Konspekt Projektu: Wirtualna Kamera 3D z Podstawowym Clippingiem

Jakub Klenkiewicz 325484

1. Cel Projektu

Celem projektu jest stworzenie aplikacji w Pythonie symulującej działanie interaktywnej kamery w przestrzeni 3D. Program będzie wizualizował prostą scenę składającą się z czterech sześcianów i pozwoli użytkownikowi na swobodną nawigację oraz zmianę parametrów widoku (zoom). Projekt wymaga zastosowania podstawowych transformacji geometrycznych (Model-Widok-Projekcja) i metod rzutowania perspektywicznego, z ręcznym zdefiniowaniem macierzy transformacji.

2. Zakres Funkcjonalny

- Wizualizacja Sceny: Wyświetlanie modelu krawędziowego czterech sześcianów, rozmieszczonych w układzie 2×2 na płaszczyźnie.
- Macierze: Przygotowanie funkcji do ręcznego tworzenia macierzy Widoku i Projekcji
 (perspektywicznej). Wykorzystanie macierzy Modelu (translacji) do ustawienia pozycji sześcianów.
 Obliczenia na macierzach będą wspomagane przez bibliotekę NumPy.

• Interaktywna Kamera:

- Translacja: Ruch w 6 kierunkach (przód/tył, lewo/prawo, góra/dół) za pomocą klawiatury (WASD, QE/Shift/Spacja), z prędkością niezależną od FPS.
- **Rotacja:** Obrót widoku w pionie (Pitch) i poziomie (Yaw) sterowany myszką, z ograniczeniem ruchu pionowego dla stabilności.
- o Zoom: Zmiana kąta widzenia (FOV) za pomocą kółka myszy lub klawiszy +/-.
- Rzutowanie: Implementacja rzutowania perspektywicznego.
- **Near Plane Clipping:** Zastosowanie metody obcinania krawędzi wychodzących za bliską płaszczyznę widzenia kamery, aby zapobiec błędom w renderowaniu.

3. Podejście Techniczne

· Implementacja:

- Logika transformacji oparta na macierzach 4×4. Macierz obrotu, macierz translacji, macierz rzutowania perspektywicznego.
- Pętla renderująca scenę: iteracja po obiektach, obliczanie MVP dla każdego, przetwarzanie krawędzi z clippingiem, projekcja na ekran i rysowanie.
- Lewoskrętny układ współrzędnych
- Układ współrzędnych względem kamery, będzie ona zawsze w punkcie (0,0,0). Obiekty w świecie będą translowane przeciwnie do ruchu kamery aby zasymulować uczucie poruszania kamerą przez użytkownika.
- Każda bryła będzie reprezentowana jako 8 wierzchołków, oraz informacje o parach wierzchołków pomiędzy którymi rysowane będą linie (krawędzie).