Since to Parista

Thousand of posts

Using Open al

OpenGI: LAPPI API

model openal Dimage

init() -> > > Al Blobal raniable G (initialize 2(2)

Mana and show the

La code बन नि प्रोरे display function

keyboard Func (keyboard Listener)

special Funct (special key -) -> special key porezo

Main Loop(); विकास नित् (अहम display function call काल्य call किस event (mouse event, Keyboard event) विक 9 में भवां कर्मात, सभान (कान event मार क्या

Jan I defunct. (1) call Tixa.

of his animation with His

glut Post Redisplay (); (change क्वांव मन इिविट्टा याएड

animate (); [या change क वाल हारे, हा किरास कर ह

display () ; [त्यी क्योंक (क हारे, न न न न

(13 Ed () First address of bodom there

No are on the Think

110 May 0 4. Mil glberspective (80, 1, 1, 1000.0), camera-a pasameter sot D(# object a yaxis 2 and s (2) angle y far value यस्य व (य incun AZA angle it create (- 2 value = (dim y axis (angle \$ (4 distance a (moiori inche 42 (4 robject level 11 near value (42 value - a zour distance वित काहिता (पणक मा wollowed grape or gird from the case Mind of Liebel of Diante

[-4/.

gluLook At (100,1000,1000,000,000 499 Jan 1001811 camera 2119 camera 1000 1000 000 (20 ME) (20 ME) [LA CED CIENTOS Gra coordinate ora co-ordinate 148 5 1 18 C 10 1 3 3 as a folder trace to the deal of the

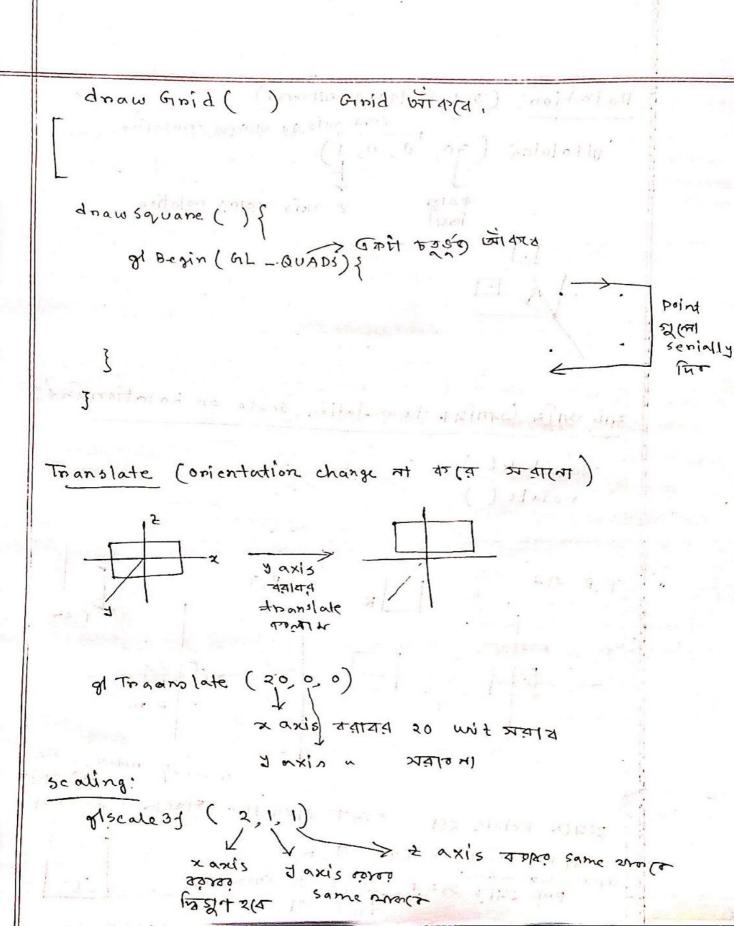
drawAxes() [3th principal axu's our (2) 7 7237 723-11 colon3f(,) colon set zer, viras colon set al 2321 723-11 Begin (GL-LINES), Segin-end up No of Scrar > (2 Mx 2 [ml ome 2 ते 2हा नित्म मानर discopex 3t (.))] 1871 1111 15 glvertex 3f (

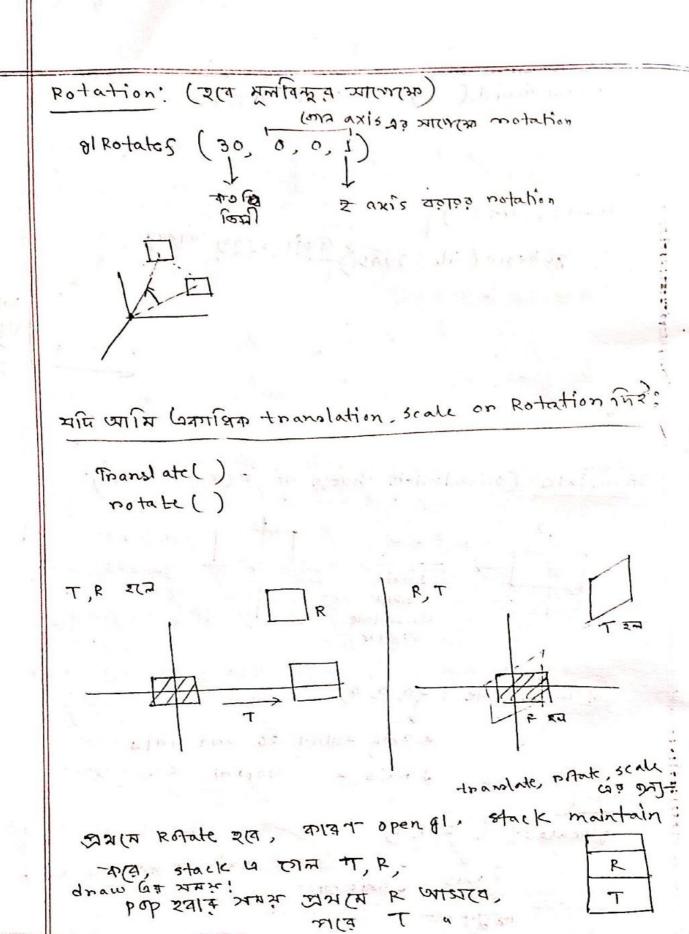
Flog Ending & Cold III] I de stamming

2.8.08.00

HE MIX

draw Axus == 1 2 Cmt votarca GADET global vaniable, init () GA WIS initialize soon any





याित किरो निर्वित्रय एक animate काश धुकार कारे , बार्स angle नन value increase ptg animate function global सिकं। raniable 2000 (4

नेक गांशिक राहिः

Rotate नार मेह्राफ ← Translate Rotate. -> ज्यारुक गांद

द्रोप जाराष्ट्र हारेत्व, मूर्यं मारार्क्ष स्थिती खातात्र कत्व रथ stationary co-ordinate स्थि रामित छ। अ सार्भिक समारे स्थालन

२ ही होत जाताल हारे (ले- यि जा मि जाता में करता क्षेत्र कर्त हारे, जरात २म होत री अम होता आत्राक्त मात्राक मुन्दा । but प्यामना Cast हारे ता, जारे stack (ध(तर तिर्म् operation माम मिर्ड 2(4)

push matrix call gran: Stack Ga current docation & save ये (म अर्थि , वार्ष में कार्य के के निवास किन्त

क्रिशेव स्वर विव सर्व. push mortaix () {

& L Popmatrix()

sistemes at triby paint our

push -

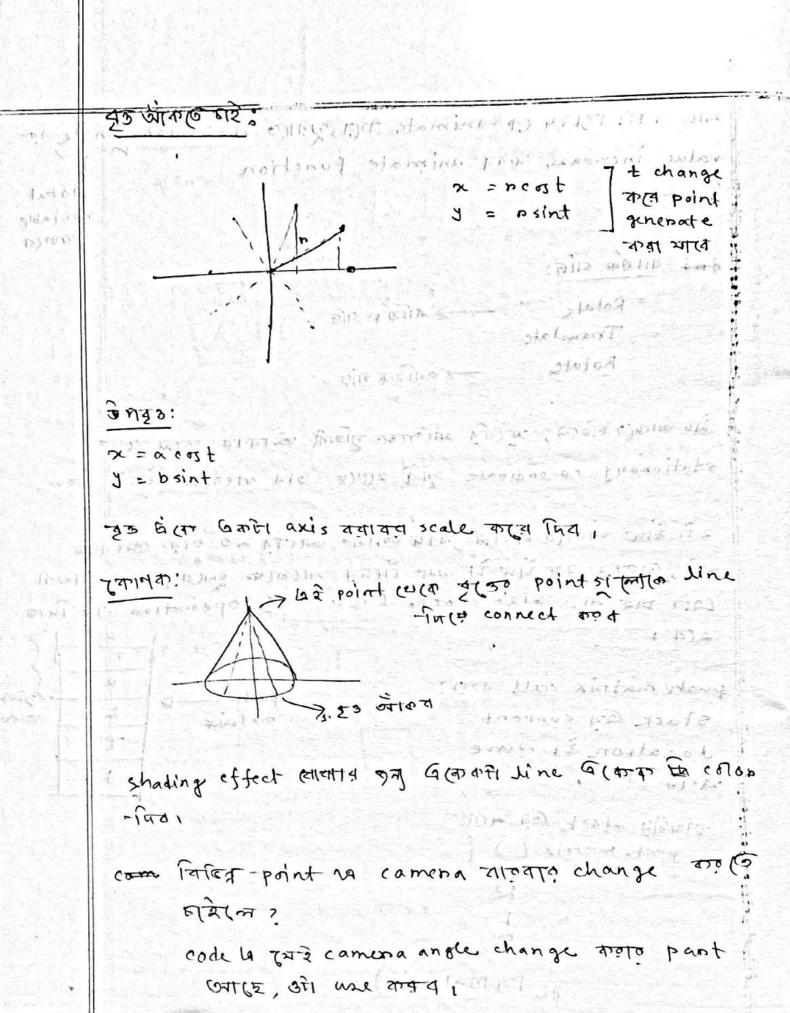
matrix

R

P.

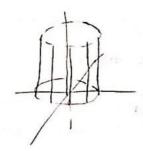
D134

সাপেক

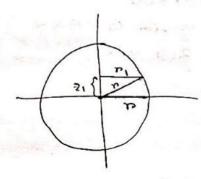


हपुर्यातिक कीला (व क्यांकत:

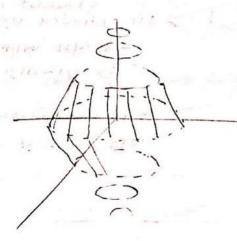
cincle ित वर्ता (य point श्ला प्याहर, प्रश्लाक किरो वर्राड यत्तात्व same मातिस्राभ वाष्ट्रिंग प्राप ३ किन्न point मार्थ। oonnesponding point श्ला म्ड्र-ईक मिल्ल (याद्रा करूत

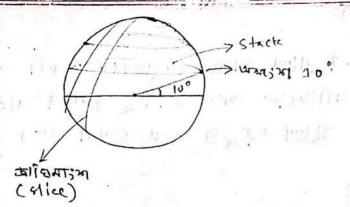


sphere मोलाय जाताः



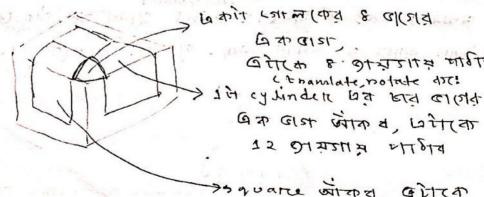
मण्य म aris क रामहान, , point ह्या यह टोन्सर हम point





drawsphere (30, 24, 5) stack or sivi >31ice कमटे।

> न किमने कृष्डत धारा, याम्यार्थ नाजा (७ याकत्त 13 ella siètle marcia त अभ्रम् apit sphere. 2(3) atto



75 quare जाकरा, क्रीरक वाये व्याप्यं व्याप्ति वाश्व

15 ठामराम नाश्व

कि लिय क्षेत्र में कि कि

त्रात्म ६ अभ्याम माश्य

प्रकाषाडा.

3 axis adda

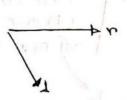
camera control 77317 971: up vector plant rector 1 roll vector glutlookat (10) 4 2 10 7 5 ca merca. (42/3434 camera camera 3,4,5 (31) 345 কোন **ा** किए से त्यार ह anglela 五十九万 P rook X ub -> nishot task 1: fully controllable camera implement AAT 6 & move GA DAT LOW DISTART HE ENGLISHED LEI restation . " > look rector क्याक्ष त्रायं मा अभी look a न्वमात्र किलका > camera Tista or, but with tola angle & otartor-GILTE STATE OF SUP VECTOR GA MICHON (UP Change Look a right change aco -> up vector rotate act केल (क, निष्ठ " कर्नेहाद्य क्रवंद 3 globally set trata > Garit position - pos 3 ft vector areca, u, ro, 1 (unit vector Bacare)

WHSHT(AT: POS + 1#2

AT (A) : Pos + u G & opposite * 2

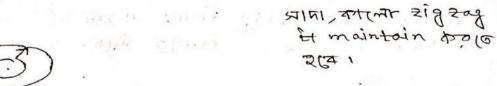
move la la vector Ga direction change क्रावन वित्र -(म point व्य क्रिंटिक जिनाहि (मरी अ change

rector change sixto sister votate sisto sala



task 2: (taurour

Donaught G& inner and outer radius change



(estato 2351 2(2 port - List

- GADI ZOA Point generate and i-

tank 3:

hand GA motion simulate tran

man hand -45-45"

man hand -45-45"

Die aleten weeksen der ein

tank 4 !

BIATI Left, night, up, down

किम् हाकार रांडा (आ उपम अविभाग- मा(अ।

task 1 + tasker -> camera- à integrate des luce