|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 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 | | 100 |  |  |
| transformace těles | translace | 100 | Šipky na klávesnici |  |
| rotace (správně kolem jednotlivých os) | 100 | J – osa x K – osa y L – osa z |  |
| zoom | 100 | N – přiblížení M - oddálení |  |
| transformace těles jednotlivě | výběr aktivního tělesa | 100 | P – jehlan O - kostka |  |
| kamera | rozhlížení myší | 100 |  |  |
| pohyb vpřed vzad, vlevo vpravo WSAD | 100 |  |  |
| projekce | pravoúhlá | 50 | X | Zde nechápu proč to nezobrazuje nic, protože data která předávám Mat4OrthoRH jsou za mě správná |
| perspektivní | 100 | Y |  |
| rychle ořezání podle W | | 100 |  |  |
| zobrazeni barevných os | RGB | 100 |  |  |
| osy bez modelovací transformace | | 50 |  |  |
| kubika zadaná čtyřmi pevně zadanými body | Ferguson | 0 |  |  |
| Coons | 0 |  |  |
| Bezier | 0 |  |  |
| možnost transformace kubik (modelovací matice) | |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
| Bonus | parametrická křivka |  |  |  |
| řízení přesnosti vykreslení křivky |  |  |  |
| plocha zadaná 16 pevnými body |  |  |  |
| animace vybraného tělesa v čase |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
| Vlastní rozšíření |  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |