|  |  |
| --- | --- |
| Gerb-BMSTU_01 | **Министерство науки и высшего образования Российской Федерации**  **Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение**  **высшего образования**  **«Московский государственный технический университет**  **имени Н.Э. Баумана**  **(национальный исследовательский университет)»**  **(МГТУ им. Н.Э. Баумана)** |

ФАКУЛЬТЕТ «Информатика и системы управления»

КАФЕДРА «Программное обеспечение ЭВМ и информационные технологии»

**ОТЧЕТ ПО ПРОИЗВОДСТВЕННОЙ ПРАКТИКЕ**

Студент Якуба Дмитрий Васильевич

*фамилия, имя, отчество*

Группа ИУ7-43Б

Тип практики стационарная

Название предприятия МГТУ им. Н. Э. Баумана, каф. ИУ7

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| |  |  | | --- | --- | |  | Якуба Д. В. | | *подпись, дата* | *фамилия, и.о.* |   Студент:   |  |  | | --- | --- | |  | Куров А. В. | | *подпись, дата* | *фамилия, и.о.* |   Руководитель практики: |  |

Оценка

*Москва, 2020 г.*

**Индивидуальное задание:**

Разработать программное обеспечение для визуализации и редактирования площадки и интерьера выставочных стендов. Реализовать интерфейс, который позволит выбирать из предложенного набора элементы декора, представленные в виде объёмных моделей, и расставлять их по сетке сцены, заданной пользователем. Программный продукт должен предоставлять возможность размещения источников света, а также возможность просмотра сцены для разных положений наблюдателя.

Оглавление

[Введение 4](#_Toc45296608)

[1. Аналитическая часть 5](#_Toc45296609)

[1.1 Описание объектов сцены 5](#_Toc45296610)

[1.2 Выбор формы задания трёхмерных моделей 6](#_Toc45296611)

[1.3 Выбор способа задания поверхностных моделей 7](#_Toc45296612)

[1.4 Выбор алгоритма удаления невидимых рёбер и поверхностей 8](#_Toc45296613)

[Алгоритм Робертса 9](#_Toc45296614)

[Алгоритм, использующий z-буфер 10](#_Toc45296615)

[Алгоритм обратной трассировки лучей 10](#_Toc45296616)

[1.5 Выбор алгоритма построения теней 11](#_Toc45296617)

[1.6 Анализ набора необходимых моделей, поставляемых с программным обеспечением 12](#_Toc45296618)

[2. Конструкторская часть 13](#_Toc45296619)

[2.1 Общий алгоритм решения поставленной задачи 13](#_Toc45296620)

[2.2 Алгоритм z-буфера 13](#_Toc45296621)

[2.3 Модифицированный алгоритм z-буфера 14](#_Toc45296622)

[2.5 Представление данных в программном обеспечение 14](#_Toc45296623)

[3. Технологическая часть 15](#_Toc45296624)

[3.1 Выбор языка программирования и среды разработки 15](#_Toc45296625)

[3.2 Поля реализуемых классов 16](#_Toc45296626)

[Список источников 16](#_Toc45296627)

[Приложения 17](#_Toc45296628)

# Введение

Сегодня множество компаний, занимающихся тем или иным видом деятельности, связанным с обустройством или декорированием помещений, для согласования технических заданий с клиентом часто обращаются к компьютерному графическому моделированию предмета заказа. Такой подход позволяет как можно чётче обозначить важные детали проекта, а также реже допускать ситуации, в которых становится известно, что исполнитель неправильно воспринял мысль и идею заказчика, когда заказ уже находится на стадии завершения проектирования.

При реализации средств предварительного показа требуется учитывать реалистичность предоставляемого изображения. Это связанно с тем, что для нас очень важно исключить возникновение правок от клиента на поздних стадиях выполнения заказа. Для построения реалистичного изображения, которое позволит понять пользователю концепцию декораций, например, помещения, достаточно учитывать невидимость рёбер объектов сцены по отношению к наблюдателю, а также освещение отдельных участков рабочей плоскости. Но при этом ни в коем случае не стоит вносить в рассмотрение, например, рассеивание, интерференцию, дифракцию и отражения света, а также передачу цвета объектов, так как на поздних этапах согласования проекта более качественное изображение, в котором больше уделено внимания деталям, будет синтезировано в специализированном программном обеспечении.

Целью моей работы на время практики будет выбор оптимальных алгоритмов построения сцены, отвечающей вышеизложенным требованиям, а также их реализация.

# Аналитическая часть

## 1.1 Описание объектов сцены

Составляющие сцены:

* Область выставочного стенда – плоскость, делящаяся сеткой, по которой расставляются модели интерьера. Размеры задаются количеством квадратов (ячеек) по ширине и длине плоскости;
* Объекты интерьера – модели, которые занимают ячейки области или их часть. Все доступные модели поставляются вместе с программным обеспечением, внесение новых моделей в базу не предусмотрено. Имеется возможность изменить положение модели на плоскости: переместить, повернуть. Также для некоторых моделей доступна возможность выбрать их длину или ширину;
* Источники света – материальные точки, испускающие свет. Положение источника задаётся трёхмерными координатами, а направление распространения света – вектором.

## 1.2 Выбор формы задания трёхмерных моделей

Модели являются отображением формы и размеров объектов. Основное назначение модели – правильно отображать форму и размеры определённого объекта.

В основном используются следующие три формы моделей:

1. Каркасная (проволочная) модель. В данной модели задаётся информация о вершинах и рёбрах объекта. Это одна из простейших форм задания модели, но он имеет один существенный недостаток: модель не всегда правильно передаёт представление о форме объекта.

2. Поверхностные модели. Это тип модели, который часто используется в компьютерной графике. Поверхность может описываться аналитически, либо задаваться другим способом (допустим, отдельными участками поверхности, задаваемыми в качестве участков поверхности того или иного вида). При этом вложенные криволинейные поверхности можно представлять в упрощённом виде, выполняя, например, полигональную аппроксимацию: такая поверхность будет задаваться в виде поверхности многогранника.

Данная форма также имеет свой недостаток: отсутствует информация о том, с какой стороны поверхности находится материал.

3. Твердотельные (объёмные) модели. Отличие данной формы задания модели от поверхностной формы состоит в том, что в объёмных моделях к информации о поверхностях добавляется информация о том, где расположен материал. Это можно сделать путём указания направления внутренней нормали.

Таким образом, можно сделать вывод, что для решения задачи не подойдёт каркасная форма, так как такое представление будет приводить к неправильному восприятию заказчиком форм моделей, а также не подойдут и объёмные модели, так как на этапе проектирования обстановки выставочного стенда исполнителю совершенно неважно, из какого материала будет выполнен тот или иной объект сцены. Таким образом, методом исключения приходим к выбору поверхностной формы модели.

## 1.3 Выбор способа задания поверхностных моделей

Поверхностные модели задаются:

* Аналитическим способом. Этот способ задания модели характеризуется описанием модели объекта, которое доступно в неявной форме, то есть для получения визуальных характеристик необходимо дополнительно вычислять некоторую функцию, которая зависит от параметра;
* Полигональной сеткой. Данный способ характеризуется совокупностью вершин, рёбер и граней, определяющих форму объекта в трёхмерном пространстве.

Также существует много различных способов хранения информации о сетке:

* Список граней. Объект – это множество граней и множество вершин. В каждую грань входят как минимум 3 вершины;
* «Крылатое» представление. Каждая точка ребра указывает на две вершины, две грани и четыре ребра, которые её касаются;
* Полурёберные сетки. То же «крылатое» представление, но информация обхода хранится для половины грани;
* Таблица углов. Таблица, хранящая вершины. Обход заданной таблицы неявно задаёт полигоны. Такое представление более компактно и более производительно для нахождения полигонов, но, в связи с тем, что вершины присутствуют в описании нескольких углов, операции по их изменению медленны.
* Вершинное представление. Хранятся лишь вершины, которые указывают на другие вершины. Простота представления даёт возможность проводить над сеткой множество операций.

Стоит отметить, что одну из главных ролей в выборе способа задания модели в данном проекте играет скорость выполнения преобразований над объектами сцены.

При реализации программного продукта, для которого производятся данные исследования, наиболее удобным представлением является модель, заданная полигональной сеткой – это поможет избежать проблем при описании сложных моделей. Способ хранения полигональной сетки при этом – список граней, так как он предоставляет явный граней, что поможет при реализации, например, алгоритма удаления невидимых рёбер и поверхностей. Также следует отметить, что такой способ позволит эффективно преобразовывать модели в связи с тем, что структура будет иметь в себе список вершин.

При этом недостаточная эффективность преобразований геометрии объектов, сопутствующая такой форме представления, программного продукта не коснётся, так как задание геометрии тел предусмотрены только на этапе выбора специфичных моделей, для которых можно задать, например, длину или ширину. То есть, в моём случае, начальная геометрия тел будет задаваться определённым алгоритмом, что решит проблему.

## 1.4 Выбор алгоритма удаления невидимых рёбер и поверхностей

Решать поставленную задачу удаления можно как в объектном пространстве (в мировой системе координат), так и в пространстве изображения (в экранных координатах).

Обозначим свойства, которыми должен обладать алгоритм, для оптимальной работы реализуемого программного продукта:

* Алгоритм должен быть достаточно быстрым при работе с множеством объектов сцены, чтобы пользователь не ожидал долгой загрузки изображения;
* Алгоритм может работать в любом пространстве (скорость важнее точности)

Рассмотрим алгоритмы для решения поставленной задачи.

### Алгоритм Робертса

Преимущество:

* Алгоритм работает в объектном пространстве, точность вычислений высокая.

Недостатки:

* Теоретический рост сложности алгоритма – квадрат числа объектов.

Данная проблема разрешима - достаточно воспользоваться модифицированными реализациями, например, с использованием габаритных тестов или сортировки по z;

* Все тела сцены должны быть выпуклыми. Данный факт также приводит к усложнению алгоритма, так как потребуется прибегнуть к проверке объектов на выпуклость и их разбиение на выпуклые многоугольники.

Вывод:

Алгоритм Робертса не подходит для решения поставленной задачи связи с следующими фактами:

* От программного обеспечения не требуется той точности представления объектов в пространстве, которую предоставляет алгоритм;
* На сцене может находиться много объектов, что замедлит скорость работы алгоритма. Это не удовлетворяет требованию к скорости выполнения алгоритма, особенно при факте того, что многие тела могут быть невыпуклыми;
* Реализация модификаций, позволяющих приблизить рост сложности алгоритма к линейной, очень трудозатратна.

### Алгоритм, использующий z-буфер

Преимущества:

* Простота реализации;
* Оценка вычислительной трудоемкости алгоритма линейна;
* Экономия вычислительного времени, так как элементы сцены не сортируются.

Недостатки:

* Большой объём требуемой памяти.

Вывод:

Алгоритм отвечает главному требованию - скорости работы с множеством объектов. Также простота алгоритма позволит достаточно быстро реализовать данный алгоритм и, что важнее, в полной мере отладить его.

При этом следует отметить, что само изображение будет относительно малых размеров, что приведёт к некритично большим затратам памяти для выполнения данного алгоритма.

### Алгоритм обратной трассировки лучей

Преимущества:

* Высокая реалистичность синтезируемого изображения
* Работа с поверхностями в математической форме
* Вычислительная сложность слабо зависит от сложности сцены

Недостаток:

* Производительность

Вывод:

Алгоритм не отвечает главному требованию – скорости работы. Также от реализуемого продукта не требуется высокая реалистичность синтезируемого изображения и реализации работы с поверхностями, заданными в математической форме. Указанные факты говорят о том, что обратная трассировка лучей не подходит для решения поставленной задачи.

Таким образом, в качестве алгоритма удаления невидимых рёбер и поверхностей был выбран алгоритм с использованием z-буфера.

## 1.5 Выбор алгоритма построения теней

Так как в качестве алгоритма удаления невидимых линий и поверхностей в предыдущем подпункте был выбран алгоритм с использованием z-буфера, то одним из наилучших вариантов будет модификация указанного метода путём добавления вычисления теневого z-буфера из точки наблюдения, совпадающей с источником света.

Такой подход позволит не усложнять структуру программы, а также избежать проблем адаптации двух различных методов друг к другу, а, следовательно, уменьшить время отладки алгоритма.

## 1.6 Определение набора необходимых моделей, поставляемых с программным обеспечением

Опираясь на примеры визуализации выставочных стендов (см. Приложение), определим следующий перечень необходимых объектов сцены:

* Стол. Размеры объекта задаются пользователем по количеству занимаемых клеток области сцены;
* Высокий стол (барная стойка). Размеры объекта задаются пользователем по количеству занимаемых клеток области сцены;
* Стул. Занимает одну клетку плоскости сцены;
* Барный стул. Занимает одну клетку плоскости сцены;
* Диван. Длина объекта задаётся пользователем по количеству занимаемых клеток области сцены;
* Растение в горшке в качестве элемента декора. Занимает одну клетку плоскости сцены;
* Подиум для представления выставочных предметов заказчика. Размеры задаются пользователем по количеству занимаемых клеток плоскости сцены;
* Экран для проектора. Размеры 2 на 1 ячеек, располагается на стойке;
* Плазменный телевизор. Размеры 2 на 1 клетку, располагается на стойке;
* Шкаф. Размеры задаются пользователем по количеству занимаемых клеток плоскости сцены;
* Стеллаж с тремя полками. Длина элемента задаётся пользователем;
* Источники света. Положение задаётся координатами в трёхмерном пространстве, а направление распространения света – вектором.

При этом стоит отметить факт того, что тот или иной объект может занимать и часть ячейки, но при этом она будет занята полностью и расположить на свободной её части другой элемент декора уже будет нельзя.

# 2. Конструкторская часть

## 2.1 Общий алгоритм решения поставленной задачи

1. Задать размеры области размещения объектов

2. Разместить объекты сцены и источники света

3. С помощью модифицированного алгоритма, использующего z-буфер, определить падающие от объектов сцены тени и визуализировать обстановку, основываясь на текущем положении наблюдателя

## 2.2 Алгоритм z-буфера

1. Всем элементам буфера кадра присвоить фоновое значение

2. Инициализировать z-буфер минимальным значением глубины

3. Для каждого многоугольника сцены в произвольном порядке:

3.1 Для каждого пикселя, принадлежащему многоугольнику вычислить его глубину

3.2 Сравнить вычисленную глубину пикселя со значением, которое

находится в z-буфере:

Если , то и

4. Отобразить итоговое изображение

Важно заметить, что в данном алгоритме опрЦвет всегда будет равен значению «белый».

## 2.3 Модифицированный алгоритм z-буфера

1. Для каждого направленного источника света:

1.1 Инициализировать теневой z-буфер минимальным значением глубины

1.2 Определить теневой z-буфер для источника

2. Выполнить алгоритм z-буфера для точки наблюдения. При этом, если некоторая поверхность оказалась видимой относительно текущей точки наблюдения, то проверить, видима ли данная точка со стороны источников света.

Для каждого источника света:

2.1 Координаты рассматриваемой точки линейно преобразовать из вида наблюдателя в координаты на виде из рассматриваемого источника света

2.2 Сравнить значение со значением :

Если , то пиксел высвечивается с учётом его затемнения, иначе точка высвечивается без затемнения

## 2.5 Представление данных в программном обеспечение

Ниже предоставлена таблица, описывающая представление данных в программном обеспечении:

Таблица 1 Представление данных в программном обеспечении

|  |  |
| --- | --- |
| Данные | Свойства |
| Область размещения объектов | Количество заполняемых ячеек области |
| Точка трёхмерного пространства | Координаты по осям x, y, z |
| Объект сцены | Грани и вершины |
| Источник света | Точка трёхмерного пространства, в которой источник находится, и вектор направления распространения света |
| Вектор | Приращения единичного вектора по осям x, y, z |

# 3. Технологическая часть

## 3.1 Выбор языка программирования и среды разработки

Программный продукт будет писаться на языке C++. Данный выбор обусловлен следующими факторами:

1. Данный язык преподавался в рамках курса Объектно-Ориентированного Программирования, что указывает на факт того, что я ознакомлен с ним;

2. Высокая вычислительная производительность. В аналитической части мною была обозначена важность скорости исполнения кода;

3. Язык поддерживает объектно-ориентированную парадигму программирования. Данный фактор позволить привести объекты сцены к объектам классов, а также пользоваться шаблонами проектирования. В свою очередь, описанные факты дадут возможность писать читаемый и эффективный код;

4. Доступность. Большое количество учебной литературы позволит быстро и эффективно писать код.

При написании программы будет использоваться среда разработки QT Creator. Данный выбор обусловлен следующими факторами:

1. Я пользуюсь данной средой разработки уже 1,5 года, и достаточно хорошо с ней знаком;

2. QT Creator позволяет работать с расширением QDesign, которое позволит создать удобный и надёжный интерфейс для программного продукта за краткие сроки.

## 3.2 Поля данных реализуемых классов

### Математические элементы:

class **Dot2D**

{

private:

double xCoordinate, yCoordinate;

};

class **Dot3D**

{

private:

double xCoordinate, yCoordinate, zCoordinate;

};

class **MathVec**

{

private:

double xInc, yInc, zInc;

};

### Составляющие модели:

class **Vertex**

{

private:

Dot3D position;

std::list<size\_t> usedFacets;

};

class **Facet**

{

private:

std::list<size\_t> usedDots;

};

### Объекты сцены:

class **PolModel**

{

private:

std::list<Vertex> vertices;

std::list<Facet> facets;

};

class **illuminant**

{

private:

Dot3D position;

MathVec vector;

};

### Сцена:

class **cellScene**

{

private:

size\_t width, length;

size\_t modelsNum;

std::vector<PolModel> models;

size\_t illumNum;

std::vector<Illuminant> illuminants;

std::vector<std::vector<bool>> cells;

};

## 3.3 Интерфейс программного обеспечения

Пользовательский интерфейс программного обеспечения предоставлен на Рисунке 1.

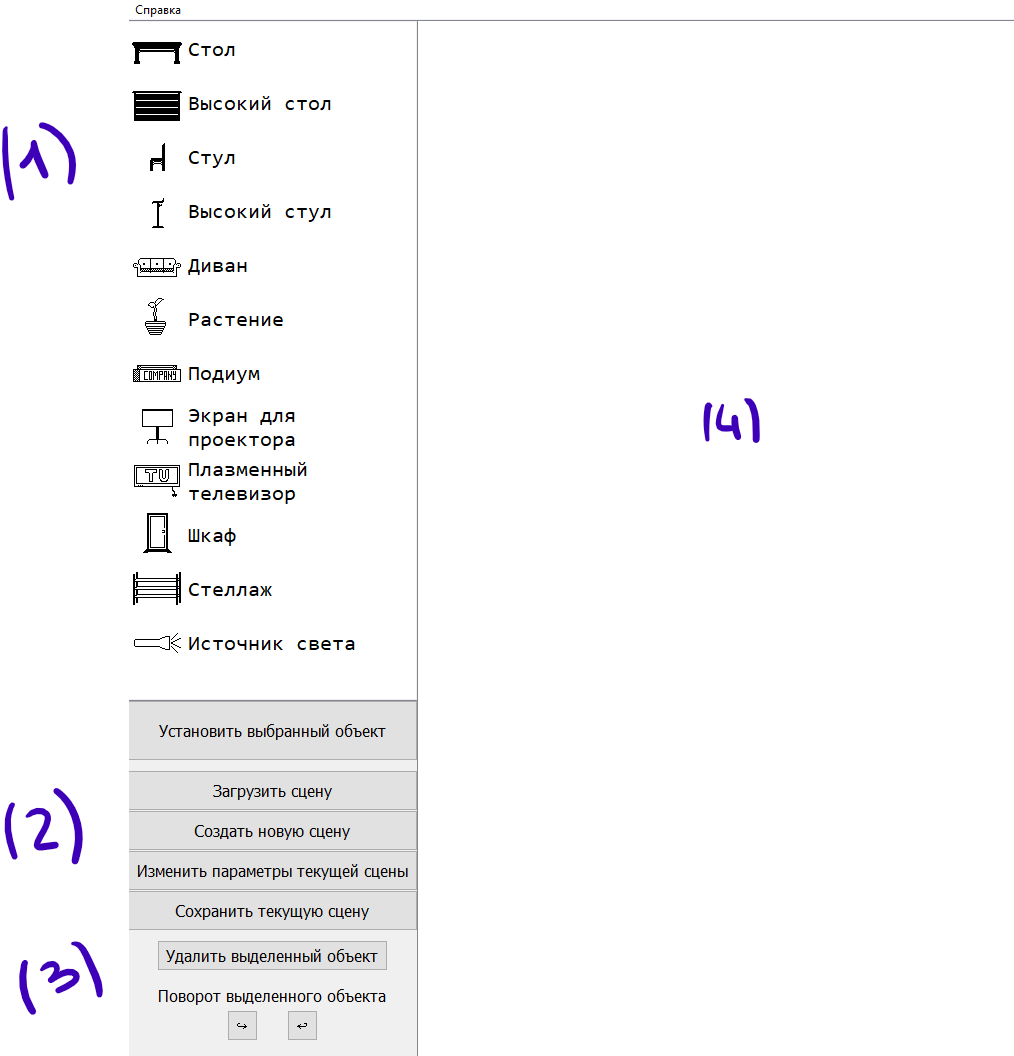


Рисунок 1 Пользовательский интерфейс ПО

### Список доступных объектов (1)

Список позволяет пользователю выбрать требующийся объект и установить его на плоскость сцены.

### Работа со сценой (2)

Программное обеспечение позволяет сохранить созданную пользователем сцену, либо загрузить её. Также для каждой сцены есть возможность изменить её параметры: количество доступных ячеек установления объектов по ширине и длине.

### Работа с объектом (3)

Выбрав на сцене установленный объект (путём указания на него мышью в области визуализации (4)), пользователь может удалить указанный объект, либо изменить его ориентацию в пространстве.

### Область визуализации (4)

Через данную область происходит основное взаимодействие пользователя с обстановкой сцены.

# Заключение

# Список источников

1. Дёмин А.Ю., Основы компьютерной графики: учебное пособие – Томск: Изд-во Томского политехнического университета, 2011. – 191 с.

2. Полигональная сетка [Электронный ресурс]. – Режим доступа: <https://ru.wikipedia.org/wiki/%D0%9F%D0%BE%D0%BB%D0%B8%D0%B3%D0%BE%D0%BD%D0%B0%D0%BB%D1%8C%D0%BD%D0%B0%D1%8F_%D1%81%D0%B5%D1%82%D0%BA%D0%B0> (дата обращения 07.07.20)

3. Удаление невидимых поверхностей и линий [Электронный ресурс]. – Режим доступа: <https://sites.google.com/site/komputernaagrafika22/osnovnye-oblasti-primenenia/udalenie-nevidimyh-poverhnostej-i-linij> (дата обращения 07.07.20)

4. Романюк А. Н. Алгоритмы построения теней [Текст] / А. Н. Романюк, М. В. Куринный // КОМПЬЮТЕРЫ+ПРОГРАММЫ. – 2000. - № 8-9. – С. 13.

# Приложения



Рисунок 2 Пример стенда 1



Рисунок 3 План-схема стенда 1



Рисунок 4 Пример стенда 2



Рисунок 5 План-схема стенда 2