

2017 그래픽스 실습과제 7-8

[자신만의 로봇을 만들고 재미있게 움직여보기]

(1) 자신만의 로봇을 만들기

- 첨부된 ASE 파일들을 참고하여 자신만의 로봇 부품들을 만듦
- 3D Studio Max 또는 다른 모델링 툴을 사용해도 됨
- 만들어진 모델을 저장(export)할 때 저장된 형식을 반드시 체크해 볼 것

(2) 심진웅 선배의 코드 분석

- 첨부된 심진웅 선배의 코드를 분석함.
 - ✓ ase.h : ASE 포맷의 3D 파일을 읽고 처리하는 클래스 등 포함
 - ✓ ex7.cpp: 전체 프로그램
- 소스 파일(ex7.cpp)을 여러 개로 나눌 것
 - ✓ 최소한 로봇을 그리는 함수들은 독립적인 파일로 분리해야 함.
 - ✓ 이벤트나 메뉴 처리부 등 가능하면 또 가능하면 분리할 것을 권장.
 - ✓ C++ 클래스를 이용하는 방법도 시도해 볼 것

(3) 자신의 로봇을 출력하고자 변경함

- ASC 파일을 변경

(4) 자신만의 기능을 추가할 것 (다음 중 가능한 것을 시도해 봄)

- 자신만의 기능을 메뉴로 제공
- 동작 변경: 새롭거나, 재미있거나, 더 자연스럽거나...
- 자신만의 부품 추가: 예를 들어, 머리위에 지구가 공전한다던지...

(5) 몇 가지 부문으로 나누어 가산점을 줄 예정.

- 가장 멋진 로봇 가산점
- 가장 재미있는 동작 가산점
- 가장 다양한 기능 가산점
- 일부에 대한 평가는 학생들이 직접 할 수도 있음.