

## Grafika 3D.

### Zadanie

Napisać program do dwuwymiarowej wizualizacji ścian bocznych graniastosłupa o podstawie dwunastokąta foremnego. Graniastosłup powinien zostać wyświetlony w rzucie ortogonalnym. Suwaki umieszczone na panelu kontrolnym powinny pozwalać na obracanie bryły wokół trzech osi głównych obiektu (a nie wokół osi układu współrzędnych). Proszę przyjąć lewoskrętny układ współrzędnych i zadbać, aby obroty wokół każdej osi odbywały się w kierunku kąta dodatniego. Kontrolką umieszczoną po prawej stronie obszaru wyświetlania można kontrolować sposób wyświetlania bryły. Do wyboru mamy obiekt szkieletowy oraz obiekt bez dolnej i górnej podstawy z wypełnionymi ścianami. W tym drugim przypadku ściany od strony zewnętrznej są pokolorowane naprzemiennie na czerwono i niebiesko. Od strony wewnętrznej wszystkie ściany są szare. Wyświetlając ściany musimy zadbać, aby krawędzie niewidoczne nie były wyświetlane.

### Cel

Zapoznanie się z podstawowymi transformacjami 3D, składaniem przekształceń w przestrzeni trójwymiarowej oraz algorytmów usuwania linii zasłoniętych.

### Środki

Środowisko wxDev-C++.

### Opis istniejącego kodu

Plik *vecmat.h* zawiera dwie klasy: **Vector4** i **Matrix4**. Klasy te reprezentują odpowiednio wektor o czterech składowych oraz macierz o rozmiarach 4x4.

Klasa **Vector4** zawiera metodę pozwalającą ustawić współrzędne wektora **Set(x, y, z)** oraz pobranie jego współrzędnych **GetX()**, **GetY()** oraz **GetZ()**. Konstruktor klasy ustawia automatycznie wartość czwartej składowej na 1.0.

Klasa **Matrix4** posiada przeciążony operator „**\***” (mnożenie) dla operacji **Matrix4\*Matrix4** oraz **Matrix4\* Vector4**. Konstruktor klasy automatycznie ustawia wartość elementu (4,4) macierzy na 1.0. Do konkretnych składowych macierzy odwołujemy się przez pole *data*, które jest publiczne.

Użycie tych klas jest bardzo proste. Na przykład pomnożenie wektora  $\begin{bmatrix} 2.3 \\ 1.2 \\ 3.3 \\ 1.0 \end{bmatrix}$  przez macierz  $\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$  wygląda następująco:

```
Vector4 y,x;  
Matrix4 m;
```

```

x.Set(2.3,1.2,3.3);
m.data[0][0]=1.0;
m.data[1][1]=1.0;
m.data[2][2]=1.0;
y=M*x;

```

Przygotowany kod zawiera już wszystkie niezbędne kontrolki.

Ponieważ wyświetlana bryła jest bardzo prosta, przedstawioną na wykładzie koncepcję list zamieniono na tablice.

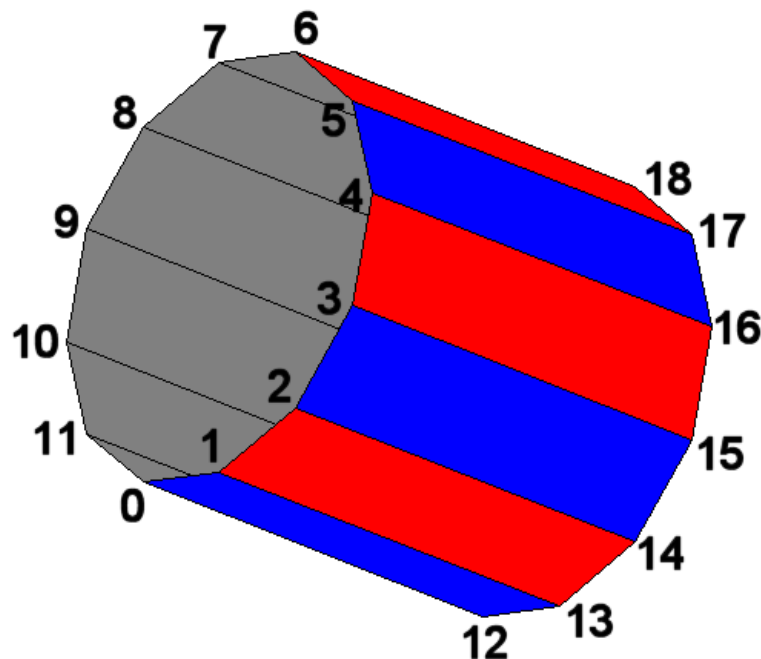
W kodzie programu przygotowano następujące tablice:

`double P_x[24], P_y[24], P_z[24];` - każda z powyższych tablic zawiera jedną współrzędną i-tego wierzchołka

`int E[36][2];` - pierwszy indeks tablicy numeruje krawędzie, drugi numer wierzchołka będącego początkiem i numer wierzchołka będącego końcem krawędzi

`int S[12][4];` - pierwszy indeks tablicy numeruje ścianę, drugi cztery krawędzie tworzące daną ścianę

Pierwsze trzy tablice zostały już wypełnione. Pozostałe dwie należy wypełnić samodzielnie w miejscu oznaczonym w programie. Numerację wierzchołków przedstawia poniższy rysunek:



### Kod do uzupełnienia

W zadaniu należy uzupełnić metodę `void Lab05Frm::Repaint()` oraz fragment konstruktora klasy

`Lab_05Frm` odpowiedzialny za wypełnianie tablic krawędzi i ścian.

Suwaki sterujące mają nazwy przedstawione poniżej:

`WxSB_RotateX` – obrót wokół osi X

**WxSB\_RotateY** – obrót wokół osi Y

**WxSB\_RotateZ** – obrót wokół osi Z

Kontrolka zmiany sposobu wyświetlania nosi nazwę:

**WxCB\_HideLines**

## **Jak się przygotować przed zajęciami**

W zasadzie powinny wystarczyć wiadomości z wykładu. W szczególności proszę sobie powtórzyć:

- Transformacje obiektów 3D w postaci macierzowej.
- Składanie przekształceń (proszę zwrócić uwagę na kolejność).
- Algorytm malarski oraz algorytm wektora normalnego.