

作业 2

绘制一个沿固定线路运动的机器人

1、 要求

必要：

- a) 线路可以是圆或任意其它闭合路径
- b) 机器人在任意时刻应面向运动曲线的切线方向
- c) 机器人应该有头、躯干、四肢等基本部分
- d) 机器人在运动过程中应具有摆臂及抬脚两个基本动作

可选：

- e) 使用 mesh 模型（如 obj 文件）载入机器人模型
- f) 或载入其他 mesh 模型围绕机器人运动

2、 提交截止日期：2020 年 11 月 16 日 23：59

3、 模板包含四个文件：

- (1) CGTemplate.pro：Qt 项目文件，在命令行中使用 `qmake -tp vc` 生成 Windows 下的 vs 项目文件
- (2) main.cpp：主函数，不需要修改
- (3) myglwidget.cpp：在此处完成你的代码实现，请注意编程规范，每个函数都需要写清楚注释，包括函数的作用和大致的步骤，实验报告内需要说明具体的实现思路并且需要有实验结果图
- (4) myglwidget.h：对应 cpp 的头文件

4、 作业提交内容：实验报告+.h 文件+.cpp 文件

5、 作业命名格式：学号-姓名-作业 n（阿拉伯数字）

6、 编译环境上注意的问题：

a) 头文件 **glew.h** 缺失

解决方法：在 CGTemplate.pro 文件中加入 glew.h 的 include 文件路径

示例：INCLUDEPATH += "D:\tools\glew-2.1.0-win32\glew-2.1.0\include"

b) 无法打开文件 **glew32.lib**

解决方法：在 VS 中右键项目属性，链接器，常规，附加库目录，编辑，

将 glew 文件夹的 lib/Release/Win32 路径加入到库目录

7、 评分细则

a) 完成度及正确性(50%)+编程规范(20%)+书面报告(30%)

b) 允许讨论代码， 但**严禁任何形式的抄袭**

c) 迟交作业不得分（未提交申请）

8、 Slip days

如遇到特殊情况导致未能按时提交作业的，可在作业截止日期前向 TA 提

出 3 天的 slip days 申请，并在 slip days 结束前补交作业，TA 邮箱：

sukh@mail2.sysu.edu.cn

hujn3@mail2.sysu.edu.cn

注：提交申请后补交会有相应的扣分