

SZAKDOLGOZAT



MISKOLCI EGYETEM

Ütközésvizsgálat automatikus optimalizálása térbeli modellekhez

Készítette:

Szöllősi János

Programtervező informatikus

Témavezető:

Nagy Noémi

MISKOLC, 2023

MISKOLCI EGYETEM

Gépészmérnöki és Informatikai Kar

Alkalmazott Matematikai Intézeti Tanszék

Szám:

SZAKDOLGOZAT FELADAT

Szöllősi János (BC6X4X) programtervező informatikus jelölt részére.

A szakdolgozat tárgyköre: Geometria, Optimalizálás

A szakdolgozat címe: Ütközésvizsgálat automatikus optimalizálása térbeli modellekhez

A feladat részletezése:

A háromszögek metszésének számítása a számítógépi grafikában, térbeli modellezésben, szimulációkban egy gyakori probléma. A szakdolgozat az ehhez kapcsolódó számításokat, tértarticionálási és egyéb optimalizálási módszereket vizsgálja.

A cél egy olyan függvénykönyvtár elkészítése, amely egy adott modell alapján létrehoz egy olyan struktúrát/objektumot, mely segítségével az ütközésetektálás hatékonyan megoldható. A dolgozat bemutatja az elkészített algoritmusok működését, adatszerkezeteket, becslést ad a számítások idő- és tárigény komplexitására. A függvénykönyvtár C programozási nyelven készül, melyhez szemléltetés céljából OpenGL megjelenítés is tartozik.

Témavezető: Nagy Noémi (egyetemi adjunktus)

A feladat kiadásának ideje: 2023. március 13.

.....
szakfelelős

EREDETISÉGI NYILATKOZAT

Alulírott **Szöllősi János**; Neptun-kód: BC6X4X a Miskolci Egyetem Gépészmérnöki és Informatikai Karának végzős Programtervező informatikus szakos hallgatója ezennel büntetőjogi és fegyelmi felelősségem tudatában nyilatkozom és aláírással igazolom, hogy *Ütközésvizsgálat automatikus optimalizálása térbeli modellekhez* című szakdolgozatom saját, önálló munkám; az abban hivatkozott szakirodalom felhasználása a forráskezelés szabályai szerint történt.

Tudomásul veszem, hogy szakdolgozat esetén plágiumnak számít:

- szó szerinti idézet közlése idézőjel és hivatkozás megjelölése nélkül;
- tartalmi idézet hivatkozás megjelölése nélkül;
- más publikált gondolatainak saját gondolatként való feltüntetése.

Alulírott kijelentem, hogy a plágium fogalmát megismertem, és tudomásul veszem, hogy plágium esetén szakdolgozatom visszautasításra kerül.

Miskolc, év hó nap

.....

Hallgató

1.

szükséges (módosítás külön lapon)

A szakdolgozat feladat módosítása

nem szükséges

.....

dátum

.....

témavezető(k)

2. A feladat kidolgozását ellenőriztem:

témavezető (dátum, aláírás):

konzulens (dátum, aláírás):

.....

.....

.....

.....

.....

.....

3. A szakdolgozat beadható:

.....

dátum

.....

témavezető(k)

4. A szakdolgozat szövegoldalt

..... program protokollt (listát, felhasználói leírást)

..... elektronikus adathordozót (részletezve)

.....

..... egyéb mellékletet (részletezve)

.....

tartalmaz.

.....

dátum

.....

témavezető(k)

5.

bocsátható

A szakdolgozat bírálatra

nem bocsátható

A bíráló neve:

.....

dátum

.....

szakfelelős

6. A szakdolgozat osztályzata

a témavezető javaslata:

a bíráló javaslata:

a szakdolgozat végleges eredménye:

Miskolc,

.....

a Záróvizsga Bizottság Elnöke

Tartalomjegyzék

1. Bevezetés	1
2. Konceptió	2
2.1. Irodalomkutatás	2
2.1.1. Négyzetes elválasztás:	3
2.1.2. Sugárkövetés módszere:	3
2.1.3. Voxel-alapú:	4
2.1.4. Egyenletek alkalmazása:	4
3. Megvalósítás	5
3.1. Metszéspontra számítása	7
3.2. Modell formázása	10
3.2.1. Modell méretezése	10
3.2.2. Modell forgatása	12
4. Optimalizálás	14
4.1. Távolság alapján szűrés	14
4.2. Távolság szűrése háromszögekkel	16
4.3. Távolság szűrése háromszögek mentésével	16
4.4. Pozíció alapján szűrés	17
5. Ütközések számítása	18
5.1. Függvények kapcsolata	20
6. Demo program működtetése	21
7. Összefoglalás	22
Irodalomjegyzék	23

1. fejezet

Bevezetés

A szakdolgozat célja egy olyan függvénykönyvtár létrehozása, amely automatikusan létrehoz egy beimportált 3 dimenziós modellhez egy "hitboxot", amely alapján kiszámíthatjuk az adott modell ütközését más modellekkel. A program **C** nyelvben íródott, az **OpenGL** és **SDL2** függvénykönyvtárak segítségével. A program fő célja a modellek felbontása atomi szintre (háromszögekre), majd a háromszögek metszéspontjának kiszámítása.

A függvénykönyvtár tökéletes lehet kisebb játékok fejlesztéséhez, vagy egyéb fizikai szimulációk motorjaként. Mivel az ütközésvizsgálat atomi szinten történik a modell háromszögekre bontásával, így nagy az ütközésvizsgálat pontossága.

2. fejezet

Koncepció

A feladat fő problémája a háromszögek metszéspontjának kiszámítása a térben. Ez sajnos nem egy egyszerű feladat. Programozás terén, illetve erőforrásigény terén sem elhanyagolható.

A valóságban az emberi gondolkodásnak egyszerűnek tűnhet eldönteni, hogy két háromszög metszi-e egymást, vagy sem. Programozás, illetve matematika terén viszont sokkal nehezebb. Rengeteg számítást kell végeznünk ahhoz, hogy megbizonyosodjunk a háromszögek metszéséről.

2.1. Irodalomkutatás

A metszéspontok számításához legmegfelelőbbnek **David Eberly 1999-es kutatását**, azon belül a [1](4.1 Separation of Triangles) szekciót találtam. A dokumentáció tökéletesen elmagyarázza a matematikai képletek elemeit, azok használatát, lépéseit. Ezek mind táblázatba szedve találhatók. A pontos magyarázat a következő fejezetben található. Emellett rengeteg különböző módszer található az interneten térbeli modellek ütközésének vizsgálatához, például:

2.1.1. Négyzetes elválasztás:

A négyzetes elválasztás módszere egy olyan algoritmus, amelyet számítógépes játékok, illetve számítógépi grafikában közkedvelten használnak ütközések érzékelésére. A módszer segítségével meghatározhatjuk, hogy két vagy több modell metszik-e egymást vagy sem. Az ötlet lényege, hogy minden modellt négyzet alakú "dobozokkal" vesszük körbe, amelyet a legkisebb négyszögű terület alapján határozzuk meg. Ekkor az ütközést csak akkor kell ellenőrizni, ha a meghatározott "dobozok" metszik egymást.

Lépései:

- Minden modellhez rendelünk egy "dobozt", amely a legkisebb területen határozza meg a modellt. Ez a "doboz" könnyen meghatározható 4 ponttal a térben.
- Ellenőrizzük a "dobozokat", hogy metszik-e egymást vagy sem.
- Ha két vagy több "doboz" metszik egymást, akkor kerül sor a pontos ütközésvizsgálatra (jelen szakdolgozat alapján ez háromszögek metszéspontjának számítása).

Előnye a módszernek, hogy a bonyolult modelleket leírhatjuk először egyszerű geometria alakzattal, így az ütközésvizsgálat ideje nagyban csökken.

Hátránya a módszernek, hogy az algoritmus csak közelíti az eredményt, ezért fontos egyéb algoritmusokat alkalmazni a pontos ütközésvizsgálathoz.

2.1.2. Sugárkövetés módszere:

A sugárkövetés módszere egy nagyon elterjedt technológia ütközések vizsgálatához. Ezzel a módszerrel valós időben tudjuk kiszámítani a világítást és az árnyékokat. Az ötlet lényege, hogy a modellek és a fényforrások közötti interakciókat számítjuk. Egy sugarat bocsátunk ki a képpont irányába a kamera pozíciójából, és ellenőrizzük, hogy a sugár milyen modelleket metsz. Így meg tudjuk határozni, hogy a képpont milyen modelltől kap fényt, illetve milyen árnyékokat, színeket szükséges megjeleníteni.

Lépései:

- Létrehozunk a sugarat minden képpontra a kamera pozíciójából. Így a sugár meghatározza a képpont irányát, illetve pozícióját.
- Végighaladunk a sugár útján és ellenőrizzük milyen modellek metszik a sugarat.
- Amikor a sugár metsz egy modellt, akkor kiszámítjuk az anyagtulajdonságokat. Például fényvisszaverődés, színek, tükröződés, árnyékolás.
- A modellek és a fényforrások közti távolságok, illetve átlátszóságok alapján kiszámítjuk, hogy az adott pontba mennyi fény jut.
- Néhány esetben továbbfejleszthető a módszer rekurzióval. Ez azt jelenti, hogy ha a sugár ütközik egy modellel, akkor további sugarakat hozunk létre. Ezzel részletesebb tükröződések hozhatunk létre.

Előnye a módszernek, hogy hatékonyan hozhatunk létre fotorealistikus képeket.

Hátránya a módszernek, hogy a számítási igénye magas.

2.1.3. Voxel-alapú:

A voxel-alapú módszer egy hatékony módszer, amely a háromdimenziós teret felosztja kisebb részekre. A teret téglalap alakú részekre bontja, ezeket a részeket voxel-nek nevezzük. Ezekkel a voxelekkel közelítjük a modelleket.

Lépései:

- Voxel rácsot hozunk létre. Ezzel a ráccsal osztjuk fel a teret kisebb voxelekre. Ez egy háromdimenziós rács szerkezet.
- A modelleket voxelekkel közelítjük, amelyek a voxel rácsban helyezkednek el. A pontosság módosítható a voxelek mérete alapján. Minden voxelt megjelöljük az alapján, hogy tartalmaz-e modellt vagy sem.
- Ütközések vizsgálatához azt ellenőrizzük, hogy a két modellt tartalmazó voxel metszik-e egymást vagy sem. Ha egy aktív voxel metszi a másik aktív voxelt, akkor a modellek ütközhetnek egymással. Ezután szükséges egyéb ütközésvizsgálat a pontosításhoz.

Előnye a módszernek, hogy a használata egyszerű, a pontosság könnyen módosítható. Nagyobb tér esetén hatékony megoldás lehet. Az ütközésvizsgálat csak az aktív voxelek esetén történik meg, így elkerülhető a fölösleges számítások.

Hátránya a módszernek, hogy nehéz pontosan meghatározni a voxel rács méretét. Túl nagy méret esetén az ütközésvizsgálat nem lesz elég pontos, kis méret esetén a számítások költségesek lehetnek.

2.1.4. Egyenletek alkalmazása:

Az egyenletek alkalmazásának módszere egy elterjedt technológia. A módszer alapötlete, hogy matematikai egyenletek segítségével határozza meg a modellek mozgásának, illetve ütközéseinek érzékelésére.

Lépései:

- Felállítunk egy matematikai modellt, amely leírja a modellek mozgását.
- Definiáljuk az ütközések vizsgálatához szükséges szabályokat, feltételeket. Ezek a feltételek lehetnek egyszerűbbek, vagy komplexebbek, például távolságok, sebességek, fizikai tulajdonságok, formák, méretek.
- A meghatározott modell és a feltételek alapján ellenőrizzük az ütközésvizsgálatot.
- Gyakran szükség van az egyenletek alkalmazására numerikus módszerekre, például differenciálegyenletek megoldása esetén.

Előnye a módszernek, hogy pontos fizikai szimulációkat érzékelhetünk.

Hátránya a módszernek, hogy magas a számítási igénye, ezért nem alkalmas valós idejű szimulációkra, illetve magas modellszám esetén sem előnyös.

3. fejezet

Megvalósítás

Háromszöget metszéspontjának számításához több, a **C** nyelvbe alapértelmezetten be nem épített, szinte már elemi szintű függvényre van szükségünk.

Ilyen például a **minimum**, illetve **maximum** kiválasztása 3 **float**-ból a **math.h** függvénykönyvtár segítségével:

```
float getmin(float a, float b, float c)
{
    return fminf(fminf(a, b), c);
}

float getmax(float a, float b, float c)
{
    return fmaxf(fmaxf(a, b), c);
}
```

Illetve az elemi szintű számítások, például 3 dimenziós vektorok **kivonása**, **szorzása** **Descartes szorzása**:

```
vec3 sub(vec3 A, vec3 B)
{
    vec3 C;
    C.x = A.x - B.x;
    C.y = A.y - B.y;
    C.z = A.z - B.z;
    return C;
}

float dot(vec3 A, vec3 B)
{
    return A.x * B.x + A.y * B.y + A.z * B.z;
}
```

```
vec3 cross(vec3 A, vec3 B)
{
    vec3 C;
    C.x = A.y * B.z - A.z * B.y;
    C.y = -(A.x * B.z - A.z * B.x);
    C.z = A.x * B.y - A.y * B.x;
    return C;
}
```

Illetve a korábban említett eldöntés, hogy a két háromszög metszi-e egymást, vagy sem.

```
bool isSeparated(float a1, float a2, float b0, float b1, float b2)
{
    float a0 = 0;
    if (fmaxf(getmin(a0, a1, a2), getmax(b0, b1, b2))
        == getmin(a0, a1, a2))
    {
        return true;
    }
    if (fmaxf(getmax(a0, a1, a2), getmin(b0, b1, b2))
        == getmin(b0, b1, b2))
    {
        return true;
    }
    return false;
}
```

3.1. Metszéspont számítása

Az előző szekcióban bemutatott számítások felhasználásával mostmár kiszámíthatjuk, hogy a háromszögek metszik-e egymást, vagy sem. Erre a `check_collision` függvényt használjuk.

```
bool check_collision(Model *model1, Model *model2, vec3 model1_position,
vec3 model2_position)
{
    int k = 0, l = 0;
    float limit, distance;
    limit = model1->farestpoint + model2->farestpoint + 0.5;
    distance = get_distance(model1_position, model2_position);
    if (fminf(distance, limit) == limit)
    {
        return false;
    }
    while (k < model1->i_f)
    {
        while (l < model2->i_f)
        {
            if (check_collision_helper(k, l, model1, model2,
model1_position, model2_position))
            {
                return true;
            }
            l++;
        }
        k++;
        l = 0;
    }
    return false;
}
```

A függvénynek 4 bemenete van. Az első 2 bemenet adja meg, hogy melyik 2 modellt szeretnék leellenőrizni, hogy ütköznek-e. Az utolsó 2 bemenet adja meg a modellek jelenlegi pozícióját. Elsőként leellenőrizzük a két modell közötti távolságot. Ha kiesnek egymás távolságából, akkor nem ellenőrizzük le a metszéseket, ezzel optimalizálva valamennyire a programot.

Amennyiben közel vannak egymáshoz a modellek, akkor egy dupla ciklus segítségével végigmegyünk mindkét modell minden egyes háromszögén és leellenőrizzük, hogy ütköznek-e a `check_collision_helper` függvény segítségével. Ha ütköznek, akkor igaz értékkel visszatérünk, és nem ellenőrizzük tovább.

Egyszerűbb olvashatóság kedvéért egy `check_collision_helper` segédfüggvényt használunk a metszéspontok számításához.

```
bool check_collision_helper(int k, int l, Model *modell1,
Model *modell2, vec3 modell1_position, vec3 modell2_position)
{
    vec3 A0, A1, A2, B0, B1, B2;

    A0.x = modell1->v[modell1->f[k].points[0].vertex_index].x
    + modell1_position.x;
    A0.y = modell1->v[modell1->f[k].points[0].vertex_index].y
    + modell1_position.y;
    A0.z = modell1->v[modell1->f[k].points[0].vertex_index].z
    + modell1_position.z;
    A1.x = modell1->v[modell1->f[k].points[1].vertex_index].x
    + modell1_position.x;
    A1.y = modell1->v[modell1->f[k].points[1].vertex_index].y
    + modell1_position.y;
    A1.z = modell1->v[modell1->f[k].points[1].vertex_index].z
    + modell1_position.z;
    A2.x = modell1->v[modell1->f[k].points[2].vertex_index].x
    + modell1_position.x;
    A2.y = modell1->v[modell1->f[k].points[2].vertex_index].y
    + modell1_position.y;
    A2.z = modell1->v[modell1->f[k].points[2].vertex_index].z
    + modell1_position.z;

    return checkCollisionTriangle(A0, A1, A2, B0, B1, B2);
}
```

6 bemenete van a függvénynek. Az első bemenet határozza meg, hogy az adott modell hanyadik háromszögét vizsgáljuk. A második bemenet határozza meg, hogy a másik modell hanyadik háromszögét vizsgáljuk. Utána következik a 2 modell, majd a modellek pozíciója.

Létrehozunk 6 darab 3 dimenziós vektort, amelyek tartalmazzák majd a háromszöget csúcspontjainak koordinátáit a térben.

Kiszámításának módja: *modell1->f[k].points[0].vertex_index*

modell1 az adott modell, amely egy pointerként rámutat az *f* struktúrára, amely tartalmazza az adott háromszög adatait. Az *f* *k*-adik indexű háromszögét vizsgáljuk mindig, azon belül a *points* struktúrában tárolt adatokra van szükségünk. Ennek a változónak is a *vertex_index* elemére. Ezzel megkapjuk egy háromszög pontjának az indexét.

Ebből kinyerhetjük a háromszög csúcspontjainak pontos koordinátáit.

A0.x = modell1->v[modell1->f[k].points[0].vertex_index].x + modell1_position.x

Így beállíthatjuk az új háromszögünk első csúcspontjának X koordinátáját, amelyhez hozzá kell adnunk a modell jelenlegi pozícióját. Ezt megismételjük mindig csúcspontra, illetve a másik modellre is, mielőtt meghívjuk a **checkCollisionTriangle** függvényt.

A **checkCollisionTriangle** függvény megkapja az előző függvény által kiszámolt 6 csúcspontot. Ezen csúcspontok segítségével számolja ki a fentebb említett számolási módszer segítségével az éleket, a normál vektorokat és a távolságot, majd leellenőrzi, hogy a háromszöget metszik-e egymást, vagy sem.

```
bool checkCollisionTriangle(vec3 A0, vec3 A1, vec3 A2, vec3 B0,
vec3 B1, vec3 B2)
{
    vec3 C0 = sub(A1, A0);
    vec3 C1 = sub(A2, A0);
    vec3 C2 = sub(C1, C0);
    vec3 D = cross(C0, C1);
    vec3 E0 = sub(B1, B0);
    vec3 E1 = sub(B2, B0);
    vec3 E2 = sub(E1, E0);
    vec3 F = cross(E0, E1);
    vec3 G = sub(B0, A0);
}
```

A metszések kiszámítása kódban terjedelmes, ezért csak 1 példa lesz bemutatva.

```
float h1, i0, i1, i2;

// Separate: D
i0 = dot(D, G);
i1 = i0 + dot(D, E0);
i2 = i0 + dot(D, E1);
if (isSeparated(0, 0, i0, i1, i2))
{
    return false;
}
```

Itt a D normálvektor alapján próbáljuk eldönteni, hogy különállnak-e a háromszögek, vagy sem. A táblázat alapján kiszámítjuk a H_1, H_2, I_0, I_1, I_2 változókat, majd az alapján meghívjuk az *isSeparated* függvényt, amely eldönti, hogy a háromszögek különállnak-e, vagy sem. (Az *isSeparated* függvény megtalálható az "Elemi szintű számítások" szekcióban)

3.2. Modell formázása

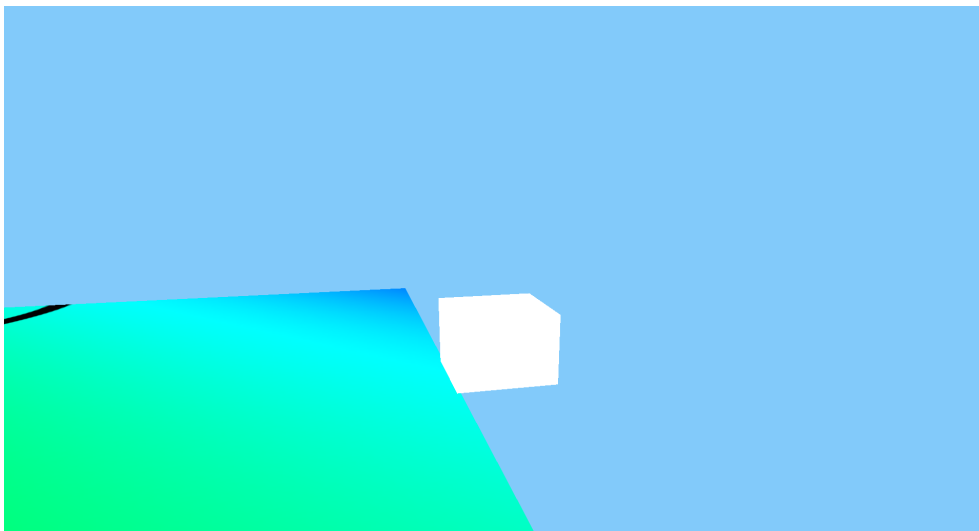
Az eddig bemutatott kódok alapján a program így csak az alapértelmezett modelleket képes kezelni, ami nem kedvező számunkra. Ezért új függvények lettek létrehozva a modellek méretezéséhez, forgatásához, tükrözéséhez. Ha azt szeretnénk, hogy a modell "hitboxa" mozogjon a modellel együtt, akkor ezeket a függvényeket kell használnunk az **OpenGL**-ben alapértelmezett függvények helyett. Ezek a függvények magát a modellt módosítják, nem pedig a megjelenítését.

3.2.1. Modell méretezése

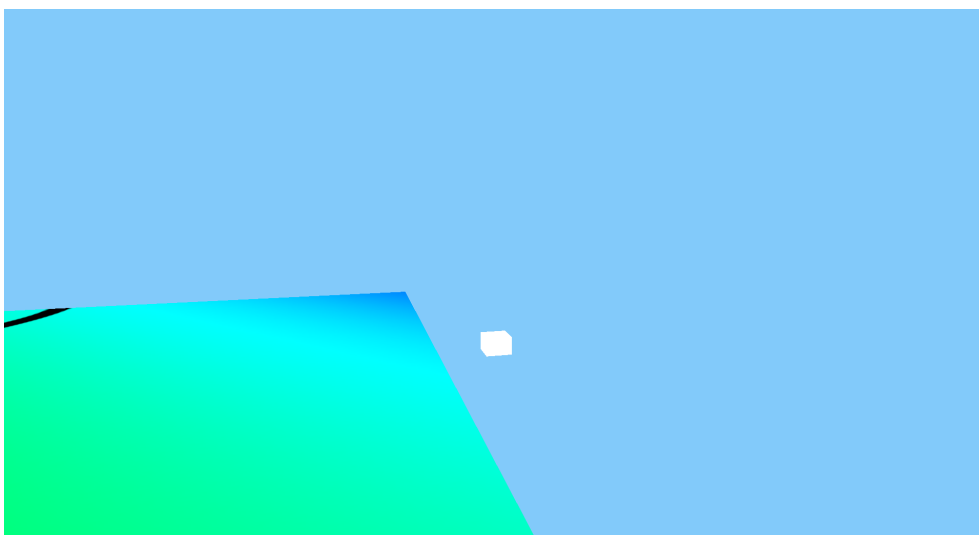
```
void scale_model(Model *model, float scalex, float scaley,
float scalez)
{
    int k = 0;
    while (k < model->i_f)
    {
        for (int i = 0; i < 3; i++)
        {
            model->v[k].x *= scalex;
            model->v[k].y *= scaley;
            model->v[k].z *= scalez;
        }

        k++;
    }
}
```

A `scale_model` függvény 4 bemenettel rendelkezik, az első a modell maga, a maradék 3 pedig a méretezéshez szükséges float változók. A függvény végigmegy minden egyes háromszögén a modellnek, és a háromszög csúcspontjainak a koordinátáit megszorozza a megadott új méretekkel. Modellek méretezéséről példát a 3.1, illetve 3.2 ábrákon láthatunk.



3.1. ábra. Alapértelmezett playermodell méret



3.2. ábra. Playermodell méretének csökkentése

3.2.2. Modell forgatása

```

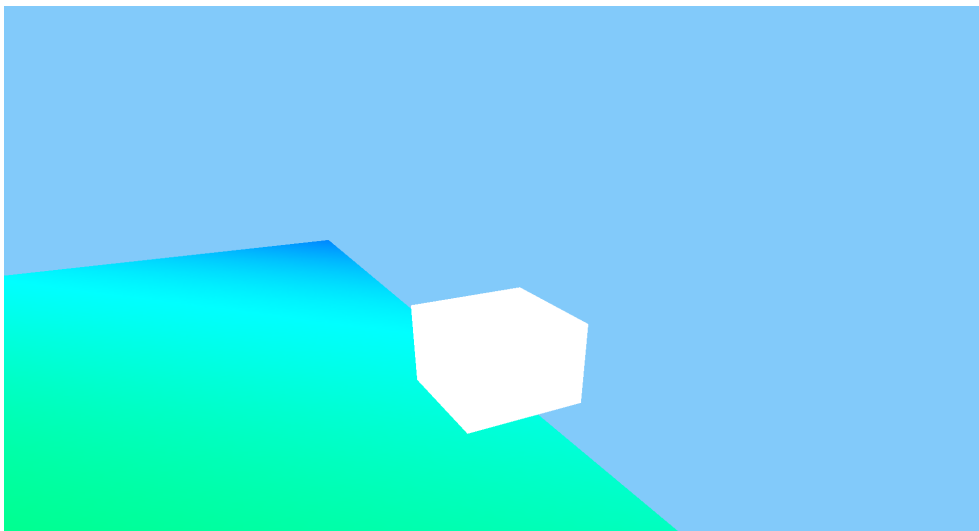
void rotate_model(Model *model, float anglex, float angley, float anglez)
{
    int k = 0;
    float cord1, cord2, angle;
    while (k < model->i_f)
    {
        cord1 = model->v[k].x;
        cord2 = model->v[k].y;
        angle = anglex * (float)(M_PI / 180);
        model->v[k].x = cord1 * cosf(angle) - cord2 * sinf(angle);
        model->v[k].y = cord1 * sinf(angle) + cord2 * cosf(angle);

        cord1 = model->v[k].x;
        cord2 = model->v[k].z;
        angle = angley * (float)(M_PI / 180);
        model->v[k].x = cord1 * cosf(angle) - cord2 * sinf(angle);
        model->v[k].z = cord1 * sinf(angle) + cord2 * cosf(angle);

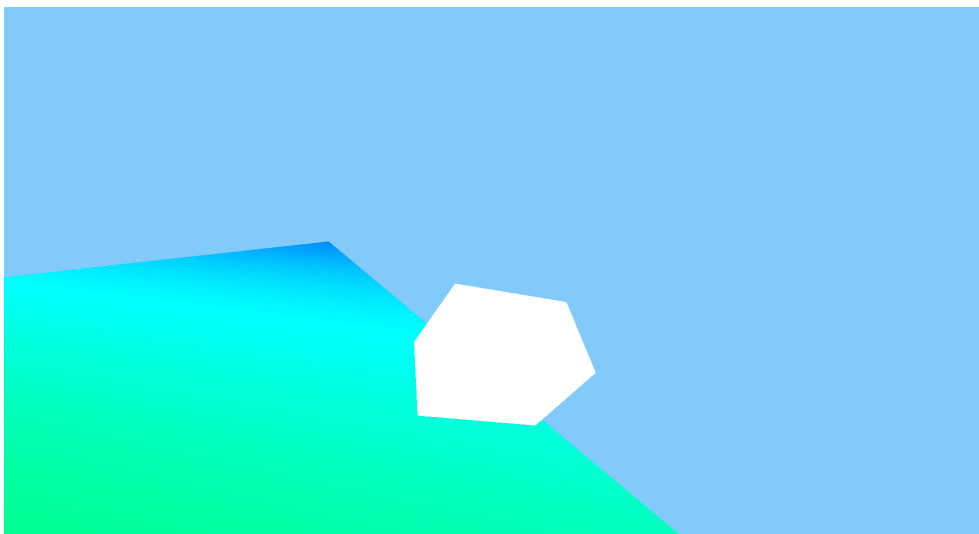
        cord1 = model->v[k].y;
        cord2 = model->v[k].z;
        angle = anglez * (float)(M_PI / 180);
        model->v[k].y = cord1 * cosf(angle) - cord2 * sinf(angle);
        model->v[k].z = cord1 * sinf(angle) + cord2 * cosf(angle);
        k++;
    }
}

```

A modell forgatása az egyik legnehezebb feladat az összes közül. Itt nem elég szimplán szoroznunk, hanem a forgatás miatt koszinusz, illetve szinusz számításokat is végeznünk kell. A függvény végigmegy minden egyes háromszögén a modellnek, majd a csúcspontok koordinátáit módosítja szinusz és koszinusz számítással az adott forgatási szögek alapján. Modellek forgatásáról példát a 3.3, illetve 3.4 ábrákon láthatunk.



3.3. ábra. Alapértelmezett playermodell forgatás



3.4. ábra. Playermodell forgatása a tengelyeken

4. fejezet

Optimalizálás

Minél több a "playermodell" háromszögeinek száma, illetve a többi modellek száma, és azok háromszögeinek száma, annál több számítást kell végeznünk. Például 2 modell esetén, ha a playermodellünk 100 háromszögből áll, és a másik modellünk is szintén 100 háromszögből áll, akkor a programnak frame-enként $100 \cdot 100$, azaz 10 000 számítást kell végeznie. Emiatt a módszer nem alkalmas valós idejű alkalmazásokhoz, viszont cserébe annál alkalmasabb olyan alkalmazásokhoz, ahol fontos a nagy pontosságú ütközésvizsgálat alkalmazása. Több módszer is ki lett próbálva lehetséges optimalizálás szempontjából.

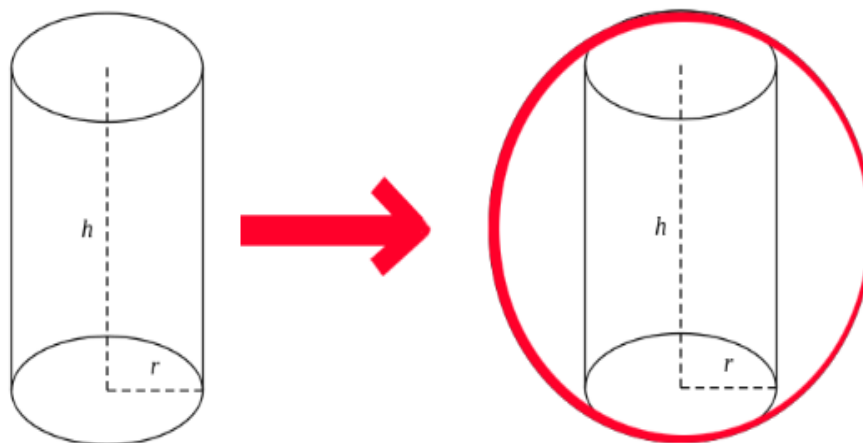
4.1. Távolság alapján szűrés

Minden modell betöltésekkor kiszámítjuk a modell középpontjától számított legtávolabbi pontjának hosszát, ahogy a 4.1 ábrán láthatjuk. Ezt csak egyszer kell kiszámítanunk, kivéve ha futtatás közben szeretnénk módosítani a modellt, például a modell méretének megváltoztatásával. Ütközésvizsgálat előtt kiszámítjuk, hogy a két modell ütközhet-e egymással vagy sem. Ez lényegében a négyzetes elválasztás módszere alapján működik. Részlet a **check_collision** függvényből:

```
float limit, distance;
limit = modell1->farestpoint + modell2->farestpoint + 0.5;
distance = get_distance(modell1_position, modell2_position);
if (fminf(distance, limit) == limit)
{
    return false;
}
```

A *limit* változóban megnézzük a maximális távolságot, amelyen belül már ütközésvizsgálatot vizsgálunk. Összeadjuk a két modell legtávolabbi pontjának távolságát, illetve egy extra konstant, hogy biztosra menjünk. Ezután a *distance* változóba elmentjük a két modell közötti távolságot. Ha a *limit* kisebb, mint a *distance*, akkor nem lehetséges a két modell ütközése, azért visszatérünk **false** értékkel, nem vizsgálunk ütközést.

Az optimalizálás ezen esetben **sikeres**, kevesebb számítást veszünk figyelembe, a program gyorsul.



4.1. ábra. Modell köré egy gömb alakú "hitbox" generálása

4.2. Távolság szűrése háromszögekkel

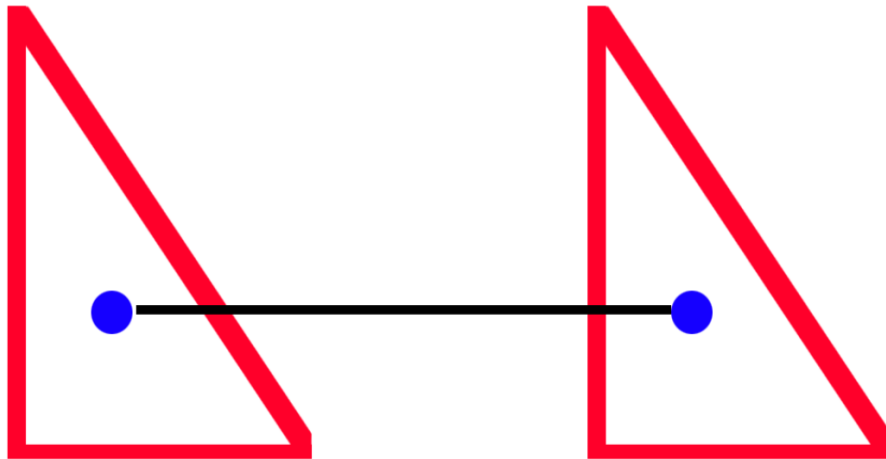
Lényege, hogy ütközésvizsgálat előtt a modellek háromszögeinek a középpontját kiszámítjuk, majd a középpontokat viszonyítjuk egymáshoz, ahogy a 4.2 ábrán láthatjuk. Ha a háromszögek közötti távolság nagyobb, mint a maximum táv, akkor az adott háromszög számítása elhanyagolható, mivel biztosra vehetjük, hogy nem lesz az adott két háromszög esetén metszés.

Az optimalizálás ezen esetben **sikertelen**, a számítások ideje drasztikusan megnő, használata nem ajánlott.

4.3. Távolság szűrése háromszögek mentésével

Lényege ugyan az, mint az előző szekcióban bemutatott algoritmusnak, annyi kivétellel, hogy a középpontokat csak a modell beolvasásakor számítjuk ki, majd lementjük későbbi használatra, ahogy a 4.2 ábrán láthatjuk.

Az optimalizálás ezen esetben **sikertelen**, a számítások ideje megnő az alaphoz képest, de csökken az előző algoritmushoz képest, illetve megnő a memóriaigény is. Használata nem ajánlott.

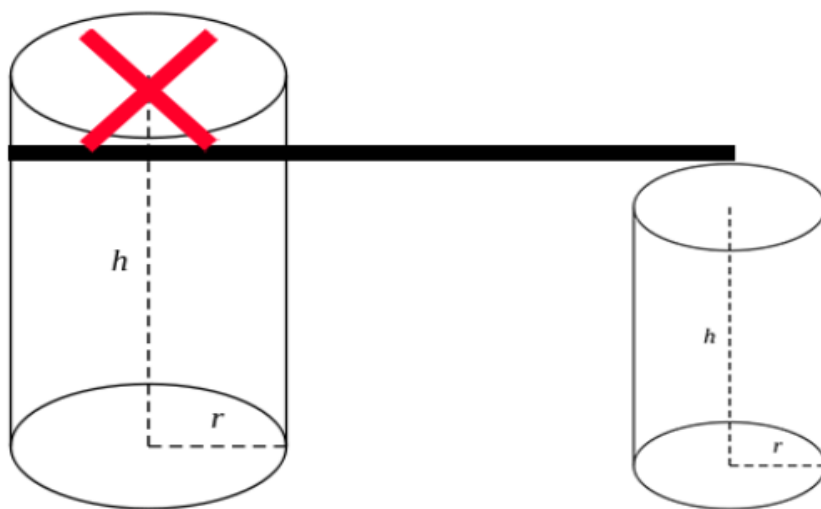


4.2. ábra. Távolság szűrése háromszögek középpontjával

4.4. Pozíció alapján szűrés

Lényege, hogy az adott modell nem feltétlenül van mindig ugyan abban a síkban, mint a másik vizsgálandó modell. Megnézzük a két modell középpontjának koordinátáit, illetve a legtávolabbi pontját az adott tengelyhez képest, ahogy a 4.3 ábrán láthatjuk. Például ha a playermodellünk a Z koordinátán 20 cm magas, akkor a maximum szint a Z tengelyen az a modell középpontja + 20 cm lesz, minden más háromszöget az adott modellben figyelmen kívül hagyunk. Ezeket a lépéseket meg kell ismételnünk minden tengelyre 2 alkalommal. Ez összesen 6 különböző számítást jelent.

Az optimalizálás ezen esetben **megoldható**, a számítások ideje csökken, viszont programozás terén nehezen kivitelezhető, sok esetben hibákhoz vezethet, a memória igény nő.



4.3. ábra. Tengelyek alapján szűrés

5. fejezet

Ütközések számítása

A háromszöget metszéspontjának számításához elsősorban szükségünk van 2 háromszögre, mint input. Ezek lesznek az $\mathbf{A}_0, \mathbf{A}_1, \mathbf{A}_2$, illetve $\mathbf{B}_0, \mathbf{B}_1, \mathbf{B}_2$ csúcspontjaink. A csúcspontok segítségével kiszámíthatjuk a háromszögek éleit. Ezek lesznek az $\mathbf{C}_0, \mathbf{C}_1, \mathbf{C}_2$, illetve $\mathbf{E}_0, \mathbf{E}_1, \mathbf{E}_2$ élek.

$$\mathbf{C}_0 = \mathbf{A}_1 - \mathbf{A}_0, \mathbf{C}_1 = \mathbf{A}_2 - \mathbf{A}_0, \mathbf{C}_2 = \mathbf{C}_1 - \mathbf{C}_0$$

Az élek segítségével kiszámíthatjuk a háromszögek normál vektorait. Ezek lesznek a \mathbf{D} , illetve \mathbf{F} vektorok.

$$\mathbf{D} = \mathbf{C}_0 \times \mathbf{C}_1$$

A számítások megkönnyítéséhez kiszámítjuk az eltolásvektort is.

$$\mathbf{G} = \mathbf{B}_0 - \mathbf{A}_0$$

Ezen adatok szolgálják a program számára az alapokat, amelyekből további számításokat végzünk. A metszés eldöntéséhez a következő univerzális képletet használjuk:

$$\mathbf{H}_1 = \mathbf{L} * \mathbf{C}_0$$

$$\mathbf{H}_2 = \mathbf{L} * \mathbf{C}_1$$

$$\mathbf{I}_0 = \mathbf{L} * \mathbf{G}$$

$$\mathbf{I}_1 = \mathbf{I}_0 + \mathbf{L} * \mathbf{E}_0$$

$$\mathbf{I}_2 = \mathbf{I}_0 + \mathbf{L} * \mathbf{E}_1$$

Minden sor 1-1 számítást jelent. Minden számítás után ellenőriznünk kell, hogy a két adott háromszög metszi-e egymást, vagy sem. Erre a következő képletet használjuk: Ha

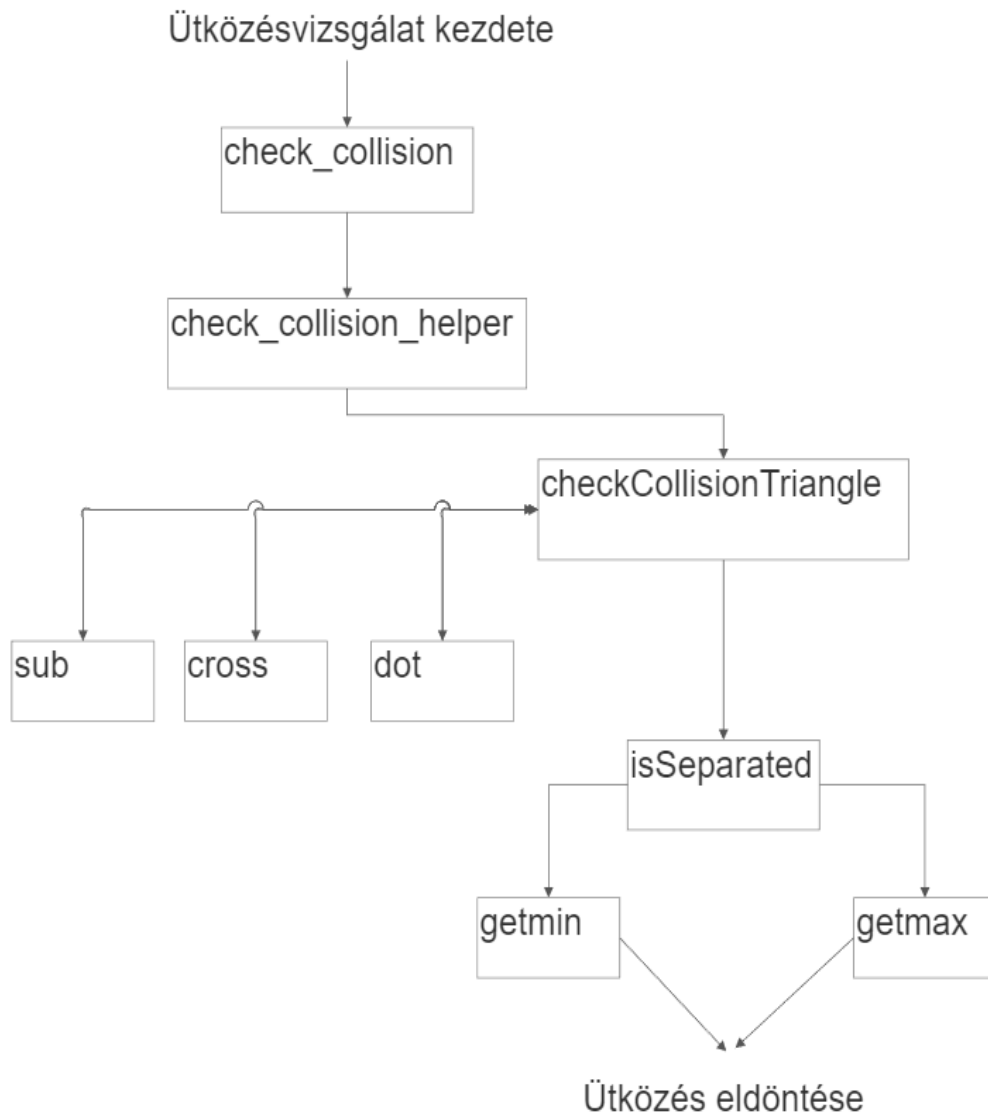
$$\min(\mathbf{H}) > \max(\mathbf{I}) \text{ vagy } \max(\mathbf{H}) < \min(\mathbf{I})$$

, akkor a két háromszögre biztosan mondható, hogy nem metszik egymást. Ez esetben nem szükséges további számításokat végezni. Amennyiben nemleges választ kapunk, akkor tovább kell számítanunk minden sort. Ha az utolsó sor esetén sem kapunk pozitív választ, akkor kimondhatjuk, hogy a két háromszög metszi egymást.

5.1. táblázat. A számítások táblázata.

L	H₁	H₂	I₀	I₁	I₂
D	0	0	D*G	I ₀ + D*E ₀	I ₀ + D*E ₁
F	F*C ₀	F*C ₁	F*G	I ₀	I ₀
C₀*E₀	0	-D*E ₀	C ₀ xE ₀ *G	I ₀	I ₀ + F*C ₀
C₀*E₁	0	-D*E ₁	C ₀ xE ₁ *G	I ₀ - F*C ₀	I ₀
C₀*E₂	0	-D*E ₂	C ₀ xE ₂ *G	I ₀ - F*C ₀	I ₁
C₁*E₀	D*E ₀	0	C ₁ xE ₀ *G	I ₀	I ₀ + F*C ₁
C₁*E₁	D*E ₁	0	C ₁ xE ₁ *G	I ₀ - F*C ₁	I ₀
C₁*E₂	D*E ₂	0	C ₁ xE ₂ *G	I ₀ - F*C ₁	I ₁
C₂*E₀	D*E ₀	H ₁	C ₂ xE ₀ *G	I ₀	I ₀ + F*C ₂
C₂*E₁	D*E ₁	H ₁	C ₂ xE ₁ *G	I ₀ - F*C ₂	I ₀
C₂*E₂	D*E ₂	H ₁	C ₂ xE ₂ *G	I ₀ - F*C ₂	I ₁

5.1. Függvények kapcsolata



5.1. ábra. Függvénykönyvtár blokk diagramja

6. fejezet

Demo program működtetése

A függvénykönyvtár teszteléséhez készült egy program, amellyel szemléltethetjük a számításokat, a számítások működését és azok hatékonyságát. A teszt programban egy úgynevezett "playermodell"-t irányíthatunk, amely egy egyszerű kocka modell. A playermodellel körbejárhatjuk a teret, a modellt forgathatjuk, tükrözhethetjük, méretezhetjük, illetve más modellel ütközhathetünk. Ezen lépésekhez különböző billentyűkombinációk érhetőek el.

Billentyű	Esemény
W,A,S,D	A "playermodell" mozgása a térben X,Y tengelyen.
CTRL, SPACE	A "playermodell" mozgása a térben Z tengelyen.
Egér	A kamera mozgása a "playermodell" körül.
Görgő	A kamera távolságának állítása a "playermodellhez" képest.
E	Új modell létrehozása az ütközésvizsgálat teszteléséhez.
Q	A "playermodell", illetve a "hitbox" ki/be kapcsolása.
ESC	Kilépés a programból.
N, M	A "playermodell" méretének növelése/csökkentése.
C, V, B	A "playermodell" tükrözése X, Y és Z tengelyekre.
J, L	A "playermodell" forgatása az X tengelyen.
I, K	A "playermodell" forgatása az Y tengelyen.
U, O	A "playermodell" forgatása az Z tengelyen.

7. fejezet

Összefoglalás

A program könnyen használható olyan programozók számára is, akik nem teljesen jártasak az ütközésvizsgálat terén, és egy könnyen kezelhető függvénykönyvtárat szeretnének használni.

Csak importálni kell a függvénykönyvtárat, és máris működőképesek a beépített funkciók. A programozó maga tudja eldönteni, hogy mikor, vagy éppen melyik modellekre érvényesek az ütközések vizsgálata.

Vizsgálatonként elég meghívni a `check_collision` funkciót, átadni a szükséges adatokat, és máris visszakapjuk az adott értéket, hogy 2 modell ütközik-e egymással vagy sem.

A jövőben további fejlesztési lehetőségek egyike lehet a program optimalizálása, vagy további egyszerűsítése.

Irodalomjegyzék

- [1] David Eberly. Dynamic collision detection using oriented bounding boxes. *Journal of Geometric Tools*, 4(1):23–24, 1999.

CD Használati útmutató

A függvénykönyvtár használatához szükségünk van egy OpenGL alapú programra. Amennyiben nem rendelkezünk ilyennel, a szakdolgozat tartalmaz egy demo programot, amelyen tesztelhetjük a funkciókat.

A demo elindításához nem kell mást tennünk, mint elindítani a `start.bat` file-t a program nevezetű mappában.

A CD lemez tartalmazza:

- a dolgozatot egy `dolgozat.pdf` fájl formájában,
- a LaTeX forráskódját a dolgozatnak a szakdolgozat nevezetű mappában,
- az elkészített programot a program nevezetű mappában,
- a használt matematikai képletet tartalmazó pdf-et `DynamicCollisionDetection` néven,
- egy útmutatót a CD használatához `README.md` néven.