
            }
57.
        }
58. }
```

这里实现轮胎转动和改变方向的思路是:首先创建一个空物体,添加车轮组件,在脚本中实现输入WS键改变位置和角度从而前进和后退。在输入AD键时改变steerAngle来改变车轮转向。然后把空物体的位置信息传给轮胎模型。

问题与解决

在初步实现后,我发现车轮的转向不够顺滑,原因是在按下AD键后轮胎立即转一个角度,后来我使用Mathf.Lerp函数来对车轮转向优化。

总结

这次实验我学会了unity的基本操作,如何改变物体的位置、旋转角度、缩放比例,以及不同物体的父子关系。对C#编写脚本也有了一定的了解。