コンピュータグラフィック前半レポート

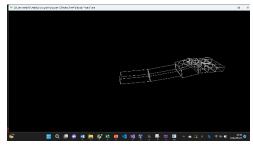
1119680 3EP3-32 角田想 提出日 (2023/05/25)

プログラムで工夫したところなど、考察

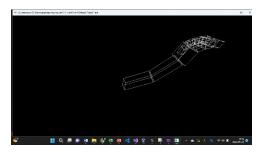
今回の課題では、ロボットアームを改造して手と指を作成した。出力としては作成した手を使ってじゃんけんの手(グー、チョキ、パー)を描画させた。工夫したところとしては 2つある。1つ目は指の関節数で合計 14もの関節を作ったところだ。指の関節を作るにあたってglPushMatrix()と glPopMatrix()をネスト構造にする必要性があり苦労した。そして、実際の手では親指のみ他の指と付いている向きが違うと考え、プログラム内では親指の第 1 関節までを glRotated()で回転させ調整した。2つ目の工夫したところは描画するところのプログラムで、time ライブラリをインポートしてプログラム実行後の経過時間(秒を)計測し、物体が回転して移動する時間を設定できるようにした。物体の回転では、回転する時間とfin_10 = $(\text{fin}_10$ - 3)% 360 の 3 の値を変更することで、時間あたりに回転する角度を増やして調整した。また、チョキの手やパーの手では指を開いて指の間に間隔を持たせたかったので各指の付け根にのみ 2つ目の変数を設けて動かした。

今回の課題では2つの問題点があると考えた。1つ目の問題として、指の関節を14も作ったが、じゃんけんのような単調な動きではすべてを活かすことができなかったように感じた。なので後半のレポートではハンドシュミレータのような複雑なものを作るのもいいなと考えた。2つ目は、動きの滑らかさである。このプログラムでは先に説明したように time ライブラリを使って経過時間で動きを時間指定したのだが、time ライブラリの時間の単位で秒が最小であるためミリ秒単位での細かい時間指定ができなかった。そこでサンプリングタイムの値を大きくして描画の更新頻度を遅くしたのだが、そのせいで動きにカクつきが出てしまった。これも第2回目の課題では改善したいと思う。

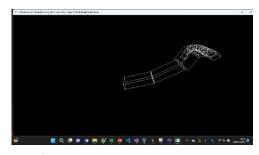
出力結果(動きがわかるように、数枚の絵を提示する)



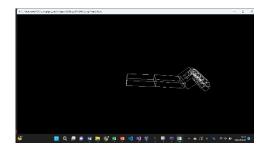
グー1



グー2



グー3



グー4

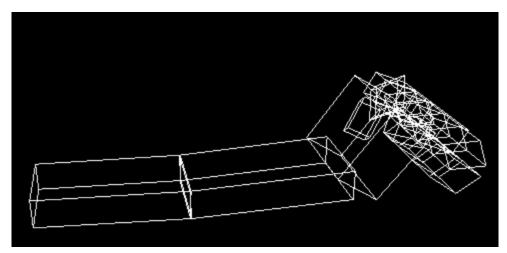


図1.グー

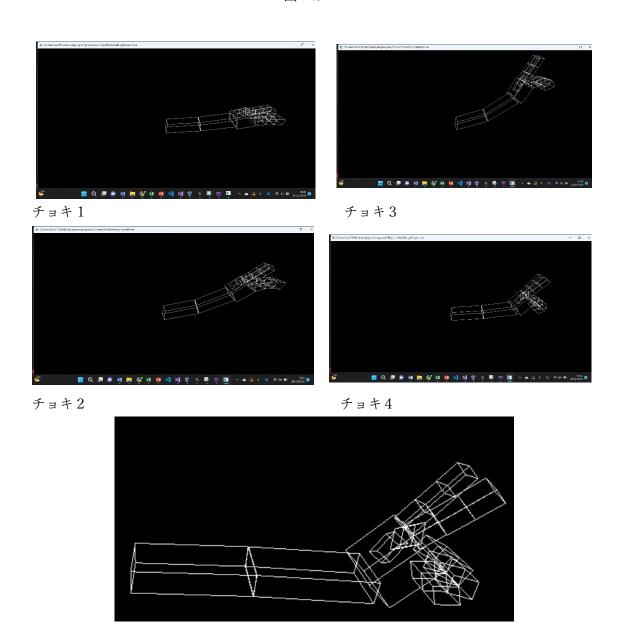
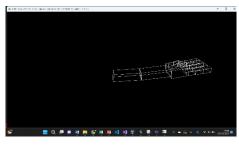
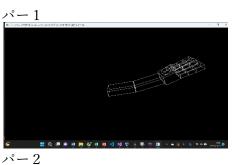
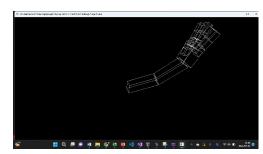
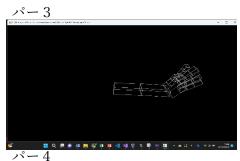


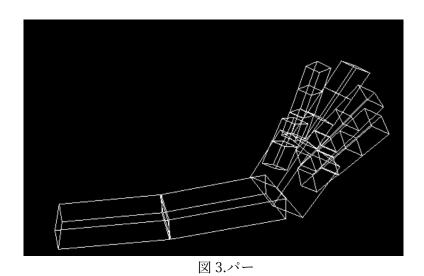
図 2.チョキ











4. ソース

```
| s|Trans|ated(0.5, 0.0, -0.45); | s|utWireCube(1.0); | s|PushMatrix();/* 12th link *薬指爪*/ | s|Trans|ated(0.5, 0.0, 1.0); | s|Rotated((double)fin_12, 0.0, 0.0, 1.0); | s|Trans|ated(0.5, 0.0, -1.0); | s|Trans|ated(0.5, 0.0, -1.0); | s|Trans|ated(0.5, 0.0, -1.0); | s|Trans|ated(0.5, 0.0, -1.0); | s|Trans|ated(0.5, 0.0, -0.5); | s|Trans|ated(0.5, 0.0, -0.5); | s|Rotated((double)fin_13, 0.0, 0.0, 1.0); | s|Trans|ated(0.5, 0.0, -0.5); | s|Rotated((double)fin_13, 0.0, 0.0, 1.0, 0.0); | s|Trans|ated(0.5, 0.0, 0.1); | s|Scaled(0.45, 0.3, 0.4); | s|Scaled(0.45, 0.3, 0.4); | s|Staled((double)fin_13, 0.0, 0.0, 1.0); | s|Staled((double)fin_14, 0.0, 0.0, 1.0); | s|Staled((double)fin_14, 0.0, 0.0, 1.0); | s|Trans|ated(0.5, 0.0, -0.45); | s|Staled((double)fin_14, 0.0, 0.0, 1.0); | s|Trans|ated(0.5, 0.0, -1.0); | s|Trans|ated(0.5, 0.0, -0.5); | s|Trans|ated(0.5, 0.
```

```
glScaled(U.45, U.3
glutWireCube(1.0);
                        g|PushMatrix();/* 17th link *親指爪*/
g|Translated(0.5, 0.0, 0.5);
g|Rotated((double)fin_17, 0.0, 0.0, 1.0);
g|Translated(0.5, 0.0, -0.45);
g|utWireCube(1.0);
                         glPopMatrix();
               glPopMatrix();
ı
               gIPopMatrix();
               glPopMatrix();
                glutSwapBuffers();
  □void myReshape (int width, int height)
               glViewport(0, 0, width, height);
glMatrixMode(GL_PROJECTION);
glLoadIdentity();
               gluPerspective(60.0, (double)width/(double)height, 0.1, 20.0);
               glMatrixMode(GL_MODELVIEW);
               glMatrixmode
glLoadIdentity();
glLoadIdentity();
                gluLookAt(0.0, 4.0, 7.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 1.0, 0.0); // move to enable viewing
   □void myTimer(int value)
                         if (rps_type == 0) {///>
    timenow = time(NULL) - start_time;
    glutTimerFunc(samplingTime, myTimer, 1);
                                  glutimerrunc(sampinging) in string (timenow <= 2) {
    shoulder = (shoulder + 2) % 360;//肩を振り上げる
    elbow = (elbow + 2) % 360;//肘を振り上げる
    glutPostRedisplay();
                                    if (timenow > 3 && timenow <= 5) {
    shoulder = (shoulder - 2) % 360;//肩を振り下げる
    elbow = (elbow - 2) % 360;//肘を振り下げる
    glutPostRedisplay();
                                   | if (timenow <= 5) [
    hand = (hand + 2) % 360; //手を上げる
    fin_4 = (fin_4 - 3) % 360; //人差し指曲げる
    fin_5 = (fin_5 - 2) % 360;
    fin_6 = (fin_6 - 1) % 360;
    fin_7 = (fin_7 - 3) % 360; //中指曲げる
    fin_8 = (fin_8 - 2) % 360;
    fin_9 = (fin_9 - 2) % 360;
    fin_10 = (fin_10 - 3) % 360; //薬指曲げる
    fin_11 = (fin_11 - 2) % 360;
    fin_12 = (fin_12 - 2) % 360;
    fin_13 = (fin_13 - 3) % 360; //小指曲げる
    fin_14 = (fin_14 - 2) % 360;
    fin_15 = (fin_15 - 2) % 360;
    fin_16 = (fin_16 - 1) % 360; //親指曲げる
    fin_17 = (fin_17 - 2) % 360;
                                              glutPostRedisplay();
                           if (rps_type == 1) {//チョキ
                                    glutTimerFunc(samplingTime, myTimer, 1);
                                     afutrimental(Sampring) Time, myrimer, 17, if (timenow <= 2) {
    shoulder = (shoulder + 2) % 360;//肩を振り上げる
    elbow = (elbow + 2) % 360;//肘を振り上げる
    glutPostRedisplay();
                                     if (timenow > 3 && timenow <= 5) [
| shoulder = (shoulder - 2) % 360;//肩を振り下げる
| elbow = (elbow - 2) % 360;//肘を振り下げる
```

```
fin_4_y = (fin_4_y + 1) % 360;//人差し指の第2関節までを
fin_7_y = (fin_7_y - 1) % 360;//中指の第2関節までを開く
                                                glutPostRedisplay();
                                     if (timenow <= 5) {//kusu
hand = (hand + 2) % 360;//手を上げる
fin_10 = (fin_10 - 3) % 360;//薬指曲げる
fin_11 = (fin_11 - 3) % 360;
fin_12 = (fin_12 - 3) % 360;
fin_13 = (fin_13 - 3) % 360;//小指曲げる
fin_14 = (fin_14 - 3) % 360;
fin_15 = (fin_15 - 3) % 360;
fin_16 = (fin_16 - 1) % 360;//親指曲げる
fin_17 = (fin_17 - 2) % 360;
glutPostRedisplay();
                             if (rps_type == 2) {////-
                                     (rps_type == 2) {///\-
timenow = time(NULL) - start_time;
glutTimerFunc(samplingTime, myTimer, 1);
if (timenow <= 2) {
    shoulder = (shoulder + 2) % 360;//肩を振り上げる
    elbow = (elbow + 2) % 360;//肘を振り上げる
    glutPostRedisplay();
                                      if (timenow <= 3) {
fin_10_y = (fin_10_y - 1) % 360;//薬指を開く
glutPostRedisplay();
                                      if (timenow > 3 && timenow <= 5) {
    shoulder = (shoulder - 2) % 360;//肩を振り下げる
    elbow = (elbow - 2) % 360;//肘を振り下げる
    glutPostRedisplay();
                                       if(timenow <= 4){
fin_13 y = (fin_13 y + -1) % 360;//小指を開く
                                               glutPostRedisplay();
                                     if (timenow <= 5) [
| hand = (hand + 2) % 360;//手を上げる
| fin_4_y = (fin_4_y + 1) % 360;//人差し指を開く
                                               glutPostRedisplay();
                          glutPostRedisplay();
回int main(int argc, char** argv)[
start_time = time(NULL);
rps_type = 2;//0の場合グー、1の場合チョ:
glutInit(&argc, argv);
myInit(argv[0]);
glutTimerFunc(samplingTime, myTimer, 1);
                glutReshapeFunc(myReshape);
                glutDisplayFunc(myDisplay);
glutMainLoop();
```