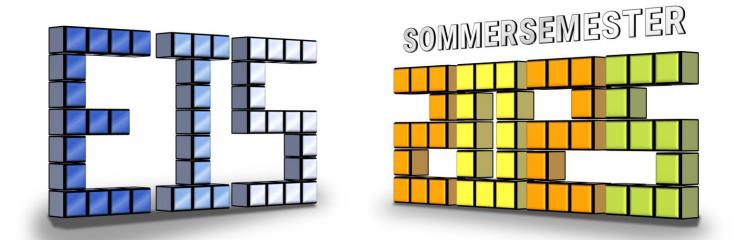
EINFÜHRUNG IN DIE SOFTWAREENTWICKLUNG

Sommersemester 2025



Foliensatz #5

Beispielprojekt

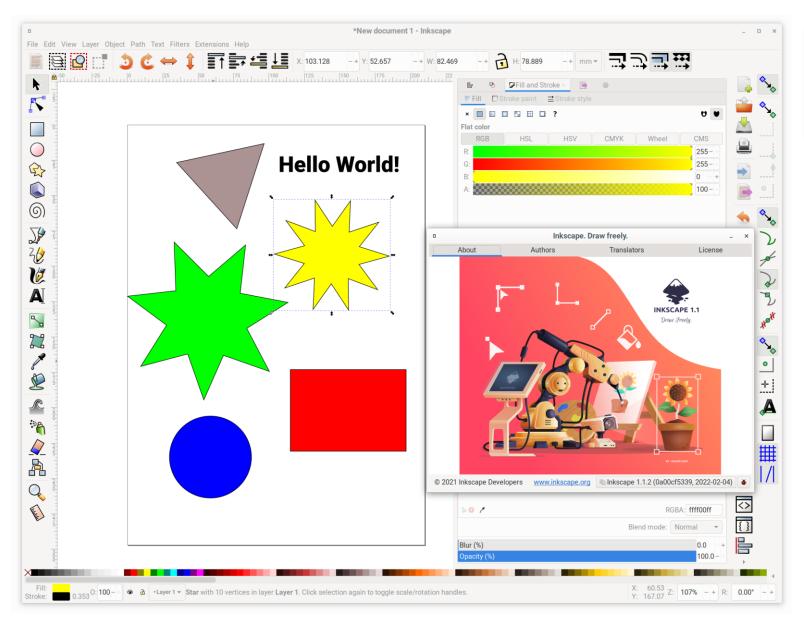
Michael Wand Institut für Informatik Michael.Wand@uni-mainz.de





Beispielprojekt Vektorgraphik-Editor

Zeichenprogram für Vektorgraphik



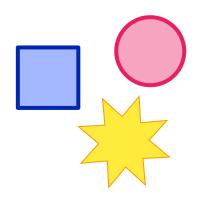


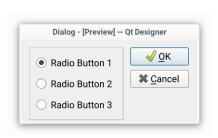
Beispiel:Inkscape
(open source/GPL)

EIS-Version

Aspekte des Projektes

- Vektorgraphik
 - Verschiedene Typen von Vektorobjekten
 - Kreise, Rechtecke, Sterne, etc.
 - Verschiedene Attribute
 - Farben, Umrandungen, Anzahl Ecken der Sterne
 - Ausbau zu GUI-Bibliothek
 - GUI-Library design: Konzeptionell (Vorlesung)
 - In Übungen: GUI mit Qt (fertige GUI-Lib)
- Interaktion
 - Manipulation mit der Maus
 - Technisch durchaus anspruchsvoll







Drei Schritte (Planung)

Schritt 0

GUI-Programmieren lernen mit Qt (oder AWT)

Schritt 1

Vektorgraphik Bibliothek prozedural

Schritt 2

- Implementation mit OOP (einfacher)
- GUI-Elemente hinzufügen

Schritt 3

Funktionale / Datenflussarchitektur

Motivation

Warum dieses Projekt?

- Komplexes Problem
- Führt Design und Anwendung von GUIs mit ein
- Historisch motivierend f

 ür OOP
 - Xerox Alto Projekt / Smalltalk / erstes "moderne" GUI
- Vor- und Nachteile von OOP & FP Pattern gut sichtbar
 - Motivierend für moderne Ansätze
- Relevant bis heute
 - Interaktive Anwendungen, Webframeworks, Games
 - Fortgeschrittenes: Persistenz, automatische GUIs, etc.
- Macht Spaß, weil bunt

"Anforderungsanalyse"

(sehr knapp & informell)

Anforderungen

Vektorgraphik

- Geometrische Primitive, z.B.
 - Linien
 - Rechtecke, Kreise
 - Gruppierung ("Szenengraph")
 - (Text, Bitmap-Bilder) ←
- Repräsentation als mathematische Beschreibung
 - "Vektorgraphik" (kein Auflösungslimit)
 - Umwandung in Rastergraphik bei Bedarf
- Operationen
 - Erzeugen + Transformieren: verschieben (drehen, skalieren)

optional

(nicht in alles in EIS)

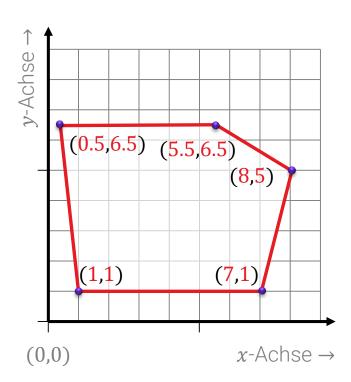
Einschub: 2D Vektorgraphik

Vektorgraphik

Grundprimitiv: Linien

 Eckpunkte gespeichert als Koordinaten

```
(x: float, y: float)
```



Vektorgraphik

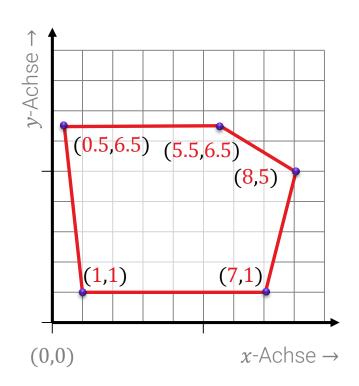
Grundprimitiv: Linien

 Eckpunkte gespeichert als Koordinaten

```
(x: float, y: float)
```

Umsetzung:

- Vektoren als Tupel in Python Tuple[float, float]
- Vektoren mit NumPy
- Qt Klassen QVector2D,
 QTransform2D (empfohlen)



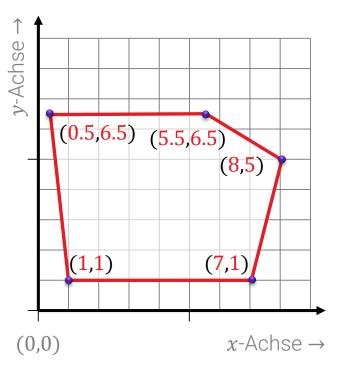
Vektorgraphik

Grundprimitiv: Linien

 Eckpunkte gespeichert als Koordinaten

```
(x: float, y: float)
```

- Polygonzüge
 - Gefüllt
 - Ungefüllt
- Andere Primitive können (notfalls) mit Polygonen angenähert werden
 - Rechtecke
 - Kreise
 - ...





In der Praxis

Wir nutzen eine 2D Graphikbibliothek

- In den Übungen:
 - QPainter (Qt for Python)
 - Graphics (Java/Scala AWT)
- Vorgefertigte Kommandos für
 - Zeichnen von Linien, Polygonen (gefüllt und ungefüllt)
 - Zeichnen von Kreisen, Ellipsen, Rechtecken, etc.
 - Zeichnen von Text ("Font-Rendering")
 - Zeichnen von Bitmap-Bildern in Zeichenfläche
- Zeichenflächen: Anwenden von QPainter auf…
 - QImage: Offline-Bild (Java: BufferedImage)
 - QWidget: Online, direkt sichtbar (Ü. 02; Java: Window)

"Viewport Transformation"

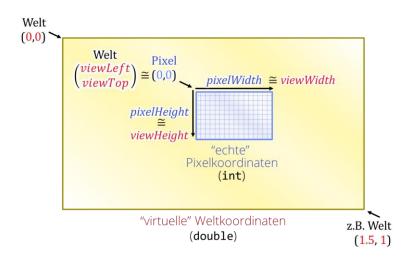
Welt (0,0)

```
Welt
           Pixel
                      pixelWidth \cong viewWidth
       pixelHeight
≅
       viewHeight
                       "echte"
                  Pixelkoordinaten
                        (int)
```

"virtuelle" Weltkoordinaten (double)

z.B. Welt (1.5, 1)

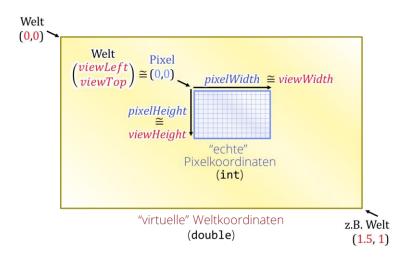
"Wiewport Transformation"



Berechnung Viewport-Transformation

- Lege Weltkoordinatensystem fest, z.B.
 - Notation: Ausgabefenster b_{pix} Pixel breit, h_{pix} Pixel hoch
 - Unten links = (0,0)
 - Oben links = (0,1)
 - Unten rechts = $(0, b_{pix}/h_{pix})$ (also unverzerrt)

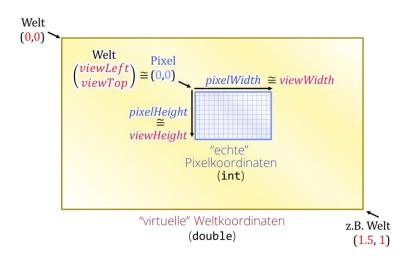
"Viewport Transformation"



Berechnung Viewport-Transformation

- Weltkoordinaten: y-Achse (0,1), x-Achse $(0,b_{pix}/h_{pix})$
- Multiplikation mit Pixeln: Koordinaten $\times h_{pix}$
- Spiegeln: Pixelkoordinaten starten links oben
 - y-Werte $\rightarrow h_{pix} y$

"Wiewport Transformation"



Ausschnitt verschieben

- Verschieben
 - Werte auf x,y addieren
- Zoomen / Vergrößern/Verkleinern
 - Koordinaten mit Faktor multiplizieren
 - Achtung: Mittelpunkt ist Ursprung (0,0)
 - Allgemein: Ursprung abziehen, zoomen, wieder addieren

Weitere Anforderungen...

Orthogonale Anforderungen

Für alle Objekte

- Editieren mit der Maus
 - Erzeugen, Löschen
 - Transformieren
- Editieren per Tastatur
 - Eigenschaften numerisch im UI setzen
 - (Beispiel für Metaprogrammierung)
- Speichern und Laden

Anwendungsprogramm

"Klassische" Anwendung

- Dokumentenorientiert
 - Bez. Speichern / Laden
 - (Evtl. Multi-Dokument GUI)
- Drop-Down-Menüs für wesentliche Funktionen
- Toolbars & Shortcuts für schnellen Zugriff
 - Qt liefert das ohne viel extra Aufwand
- "Inspector" für numerisches Editieren

Weitere Anforderungen

Erweiterbarkeit

- Neue Primitive
 - Text, Sterne, Polygone o.ä.
- Neue Werkzeuge zum Editieren
 - z.B. "Align-Left", Replicate along Curve, etc.
- Dynamisches Laden von Plugins
 - Probleme bei Fehlerbehandlung, Laden/Speichern,
 Darstellung absehbar wir werden Lösungen dafür sehen
- Grundlegende / Unvorhergesehene Erweiterungen
 - Z.B. Mehrere Seiten/Folien / Präsentationsmodus
 - Unerwartete Erweiterungen hier schwierig zu planen!

Grobe Struktur

(Hier startet der Entwurf...)

Komponenten

Bestandteile / wesentliche Module

- Vektorgraphik-Bibliothek
 - Zeichenprimitive anlegen
 - Transformieren
 - Umwandlung in Rastergraphik
 - Szenengrapharchitektur
 - Persistenz (Laden + Speichern)
- Editor
 - Operationen und Transformationen interaktiv durchführen
- Anwendungsrahmen
 - Fenster, Menus etc.

Wie packen wir es an?

Bestandteile

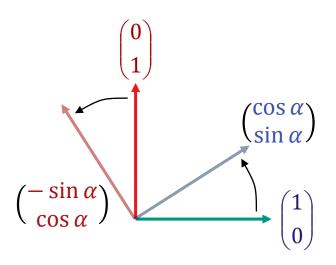
- Vektorgraphik-Bibliothek
 - prozedurales Design
 - OOP-Design
 - Dynamische Metaprogrammierung
 - funktionales Design
- Editor
 - Interaktion strukturieren
 - Erweiterung zu allgemeinen GUIs
 - Außerhalb "Spezifikation", aber passt hier am besten :-)
- Anwendungsrahmen
 - Knapp / in den Übungen

Addendum: Vektorrechnung & Lineare Abbildungen

(Was kann QTransform2D, und was passiert hinter den Kulissen?)

Koordinatensystem wechseln

Beispiel: Rotationsmatrix



$$\mathbf{M}_{rot} = \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix}$$

Matrizen

Matrix-Vektor-Produkt

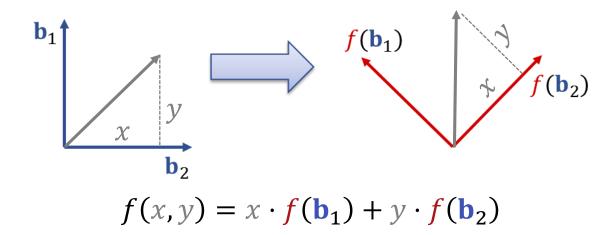
$$\mathbf{y}(\lambda) = \begin{bmatrix} | & & | \\ \mathbf{x}_1 & \cdots & \mathbf{x}_n \\ | & & | \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \lambda_1 \\ \vdots \\ \lambda_n \end{bmatrix}$$

Konstruktion

- Abbildung n-dim Vektoren → n-dim Vektoren
 - $\lambda \in \mathbb{R}^n$
 - $\mathbf{x}_i \in \mathbb{R}^n \Rightarrow \mathbf{y} \in \mathbb{R}^n$
- Spalten der Matrix X
 - = Bilder der Einheitsvektoren (Achsen)

Matrix-Vektor Produkt

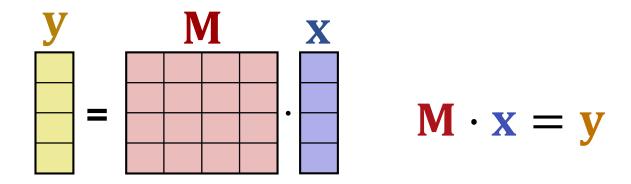
Ausrechnen



Algebra

Algebraisch

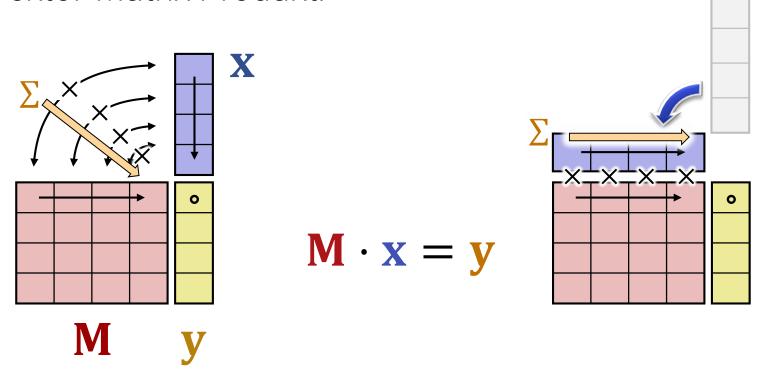
Vektor-Matrix Produkt:



Allg. Matrix Produkt (Notation)

Algebraische Regel:

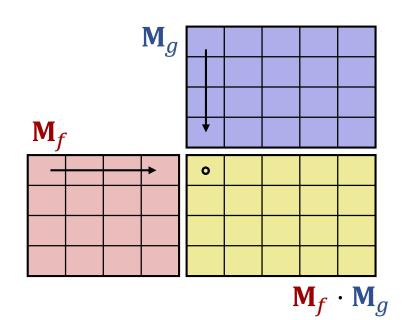
Vektor-Matrix Produkt:



Matrix Multiplikation

Hintereinanderausführung von Matrizen

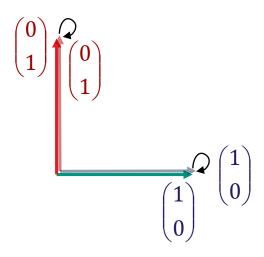
- $f(g) = f \circ g = \mathbf{M}_f \cdot \mathbf{M}_g$
- Berechnung



Der (i, j)-te Eintrag ist das Skalarprodukt von Zeile i von \mathbf{M}_f mit Spalte j von \mathbf{M}_a

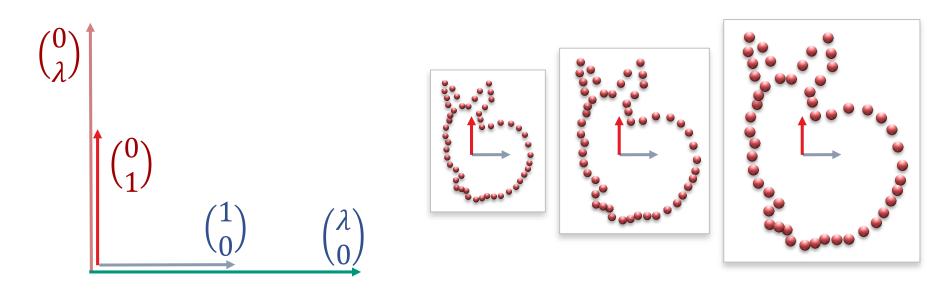
Identitätstransformation

Einheitsmatrix (nix passiert)



$$\mathbf{M}_{identity} = \mathbf{I} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

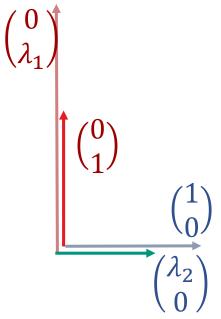
Skalierung (Zentrum = Ursprung)

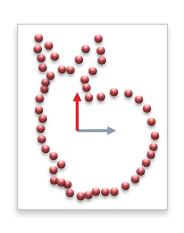


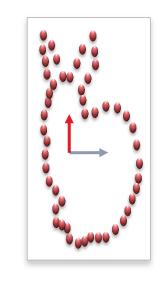
Matrix

$$\mathbf{S}_{\lambda} \colon \mathbb{R}^{n} \to \mathbb{R}^{n}, \qquad \mathbf{S}_{\lambda} = \begin{bmatrix} \lambda & 0 & 0 \\ 0 & \lambda & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \lambda \end{bmatrix}$$

Nicht-uniforme Skalierung





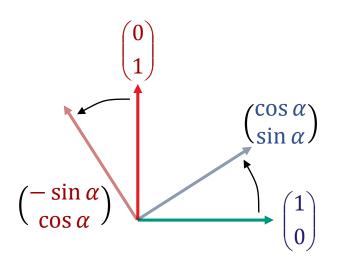


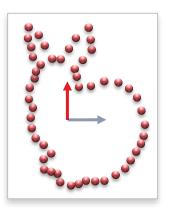
Matrix

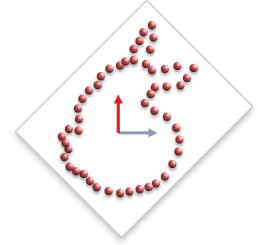
$$S_{\lambda}: \mathbb{R}^{n} \to \mathbb{R}^{n}$$
,

$$\mathbf{S}_{\lambda} = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \lambda_{3} \end{bmatrix}$$

Rotation

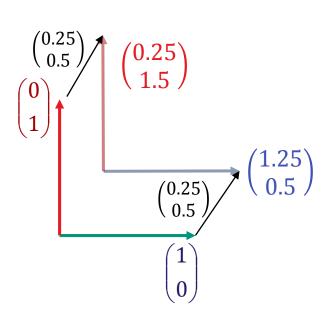






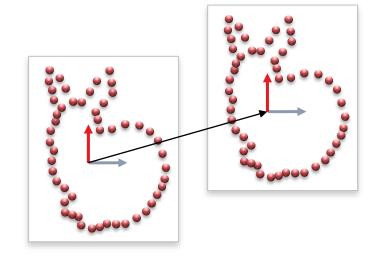
$$\mathbf{M}_{rot} = \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix}$$

Verschiebung





- Addieren auf x- und y-Achse
- Nicht als Matrix darstellbar



Transformation:

Allgemeines Rezept

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} m_{11} & m_{12} \\ m_{21} & m_{22} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} t_x \\ t_y \end{pmatrix}$$

(QTransform erledigt das automatisch)