Computer Graphics

Project #3, Viewing and Projection

姓名:林一 系級:資工3B 學號:00957101

A . The manual for controlling the motions

機器人移動

編號	按鍵	功能	附註
1	W	前進(跑步)	踩到地板時有音效
2	a	向右旋轉	
3	S	後退(跑步)	踩到地板時有音效
4	d	向左旋轉	
5	Shift + w	前進(走路)	踩到地板時有音效
6	Shift + s	後退(走路)	踩到地板時有音效
7	兩下r	機器人傳送至原點	

機器人動作

編號	按鍵	功能	附註
1	5	揮動左手	
2	6	揮動右手	
3	7	揮動雙手	
4	8	跳舞	
5	r	回到預設動作	
6	t	手指運動	手指運動時有機械音效
7	9	蹲下	
8	0	蹲下並跳起	跳起時有音效
9	空白鍵	直接跳起	跳起時有音效

其他

編號	按鍵	功能	附註
1	ESC	關閉程式	

視角與透視模式

編號	按鍵	功能	附註
	•	顯示四種透視頁面	
	1	顯示 X direction parallel viewing	
	2	顯示 Y direction parallel viewing	
	3	顯示 Z direction parallel viewing	
	4	顯示 Perspective viewing	
	tab	開啟與關閉 View volume	顯示可視範圍
	滑鼠任	將所有頁面以 Perspective viewing 顯示	
	一按鍵		
	長壓		
	+	讓 camera 視角跟隨機器人	再按一次回復

Camera 移動

編號	按鍵	功能	附註
	Z	向上平移	
	X	向下平移	
	Ctrl + w	前進	
	Ctrl + a	向左平移	
	Ctrl + s	後退	
	Ctrl + d	向右平移	

Camera 視角方向

編號	按鍵	功能	附註
	i	向前翻滾	pitching
	j	向左翻滾	rolling
	k	向後翻滾	pitching
	1	向右翻滾	rolling
	,	向左旋轉	heading
		向右旋轉	heading

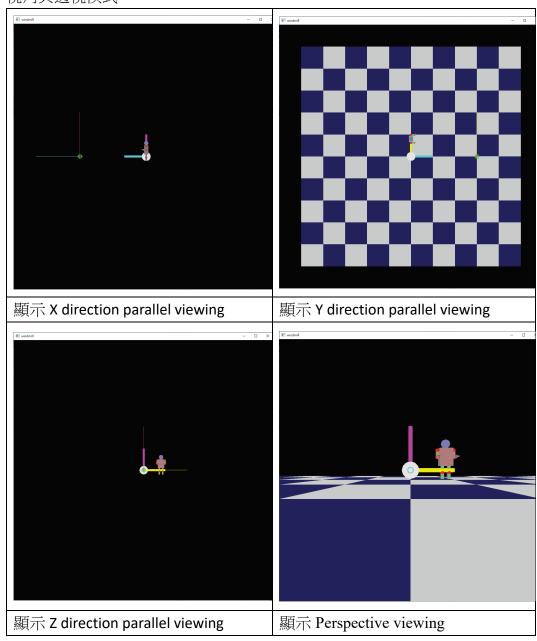
Zoom in and zoom out

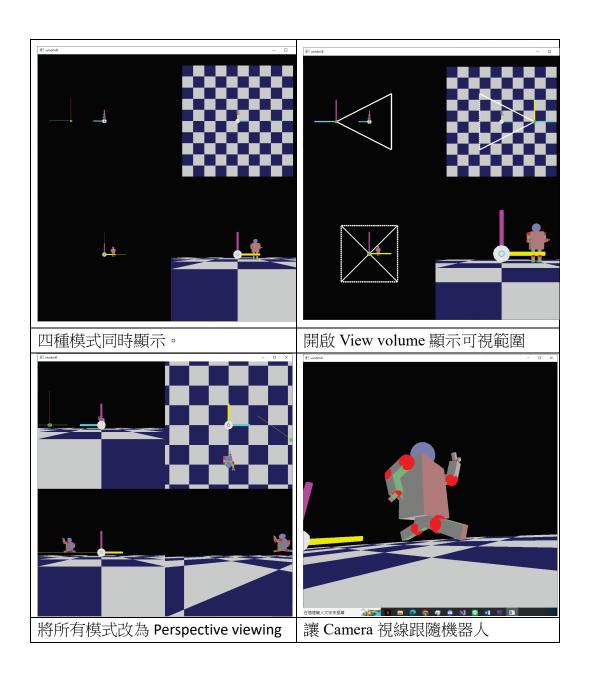
編號	虎 按鍵	功能	附註
	滑鼠向前滾輪	Zoom in	
	滑鼠向後滾輪	Zoom out	

B · Ideas and algorithms

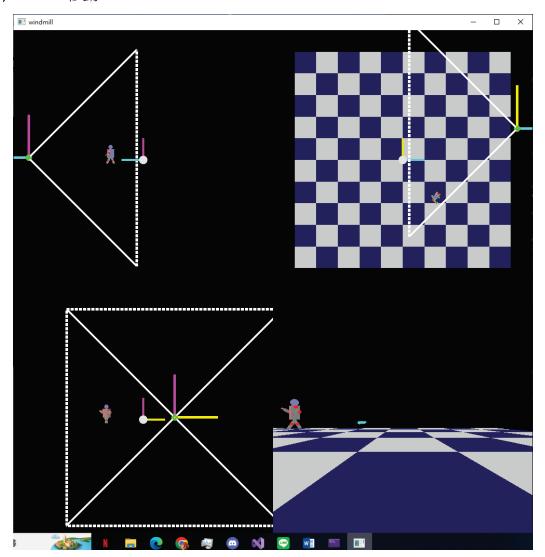
加入多項功能:可改變的視角與透視模式、Camera 移動、Camera 視角方向、Zoom in and zoom out。

(1) 視角與透視模式



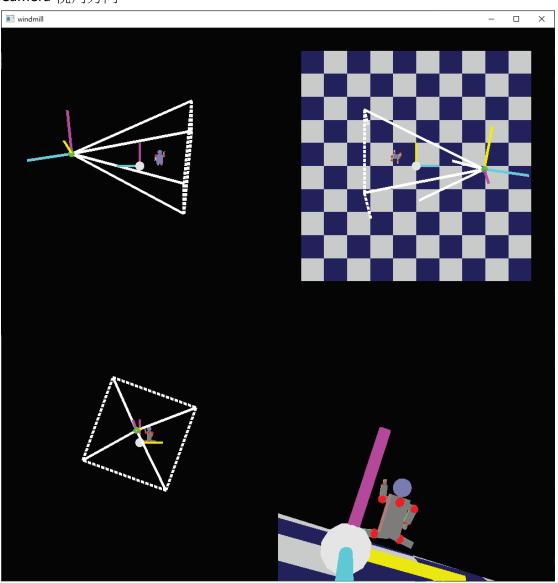


(2) Camera 移動



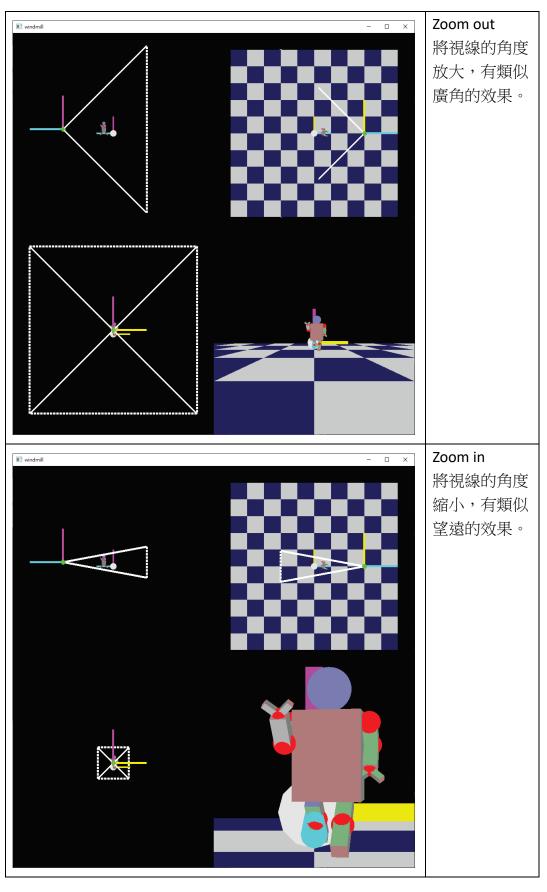
上圖可以觀察到可視範圍會隨著 Camera 移動。

(3) Camera 視角方向



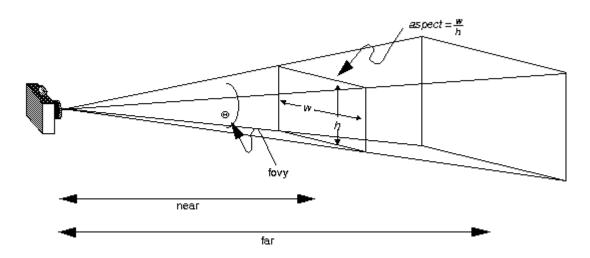
上圖可以觀察到可視範圍會隨著 Camera 的視角改變方向。

(4) Zoom in and zoom out



(5) 數學

View volume

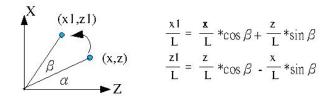


可視範圍 View volume 可以透過三角函數去推算:

```
// asp = w/h
GLfloat nearH = 2 * tan(fovy / 2 * PI / 180.0) * zNear;
GLfloat nearW = nearH * ((double)width / (double)height);
GLfloat farH = 2 * tan(fovy / 2 * PI / 180.0) * zFar;
GLfloat farW = farH * ((double)width / (double)height);
```

只要分別求得 near 與 far 面中 w 與 h 的高度,就能透過座標的平移找 到八個目標點,先畫出四條線形成三角錐,接著再將 near 面與 far 面分別用 四個點相連畫線,就能畫出面,在空間中這就是一金字塔的樣子。

View volume 的旋轉



View volum 會跟隨著 Camera 視角方向、距離而有所改變,當遇 到旋轉的情況就必須去考慮其旋轉 軸與旋轉角度,就能推算出旋轉後 的位置(如右邊的公視)。

練又軸旋轉
$$x1 = x*\cos \beta + z*\sin \beta$$
 $y1 = y$ $z1 = -x*\sin \beta + z*\cos \beta$
様又軸旋轉 $x2 = x1$ $y2 = y1*\cos \alpha - z1*\sin \alpha$
様又軸旋轉 $x3 = x2*\cos \gamma - y2*\sin \gamma$ $y3 = x2*\sin \gamma + y2*\cos \gamma$

```
∃struct rotate_node {
     GLfloat x, y, z;
     rotate_node() {}
     rotate_node(GLfloat _x, GLfloat _y, GLfloat _z) {
         x = _x; y = _y; z = _z;
 // 矩陣旋轉
□rotate_node rotate(GLfloat x, GLfloat y, GLfloat z) {
     GLfloat x1 = x * cos(eyeAngy * PI / 180.0) + z * sin(eyeAngy * PI / 180.0);
     GLfloat y1 = y;
     GLfloat z1 = -x * sin(eyeAngy * PI / 180.0) + z * cos(eyeAngy * PI / 180.0);
     GLfloat x2 = x1;
     GLfloat y2 = y1 * cos(eyeAngx * PI / 180.0) - z1 * sin(eyeAngx * PI / 180.0);
     GLfloat z2 = y1 * sin(eyeAngx * PI / 180.0) + z1 * cos(eyeAngx * PI / 180.0);
     GLfloat x3 = x2 * cos(eyeAngz * PI / 180.0) - y2 * sin(eyeAngz * PI / 180.0);
     GLfloat y3 = x2 * sin(eyeAngz * PI / 180.0) + y2 * cos(eyeAngz * PI / 180.0);
     GLfloat z3 = z2;
     return rotate_node(x3, y3, z3);
```

參考資料:

https://blog.csdn.net/wu4long/article/details/6126408?utm_medium=distribu te.pc_relevant.none-task-blog-2~default~baidujs_baidulandingword~default-4-6126408-blog-

53106457.pc_relevant_multi_platform_whitelistv3&spm=1001.2101.3001.4242
.3&utm_relevant_index=7

https://openhome.cc/Gossip/ComputerGraphics/Rotate3Dimension.htm