2022.11.8 计算机图形学——课程设计阶段汇报

- 1. 系统完整功能描述
 - 机器人身体构造
 - 机器人移动(上下左右前后)
 - 机器人按键实现正投影
 - 机器人喷水
 - 机器人喷干粉
- 2. 各模块流程、结构具体实现, 关键函数、变量等说明
 - ✓ 机器人身体构造模块

模块流程:

顶点坐标设置、顶点颜色设置、面片顶点设置、顶点颜色输入、渲染。 **结构具体实现**:

```
190 ☐ function makeCube() {
         var vertices = [
191 =
             //头和身体
192
             glMatrix.vec4.fromValues(0,0.30,0.15, 1.0),//0
193
              glMatrix.vec4.fromValues(-0.125,0.32,-0.065, 1.0),//1
194
          var vertexColors = [
276 -
              //后脑勺
277
              glMatrix.vec4.fromValues(0.57, 0.8, 0.918, 1.0),
278
              glMatrix.vec4.fromValues(0.57, 0.8, 0.918, 1.0),
279
          var faces = [
423 -
424
              //脑袋
              1,4,3,1,2,3, //背
425
              3,4,0,//上
426
427
              1,2,0, //底
```

makeCube()函数部分实现机器人顶点位置、顶点颜色、面片顶点的设置;

```
vBuffer = gl.createBuffer();
gl.bindBuffer(gl.ARRAY_BUFFER, vBuffer);
gl.bufferData(gl.ARRAY_BUFFER, new Float32Array(points), gl.STATIC_DRAW);

vPosition = gl.getAttribLocation(program, "vPosition");
gl.vertexAttribPointer(vPosition, 3, gl.FLOAT, false, 0, 0);
gl.enableVertexAttribArray(vPosition);
```

顶点的位置坐标存入缓存;

```
// 演色

cBuffer = gl.createBuffer();
gl.bindBuffer(gl.ARRAY_BUFFER, cBuffer);
gl.bufferData(gl.ARRAY_BUFFER, new Float32Array(colors), gl.STATIC_DRAW);

vColor = gl.getAttribLocation(program, "vColor");
gl.vertexAttribPointer(vColor, 4, gl.FLOAT, false, 0, 0);
gl.enableVertexAttribArray(vColor);
```

顶点的颜色信息存入缓存;

```
gl.drawArrays(gl.TRIANGLES, 0, points.length / 3);
```

在 render()函数中将机器人渲染到三维画布上。

关键函数:

makeCube()函数,用于设置机器人顶点坐标、顶点颜色参数、面片顶点组成。

initSphere()函数,用于画布获取,顶点、颜色输入缓存区,调用 render()函数渲染。

render()函数,用于将机器人渲染到三维画布中。

变量说明:

常量 vec3、vec4、mat4 ——glMatrix 库定义了名为 vec3、vec4 的矢量,用于处理 3、4 个数字的向量;定义了 mat4 的数组,用于处理 4*4 的矩阵。

匿名类型 canvas——用于存放绘画的画布对象。

gl——用于创建 WebGL。

points 数组、colors 数组作为容器,用于存放顶点坐标与颜色参数。

vBuffer、cBuffer 用于做缓存,存入顶点与颜色的参数。

vPosition、vColor 用于获取着色器中的对应变量,并向其传递数据。

✓ 干冰喷水效果实现模块

模块流程:

按钮控制设置,喷水效果位置设置、颜色设置、顶点设置、动画设置。

结构具体实现:

效果展示位置设置

```
#c{
    width:240px;
    height:240px;
    position: absolute;
    top:200px;
    left:200px;
    border-radius: 50% 50% 50%
}
```

按钮控制设置

```
var startbutton=document.getElementById("startAnimation");
var stopbutton=document.getElementById("stopAnimation");
//stop按钮控制
stopbutton.onclick = function() {
    c1.style.display = 'none';
}
//start按钮控制
startbutton.onclick = function() {
    c1.style.display = 'block';
}

c1.style.display = 'block';
}
```

动画设置

```
//初始化
         var anim = {
          init: function () {
             //获取画布
             var canvas = document.getElementById('c');
             //定义画布的长宽
             canvas.width = window.innerWidth;
             canvas.height = window.innerHeight;
150
             //创建2d空间 用this相当于全局变量
             this.c = canvas.getContext('2d');
             this.letters = "0";
             this.gravity = 0.1;
             this.maxParticles = 100;
             this.cw = canvas.width,
                 this.ch = canvas.height,
                 this.particles = []
```

执行动画设置

粒子设置

```
//绘制水滴
          //可以更改粒子为渐变色
          drawParticles: function () {
189
              var paritcleCount = this.particles.length;
              var c = this.c;
              for (var i = 0; i < paritcleCount; i++) {
                 var particle = this.particles[i];
                 var h = particle.color[0],
                      s = particle.color[1] + '%',
                      l = particle.color[2] + '%',
                      a = particle.color[3];
                  var hsla = 'hsla(' + h + ',' + s + ',' + l + ',' + a + ')';
                  c.font = "10px sans-serif";
                  c.fillStyle = hsla;
                  c.fillText(particle.character, particle.x, particle.y);
```

由于渐变效果不是很理想,未采用渐变效果

关键函数:

render()函数,用于将机器人渲染到三维画布中。fadecanvas()函数,用于清除画布。Init()函数,实现喷水、干冰效果。tidyParticles()函数,用于判断粒子边界值是否处于画布中。drawParticles()函数,用于绘制水滴。

变量说明:

Canvas.width 定义了画布的宽度
Canvas.height 定义了画布的高度
X 定义了粒子在 x 轴显示位置
Y 定义了粒子在 y 轴显示位置
xSpeed 定义了粒子在 x 轴方向的速度
ySpeed 定义了粒子在 y 轴方向的速度
hsla 定义了粒子的颜色,可以通过更改粒子累加数值来改变颜色渐变程度
particle.size 粒子的大小设置

✓ 机器人相机模块

模块流程:

设置机器人原始坐标;

按键触发, 生成机器人对应坐标进行调整的数值;

相机定位;

依据新的角度与位移参数进行模型视图矩阵的更新 旋转矩阵、位移矩阵; 选定镜头、设置投影矩阵、正投影;

裁剪,设定有效成像空间(Viewing volume); 渲染。

结构具体实现:

makeCube()函数,设置机器人原始坐标;

```
50 ☐ function handleKeyDown() {
         var key = event.keyCode;
51
         currentKey[key] = true;
52
53 F
         switch (key) {
54 -
             case 65: //left//a
                 dxt -= stept;
55
                 break;
56
57 E
             case 68: // right//d
                 dxt += stept;
58
                 break;
59
```

按键触发, 生成机器人对应坐标进行调整的数值;

```
eye = vec3.fromValues(radius * Math.sin(theta) * Math.cos(phi),

radius * Math.sin(theta) * Math.sin(phi),

radius * Math.cos(theta));

mat4.lookAt(modelViewMatrix, eye, at, up);
```

相机定位;

```
mat4.lookAt(modelViewMatrix, eye, at, up);
mat4.translate(modelViewMatrix, modelViewMatrix, vec3.fromValues(dxm, dym, dzm));//移动位置
mat4.rotateX(modelViewMatrix, modelViewMatrix, dxt);//旋转角度
mat4.rotateY(modelViewMatrix, modelViewMatrix, dyt);
mat4.rotateZ(modelViewMatrix, modelViewMatrix, dzt);
```

依据新的角度与位移参数进行模型视图矩阵的更新 旋转矩阵、位移矩阵;

mat4.ortho(projectionMatrix, left, right, bottom, ytop, near, far);

选定镜头,设置投影矩阵,正投影;

裁剪,设定有效成像空间(Viewing volume);

gl.drawArrays(gl.TRIANGLES, 0, points.length / 3);

185

requestAnimFrame(render);

在画布中渲染机器人;

关键函数:

handleKeyUp()函数与 handleKeyDown()函数,用于捕捉按键触发的信息, 生成机器人对应坐标进行调整的数值;

requestAnimFrame()函数,用于通知浏览器重采用动画(即进行调整后的机器人的重绘)。

变量说明:

projectionMatrix 用于存放投射矩阵。

modelViewMatrix 用于存放模型视图矩阵。

modelViewMatrixLoc, projectionMatrixLoc;用于存放 shader 变量。

near、far、left、right、ytop、bottom 用于构建正交投影矩阵。

radius、theta、phi 用于设置视点矢量。

dxt、dyt、dzt 用于存放各个坐标方向的移动角度。

dxm、dym、dzm 用于存放各个坐标方向的移动距离。

stept、stepm 用于存放移动角度的步伐与移动距离的步伐。

eye、at、up 用于存放视点、视线、视方向的矢量。 currentKey 数组用于存放按钮点击事件的监听。

- 3. 所采用实现工具,开发环境,主要工具库等
- (1) 实现工具

Hbuilder, vscode

(2) 开发环境

编译器采用: Hbuilder, 浏览器采用: Chorme 浏览器,

(3) 主要工具库

webgl-utils.js, objloader.js, initShaders.js, gl-matrix.js

4. 目前进度

实现了机器人, 移动, 喷水, 喷干粉, 投影。