

Computer Graphics

DOcraft



祁 烨 3120000386

徐子诚 3120000073

诸 祺 3130000037

任弘毅 3120000242

2014-12-10

目录

1 简介	3
1.1 目的	3
1.2 范围	3
2 模块设计说明	3
2.1 drawBalcony 模块	3
2.2 render_door 模块	4
2.3 Draw_Skybox 模块	5
2.4 Ball 模块	5
2.5 BMP 模块	6
2.6 家具绘制模块	7
2.7 drawRoom 模块	12
2.8 key 模块	16
2.9 mouse 模块	17
2.10 isCollided 模块	18
2.11 OBJ 与粒子效果模块	18
3 键盘使用说明	23
4 缩略语清单	23
4.1 OBJ	23
4.2 粒子效果	24

1 简介

1.1 目的

通过该软件，展现浙大宿舍的基本结构与普遍风貌，给未曾造访的人身历其境的体验，帮助他们了解相关情况；给在此居住过的人似曾相识的回忆。

1.2 范围

1.2.1 软件名称

DOcraft

1.2.2 软件功能

- 1) 基本体素的建模表达能力
- 2) OBJ 格式三维网格导入功能
- 3) 基本材质、纹理的现实和编辑能力
- 4) 基本几何变换功能
- 5) 基本光照模型要求和基本的光源编辑
- 6) 场景漫游、视角变换功能
- 7) 动画绘制与播放
- 8) NURBS 曲面建模绘制
- 9) 漫游时可实时碰撞检测
- 10) 具有一定的对象表达能力

1.2.3 软件应用

基于该项目的漫游体验程序。

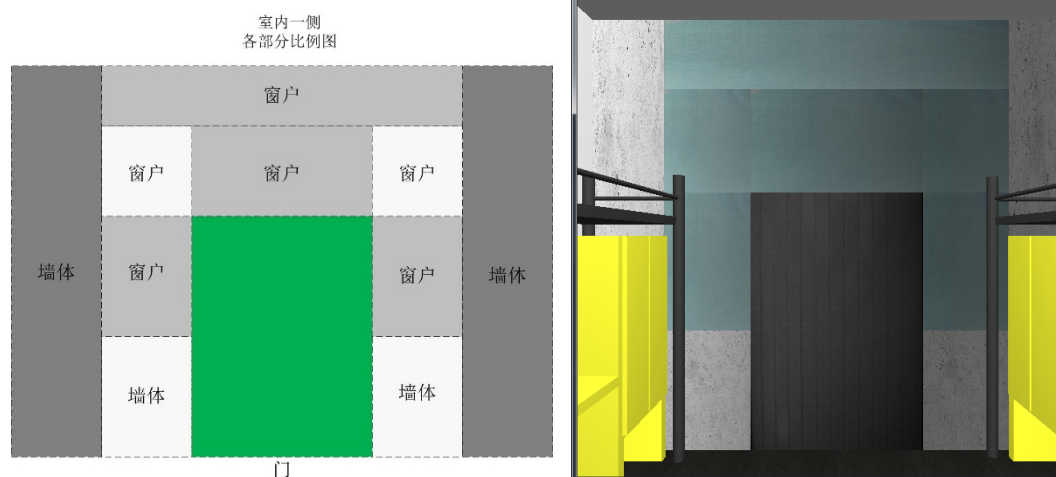
2 分模块说明

2.1 Draw_Balcony 模块

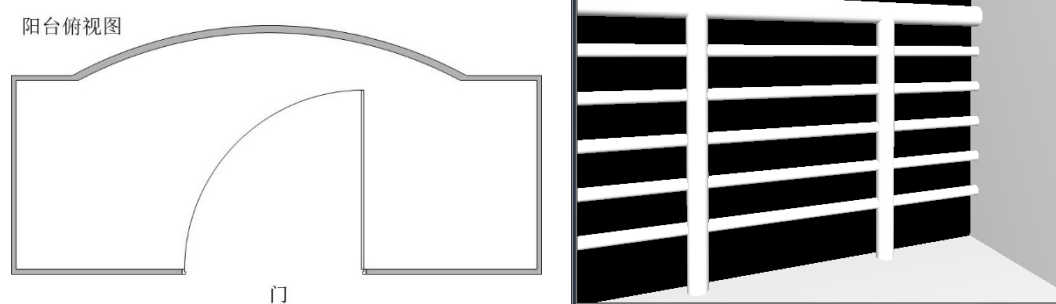
2.1.1 模块设计说明

该模块主要绘制了两个部分的内容。

其中阳台与室内间隔墙被分为 11 个部分，窗户实现半透明效果，墙体贴上对应纹理，门调用 `render_door` 函数进行绘制。



另外阳台部分分为墙体及栏杆 2 个部分，分别使用 SolidCube 与 Cylinder 进行绘制。



2.2 render_door 模块

2.2.1 模块设计说明

绘制一个由按键控制开关的门。

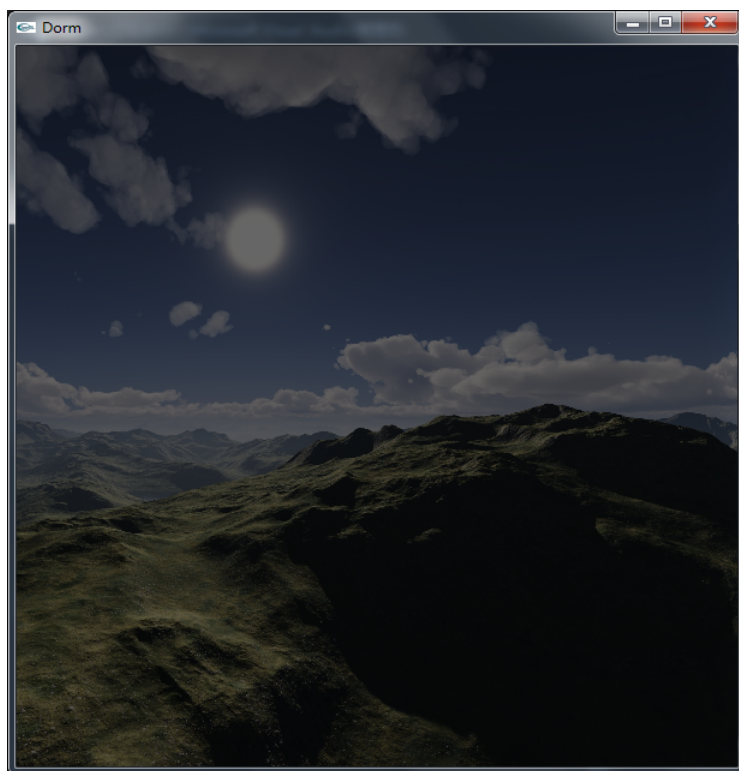
2.2.2 功能实现说明

设定门的转动角度，当按键被按下后，不断累加转动角度实现开门/关门动画。转动角度设定了上/下限值，即门的打开角度被限制。

2.3 Draw_Skybox 模块

2.3.1 模块设计说明

绘制一个长宽高均为 w （视为无穷大）的立方体，在其内部各个面贴上对应纹理，模拟室外环境。



2.3.2 功能实现说明

将单张图片截为 5 个部分，分别贴在立方体的 4 个侧面以及顶面。因图片是连续的且立方体足够大，故视觉效果与远眺效果十分接近。顶面在原始图像中只与其中 1 个侧面邻接，但由于天空的特征较少，在实际使用中顶面纹理到 4 个侧面纹理的过渡十分自然。

2.4 Ball 模块

2.4.1 模块设计说明

在指定范围内绘制一个球体，该球体在到达任一边缘时，弹回该球体以模拟碰撞效果。

2.4.2 功能实现说明

假设球体所碰撞到的边界质量均为无穷大，即可不考虑物体碰撞时的动量变化。又设所有碰撞均为完全弹性碰撞，不损失能量。

分别记录球体运动在各个坐标轴方向上的分速度及界限值。当球体坐标移动到某坐标的界限值时，将球体在该坐标轴方向上的速度反向即可。

通过参数传递各个坐标轴方向上的界限值与初速度，即可实现球体在指定空间范围内的碰撞效果。

2.5 BMP 模块

2.5.1 模块设计说明

读入 bmp 格式的图像文件并载入 texture 数组以备使用。

2.5.2 功能实现说明

添加图像读入函数

```
unsigned char *LoadBitmapFile(char *filename, BITMAPINFOHEADER *bitmapInfoHeader)
```

其中，BITMAPINFOHEADER 是包含了图像的宽高、图像的色深、压缩说明、图像数据的大小和其他一些参数的结构体。

其返回值为 `unsigned char *bitmapImage;` // bitmap 图像数据

添加纹理载入函数 `void texload(int i, char *filename)`

```
unsigned char* bitmapData; // 纹理数据

bitmapData = LoadBitmapFile(filename, &bitmapInfoHeader);
glBindTexture(GL_TEXTURE_2D, texture[i]);
```

将读入的图片信息存入对应的纹理单元并设定相关参数。

添加纹理初始化函数 `void init()`

```
glGenTextures(3, texture); // 第一参数是需要生成标识符的个数，第二参数是返回标识符的数组
texload(0, "Monet.bmp");
texload(1, "Crack.bmp");
texload(3, "Spot.bmp");
//下面生成自定义纹理
createtexture(); //参考opengl red book，理解后请解释函数的步骤。
glBindTexture(GL_TEXTURE_2D, texture[2]);
glPixelStorei(GL_UNPACK_ALIGNMENT, 1); //设置像素存储模式控制所读取的图像数据的行对齐方式。
glTexImage2D(GL_TEXTURE_2D, 0, 3, 64, 64, 0, GL_RGB, GL_UNSIGNED_BYTE, myImage);
//生成2D纹理，参数分别为：细节级别、颜色组件、宽、高、边框宽度、颜色格式、数据类型、数据指针
glTexParameterf(GL_TEXTURE_2D, GL_TEXTURE_MAG_FILTER, GL_LINEAR); //使用纹理中坐标最接近的若干个颜色，通过加权平均得到像素颜色
glTexParameterf(GL_TEXTURE_2D, GL_TEXTURE_MIN_FILTER, GL_LINEAR);
glTexParameterf(GL_TEXTURE_2D, GL_TEXTURE_WRAP_S, GL_REPEAT); //图像在物体表面上反复出现
glTexParameterf(GL_TEXTURE_2D, GL_TEXTURE_WRAP_T, GL_REPEAT);
```

完成了从图像转换为纹理的过程。各函数的作用已注释。

2.6 家具绘制模块

2.6.1 模块设计说明

本模块的主要功能是提供了一个 `Furniture` 类,可以用于绘制学生寝室的床、桌子、橱柜以及进门的柜子梯子,设计的比例基本参照玉泉 8 舍的实物大小进行绘制。`Furniture` 类封装了 `addBed`, `addDesk`, `addCupboard`, `addLadder`, `addCabinet` 等方法,对于这些对象可以指定其生成的位置的元素并将坐标信息存在类中。

2.6.2 模块特点

将绘制物体作为一个类的函数,使代码具有很强的复用性,管理代码更加方便,各个物体的坐标都被存在数据结构中,方便统一地进行管理与查看,将真正的绘制函数作为私有函数,保证代码在整合时的安全性。

2.6.3 模块绘制流程

- 1) 声明一个 `Furniture` 类通过
- 2) 调用方法向内添加物体
- 3) 为部分物体贴上纹理

2.6.4 功能实现说明

类结构如下:

```
class Furniture
{
private:
    std::vector<int> Type;
    std::vector<float> x;
    std::vector<float> y;
    std::vector<float> z;
    int count;
    void addBed(int type,int x,int y,int z);
    void addDesk(int type,int x,int y,int z,bool sub=true);
```

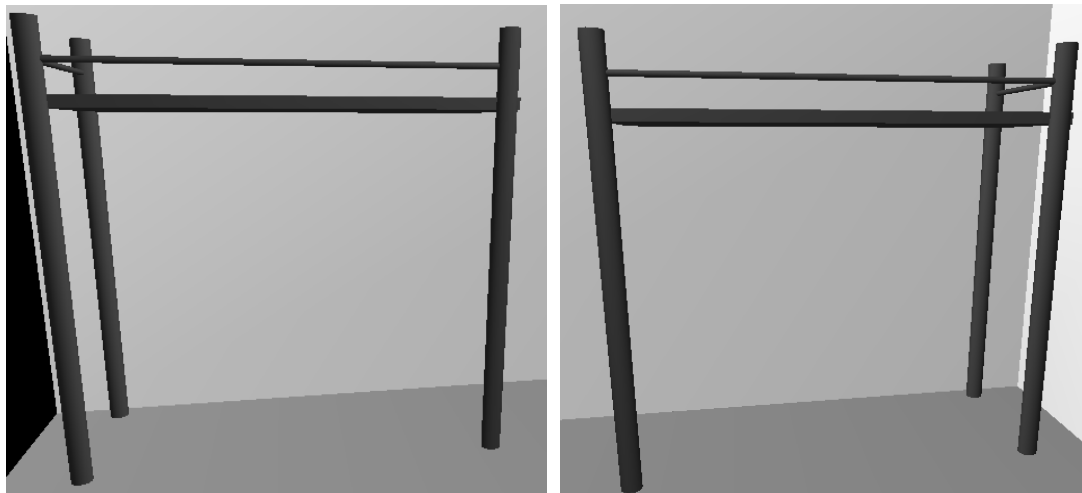
```
void addCupboard(int x,int y,int z,bool sub=true);  
void addLadder(int type,int x,int y,int z);  
void addCabinet(int x,int y,int z);  
public:  
    Furniture();  
    ~Furniture();  
    void setFurniture(int type,int locationX,int locationY,int  
locationZ,int subtype=0,bool sub=false);  
    void printFurnitureList();  
};
```

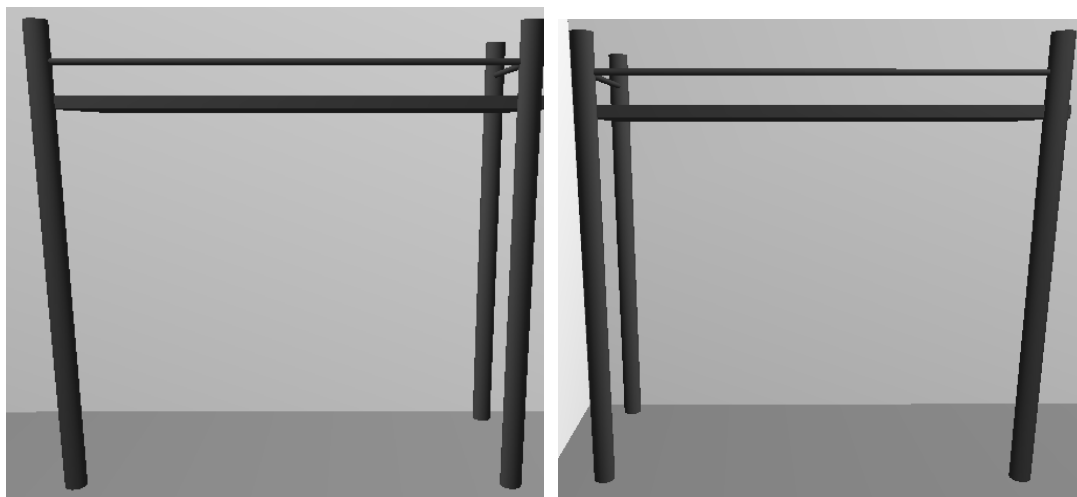
(1) void setFurniture(int type,int locationX,int locationY,int locationZ,int subtype=0,bool sub=false)

setFurniture 是 public 的，是调用 Furniture 类绘制图形时候的调用接口，根据输入 type 不同的调用不同的私有函数进行绘制，sub 参数在这里默认为 false，因为通过调用 setFurniture 是绘制独立的结构，不是附属结构。

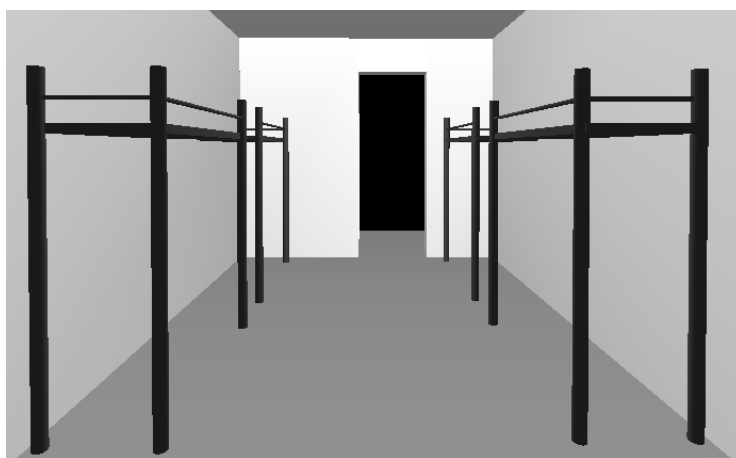
(2) void addBed(int type,int x,int y,int z)

addBed 是一个私有函数，只能在 setFurniture 函数中被调用，寝室中的床有四种不同的形态，这四种形态呈镜面对称，并由 type 参数指定，以(x,y,z)为中心绘制一张床，绘制结果如下图所示。





整体效果图:



(3)void addDesk(int type,int x,int y,int z,bool sub=true)

`addDesk` 是一个私有函数,能在 `setFurniture` 函数和 `addBed` 中被调用,寝室中的桌子有两种不同的样式,并由 `type` 参数指定,以 (x,y,z) 为中心绘制一张桌子, `sub` 参数默认是 `true`,意思是附属结构,因为桌子在我们的场景中和床同时出现,当作为附属结构绘制时它的坐标不是由输入的 (x,y,z) 决定的,而是由 `addBed` 母函数调用时指定的。当调用 `setFurniture` 进行单独绘制时,传入参数默认是 `false`,调用 `addDesk` 时就会根据 x,y,z 坐标进行单独绘制。

(4)void addCupboard(int x,int y,int z,bool sub=true)

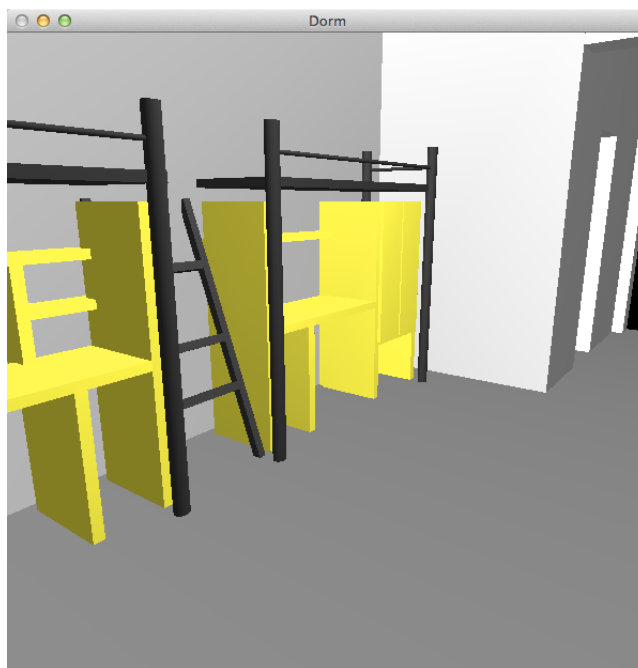
与 `addDesk` 类似,在场景中由 `addBed` 调用绘制作为附属结构,通过 `setFurniture` 函数调用时进行单独绘制。

寝室的床作为整体结构绘制完成之后,效果如下图所示:



(5)void addLadder(int type,int x,int y,int z)

在 (x,y,z) 位置绘制阶梯， $type=0$ 时绘制靠右的楼梯， $=1$ 时绘制靠左的楼梯，效果如下：



(6)void addCabinet(int x,int y,int z)

在 (x,y,z) 位置绘制位于门口的位置的上下两排柜子，效果如下图



(7) `void printFurnitureList()`

该函数打印了目前所有已经添加入 `Furniture` 类的物体，以及其对应的坐标，在场景中输入如下

循环显示如下：

Type0 对应床

Type1 对应桌子

Type2 对应橱柜

Type3 对应梯子

Type4 对应储物柜

由于实际绘制中桌子和橱柜不是独立结构，属于 `Bed` 的附属结构，故不显示在物体列表中。

```
0 x=141 y=-140 z=-75
0 x=141 y=120 z=-75
3 x=163 y=0 z=-30
3 x=-163 y=0 z=-30
4 x=0 y=0 z=0
0 x=-141 y=-140 z=-75
0
```

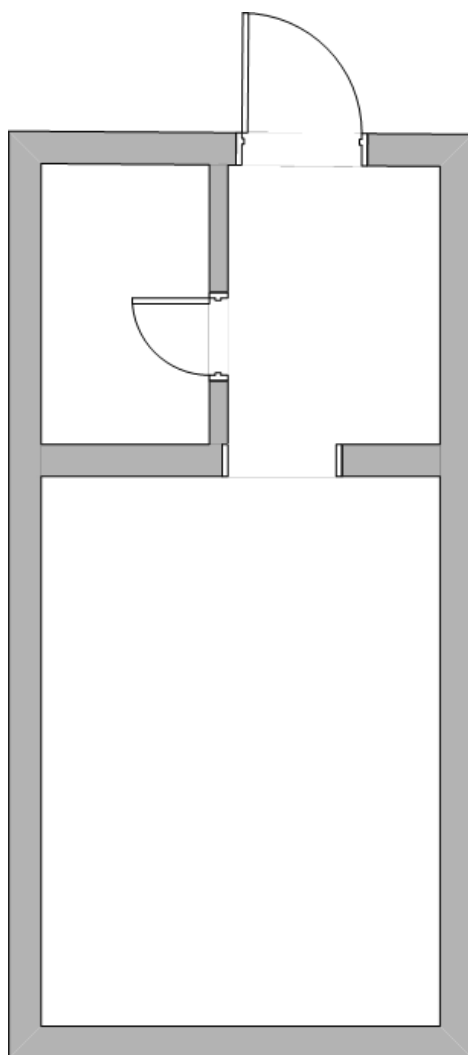
2.7 drawRoom 模块

2.7.1 模块设计说明

此模块对整个寝室的墙壁结构进行建模。能够根据真实的大小比例，表达寝室内各个墙面、天花板、地面、门、玄关、平台等的三维形态。

2.7.2 功能实现说明

为了更好地还原整个结构，我们对房间内的每个尺寸的值进行了实地测量，得到的基本结构图如下：



在具体编程中使用以下的尺寸值来描述上图：

```
/**  
----- | -----
```

```
|  |  |
|  |  |
|---|---| length
|      |
|      |
-----
width
*/

const GLfloat generalWallThickness = 28; //普通墙厚度
const GLfloat toiletWallThickness = 16; //厕所右侧墙的厚度

const GLfloat roomHeight = 300; //3米层高
const GLfloat roomWidth = 346; //空间宽度

const GLfloat roomLength = 754; //门口到阳台
const GLfloat hallwayLength = 242; //门口到玄关
const GLfloat loungeLength = 484; //玄关到阳台

const GLfloat mainDoorWidth = 104; //门口的门宽度
const GLfloat mainDoorToTop = 93; //门到天花板
const GLfloat mainDoorToLeft = 174; //到左边
const GLfloat mainDoorToRight = 68; //到右边

const GLfloat toiletDoorWidth = 67; //厕所门宽度
const GLfloat toiletDoorToTop = 92; //厕所门到天花板
const GLfloat toiletDoorToCorridor = 115; //从里面看到左边
const GLfloat toiletDoorToBalcony = 60; //从里面看到右边
```

```
const GLfloat toiletFlatHeight = 20; // 马桶平台的高度
const GLfloat toiletFlatLength = 95; // 马桶平台的长
const GLfloat toiletFlatWidth = 80; // 马桶平台的宽
const GLfloat toiletBoardWidth = 10; // 洗澡间平台宽
const GLfloat toiletBoardHeight = 5; // 洗澡间平台高
const GLfloat toiletTubeSize = 20; // 卫生间水管边长
const GLfloat toiletCeilingToTop = 65; // 吊顶高度

const GLfloat hallwayDoorWidth = 94; // 玄关宽度
const GLfloat hallwayDoorToTop = 46; // 玄关的门洞到天花板的高度
const GLfloat hallwayDoorToLeft = 162; // 玄关到左边
const GLfloat hallwayDoorToRight = 90; // 玄关到右边
```

其中每个墙面使用一个 `solidcube` 来表达，而针对有门洞的墙，使用 3 个 `solidcube` 拼合而成。

建模时使用右手系坐标，指向屏幕外为 z 轴正方向，取整个寝室的房间正中央为原点。
对每一个墙面的绘制流程如下：

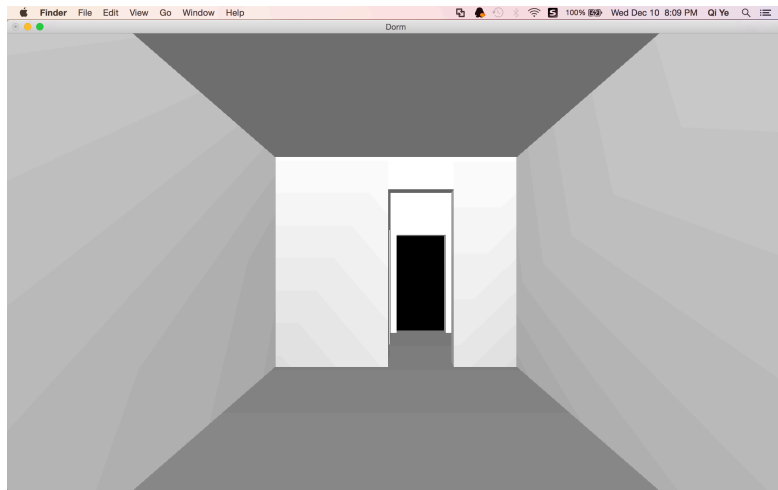
将墙体中心点 `translate` 到算出的新建的房间坐标系所在位置；

`scale` 成墙体的大小应有的大小；

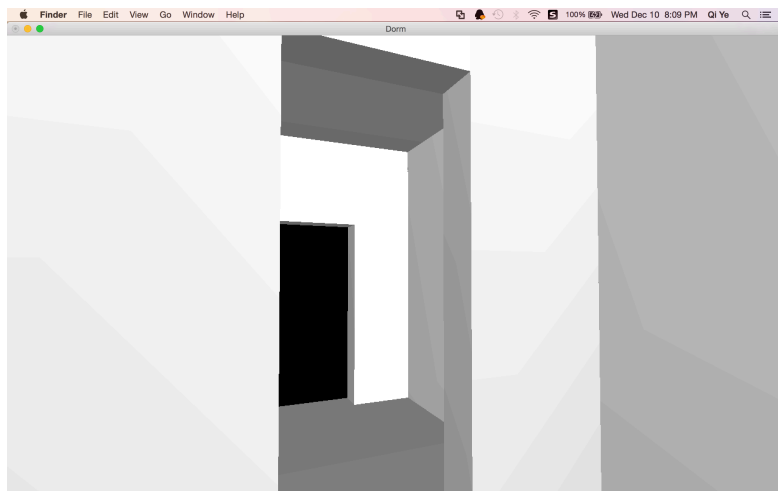
调用 `glutSolidCube` 画一个单位立方体。

整体绘制时需要主要需要注意 `push/pop` 的配合，设置 `perspective` 参数时选取比较符合现实的 60 度，并将前后平面的差值设大一些。最后加上材料的环境光、漫反射光的设置，以及简单的位置光源，呈现出以下效果。

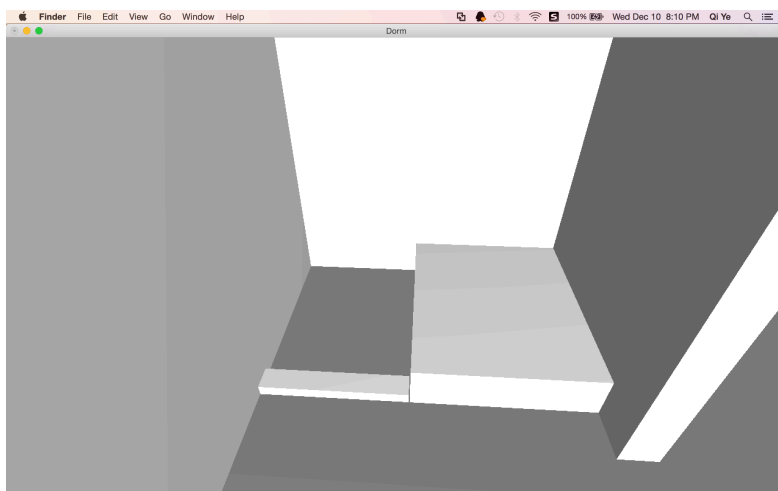
主要生活空间：



玄关：



厕所：



2.8 key 模块

2.8.1 模块设计说明

此模块实现所有键盘交互功能，具体功能表如下：

2.8.2 功能实现说明

对光源部分的控制在实验中已经详细地描述过，这部分只阐述漫游视角变换。

以 cameraRotateLR 与 cameraRotateUD 两个变量来表示旋转的角度，当按下 key 中指定按键后，改变这两个变量的值，redraw 函数中根据它们的变化实时地改变 eye 与 center 的值，以此来实现转换视角的效果。

左右旋转：center 绕着 eye 为中心旋转 cameraRotateLR 度。

```
eyeCameraDistance = sqrt((eye[0] - center[0]) * (eye[0] - center[0])
+ (eye[2] - center[2]) * (eye[2] - center[2]));
center[0] = eye[0] - eyeCameraDistance * sin(cameraRotateLR);
center[2] = eye[2] - eyeCameraDistance * cos(cameraRotateLR);
```

上下旋转：人不能抬头超过 90 度，且移动视角时看的内容也在同一深度上，所以这里只用调整 y 轴的大小。

```
center[1] = eye[1] + eyeCameraDistance * sin(cameraRotateUD);
```

以 eye 指向 center 的向量为方向前进与后退：

```
//前进
eye[2] -= reboundFlag * walkSpace * eyeCameraSlopeZ;
center[2] -= reboundFlag * walkSpace * eyeCameraSlopeZ;
eye[0] -= reboundFlag * walkSpace * eyeCameraSlopeX;
center[0] -= reboundFlag * walkSpace * eyeCameraSlopeX;
//后退
eye[2] += reboundFlag * walkSpace * eyeCameraSlopeZ;
center[2] += reboundFlag * walkSpace * eyeCameraSlopeZ;
```



```
eye[0] += reboundFlag * walkSpace * eyeCameraSlopeX;  
center[0] += reboundFlag * walkSpace * eyeCameraSlopeX;
```

以于前进方向正交，垂直于 eye 指向 center 的向量为方向向左与向右：

```
//向左  
eye[0] -= reboundFlag * walkSpace * eyeCameraSlopeZ;  
center[0] -= reboundFlag * walkSpace * eyeCameraSlopeZ;  
eye[2] += reboundFlag * walkSpace * eyeCameraSlopeX;  
center[2] += reboundFlag * walkSpace * eyeCameraSlopeX;  
//向右  
eye[0] += reboundFlag * walkSpace * eyeCameraSlopeZ;  
center[0] += reboundFlag * walkSpace * eyeCameraSlopeZ;  
eye[2] -= reboundFlag * walkSpace * eyeCameraSlopeX;  
center[2] -= reboundFlag * walkSpace * eyeCameraSlopeX;
```

2.9 mouse&motion 模块

2.9.1 模块设计说明

此模块实现了鼠标的交互，能够追踪鼠标的踪迹，实现视角的旋转。

2.9.2 功能实现说明

这里用到了 OpenGL 中与鼠标有关的两个函数 glutMouseFunc 和 glutMotionFunc。

glutMouseFunc:

调用函数 mouse 记录下鼠标按下时的初始值。

鼠标坐标 mouseX, mouseY, 标识鼠标已按下的标志 mousePressed, 并且记录下刚按下时旋转角度 cameraRotateLR0, cameraRotateUD0。

glutMotionFunc:

调用函数 motion 跟踪鼠标的运动。

设从窗口最左端移到最右端变换的角度为 180 度，则变换过程如下。

```
cameraRotateLR = cameraRotateLR0 + (1.0 * (x- mouseX) / wWidth) * PIE ;
cameraRotateUD = cameraRotateUD0 + (1.0 * (y- mouseY) / wHeight) *
PIE ;
```

2.10 isCollided 模块

2.10.1 模块设计说明

此模块实现了实时碰撞检测，在每一个前进后退与左右移动的操作时进行检测，并返回一个 bool 型的标志，根据此值设置 reboundFlag: reboundFlag 为 1 表示按原方向前进，为-1 时与原前进方向相反。

2.10.2 功能实现说明

以下为检测碰撞的函数 isCollided 原型：

```
bool isCollided(int x, int y, int z);
```

参数 x, y, z 为经历变换后的坐标。

返回值为改变后的坐标点是否被墙体内部围住。

2.11 OBJ 模型与粒子效果模块

2.11.1 OBJ 数据结构

一个.obj 文件里的记录数据见下方。

例子：

```
v 0.500000 -0.500000 -0.500000
```

```
vt 0.001992 0.001992
```

```
vn 0.000000 0.000000 1.000000
```

```
f 1/1/1 2/2/2 3/3/3
```

V: 代表顶点。格式为 V X Y Z, V 后面的 X Y Z 表示三个顶点坐标。浮点型

VT: 表示纹理坐标。上面的立方体有 24 个纹理坐标，因为每个三角形面的三个顶点，都需要指定一个纹理坐标。格式为 VT TU TV。浮点型

VN: 法向量。同样，上面立方体也有 24 个法向量，因为每个三角形的三个顶点都要指定一个法向量。格式为 VN NX NY NZ。浮点型

F: 面。面后面跟着的整型值分别是属于这个面的顶点、纹理坐标、法向量的索引。面的格式为:

F Vertex1/Texture1/Normal1

Vertex2/Texture2/Normal2

Vertex3/Texture3/Normal3

针对以上文件格式, 我们设计了这样的数据结构用来储存 obj 文件里的数据:

```
/******OBJ Structure******/
typedef struct{
    int v_num; //记录点的数量
    int vn_num; //记录法线的数量
    int vt_num; //记录纹理坐标的数量
    int f_num; //记录面的数量
    GLfloat *vArr[1000000]; //存放点的二维数组
    GLfloat *vnArr[1000000]; //存放法线的二维数组
    //GLfloat *vtArr[1000000]; //存放纹理坐标的二维数组
    int *fvArr[1000000]; //存放面顶点的二维数组
    int *fnArr[1000000]; //存放面法线的二维数组
    int *ftArr[1000000]; //存放面纹理坐标的二维数组
}OBJ;
```

2.11.2 文件读入模块 (getLineNum, initOBJ)

由于最开始, 代码未经优化, 我们设计的文件读入模块共分为三部分, 第一个 getLineNum 是读取 OBJ 模型点面等共有多少行的模块, 第二个 readFile 是将每一行不同结构读入相应数组中的模块。最后一个 initOBJ 则是整合以上两者的模块, 并设置好绘制 OBJ 的 OpenGL 环境变量的函数。但由于在实际过程中, 我们发现这样子读取实在太慢, 所以采用用空间换时间的方法, 不再事先计算出点面等的总数。整合了 readFile 和 getLineNum 函数, 所以现在只有 getLineNum 和 initOBJ 两个模块。

在读取 OBJ 文件的模块中, 首先读取一行数据, 判断首字母, 然后对相应数组进行 new 操作, 并对接下来数据赋值。同时对计数变量做自增操作 (这个在绘制 OBJ 模型模块中需要用到)。要注意的是, f 开头的行读取方式与 v、vt、vn 不同。然而由于文件过大, 我们找到

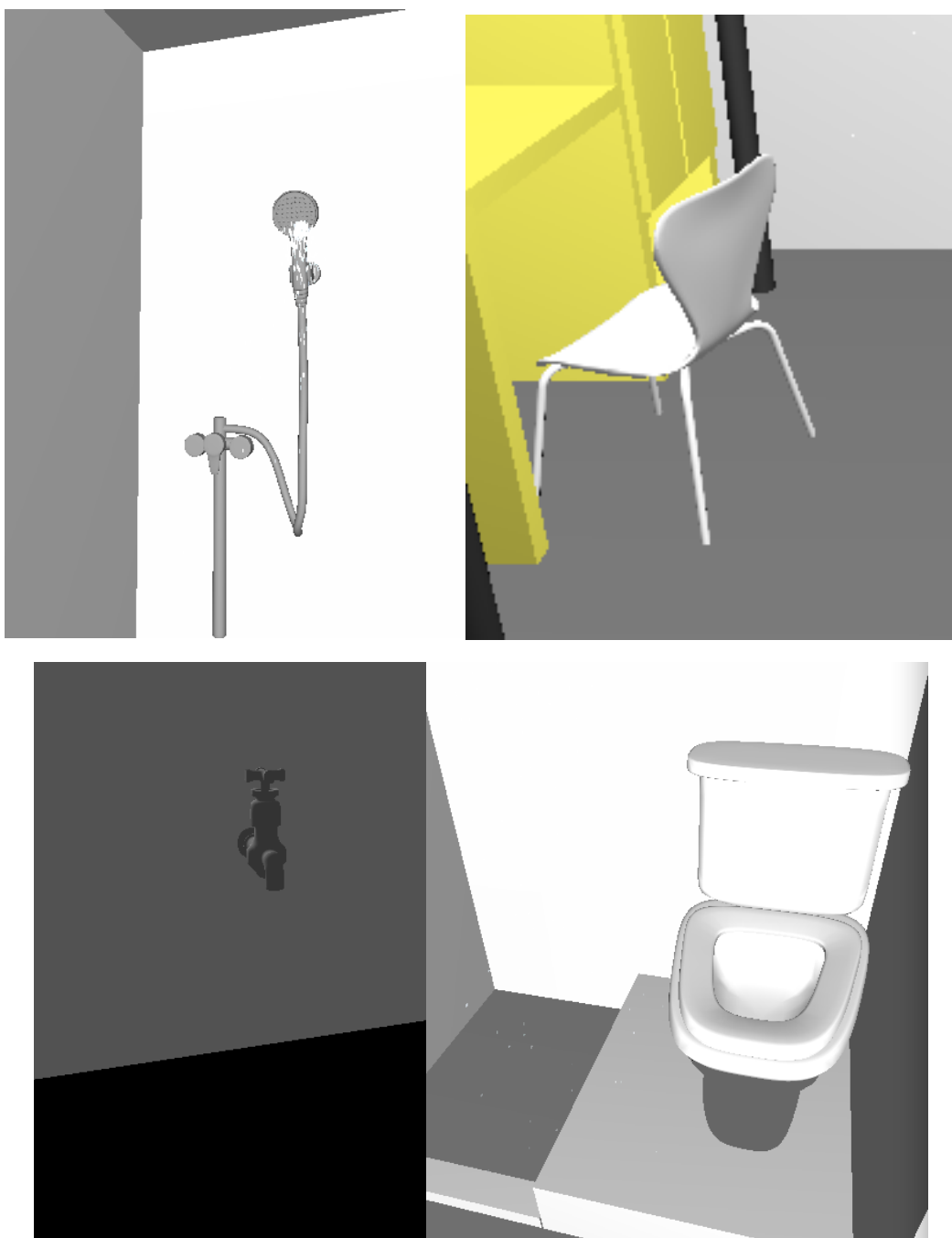
的 OBJ 中有几个超过了 10MB，所以在一开始加载时可能需要较长的时间，约 1 分半左右。

2.11.3 绘制模型模块

由于 OBJ 模型可以理解为是很多个三角面片拼合而成，所以我们可以用画三角形的方法遍历每个面的顶点来画整个模型。同时，为了表示每个点的法向量，也需要用 `glNormal3f` 和 OBJ 结构里的 `vn` 数组来协同完成绘制。

而在 `redraw` 模块中绘制出 OBJ 图像需要调用此函数。例：`Draw_OBJ(&Chair);`

以下为我们绘制的效果：



2.11.4 粒子效果的产生

2.11.4.1 粒子结构

粒子效果需要参数见下，其中 `particle` 结构类型为每一个粒子个体的参数，粒子池表示所有粒子存储的地方。每个粒子只有在激活状态为 1 时才会绘制，激活状态由生命周期与衰退速度共同决定，当生命周期为 0 时又变回不激活，进入粒子池重新初始化。当绘制时，每个粒子的绘制取决于 XYZ 坐标与 RGB 颜色。RGB 颜色从颜色变换池中有规律选择。XYZ 的下一个坐标由当前坐标与当前速度决定，下一个速度由当前速度与加速度决定，从而模仿自然的粒子变化。

```
float slowdown=2.0f;           // 减速系数
float xspeed;                   // x轴初始速度
float yspeed=-30.0f;           // y轴初始速度
float zoom=-40.0f;             // 缩小系数

typedef struct
{
    bool active;                // 激活粒子标志
    float life;                 // 粒子生命周期
    float fade;                 // 衰退速度
    float r,g,b;               // RGB
    float x,y,z;               // XYZ轴坐标
    float xi,yi,zi;            // XYZ方向速度
    float xg,yg,zg;            // XYZ加速度
}particles;

particles particle[MAX_PARTICLES]; // 粒子池

static GLfloat colors[12][3]=    // 颜色变换池
{};
```

2.11.4.2 粒子生成器

粒子的初始化其实就是对粒子池的粒子进行一次遍历，并对其赋初值。

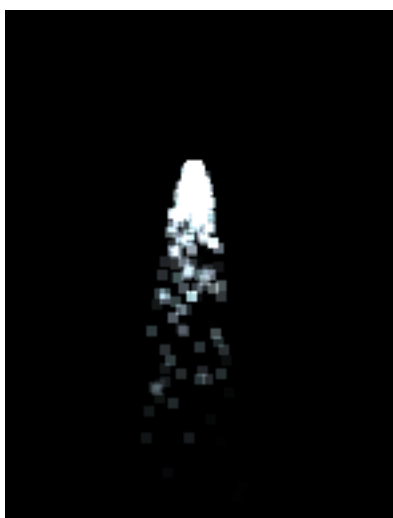
2.11.4.3 粒子绘制器

在我们的室内模拟中，使用到了粒子模块的淋浴喷头的水花效果，所以在绘制中采用在 xyz 坐标上绘制一个很小的方片，来模拟每一滴水滴。用 GL_TRIANGLE_STRIP 来完成绘制。

在每一次循环中，做以下几件事：1.用 xyz 绘制图形；2.用 xyz 速度更新 xyz；3.用 xyz 加速度更新 xyz 速度；4.判断粒子是否到了生命周期，如果生命周期终结，则重新初始化粒子。

另外，由于要实现粒子水花的透明效果，使用了颜色混合功能，并且需要关闭深度检测功能 `glEnable(GL_BLEND);glDisable(GL_DEPTH_TEST);`

以下为粒子绘制效果（为了便于识别，我们使用黑色作为背景）



3 键盘操作说明

按键	作用
W, S, A, D	向前、后、左、右四个方向移动
Z, C	视角上升、下降
Q, E	视角左转、右转
2, 3	抬头、低头
[,]	移动速度加速、减速
0	开启/关闭日光灯
1	开启/关闭手电筒
j, l, i, k, m, .	调整手电筒的方向
/	开启/关闭阳台的门

4 缩略语清单

4.1 OBJ 缩略语

O B J	<code>int v_num;</code>	记录点的数量
	<code>int vn_num;</code>	记录法线的数量
	<code>int vt_num;</code>	记录纹理坐标的数量
	<code>int f_num;</code>	记录面的数量
	<code>GLfloat *vArr[10000000];</code>	存放点的二维数组
	<code>GLfloat *vnArr[10000000];</code>	存放法线的二维数组
	<code>GLfloat *vtArr[10000000];</code>	存放纹理坐标的二维数组
	<code>int *fvArr[10000000];</code>	存放面顶点的二维数组
	<code>int *fnArr[10000000];</code>	存放面法线的二维数组
	<code>int *ftArr[10000000];</code>	存放面纹理坐标的二维数组

`void getLineNum(string addrstr, OBJ* obj):`

addrstr: obj文件路径; obj: OBJ变量名。

```
void initOBJ(string addrstr,OBJ* obj):
```

addrstr: obj文件路径; obj: OBJ变量名。

```
void Draw_OBJ(OBJ* obj):
```

obj: 需要绘制的OBJ变量名。

4.2 粒子缩略语

<code>float slowdown=2.0f;</code>	减速系数
<code>float xspeed;</code>	x轴初始速度
<code>float yspeed=-30.0f;</code>	y轴初始速度
<code>float zoom=-40.0f;</code>	缩放系数
<code>MAX_PARTICLES</code>	粒子池粒子数
<code>static GLfloat colors[12][3]</code>	颜色变换池

Particles	
<code>bool active</code>	激活粒子标志
<code>float life</code>	粒子生命周期
<code>float fade</code>	衰退速度
<code>float r,g,b</code>	RGB
<code>float x,y,z</code>	XYZ轴坐标
<code>float xi,yi,zi</code>	XYZ方向速度
<code>float xg,yg,zg</code>	XYZ方向加速度