1、定义左手坐标系的三维数据类型，包括：点（Vector），变换矩阵（Transfrom）。

2.实现三维模型数据表示：顶点、Camera、三角形

3. 实现自己的三维数据操作方法。

4. 实现完整的坐标变换算法，能够将三维空间中的某个点经过WorldTransform，ViewTransform，ProjectTransform后显示在屏幕上，并理解各变换的含义和存在的必要性。

5. 实现三角形框显示算法。

6. 实现Blinn-Phong模型，支持环境光及至少一个点光源，能够根据当前的光照信息和顶点法向量正确计算屏幕上相应点的颜色，并利用2DLine算法来画出颜色渐变的三角形的各个边，并实现由多个三角形组成的物体显示。

7. 实现纹理映射及Perspective correction。

8. 实现裁剪算法，

9. 实现自己的Camera控制方法，W,A,S,D可以在一定的范围内调整Camera的位置和方向，以从不同的方向观察由多个三角形组成的物体。