

МИНОБРНАУКИ РОССИИ
САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ
ЭЛЕКТРОТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ
«ЛЭТИ» ИМ. В.И. УЛЬЯНОВА (ЛЕНИНА)
Кафедра САПР

ОТЧЕТ
по лабораторной работе №3
по дисциплине «Компьютерная графика»
Тема: Формирования различных поверхностей с использованием ее
пространственного разворота и ортогонального проецирования на
плоскость при ее визуализации (выводе на экран дисплея)

Студенты гр. 8362

Преподаватель

Ларионова Е.Е.

Матвеев Н.Д.

Матвеева И. В.

Санкт-Петербург

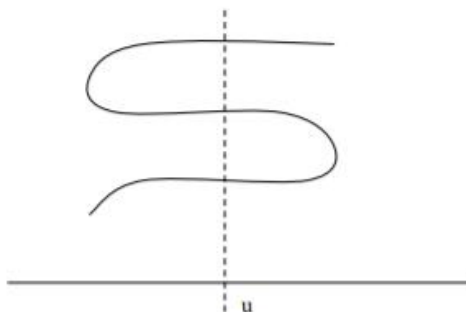
2021

ЗАДАНИЕ

Сформировать билинейную поверхность на основе произвольного задания ее четырех угловых точек. Обеспечить ее поворот относительно осей X и Y .

ТЕОРЕТИЧЕСКАЯ ЧАСТЬ

Поверхности задаются параметрически от двух независимых параметров u и w (отдельно по каждому параметру), т.е. можем задавать неоднозначные поверхности (т.е. для одного и того же значения одного параметра второй может иметь несколько значений):



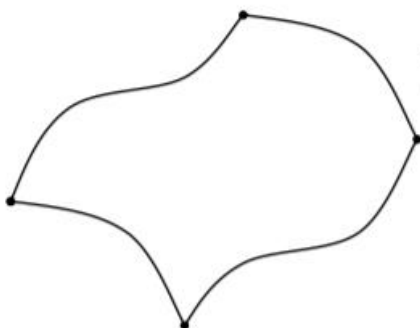
$\bar{Q}(u, w) = f(\bar{P}_i(u, w))$ – параметрическая зависимость поверхности,

позволяющая определить положение координат любой ее точки в функции от значений координат этой поверхности в заданных точках. При этом значение $\bar{Q}(u, w)$ на промежутках задания параметров u и w может определяться (меняться) непрерывно, а значения $\bar{P}_i(u, w)$ задаются для конкретных значений u и w .

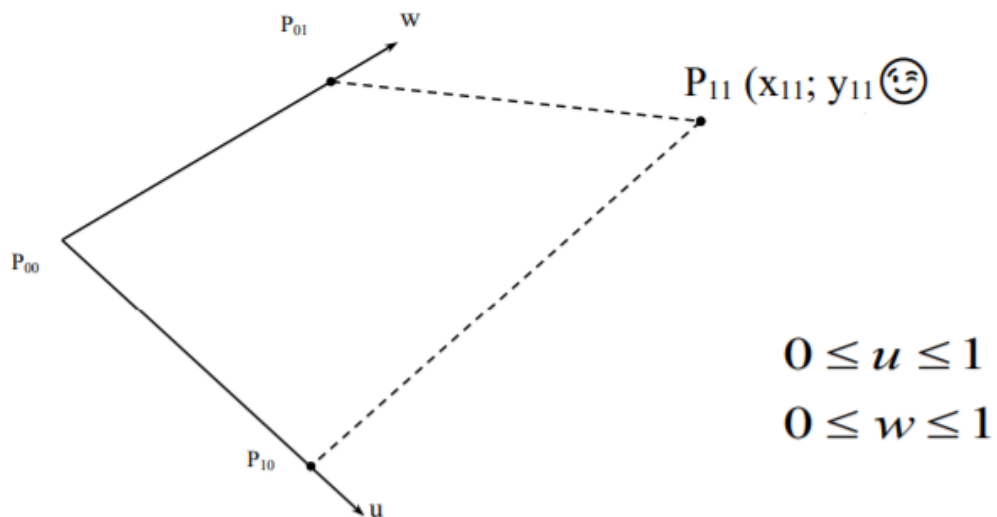
При этом координаты любой точки (X, Y и Z), относящейся к поверхности определяются исходя из соответствующих координат (X, Y и Z) точек задания и задающей функции, которая для всех координат одинаковая, т.е.

$$X(u, w) = f(X_i(u, w)) \quad \text{и т.д.}$$

1. Простейшими трехмерными поверхностями являются Билинейные поверхности. их задают на ограниченном участке



Для такого участка поверхности требуется задание в пространстве 4-х угловых точек на поверхности



Тогда уравнение билинейчатой поверхности представляется как:

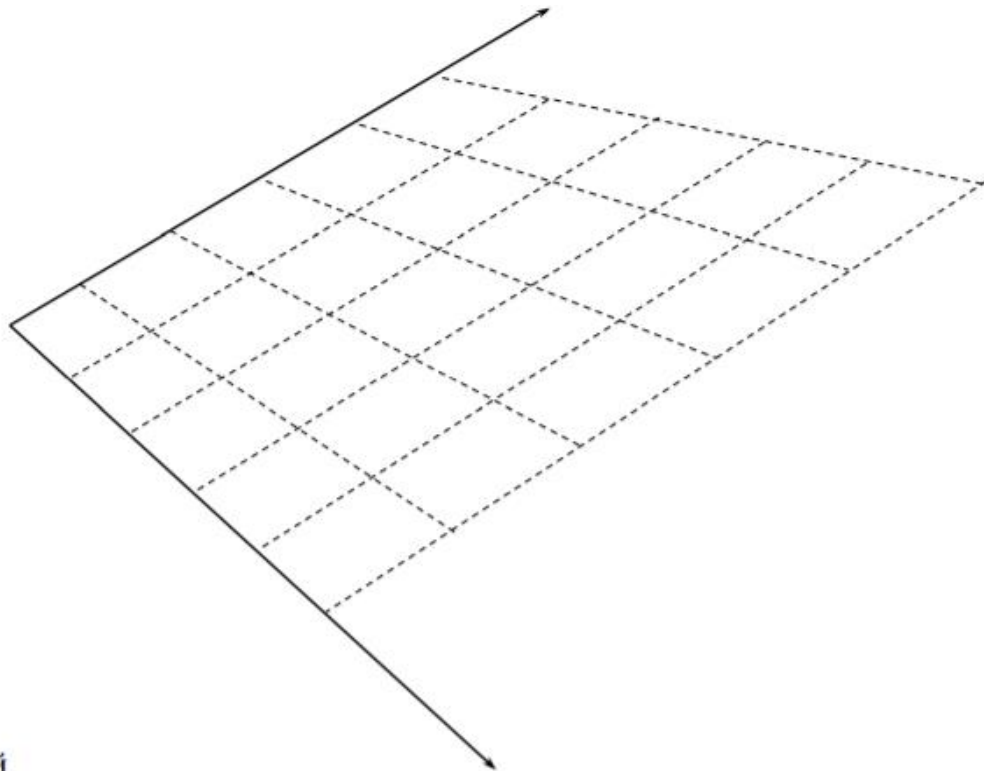
$$\bar{Q}(u, w) = P_{00}(1-u)(1-w) + P_{01}(1-u)w + P_{10}u(1-w) + P_{11}uw$$

Если $u=0$; $w=0$, то попадаем в точку $P_{00} = \bar{Q}(u, w)$

Если $u=1$; $w=0$, то попадаем в точку $P_{10} = \bar{Q}(u, w)$

Если $u=1$; $w=1$, то попадаем в точку $P_{11} = \bar{Q}(u, w)$

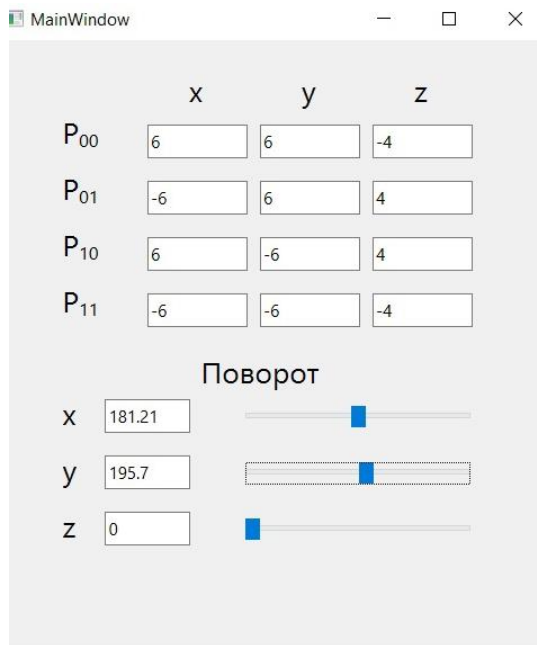
Если по каждому параметру разделим на 5, то получаем сетку с линейной



аппроксимацией

РЕАЛИЗАЦИЯ ПРОГРАММЫ

При запуске программы открываются 2 окна «MainWindow» и «Form». В «MainWindow» задаются координаты точек. В «Form» служит для отрисовки билинейной поверхности (Рисунок 1 и Рисунок 2).



	x	y	z
P ₀₀	6	6	-4
P ₀₁	-6	6	4
P ₁₀	6	-6	4
P ₁₁	-6	-6	-4

Поворот

	Value	Slider
x	181.21	[Slider]
y	195.7	[Slider]
z	0	[Slider]

Рисунок 1 – Окно «MainWindow»

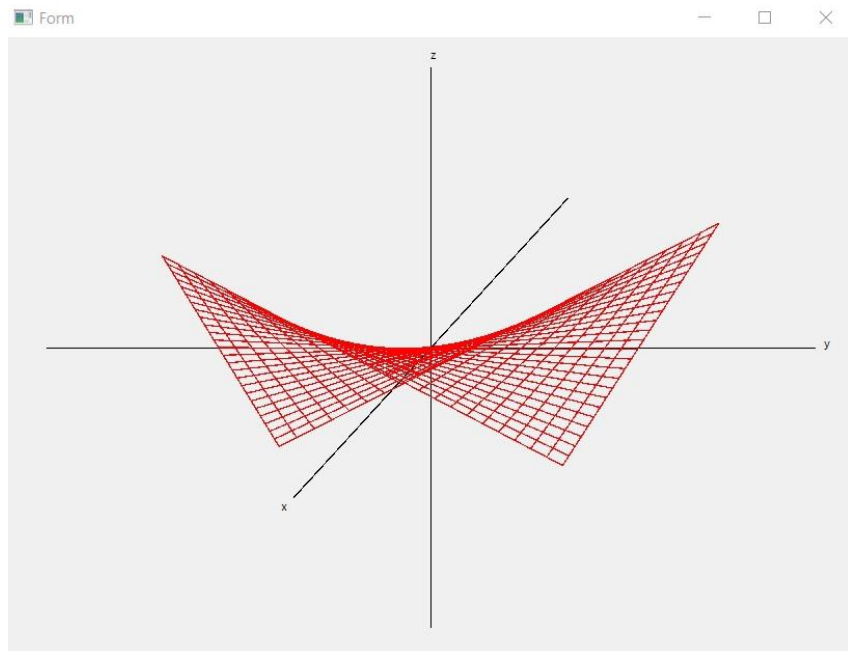


Рисунок 1 – Окно «Form»

ПРИЛОЖЕНИЕ 1 – КОД ПРОГРАММЫ

Файл main.cpp

```
#include "mainwindow.h"

#include <application.h>

int main(int argc, char *argv[])
{
    Application a(argc, argv);
    return a.exec();
}
```

Файл mainwindow.cpp

```
#include "mainwindow.h"
#include "ui_mainwindow.h"

MainWindow::MainWindow(QWidget *parent)
    : QMainWindow(parent)
    , ui(new Ui::MainWindow)
{
    ui->setupUi(this);
}

MainWindow::~MainWindow()
{
    delete ui;
}

control_state MainWindow::get_state()
{
    control_state tmp;
    tmp.x_rot = ui->lineEdit_x_rot->text().toDouble();
    tmp.y_rot = ui->lineEdit_y_rot->text().toDouble();
    tmp.z_rot = ui->lineEdit_z_rot->text().toDouble();

    tmp.p[0].x = ui->lineEdit_x_1->text().toDouble();
    tmp.p[0].y = ui->lineEdit_y_1->text().toDouble();
    tmp.p[0].z = ui->lineEdit_z_1->text().toDouble();

    tmp.p[1].x = ui->lineEdit_x_2->text().toDouble();
    tmp.p[1].y = ui->lineEdit_y_2->text().toDouble();
    tmp.p[1].z = ui->lineEdit_z_2->text().toDouble();

    tmp.p[2].x = ui->lineEdit_x_3->text().toDouble();
    tmp.p[2].y = ui->lineEdit_y_3->text().toDouble();
}
```

```

        tmp.p[2].z = ui->lineEdit_z_3->text().toDouble();

        tmp.p[3].x = ui->lineEdit_x_4->text().toDouble();
        tmp.p[3].y = ui->lineEdit_y_4->text().toDouble();
        tmp.p[3].z = ui->lineEdit_z_4->text().toDouble();

        return tmp;
    }

void MainWindow::send_state()
{
    emit send_control(get_state());
}

//дикая пачка служебных слотов
void MainWindow::on_lineEdit_x_1_textChanged(const
QString &arg1)
{
    send_state();
}
void MainWindow::on_lineEdit_y_1_textChanged(const
QString &arg1)
{
    send_state();
}
void MainWindow::on_lineEdit_z_1_textChanged(const
QString &arg1)
{
    send_state();
}
void MainWindow::on_lineEdit_x_2_textChanged(const
QString &arg1)
{
    send_state();
}
void MainWindow::on_lineEdit_y_2_textChanged(const
QString &arg1)
{
    send_state();
}
void MainWindow::on_lineEdit_z_2_textChanged(const
QString &arg1)
{
    send_state();
}
void MainWindow::on_lineEdit_x_3_textChanged(const
QString &arg1)

```

```

{
    send_state();
}
void MainWindow::on_lineEdit_y_3_textChanged(const
QString &arg1)
{
    send_state();
}
void MainWindow::on_lineEdit_z_3_textChanged(const
QString &arg1)
{
    send_state();
}
void MainWindow::on_lineEdit_x_4_textChanged(const
QString &arg1)
{
    send_state();
}
void MainWindow::on_lineEdit_y_4_textChanged(const
QString &arg1)
{
    send_state();
}
void MainWindow::on_lineEdit_z_4_textChanged(const
QString &arg1)
{
    send_state();
}

void MainWindow::on_lineEdit_x_rot_textChanged(const
QString &arg1)
{
    int tmp =
static_cast<int>(arg1.toDouble()*100)%36001;
    ui->horizontalSlider_x->setValue(tmp);
    ui->lineEdit_x_rot-
>setText(QString::number(0.01*tmp));
    send_state();
}

void MainWindow::on_horizontalSlider_x_valueChanged(int
value)
{
    ui->lineEdit_x_rot-
>setText(QString::number(0.01*value));
    send_state();
}

```



```

void MainWindow::on_lineEdit_y_rot_textChanged(const
QString &arg1)
{
    int tmp =
static_cast<int>(arg1.toDouble()*100)%36001;
    ui->horizontalSlider_y->setValue(tmp);
    ui->lineEdit_y_rot-
>setText(QString::number(0.01*tmp));
    send_state();
}

void MainWindow::on_horizontalSlider_y_valueChanged(int
value)
{
    ui->lineEdit_y_rot-
>setText(QString::number(0.01*value));
    send_state();
}

void MainWindow::on_lineEdit_z_rot_textChanged(const
QString &arg1)
{
    int tmp =
static_cast<int>(arg1.toDouble()*100)%36001;
    ui->horizontalSlider_z->setValue(tmp);
    ui->lineEdit_z_rot-
>setText(QString::number(0.01*tmp));
    send_state();
}

void MainWindow::on_horizontalSlider_z_valueChanged(int
value)
{
    ui->lineEdit_z_rot-
>setText(QString::number(0.01*value));
    send_state();
}

```

Файл drawwindow.cpp

```

#include "drawwindow.h"
#include "ui_drawwindow.h"

DrawWindow::DrawWindow(QWidget *parent) :
    QWidget(parent),
    ui(new Ui::DrawWindow)

```

```

{
    ds = nullptr;
    ui->setupUi(this);
}

DrawWindow::~DrawWindow()
{
    delete ui;
}

void DrawWindow::receive_draw(draw_state *rds)
{
    ds=rds;
    repaint();
}

void DrawWindow::paintEvent (QPaintEvent *event)
{
    Q_UNUSED(event);
    QPainter painter(this);
    QFont font;

    support_state s;
    s.xred = 0.5;
    s.cw = 0.5*rect().width();
    s.ch = 0.5*rect().height();

    qreal xshift = 0.08;

    qreal xcw = s.cw * xshift;
    qreal xch = s.ch * xshift;
    qreal cmw = s.cw / 10;
    qreal cmh = s.ch / 10;

    int num = 5;
    if (ds!=nullptr)
    {
        num = ds->max;
    }
    s.ew = (s.cw - cmw) / (num + 5);
    s.eh = (s.ch - cmh) / (num + 5);

    qreal c = s.cw>s.ch?s.ch:s.cw;
    qreal cf = 0.03 * c;

    font.setPointSize(cf);
}

```

```

painter.setFont(font);

painter.setPen(QPen(Qt::black));

QLineF Ox(2*s.cw-cmw-s.cw*s.xred-
xcw,0+cmh+s.ch*s.xred-xch,0+cmw+s.cw*s.xred+xcw,2*s.ch-
cmh-s.ch*s.xred+xch);
QLineF Oy(0+cmw,s.ch,2*s.cw-cmw,s.ch);
QLineF Oz(s.cw,2*s.ch-cmh,s.cw,0+cmh);

s.ex = Ox.unitVector().p2()-Ox.unitVector().p1();
s.ey = Oy.unitVector().p2()-Oy.unitVector().p1();
s.ez = Oz.unitVector().p2()-Oz.unitVector().p1();

painter.drawLine(Ox);
painter.drawLine(Oy);
painter.drawLine(Oz);

painter.drawText(Ox.p2()+ 2*cf*s.ex,"x");
painter.drawText(Oy.p2()+ cf*s.ey,"y");
painter.drawText(Oz.p2()+ cf*s.ez,"z");

if (ds != nullptr)
{
    painter.setPen(QPen(Qt::red));
    for (size_t i = 0; i < ds->num; i++)
    {
        for (size_t j = 0; j < ds->num; j++)
        {
            if (i != ds->num-1)
            {
                painter.drawLine(transform(ds-
>d[i][j],s),transform(ds->d[i+1][j],s));
            }
            if (j != ds->num-1)
            {
                painter.drawLine(transform(ds-
>d[i][j],s),transform(ds->d[i][j+1],s));
            }
        }
    }
}

```

```

QPointF DrawWindow::transform(PointF3D a, support_state
s)
{
    QPointF tmp;
    tmp.setX(s.cw + (a.y*s.ey.rx()+
a.x*s.ex.rx()*s.xred )*s.ew);
    tmp.setY(s.ch + (a.z*s.ez.ry()+
a.x*s.ex.ry()*s.xred )*s.eh);

    return tmp;
}

```

Файл application.cpp

```

#include "application.h"

#define STEP 0.04

Application::Application(int argc, char *argv[])
: QApplication(argc,argv)
{
    m = new MainWindow;
    m->show();
    d = new DrawWindow;
    d->show();
    connect(m,SIGNAL(send_control(control_state)),
            this,SLOT(get_control(control_state)));
    connect(this,SIGNAL(send_draw(draw_state*)),
            d,SLOT(recive_draw(draw_state*)));
}

void Application::get_control(control_state cs)
{
    draw_state *ds = new draw_state;
    double x_ang = 2*M_PI*cs.x_rot/360;
    double y_ang = 2*M_PI*cs.y_rot/360;
    double z_ang = 2*M_PI*cs.z_rot/360;

    Mmatrix Tx(3,3),Ty(3,3),Tz(3,3);

    //блок с нахождением максимальной координаты
    ds->max = 0;
    for (size_t i = 0; i < 4; i++)
    {
        if (qAbs(cs.p[i].x > ds->max))
        {

```

```

        ds->max = static_cast<int>(cs.p[i].x);
    }
    if (qAbs(cs.p[i].y > ds->max))
    {
        ds->max = static_cast<int>(cs.p[i].y);
    }
    if (qAbs(cs.p[i].y > ds->max))
    {
        ds->max = static_cast<int>(cs.p[i].y);
    }
}

```

```

//Матрица поворота по x
Tx.data[0][0] = 1;
Tx.data[0][1] = 0;
Tx.data[0][2] = 0;
Tx.data[1][0] = 0;
Tx.data[1][1] = cos(x_ang);
Tx.data[1][2] = -sin(x_ang);
Tx.data[2][0] = 0;
Tx.data[2][1] = sin(x_ang);
Tx.data[2][2] = cos(x_ang);

```

```

//Матрица поворота по y
Ty.data[0][0] = cos(y_ang);
Ty.data[0][1] = 0;
Ty.data[0][2] = sin(y_ang);
Ty.data[1][0] = 0;
Ty.data[1][1] = 1;
Ty.data[1][2] = 0;
Ty.data[2][0] = -sin(y_ang);
Ty.data[2][1] = 0;
Ty.data[2][2] = cos(y_ang);

```

```

//Матрица поворота по z
Tz.data[0][0] = cos(z_ang);
Tz.data[0][1] = -sin(z_ang);
Tz.data[0][2] = 0;
Tz.data[1][0] = sin(z_ang);
Tz.data[1][1] = cos(z_ang);
Tz.data[1][2] = 0;
Tz.data[2][0] = 0;
Tz.data[2][1] = 0;
Tz.data[2][2] = 1;

```

```

for (size_t i = 0; i < 4; i++)
{

```

```

        Mmatrix tmp(1,3),res(1,3);
        tmp.data[0][0] = cs.p[i].x;
        tmp.data[0][1] = cs.p[i].y;
        tmp.data[0][2] = cs.p[i].z;

        res = ((tmp * Tx) *Ty) * Tz;
        cs.p[i].x = res.data[0][0];
        cs.p[i].y = res.data[0][1];
        cs.p[i].z = res.data[0][2];
    }

    ds->num = static_cast <size_t> (1.0/STEP) +1;

    for (size_t i = 0; i < ds->num; i++)
    {
        std::vector <PointF3D> tmp;

        for (size_t j = 0; j < ds->num; j++)
        {
            PointF3D tmp_p;
            tmp_p.x = cs.p[0].x*(1-i*STEP)*(1-j*STEP) +
cs.p[2].x*(1-i*STEP)*(j*STEP) + cs.p[1].x*(i*STEP)*(1-
j*STEP) + cs.p[3].x*(i*STEP)*(j*STEP);
            tmp_p.y = cs.p[0].y*(1-i*STEP)*(1-j*STEP) +
cs.p[2].y*(1-i*STEP)*(j*STEP) + cs.p[1].y*(i*STEP)*(1-
j*STEP) + cs.p[3].y*(i*STEP)*(j*STEP);
            tmp_p.z = cs.p[0].z*(1-i*STEP)*(1-j*STEP) +
cs.p[2].z*(1-i*STEP)*(j*STEP) + cs.p[1].z*(i*STEP)*(1-
j*STEP) + cs.p[3].z*(i*STEP)*(j*STEP);
            tmp.push_back(tmp_p);
        }
        ds->d.push_back(tmp);
    }

    emit(send_draw(ds));
}

```