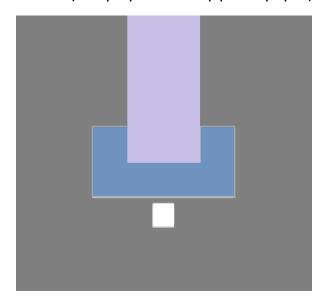


ΕΡΓΑΣΙΑ 1Β

Σκοπός της άσκησης είναι η δημιουργία ενός παραθύρου στο οποίο θα σχεδιάζουμε τρία 3Δ αντικείμενα και θα υλοποιήσουμε μια λειτουργία κάμερας.



### 1.Υλοποίηση άσκησης:

<u>i.</u>

Στην γραμμή 205 του κώδικα με την εντολή αυτή καθορίζονται τα χαρακτηριστικά του παραθύρου ,όπως ζητείται και από την άσκηση με διαστάσεις 950x950 και με τίτλο <<Εργασία 1B>>.

```
// Open a window and create its OpenGL context
window = glfwCreateWindow(950, 950, "Εργασία 1B", NULL, NULL);
```

Η εντολή στην γραμμή 229 παίρνει σαν ορίσματα 4 νούμερα, εκ των οποίων τα τρία πρώτα που μας ενδιαφέρουν είναι τα rgb. Συνεπώς για την απόχρωση του σκούρου γκρι background του παραθύρου δίνουμε τις τιμές 0.3f, 0.3f, 0.3f, 1.0f.

```
227
228 //grey background
229 glClearColor(0.3f, 0.3f, 0.3f, 1.0f);
```

ii. Το πρόγραμμα αρχίζει με τον σχεδιασμό δύο ορθογώνιων παραλληλεπιπέδων (Α και Β) και ενός κύβου. Το πρώτο ορθογώνιο παραλληλεπίπεδο, Α, τοποθετείται κατά μήκος του άξονα x και διαθέτει διαστάσεις με μήκος (k) ίσο με 10, ύψος (h) ίσο με 5, και πλάτος (w) ίσο με 5. Το κέντρο βάρους του Α εντοπίζεται στο σημείο E(0, 0, 2.5).

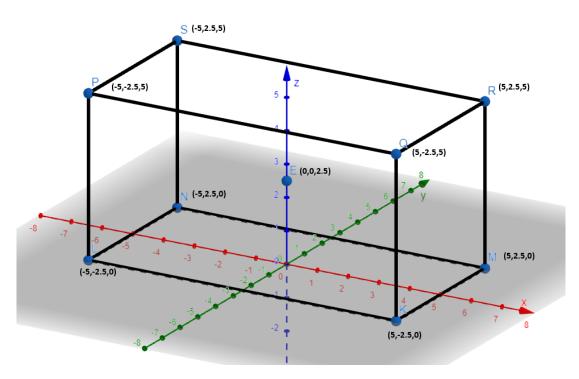
Το ορθογώνιο Α "τέμνεται" από το δεύτερο ορθογώνιο παραλληλεπίπεδο, Β, με διαστάσεις μήκους (m) ίσο με 5, ύψους (n) ίσο με 14, και πλάτος (v) ίσο με 5. Το Β τοποθετείται κατά μήκος του άξονα y, ενώ η μία πλευρά του είναι επάνω στο επίπεδο xz με σημείο O(0, 0, 0) ως κέντρο αυτής της πλευράς.

Για τον υπολογισμό των συντεταγμένων των σχημάτων Α και Β, εφαρμόσαμε μια μέθοδο που περιελάμβανε την αναπαράσταση των κορυφών τους σε ένα επίπεδο για ευκολότερη κατανόηση των σχημάτων και των συντεταγμένων. Επιλέξαμε το GeoGebra Online ως το κατάλληλο εργαλείο για την εισαγωγή και αναπαράσταση των συντεταγμένων των κορυφών, προκειμένου να επιβεβαιώσουμε την ορθότητα των διαστάσεων.

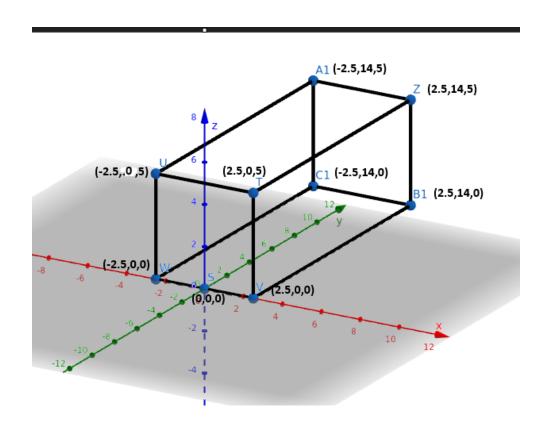
Αξιοποιήσαμε το Paint για να τοποθετήσουμε γραφικά τις συντεταγμένες των κορυφών, ενισχύοντας έτσι την οπτική αναπαράσταση των σχημάτων. Αυτή η διαδικασία λειτούργησε ως αξιόπιστη επιβεβαίωση των υπολογισμένων συντεταγμένων σε σχέση με τους άξονες Χ, Υ, Ζ και τα κέντρα των σχημάτων.

Α ορθογώνιο παραλληλεπίπεδο:

Γραφικά Υπολογιστών και Συστήματα Αλληλεπίδρασης Ακαδημαϊκό Έτος 2023-2024 Πανεπιστήμιο Ιωαννίνων Τμήμα Μηχ. Η/Υ και Πληροφορικής

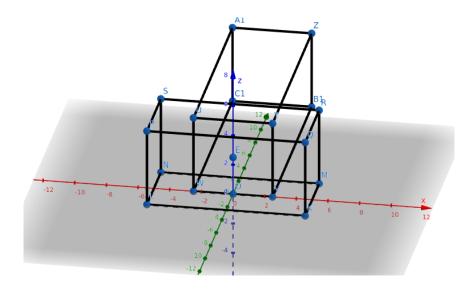


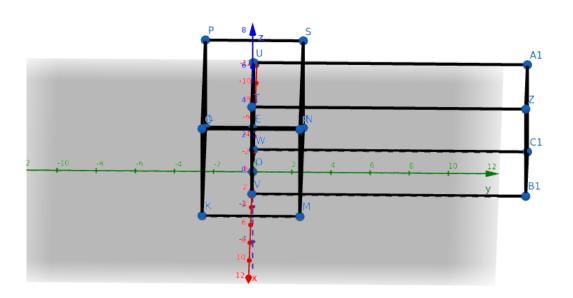
Β ορθογώνιο παραλληλεπίπεδο:



Κοινή απεικόνιση των σχημάτων Α και Β :

Γραφικά Υπολογιστών και Συστήματα Αλληλεπίδρασης Ακαδημαϊκό Έτος 2023-2024 Πανεπιστήμιο Ιωαννίνων Τμήμα Μηχ. Η/Υ και Πληροφορικής





## Ακολουθούν οι συντεταγμένες που τοποθετήθηκαν μέσα στον κώδικα μας :

```
-2.5f, 14.0f, 5.0f,//PANW
-2.5f, 14.0f, 0.0f,
2.5f, 14.0f, 5.0f,
2.5f, 14.0f, 0.0f,
-2.5f, 14.0f, 0.0f,
-2.5f, 0.0f, 5.0f,
-2.5f, 0.0f, 0.0f,
-2.5f, 14.0f, 0.0f,
-2.5f, 0.0f, 0.0f,
-2.5f, 14.0f, 5.0f,
-2.5f, 0.0f, 5.0f,
```

### Οι συντεταγμένες απεικονίζονται με τα παρακάτω DRAW:

• Καθώς Ο κύβος C είναι σχεδιασμένος με κέντρο βάρους το σημείο P(0, -5, -4) και πλευρά μήκους f=2, αλλάξαμε τις συντεταγμένες του ως εξής:

Γραφικά Υπολογιστών και Συστήματα Αλληλεπίδρασης Ακαδημαϊκό Έτος 2023-2024 Πανεπιστήμιο Ιωαννίνων Τμήμα Μηχ. Η/Υ και Πληροφορικής

# iii. Ακολουθούν τα χρώματα για το Α σχήμα:

Ακολουθούν τα χρώματα για το Β σχήμα:

Γραφικά Υπολογιστών και Συστήματα Αλληλεπίδρασης Ακαδημαϊκό Έτος 2023-2024 Πανεπιστήμιο Ιωαννίνων Τμήμα Μηχ. Η/Υ και Πληροφορικής

```
0.583f, 0.771f, 0.014f,b, //2nd's colors
0.583f, 0.771f, 0.014f,b,
0.583f, 0.771f, 0.185f,b,
0.810f, 0.747f, 0.185f,b,
0.255f, 0.290f, 0.734f,b,
0.055f, 0.290f, 0.734f,b,
0.0f, 0.0f, 1.0f,b,
0.0f, 0.0f, 0.0f,b,
```

## Ακολουθούν τα χρώματα για το C σχήμα:

• για την εκτύπωση του κύβου δημιουργήσαμε δύο επιπλέον buffers:

```
523
524
GLuint vertexbuffer2;
525
gl@enBuffers(1, &vertexbuffer2);
526
glBindBuffer(GL_ARRAY_BUFFER, vertexbuffer2);
527
glBufferData(GL_ARRAY_BUFFER, sizeof(cube1), cube1, GL_STATIC_DRAW);
528
529
GLuint colorbuffer2;
530
gl@enBuffers(1, &colorbuffer2);
531
glBindBuffer(GL_ARRAY_BUFFER, colorbuffer2);
532
glBufferData(GL_ARRAY_BUFFER, sizeof(color_cube), color_cube, GL_STATIC_DRAW);
533
534
```

iv. Τοποθετήσαμε την κάμερα αρχικά στο σημείο 0.0, 0.0, 30.0) ώστε να κοιτάει προς το σημείο E(0,0,2.5) με ανιόν διάνυσμα ( up vector) το (0.0, 1.0, 0).

- Ως προς τον άξονα x, με τα πλήκτρα <**u>**και <**p>**
- Ως προς τον άξονα y, με τα πλήκτρα <i>και <o>
- Ως προς τον άξονα z, με τα πλήκτρα <j>και <k>

```
if (glfwGetKey(window, GLFW KEY U) == GLFW PRESS) {
    Model = glm::scale(Model, glm::vec3(1.05f,1.0f,1.0f));
}
if (glfwGetKey(window, GLFW KEY P) == GLFW PRESS) {
    Model = glm::scale(Model, glm::vec3(0.9f,1.0f,1.0f));
}
if (glfwGetKey(window, GLFW KEY I) == GLFW PRESS) {
    Model = glm::scale(Model, glm::vec3(1.0f,1.05f,1.0f));
}
if (glfwGetKey(window, GLFW KEY 0) == GLFW PRESS) {
    Model = glm::scale(Model, glm::vec3(1.0f,0.9f,1.0f));
}
if (glfwGetKey(window, GLFW KEY J) == GLFW PRESS) {
    Model = glm::scale(Model, glm::vec3(1.0f,1.0f,1.05f));
}
if (glfwGetKey(window, GLFW KEY K) == GLFW PRESS) {
    Model = glm::scale(Model, glm::vec3(1.0f,1.0f,0.9f));
}
```

vi.

Η κάμερα θα κινείται στους άξονες του παγκόσμιου συστήματος συντεταγμένων με τους εξής τρόπους:

- -γύρω από τον άξονα x με τα πλήκτρα <**w>**και <**x>**
- -γύρω από τον άξονα y με τα πλήκτρα <**q>** και <**z>**
- -θα κάνει zoom in/zoom out με κατεύθυνση το σημείο Ο με τα πλήκτρα <+> και <->του numerical keypad του πληκτρολογίου

```
glm::mat4 Projection;

float zoom1=40;
glm::mat4 ViewNEW;

glm::mat4 ViewMatrix;
glm::mat4 ProjectionMatrix;

glm::mat4 your Matrix;

glm::mat4 getViewMatrix() {
    return ViewMatrix;
}

glm::mat4 getProjectionMatrix() {
    return ProjectionMatrix;
}

void camera_function()

{
    if (glfwGetKey(window, GLFW_KEY_W) == GLFW_PRESS){
        float rotationn = 0.01;
        rotationn+=0.01;
        Model = glm::rotate(Model,rotationn, glm::vec3(rotationn,0.0f,0.0f));
}

if (glfwGetKey(window, GLFW_KEY_X) == GLFW_PRESS){
    float rotationn = 0.1;
    rotationn-=0.15;
    Model = glm::rotate(Model,rotationn, glm::vec3(-rotationn,0.0f,0.0f));
}

if (glfwGetKey(window, GLFW_KEY_Q) == GLFW_PRESS){
    float rotationn2 = 0.01;
    rotationn2+=0.01;
    Model = glm::rotate(Model,rotationn2, glm::vec3(0.0f,0.0f,rotationn2));
}

if (glfwGetKey(window, GLFW_KEY_Q) == GLFW_PRESS){
    float rotationn2 = 0.01;
    rotationn2-=0.01;
    Model = glm::rotate(Model,rotationn2, glm::vec3(0.0f,0.0f,-rotationn2));
}

if (glfwGetKey(window, GLFW_KEY_Z) == GLFW_PRESS){
    float rotationn2 = 0.1;
    rotationn2-=0.15;
    Model = glm::rotate(Model,rotationn2, glm::vec3(0.0f,0.0f,-rotationn2));
}

if (glfwGetKey(window, GLFW_KEY_Z) == GLFW_PRESS){
    float rotationn2 = 0.1;
    rotationn2-=0.15;
    Model = glm::rotate(Model,rotationn2, glm::vec3(0.0f,0.0f,-rotationn2));
}

if (glfwGetKey(window, GLFW_KEY_Z) == GLFW_PRESS){
    rotationn2-=0.15;
    rotationn2-=0.15;
```

#### Γραφικά Υπολογιστών και Συστήματα Αλληλεπίδρασης Ακαδημαϊκό Έτος 2023-2024 Πανεπιστήμιο Ιωαννίνων Τμήμα Μηχ. Η/Υ και Πληροφορικής

### 2. Πληροφορίες σχετικά με την υλοποίηση:

<u>Λειτουργικό Σύστημα</u>: Linux

<u>Text Editor</u>: Sublime Text

### 3. Αξιολόγηση Ομάδας:

Η εργασία εκπονήθηκε από δύο άτομα, όπου ο καθένας έδινε ιδέες για την σχεδίαση της εφαρμογής. Η συνεργασία ήταν άψογη και παρουσιάστηκε συνέπεια ως προς την υλοποίηση της άσκησης.

4. Αναφορές – Πηγές που χρησιμοποιήθηκαν κατά την εκπόνηση της εργασίας. https://www.geogebra.org/