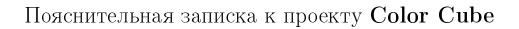
# БЕЛОРУССКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ ФАКУЛЬТЕТ ПРИКЛАДНОЙ МАТЕМАТИКИ И ИНФОРМАТИКИ



Автор: Архангельский И.А.

# Содержание

1	Соответсвие техническому заданию	2
2	Коментарии и пояснения по реализации	3
1	Вращение	3
2	Проецирование	3
3	Изменение длины ребра	3
4	Разбиение на сегменты	4
5	Преобразование перемещения мыши в углы поворота	5
3	Управление	6
4	Ссылки	7

# Соответсвие техническому заданию

#### Возможности менять положение наблюдателя

Вращение куба фактически, есть изменение положения наблюдателя вокруг куба. Изменение размера куба, есть изменение расстояния между наблюдателем и кубом.

#### Вращать куб

Реализовано

### Менять размер куба

Реализовано

### Задавать шаг (в примере 16х16х16, а надо бы и 8х8х8)

Реализовано изменение количества слоев в диапазоне [2 : 20], отрисовка с большего количества слоев требует более оптимальных алгоритмов отрисовки(Z-buffer, двойная буфферизация) для которых процессор не предназначен, а значит использование видеокарты напрямую, что ограничевает кроссплатформенность приложения. Однако, класс реализующий вычисления достаточно абстрактен для того, чтобы использовать его с любой библиотекой реализующей графический вывод на экран средствами видеокарты.

#### Включать отключать вывод рёбер.

Не реализовано

### Построение сечений

Не реализовано

# Коментарии и пояснения по реализации

Куб задается 8 точками в пространстве (вершины). Центр куба находится в точке (0,0,0). Грани строятся по 4 точкам.

#### 1 Вращение

Вращение куба реализовано с при помощи преобразования координат. Если рассматривать вершину куба как вектор, то поворот в некоторой плоскости есть умножение вектора на специальную матрицу.

#### Rolling. Вращение вокруг оси x

Матрица поворота: 
$$M_x(\alpha) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \alpha & -\sin \alpha \\ 0 & \sin \alpha & \cos \alpha \end{pmatrix}$$

#### Pitching. Вращение вокруг оси у

Матрица поворота 
$$M_y(\alpha) = \begin{pmatrix} \cos \alpha & 0 & \sin \alpha \\ 0 & 1 & 0 \\ -\sin \alpha & 0 & \cos \alpha \end{pmatrix}$$

#### Yawing. Вращение вокруг оси z

Матрица поворота: 
$$M_z(\alpha) = \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha & 0 \\ \sin \alpha & \cos \alpha & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

### 2 Проецирование

Для проецирования было решено использовать диметрическую проекцию. То есть X и Y координаты искажаются. Формула искажения была выбрана такая :

$$x' = x\frac{d-z}{d+a}$$

где,

 ${f d}$  - это некоторая константа, фактически отвечающая за расстояние от объекта до плоскости экрана.

а - длинна ребра куба.

В текущей реализации d=8a Точно такой же коэффициент используется для преобразования

$$y' = y \frac{d-z}{d+a}$$

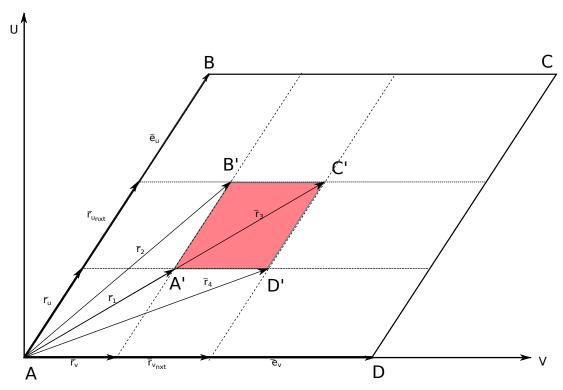
Для создания эффекта схода параллельных прямых мы "искажаем" координаты. Суть в том, что два одинаковых по длине отрезка, будут отображены различной длинны (в случае прямой перспективы, тот что ближе к точке наблюдения будет выглядеть длиннее). Для этого мы искажаем координаты по двум осям  $(X \ u \ Y)$ .

### 3 Изменение длины ребра

Так как куб отпозиционирован так, что его центр находится в точке (0,0,0), для изменения длины ребра куба, достаточно изменить длинну векторов, которые соответсвуют вершинам куба. Тем самым к каждой вершине применяем преобразование

$$\begin{cases} x' = x \frac{l^{\frac{1}{3}}}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}} \\ y' = y \frac{l^{\frac{1}{3}}}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}} \\ z' = z \frac{l^{\frac{1}{3}}}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}} \end{cases}$$

#### 4 Разбиение на сегменты



Пусть имеем грань куба, уже спроецированную на плоскость UV (плоскость экрана). И грань в пространстве UV описывается четырьмя точками  $A(v_a, u_a), B(v_b, u_b), C(v_c, u_c), D(v_d, u_d)$ . Построим векторы  $\vec{e_u}$  и  $\vec{e_v}$ :

$$\vec{e_u} = (v_b, u_b)$$

$$\vec{e_v} = (v_d, u_d)$$

Пологаем, что стороны не обязательно параллельны осям, но точка совпадает с началом координат. Пусть c - количество сегментов в разбиении по каждому вектору  $(\vec{e_u}, \vec{e_v})$ , а i,j - индексы текущего сегмента. Тогда, векторы  $\vec{r_u}, \vec{r_{u_{nxt}}}, \vec{r_v}, \vec{r_{v_{nxt}}}$  вычисляются по формулам  $(\forall i,j=1,2,\cdots,c-1)$ :

$$\vec{r_u} = \frac{i}{c}\vec{e_u}$$

$$\vec{r_v} = \frac{j}{c}\vec{e_v}$$

$$\vec{r_{u_{nxt}}} = \frac{i+1}{c}\vec{e_u}$$

$$\vec{r_{v_{nxt}}} = \frac{j+1}{c}\vec{e_v}$$

Тогда точке A' сегмента соответсвует вектор  $\vec{r_u} + \vec{r_v}$ , точке  $B' - r_{unxt} + r_v$ , точке  $C' - r_{unxt} + r_{vnxt}$ , точке  $D' - r_u + r_{vnxt}$ . Координаты сегмента цветового куба определяются в полной аналогии, но работаетм в пространстве RGB. Найденный сегмент закрашивается средним цветовым значением сегмента.

 $<sup>^{1}</sup>$ В реализации разбиения это вообще говоря не так, но сделаем это допущение для простоты изложения.

### 5 Преобразование перемещения мыши в углы поворота

Пусть roll – угол поворота вокруг оси  $X,\,pitch$  – угол поворота вокруг оси  $Y,\,yaw$  – угол поворота вокруг оси Z

 $\Delta x$ ,  $\Delta y$  – изменение координаты указателя мыши на экране

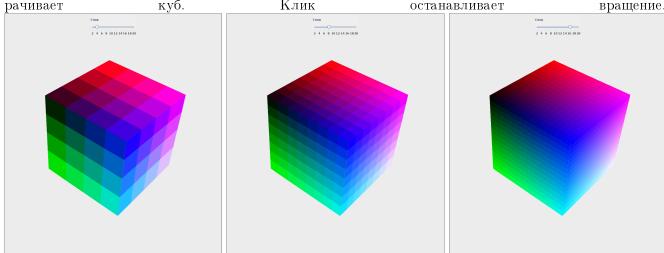
k - коэффициент (в текущей реализации k=3600)

Тогда новые углы поворота вычисляются по формулам:

$$roll' = roll - \Delta y \frac{2\pi}{k}$$
$$pitch' = pitch - \Delta y \frac{2\pi}{k}$$
$$yaw' = \begin{cases} yaw - \frac{2\pi}{k} \frac{\Delta x}{\Delta y}, y \neq 0\\ yaw - \frac{2\pi}{k} \Delta x, y = 0 \end{cases}$$

# Управление

Вращение колеса мыши изменяет размер куба. Перемещение мыши с зажатой ПКМ или ЛКМ поворачивает куб. Клик останавливает вращение.



Бегунок изменяет количество слоев.

# Ссылки

- Последняя ревизия исходных текстов проекта
- Исходный текст IATEХэтого документа
- Последняя ревизия этого документа
- Сгенерированная документация проекта