

复习 - LearnOpenGL CN

 <https://learnopengl-cn.github.io/01%20Getting%20started/10%20Review/>

None

Mon Oct, 05 02:00

原文 [Review](#)

作者 JoeyDeVries

翻译 Krasjet

校对 Geequilm

恭喜您完成了本章的学习，至此为止你应该能够创建一个窗口，创建并且编译着色器，通过缓冲对象或者uniform发送顶点数据，绘制物体，使用纹理，理解向量和矩阵，并且可以综合上述知识创建一个3D场景并可以通过摄像机来移动。

最后这几章我们学了太多的东西了。你可以尝试在教程的基础上改动程序，或者实验一下，有一点自己的想法并解决问题。一旦你认为你真正熟悉了我们讨论的所有东西，你就可以进行[下一节](#)的学习。

词汇表

- **OpenGL**: 一个定义了函数布局和输出的图形API的正式规范。
- **GLAD**: 一个拓展加载库，用来为我们加载并设定所有OpenGL函数指针，从而让我们能够使用所有（现代）OpenGL函数。
- **视口(Viewport)**: 我们需要渲染的窗口。
- **图形管线(Graphics Pipeline)**: 一个顶点在呈现为像素之前经过的全部过程。
- **着色器(Shader)**: 一个运行在显卡上的小型程序。很多阶段的图形管道都可以使用自定义的着色器来代替原有的功能。
- **标准化设备坐标(Normalized Device Coordinates, NDC)**: 顶点在通过在剪裁坐标系中剪裁与透视除法后最终呈现在的坐标系。所有位置在NDC下-1.0到1.0的顶点将不会被丢弃并且可见。
- **顶点缓冲对象(Vertex Buffer Object)**: 一个调用显存并存储所有顶点数据供显卡使用的缓冲对象。
- **顶点数组对象(Vertex Array Object)**: 存储缓冲区和顶点属性状态。
- **索引缓冲对象(Element Buffer Object)**: 一个存储索引供索引化绘制使用的缓冲对象。
- **Uniform**: 一个特殊类型的GLSL变量。它是全局的（在一个着色器程序中每一个着色器都能够访问uniform变量），并且只需要被设定一次。
- **纹理(Texture)**: 一种包裹着物体的特殊类型图像，给物体精细的视觉效果。
- **纹理缠绕(Texture Wrapping)**: 定义了一种当纹理顶点超出范围(0, 1)时指定OpenGL如何采样纹理的模式。

- **纹理过滤(Texture Filtering)**: 定义了一种当有多种纹素选择时指定OpenGL如何采样纹理的模式。这通常在纹理被放大情况下发生。
- **多级渐远纹理(Mipmaps)**: 被存储的材质的一些缩小版本, 根据距观察者的距离会使用材质的合适大小。
- **stb_image.h**: 图像加载库。
- **纹理单元(Texture Units)**: 通过绑定纹理到不同纹理单元从而允许多个纹理在同一对象上渲染。
- **向量(Vector)**: 一个定义了空间中方向和/或位置的数学实体。
- **矩阵(Matrix)**: 一个矩形阵列的数学表达式。
- **GLM**: 一个为OpenGL打造的数学库。
- **局部空间(Local Space)**: 一个物体的初始空间。所有的坐标都是相对于物体的原点的。
- **世界空间(World Space)**: 所有的坐标都相对于全局原点。
- **观察空间(View Space)**: 所有的坐标都是从摄像机的视角观察的。
- **裁剪空间(Clip Space)**: 所有的坐标都是从摄像机视角观察的, 但是该空间应用了投影。这个空间应该是一个顶点坐标最终的空间, 作为顶点着色器的输出。OpenGL负责处理剩下的事情(裁剪/透视除法)。
- **屏幕空间(Screen Space)**: 所有的坐标都由屏幕视角来观察。坐标的范围是从0到屏幕的宽/高。
- **LookAt矩阵**: 一种特殊类型的观察矩阵, 它创建了一个坐标系, 其中所有坐标都根据从一个位置正在观察目标的用户旋转或者平移。
- **欧拉角(Euler Angles)**: 被定义为偏航角(Yaw), 俯仰角(Pitch), 和滚转角(Roll)从而允许我们通过这三个值构造任何3D方向。