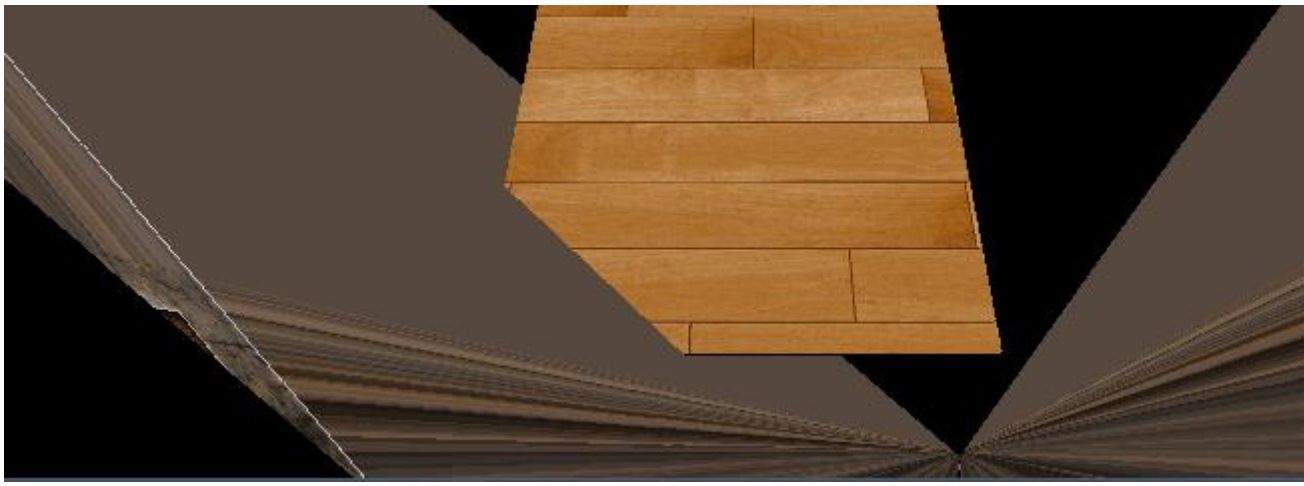
1. UV 错位：
   scanline 的时候一开始写的 right.x – left.x 求出 line 的最右端减最左端的一个单位平均步长值 step，后面从左到右插值的时候 left + i*step
   因为 right.x 和 left.x 都是 float，后面由可能计算的是 1.3 到 10.1 之间的单位步长，
   但是填入屏幕像素的时候是填整数 2 到 11 的位置，所以这个小数点误差造成了错位。
   先把 left 和 right 插值到 2.0 和 11.0 再计算单位步长 step 或者每次 i++的时候重新计算新的 left 插值都可以。
2. 纹理边缘会有彩色点
   
   计算 uv 位置的时候直接 v*_uv_size + u，因为比如此时纹理是 256 的贴图，其实再内存里取值应该是 0-255.直接用 256 就多出来一位，取到超出内存块最后的值，所以应该是用_uv_max_size = _uv_size -1 来给上面 v 乘。
3. 相机和观察对象移到很近的时候会把对象拉花
   
   因为相机和观察很近的时候 mvp*v 得到的 w 分量是小于零的数，此时 w 已经失真了。
   ∵iew 坐标系是先移动到世界坐标原点，再旋转朝向到指定角度；
   又∵ject*P(x,y, z,1) =>p'(x',y',z',w)， x' = d*x/z; y'=d*y/z; z'=(a*z+b)/z, w=z
   ∴这个 w 是原先透视投影前的 z. 当 w<0.0f 的时候其实就是在相机后面了。
   (这个最坑，一直以为是裁剪写得不对)。

```
Pipeline_Process:
1. model = WVP*V;
2. backface_culling();
3. normalization(){postion/w, uv/w, color/w}
4. clip(){split_triangle()}
5. toscreen();
6. scanline(){postion, uv*w, color*w}
```