

Московский авиационный институт
(национальный исследовательский университет)

Факультет информационных технологий и прикладной
математики

Кафедра вычислительной математики и программирования

Лабораторная работа №2 по курсу «Компьютерная графика»
Тема: Каркасная визуализация выпуклого многогранника.
Удаление невидимых линий

Студент: И. Д. Недосеков
Преподаватель: Чернышов Л. Н.
Группа: М8О-306Б-19
Дата:
Оценка:
Подпись:

Москва, 2021

Содержание

1	Постановка задачи	2
2	Описание программы	3
3	Листинг программы	4
4	Тесты	13
1	Наборы тестов	13
2	Визуализация тестов	13
5	Выводы	15

1 Постановка задачи

Лабораторная работа №2

Разработать формат представления многогранника и процедуру его каркасной отрисовки в ортографической и изометрической проекциях. Обеспечить удаление невидимых линий и возможность пространственных поворотов и масштабирования многогранника. Обеспечить автоматическое центрирование и изменение размеров изображения при изменении размеров окна

Вариант:

17. Гранная прямая правильная усеченная пирамида

2 Описание программы

Программа написана на Golang[2] и Gtk[1] для пользовательского интерфейса. Разметка интерфейса хранится в main.glade, все расчеты точек графика и отрисовки в render.go. Проверка на видимость граней происходит через алгоритм Робертса[3]. В matrices.go операции по работе с координатами фигуры, таких как нахождение уравнение поверхности, поворот фигуры и тд.

Инструкция по установке:

- установить библиотеку [GTK](#)
- установить среду разработки [Golang](#)
- установить библиотеки для Golang (командой такого вида) `go get -v {репозиторий github}`
 - goGtk [github.com/gotk3/gotk3/gtk](#)
 - goCairo [github.com/gotk3/gotk3/cairo](#)
- скопировать файлы main.go, render.go, matrices.go, main.glade
- перейти в директорию проекта и запустить через команду `go run .`

3 Листинг программы

```
main.go
1 package main
2
3 import (
4     "log"
5
6     "github.com/gotk3/gotk3/gtk"
7 )
8
9 type Edge struct {
10     u, v Point
11 }
12
13 type GlobalObj struct {
14     figure          []Edge
15     figure_matr     [][]float64
16     figure_center, camera_point Point
17 }
18
19 var settings GlobalObj
20
21 func buildEdges(points []Point) (res []Edge) {
22     for i, point := range points[:4] {
23         res = append(res,
24             Edge{point, points[i+4]},
25             Edge{point, points[(i+1)%4]})
26     }
27     for i, point := range points[4:] {
28         res = append(res, Edge{point, points[(i+1)%4+4]})
29     }
30     return
31 }
32
33 func matr2Points(matr [][]float64) (res []Point) {
34     res = make([]Point, len(matr))
35     for i, point := range matr {
36         res[i] = Point{point[0], point[1], point[2]}
37     }
38     return
39 }
40
41 func calculateFigure(halfDist float64) ([]Edge, [][]float64, Point) {
```

```

42     upperHalf := halfDist / 2
43     points := []Point{
44         {halfDist, halfDist, 1}, {-halfDist, halfDist, 1}, {-halfDist, -halfDist,
45             ↪ 1}, {halfDist, -halfDist, 1},
46         {upperHalf, upperHalf, upperHalf + 20}, {-upperHalf, upperHalf, upperHalf +
47             ↪ 20}, {-upperHalf, -upperHalf, upperHalf + 20}, {upperHalf, -upperHalf,
48             ↪ upperHalf + 20},
49     }
50
51     res := buildEdges(points)
52     res_matr := fig2matr(points)
53     center := getInnerPoint(res_matr)
54     return res, res_matr, center
55 }
56
57 func fig2matr(fig []Point) (matr [][]float64) {
58     matr = make([][]float64, len(fig))
59     for i, p := range fig {
60         matr[i] = []float64{p.x, p.y, p.z}
61     }
62     return
63 }
64
65 func rotateFig(matr [][]float64) {
66     settings.figure_matr, _ = multiplayMatr(settings.figure_matr, matr)
67     settings.figure = buildEdges(matr2Points(settings.figure_matr))
68     log.Println("Figure rotated by", matr)
69 }
70
71 func init() {
72     gtk.Init(nil)
73     settings.figure, settings.figure_matr, settings.figure_center =
74         ↪ calculateFigure(50)
75     settings.camera_point = Point{0, 0, -5}
76     log.Println("Init past, fig", settings.figure)
77 }
78
79 func bindButton(builder *gtk.Builder, name string, callback func()) {
80     obj, err := builder.GetObject(name)
81     if err != nil {
82         log.Fatal(err)
83     }
84     button := obj.(*gtk.Button)

```

```

82     button.Connect("clicked", func() {
83         log.Println(name, "clicked")
84         callback()
85     })
86 }
87
88 func main() {
89
90     builder, err := gtk.BuilderNew()
91     if err != nil {
92         log.Fatal(err)
93     }
94
95     err = builder.AddFromFile("main.glade")
96     if err != nil {
97         log.Fatal(err)
98     }
99
100    obj, err := builder.GetObject("draw_area")
101    if err != nil {
102        log.Fatal(err)
103    }
104
105    da := obj.(*gtk.DrawingArea)
106    da.Connect("draw", drawCanwas)
107    da.Connect("draw", draw_figure)
108
109    bindButton(builder, "up_b", func() { rotateFig(rotateUp) })
110    bindButton(builder, "down_b", func() { rotateFig(rotateDown) })
111    bindButton(builder, "left_b", func() { rotateFig(rotateLeft) })
112    bindButton(builder, "right_b", func() { rotateFig(rotateRight) })
113
114    obj, err = builder.GetObject("main_window")
115    if err != nil {
116        log.Fatal(err)
117    }
118
119    win := obj.(*gtk.Window)
120    win.Connect("destroy", func() {
121        gtk.MainQuit()
122    })
123    win.SetTitle("LR 2 Ivan Nedosekov")
124
125    win.ShowAll()

```

```

126         gtk.Main()
127
128     }
129

```

render.go

```

1  package main
2
3  import (
4      "log"
5      "math"
6
7      "github.com/gotk3/gotk3/cairo"
8      "github.com/gotk3/gotk3/gtk"
9  )
10
11 func drawCanvas(da *gtk.DrawingArea, cr *cairo.Context) {
12     cr.SetSourceRGB(255, 255, 255)
13
14     w, h := da.GetAllocatedWidth(), da.GetAllocatedHeight()
15
16     cr.Rectangle(0, 0, float64(w), float64(h))
17     cr.Fill()
18     log.Printf("Draw Canvas w=%d, h=%d", w, h)
19 }
20
21 func calculateArrowPoints(startX, startY, endX, endY, legth float64) (x1, y1, x2,
22     ↪ y2 float64) {
23     const wingsAngel = math.Pi / 10
24     angle := math.Atan2(endY-startY, endX-startX) + math.Pi
25     x1 = endX + legth*math.Cos(angle-wingsAngel)
26     y1 = endY + legth*math.Sin(angle-wingsAngel)
27     x2 = endX + legth*math.Cos(angle+wingsAngel)
28     y2 = endY + legth*math.Sin(angle+wingsAngel)
29     log.Printf("Calculated x1=%f, y1=%f, x2=%f, y2=%f, ang1=%f, ang2=%f", x1, y1, x2,
30     ↪ y2, math.Cos(angle-wingsAngel), math.Cos(angle+wingsAngel))
31     return
32 }
33
34 func drawArrows(cr *cairo.Context, startX, startY, endX, endY float64) {
35     cr.MoveTo(startX, startY)
36     cr.LineTo(endX, endY)
37 }

```



```

36     x1, y1, x2, y2 := calculateArrowPoints(startX, startY, endX, endY, 10)
37     cr.MoveTo(endX, endY)
38     cr.LineTo(x1, y1)
39     cr.MoveTo(endX, endY)
40     cr.LineTo(x2, y2)
41     cr.Stroke()
42 }
43
44 func rotatePoint(angle, cx, cy, x, y float64) (float64, float64) {
45     s := math.Sin(angle)
46     c := math.Cos(angle)
47
48     // translate point back to origin:
49     x -= cx
50     y -= cy
51
52     // rotate point
53     xnew := x*c - y*s
54     ynew := x*s + y*c
55
56     // translate point back:
57     x = xnew + cx
58     y = ynew + cy
59     return x, y
60 }
61
62 func drawAxis(da *gtk.DrawingArea, cr *cairo.Context) {
63     cr.SetSourceRGB(0, 0, 0)
64     cr.SetLineWidth(1)
65     w, h := float64(da.GetAllocatedWidth()), float64(da.GetAllocatedHeight())
66
67     horizontalPadding := w * 0.02
68     verticalPadding := h * 0.05
69
70     startX, startY := horizontalPadding, h-verticalPadding
71     endX, endY := w-horizontalPadding, h-verticalPadding
72
73     drawArrows(cr, startX, startY, endX, endY)
74
75     startX, startY = horizontalPadding, h-verticalPadding
76     endX, endY = horizontalPadding, verticalPadding
77
78     drawArrows(cr, startX, startY, endX, endY)
79

```

```

80     startX, startY = horizontalPadding, h-verticalPadding
81     endX, endY = rotatePoint(-math.Pi/600, horizontalPadding, h-verticalPadding,
82     ↪ (w-horizontalPadding)*1/7, (h-verticalPadding)*1/7)
83
84     drawArrows(cr, startX, startY, endX, endY)
85
86     log.Printf("Axis rendered: w=%f h=%f hpad=%f\n", w, h, horizontalPadding)
87 }
88
89 type Point struct {
90     x, y, z float64
91 }
92
93 func draw_figure(da *gtk.DrawingArea, cr *cairo.Context) {
94
95     cr.SetSourceRGB(0, 0, 0)
96     cr.SetLineWidth(1)
97     w, h := float64(da.GetAllocatedWidth()), float64(da.GetAllocatedHeight())
98     cX, cY := w/2, h/2
99
100     //tmp_fig := make([]Edge, len(settings.figure))
101     //copy(tmp_fig, settings.figure)
102
103     type args struct{ a, b Edge }
104     var planes []args
105     for i := 0; i < 8; i += 2 {
106         planes = append(planes, args{settings.figure[i], settings.figure[i+1]})
107     }
108     // donw plane
109     planes = append(planes, args{settings.figure[1], settings.figure[5]})
110     // upper plane
111     planes = append(planes, args{settings.figure[8], settings.figure[9]})
112     //log.Println("given figure", settings.figure)
113
114     log.Println("constructed plane by edges")
115     for i, p := range planes {
116         log.Println("plane", i, p)
117     }
118
119     var A, B, C, D float64
120     visible_edge := make(map[Edge]struct{})
121
122     for i, plane := range planes {
123         A, B, C, D = findPlane(plane.a, plane.b, settings.figure_center)

```

```

123
124     if !is_visible(A, B, C, D, settings.figure_center, settings.camera_point) {
125         log.Println("Plane", i, A, B, C, D, "skipped")
126         continue
127     }
128     switch i {
129         case 5:
130             log.Println("Upper visible")
131             for j := 8; j < 12; j++ {
132                 visible_edge[settings.figure[j]] = struct{}{}
133             }
134         case 4:
135             log.Println("Down visible")
136             for j := 1; j < 8; j += 2 {
137                 visible_edge[settings.figure[j]] = struct{}{}
138             }
139         default:
140             log.Println(i, "plane visible")
141             j := i * 2
142             visible_edge[settings.figure[j]] = struct{}{}
143             visible_edge[settings.figure[j+1]] = struct{}{}
144             visible_edge[settings.figure[(j+2)%8]] = struct{}{}
145             visible_edge[settings.figure[i+8]] = struct{}{}
146
147     }
148 }
149
150 tmp_fig := make(map[Edge]Edge)
151 for edge := range visible_edge {
152     u := edge.u
153     v := edge.v
154     tmp_fig[edge] = Edge{Point{cX + u.x, cY + u.y, -1}, Point{cX + v.x, cY + v.y,
155         ↪ -1}}
156 }
157 log.Println("Pased norming", tmp_fig)
158
159 for _, edge := range tmp_fig {
160     log.Println("Draw edge", edge)
161     cr.MoveTo(edge.u.x, edge.u.y)
162     cr.LineTo(edge.v.x, edge.v.y)
163 }
164 cr.Stroke()
165 }

```

```
1 package main
2
3 import (
4     "errors"
5     "log"
6     "math"
7 )
8
9 func multiplayMatr(a, b [][]float64) ([][]float64, error) {
10     if len(a[0]) != len(b) {
11         return nil, errors.New("not multiplicatable martcies")
12     }
13     res := make([][]float64, len(a))
14     for i := 0; i < len(a); i++ {
15         res[i] = make([]float64, len(b[0]))
16         for j := 0; j < len(b); j++ {
17             for r := 0; r < len(a[0]); r++ {
18                 res[i][j] += a[i][r] * b[r][j]
19             }
20         }
21     }
22     return res, nil
23 }
24
25
26 const alpha = math.Pi / 6
27
28 var rotateUp = [][]float64{
29     {1, 0, 0},
30     {0, math.Cos(alpha), -math.Sin(alpha)},
31     {0, math.Sin(alpha), math.Cos(alpha)}}
32
33 var rotateDown = [][]float64{
34     {1, 0, 0},
35     {0, math.Cos(-alpha), -math.Sin(-alpha)},
36     {0, math.Sin(-alpha), math.Cos(-alpha)}}
37
38 var rotateLeft = [][]float64{
39     {math.Cos(alpha), -math.Sin(alpha), 0},
40     {math.Sin(alpha), math.Cos(alpha), 0},
41     {0, 0, 1}}
42
```

```

43 var rotateRight = [][]float64{
44     {math.Cos(-alpha), -math.Sin(-alpha), 0},
45     {math.Sin(-alpha), math.Cos(-alpha), 0},
46     {0, 0, 1}}
47
48 func is_inner_dot(A, B, C, D float64, p Point) bool {
49     return A*p.x+B*p.y+C*p.z+D >= 0
50 }
51 func findPlane(a, b Edge, innerPoint Point) (A, B, C, D float64) {
52
53     p := []Point{a.u, a.v, b.v}
54     log.Println("find plane to points", p)
55
56     det := [3][3]float64{
57         {},
58         {p[1].x - p[0].x, p[1].y - p[0].y, p[1].z - p[0].z},
59         {p[2].x - p[0].x, p[2].y - p[0].y, p[2].z - p[0].z}}
60
61     det1 := det[1][1]*det[2][2] - (det[1][2] * det[2][1])
62     det2 := det[1][0]*det[2][2] - (det[1][2] * det[2][0])
63     det3 := det[1][0]*det[2][1] - (det[1][1] * det[2][0])
64
65     // log.Printf("det1 %f\n det2 %f\n det3 %f\n", det1, det2, det3)
66
67     A = det1
68     D = -p[0].x * det1
69     B = -det2
70     D -= -p[0].y * det2
71     C = det3
72     D += -p[0].z * det3
73     log.Println("Finded coefs", A, B, C, D)
74     if is_inner_dot(A, B, C, D, innerPoint) {
75         log.Print("Calculated positive normal to dot")
76         return A, B, C, D
77     } else {
78         log.Print("Calculated negative normal to dot")
79         return -A, -B, -C, -D
80     }
81 }
82
83 type Vector struct{ i, j, k float64 }
84
85 func dotProduct(a, b Vector) float64 {
86     res := a.i*b.i + a.j*b.j + a.k*b.k

```

```

87     log.Println("Product of", a, b, "is", res)
88     return res
89 }
90
91 func is_visible(A, B, C, D float64, innerPoint, cameraPoint Point) bool {
92     N := Vector{A, B, C}
93     Cam := Vector{innerPoint.x - cameraPoint.x, innerPoint.y - cameraPoint.y,
94         ↪ innerPoint.z - cameraPoint.z}
95     log.Println("Checking visible N", N, "Cam", Cam, "camPoint", cameraPoint,
96         ↪ "inner", innerPoint, "D", D)
97     return dotProduct(N, Cam) > 0
98 }
99
100 func getInnerPoint(figure [][]float64) Point {
101     var res Point
102     for _, point := range figure {
103         res.x += point[0]
104         res.y += point[1]
105         res.z += point[2]
106     }
107     count := float64(len(figure))
108     res.x, res.y, res.z = res.x/count, res.y/count, res.z/count
109     return res
110 }

```

4 Тесты

1 Наборы тестов

1. вид снизу
2. вид сбоку
3. вид с нижнего угла

2 Визуализация тестов

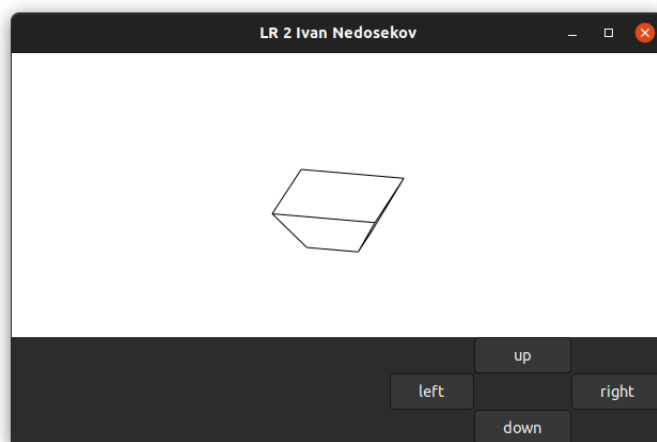


Рис. 1: 1ый тестовый набор

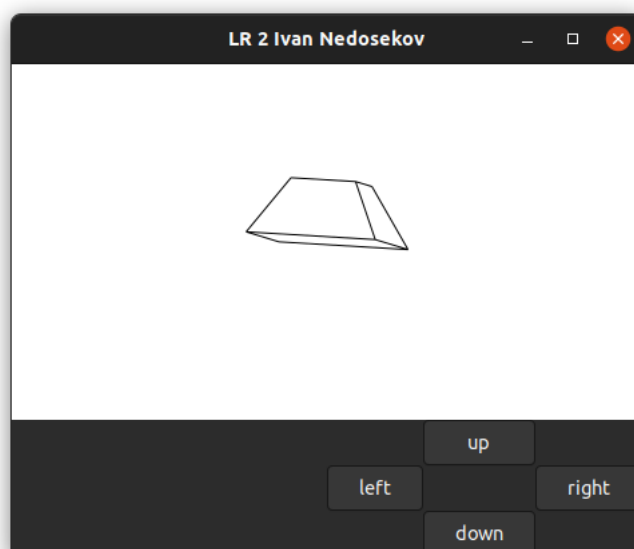


Рис. 2: 2ой тестовый набор

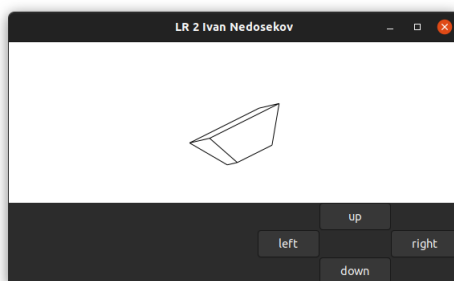


Рис. 3: 3ий тестовый набор

5 Выводы

Выполнив данную лабораторную работу, я познакомился с алгоритмом вычисления видимости граней Робертса. Но написание и дебаг математики не самое приятное для программиста занятие, поэтому нужно переходить на OpenGL где скорее всего есть более богатый встроенный инструментарий для отрисовки примитивов.

Список литературы

- [1] *GTK* — официальная документация.
URL: www.gtk.org
- [2] *Golang* — официальная документация.
URL: golang.org
- [3] *Алгоритм Робертса*
URL: algotlist.ru/graphics/roberts.php