Sprawozdanie

Grafika komputerowa

Laboratorium 3

Adrian Jurek

Rafał Król

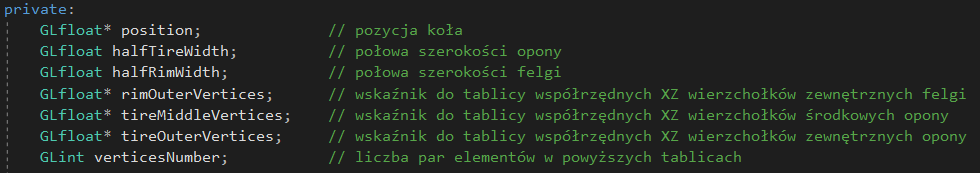
L3

16.04.2021

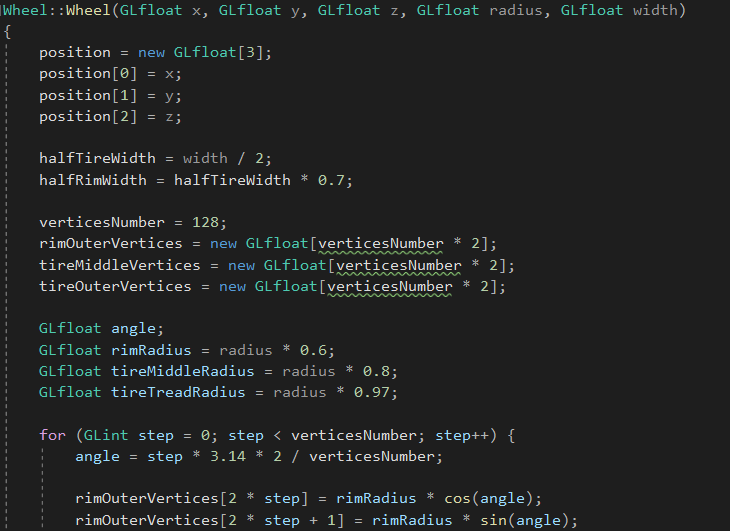
**Część 1 – Projektowanie łazika marsjańskiego**

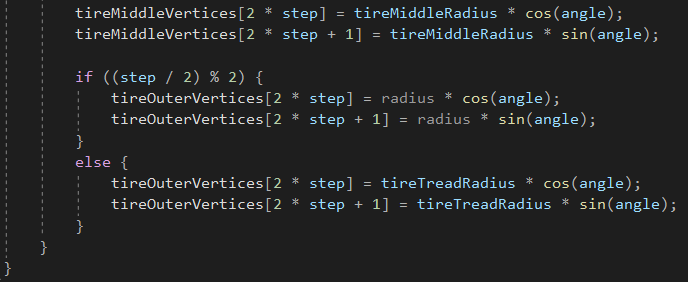
1. Klasa Wheel

Reprezentuje pojedyncze koło łazika. Klasa posiada następujące pola:

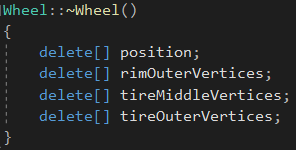


Konstruktor klasy Wheel: przyjmuje pozycję koła (pierwsze trzy parametry), jego promień oraz szerokość; ustawia odpowiednie pola klasy oraz alokuje i wypełnia tablice wierzchołków.

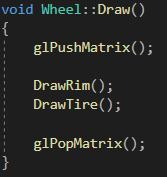


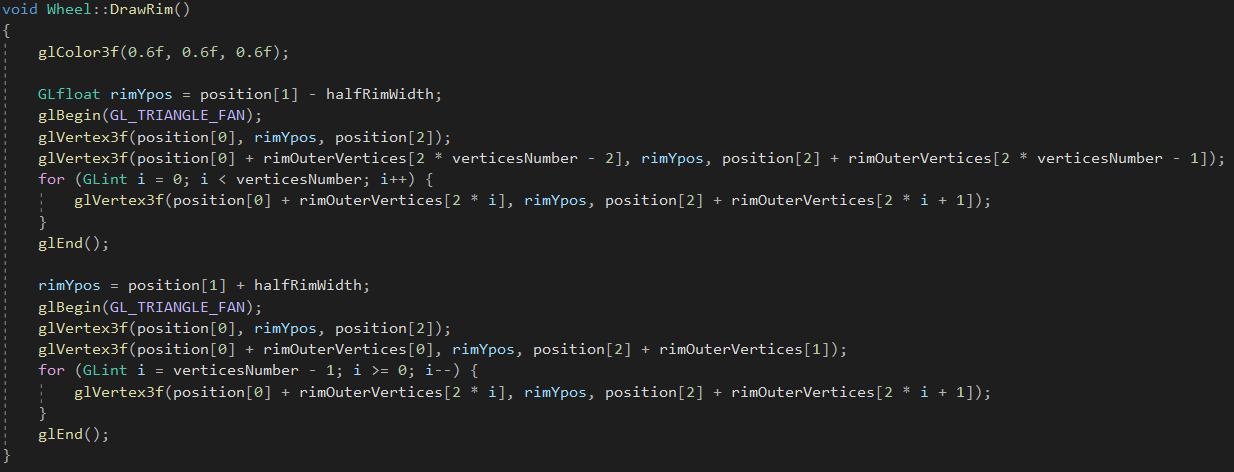


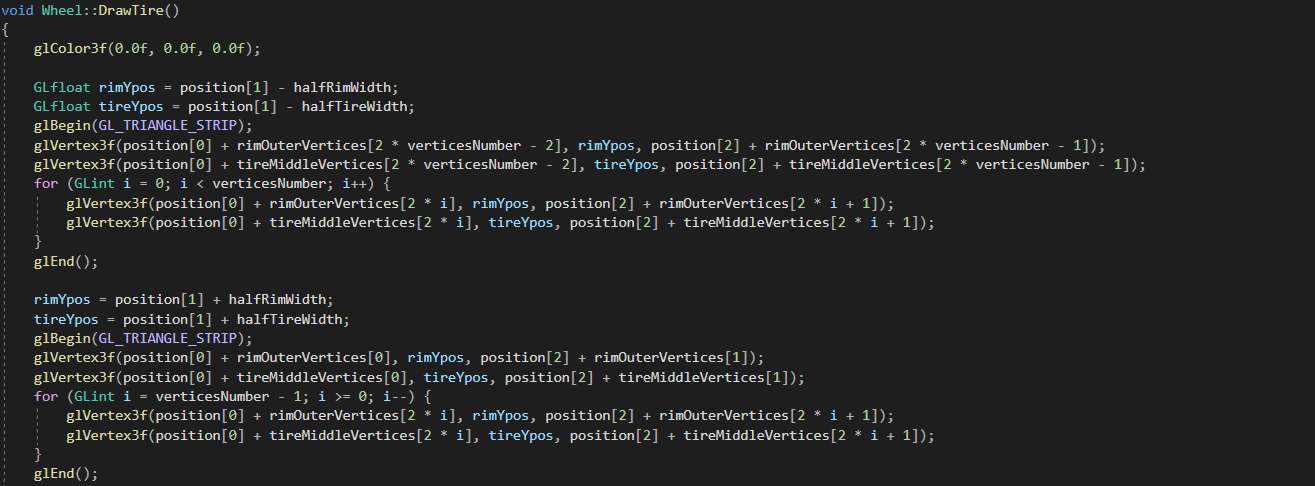
Destruktor klasy Wheel: zwalnia pamięć zaalokowaną przez tablice wierzchołków.

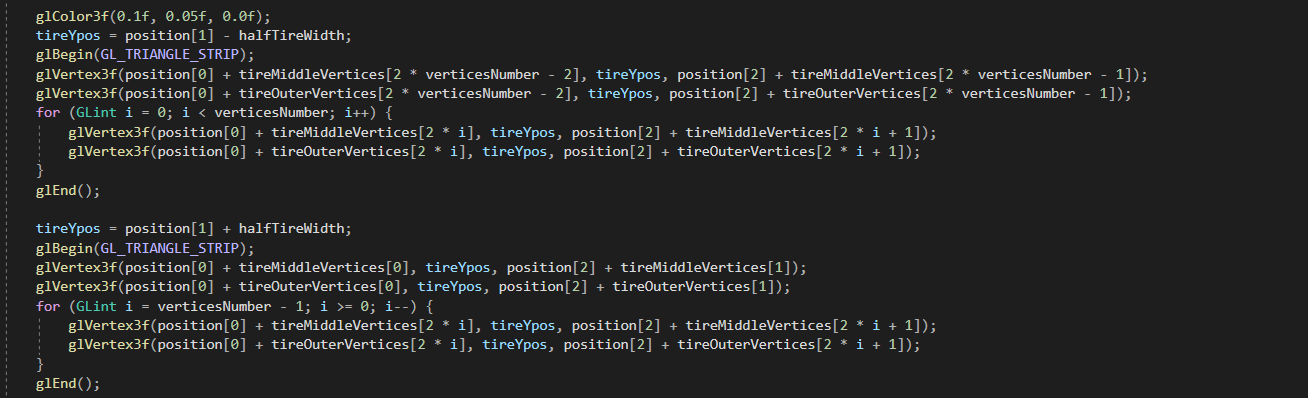


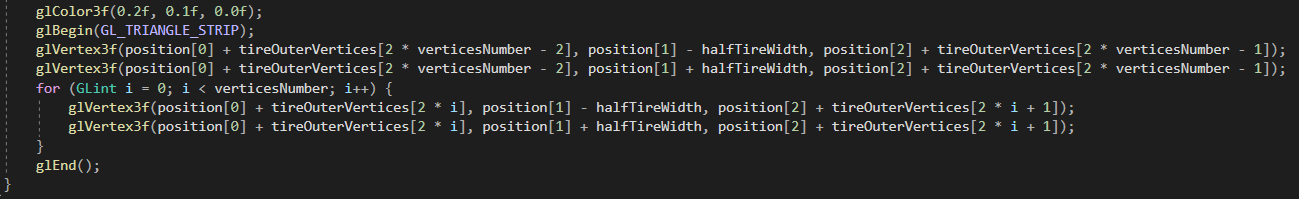
Publiczna metoda Draw: rysuje koło na ekranie. Metoda korzysta z dwóch metod prywatnych: DrawRim oraz DrawTire, które odpowiednio rysują felgę oraz oponę koła.



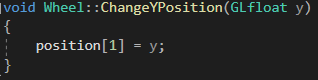






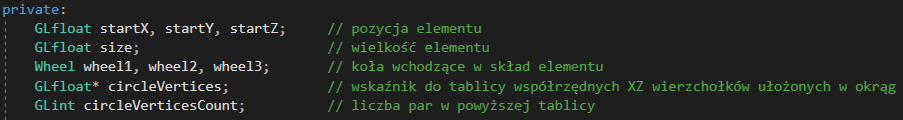


Publiczna metoda ChangeYPosition: zmienia pozycję koła w osi Y.

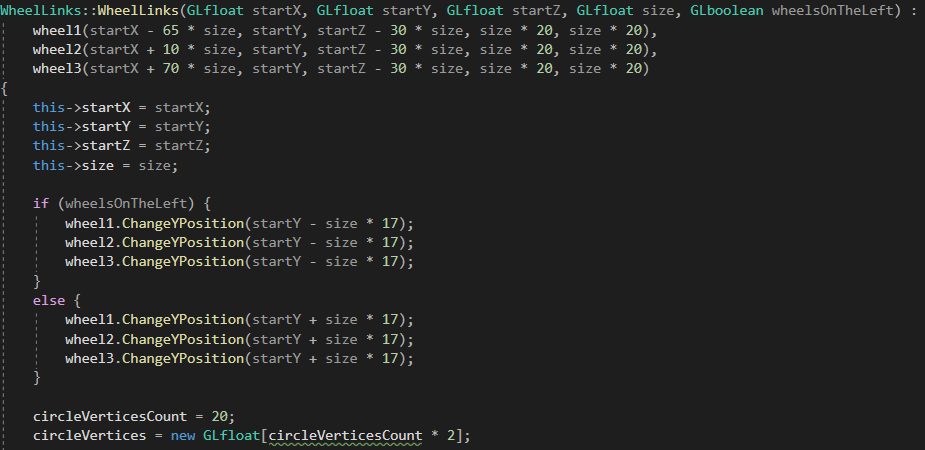


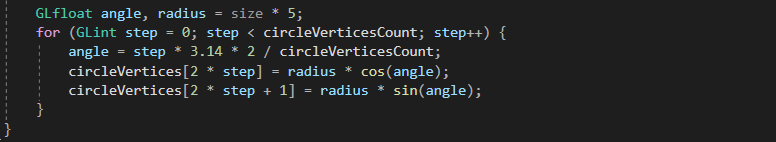
1. Klasa WheelLinks

Klasa reprezentuje trzy boczne koła łazika, połączone ze sobą odpowiednimi ramionami. Klasa posiada następujące pola:

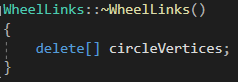


Konstruktor klasy WheelLinks: przyjmuje pozycję elementu (pierwsze trzy parametry), jego wielkość oraz zmienną określającą, czy koła mają być po lewej czy po prawej stronie; wywołuje konstruktory dla wszystkich kół składowych, ustawia odpowiednie pola klasy oraz alokuje i wypełnia tablicę wierzchołków ułożonych w okrąg.

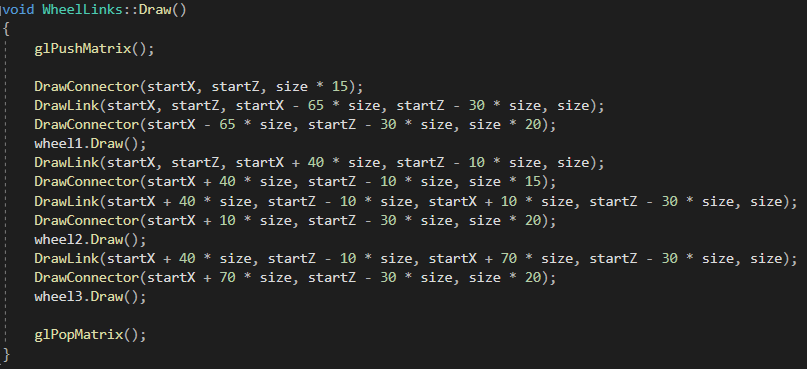


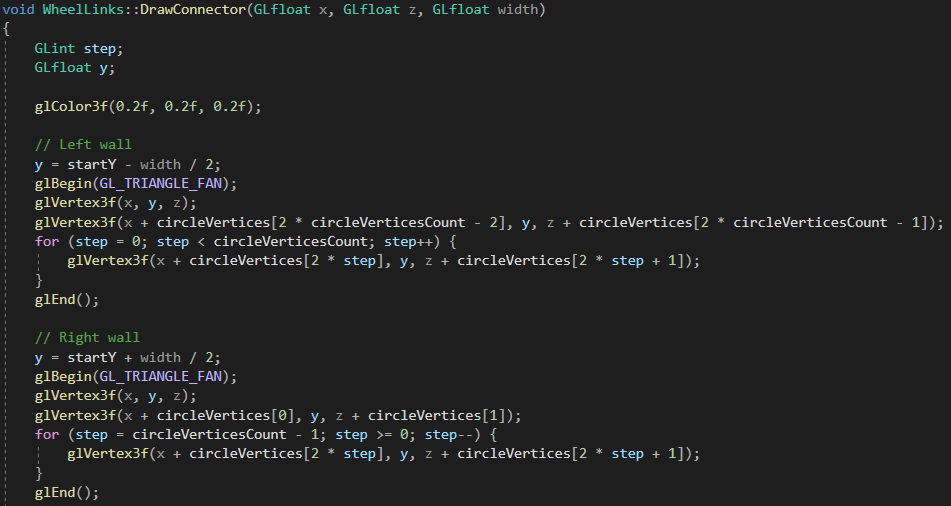


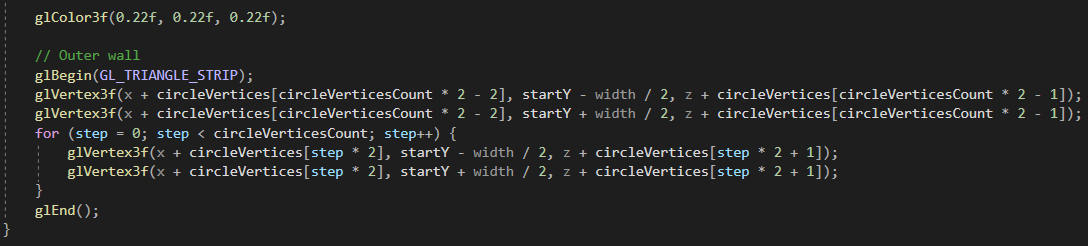
Destruktor klasy WheelLinks: zwalnia pamięć zaalokowaną przez tablicę wierzchołków.

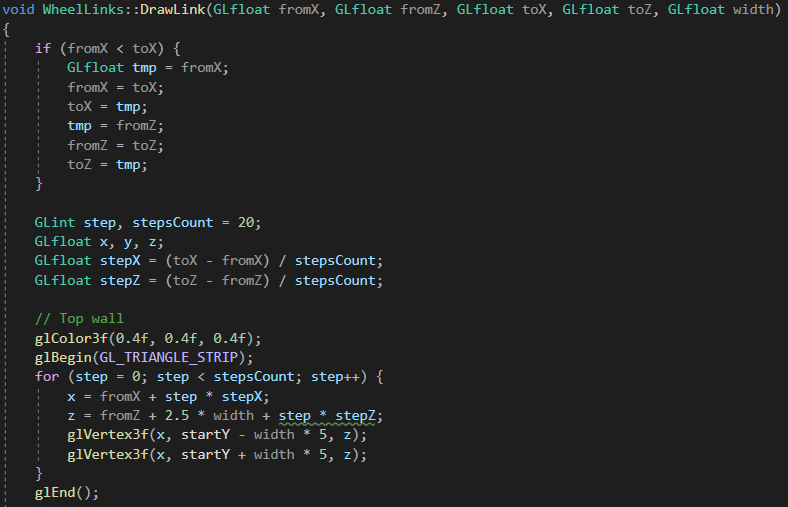


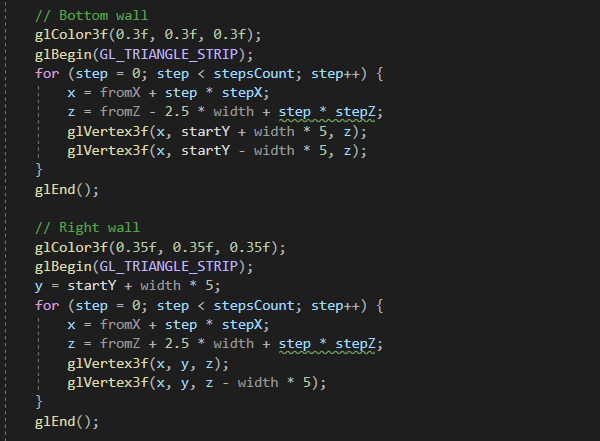
Publiczna metoda Draw: rysuje cały element na ekranie. Metoda używa dwóch prywatnych metod: DrawConnector i DrawLink. Pierwsza z nich rysuje cylindryczny łącznik, łączący ramiona i koła, druga z nich rysuje pojedyncze ramię.

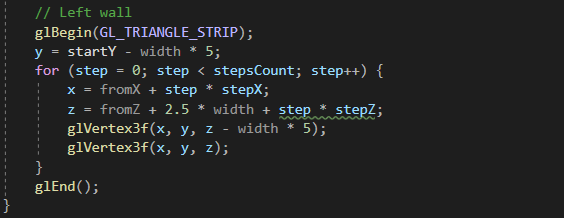








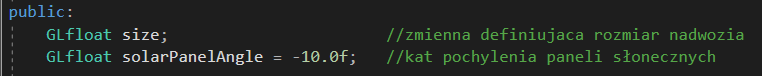


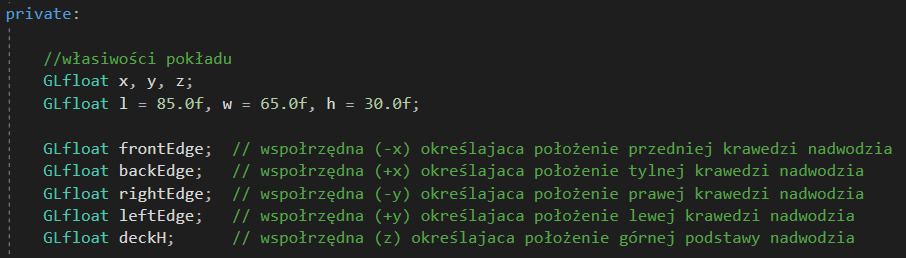


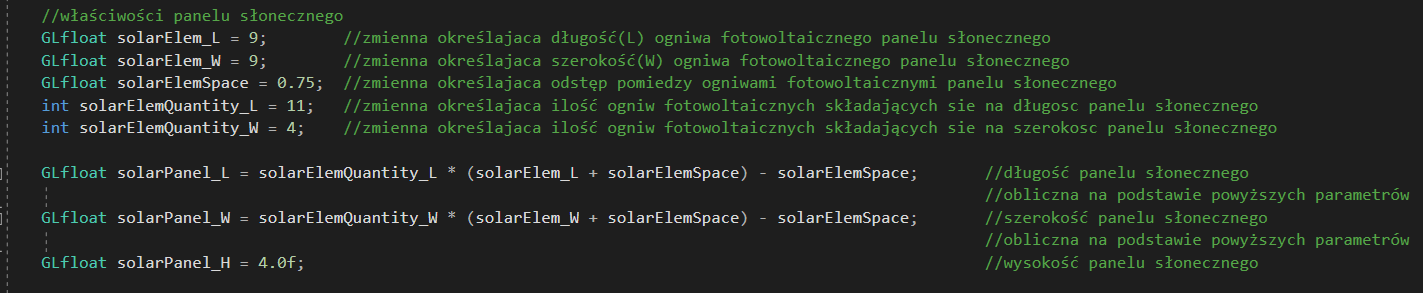
1. Klasa Body

Klasa reprezentuje nadwozie łazika, które składa się z głównego elementu – pokładu, oraz dodatkowych elementów umieszczonych na nim. Położenie wszystkich elementów definiowane jest na podstawie współrzędnych i rozmiarów pokładu łazika.

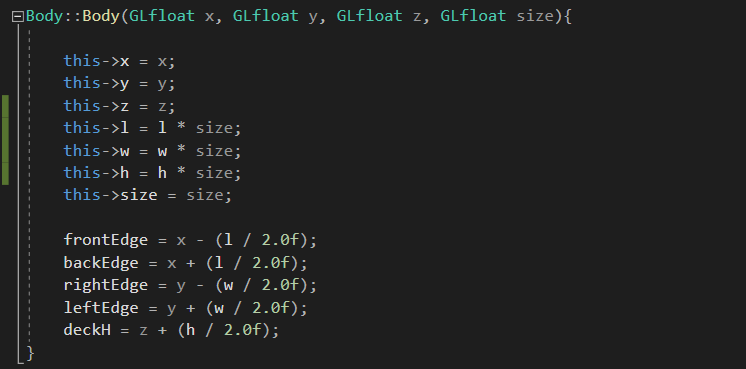
Klasa posiada następujące pola składowe:



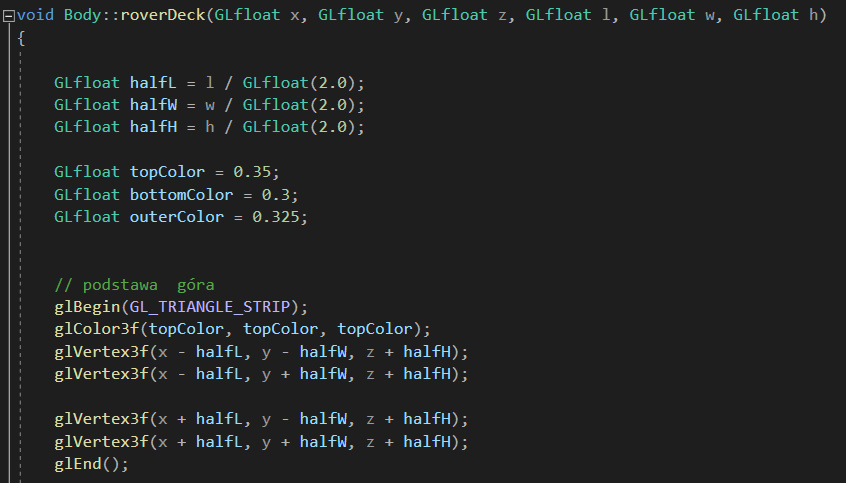




Konstruktor klasy Body: przyjmuje w parametrach (x, y, z) położenie pokładu łazika oraz rozmiar całego obiektu (size). Przypisuje wartości argumentów do pól składowych klasy oraz wyznacza współrzędne poszczególnych krawędzi pokładu łazika. Dodatkowo przemnaża rozmiary pokładu przez parametr size, po to aby nadwozie łazika mogło być renderowane w odpowiedniej skali.

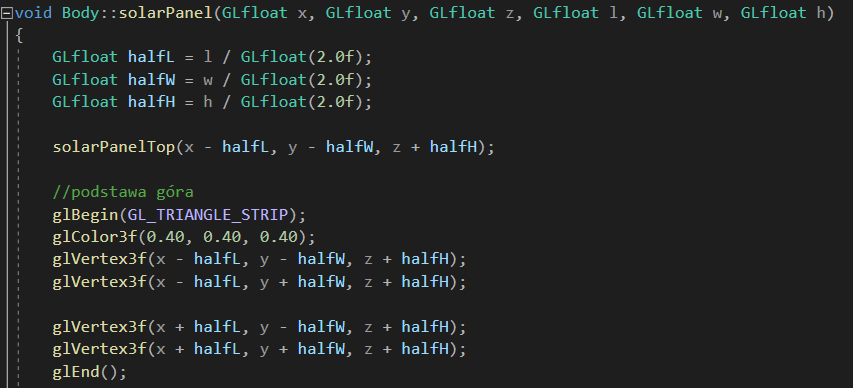


Prywatna metoda: roverDeck() tworzy prostopadłościan reprezentujący pokład łazika. W parametrach przyjmuje współrzędne(x, y, z) określające położenie pokładu oraz jego rozmiar(l, w, h)

Wszystkie ściany tworzone są według schematu jak dla podstawy górnej, z uwzględnieniem odpowiednich współrzędnych. 

Prywatna metoda: solarPanel() tworzy prostopadłościan reprezentujący panel słoneczny.

Wszystkie ściany tworzone są według schematu jak dla podstawy górnej, z uwzględnieniem odpowiednich współrzędnych. Dodatkowo aby górna podstawa odzwierciedlała ogniwa fotowoltaiczne poprzedzona jest wywołaniem metody solarPanelTop().



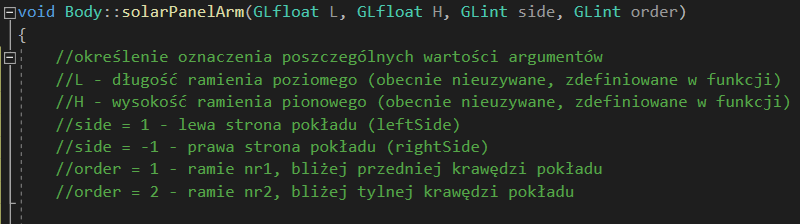
Prywatna metoda: solarPanelTop() tworzy prostokątną ścianę/teksturę reprezentującą ogniwa fotowoltaiczne panelu słonecznego.

W parametrach (x, y, z) przekazane są współrzędne pierwszego ogniwa fotowoltaicznego. Współrzędne kolejnych ogniw wyznaczane są w dwóch zagnieżdżonych pętlach for, które odpowiednio określają liczbę elementów składających się na szerokość panelu oraz jego długość. W danej iteracji współrzędna kolejnego elementu wyznaczana jest w następujący sposób:

pozycja\_kolejnego\_elem = pozycja\_aktualnego\_elem + rozmiar\_elem + odstęp\_miedzy\_elementami



Prywatna metoda: solarPanelArm() tworzy ramię łazika, zakończone wywołaniem metody soalrPanel() aby pozycja panelu słonecznego zgadzała się z pozycją ramienia.



Metoda ta jest bardzo złożona i zaprezentowanie całego jej kodu zajęło by kilka stron sprawozdania, dlatego postaram się jedynie wyjaśnić logikę stojąca za tworzeniem pojedynczego ramienia.

Każde ramię składa się z następujących elementów:

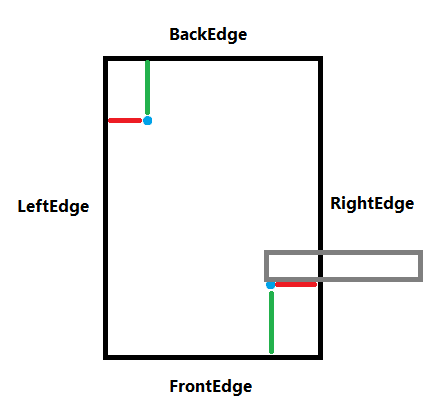
- podstawa ramienia (prostopadłościan)

- ramię poziome (prostopadłościan)

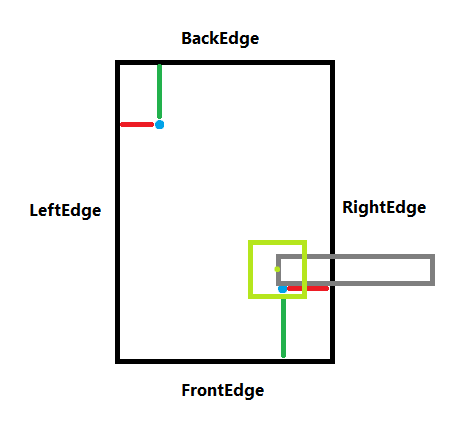
- ramię pionowe (prostopadłościan)

- uchwyt (połowa walca + prostopadłościan)

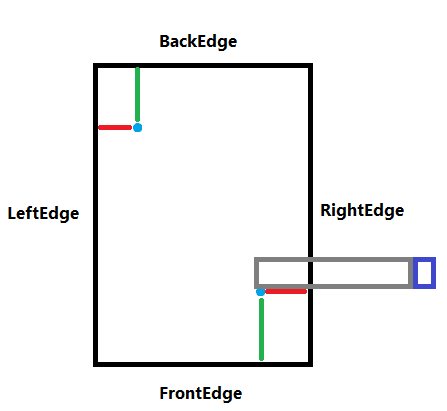
Wszystkie elementy pozycjonowane są względem pokładu łazika, oraz samych siebie, tak aby przy poruszaniu się łazika przesuwały się razem z nim.



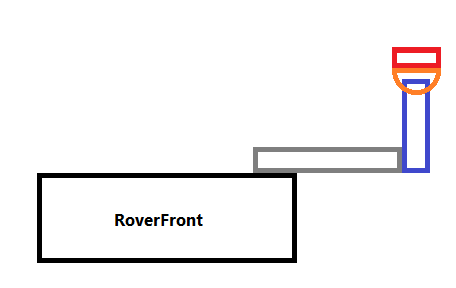
Ramię poziomie: pozycjonowane jest względem krawędzi łazika, poprzez określenie wewnątrz funkcji zmiennych odpowiadających za odstęp od krawędzi lewej lub prawej oraz za odstęp od krawędzi przedniej lub tylnej

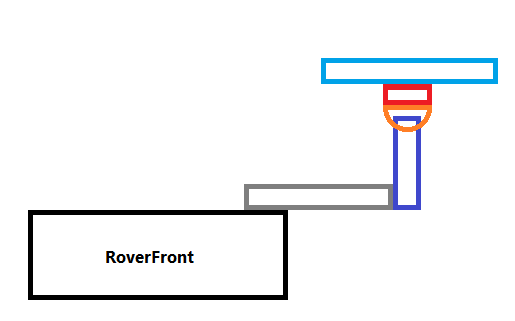


Podstawa ramienia: pozycjonowana jest względem początku ramienia



Ramię pionowe: pozycjonowane jest względem końca ramienia poziomego, zgodnie z rysunkiem



Uchwyt ramienia ustawiony jest względem końca ramienia pionowego obniżony o połowę promienia części półokrągłej uchwytu.

Metoda solarPanel() na samym końcu umiejscawia panel słoneczny względem końca chwytu.

Panel słonecznych oraz uchwyt znajdujące się na samej górze ramienia pionowego są położone w przesuniętym układzie współrzędnych po to aby można było zmieniać kich kąt nachylenia. Do tego celu została wykorzystana kombinacja funkcji

glPushMatrix();

glTranslatef(x,y,z),

glRotatef(angle, 1, 0, 0);

. armHandleCylinderPart … //cześć kodu tworząca cylindryczna część uchwytu

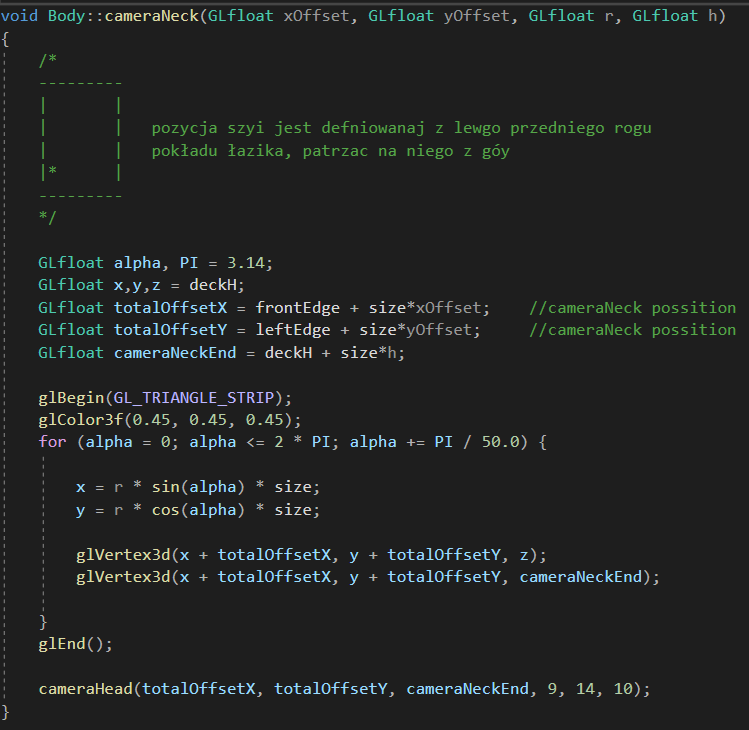
. armHandleCuboidPart … //część kodu tworząca prostopadłościenną część uchwytu

. soalrPanel(x,y,z); //funkcja tworząca panel słoneczny

glPopMatrix();

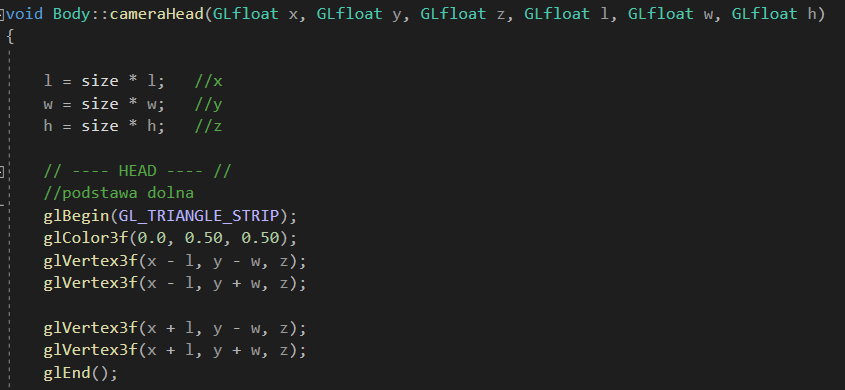
Prywatna metoda: cameraNeck() tworzy szyję kamery łazika.

Metoda ta rysuję walec na pokładzie łazika o zadanych pramateriach(r, h) względem lewego przedniego rogu łazika o zadanym przesunięciu(xOffest, Offset). Na końcu wywołuję metodę cameraHead(), która tworzy kamerę.

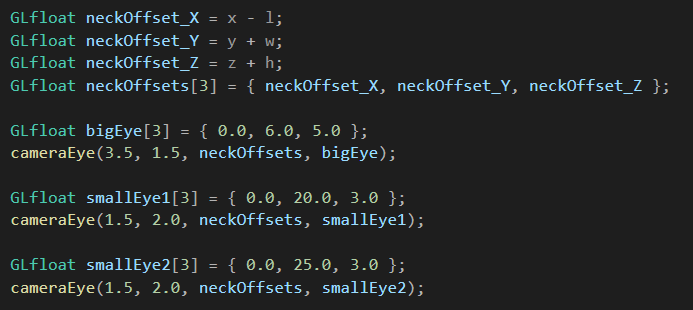


Prywatna metoda: cameraHead() tworzy prostopadłościan reprezentujący kamerę łazika. Przyjmuje parametry (x, y, z), które są środkiem zakończenia szyi łazika oraz (l,w,h) czyli wymiary kamery.

Wszystkie ściany tworzone są według schematu jak dla podstawy dolnej, z uwzględnieniem odpowiednich współrzędnych.

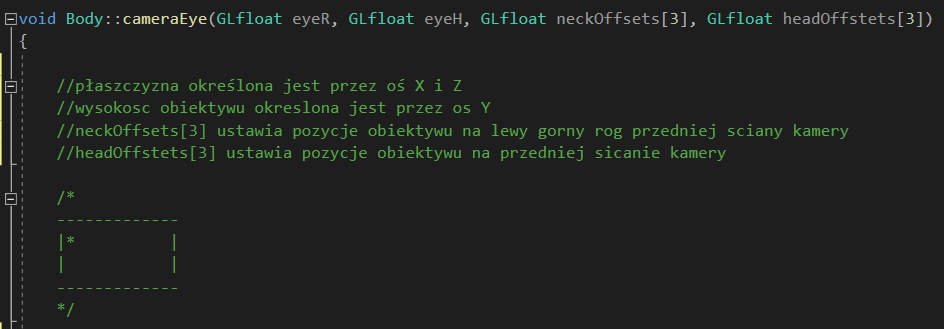


Po stworzeniu głowy metoda cameraHead() wywołuje metodę cameraEye(), która tworzy obiektywy/czujniki na przedzie kamery.

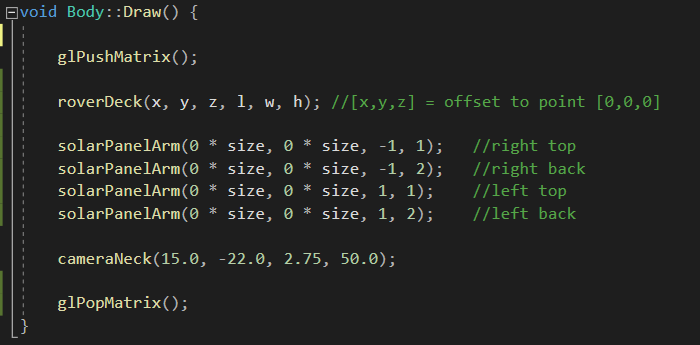


Prywatna metoda: cameraEye() tworzy walec reprezentujący obiektyw kamery łazika.

Znaczenie argumentów opisane jest na zdjęciu. Poza tym metoda ta zawiera 3 typowe fragmenty kodu odpowiedzialne za rysowanie walca.

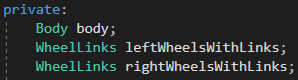


Publiczna metoda: Draw() wywołująca poszczególne metody prywatne odpowiedzialne za rysowanie poszczególnych elementów nadwozia łazika.

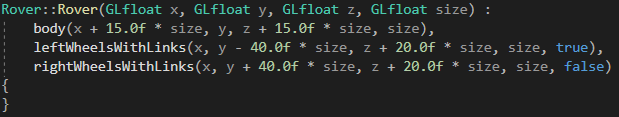


1. Klasa Rover

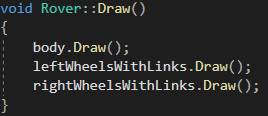
Klasa reprezentuje cały łazik. Klasa posiada następujące pola składowe:



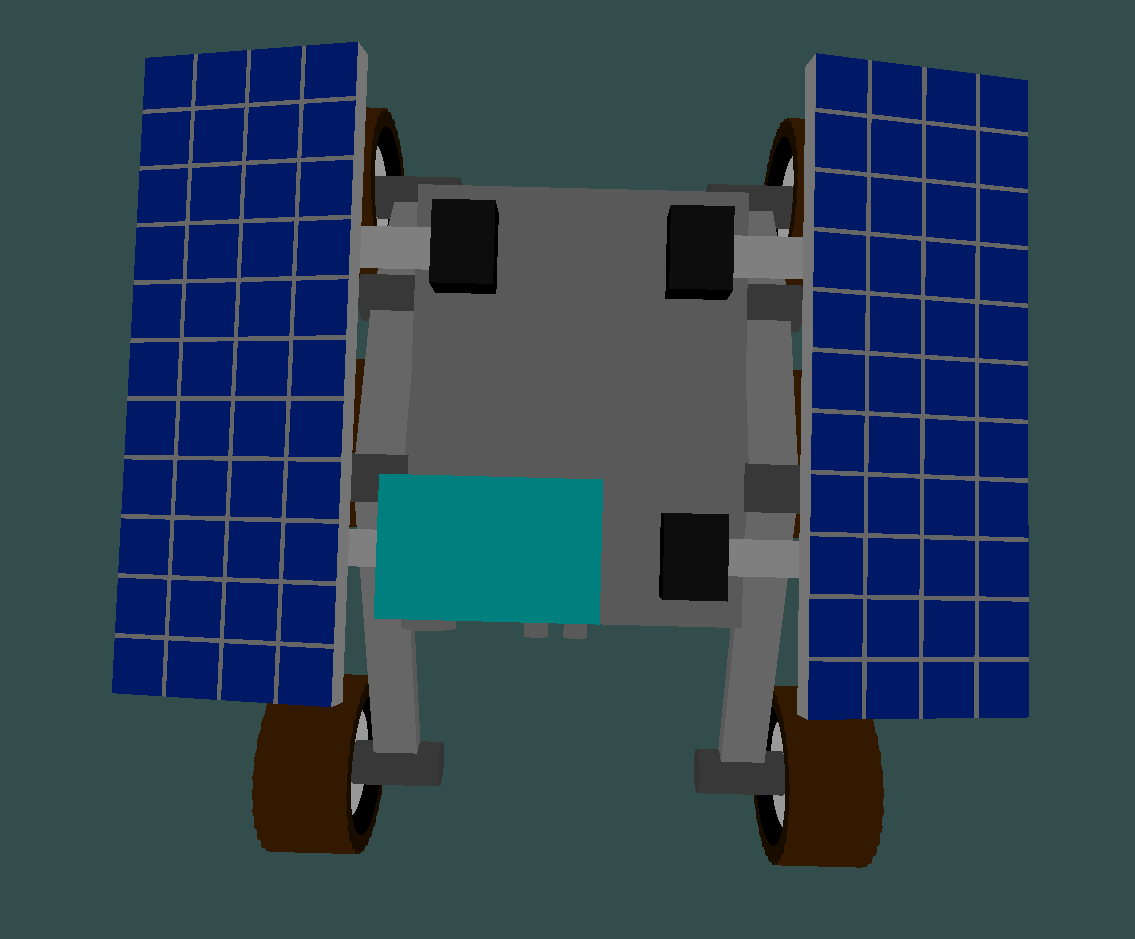
Konstruktor klasy Rover: wywołuje konstruktory pól składowych.



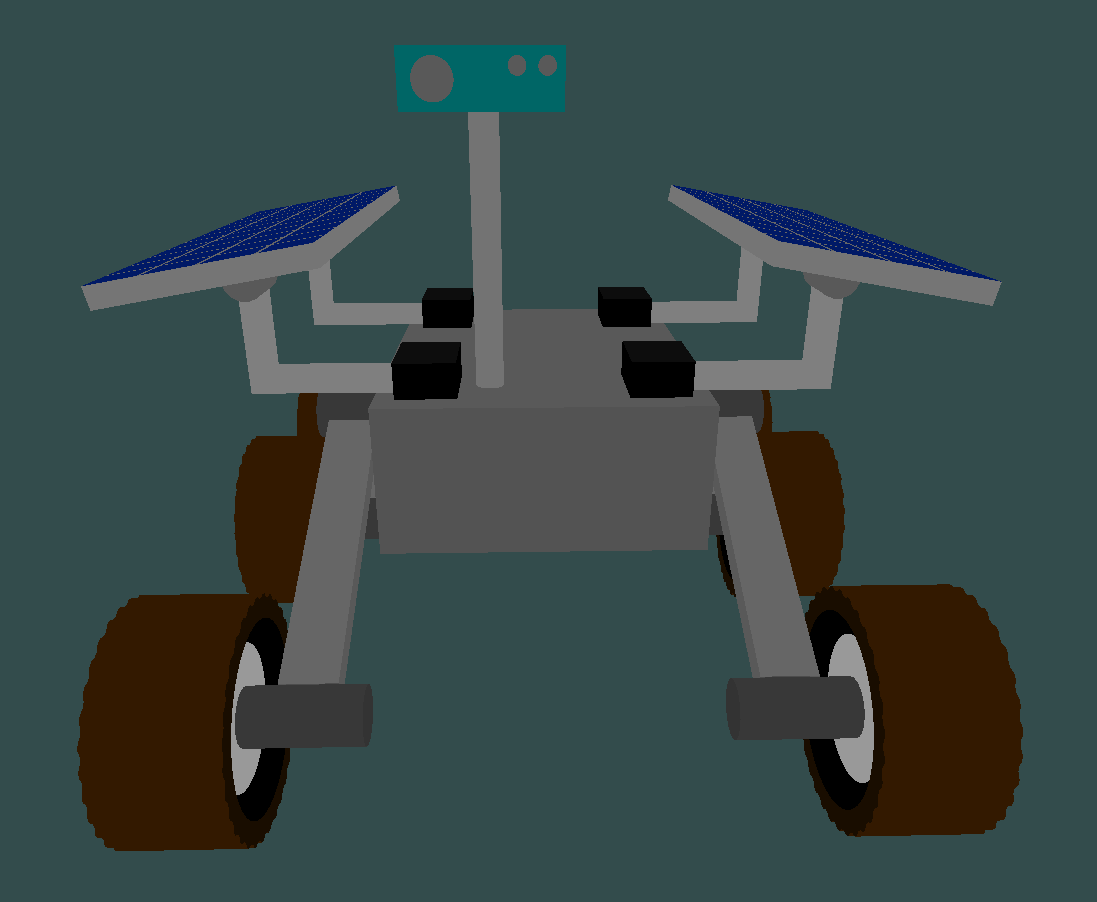
Publiczna metoda Draw: wywołuje metody Draw pól składowych.



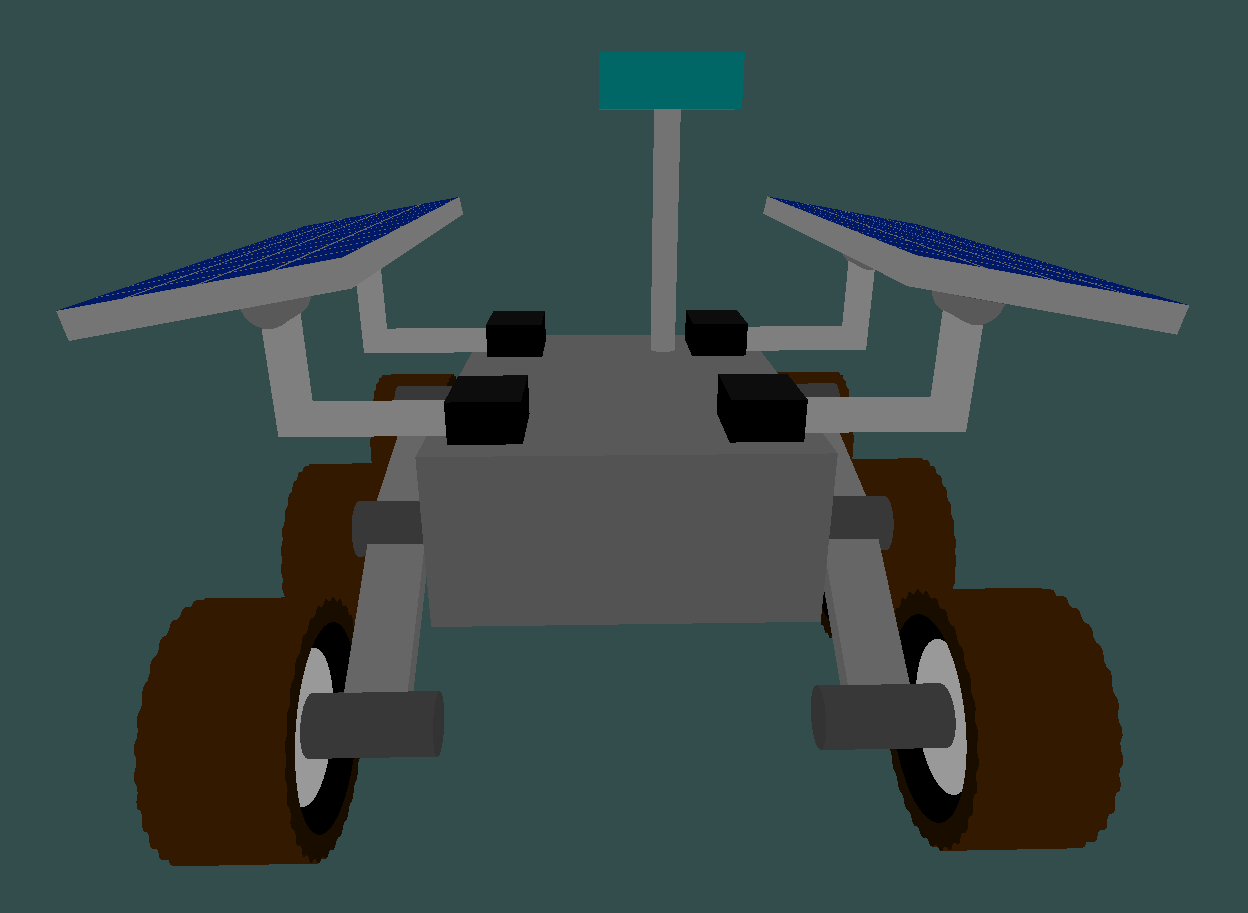
1. Efekt końcowy



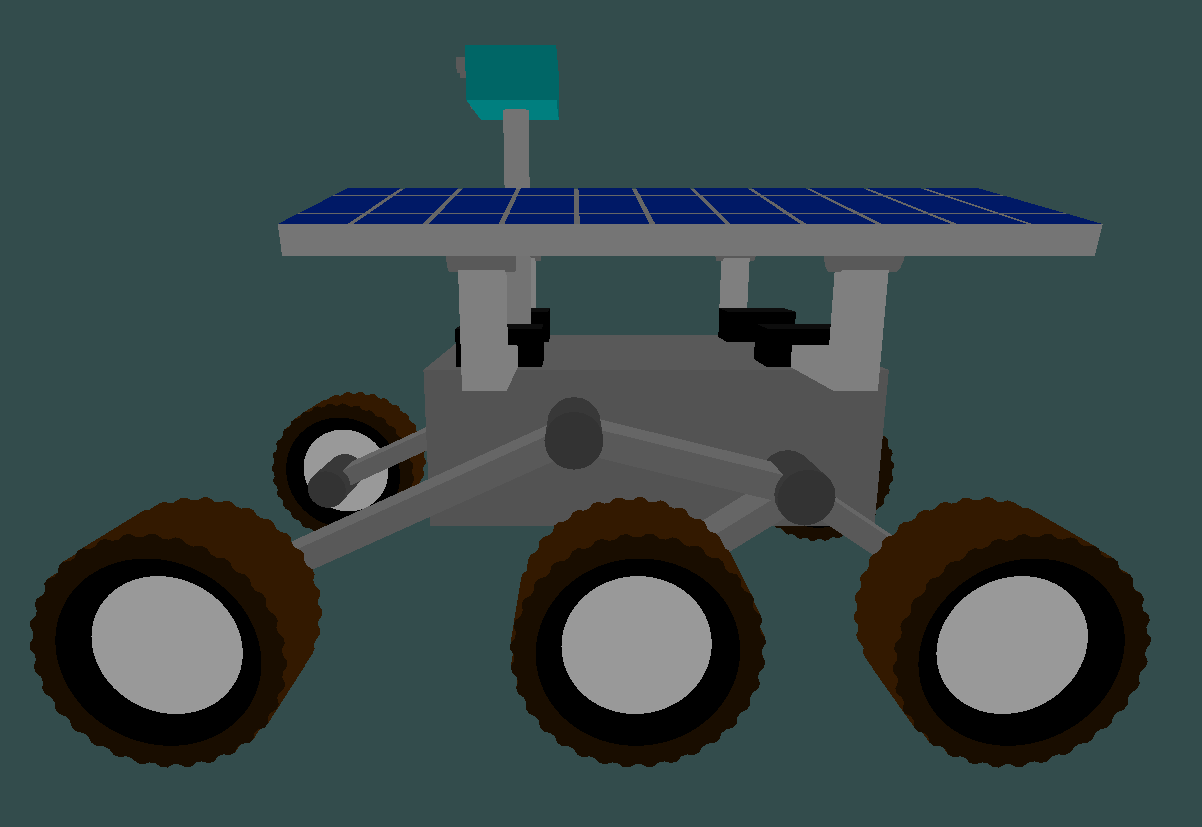
*Widok z góry*

**

*Widok z przodu*

**

*Widok z tyłu*

**

*Widok z boku*