|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Požadavky | | Splněno  (hodnota od 0 do 1 odpovídá 0 až 100%) | Řešení ovládání (klávesa nebo GUI) | Případné komentáře k řešení požadavku |
| zobrazení minimálně dvou nově definovaných těles, kromě těch vytvořených na cvičení | | 1 |  |  |
| transformace těles | translace | 1 | X – šipky nahoru i dolů,  Y – šipky vlevo i vpravo  Z – Shift + Space nahoru, Shift + Control dolů |  |
| rotace (správně kolem jednotlivých os) | 1 | X – klávesa X nebo Shift + X  Y – klávesa Y nebo Shift + Y  Z – klávesa Z nebo Shift + Z | Klávesa Shift nastavuje směr rotace |
| zoom | 1 | Q pro zvětšení o 10%, Q + Shift pro zmenšení o 10% |  |
| transformace těles jednotlivě | výběr aktivního tělesa | 1 | M |  |
| kamera | rozhlížení myší | 1 | Myší | Kamera se pohybuje ve směru tažení myší |
| pohyb vpřed vzad, vlevo vpravo WSAD | 1 | WASD, Space – nahoru, Control - dolů | Bez Shiftu. |
| projekce | pravoúhlá | 1 | P nebo p pro přepínaní |  |
| perspektivní | 1 | P nebo p pro přepínaní |  |
| rychle ořezání podle W | | 1 |  |  |
| zobrazeni barevných os | RGB | 1 |  |  |
| osy bez modelovací transformace | | 1 |  |  |
| kubika zadaná čtyřmi pevně zadanými body | Ferguson |  |  |  |
| Coons |  |  |  |
| Bezier |  |  |  |
| možnost transformace kubik (modelovací matice) | |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
| Bonus | parametrická křivka | 1 |  |  |
| řízení přesnosti vykreslení křivky |  |  |  |
| plocha zadaná 16 pevnými body |  |  |  |
| animace vybraného tělesa v čase |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
| Vlastní rozšíření |  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |