

# Sprawozdanie z projektu 1

Krzysztof Jurkowski 319049

## Cel projektu

Projekt polegał na wykonaniu kamery wirtualnej, która wyświetlałaby wybraną przez nas scenę i posiadała funkcjonalności translacji, obrotów wokół każdej osi oraz zooma.

## Sposób wykonania

Projekt został wykonany w języku python z wykorzystaniem bibliotek numpy (działania na macierzach) oraz pygame (wyświetlanie okienka i rysowanie na nim).

## Reprezentacja sceny

Scena w programie jest zbiorem dwóch list – listy wierzchołków oraz listy krawędzi. Każdy wierzchołek zawiera cztery liczby:  $x$ ,  $y$ ,  $z$ ,  $w$ , gdzie jego realne koordynaty w świecie to  $x/w$ ,  $y/w$ ,  $z/w$ .

Krawędzie natomiast to zbiór numerów wierzchołków z którymi połączony jest dany wierzchołek.

## Rzutowanie

W moim programie kamera znajduje się zawsze na początku układu współrzędnych, zatem macierz, za pomocą której rzutuję prezentuje się następująco:

$$\begin{bmatrix} \frac{1}{\frac{w}{h} \cdot \tan \frac{fov}{2}} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{\frac{fov}{2}} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{f}{f-n} & \frac{-f \cdot n}{f-n} \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

Gdzie  $w$  – szerokość ekranu,  $h$  – wysokość ekranu,  $n = 0$ ,  $f = 1$ .

## Operacje translacji

Jako że nasza kamera tak naprawdę się nie rusza, przy translacji odpowiednio przesuwamy wszystkie punkty korzystając z macierzy:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & x \\ 0 & 1 & 0 & y \\ 0 & 0 & 1 & z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Przez tą macierz mnożymy wszystkie punkty, podstawiając pożądane przez nas wartości pod  $x$ ,  $y$ ,  $z$ , mając na uwadze to, że przesuwamy tak naprawdę punkty, czyli trzeba odwrócić tą wartość (jeśli chcemy przejść kamerą w prawo musimy przesunąć punkty w lewo itp.)

## Operacje obrotu

Tak samo jak przy translacji, operacje wykonujemy na punktach. W zależności od osi przez którą wykonujemy obrót mamy różne macierze:

$$\text{Oś } x : \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos\theta & -\sin\theta & 0 \\ 0 & \sin\theta & \cos\theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\text{Oś } y : \begin{bmatrix} \cos\theta & 0 & \sin\theta & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ -\sin\theta & 0 & \cos\theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

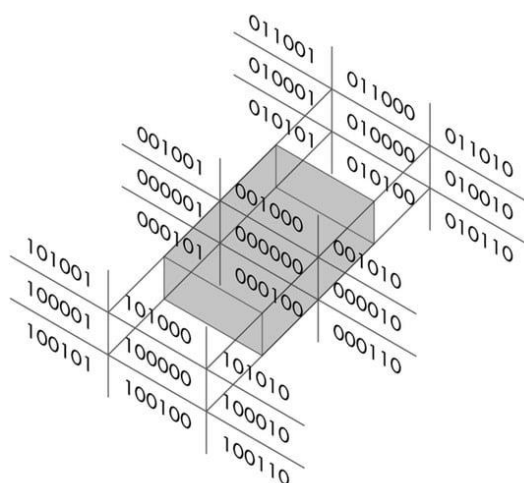
$$\text{Oś } z : \begin{bmatrix} \cos\theta & -\sin\theta & 0 & 0 \\ \sin\theta & \cos\theta & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

## Zoom

Zoom działa za pomocą manipulowania wartością fov. Przy zbliżaniu zmniejszam jej wartość, a przy oddalaniu zwiększam, pamiętając o tym żeby jej wartość znajdowała się w przedziale (0, 180).

## Przycinanie krawędzi

Przycinanie krawędzi wykonane jest za pomocą algorytm zbliżonego do algorytmu Cohena-Sutherlanda. Obsługuje on różne scenariusze korzystając z 6 cyfrowych kodów:



<https://www.mdpi.com/1999-4893/16/4/201>

Dzięki temu możemy w prosty sposób określić gdzie znajdują się punkty w relacji do kamery i czy trzeba przycinać krawędź. Są trzy podstawowe scenariusze:

- Cała krawędź jest widoczna – jeśli oba punkty mają kod 000000
- Cała krawędź jest niewidoczna – jeśli AND kodów punktów nie jest równy 000000
- Krawędź wymaga przycięcia – jeśli AND kodów punktów wynosi 000000

## Testy

### Zoom

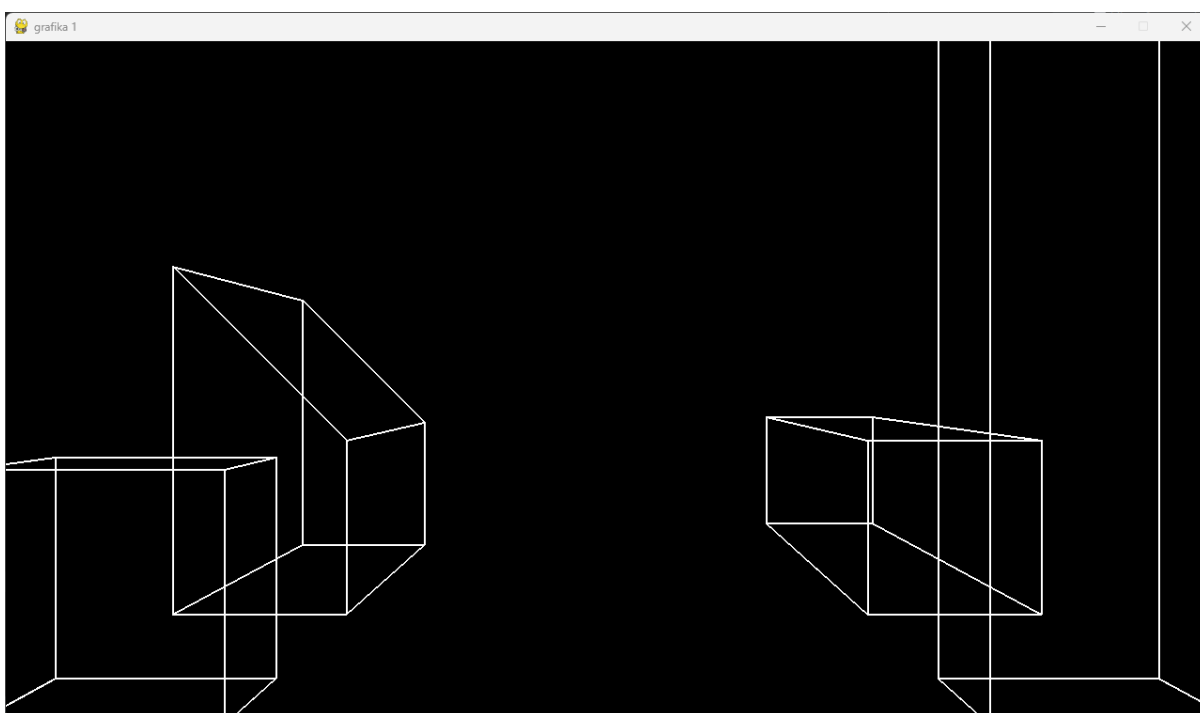
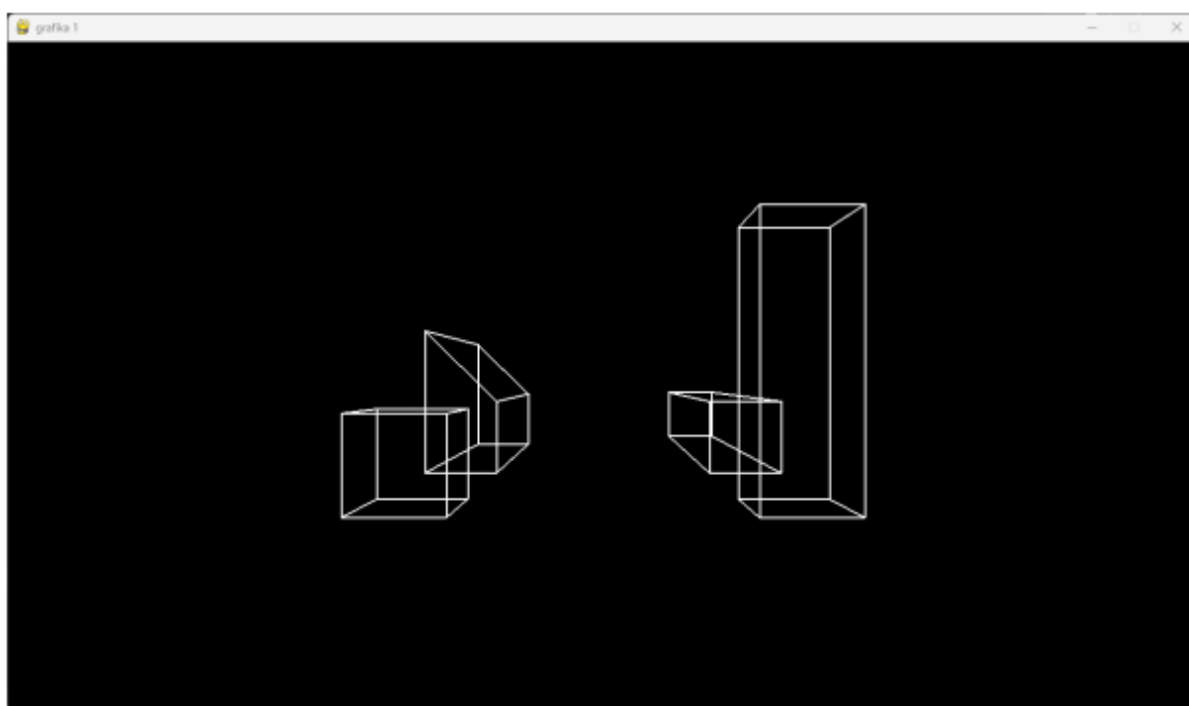
#### Kroki testowe:

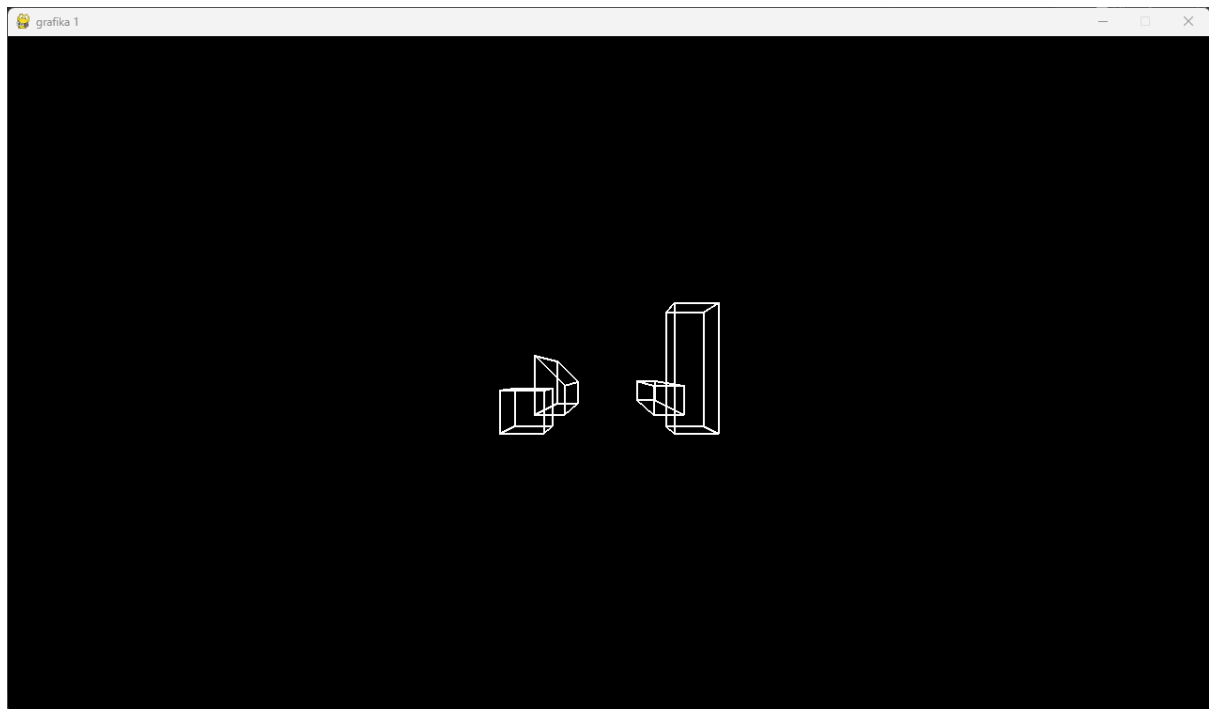
1. Zwiększenie wartości fov do 135 stopni.
2. Powrót do wartości początkowej fov (90 stopni).
3. Zmniejszenie fov do 45 stopni.

#### Oczekiwane wyniki:

Po zwiększeniu wartości fov obiekty powinny być mniejsze na ekranie; po powrocie do wartości początkowej powinny być takie same jak przy stanie początkowym; po zmniejszeniu fov powinny być większe.

Zrzuty ekranu:





## Translacja

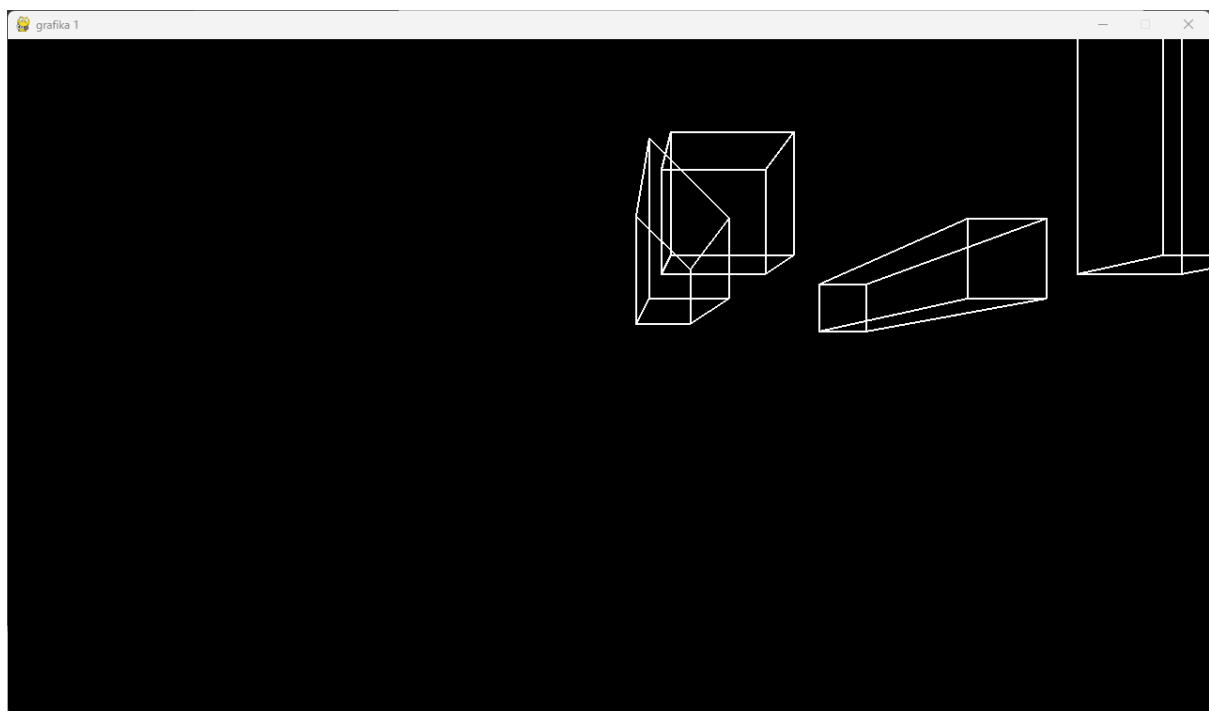
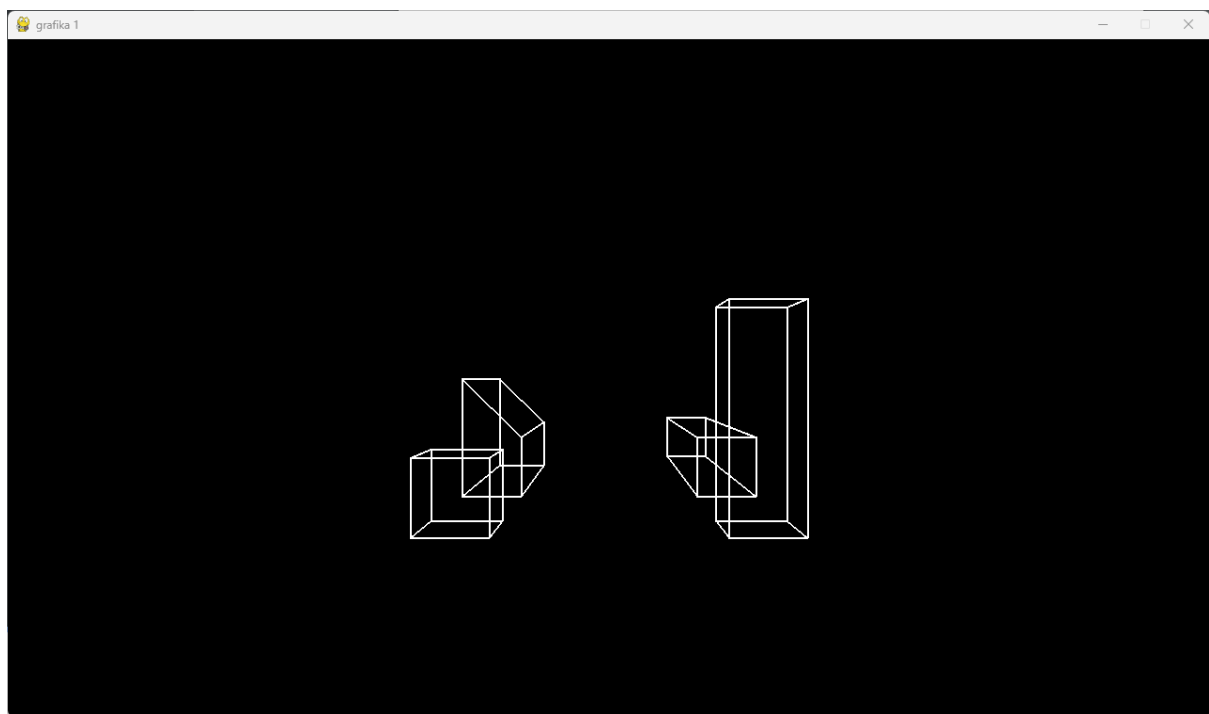
### Kroki testowe

1. Przesunięcie w lewo o wektor  $(-3, 0, 0)$
2. Przesunięcie w dół o wektor  $(0, -3, 0)$
3. Przesunięcie do przodu o wektor  $(0, 0, 3)$

### Oczekiwane wyniki

Punkty powinny przesunąć się na ekranie w przeciwną stronę niż poruszyła się kamera; powinny być poprawnie rzutowane.

## Zrzuty ekranu



## Rotacja

### Kroki testowe

1. Obrócenie wokół osi x o 25 stopni.
2. Obrócenie wokół osi y o 25 stopni.
3. Obrócenie wokół osi z o 25 stopni.

## Oczekiwane wyniki

Scena powinna być odpowiednio transformowana i oddawać realistycznie obroty kamery.

## Zrzuty ekranu

