|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Požadavky | | Splněno  (hodnota od 0 do 1 odpovídá 0 až 100 %) | Řešení ovládání (klávesa nebo GUI) | Případné komentáře k řešení požadavku |
| zobrazení minimálně dvou nově definovaných těles, kromě těch vytvořených na cvičení | | 1 |  |  |
| transformace těles | translace | 1 | Po výběru tělesa a stisku M pak pohyb pomocí šipek po ose X a Y, CTRL a Shift pro pohyb po Z ose |  |
| rotace (správně kolem jednotlivých os) | 1 | Po výběru tělesa a stisku B pak pohyb pomocí šipek po ose X a Y, CTRL a Shift pro pohyb po Z ose |  |
| zoom | 1 | Po výběru tělesa a stisku V a šipek nahoru a dolu pro zvětšení a zmenšení vybraného objektu |  |
| transformace těles jednotlivě | výběr aktivního tělesa | 1 | Stiskem R pro další těleso pro předchozí T |  |
| kamera | rozhlížení myší | 1 | Levé tlačítko myši + posun |  |
| pohyb vpřed vzad, vlevo vpravo WSAD | 1 | WSAD, CITRL a Shift pro posun nahoru a dolu |  |
| projekce | pravoúhlá | 1 | Stiskem P |  |
| perspektivní | 1 | Opětovným Stiskem P |  |
| rychle ořezání W | | 1 | Automaticky při přiblížení kamery k objektu |  |
| zobrazeni barevných os | RGB | 1 |  |  |
| osy bez modelovací transformace | | 0,5 |  |  |
| parametrická křivka | | 1 |  |  |
| kubika zadaná čtyřmi pevně zadanými body | Ferguson | 1 |  |  |
| Coons | 1 |  |  |
| Bezier | 1 |  |  |
| možnost transformace kubik (modelovací matice) | | 1 | Stejné jako u těles |  |
|  |  |  |  |  |
| Bonus | animace vybraného tělesa v čase | 1 | Stiskem N spuštění druhým stiskem zastavení |  |
| řízení přesnosti vykreslení křivky |  |  |  |
| plocha zadaná 16 pevnými body |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
| Vlastní rozšíření | Reset polohy kamery | 1 | Stiskem C |  |
| Zoom kamery | 1 | Kolečko myši |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |