

## 課題（三次元物体の投影図表示）解答例

```

/* ワイヤー・フレーム・モデルの平行投影・中心投影表示 */
/* ヘッダー・ファイルの取り込み */

#include <stdio.h>
#include <math.h>
#include <stdlib.h>
#include <gucc/gucc.h>

#define PSIZE 100

/* グラフィック関数のプロトタイプの宣言 */
void G_INIT(void); /* 画面初期化関数 */
void G_CLS(void); /* 画面消去関数 */
void G_LINE(int, int, int, int); /* 線分を引く関数 */

/* 関数プロトタイプの宣言 */
void f_input(void);
void trans_mat(void);
void virtual_screen(void);
void real_gamen(void);
void wire_draw(void);

struct Szahyo{ /* 構造体であるSzahyo型の宣言 */
    float h;
    float v;
};
struct Gzahyo{ /* 構造体であるGzahyo型の宣言 */
    int X;
    int Y;
};

/* 外部変数の宣言 */
struct Szahyo screen[PSIZE];
struct Gzahyo gamen[PSIZE];

float eye[3],dpt[3],mat[3][3],xyz[PSIZE][3];
int nv,ns,ipers;
int edge[PSIZE][2];

void main(void)
{
    f_input(); /* 物体の形状データをファイルから読み込む */

    trans_mat(); /* 視点と視心をコンソール入力し、変換行列を計算 */

    virtual_screen(); /* 物体の3次元座標をスクリーン座標へ変換 */

    real_gamen(); /* 物体のスクリーン座標を実画面座標へ変換 */

    wire_draw(); /* ワイヤ・モデルを描く */
}

```

```

}

void f_input(void)          /* 物体の形状データをファイルから読み込む */
{
    char  fname[20];
    FILE  *fin;
    int   i,xdum;

    printf("データ・ファイル名 ==> "); /* ファイル名の入力を促す */
    scanf("%s", fname);                /* ファイル名を入力 */
                                        /* データ・ファイルのオープンとエラー処理 */
    if( (fin=fopen(fname,"r")) == NULL){
        printf("ファイルがオープンできません。¥n");
        exit(1);
    }

                                        /* 3次元物体の頂点座標を読み込む */
    fscanf(fin,"%d",&nv);                /* 個数 */
    for(i=1; i<=nv; i++){                /* 座標 */
        fscanf(fin,"%d %f %f %f ",&xdum,&xyz[i][0],&xyz[i][1],&xyz[i][2]);
    }

                                        /* 稜線定義を読み込む */
    fscanf(fin,"%d",&ns);                /* 個数 */
    for(i=1; i<=ns; i++){                /* 稜線 */
        fscanf(fin,"%d %d",&edge[i][0],&edge[i][1]);
    }

    fclose(fin);                        /* ファイル・クローズ */
}

void trans_mat(void)       /* 視点と視心をコンソール入力し、変換行列を計算 */
{
    float a,b,sint,cost,sinp,cosp;
                                        /* 軸則図か透視図か？及び視点と視心をコンソール入力 */
    printf("1.軸測図 2.透視図 ? ¥n");
    scanf("%d",&ipers);
    printf("視点の位置(x y z) ? ¥n");
    scanf("%f %f %f",&eye[0],&eye[1],&eye[2]);
    printf("視心の位置(x y z) ? ¥n");
    scanf("%f %f %f",&dpt[0],&dpt[1],&dpt[2]);

    a=(eye[0]-dpt[0])*(eye[0]-dpt[0])+(eye[1]-dpt[1])*(eye[1]-dpt[1]);/* aの2乗 */
    b=a+(eye[2]-dpt[2])*(eye[2]-dpt[2]);                             /* bの2乗 */
    a=(float)sqrt(a);        /* a */
    b=(float)sqrt(b);        /* b */
    sint=(eye[1]-dpt[1])/a;   /* sin */
    cost=(eye[0]-dpt[0])/a;   /* cos */
    sinp=(eye[2]-dpt[2])/b;   /* sin */
    cosp=a/b;                 /* cos */
                                        /* 以下は3行3列の変換行列の要素 */
    mat[0][0]=cosp*cost; mat[0][1]=cosp*sint; mat[0][2]=sinp;
}

```

```

mat[1][0]=-sint;    mat[1][1]=cost;    mat[1][2]=0.0;
mat[2][0]=-sinp*cost; mat[2][1]=-sinp*sint; mat[2][2]=cosp;
}

void virtual_screen(void) /* 物体の3次元座標(x,y,z)を2次元スクリーン座標(h,v)へ変換 */
{
  int i,j,k;
  float cv[3];

  /* eye[0], eye[1], eye[2]      : 視点の座標 (x,y,z) */
  /* mat[i][j], i=0,1,2, j=0,1,2  : 変換行列 */
  /* xyz[k][0], xyz[k][1], xyz[k][2], k=1,...,nv : 3次元物体の頂点座標 (x,y,z) (nv個) */
  /* cv[0], cv[1], cv[2]        : 3次元物体のスクリーン座標 (d,h,v) */
  /* screen[k].h, screen[k].v, k=1,...,nv : 物体の最終的な2次元スクリーン座標 (h,v) */

  for(k=1; k<=nv; k++){
                                /* 3行3列の変換行列を作用させる */

    for(i=0; i<3; i++){
      cv[i]=0.0;
      for(j=0; j<3; j++){
        cv[i]=cv[i]+mat[i][j]*(xyz[k][j]-eye[j]);
      }
    }
    if(ipers==1){ /* 平行投影 */
      screen[k].h=cv[1]; /* h (奥行きを考慮しない) */
      screen[k].v=cv[2]; /* v (奥行きを考慮しない) */
    }
    else{ /* 中心投影 */
      screen[k].h=-cv[1]/cv[0]; /* h/(-d) (奥行きを考慮する) */
      screen[k].v=-cv[2]/cv[0]; /* v/(-d) (奥行きを考慮する) */
    }
  }
}

void real_gamen(void) /* スクリーン座標を実画面座標へ変換 */
{
  int ixmin=0,ixmax=639,iymin=0,iymax=479,id=20; /* 実画面は(640x480)pixel */
  int k;
  float hmin,hmax,vmin,vmax,Xscale,Yscale,Fscale;

  /* ixmin, ixmax, iymin, iymax : 実画面座標の最小・最大値 */
  /* id : 実画面座標の空白枠の幅 */
  /* hmin, hmax, vmin, vmax : スクリーン座標の最小・最大値 */
  /* Xscale, Yscale, Fscale : X,Y方向、及び最終的な変換のスケール値 */
  /* gamen[k].X, gamen[k].Y, k=1,2,...,nv : 投影された物体の実画面座標 (X,Y) (nv個) */

                                /* スクリーン座標の最大・最小値の検出 */

  hmin=screen[1].h;
  hmax=screen[1].h;
  vmin=screen[1].v;

```

```

vmax=screen[1].v;

for(k=2; k<=nv; k++){
    if( hmax<screen[k].h ) hmax=screen[k].h;
    if( hmin>screen[k].h ) hmin=screen[k].h;
    if( vmax<screen[k].v ) vmax=screen[k].v;
    if( vmin>screen[k].v ) vmin=screen[k].v;
}

/* スケールの決定 */
/* ウィンドウ枠の幅として、x,yともにid(=20)ずつ(合計40ずつ)余裕をとる */
Xscale=(ixmax-ixmin-2*id)/(hmax-hmin); /* Xscale */
Yscale=(iymax-iymin-2*id)/(vmax-vmin); /* Yscale */
Fscale=Xscale; /* Fscaleの決定: XscaleとYscaleのうち小さい方 */
if(Xscale>Yscale) Fscale=Yscale;

/* 実画面座標値への変換 */
for(k=1; k<=nv; k++){
    gamen[k].X= ixmin+id+ (int)( Fscale*(screen[k].h-hmin) );
    gamen[k].Y= iymin+id+ (int)( Fscale*(vmax-screen[k].v) );
}
}

void wire_draw(void) /* ワイヤ・モデルを描く */
{
    int i,apex,ix0,iy0,ix1,iy1;

    G_INIT(); /* 画面初期化 */

    G_CLS(); /* 画面消去 */

    for(i=1; i<=ns; i++){

        /* 線分の端点座標をセット */

        apex=edge[i][0];
        ix0=gamen[apex].X;
        iy0=gamen[apex].Y;
        apex=edge[i][1];
        ix1=gamen[apex].X;
        iy1=gamen[apex].Y;

        /* 線分を描く */

        G_LINE(ix0,iy0,ix1,iy1);
    }
    getch();
}

```