# 开发笔记

#### Ivan Lin

## 2017年1月22日

#### Visual Studio

Resharper 插件

alt + o: .h 和.cpp 文件切换

alt + 鼠标: 框选模式

ctrl+k + ctrl+c: 注释代码

shift+alt+up/down: 框选模式上下 ctrl+alt+a: open Command Window

ReSharper\_Suspend/ReSharper\_Resume in Command Window: close/open

ReSharper

## 计算机图形学

坐标系模拟: 拇指 x, 食指 y, 中指 z。左手系和右手系

标准化向量 = 单位向量 = 法线, $\mathbf{v}_{norm} = \frac{\mathbf{v}}{|\mathbf{v}|}$ 

 $\mathbf{a} + \mathbf{b}$  几何解释:  $\mathbf{a}$  的头连接  $\mathbf{b}$  的尾, 然后从  $\mathbf{a}$  的尾向  $\mathbf{b}$  的头画一个向量 a - b 几何解释: a 的尾连接 b 的尾, 然后从 b 的头向 a 的头画一个向量 向量点乘:  $\mathbf{a} \cdot \mathbf{b}(\mathbf{ab}) = a_1 b_1 + ... + a_n b_n$ , 几何解释:  $\mathbf{a} \cdot \mathbf{b} = |\mathbf{a}| |\mathbf{b}| \cos\theta$  (两 向量夹角)

向量投影:  $\mathbf{v}$  分解为平行和垂直于  $\mathbf{n}$  的两个分量。

$$\mathbf{v}_{||} = \mathbf{n} rac{\mathbf{v} \cdot \mathbf{n}}{\left|\mathbf{n}
ight|^2} \qquad \mathbf{v}_{\perp} = \left|\mathbf{v}
ight| - \mathbf{v}_{||}$$

 $\mathbf{v}_{||} = \mathbf{n} \frac{\mathbf{v} \cdot \mathbf{n}}{|\mathbf{n}|^2}$   $\mathbf{v}_{\perp} = |\mathbf{v}| - \mathbf{v}_{||}$  向量叉乘: 仅可用于 3D 向量, $\mathbf{a} \times \mathbf{b} = \begin{bmatrix} \mathbf{a}_y \mathbf{b}_z - \mathbf{a}_z \mathbf{b}_y \\ \mathbf{a}_z \mathbf{b}_x - \mathbf{a}_x \mathbf{b}_z \\ \mathbf{a}_x \mathbf{b}_y - \mathbf{a}_y \mathbf{b}_x \end{bmatrix}$ ,几何解释:结果

向量垂直于原来两个向量, $|\mathbf{a} \times \mathbf{b}| = |\mathbf{a}||\mathbf{b}|\sin\theta$ , $|\mathbf{a} \times \mathbf{b}| = 0$  表示  $\mathbf{a}$  与  $\mathbf{b}$  平 行或有一个为 0

矩阵转置:  $M^T$ , 其列由 **M** 的行组成,  $M^T_{ji} = M_{ij}$   $(AB)^T = B^T A^T$ , 可推广到字符串翻转

 $P_{camera} = P_{object} M_{object \rightarrow world} M_{world \rightarrow camera}$ 

线性变换: F(a+b) = F(a) + F(b), F(ka) = kF(a), 则称映射 F 是线性的 (**aM** 满足此条件)

仿射变换:线性变换后接平移, $v'=v\mathbf{M}+\mathbf{b}$ 

对 aM, 求逆变换等价于求矩阵的逆

矩阵行列式:  $|\mathbf{M}| = \sum_{i=1}^n m_{ij} c_{ij} = \sum_{i=1}^n m_{ij} (-1)^{i+j} |\mathbf{M}^{\{ij\}}|$ 

矩阵的逆:  $M(M^{-1})=M^{-1}M=I$ , 不可逆矩阵又称奇异矩阵,奇异矩阵行列式为 0

标准伴随矩阵: $\operatorname{adj}\mathbf{M}$ , $\mathbf{M}$  的代数余子式矩阵的转置矩阵。 $M^{-1}=\frac{\operatorname{adj}\mathbf{M}}{|\mathbf{M}|}$  正交矩阵: $MM^T=I$ ,旋转和镜像矩阵是正交矩阵。正交矩阵满足:矩阵的每一行都是单位向量,矩阵的所有行相互垂直。

Vector4, 齐次坐标。(x, y, z, w) 实际代表 3D 中的 (x/w, y/w, z/w)

旋转矩阵:描述一个坐标中基向量到另一个坐标基向量的转换。欧拉角: Sedolingen和kbalk 约定。

ctrl+shift+up/down: move line up/down ctrl+alt+up/down: block edit up/down

#### Swift

http://blackblake.synology.me/wordpress/?p=29: Swift 里的 Optional 和 Unwrapping

## PhotoShop

alt+ctrl+c: Resize Canvas alt+ctrl+shift+s: Save for web

## LaTeX

%!Mode:: "TeX:UTF-8": make WinEdt show Chinese

#### Git

gitk file/folder: show commit with file

## Windows

放大镜:ctrl+alt+d: 停靠模式; ctrl+alt+l: 窗口模式; win++: 放大; win+esc: 退出放大镜

## JavaScript

JavaScript 组成: ECMAScript, DOM: 针对 XML 文件的操作接口, BOM:

浏览器对象模型,HTML5 标准化

浮点数误差: 0.1 + 0.2 = 0.300000000004, 通过 x10 法解决