Homework 5 - Camera

ddl: 4.17 周三 23:59前

Introduction

在上一次作业里,大家已经能对物体进行自由变换。本次作业大家将会学习通过投影使物体更接近真实,以及通过视角变换让观察的视角更灵活。最后的Bonus是实现一个camera类,这个camera类将会在后面的作业或者group project里经常用到!

作业严禁抄袭,被发现者当次作业0分!

References

1. 空间坐标系统

CG流水线涉及到多个空间坐标系统,上次作业的物体变换,以及这次作业的视角变换与投影,就已经设计CG世界里最重要的几个空间坐标系统——物体空间(Object Space)、世界空间(World Space)、观察空间(View Space)、裁剪空间(Clip Space),各个空间对应自身的坐标系。详细说明以及整体流程图查看下方参考链接:

• 坐标系统

2. Projections投影

将三维空间中的物体投影到显示器的二维平面,如何去投影将直接影响到我们看到的结果。在OpenGL中可以使用两种投影: perspective projection 和 orthographic projection 。

3. 视角移动与欧拉角(Euler Angle)

本次作业的加分项要求实现一个摄像机类,如何通过鼠标来控制摄像机的方向是一个重点。目前主要有欧拉角和四元数两种方法。四元数法要复杂很多,但效果相比欧拉角法要好,大家可以自己查找资料,了解四元数。本次作业大家用欧拉角就好(有能力的同学用四元数也可以,注意在实验报告中注明,可额外加分)。

欧拉角是可以表示3D空间中任何旋转的3个值,一共分3种:俯仰角(Pitch)、偏航角(Yaw)和滚转角(Roll)。由于本次作业的实现是鼠标控制视角变换,而鼠标在屏幕上的移动只有x、y方向两个自由度,也就是说大家的实现只需关注pitch和yaw两个量即可。

欧拉角

Homework

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
- 。 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
- o 透视投影(perspective projection): 实现透视投影,使用多组参数,比较结果差异
- 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
- 3. 在GUI里添加菜单栏,可以选择各种功能。 Hint: 使摄像机一直处于一个圆的位置,可以参考以下公式:

```
camPosX=sin(clock()/1000.0)*Radius;
camPosZ=cos(clock()/1000.0)*Radius;
```

原理很容易理解,由于圆的公式 $a^2+b^2=1$,以及有 $sin(x)^2+cos(x)^2=1$,所以能保证摄像机在XoZ平面的一个圆上。

4. 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)

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

Hint: camera类的头文件可以参考如下(同样也可以自己定义,只要功能相符即可):

PS. void rotate(GLfloat const pitch, GLfloat const yaw) 里的 pitch、yaw均为欧拉角(参考上方 References)

作业要求:

- 1. 把运行结果截图贴到报告里,并回答作业里提出的问题。
- 2. 报告里简要说明实现思路,以及主要function/algorithm的解释。
- 3. 虽然learnopengl教程网站有很多现成的代码,但是希望大家全部手打,而不是直接copy。