

# Содержание

<b>ВВЕДЕНИЕ</b>	<b>4</b>
<b>1 Аналитическая часть</b>	<b>5</b>
1.1 Задача n тел	5
1.1.1 Постановка задачи	5
1.1.2 Аналитические решения	6
1.1.3 Метод Эйлера	7
1.2 Виды 3-х мерных объектов	8
1.3 Способы представления поверхностных моделей	8
1.4 Формализация объектов 3-х мерной сцены	8
1.4.1 Представление полигональных сеток	9
1.5 Алгоритмы удаления невидимых поверхностей	11
1.5.1 Алгоритмы в объектном пространстве	11
1.5.2 Алгоритмы в пространстве экрана	12
1.5.3 Выбор алгоритма удаления невидимых поверхностей	13
1.6 Модели освещения	13
1.6.1 Модель Ламберта	13
1.7 Алгоритм учёта теней	14
<b>2 Конструкторская часть</b>	<b>15</b>
<b>3 Технологическая часть</b>	<b>16</b>
<b>4 Исследовательская часть</b>	<b>17</b>
4.1 Вывод	17
<b>ЗАКЛЮЧЕНИЕ</b>	<b>18</b>
<b>СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННЫХ ИСТОЧНИКОВ</b>	<b>19</b>
<b>Приложение А</b>	<b>20</b>

# ВВЕДЕНИЕ

в небесной механике – известна задача  $n$  тел, Которая заключается в описании относительного движения  $n$  материальных объектов, связанных друг с другом законом всемирного тяготения Ньютона. До сих пор общее решение задачи трёх тел не получено. Проблема не имеет решения в виде однозначных аналитических функций в общем случае, как, например, для двух тел [2]. При этом в различных конфигурациях тела могут образовывать интересные, красивые замкнутые или не замкнутые траектории.

Целью данной работы является разработка программного обеспечения для визуализации задачи  $n$  тел в 3-х мерном пространстве в виде анимации.

Для достижения этой цели необходимо выполнить следующие задачи:

- 1) Анализ физической задачи  $n$  тел и описание метода её решения;
- 2) Анализ существующих методов и алгоритмов для создания динамического изображения трёхмерной сцены;
- 3) Выбор наиболее подходящих алгоритмов для построения трёхмерной сцены;
- 4) Проектирование архитектуры ПО;
- 5) Выбор средств реализации ПО;
- 6) Реализация ПО и выбранных алгоритмов;
- 7) Проведение сравнения точного решения задачи для 2-х тел и решения, полученного программой.

# 1 Аналитическая часть

В данной части будет проведён анализ поставленной задачи, объектов трёхмерной сцены, а также существующих методов построения 3-х мерных сцен.

## 1.1 Задача n тел

### 1.1.1 Постановка задачи

Пусть существует N частиц, представляемых материальными точками с массами  $m_1, \dots, m_N$ , радиус векторами  $\vec{r}_1, \dots, \vec{r}_N$  и векторами скоростей  $\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_N$  в момент времени  $t = 0$ . Попарное взаимодействие точек подчинено закону тяготения ньютона:

$$\vec{F}_{jk} = Gr_{jk}^{\wedge} \frac{m_k m_j}{r_{jk}^2}, \quad (1.1)$$

где

- $\vec{F}_{jk}$  - Сила тяготения, действующая j-ой частицей на k-ю;
- $G = 6.67430 * 10^{-11} m^3 s^{-2} kg^{-1}$  - гравитационная постоянная, константа;
- $\vec{r}_{jk} = \vec{r}_j - \vec{r}_k$  - вектор из точки k-ой частицы в точку j-ой;
- $r_{jk}^{\wedge}$  - единичный вектор из точки k-ой частицы в точку j-ой, задающий направление силы;
- $m_k, m_j$  - массы k-ой и j-ой частиц соответственно;

Так как на k-ю частицу действуют все остальные частицы системы с силами (1.1), а также с учётом того факта, что силы аддитивны, можно получить силу, с которой все частицы действуют на k-ю:

$$\vec{F}_k = Gm_k \sum_{j=1, j \neq k}^N \frac{m_j}{r_{jk}^2} r_{jk}^{\wedge} \quad (1.2)$$

По второму закону Ньютона можно связать силу действующую на частицу с её ускорением:

$$m \frac{d^2 \vec{r}}{dt^2} = \vec{F}, \quad (1.3)$$

где

- $m$  - масса частицы;
- $\vec{r}$  - радиус-вектор частицы;
- $\vec{F}$  - полная сила, действующая на частицу;
- $t$  - интервал времени.

Тогда объединив уравнения (1.2) и (1.3) получим уравнение движения k-ой частицы:

$$m_k \frac{d^2 \vec{r}_k}{dt^2} = Gm_k \sum_{j=1, j \neq k}^N \frac{m_j}{r_{jk}^2} r_{jk}^{\wedge} \quad (1.4)$$

или

$$\frac{d^2 \vec{r}_k}{dt^2} = G \sum_{j=1, j \neq k}^N \frac{m_j}{r_{jk}^2} \hat{r}_{jk} \quad (1.5)$$

Дифференциальные уравнения второго порядка вида (1.5) всех частиц объединяются в систему уравнений:

$$\begin{cases} \frac{d^2 \vec{r}_1}{dt^2} = G \sum_{j=1, j \neq 1}^N \frac{m_j}{r_{j1}^2} \hat{r}_{j1} \\ \dots \\ \frac{d^2 \vec{r}_N}{dt^2} = G \sum_{j=1, j \neq N}^N \frac{m_j}{r_{jN}^2} \hat{r}_{jN} \end{cases} \quad (1.6)$$

Задачей N тел является решение системы уравнений (1.6) движения частиц с течением времени.

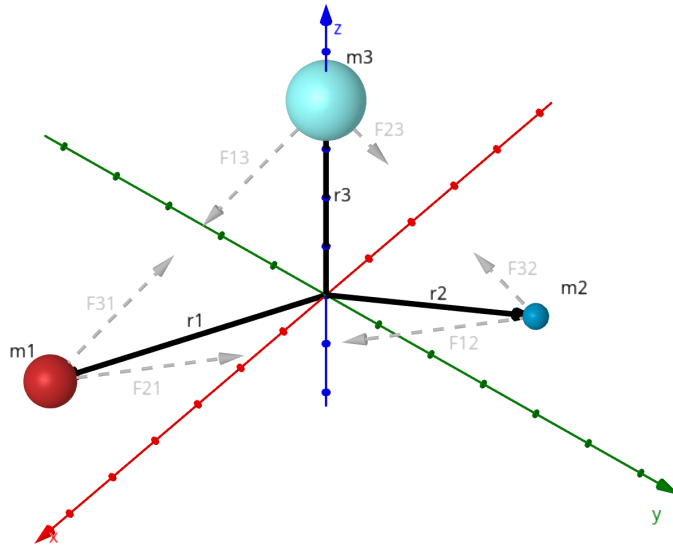


Рисунок 1.1 — "Пример задачи n тел для трёх тел"

### 1.1.2 Аналитические решения

Для случаев  $N = 1$  и  $N = 2$  существуют точные аналитические решения, при этом для  $N = 1$  по законам инерции частица будет двигаться прямолинейно с постоянной скоростью, а в случае  $N = 2$  тела будут двигаться по одной из кривых второго порядка: эллипсу, гиперболе или параболе.

Для случая  $N = 3$  Г.Э. Брунс и А. Пуанкаре показали, что решение общей задачи невозможно выразить через алгебраические или через однозначные трансцендентные функции координат и скоростей тел [1]. Однако в 1912 году Зувльман нашёл точное решение

задачи, но выраженный в виде бесконечных рядов, использовать которые, однако, невозможно в следствие слишком высокой скорости роста кол-ва вычислений [1].

Для случаев  $N \geq 3$  на текущий момент времени не было найдено точного аналитического решения ни в какой форме, однако существуют решения для отдельных конфигураций [2].

### 1.1.3 Метод Эйлера

Поскольку основная задача данной работы визуализация, а не поиск точного решения задачи n тел, то для решения системы уравнений (1.6) будут использованы численные методы интегрирования. Одним из таких является метод эйлера, который и будет использоваться в данной работе [3] [4].

Метод эйлера: для решения задачи Коши вида:

$$\frac{dy}{dt} = f(t, y(t)), 0 \leq t \leq T, y(0) = y_0 \quad (1.7)$$

Введём на отрезке интегрирования сетку  $\omega_\tau = t_n = n\tau, n = 1, 2, \dots$ , при этом будем обозначать  $y_n = y(t_n)$  - сеточную функцию. Тогда разностная схема Эйлера:

$$\frac{y_{n+1} - y_n}{\tau} = f(t_n, y_n) \quad (1.8)$$

Все значения  $y_i$ , кроме  $y_0$  ищутся итерационно по формуле:

$$y_{n+1} = y_n + \tau f(t_n, y_n) \quad (1.9)$$

Для применения метода эйлера для решения системы уравнений (1.6) приведём к системе дифференциальных уравнений первого порядка с помощью введения новых переменных - скоростей  $v_i$

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{d\vec{r}_1}{dt} = \vec{v}_1 \\ \dots \\ \frac{d\vec{r}_N}{dt} = \vec{v}_N \\ \frac{d\vec{v}_1}{dt} = G \sum_{j=1, j \neq 1}^N \frac{m_j}{r_{j1}^2} \hat{r}_{j1} \\ \dots \\ \frac{d\vec{v}_N}{dt} = G \sum_{j=1, j \neq N}^N \frac{m_j}{r_{jN}^2} \hat{r}_{jN} \end{array} \right. \quad (1.10)$$

Такую систему можно решить методом эйлера используя формулу:

$$\begin{cases} \vec{r}_{1(n+1)} = \vec{r}_{1(n)} + \tau \vec{v}_{1(n)} \\ \dots \\ \vec{r}_{N(n+1)} = \vec{r}_{N(n)} + \tau \vec{v}_{N(n)} \\ \vec{v}_{1(n+1)} = \vec{v}_{1(n)} + \tau G \sum_{j=1, j \neq 1}^N \frac{m_j}{\vec{r}_{j1(n)}^2} \hat{\vec{r}}_{j1(n)} \\ \dots \\ \vec{v}_{N(n+1)} = \vec{v}_{N(n)} + \tau G \sum_{j=1, j \neq N}^N \frac{m_j}{\vec{r}_{jN(n)}^2} \hat{\vec{r}}_{jN(n)} \end{cases}, \quad (1.11)$$

где  $\vec{r}_k(n)$  - радиус-вектор k-ой частицы в n-ый шаг сетки, а  $\vec{v}_k(n)$  - скорость k-ой частицы в n-ый шаг сетки.

## 1.2 Виды 3-х мерных объектов

В машинной графике существует 3 основные модели, которыми описываются стереометрические тела [8]: каркасная, поверхностная и твердотельная модели.

- 1) Каркасная модель - простейшая из трёх моделей. Объекты в такой модели задаются с помощью множество точек и рёбер, связывающих эти точки.
- 2) Поверхностная модель - модель, задаётся информация о поверхности, ограничивающей объект. Сама поверхность может задаваться аналитически или с помощью полигональной аппроксимации.
- 3) Твердотельная модель - модель, в которой задана поверхность и информация о том, с какой стороны находится материал.

Так как в данной работе не требуется информации о расположении и распределении материала внутри объектов, то была выбрана поверхностная модель.

## 1.3 Способы представления поверхностных моделей

Существует два подхода к представлению поверхностных моделей в памяти:

- **Аналитический** - задание поверхностей с помощью описания функций и уравнений. Используются для качественного отображения поверхностей вращения и гладких функций;
- **Полигональная сетка** - задание поверхности с помощью набора многоугольников. Если с помощью многоугольников нельзя точно задать поверхность, то с помощью них она аппроксимируются.

## 1.4 Формализация объектов 3-х мерной сцены

Сцена состоит из объектов следующих типов:

- Объект сцены - 3-х мерное тело, передающее относительное расположение матери-

альной точки. Задаётся с помощью полигональной сетки и представляет собой одно из платоновых тел [5]. Тело обладает как визуальными характеристиками: размер, цвет, так и характеристиками материальной точки для физической задачи: масса, положение, линейная скорость.

— Точечный источник света - точка создающий свет определённого цвета распространяющийся во все стороны равномерно. Задаётся положением и интенсивностью света.

— Камера - объект, который задаёт плоскость, на которую будет спроецирована сцена при её отображении. Задаётся положением, направлениями взгляда и вверх, а также расположение и размерами окна.

### 1.4.1 Представление полигональных сеток

Существуют различные способы хранения полигональных сеток в памяти [7].

#### Представление точка-точка

Представление "точка-точка" описывает поверхность с помощью списка точек, у каждой из которых хранится список точек, с которыми она соединена. Информация о рёбрах и гранях поверхности не хранятся явно. Представление продемонстрировано на рисунке 1.2.

#### Представление грань-точка

Представление "грань-точка" описывает поверхность с помощью списка точек и граней. При этом для каждой грани хранятся образующие точки. Представление продемонстрировано на рисунке 1.3.

#### "Крылатое" представление

При крылатом представлении каждого ребра хранятся две точки, образующие его, две грани, которые он образует и 4 ребра, которые соединены с ним – по 2 с каждой точкой. Для каждого ребра хранятся ближайшие ребра по часовой и против часовой стрелок. Представление

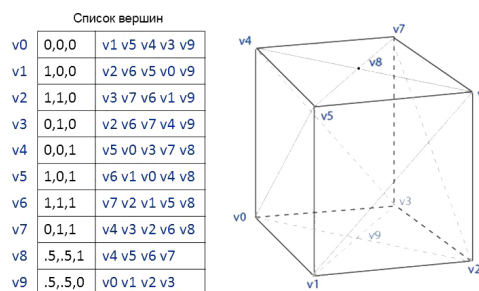


Рисунок 1.2 — "Представление точка-точка"

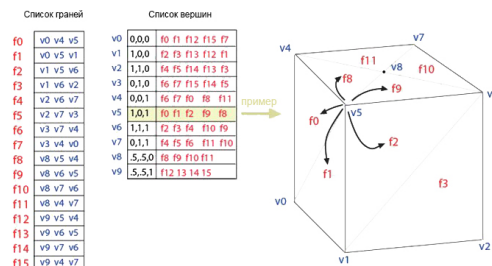


Рисунок 1.3 — "Представление грань-точка"

продемонстрировано на рисунке 1.4.

Таблица 1.1 — Сравнение представлений полигональных сеток

Критерий	"Точка-точка"	"Грань-точка"	"Крылатое"
Кол-во указателей для хранения куба [7]	24	30	192
Получение всех граней	неявное	явное	явное
Получение всех рёбер	неявное	неявное	явное

В данной работе было выбрано представление "грань-точка" так как оно позволяет получать список граней без дополнительных операций, а также не требует для хранения дополнительной информации.

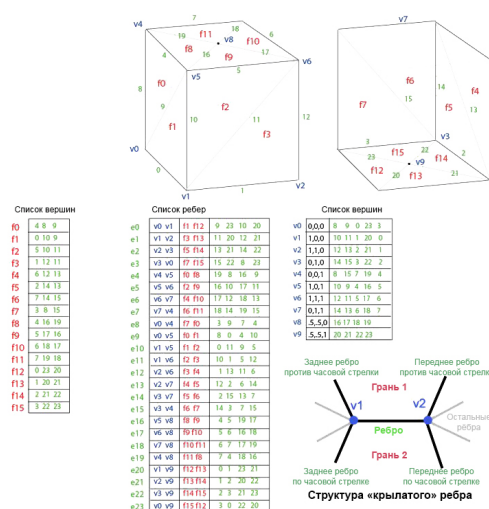


Рисунок 1.4 — "Крылатое представление"



## 1.5 Алгоритмы удаления невидимых поверхностей

Алгоритм удаления невидимых поверхностей является наиболее вычислительно сложной задачей в компьютерной графике [8]. На данном этапе определяются объекты или их части, которые будут отрисованы на экране.

Классифицировать алгоритмы можно по системе координат, в которой они работают:

— **В пространстве объектов** - имеют дело с физической системой координат, в которой заданы объекты. Точность ограничена точностью вычислений.

— **В пространстве экрана** - имеют дела с системой координат, связанной с экраном. Точность ограничена разрешением экрана.

Рассмотрим некоторые алгоритмы подробнее.

### 1.5.1 Алгоритмы в объектном пространстве

#### Алгоритм Робертса

Алгоритм Робертса - первое известное решение задачи удаления невидимых поверхностей [8]. Для работы алгоритма требуются выпуклые тела. Алгоритм состоит из 4-х этапов.

**Первый этап** - подготовка матрицы тела. Матрица тела - матрица, хранящая информацию об уравнениях, задающих плоскости всех граней. Имеет размерность  $4 \times n$ , где  $n$  - число граней тела.

$$V = \begin{pmatrix} a_1 & a_2 & \dots & a_n \\ b_1 & b_2 & \dots & b_n \\ c_1 & c_2 & \dots & c_n \\ d_1 & d_2 & \dots & d_n \end{pmatrix}, \quad (1.12)$$

где  $a_i x + b_i y + c_i z + d_i = 0$  - уравнение  $i$ -ой грани. Матрица должна быть сформирована так, чтобы при умножении на неё точку внутри тела получался вектор положительных чисел.

**Второй этап** - удаление нелицевых граней. На данном этапе удаляются грани, которые экранируются самими объектами.

**Третий этап** - удаление рёбер, экранируемых другими телами. Для этого для каждого оставшегося ребра нужно пустить луч из точки взгляда к точке ребра. Если луч проходит через другие грани, значит эта точка отрезка экранируется.

**Четвёртый этап** - создание рёбер соединения граней. Для этого запоминаются все точки протыкания в предыдущем пункте и попарно соединяются отрезками. Далее эти отрезки также проверяются на экранирование, как и 3-ем пункте.

Алгоритм обеспечивает высокую точность вычислений, но сложный вычислительно и налагает условие выпуклости на тела.

## Алгоритм обратной трассировки лучей

В данном алгоритме удаление невидимых граней происходит за счёт построения луча из точки обзора через каждый пиксель экрана [6]. Таким образом на экран попадают лишь объекты, пересечение которых с лучом происходит ближе к точке обзора. Трассировку луча можно продолжить отражением и преломлением по законам оптики для моделирования зеркального отражения.

### 1.5.2 Алгоритмы в пространстве экрана

#### Алгоритм Варнока

Алгоритм Варнока основан на идее, что для обработки областей с малой плотностью информации мозг человека тратит малое количество времени, а с большой плотностью — больше.

Идея алгоритма в том, чтобы разбивать экран на окна и подокна до тех пор, пока его содержимое не будет элементарным для визуализации, или пока не будет достигнут предел разрешения. На рисунке 1.5 представлен пример разбиения экрана алгоритмом Варнока.

#### Алгоритм использующий z-буфер

Алгоритм z-буфера — один из широко используемых алгоритмов отрисовки удаления невидимых поверхностей.

Основой алгоритма является два буфера, которые имеют размеры экрана в пикселях:

— **Буфер кадра** — используется для хранения значения интенсивности(цвета) каждого пикселя, который будет отрисован на экране. По сути хранит в себе то, как экран будет выглядеть в следующем кадре.

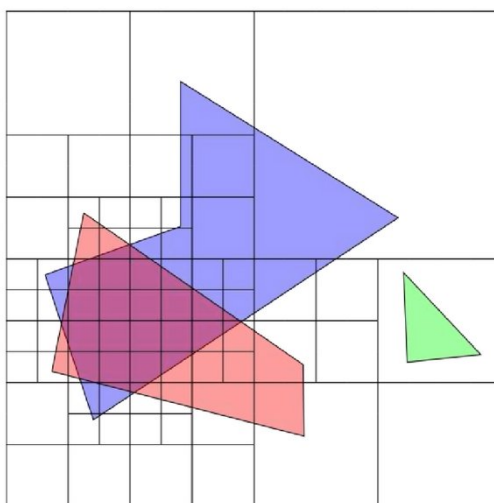


Рисунок 1.5 — "Пример работы алгоритма Варнока"

— **Буфер глубины(z-буфер)** — Используется для хранения глубины каждого пикселя, описанного в буфере кадра. Нужен для определения видимых граней.

Предварительно алгоритм требует проецирование объекта в пространство экрана. Алгоритм растеризует объект и сохраняет его в буфере кадра и глубины, при этом, если глубина очередного пикселя больше, чем уже сохранённого в буфере, то этот пиксель пропускается.

Но при этом алгоритм требует большего объёма памяти, для хранения буферов [8], чем другие алгоритмы, но он обрабатывает только те пиксели, в которых есть объекты.

### 1.5.3 Выбор алгоритма удаления невидимых поверхностей

Таким образом для данной работы является оптимальным использование алгоритма использующего z-буфер.

## 1.6 Модели освещения

Модели освещения в компьютерной графике делятся на 2 больших класса: глобальные и локальные.

Глобальные модели освещения учитывают не только свет от прямых источников, но и отражённый или преломлённый от других объектов. Расчёт такой модели требует больших вычислительных затрат и реализуется с помощью алгоритмов трассировок лучей. Так как в данной работе сцена динамическая и не используется трассировка лучей, то будет использоваться локальная модель освещения

Локальные модели освещения учитывают только прямой свет от источника до рассматриваемого объекта. В данной работе будет использоваться модель Ламберта [8], для расчёта освещения.

### 1.6.1 Модель Ламберта

Свет от источника может быть поглощён, отражён или пропущен телом. Пропускание света требует трассировки лучей, поэтому не рассматривается в локальных моделях.

Отражённый свет зависит от характеристик и положения источника, относительно тела. Отражённый свет бывает диффузным или зеркальным. Диффузное отражение вызывается колебаниями заряженных частиц поверхности тела, которые вызываются поглощением исходного света от источника. При этом свет испускается во все стороны равномерно. Рассчитать интенсивность отражаемого света можно по закону Ламберта:

$$I = I_l k_d \cos(\phi), \quad 0 \leq \phi \leq \frac{\pi}{2}, \quad (1.13)$$

где  $I$  - интенсивность отражённого света,  $I_s$  - интенсивность источника света,  $k_d$  - коэффициент диффузного отражения тела,  $\phi$  - угол между нормалью к поверхности в точке падения и направлением света.

В реальности на объекты падает свет от других объектов, но его точный просчёт сложен, поэтому в локальных моделях он заменяется на рассеянный свет:

$$I = I_a k_a + I_l k_d \cos(\phi), \quad 0 \leq \phi \leq \frac{\pi}{2}, \quad (1.14)$$

где  $I_a$  - интенсивность рассеянного света,  $k_a$  - коэффициент диффузного отражения рассеянного света.

## 1.7 Алгоритм учёта теней

Тени делят на проекционные и собственные. Собственные тени образуются телами на себя, проекционные - образованные другими телами.

Для учёта как проекционных, так собственных теней можно использовать метод теневых карт [6]. Данный метод работает схоже с методом z-буфера. Для каждого источника света строится буфер глубины по алгоритму z-буфера. Значения буфера кадра при этом отбрасываются. Затем при построении изображения из наблюдателя для проверки, что точка освещена источником, она преобразуется в его пространство и глубина точки сравнивается с соответствующим значением в буфере глубины источника. Если точка ближе, то она освещена, иначе находится в тени.

Так как в работе будут использоваться точечные источники света, то для каждого источника необходимо будет построить 6 теневых карт, которые образуют куб, описывающий источник.

## Вывод

В результате аналитической части были описаны теоретические сведения о способах представления объектов программно и методы преобразования этих объектов для отображения на экране. Также были выбраны методы, которые будут использоваться в данной работе.

## **2 Конструкторская часть**

### **Вывод**

### **3 Технологическая часть**

#### **Вывод**

## **4 Исследовательская часть**

### **4.1 Вывод**

# **ЗАКЛЮЧЕНИЕ**



# СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННЫХ ИСТОЧНИКОВ

1. Маркеев, А. П. ЗАДАЧА ТРЕХ ТЕЛ И ЕЕ ТОЧНЫЕ РЕШЕНИЯ [Текст] / А. П. Маркеев // Соревновательный образовательный журнал. — 1999. — № 9. — С. 112-117.
2. Рубинштейн А.И., Городецкая Т.А., Серебренников П.С., Шипов Н.В., Шмаков А.В. ОБ ОДНОМ ЧАСТНОМ СЛУЧАЕ РЕШЕНИЯ ЗАДАЧИ ТРЕХ ТЕЛ // Проблемы современной науки и образования. - Иваново: Проблемы науки, 2017. - С. 6-9.
3. SOME THEORETICAL AND NUMERICAL ASPECTS OF THE N-BODY PROBLEM // LUND UNIVERSITY LIBRARIES URL: <https://lup.lub.lu.se/student-papers/search/publication/4780668> (дата обращения: 12.09.2024).
4. Самарский А. А. ВВЕДЕНИЕ В ЧИСЛЕННЫЕ МЕТОДЫ. - СПб: Лань, 2009. - 288 с.
5. Правильные многогранники. // Большая Российская энциклопедия URL: <https://bigenc.ru/c/pravil-nye-mnogogranniki-6cab23?ysclid=m3t3ptp0y231309393> (дата обращения: 12.09.2024).
6. Компьютерная графика. Рейтрейсинг и растеризация. — СПб.: Питер, 2022. — 224 с.: ил. — (Серия «Библиотека программиста»).
7. On Vertex-Vertex Systems and Their Use in Geometric and Biological Modelling : Диссертация на соискание доктора технических наук / Colin Smith ; THE UNIVERSITY OF CALGARY. — Calgary, 2006. — 204 с.
8. Роджерс Д. Алгоритмические основы машинной графики [Текст] / Роджерс Д. — Москва: Мир, 1989 — 512 с.
9. Design Patterns // Refactoring.Guru URL: <https://refactoring.guru> (дата обращения: 22.10.2024).

# Приложение А