Basic:

1. 投影(Projection):

·把上次作业绘制的cube放置在(-1.5, 0.5, -1.5)位置,要求6个面颜色不一致

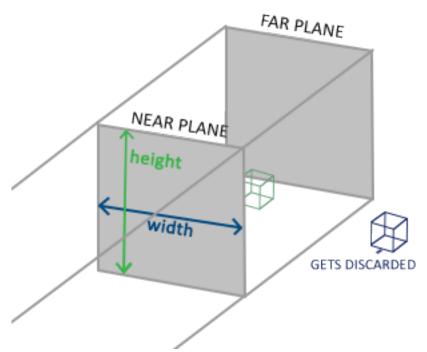
修改**HW4_v0**代码,将model矩阵的代码修改为 model = glm::translate(model, glm::vec3(-1.5f, 0.5f, -1.5f)); 使cube移动到(-1.5, 0.5, -1.5)位置。

·正交投影(orthographic projection):实现正交投影,使用多组(left, right, bottom, top, near, far)参数,比较结果差异

修改projection矩阵为

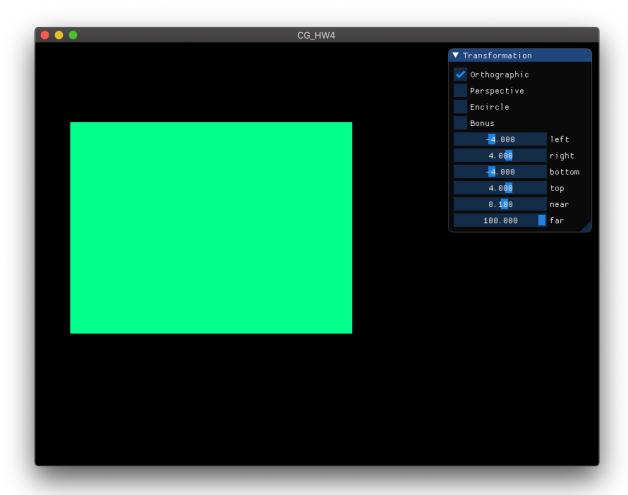
projection = glm::ortho(left, right, bottom, top, zNear,
zFar);

利用**ImGui::SliderFloat**组件调节left, right, bottom, top, zNear, zFar的值。 正射投影矩阵定义了一个类似立方体的平截头箱,它定义了一个裁剪空间,在这空间之外的顶点都会被裁剪掉。

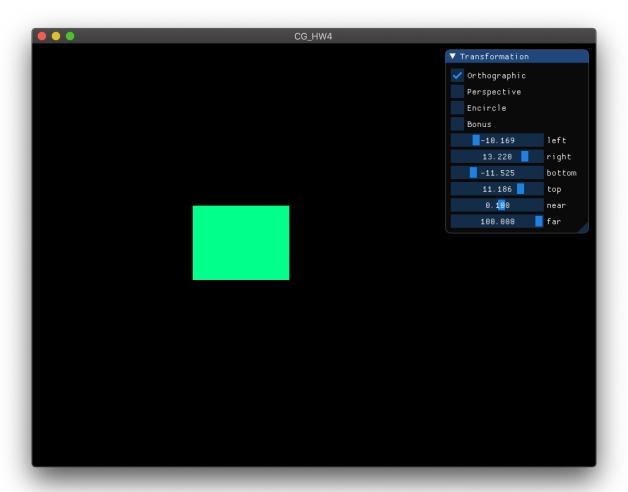


glm::ortho前两个参数指定了平截头体的左右坐标,第三和第四参数指定了平截头体的底部和顶部。通过这四个参数定义了近平面和远平面的大小,然后第五和第六个参数则定义了近平面和远平面的距离。这个投影矩阵会将处于这些x,y,z值范围内的坐标变换为标准化设备坐标。

首先设置left = -4.0f, right = 4.0f, bottom = -4.0f, top = 4.0f, zNear = 0.1f, zFar = 100.0f。



调节这四个值的效果是改变物体显示的大小和位置,如将left调小或right调大或 bottom调小或top调大可以使物体的显示变小。



调节zNear和zFar的值可以使显示的物体消失。

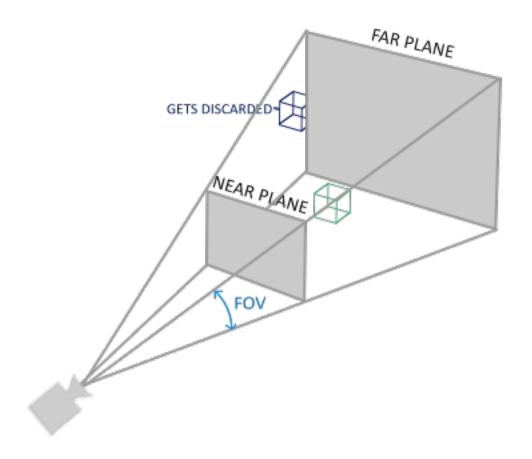


·透视投影(perspective projection):实现透视投影,使用多组参数,比较结果差异

修改projection矩阵为

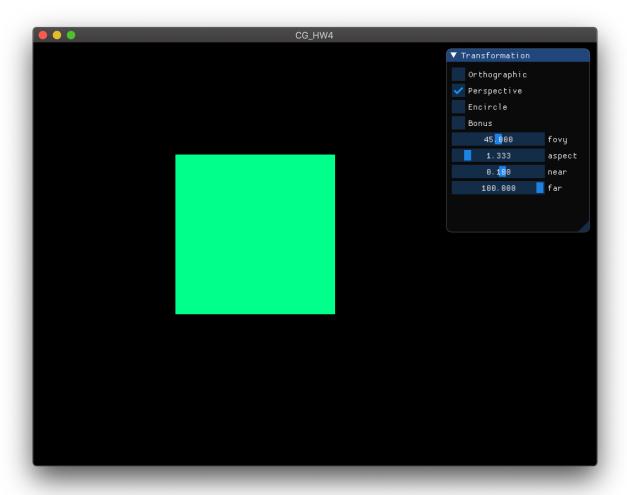
projection = glm::perspective(fovy, aspect, zNear, zFar); 利用ImGui::SliderFloat组件调节fovy, aspect, zNear, zFar的值。

透视投影创建了一个定义了可视空间的大平截头体,任何在这个平截头体以外的东西最后都不会出现在裁剪空间体积内,并且将会受到裁剪。

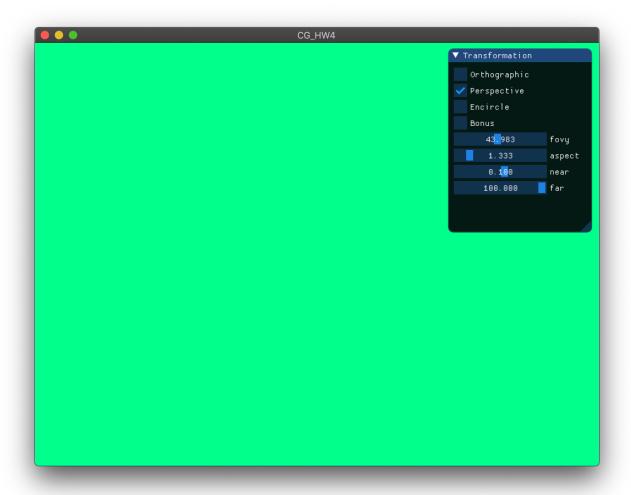


glm::perspective的第一个参数值表示的是视野(Field of View),并且设置了观察空间的大小。如果想要一个真实的观察效果,它的值通常设置为45.0f,但想要一个末日风格的结果可以将其设置一个更大的值。第二个参数设置了宽高比,由视口的宽除以高所得。第三和第四个参数设置了平截头体的近和远平面。我们通常设置近距离为0.1f,而远距离设为100.0f。所有在近平面和远平面内且处于平截头体内的顶点都会被渲染。

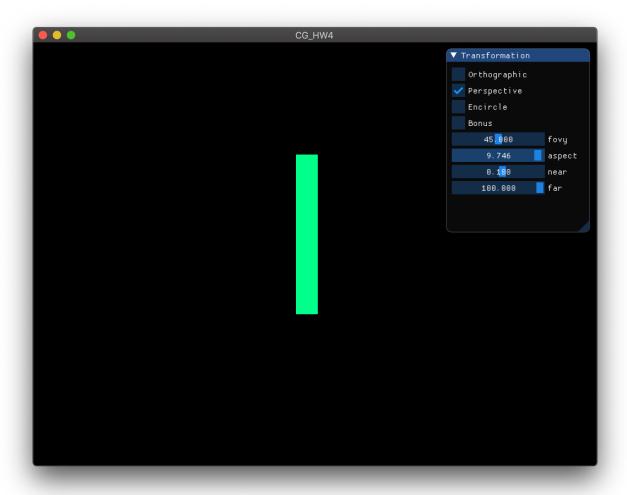
首先设置fovy = 45.0f, aspect = (float)SCR_WIDTH/(float)SCR_HEIGHT, bottom = -4.0f, top = 4.0f, zNear = 0.1f, zFar = 100.0f。



调节fovy的值的过程中物体显示的大小和位置会循环变化。



调节aspect的值的效果是改变物体显示的长宽比例。



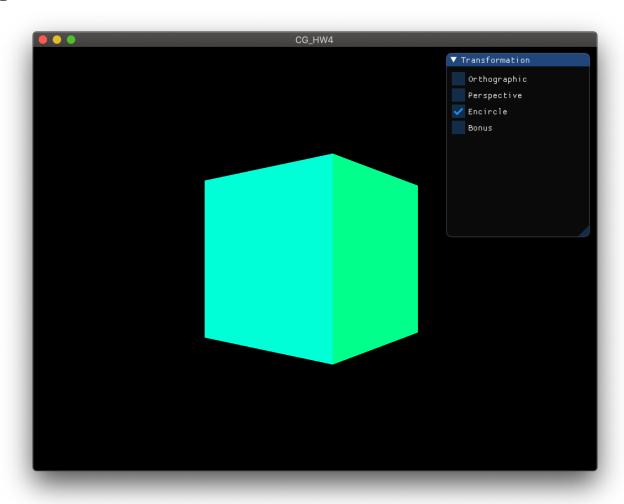
调节zNear和zFar的值效果同正交投影。

2. 视角变换(View Changing):

把cube放置在(0,0,0)处,做透视投影,使摄像机围绕cube旋转,并且时刻看着cube中心。

```
将model矩阵的代码修改为 model = glm::translate(model, glm::vec3(0.0f, 0.0f,0.0f)); 使cube移动到(0,0,0)位置。 将view矩阵的代码修改为 float radius = 10.0f; float camX = sin(glfwGetTime()) * radius; float camZ = cos(glfwGetTime()) * radius; view = glm::lookAt(glm::vec3(camX, 0.0f, camZ), glm::vec3(0.0f, 0.0f, 0.0f), glm::vec3(0.0f, 1.0f, 0.0f)); glm::lookAt创建摄像机向量,输入为摄像机位置,目标位置和表示世界空间中的上向量的向量。将摄像机位置的y置为 0, x置为sin(time)*radius, y置为 cos(time)*radius, time随时间变化,这样就使摄像机的轨道在X-Z平面上是一个
```

圆,使摄像机围绕cube旋转,将目标位置设置为(0,0,0),使摄像机时刻看着cube中心。

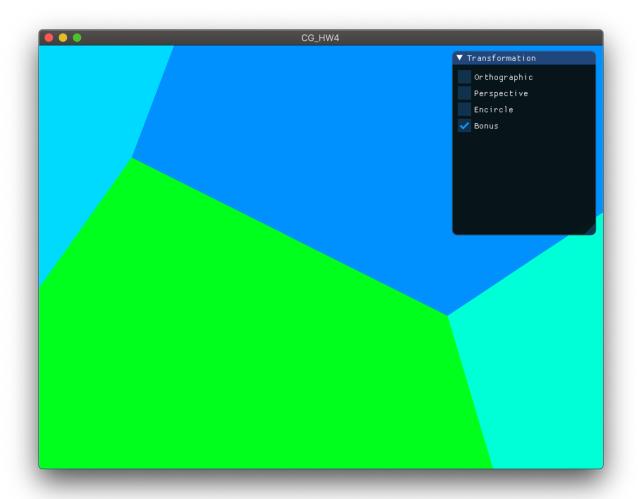


3. 在现实生活中,我们一般将摄像机摆放的空间View matrix和被拍摄的物体摆设的空间Model matrix分开,但是在OpenGL中却将两个合二为一设为ModelView matrix,通过上面的作业启发,你认为是为什么呢?在报告中写入。(Hints:你可能有不止一个摄像机)

在图形编程中,摄像机并不存在。它总是固定在(0,0,0)并且朝向(0,0,-1),照相机是人造的,它模仿人类观察物体的方式,如移动,转头等等。为了模仿这一点,OpenGL引入了相机的概念。将相机移到右边,还是将场景中的其他物体移到左边,这是一样的,于是将这种不变性转换到模型矩阵上,通过将对象上的所有转换组合在一个ModelView矩阵中。而视图和投影矩阵是分开的,因为这些矩阵做的变换非常不同。一个与模型矩阵非常相似,表示三维空间转换,另一个用于计算观察对象的角度。

Bonus:

1. 实现一个camera类, 当键盘输入 w, a, s, d, 能够前后左右移动; 当移动鼠标, 能够视角移动("look around"), 即类似FPS(First Person Shooting)的游戏场景



每个渲染循环中用glfwGetKey获取键盘输入,输入不同的键,调用Camera类的不同函数使摄像机的位置向特定方向移动,用glfwSetCursorPosCallback并定义回调函数获取鼠标位置,通过当前鼠标位置与上次的鼠标位置的x和y的差,乘以特定比例得到俯仰角和偏航角的角度,并调用Camera类的特定函数,改变摄像机的目标位置。再调用Camera类的特定函数获取view矩阵。

Camera类有属性: 摄像机位置cameraPos, 摄像机朝向cameraFront, 摄像机上向量cameraUp, 世界空间上向量worldUp, 俯仰角pitch, 偏航角yaw。Camera类有方法: moveForward, moveBack, moveRight, moveLeft改变cameraPos的x轴或z轴。rotate方法通过俯仰角和偏航角计算出cameraFront,再将cameraFront与worldUp叉乘得到cameraRight,再将cameraRight与cameraFront叉乘得到cameraUp的值并将它更新。getView方法返回view矩阵glm::lookAt(cameraPos, cameraPos + cameraFront, cameraUp)。