

### Министерство науки и высшего образования Российской Федерации Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования

# «Московский государственный технический университет имени Н. Э. Баумана

(национальный исследовательский университет)» (МГТУ им. Н. Э. Баумана)

ФАКУЛЬТЕТ <u>«Инфо</u>	ррматика и системы управления»	
КАФЕДРА «Програм	лмное обеспечение ЭВМ и информационные технологии»	

#### ОТЧЕТ

по ЛР по курсу «АА» на тему: «1»

Студент <u>ИУ7-55Б</u> (Группа)	(Подпись, дата)	Евграфов Ф. Д. (И. О. Фамилия)
Преподаватель	(Подпись, дата)	<u>ФИО</u> (И. О. Фамилия)

# СОДЕРЖАНИЕ

Bl	ВВЕДЕНИЕ 4				
1	Ана	итическая часть	5		
	1.1	Преломление лучей	5		
	1.2	Задача	7		
	1.3	Объекты	7		
		1.3.1 Описание	8		
		1.3.2 Представление	8		
	1.4	Алгоритмы удаления невидимых поверхностей	8		
		1.4.1 Алгоритм Робертса	8		
		1.4.2 Алгоритм Художника	9		
		1.4.3 Алгоритм, использующий Z-буфер	10		
		1.4.4 Алгоритм обратной трассировки лучей	10		
		1.4.5 Выбранный алгоритм	11		
	1.5	Освещение	11		
			11		
		1.5.2 Тени	12		
		1.5.3 Полная интенсивность	12		
	1.6	Выводы из аналитической части	12		
2	Кон	структорская часть	13		
3	Text	ологическая часть	14		
4	Исс	иедовательская часть	15		

ЗАКЛЮЧЕНИЕ	16
СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННЫХ ИСТОЧНИКОВ	17

# введение

#### 1 Аналитическая часть

### 1.1 Преломление лучей

Когда свет проходит из одной среды в другую, например из воздушной в водную и т.п., луч отклоняется, такое явление называется преломление. Его пример видно на рисунке 1.1, из-за отклонения лучей света наблюдателю кажется, что объект разрывается.



Рисунок 1.1 – Карандаш в стакане с водой, преломление света нарушает визуальную непрерывность.

Закон описывающий направления отклонения, изображенном на рисунке 1.2, называется закон Снелиуса [1]:

$$\frac{\sin \theta_1}{\sin \theta_2} = \frac{n_2}{n_1},\tag{1.1}$$

где:

- $\theta_1, \, \theta_2$  угол падения и преломленного угла луча,
- $n_1, n_2$  коэффициенты плотности среды,
- $v_1, v_2$  соответствующие скорости распространения света в средах,
- normal нормаль к поверхности N,

— P — вектор, описывающий направление падающего луча в пространстве,

- Q — исходящего.

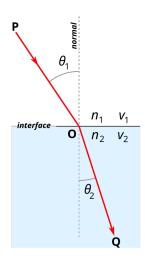


Рисунок 1.2 – Преломление одного луча.

Важное замечание – если луч падает их более оптически плотной среде  $(n_1>n_2)$ , под определенным углом (критическим) явление преломления выродится в случай внутреннего отражения. И значение угла  $\theta_1$  находится при  $\theta_2=\pi/2$ , как:

$$\sin \theta_1 = \frac{n_2}{n_1} \cdot \sin \theta_2 = \frac{n_2}{n_1},\tag{1.2}$$

и угол исходящего луча  $\theta_2$  будет равен  $\theta_1$ .

Направление исходящего луча также вычисляется следующим выражением:

$$Q = r \cdot P + \left[ r \cdot c - \sqrt{1 - r^2 \cdot (1 - c^2)} \right] \cdot N, \tag{1.3}$$

где  $r = n_1/n_2$  и  $c = -\cos\theta_1 = -N \cdot P$ .

Если луч падает под критическим углом, то

$$r^{2} \cdot (1 - c^{2}) = r^{2} \cdot \sin^{2} \theta_{1} = \frac{n_{1}^{2}}{n_{2}^{2}} \cdot \frac{n_{2}^{2}}{n_{1}^{2}} = 1,$$
(1.4)

то есть подкоренное меньше нуля, если происходит внутреннее отражение. Направление отраженного луча определяется, как:

$$Q = P - 2 \cdot (N \cdot L) \cdot N = P + 2 \cdot c \cdot N \tag{1.5}$$

### 1.2 Задача

Формализованная задача представлена в виде диаграммы на рисунке 1.3.

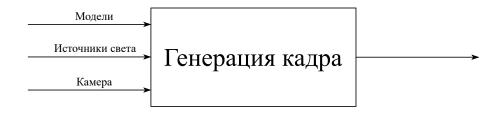


Рисунок 1.3 – IDEF0 диаграмма формализованной задачи

### 1.3 Объекты

Сцена содержит в себе следующие объекты:

- модели видимые объемные фигуры произвольной формы с параметрами:
  - 1) цвет поверхности,
  - 2) прозрачность,
  - 3) коэффициент преломления (оптическая плотность среды);
- источники света, с параметрами:
  - 1) цвет,
  - 2) интенсивность излучения;
- точки обзора (камеры) являются наблюдателями на сцене, всегда присутствует хотя бы одна камера, с параметрами:
  - 1) разрешение (в том числе задает соотношение сторон изображения),
  - 2) угол обзора.

Каждый объект обладает положением в пространстве

#### 1.3.1 Описание

Для представления объемных сущностей в компьтерной графике ниже представлены [2, с.с. 341–350]:

- 1) аналитическая в виде уравнения поверхности, позволяет описать примитивную геометрию объекта, например прямой, плоскости, шара, тора и т.п., в пространстве;
- 2) воксельная использует блоки для построения;
- 3) полигональная в виде многогранника, позволяет описывать сложную геометрию.

### 1.3.2 Представление

Для решения задачи необходимо выбрать то представление объекта, которого будет достаточно для представления любого на сцене. Так как объекты могут быть любой формы, и описываются сущности имеющие объем, выбран полигональное представление.

### 1.4 Алгоритмы удаления невидимых поверхностей

Для удаления невидимых поверхностей в большинстве случаев используют следующие алгоритмы:

- алгоритм Робертса,
- алгоритм Художника,
- алгоритм, использующий Z-буфер,
- алгоритм обратной трассировки лучей.

### 1.4.1 Алгоритм Робертса

Алгоритм основан на анализе нормалей граней и определении их ориентации относительно наблюдателя.

Основные этапы алгоритма:

1)

2)
3)
Преимущества
_
_
_
Недостатки
_
_
_
Таким образом
1.4.2 Алгоритм Художника
Основные этапы алгоритма:
основные этапы алгоритма.
1)
1)
<ul><li>1)</li><li>2)</li></ul>
<ul><li>1)</li><li>2)</li><li>3)</li></ul>
<ul><li>1)</li><li>2)</li><li>3)</li></ul>
<ul><li>1)</li><li>2)</li><li>3)</li></ul>
<ul><li>1)</li><li>2)</li><li>3)</li></ul>
<ol> <li>1)</li> <li>2)</li> <li>3)</li> <li>Преимущества</li> <li>—</li> <li>—</li> </ol>
<ol> <li>1)</li> <li>2)</li> <li>3)</li> <li>Преимущества</li> <li>—</li> <li>—</li> </ol>
<ol> <li>1)</li> <li>2)</li> <li>3)</li> <li>Преимущества</li> <li>—</li> <li>—</li> </ol>

### 1.4.3 Алгоритм, использующий Z-буфер

Основные этапы алгоритма:
1)
2)
3)
Преимущества
_
Недостатки
_
_
Таким образом
1.4.4 Алгоритм обратной трассировки лучей
Основные этапы алгоритма:
1)
2)
3)
Преимущества

Недостатки

Таким образом

### 1.4.5 Выбранный алгоритм

Так как все описанные алгоритмы, кроме обратной трассировки, не учитывают искожений

### 1.5 Освещение

Модели освещения рассматривают 2 вида: локальная и глобальная.

### 1.5.1 Модели освещения

Локальная модель освещения учитывает модели индивидуально, что не подходит для реализации задачи, так как именно другие объекты будут видны в результате преломления. Что учитывает глобальная [1, с. 464, с. 502, с. 548].

Уравнение интенсивности:

$$I = k_{\alpha} \cdot I_{\alpha} + k_{d} \cdot \sum_{i=1}^{N} (I_{L_{i}} \cdot \vec{n} \cdot \vec{L}_{i}) + k_{s} \cdot \sum_{i=1}^{N} (I_{L_{i}} \cdot (\vec{S} \cdot \vec{L}_{i})^{n}) + k_{s} \cdot I_{s} + k_{t} \cdot I_{t},$$
 (1.6)

где коэффициенты

- $k_{\alpha}$  фоновый,
- $k_d$  диффузный,
- $k_s$  зеркальный,
- $k_t$  преломленного луча,
- n аппроксимирующий распределение лучей от отражения,

и вектора

- $\vec{L}$  направления до точечного источника света,
- $\vec{S}$  направление до наблюдателя,
- $\vec{n}$  нормали к поверхности.

### 1.5.2 Тени

Для определения интенсивности затененных областей удобно использовать алгоритм трассировки лучей, для это испускаются зондирующие лучи до источников света, если пересечение установлено, то область находится в тени [1, с. 517]. Однако, когда рассматриваются прозрачные модели, точка может не быть затененной, поэтому для каждого зонда и источника коэффициент затенения от одного объекта составляет [2, с. 368]:

$$k_{shadow,i} = k_{t,i} (1.7)$$

Если луч пересекает несколько объектов, то коэффициент для  $N_O$  полных пересечений моделей на отрезке до источника света будет:

$$k_{shadow} = \prod_{i=1}^{N_O} k_{t,i} \tag{1.8}$$

#### 1.5.3 Полная интенсивность

Итоговая интенсивности в точке вычисляется по формуле 1.9.

$$I = k_{\alpha} \cdot I_{\alpha} + \sum_{i=1}^{N_L} \left[ \prod_{j=1}^{N_O} k_{t,j} \cdot (k_d \cdot \vec{n} \cdot \vec{L}_i + k_s \cdot (\vec{S} \cdot \vec{L}_i)^n) \right] \cdot I_{L_i} + k_s \cdot I_s + k_t \cdot I_t$$
 (1.9)

### 1.6 Выводы из аналитической части

### 2 Конструкторская часть

### 3 Технологическая часть

4 Исследовательская часть

## ЗАКЛЮЧЕНИЕ

### СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННЫХ ИСТОЧНИКОВ

- 1. David F. Rogers. Procedural elements for computer graphics 1998. 2-е издание. 695 с.
- 2. John F. Hughes, Andries Van Dam, Morgan MvGuire. Computer Graphics Principles and Practice 2014. 3-е издание. 1260 с.
- 3. Tomas Akenine-Möler, Eric Haines, Naty Hofman. Real-time rendering 2018. 4-е издание. 1199 с.
- 4. Mat Pharr, Wenzel Jakob, Greg Humphreys. Physically based rendering From theory to implementation 2017. 3-е издание. 1270 с.
- 5. Steve Klabnik, Carol Nichols. The Rust Programming Language // Руководство. Языки программирования. 2022. 2-е издание. 560 с.
- 6. Документация библиотеки cpu\_time [эл. pecypc]. URL: https://docs.rs/cpu-time/latest/cpu\_time/ (дата обращения: 30 сентября 2025 г.).
- 7. Документация текстового редактора «NVim» [эл. ресурс]. URL: https://neovim.io/doc/ (дата обращения: 30 сентября 2025 г.).