

計算機圖學第二次作業

Due: 2021/11/14 23:59

※注意事項：請依照課程網站內所公告之“作業檔案命名規則與規定”進行作業檔案命名以及繳交作業，未依照規定將斟酌扣分。在程式中需適當加入註解。

在附件中有一模型 robot_arm.stl，為一簡化的 4 軸機器手臂之模型，如圖 1。請利用讀取 STL 模型之範例程式(ReadingSTL，位於課程網站-檔案下載)，讀入提供的 STL 模型並置於適當位置，並包含以下要求：

- 1.提供使用者以鍵盤上下左右鍵旋轉觀察方向。
- 2.在視窗右下角以三正交線段畫上模型座標 XYZ 軸正向(以顏色區分三軸)。
- 3.需有適當的三種 OpenGL 光線與材質參數。

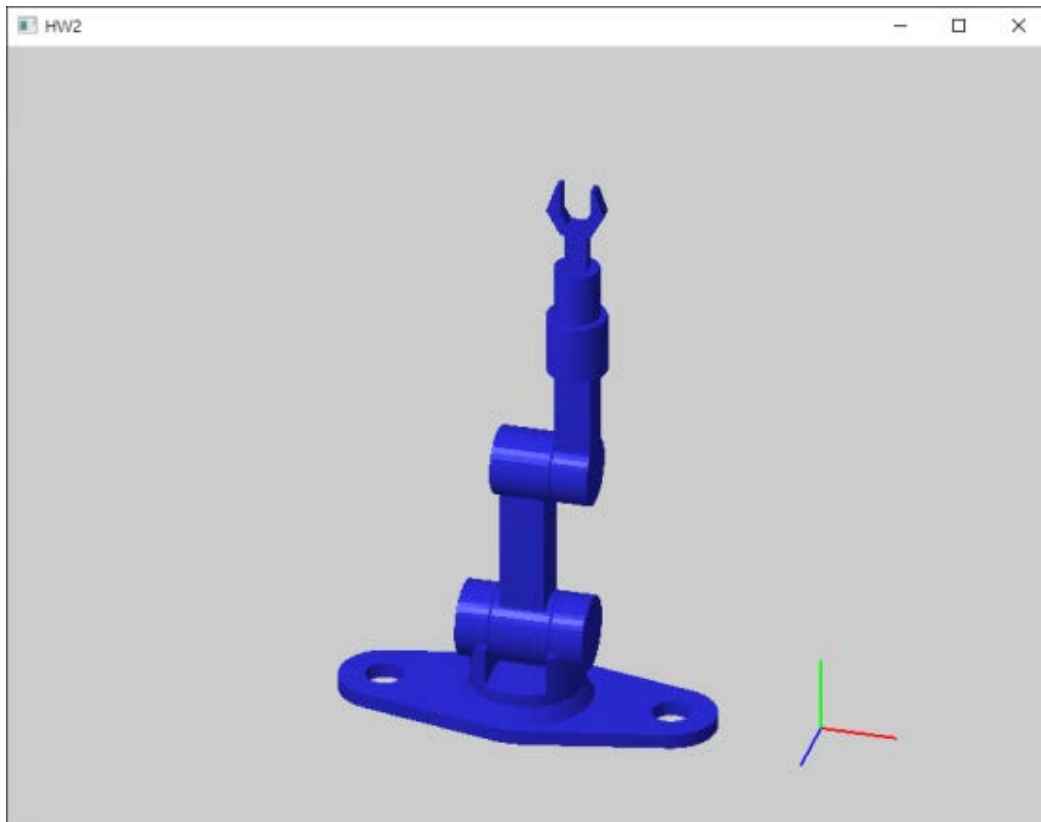


圖 1 機器手臂