

기초 컴퓨터 그래픽스 - 프로그래밍 숙제 3

2019년 5월 20일

서강대학교 국어국문학전공 20120085 엄태경

OpenGL API 함수를 사용한 3D 뷰잉 연습

요구 기능 구현 내용

(a) 물체의 배치 및 움직임 구현

i. 움직이는 호랑이

ii. 계층적 모델링 방식의 자동차 (구현 완료)

자동차의 이동 (구현 완료)

자동차는 세상좌표계에서 다음 식에 따라 원점을 중심으로 나비 모양을 그리며 이동한다. [1]

$$\begin{cases} x = \sin(t) \left(e^{\cos(t)} - 2 \cos(4t) - \sin^5 \left(\frac{t}{12} \right) \right) \\ y = 0 \\ z = \cos(t) \left(e^{\cos(t)} - 2 \cos(4t) - \sin^5 \left(\frac{t}{12} \right) \right) \end{cases}$$

이는 xz 평면상에서 다음과 같은 궤적을 그린다.

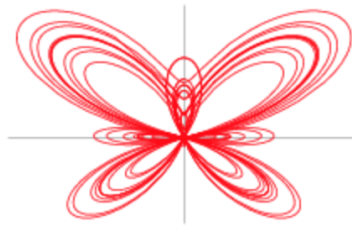


Figure 1: xz 평면 상에서 자동차 중심의 궤적

바퀴의 좌우 회전 (구현 완료)

차량의 회전에 따라 바퀴가 자연스럽게 움직이기 위해서는 다양한 모델을 이용할 수 있는데, 본 프로젝트에서는 아커만 조향 모델(Ackermann Steering Model)을 따른다. 간략한 도식은 아래와 같다. [2]

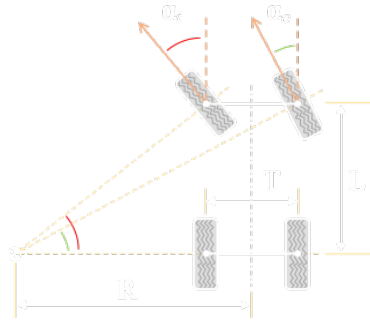


Figure 2: 아커만 조향 모델에 따른 바퀴의 좌우 회전

이를 이용하기 위해서는 차량이 이동하는 궤적의 접원의 중심을 알아야 한다. 그런데 위의 복잡한 곡선 식으로부터 정확한 접원을 계산하려면 매우 복잡한 연산이 필요하다. 따라서 본 프로젝트에서는 <자동차의 직전 위치, 자동차의 현재 위치, 자동차의 다음 위치>의 세 점이 그리는 삼각형의 외접원을 접원의 근사값으로 이용한다.

바퀴의 구름 (구현 완료)

바퀴가 굴러가는 것을 자연스럽게 표현하려면, 매 프레임마다 자동차가 이동한 거리만큼 바퀴가 회전해야 한다. 위 곡선의 호를 정확히 계산하는 것은 매우 복잡한 연산을 요구하므로, 본 프로젝트에서는 자동차의 현재 위치와 자동차의 직전 위치 사이의 거리를 근사값으로 이용한다. 이 거리와 바퀴의 반지름을 이용해 바퀴가 굴러야 하는 각도를 계산하여 매 프레임마다 그만큼 바퀴를 회전시킨다.

iii. 추가 3D 모델 배치

iv. 키보드와 마우스를 이용한 조작

(b) 카메라의 배치 및 움직임 구현

i. 주 카메라 (구현 완료)

A. 주 카메라 배치 (구현 완료)

- 조작: r

(75, 75, 100)에서 y축 방향을 위쪽으로 하여 원점을 바라보도록 설정하였다. 카메라가 다른 위치로 이동하거나 다른 뷰가 적용된 상태에서 r 키를 입력하면 최초의 위치로 카메라가 복구된다.

B. 주 카메라 줌 (구현 완료)

- 조작: SHIFT+마우스 왼쪽 버튼+마우스 좌우 이동

SHIFT를 누른 상태에서 마우스가 왼쪽/오른쪽으로 이동하면 주 카메라가 각각 줌 인/줌 아웃된다.

FreeGLUT 라이브러리의 한계로 SHIFT 키가 눌린 여부를 확인하려면 키보드 또는 마우스 입력이 필요하다. 따라서 마우스 왼쪽 버튼 이미 누른 상태에서 SHIFT를 누르거나 떼면 동작에 변화가

없다. 오직 SHIFT를 먼저 누르고 마우스 왼쪽 버튼을 누르고 좌우로 이동할 때에만 줌 효과가 발생한다.

C. 주 카메라 회전 (구현 완료)

- 조작: ↑, ↓, ←, →

카메라는 항상 원점을 중심으로 하는 가상의 구면체 위에서 움직이면서 항상 원점을 바라본다. 위쪽 화살표를 누르면 카메라는 원점 방향으로 구면체를 따라 위로 올라간다. 카메라가 원점 바로 위에 있으면 위쪽 화살표를 눌러도 더 올라갈 곳이 없으므로 카메라는 움직이지 않는다. 아래쪽 화살표를 누르면 카메라는 원점 반대 방향으로 구면체를 따라 아래로 내려간다. 카메라가 지면까지 내려오면 아래쪽 화살표를 눌러도 카메라는 더 내려가지 않는다. 좌우 화살표를 누르면 해당하는 방향으로 지면에 수평하게 카메라가 구면 둘레로 회전한다.

ii. 부 카메라

A. 부 윈도우 토글 (구현 완료)

- 조작: 1

1 키를 입력하면 부 윈도우가 토글된다. 부 윈도우는 주 윈도우의 왼쪽 아래 위치에 가로세로 크기가 주 윈도우의 1/4 크기로 설정된다. 카메라는 (0, 100, 0)에서 원점을 바라보는 상태로 초기화된다. 부 카메라 좌표계의 v축은 항상 세상좌표계의 z축과 일치한다.

B. 부 윈도우 이동 (구현 완료)

- 조작: CTRL+↑, CTRL+↓, CTRL+←, CTRL+→, CTRL+z, CTRL+x, CTRL+r

부 윈도우가 토글된 상태에서 CTRL 키를 누른 채로 상하좌우 화살표 키를 누르면 부 카메라가 해당 방향으로 이동한다. z, x 키를 누르면 부 카메라가 지면과 수직하게 위아래로 이동한다. r 키를 누르면 부 카메라의 위치가 초기 상태인 (0, 100, 0)으로 돌아간다.

C. 부 윈도우 회전

- 조작: CTRL+c, CTRL+v

부 윈도우가 토글된 상태에서 CTRL 키를 누른 상태로 c, v 키를 누르면 부 카메라 좌표계가 v축을 기준으로 각각 반시계/시계 방향으로 회전한다.

D. 부 윈도우 줌

- 조작: CTRL+a, CTRL+s

부 윈도우가 토글된 상태에서 CTRL 키를 누른 상태로 a, s 키를 누르면 부 카메라가 각각 줌 인/줌 아웃 된다.

iii. 운전석 카메라

- 조작: 2

2 키를 입력하면 운전석 윈도우가 토글된다. 운전석 윈도우는 주 윈도우의 왼쪽 위 위치에 가로세로 크기가 주 윈도우의 1/4 크기로 설정된다.

iv. 호랑이 카메라

[1] 나비모양 곡선에 관한 정보는 다음 링크에서 참조하였다. <http://mathworld.wolfram.com/ButterflyCurve.html>

[2] 아커만 조향 모델에 관한 정보는 다음 링크에서 참조하였다. <http://datagenetics.com/blog/december12016/index.html>