实现了基础的z-buffer算法。

全局变量s，为Surface类型，内含三个point为Vector类型，一个color。

Point为三角面的三个顶点。为空间中绝对坐标。

之后调用z-buffer过程，指定大小和三角面数量

Transformer类型可以接收：观察点，观察目标，观察面的上方向为参数，构造正交投影矩阵B，之后可以使用a2v过程接收一个Vector类型（空间绝对）转化为观察坐标系下的一个Vector类型。

Surface类型中的cal\_z可以根据观察面的x,y坐标计算观察坐标系下的z坐标，以此区分远近

程序中写了一个四面体的观察