

**«Санкт-Петербургский государственный электротехнический университет
«ЛЭТИ» им. В.И.Ульянова (Ленина)»
(СПбГЭТУ «ЛЭТИ»)**

Направление	09.03.04 — Программная инженерия
Профиль	Без профиля
Факультет	КТИ
Кафедра	МО ЭВМ

К защите допустить

Зав. кафедрой

Лисс А.А.

**ВЫПУСКНАЯ КВАЛИФИКАЦИОННАЯ РАБОТА
БАКАЛАВРА**

**Тема: РАЗРАБОТКА ИНСТРУМЕНТА МОДЕЛИРОВАНИЯ И
ВИЗУАЛИЗАЦИИ ФОРМЫ ПРОСТРАНСТВЕННОЙ КРИВОЙ,
ВОССТАНОВЛЕННОЙ ПО ДАННЫМ, ИЗМЕНЯЮЩИМСЯ В
РЕАЛЬНОМ ВРЕМЕНИ**

Студент		<hr/>	Попов Д.С.
		<i>подпись</i>	
Руководитель	д.т.н.	<hr/>	Лисс А.Р.
	<i>(Уч. степень, уч. звание)</i>	<i>подпись</i>	
Консультант	к.т.н.	<hr/>	Сергеева Е.И.
	<i>(Уч. степень, уч. звание)</i>	<i>подпись</i>	

Санкт-Петербург

2023

ЗАДАНИЕ НА ВЫПУСКНУЮ КВАЛИФИКАЦИОННУЮ РАБОТУ

Утверждаю

Зав. кафедрой МО ЭВМ

_____ Лисс А.А.

«___» _____ 2023 г.

Студент Попов Д.С.

Группа 9304

Тема работы: Разработка инструмента моделирования и визуализации формы пространственной кривой, восстановленной по данным, изменяющимся в реальном времени

Место выполнения ВКР: СПбГЭТУ «ЛЭТИ» кафедра МО ЭВМ

Исходные данные (технические требования): Необходимо разработать инструмент моделирования и визуализации пространственной кривой, восстановленной по данным, изменяющимся в реальном времени.

Содержание ВКР:

Введение, Обзор предметной области, Формулировка требований к решению и постановка задачи, Архитектурная программная реализация, ...

Перечень отчетных материалов: пояснительная записка, иллюстративный материал

Дополнительные разделы: нормативно-правовое регулирование интеллектуальной деятельности

Дата выдачи задания

Дата представления ВКР к защите

«___» _____ 2023 г.

«___» _____ 2023 г.

Студент

_____ Попов Д.С.

Руководитель

Д.Т.Н.

(Уч. степень, уч. звание)

_____ Лисс А.Р.

Консультант

К.Т.Н.

(Уч. степень, уч. звание)

_____ Сергеева Е.И.

КАЛЕНДАРНЫЙ ПЛАН ВЫПОЛНЕНИЯ ВЫПУСКНОЙ КВАЛИФИКАЦИОННОЙ РАБОТЫ

Утверждаю

Зав. кафедрой МО ЭВМ

_____ Лисс А.А.

«___»_____ 2023 г.

Студент Попов Д.С.

Группа 9304

Тема работы: Разработка инструмента моделирования и визуализации формы пространственной кривой, восстановленной по данным, изменяющимся в реальном времени

№ п/п	Наименование работ	Срок выполнения
1	Обзор литературы по теме работы	00.00 – 00.00
2	Обзор предметной области	00.00 – 00.00
3	Формулировка требований к решению и постановка задачи	00.00 – 00.00
4	Архитектурная программная реализация	00.00 – 00.00
5	Исследование разработанного инструмента	00.00 – 00.00
6	Оформление иллюстративного материала	00.00 – 00.00
7	Оформление пояснительной записки	00.00 – 00.00
8	Оформление иллюстративного материала	00.00 – 00.00
9	Предзащита	00.00 – 00.00

Студент

Попов Д.С.

Руководитель Д.Т.Н
(Уч. степень, уч. звание)

Лисс А.Р.

Консультант К.Т.Н
(Уч. степень, уч. звание)

Сергеева Е.И.

РЕФЕРАТ

Пояснительная записка 00 стр., 00 рис., 00 табл., 00 ист., 00 прил.

ПАРАЛЛЕЛЬНЫЙ, АЛГОРИТМ, МЕТОД ВОССТАНОВЛЕНИЯ

Объектом исследования являются буксируемые гибкие антенны с системой ориентации.

Предметом исследования являются методы оценки формы антенны.

Цель работы: разработка инструмента моделирования и визуализации пространственной кривой по восстановленным данным, изменяющимся в реальном времени.

ABSTRACT

СОДЕРЖАНИЕ

<u>СОДЕРЖАНИЕ.....</u>	<u>6</u>
<u>ВВЕДЕНИЕ.....</u>	<u>8</u>

ОПРЕДЕЛЕНИЯ, ОБОЗНАЧЕНИЯ И СОКРАЩЕНИЯ

ВВЕДЕНИЕ

В современном мире гидроакустические системы играют важную роль в многих областях, таких как геофизика, морское исследование и военное дело. Одним из ключевых элементов таких систем является способность восстанавливать форму гибких пространственных кривых, таких как гидроакустические антенны, по данным, изменяющимся в реальном времени. Эта задача требует восстановления формы кривой с высокой степенью точности, особенно при работе в сложных условиях окружающей среды. В настоящее время существует множество методов восстановления формы гибких пространственных кривых по данным в реальном времени, включая методы, основанные на кривых Безье, кривых Б-сплайнов, кривых Катмулла-Рома, а также методы, использующие многочлены и рациональные функции. Каждый метод имеет свои преимущества и недостатки, выбор оптимального метода зависит от конкретных условий и требований. Однако, существующие методы восстановления формы кривой, не всегда обеспечивают необходимую точность, особенно при работе в сложных условиях окружающей среды. Кроме того, многие методы требуют вычислительно сложных алгоритмов, что может затруднять их использование в реальном времени.

Цель данной работы состоит в выборе оптимального существующего метода восстановления формы пространственной кривой по данным, изменяющимся в реальном времени, и создании соответствующего инструмента для моделирования и визуализации полученной формы. Результаты этой работы будут полезны для повышения точности и эффективности гидроакустических систем, основанных на гибких пространственных кривых.

ОПИСАНИЕ ОСНОВНЫХ МЕТОДОВ ИНТЕРПОЛЯЦИИ.

2.1 Понятие интерполяции.

Интерполяция является одним из основных методов аппроксимации функций и широко используется в различных областях, где требуется вычисление значений функции между заданными точками. В общем случае интерполяция — это процесс нахождения функции, которая проходит через некоторый набор точек. На рисунке 2.1 показан пример интерполяции, где красные точки представляют собой известные значения функции, через которые проводится синяя линия, представляющая интерполяционную функцию. Таким образом, можно вычислить промежуточные значения функции в других точках.

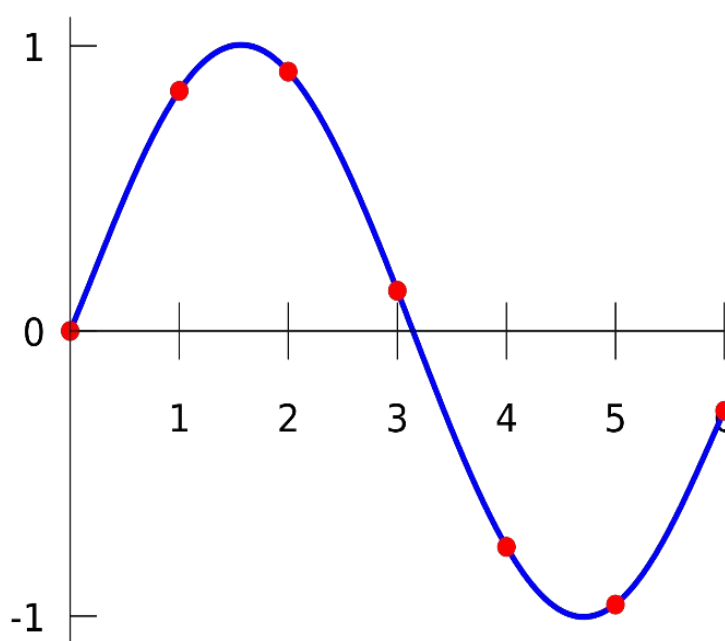


Рисунок 2.1 – Пример работы интерполяции

Существует несколько разновидностей интерполяции, включая полиномиальную, дробно-рациональную, сплайновую и кусочно-

полиномиальную. В данном разделе мы рассмотрим основные методы интерполяции и принципы их работы.

2.2 Полиномиальная интерполяция.

Полиномиальная интерполяция — это метод, который позволяет приближенно вычислить значения функции $f(x)$ на заданном отрезке $[a, b]$ по ее значениям в узлах интерполяции x_i . При этом предполагается, что функция $f(x)$ достаточно гладкая и определена на всем отрезке $[a, b]$.

Полиномиальная интерполяция основана на использовании многочлена Лагранжа или многочлена Ньютона. Многочлен Лагранжа определяется следующей формулой:

$$L(x) = \sum_{i=0}^n \frac{f(x_i)}{l_i(x)} l_i(x),$$

где $f(x_i)$ — значения функции в узлах интерполяции, а $l_i(x)$ — полиномы Лагранжа, которые определяются следующим образом:

$$l_i(x) = \prod_{j=0, j \neq i}^n \frac{x - x_j}{x_i - x_j}$$

Многочлен Ньютона выглядит следующим образом:

$$N(x) = f[x_0] + f[x_0, x_1](x - x_0) + f[x_0, x_1, x_2](x - x_0)(x - x_1) + \dots + f[x_0, x_1, \dots, x_n](x - x_0)(x - x_1) \dots (x - x_{n-1})$$

где $f[x_0, x_1, \dots, x_n]$ — разделенные разности, которые могут быть найдены с помощью таблицы разделенных разностей.

Оба этих метода позволяют построить многочлен, который проходит через все заданные узлы интерполяции и приближенно описывает функцию $f(x)$ на всем отрезке $[a, b]$.

2.2.1 Интерполяция Эрмита.

Интерполяция Эрмита — это метод интерполяции, который использует производные функции в заданных точках для создания интерполяционного полинома. Этот метод может быть использован для интерполяции функций с разрывами или особенностями, и он обеспечивает более точные результаты, чем полиномиальная интерполяция.

Интерполяционный полином Эрмита $H_n(x_i)$ порядка n может быть записан в виде:

$$H_n(x_i) = \sum_{j=0}^n \frac{f^{(j)}(x_i)}{j!} \frac{h_i^j}{j!} L_i^{(j)}(x_i)$$

где $f^{(j)}(x_i)$ — значение функции в точке x_i , $L_i^{(j)}(x_i)$ — интерполяционный полином, который задается формулой:

$$L_i^{(j)}(x_i) = \frac{1}{j!} \frac{d^j}{dx^j} L_i(x_i)$$

здесь $L_i(x_i)$ — полином Лагранжа степени n :

$$L_i(x_i) = \prod_{j=0, j \neq i}^n \frac{x_i - x_j}{x_i - x_j}$$

А $L_i^{(j)}(x_i)$ и $L_i^{(j)}(x_i)$ — первая и вторая производные полинома Лагранжа в точке x_i :

$$L_i^{(j)}(x_i) = \frac{1}{j!} \frac{d^j}{dx^j} L_i(x_i)$$

$$L_i^{(j)}(x_i) = \frac{1}{j!} \frac{d^j}{dx^j} \left(\prod_{j=0, j \neq i}^n \frac{x_i - x_j}{x_i - x_j} \right)$$

2.2.2 Интерполяция Уиттакера-Шеннона.

Интерполяция Уиттакера-Шеннона, также известная как семплирование Шеннона или теорема Котельникова-Шеннона, используется для восстановления непрерывной функции $f(x)$ по ее дискретному набору значений $f(nT)$, взятым с некоторым шагом дискретизации T . Формула для интерполяции Уиттакера-Шеннона выглядит следующим образом:

$$f(x) = \sum_{n=-\infty}^{\infty} f(nT) \cdot \text{sinc}\left(\frac{x-nT}{T}\right)$$

где $\text{sinc}(x) = \frac{\sin(\pi x)}{\pi x}$ — функция синк.

Данная формула утверждает, что функция $f(x)$ может быть полностью восстановлена из ее значений $f(nT)$ при условии, что шаг дискретизации T не превосходит половины наименьшей периодической составляющей функции $f(x)$.

2.3 Дробно-рациональная интерполяция.

Некоторые функции не могут быть приближены полиномами с достаточной точностью, либо полиномиальное приближение сходится очень медленно. В таких случаях дробно-рациональное приближение (иногда называемое рациональным) может быть более эффективным методом, которое соответствует отношению двух многочленов.

$$R(x) = \frac{P(x)}{Q(x)}$$

Коэффициенты a_i, b_i можно найти из совокупности соотношений $R(x_i) = f(x_i)$ которые можно записать в виде:

$$\sum_{i=0}^p a_i x_i^i - f(x_i) \sum_{j=0}^q b_j x_i^j = 0, i=1, \dots, n$$

Из этого процесса получаем систему из n линейных алгебраических уравнений относительно $n+1$ неизвестных. Если n нечетное и $p=q$ или n четное и $p=q-1$, то функция $f(x)$ может быть записана явно. Для этого необходимо

вычислить обратные разделенные разности в соответствии с определенными условиями

$$\frac{f^{[L]}(x_k, \dots, x_l)}{f(x_k) - f(x_l)}$$

и рекуррентным соотношением

$$\frac{f^{[L]}(x_k, \dots, x_l)}{f(x_{k+1}, \dots, x_l) - f(x_k, \dots, x_{l-1})}$$

после чего интерполирующая рациональная функция записывается в виде цепной дроби

$$\frac{f^{[L]}(x_k, \dots, x_n)}{f(x_1, x_2) + \frac{x - x_1}{f(x_1, x_2, x_3) + \dots + \frac{x - x_{n-1}}{f(x_k, \dots, x_n)}}$$

Для функции, которая имеет нерегулярное поведение, рациональное интерполирование может быть эффективным методом при условии, что узлы выбраны правильно.

2.4 Сплайновая интерполяция.

Сплайновая интерполяция — это метод интерполяции, при котором используется набор полиномов малой степени, называемых сплайнами, для аппроксимации кривой или поверхности, проходящей через заданные точки.

Для построения сплайновой интерполяции необходимо разбить исходный интервал на меньшие интервалы, называемые узлами. Затем для каждого узла строится полином, проходящий через узел и соседние узлы. Эти полиномы должны удовлетворять некоторым условиям, называемым граничными условиями, которые определяются в зависимости от конкретной задачи.

Обычно для сплайновой интерполяции используются кубические сплайны, т.е. полиномы третьей степени. При этом каждый кубический сплайн определяется следующим образом:

где x_i — узел интерполяции, a_i, b_i, c_i, d_i — коэффициенты полинома, которые необходимо найти.

Граничные условия могут быть разными. Например, для натурального сплайна используется условие равенства нулю второй производной на концах интервала:

$$S''(x_0) = 0, \quad S''(x_n) = 0$$

Для кубического сплайна на каждом интервале, кроме первого и последнего, также должны быть выполнены условия непрерывности первой и второй производных:

$$S_{i-1}'(x_i) = S_i'(x_i), \quad S_{i-1}''(x_i) = S_i''(x_i)$$

Таким образом, сплайновая интерполяция позволяет более гладко аппроксимировать кривую или поверхность, чем полиномиальная интерполяция, и имеет более гибкие граничные условия.

2.4.1 Модифицированная интерполяция Акима.

Модифицированная интерполяция Акима — это метод интерполяции данных, который использует локальные полиномы для аппроксимации данных в окрестности каждой точки исходного набора данных.

Для построения интерполяционной кривой на основе данных



, где x_i — координаты точек на оси x , а y_i — соответствующие значения функции на оси y , сначала вычисляются конечные разности второго порядка:

$$\Delta^2 y_i = y_{i+1} - 2y_i + y_{i-1}$$

где $\Delta y_i = y_{i+1} - y_i$.

Затем для каждой точки используются локальные полиномы, которые строятся по 5 точкам с помощью формулы:

$$p(x) = c_0 + c_1(x - x_i) + c_2(x - x_i)^2 + c_3(x - x_i)^3 + c_4(x - x_i)^4$$

где Δy_i и c_4 - коэффициенты полинома, которые находятся из условий, что:

1. полином проходит через центральную точку исходного набора данных: $p(x_i) = y_i$
2. первые производные полинома совпадают с конечными разностями: $p'(x_{i+1}) = \Delta y_{i+1}$
3. полином является монотонным, то есть, $p'(x_i)$ и $p'(x_{i+1})$ имеют одинаковый знак.

Коэффициенты Δy_i и c_4 могут быть найдены аналитически с помощью следующих формул:

$$c_3 = \frac{2\Delta y_i + \Delta y_{i+1}}{x_{i+1} - x_i}$$

$$c_4 = \frac{3\Delta^2 y_i - 2\Delta^2 y_{i+1} - \Delta^2 y_{i+1}}{x_{i+1} - x_i}$$

$$c_4 = \frac{2\Delta^2 y_i + \Delta^2 y_{i+1} - 3\Delta^2 y_{i+1}}{(x_{i+1} - x_i)^2}$$

Интерполяционная кривая может быть получена путем соединения всех полиномов.

2.4.2 Кусочно-кубический полином Эрмита.

Интерполяция кусочно-кубическим полиномом Эрмита — это метод интерполяции, который использует кубические полиномы для интерполяции функции и ее производной. Для каждого интервала $[x_i, x_{i+1}]$ метод определяет

значения функции и ее производной в четырех точках: $x_i, x_{i+1}, x_i, x_{i+1}$.

Затем на этом интервале строится кубический полином, который проходит через эти точки и имеет те же значения производной на концах интервала, что и исходная функция.

Формулы для построения кусочно-кубического полинома Эрмита на интервале $[x_i, x_{i+1}]$ выглядят следующим образом:

$$H(x) = \frac{1}{6h} \begin{bmatrix} (x_i - x)^3 & (x_i - x)^2 & (x_i - x) & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} f(x_i) \\ f'(x_i) \\ f(x_{i+1}) \\ f'(x_{i+1}) \end{bmatrix} + \frac{1}{6h} \begin{bmatrix} (x - x_i)^3 & (x - x_i)^2 & (x - x_i) & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} f(x_{i+1}) \\ f'(x_{i+1}) \\ f(x_i) \\ f'(x_i) \end{bmatrix},$$

Где $f(x_i), f'(x_i), f(x_{i+1}), f'(x_{i+1})$ — известные значения функции и ее производной в точках x_i и x_{i+1} , а $H_1(x), H_2(x), H_3(x), H_4(x)$ - кубические базисные функции Эрмита:

$$\begin{aligned} H_1(x) &= \frac{1}{6h} (x_i - x)^2 (x_i + x_{i+1} - x), \\ H_2(x) &= \frac{1}{6h} (x_i - x) (x_i + x_{i+1} - x)^2, \\ H_3(x) &= \frac{1}{6h} (x - x_i)^2 (x - x_{i+1}), \\ H_4(x) &= \frac{1}{6h} (x - x_i) (x - x_{i+1})^2, \end{aligned}$$


где $h = x_{i+1} - x_i$ — длина интервала.

2.4.3 Квадратичные В-сплайны.

Интерполяция квадратичными В-сплайнами представляет собой метод интерполяции, основанный на построении кусочно-квадратичного сплайна с использованием функций Б-сплайнов второго порядка.

Формула квадратичного В-сплайна имеет вид:

$$S(x) = \begin{cases} \frac{(x-t_i)^2}{2(t_{i+1}-t_i)(t_{i+2}-t_i)}, & t_i \leq x \leq t_{i+1} \\ \frac{(x-t_{i+1}+1)(x-t_{i-1})}{(t_{i+1}-t_i)(t_{i+1}-t_{i-1})}, & t_{i+1} \leq x \leq t_{i+2} \\ \frac{(t_{i+2}-x)^2}{2(t_{i+2}-t_{i+1})(t_{i+2}-t_i)}, & t_{i+2} \leq x \leq t_{i+3} \end{cases}$$

где t_i — узлы интерполяции, .

Для интерполяции значения функции в узлах интерполяции используются условия:

$$f(t_i) = f_i, \quad f'(t_i) = f'_i$$



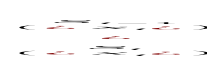

где $f(t_i)$ и $f'(t_i)$ — значения функции и ее производной в узлах интерполяции.

Интерполяционная кривая представляет собой кусочно-квадратичный сплайн, который проходит через все узлы интерполяции и имеет непрерывные первую производную.

2.4.4 Кубические В-сплайны.

Интерполяция кубическими В-сплайнами — это метод интерполяции, который использует кубические функции-сплайны для аппроксимации кусочно-гладкой функции на заданном интервале. Кубические В-сплайны имеют преимущества перед другими методами интерполяции, такими как полиномиальная интерполяция, потому что они более устойчивы к выбросам и шумам.

Кубический В-сплайн на каждом отрезке $[t_i, t_{i+1}]$ представляется кубическим полиномом $S_i(x)$, который является решением системы линейных уравнений, удовлетворяющих следующим условиям:

1.  и  — сплайн проходит через соседние узлы.
2.  и  — первая и вторая производные сопрягаются на точке пересечения.

3. $y_i = \dots$ — краевые условия.

Кубический сплайн (s_i) на отрезке $[x_i, x_{i+1}]$ может быть записан в следующей форме:

$$s_i(x) = \frac{1}{6} \left[(x_{i+1} - x)^3 d_i + (x - x_i)^3 d_{i+1} + (x_{i+1} - x)^2 (x - x_i) a_i + (x - x_i)^2 (x_{i+1} - x) a_{i+1} \right]$$

где a_i и d_i - коэффициенты, которые могут быть найдены из уравнений выше.

2.5 Вывод по разделу.

Рассмотрены основные методы интерполяции, которые используются в данном приложении. Каждый метод имеет свои преимущества и ограничения, и выбор конкретного метода зависит от требований к точности и эффективности вычислений. Некоторые методы, такие как интерполяция Эрмита, могут обеспечить точность интерполяции при условии наличия дополнительной информации о функции. Другие методы, такие как сплайны, позволяют достичь гладкости и непрерывности интерполирующей функции. Все они доступны в приложении и могут быть использованы для интерполяции пространственных кривых.

РАЗРАБОТКА ИНСТРУМЕНТА ВИЗУАЛИЗАЦИИ

4.1 Требования к разрабатываемому продукту.

Опираясь на проведённый анализ существующих алгоритмов восстановления данных методами интерполяции, можно сформировать

требования, которых должна придерживаться разрабатываемая программная система:

1. Продукт должен включать один или несколько алгоритмов восстановления.
2. В программной системе должны использоваться методы, реализованные в готовых математических библиотеках.
3. Программная система должна иметь возможность менять условия или параметры используемых алгоритмов интерполяции в зависимости от ситуации.

Таким образом разрабатываемая система, производящая моделирование и визуализацию пространственной кривой по восстановленным данным, удовлетворит всем требованиям, указанным выше. Это позволит пользователям в реальном времени отслеживать ориентацию гибкой буксируемой антенны в пространстве во время буксировки, даже если некоторые координаты с датчиков не будут получены. Использование быстрых и реализованных алгоритмов снизит вероятность ошибок при работе программы.

4.2 Используемые технологии.

Для решения поставленной задачи по разработке архитектуры приложения, удовлетворяющего описанным выше требованиям, были выбраны следующие технологии и цели их использования:

- C++ - лучший вариант по производительности кода в высоконагруженных приложениях. На этом языке будет написана вся логика программы.
- boost - математическая библиотека на языке C++. Из неё будут задействованы готовый алгоритмы интерполяции.
- Qt - фреймворк для разработки кроссплатформенного программного обеспечения на языке программирования C++. Он позволит быстро создать графический интерфейс продукта и смоделировать пространственную кривую.

Программная реализация подразумевает монолитную архитектуру. На вход приложению в реальном времени поступают потоковые данные с датчиков гибкой антенны. Координаты с неисправных датчиков, либо незахваченные потоком, проходят процедуру восстановления выбранным методом интерполяции. Алгоритм позволит сформировать модель кривой, при этом гарантируя её прохождение через имеющиеся точки. Затем на основе восстановленных данных моделируется пространственная ориентация антенны и результат выводится на экран. Обработка всех графических элементов производится в среде Qt.

4.3 Описание доступных методов интерполяции.

// Нужен ли вообще этот пункт?

4.4 Общая архитектура.

При проектировании и разработке приложений часто используют различные архитектурные паттерны, такие как MVC (Model-View-Controller). Этот паттерн помогает разделить приложение на три компонента: модель, представление и контроллер. Каждый компонент выполняет свою задачу, что облегчает сопровождение и развитие приложения. На рис. * представлена обобщенная архитектура решения:

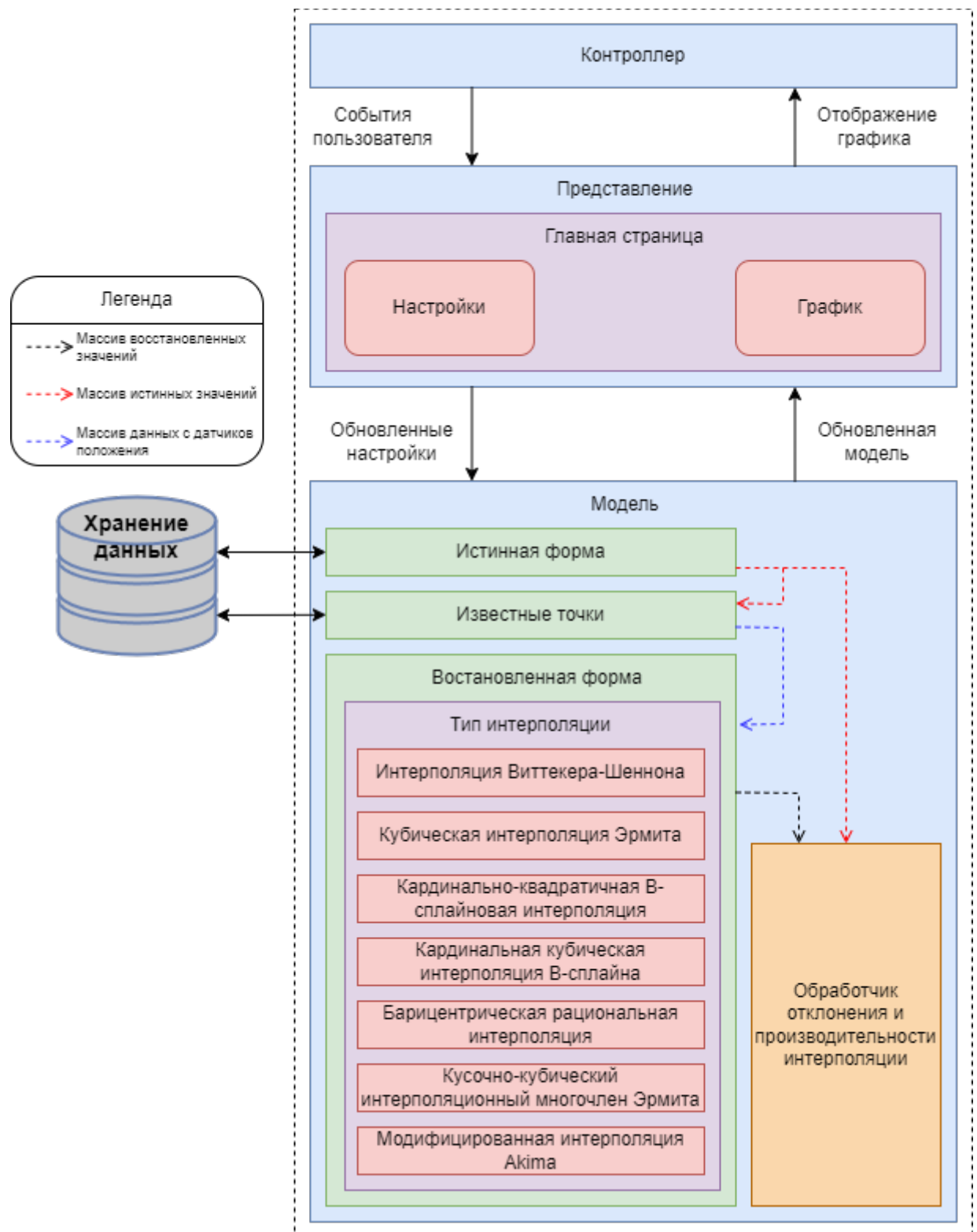


Рисунок * - Обобщенная архитектура решения

В этом разделе мы рассмотрим общую архитектуру приложения, использующую паттерн MVC, и каждый из компонентов более подробно.

4.4.1 Контроллер.

Уровень контроллера в приложении отвечает за обработку пользовательского ввода и управление взаимодействием между компонентами приложения. Он является посредником между пользователем и моделью, а также управляет представлением, которое отображает данные, полученные от модели.

В данном случае, контроллер обрабатывает различные пользовательские действия, такие как добавление, удаление или изменение точек кривой, выбор определенного вида кривой для визуализации, изменение масштаба и поворота камеры в 3D пространстве и т.д. Контроллер также должен обеспечить правильное взаимодействие с моделью, так что любые изменения, сделанные пользователем, отображены в представлении.

4.4.2 Представление.

Уровень представления отвечает за отображение данных пользователю и обработку пользовательского ввода. В данном случае, главная страница приложения включает в себя два основных элемента:

1. Панель настройки, которая задает базовую модель, известные точки и метод восстановления, а также управляет визуальной составляющей отображающегося графика.
2. Поле визуализации, которое отображает график, построенный на основе введенных пользователем параметров. В этом поле пользователь может видеть исходную модель, известные точки, а также восстановленную кривую и взаимодействовать с ней (вращать, приближать/отдалять).

На уровне представления также реализована валидация пользовательского ввода. Кроме того, пользователь имеет возможность сохранять/загружать информацию о модели и известных точках.

4.4.3 Модель.

Уровень модели отвечает за хранение данных и бизнес-логику приложения. Он является независимым от пользовательского интерфейса и контроллера.

Модель представляет собой совокупность информации об истинной форме объекта, наборе известных точек на этой форме, а также восстановленной форме на основе этих точек. Кроме того, модель включает блок обработки отклонений и производительности, который производит замеры времени и отвечает за сравнение восстановленной формы с исходной моделью.

Восстановленная форма включает в себя доступ к математическим библиотекам для выполнения процесса интерполяции и построения аппроксимирующих функций на основе имеющихся данных.

Для удобства пользователей приложения, предусмотрена возможность сохранения и загрузки информации об истинной форме и наборе известных точек в/из файла. Это позволяет сохранять результаты работы приложения и повторно использовать их в будущем без необходимости вводить данные заново.

4.5 Интерфейс пользователя.

Интерфейс пользователя — это один из ключевых компонентов любого приложения. Он позволяет пользователям взаимодействовать с приложением, управлять его функциями и просматривать результаты работы. Хорошо спроектированный интерфейс должен быть интуитивно понятным, удобным и привлекательным для пользователя.

На рисунке *, * представлено окно приложения и макет интерфейса с графом переходов, который показывает взаимодействие между окнами.

// Картинка главного окна

4.5.1 Сценарии использования.

Использование данного решения заключается в создании графического отображения и анализе полученных результатов, в таблице * представлены сценарии использования:

Краткое описание	Выбор модели, метода обработки, количества датчиков позиции и настройка отображения.
Действующее лицо	Пользователь
Предусловие	Программа запущена, фокус на главном окне
Основной сценарии	
Пользователь	Система
Выбирает модель, длину и параметры отображения	Обновляет поле с визуализированным графиком
Задаёт количество известных точек и параметры отображения	Обновляет поле с визуализированным графиком
Выбирает тип интерполяции и параметры отображения	Обновляет поле с визуализированным графиком
Задаёт время обновления и шаг	
Выставляет галочку в чекбоксе “Помехи”	Поля X, Y, Z в разделе “Помехи” становятся активны
Задет максимальное отклонение датчиков позиции по осям X, Y, Z	
Нажимает кнопку “Start”	Поле с графиком начинает обновляться согласно заданному интервалу и шагу. Датчики позиции на каждый шаг принимают отклонение, не превышающее заданного
Альтернативный сценарии №1 – Загрузка из файла	
Пользователь	Система
Нажимает на кнопку “Читать из файла”	Предоставляет системное окно выбора файла
Выбирает нужный файл	Считывает файл, устанавливает модель, метод обработки, количество датчиков позиции, помехи, шаг, интервал и настройки отображения
Нажимает кнопку “Start”	Поле с графиком начинает

	обновляться согласно заданному интервалу и шагу. Датчики позиции на каждый шаг принимают отклонение, не превышающее заданного
--	---

Таблица * - Сценарии использования

4.5.2 Графическая схема.

// Макет интерфейса с графом переходов

4.6 Вывод по разделу.

Для разработки программного модуля был выбран фреймворк Qt, который был использован для создания интерфейсного приложения. Исходный код модуля доступен в открытом репозитории на платформе GitHub.

ПРОВЕДЕНИЕ ВЫЧИСЛИТЕЛЬНЫХ ЭКСПЕРИМЕНТОВ И АНАЛИЗ ПОЛУЧЕННЫХ РЕЗУЛЬТАТОВ