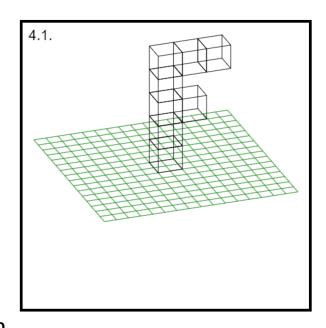
Vježbe 4

Koordinatni sustav kamere -Perspektivno projiciranje

4.1. Mrežom ravnih ekvidistantnih zelenih linija vizualizirajte *xy*-ravninu i na nju postavite stilizirano slovo F sastavljeno od osam kocaka u žičanom



prikazu. Čitavu scenu najprije zarotirajte za 20° oko osi z, a potom za -65° oko osi x i iscrtajte u ortogonalnoj projekciji.

4.2. Klasi MT3D dodajte metodu postaviKameru(x0, y0, z0, x1, y1, z1, Vx, Vy, Vz) koja omogućuje

transformaciju u koordinatni sustav kamere postavljene u točki (x0, y0, z0) globalnog koordinatnog sustava. Kamera je usmjerena prema točki (x1, y1, z1), a vektor (Vx, Vy, Vz) određuje smjer prema gore (view-up vector), tj. položaj osi y koordinatnog sustava kamere. Matrica transformacije koja se generira kod poziva metode postaviKameru ostaje zapamćena (mijenja se tek novim pozivom metode postaviKameru) i primjenjuje se kod svakog sljedećeg crtanja na način da se modificira metoda trans(m) klase Ortho.

- **4.3.** Kamerom kružite oko stiliziranog slova F iz zadatka 4.1. mijenjajući više puta visinu na kojoj se nalazi kamera.
- **4.4.** Modificirajte klasu Ortho koja implementira ortogonalno projiciranje u klasu Persp koja implementira perspektivno projiciranje i ima

sljedeće metode:

- a. postaviNa(x, y, z) postavlja početak linije na poziciju (x, y, z) u 3D globalnim koordinatama;
- b. linijaDo(x, y, z) povlači liniju od posljednje zapamćene pozicije do (x, y, z) u 3D globalnim koordinatama;
- c. trans(m) zadaje se matrica transformacije iz klase мтзр koja se primjenjuje prije crtanja u globalnim koordinatama;
- d. postaviBoju(c) postavlja boju linije.

Konstruktorom Persp(platno, xmin, xmax, ymin, ymax, d) zadaje se pravokutnik u ravnini projekcija na kojeg se vrši perspektivno projiciranje i udaljenost *d* ravnine projekcija od centra projekcija, tj. položaja kamere.

Zadaća 4.1. Riješite zadatak 4.3. primjenom perspektivnog projiciranja.