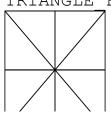
## Определение высоты ландшафта

**Задача**: по координатам x и y определить высоту ландшафта (z).

(Для целых чисел (х,у) высота хранится в массиве высот (Н).)

Этап 1: определяем, "в каком треугольнике находится точка (х, у)":

Ландшафт состоит из таких объектов TRIANGLE FAN:

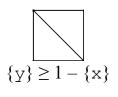


1) Определяем, в квадрате какого вида нахолится точка (x, v)



2) Определяем, в каком треугольнике (верхнем или нижнем) находится (x, y):

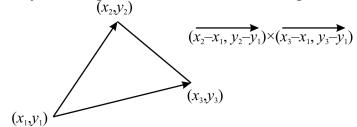




**Результат**: целочисленные координаты трех вершин треугольника, в котором находится точка  $(\mathbf{x}, \mathbf{y})$ .

**Этап 2**: по координатам трех вершин треугольника находим коэффициенты уравнения плоскости, в которой лежит этот треугольник (Ax + By + Cz + D = 0).

Учитывая, что (A, B, C) — вектор нормали к плоскости, найдем какой-нибудь вектор, перпендикулярный плоскости. Например, вектор, полученный векторным произведением двух векторов, совпадающих со сторонами треугольника, идущими из одной точки:



Теперь можно из уравнения плоскости найти коэффициент D, подставив в него координаты любой из трех вершин:

$$D = -(Ax_1 + By_1 + Cz_1)$$

Теперь можно выразить из этого же уравнения: z = -(Ax + By + D) / C.

## Перемещение объекта по ландшафту

Будем управлять объектом (например, шаром), перемещая его по ландшафту посредством клавиш: двигаться вперед/назад, повернуть налево/направо.

Для этого храним параметры объекта:

положение (x, y, z) (POS), направление (x, y, z) (DIR).

При движении вперед/назад: прибавляем <u>DIR</u> · <u>Скорость</u> к <u>POS</u>.

После вычисления нового POS:

заменяем z-координату на высоту ландшафта в точке (x, y).

При повороте направо/налево: поворачиваем <u>DIR</u> на <u>угол</u> относительно вектора "Вверх".

## Другой способ управления камерой

"Привяжем" камеру к объекту. Точка, на которую "смотрит" камера — центр объекта. Вычислим положение камеры. Она должна располагаться сверху и сзади объекта. То есть, нужно сдвинуться в направлении, противоположном направлению объекта, и "приподняться":

