

北京希望电脑公司计算机技术丛书

真实感三维图形程序设计实例

朱 聆 鞠玉兰 徐 曦 著



学苑出版社

北京希望电脑公司计算机

真实感三维图形程序设计实例

朱 聆
鞠玉兰 著
徐 曦
熊可宜 校

学苑出版社

1993 · 10 月

(京)新登字 151 号

内 容 提 要

本书分六章围绕着几千行 C 语言的源程序,介绍了分数维、三维实体、光照模型、高级动画、图形减色等几种在三维图形设计中的核心知识,具有很强的实用性和启发性,即可作为学习《计算机图形学》一课的教材及参考资料,也可作为各种 CAD 应用软件的开发指南。

欲购本书的用户,请与北京 8721 信箱联系,电话 2562328,邮编 100080。

真实感三维图形程序设计实例

著 者:朱 聆 鞠玉兰 徐 曦

校 对:熊可宜

责任编辑:徐建军

出版发行:学苑出版社 邮政编码:100032

社 址:北京市西城区成方街 33 号

印 刷:北京艺辉胶印厂印刷

开 本:787×1092 1/16

印 张:33.75 字数:815 千字

印 数:1—5000 册

版 次:1993 年 10 月北京第 1 版第 1 次

ISBN 7-5077-0760-1/TP·7

定 价:48.00 元(含盘)

学苑版图书印、装错误可随时退换

前 言

近几年来，随着三维实体造型设计，三维动画设计及多媒体技术的发展，计算机图形学进入了一个空前繁荣的崭新阶段。当国内用户在 3DSTUDIO，AUTOCAD 等国外三维设计软件的强大功能面前惊诧不已时，国内对于这一计算机技术前沿领域的研究还处于理论探讨阶段，有关的技术资料也只是零散地分布在各专业期刊中，尤其是不能以一个具体的程序实例的形式形象地说明抽象的原理，往往使人感到可望而不可即。

本书正是针对这方面的不足，围绕着几千行 C 语言源程序，介绍了分数维，三维实体，光照模型，高级动画，图形减色等几种在三维图形设计中的核心内容，具有很强的实用性和启发性；既可以作为大学高年级本科生或研究生学习《计算机图形学》一课的教材或参考资料，也可以作为各类 CAD 应用软件的开发指南。

全书共分六章，由朱聆，徐曦执笔。书中程序均经过上机调试，并存储在随书发行的软盘中（5 寸高密盘一张）

本书在出版过程中得到了希望公司资料部各位老师的大力帮助，这里谨向秦人华经理和其他老师表示深深的谢意。

目 录

第一章	基本库函数	1
1.1	全局头文件	1
1.2	模块编译	7
1.3	数学模块库	8
1.4	图形模块库	26
第二章	分数维图形	47
2.1	分数维图形	47
2.2	应用实例	47
第三章	三维实体模型	103
3.1	模型生成原理	103
3.2	在画面中加入物体	108
3.3	排序和显示物体	110
3.4	光照模型和三维实体程序	113
3.5	交互编辑三维实体	152
3.6	编辑画面文件	179
第四章	光线跟踪	232
4.1	光线跟踪原理	232
4.2	光线跟踪程序	238
4.3	动画处理	329

第一章 基本库函数

1.1 全局头文件

1.1.1 头文件 DEF.H

本书所有程序实例的基本类型定义。

(1) 几种常用的数据类型

▲ 字节

```
typedef unsigned char    Byte;
```

▲ 字

```
typedef unsigned int     Word;
```

▲ 双字

```
typedef unsigned long    DWord;
```

▲ 布尔型

```
typedef enum {false, true} Boolean;
```

(2) 调色板

▲ RGB 模型结构

```
typedef struct  
{  
    Byte Red;  
    Byte Grn;  
    Byte Blu;  
}  
RGB;
```

▲ 256 色调色板

```
typedef RGB Palette Register[256];
```

(3) 三维坐标

▲ 浮点坐标

```
typedef float TDA[3];
```

▲ 整数坐标

```
typedef int TDIA[3];
```

▲ 浮点向量坐标

```
typedef float FDA[4];
```

▲ 浮点矩阵坐标

```
typedef float Matx4x4[4][4];
```

(4) 常数

▲ 坐标

```

#define MaxCol 7
#define MaxInten 35
▲ 数学
#define Ln10 2.30258509299405E+000
#define OneOverLn10 0.43429448190325E+000
#define Pi 3.1415927
#define PiOver180 1.74532925199433E-002
#define PiUnder180 5.72957795130823E+001

```

1.1.2 头文件 GLOBAL.H

本书所有程序实例的全局变量定义。

(1) 坐标参数

```

int XRes, YRes;
Word MaxXRes, MaxYRes;
Word MaxX, MaxY;

```

(2) 屏幕横纵比率

```
float Asp;
```

(3) 正交坐标标志位

```
Boolean PerspectivePlot;
```

(4) 三维坐标

```
float Mx, My, Mz, ds;
```

(5) 坐标轴及调色板标志位

```
Boolean Draw Axis And Palette;
```

(6) 视角和观察面倾角

```
int Angl, Tilt;
```

1.1.3 头文件 MATHB.H

数学函数库的函数原型。

(1) 基本数值函数

▲ 取整数部分 (四舍五入法)

```
extern int Round(double x);
```

▲ 取小数部分

```
extern float Frac(double x);
```

▲ 取整数部分 (截断法)

```
extern int Trunc(double x);
```

▲ 取实数平方

```
extern float SqrFP(float x);
```

▲ 取整数平方

```
extern int Sqr(int x);
```

(2) 角度,弧度函数

▲ 角度变弧度

extern float Radians(float Angle);

▲ 弧度变角度

extern float Degrees(float Angle);

(3) 算术函数

▲ 取余弦

extern float CosD(float Angle);

▲ 取正弦

extern float SinD(float Angle);

▲ 取 A 的 N 次幂 (实数)

extern float Power(float Base, int Exponent);

▲ 取常用对数

extern float Log(float x);

▲ 取 10 的 N 次幂

extern float Exp10(float x);

▲ 符号判别 (实数)

extern float Sign(float x);

▲ 符号判别 (整数)

extern int IntSign(int x);

▲ 取平方根

extern int IntSqrt(int x);

▲ 取 A 的 N 次幂 (整数)

extern int IntPower(int Base, int Exponent);

(4) 比较函数

▲ 取两数小者

extern float MIN(float a, float b);

▲ 取两数大者

extern float MAX(float a, float b);

▲ 取三数小者

extern float MIN3(float a, float b, float c);

▲ 取三数大者

extern float MAX3(float a, float b, float c);

▲ 取四数小者

extern float MIN4(float a, float b, float c, float d);

▲ 取四数大者

extern float MAX4(float a, float b, float c, float d);

(5) 向量函数

▲ 生成向量结构 TDA (实数)

- extern void Vec(float r, float s, float t, TDA A);
- ▲ 生成向量结构 TDA (整数)


```
extern void VecInt(int r, int s, int t, TDIA A);
```
 - ▲ 取向量元素 (实数)


```
extern void UnVec(TDA A, float *r, float *s, float *t);
```
 - ▲ 取向量元素 (整数)


```
extern void UnVecInt(TDIA A, int *r, int *s, int *t);
```
 - ▲ 向量点乘


```
extern float VecDot(TDA A, TDA B);
```
 - ▲ 向量叉乘


```
extern void VecCross(TDA A, TDA B, TDA C);
```
 - ▲ 向量长度


```
extern float VecLen(TDA A);
```
 - ▲ 向量正规化


```
extern void VecNormalize(TDA A);
```
 - ▲ 向量乘矩阵


```
extern void VecMatxMult(FDA A, Matx4x4 Matrix, FDA B);
```
 - ▲ 向量相减 (实数)


```
extern void VecSub(TDA A, TDA B, TDA C);
```
 - ▲ 向量相减 (整数)


```
extern void VecSubInt(TDIA A, TDIA B, TDA C);
```
 - ▲ 向量相加 (两个)


```
extern void VecAdd(TDA A, TDA B, TDA C);
```
 - ▲ 向量相加 (三个)


```
extern void VecAdd3(TDA A, TDA B, TDA C, TDA D);
```
 - ▲ 向量拷贝 (实数)


```
extern void VecCopy(TDA A, TDA B);
```
 - ▲ 向量拷贝 (整数)


```
extern void VecCopyInt(TDIA A, TDIA B);
```
 - ▲ 向量线性组合


```
extern void VecLinComb(float r, TDA A, float s, TDA B, TDA C);
```
 - ▲ 向量相乘 (实数)


```
extern void VecScalMult(float r, TDA A, TDA B);
```
 - ▲ 向量相乘 (整数)


```
extern void VecScalMultI(float r, TDIA A, TDA B);
```
 - ▲ 向量相乘 (整数,四舍五入)


```
extern void VecScalMultInt(float r, TDA A, TDIA B);
```
 - ▲ 向量加乘


```
extern void VecAddScalMult(float r, TDA A, TDA B, TDA C);
```

▲ 向量清零 (实数)

```
extern void VecNull(TDA A);
```

▲ 向量清零 (整数)

```
extern void VecNullInt(TDIA A);
```

▲ 向量数乘

```
extern void VecElemMult(float r, TDA A, TDA B, TDA C);
```

▲ 向量取负

```
extern void VecNegate(TDA A);
```

▲ 向量取小

```
extern void VecMin(TDA a, TDA b, TDA c);
```

▲ 向量取大

```
extern void VecMax(TDA a, TDA b, TDA c);
```

(6) 仿射变换函数

▲ 矩阵清零

```
extern void ZeroMatrix(Matx4x4 A);
```

▲ 平移变换

```
extern void Translate3D(float tx, float ty, float tz, Matx4x4 A);
```

▲ 放缩变换

```
extern void Scale3D(float sx, float sy, float sz, Matx4x4 A);
```

▲ 旋转变换

```
extern void Rotate3D(int m, float Theta, Matx4x4 A);
```

▲ 矩阵相乘

```
extern void Multiply3DMatrices(Matx4x4 A, Matx4x4 B, Matx4x4 C);
```

▲ 矩阵拷贝

```
extern void MatCopy(Matx4x4 a, Matx4x4 b);
```

▲ 仿射变换

```
extern void PrepareMatrix(float Tx, float Ty, float Tz,  
                          float Sx, float Sy, float Sz,  
                          float Rx, float Ry, float Rz,  
                          Matx4x4 XForm);
```

▲ 仿射逆变换

```
extern void PrepareInvMatrix(float Tx, float Ty, float Tz,  
                             float Sx, float Sy, float Sz,  
                             float Rx, float Ry, float Rz,  
                             Matx4x4 XForm);
```

▲ 向量乘矩阵

```
extern void Transform(TDA A, Matx4x4 M, TDA B);
```

(7) 随机数函数

▲ 随机数置初值

extern void InitRand(float Seed);

▲ 产生随机数 (整数)

extern int RandInt(Word Range);

▲ 产生随机数 (实数)

extern float Rand();

1.1.4 头文件 GRAPHB.H

图形函数库的函数原型。

(1) 图形模式设置

▲ 设置图形模式 (TVGA)

extern void Set_Mode(int Mode);

▲ 初始化地址数组缓冲区

extern void Pre_Calc();

▲ 初始化图形模块

extern void Init_Graphics();

▲ 设置图形窗口大小

extern void Set_Graphics_Mode(Word xRes, Word yRes);

▲ 等待按键

extern void Wait_For_Key();

▲ 退出图形模块

extern void Exit_Graphics();

▲ 文本方式设置标题

extern void Title();

▲ 数据交换

extern void Swap(int * first, int * second);

(2) 调色板设置

▲ 设置调色板

extern void Set_Palette(Palette Register Hue);

▲ 初始化调色板 (64 级灰度, RGB 3 色)

extern void Init_Palette(Palette Register Color);

▲ 初始化调色板 (7 色, 35 种层次)

extern void Init_Palette_2(Palette Register Color);

▲ 循环设置 256 种调色板

extern void Cycle_Palette(Palette Register Hue);

(3) 基本图元

▲ 写像素

extern void Plot(Word x, Word y, Byte color);

▲ 画圆

extern void Circle(Word x, Word y, Word radius, Byte color);

▲ 画直线

extern void Draw(int xx1, int yy1, int xx2, int yy2, Byte color);

▲ 画三维直线

extern void Draw_Line_3D(TDA Pnt1, TDA Pnt2, Byte Color);

▲ 设置象素灰度

extern void Put_Pixel(int x, int y, Byte Color, Byte Intensity);

▲ 读象素 (64 级灰度, RGB 3 色)

extern Byte Get_Pixel(Word x, Word y);

▲ 读象素 (7 色, 35 种层次)

extern Byte Get_Pixel_2(Word x, Word y);

▲ 设置坐标系和调色板

extern void Put_Axis_And_Palette(Boolean PlaceOnScreen);

▲ 显示坐标系

extern void Display_Axis();

▲ 显示调色板

extern void Display_Palette();

▲ 显示坐标系和调色板

extern void Axis_And_Palette();

(4) 设置坐标系

▲ 初始化三维坐标系

extern void Init_Plotting(int Ang, int Tlt);

▲ 初始化三维用户视窗

extern void Init_Perspective(Boolean Perspective, float x, float y, float z, float m);

▲ 三维坐标影射二维平面

extern void Map_Coordinates(float X, float Y, float Z, int * Xp, int * Yp);

▲ 笛卡尔坐标系画点

extern void Cartesian_Plot_3D(float X, float Y, float Z, Byte Color);

▲ 柱面坐标系画点

extern void Cylindrical_Plot_3D(float Rho, float Theta, float Z, Byte Color);

▲ 球面坐标系画点

extern void Spherical_Plot_3D(float R, float Theta, float Phi, Byte Color);

1.2 模块编译

头文件模块可以单独编译, 这样可不必在修改主程序时每次都重新编译一次, 节省了不少时间. 下面介绍在 TURBO C 编译器环境下使用 PROJECT 功能的具体方法:

- (1) ALT - C 键编译头文件模块, 生成 .OBJ 文件
- (2) ALT - P 键进入 PROJECT 功能, 定义 PROJECT 文件名
- (3) ALT - A 键加入相应的 .OBJ 目标代码

(4) ALT - C L 键连接所有 .OBJ 目标文件执行.

注意: 所有源程序必须在大模式下编译.

1.3 数学模块库

1.3.1 基本概念和算法

(1) 向量正规化

又称向量的单位化, 即求出与原向量方向相同, 但长度为 1 的向量. VecNormalize 实现向量正规化, 在三维光线相交时计算单位向量.

(2) 向量线性组合

公式为 $C=rA+sB$ 其中 A, B 为向量, r, s 为系数, 这是一个通用向量运算公式, 如:

向量和 $\text{VecAdd} = \text{VecLinComb}(1.0, A, 1.0, B, C)$

向量差 $\text{VecSub} = \text{VecLinComb}(1.0, A, -1.0, B, C)$

(3) 矩阵变换一般形式

$$\begin{bmatrix} b_0 \\ b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} m_{00} & m_{01} & m_{02} & m_{03} \\ m_{10} & m_{11} & m_{12} & m_{13} \\ m_{20} & m_{21} & m_{22} & m_{23} \\ m_{30} & m_{31} & m_{32} & m_{33} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_0 \\ a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{bmatrix}$$

其中 (m_{ij}) 为变换矩阵, (a_z) 为输入向量, (b_k) 为输出向量.

(4) 仿射变换

▲ 平移变换

矩阵:

$$T = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ -tx & 1 & 0 & 0 \\ -ty & 0 & 1 & 0 \\ -tz & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

其中 (tx, ty, tz) 的平移坐标

▲ 放缩变换

矩阵:

$$S = \begin{bmatrix} sx & 0 & 0 & 0 \\ 0 & sy & 0 & 0 \\ 0 & 0 & sz & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

其中 (sx, sy, sz) 为放缩因子,

▲ 旋转变换

矩阵 (又分为沿 X, Y, Z 轴旋转三种情况)。

X 轴:

$$R_x = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos\Theta & \sin\Theta & 0 \\ 0 & -\sin\Theta & \cos\Theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Y 轴:

$$R_y = \begin{bmatrix} \cos\Theta & \sin\Theta & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ -\sin\Theta & \cos\Theta & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Z 轴:

$$R_z = \begin{bmatrix} \cos\Theta & \sin\Theta & 0 & 0 \\ -\sin\Theta & \cos\Theta & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

其中 Θ 为旋转角度。

(5) 三维坐标系

▲ TDA

三维浮点数组, 其内容为(X, Y, Z)三维坐标, 即以三维坐标系三个单位向量 i, j, k, i=(1,0,0), j=(0,1,0), z=(0,0,1)为单位的向量表示: $V = xi + yj + zr$ 。

▲ FDA

四维浮点数组, 与 TDA 类似, 其中第四个元素为常数 0.0 或 1.0, 用于向量转置运算。

▲ Matx4×4

二维浮点数组, 表示 4×4 的变换矩阵。

(6) 向量点乘 (结果为实数)

公式为 $\text{VectDot}(A, B) = \text{VecLen}(A) * \text{VecLen}(B) * \cos(\text{theta})$

其中 $\text{VecLen}(A)$ 为向量 A 的长度,

$\text{VecLen}(B)$ 为向量 B 的长度,

theta 为 A, B 之间夹角。

性质:

▲ 若 $\text{VecDot} = 0$, 则 A, B 两向量相互垂直。

▲ 若 $\text{VecDot} = \text{VecLen}(A) * \text{VecLen}(B)$,
则 $\cos(\theta) = 1$, 表示 A, B 向量同向。

▲ 若 $\text{VecDot} = -\text{VecLen}(A) * \text{VecLen}(B)$,
则 $\cos(\theta) = -1$, 表示 A, B 向量反向。

用途: 判断物体切平面之间的位置关系。

(7) 向量叉乘 (结果为向量)

公式: $\text{VecCross}(A, B) = AB \sin(\theta)$

方向: 与 A, B 两向量都垂直。

用途: 确定物体的法向量平面。

一般公式:

设向量 A, B 在 X, Y, Z 三轴上的分量分别为 A1, A2, A3 和 B1, B2, B3。

则: $\text{VecCross}(A, B)$ 的长度为 $|\mathbf{A} \times \mathbf{B}| = \sqrt{(A_2B_3 - A_3B_2)^2 + (A_3B_1 - B_1B_3)^2 + (A_1B_2 - A_2B_1)^2}$ 。

(8) 向量长度 (模)

公式: $\text{VecLen}(V) = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$

用途: 求三维空间两点间距离。

(9) 伪随机数

伪随机数返回一个值在 0.0 到 1.0 之间的无规律的实数序列。首先要给出一个种子数, 再乘上一个常数 Sigma, 代入函数运算, 得到一个新随机数, 这个数又做为种子数产生下一个随机数, ……., 这样可通过递归运算取得一串无规律的数。

1.3.2 数学库函数

源代码清单如下:

(MATHB.C)

```
/* ****  
 *  
 *      Mathematical Functions  
 *  
 **** */
```

Radians	- converts degrees to radians
Degrees	- converts radians to degrees
CosD	- cosine in degrees
SinD	- sine in degrees
Power	- power a^n
Log	- log base 10
Exp10	- exp base 10

Sign - negative=-1 positive=1 null=0
 IntSign - negative=-1 positive=1 null=0
 IntSqrt - integer square root
 IntPower - integer power a^n

* /

```

#include "stdio.h"
#include "math.h"
#include "defs.h"
#include "mathb.h"

```

```

int Round(double x)
{
    return((int)(x+0.5));
}

```

```

int Trunc(double x)
{
    return((int)(x));
}

```

```

float Frac(double x)
{
    int y;

    y=((int)(x));
    return(x-(float)y);
}

```

```

float SqrFP(float x)
{
    return(x * x);
}

```

```

int Sqr(int x)
{
    return(x * x);
}

```

```
float Radians(float Angle)
{
    return(Angle * PiOver180);
}
```

```
float Degrees(float Angle)
{
    return(Angle * PiUnder180);
}
```

```
float CosD(float Angle)
{
    return(cos(Radians(Angle)));
}
```

```
float SinD(float Angle)
{
    return(sin(Radians(Angle)));
}
```

```
float Power(float Base, int Exponent)
{
    float BPower;
    int t;

    if(Exponent == 0)
        return(1);
    else
    {
        BPower = 1.0;
        for(t = 1; t <= Exponent; t++)
        {
            BPower * = Base;
        }
        return(BPower);
    }
}
```

```
float Log(float x)
```