

**Московский авиационный институт
(Национальный исследовательский университет)**

Институт: «Информационные технологии и прикладная математика»

Кафедра: 806 «Вычислительная математика и программирование»

Дисциплина: «Компьютерная графика»

Лабораторная работа № 2

**Тема: Каркасная визуализация выпуклого
многогранника. Удаление невидимых линий.**

Студент: Махмудов Орхан

Группа: О8-305

Преподаватель: Чернышов Л.Н.

Дата:

Оценка:

Москва, 2020

1. Постановка задачи

Разработать формат представления многогранника и процедуру его каркасной отрисовки в ортографической и изометрической проекциях. Обеспечить удаление невидимых линий и возможность пространственных поворотов и масштабирования многогранника. Обеспечить автоматическое центрирование и изменение размеров изображения при изменении размеров окна.

Вариант №8 - 8-гранная прямая правильная пирамида

2. Описание программы

Язык программирования: Python

Используемые библиотеки: numpy, math, tkinter, cv2, PIL, functools

Используемая среда программирования: Visual Studio Code

Запускаем программу, рисуется 8-ми гранная правильная пирамида, которую можно крутить в трёх плоскостях x, y, z .

3. Набор тестов

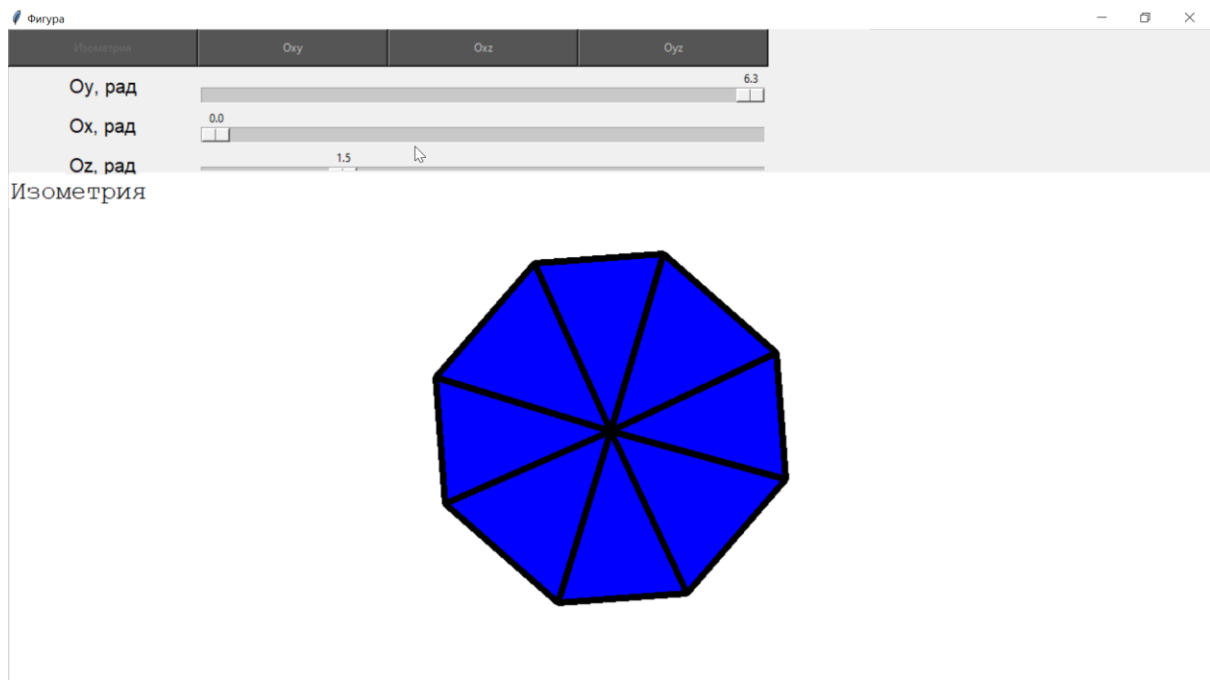
Тест №1 (вид сверху)

Тест №2 (вид сбоку)

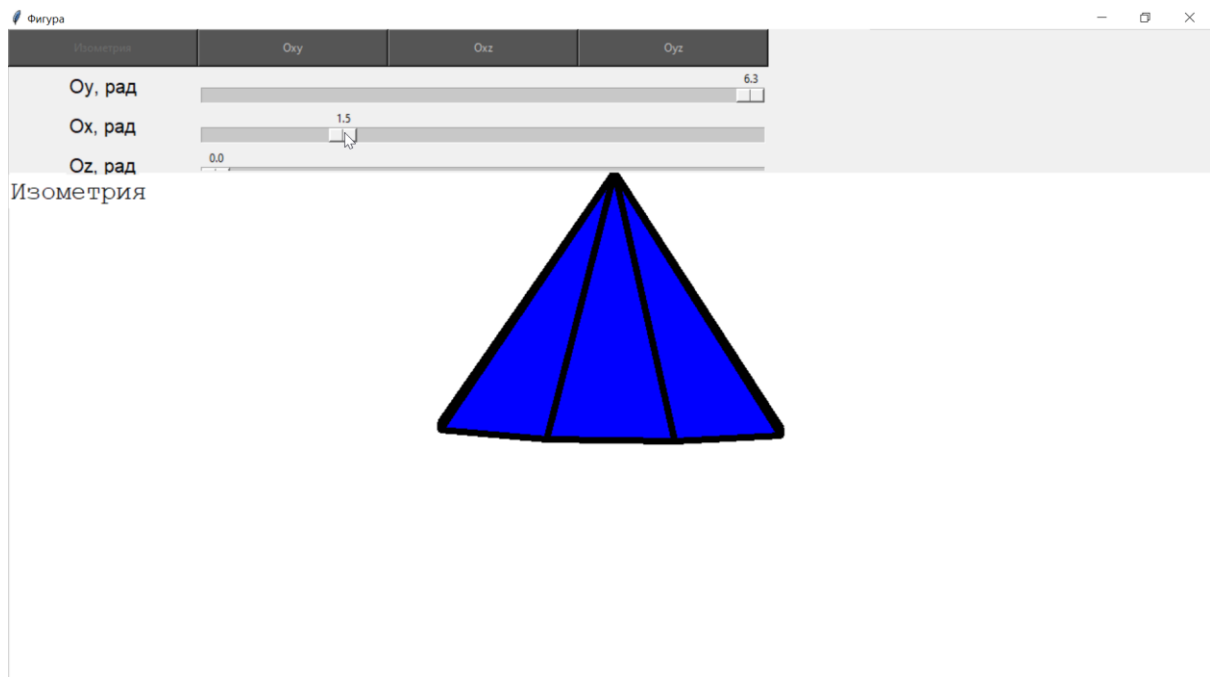
Тест №3 (вид снизу)

4. Результаты выполнения тестов

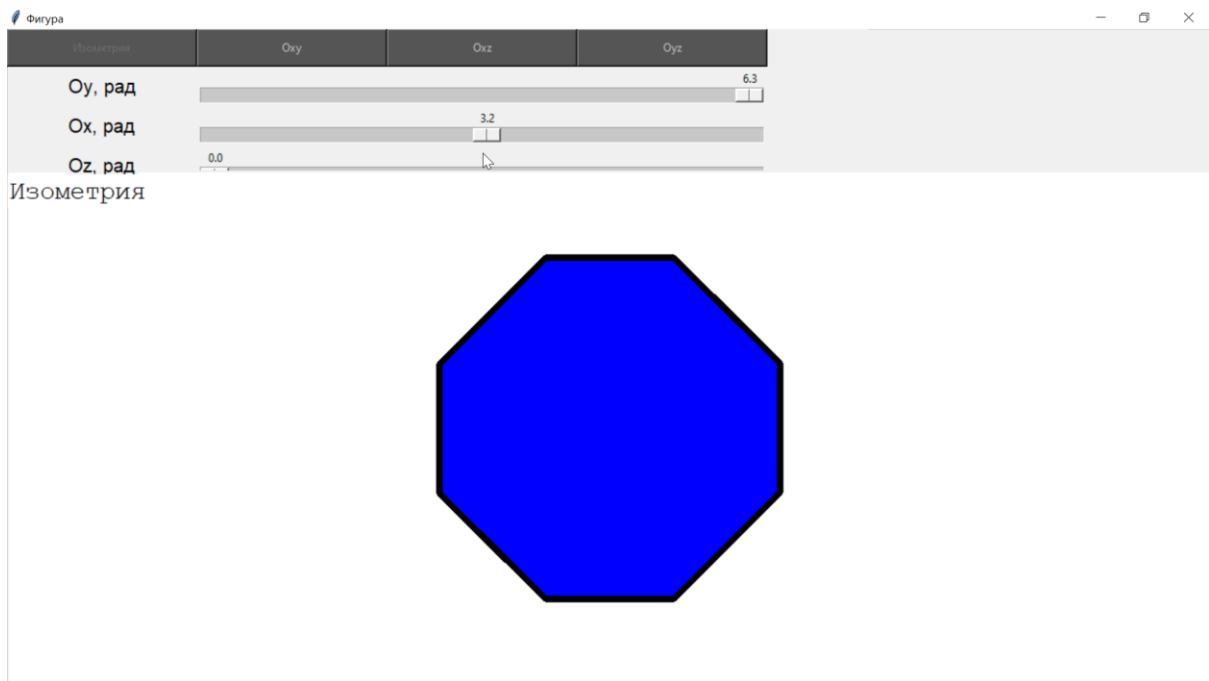
Тест №1 (вид сверху)



Тест №2 (вид сбоку)



Тест №3 (вид снизу)



5. Листинг программы

```
#Махмудов                               Орхан                               группа                               М8О-305В-18
import cv2
import numpy as np
import math
from tkinter import *
from PIL import ImageTk, Image
import os
import functools

def sort_gr(el1, el2):
    el11 = el1.copy()
    el12 = el2.copy()
    for i in el1:
        if i in el2:
            el11.remove(i)
            el12.remove(i)

    e1 = []
    e2 = []
    for i in el11:
        e1.append(ppp[i][2])
    for i in el12:
        e2.append(ppp[i][2])
    e1 = sorted(e1)
    e2 = sorted(e2)

    if (len(el11) == 1 or len(el12) == 1):
        if ((e1[len(e1) // 2] + e1[len(e1) // 2 - 1]) / 2 < e2[0]):
            return -1
        elif (e1[len(e1) // 2] == e2[0]):
            return 0
    else:
```

```

        return 1

    if (len(e111) == 2 or len(e112) == 2):
        if (e1[0] < e2[0]):
            return -1
        elif (e1[0] > e2[0]):
            return 1
        else:
            if (e1[1] < e2[1]):
                return -1
            elif (e1[1] == e2[1]):
                return 0
            else:
                return 1
    if (e1[0] < e2[0]):
        return -1
    elif (e1[0] > e2[0]):
        return 1
    else:
        if (e1[1] < e2[1]):
            return -1
        elif (e1[1] > e2[1]):
            return 1
        else:
            if (e1[2] < e2[2]):
                return -1
            elif (e1[2] > e2[2]):
                return 1
            else:
                return 0

def white_img(img):
    img[:] = (255, 255, 255)

def points(w,h):
    ss = min(w, h)
    k1 = int(200 * ss / 600)
    k2 = int(153 * ss / 600)
    pnt1 = (( - k1), int( - k2 / 2), 0)
    pnt2 = (( - k1), int( + k2 / 2), 0)
    pnt3 = (( + k1), int( - k2 / 2), 0)
    pnt4 = (( + k1), int( + k2 / 2), 0)
    pnt5 = (int( - k2 / 2), int( + k1), 0)
    pnt6 = (int( + k2 / 2), int( + k1), 0)
    pnt7 = (int( - k2 / 2), int( - k1), 0)
    pnt8 = (int( + k2 / 2), int( - k1), 0)
    pnt9 = (0, 0, ss / 2)
    return (pnt1, pnt2, pnt3, pnt4, pnt5, pnt6, pnt7, pnt8, pnt9)

def turnX(points, angle):
    pnt1 = (int(points[0][0]), int(points[0][1] * math.cos(angle) -
points[0][2] * math.sin(angle)), int(points[0][1] * math.sin(angle) +
points[0][2] * math.cos(angle)))
    pnt2 = (int(points[1][0]), int(points[1][1] * math.cos(angle) -
points[1][2] * math.sin(angle)), int(points[1][1] * math.sin(angle) +
points[1][2] * math.cos(angle)))
    pnt3 = (int(points[2][0]), int(points[2][1] * math.cos(angle) -
points[2][2] * math.sin(angle)), int(points[2][1] * math.sin(angle) +
points[2][2] * math.cos(angle)))
    pnt4 = (int(points[3][0]), int(points[3][1] * math.cos(angle) -

```

```

points[3][2] * math.sin(angle)), int(points[3][1] * math.sin(angle) +
points[3][2] * math.cos(angle))
    pnt5 = (int(points[4][0]), int(points[4][1] * math.cos(angle) -
points[4][2] * math.sin(angle)), int(points[4][1] * math.sin(angle) +
points[4][2] * math.cos(angle))
    pnt6 = (int(points[5][0]), int(points[5][1] * math.cos(angle) -
points[5][2] * math.sin(angle)), int(points[5][1] * math.sin(angle) +
points[5][2] * math.cos(angle))
    pnt7 = (int(points[6][0]), int(points[6][1] * math.cos(angle) -
points[6][2] * math.sin(angle)), int(points[6][1] * math.sin(angle) +
points[6][2] * math.cos(angle))
    pnt8 = (int(points[7][0]), int(points[7][1] * math.cos(angle) -
points[7][2] * math.sin(angle)), int(points[7][1] * math.sin(angle) +
points[7][2] * math.cos(angle))
    pnt9 = (int(points[8][0]), int(points[8][1] * math.cos(angle) -
points[8][2] * math.sin(angle)), int(points[8][1] * math.sin(angle) +
points[8][2] * math.cos(angle))
    return (pnt1, pnt2, pnt3, pnt4, pnt5, pnt6, pnt7, pnt8, pnt9)

```

```

def turnY(points, angle):
    pnt1 = (int(points[0][0] * math.cos(angle) + points[0][2] *
math.sin(angle)), int(points[0][1]), int(-points[0][0] * math.sin(angle) +
points[0][2] * math.cos(angle))
    pnt2 = (int(points[1][0] * math.cos(angle) + points[1][2] *
math.sin(angle)), int(points[1][1]), int(-points[1][0] * math.sin(angle) +
points[1][2] * math.cos(angle))
    pnt3 = (int(points[2][0] * math.cos(angle) + points[2][2] *
math.sin(angle)), int(points[2][1]), int(-points[2][0] * math.sin(angle) +
points[2][2] * math.cos(angle))
    pnt4 = (int(points[3][0] * math.cos(angle) + points[3][2] *
math.sin(angle)), int(points[3][1]), int(-points[3][0] * math.sin(angle) +
points[3][2] * math.cos(angle))
    pnt5 = (int(points[4][0] * math.cos(angle) + points[4][2] *
math.sin(angle)), int(points[4][1]), int(-points[4][0] * math.sin(angle) +
points[4][2] * math.cos(angle))
    pnt6 = (int(points[5][0] * math.cos(angle) + points[5][2] *
math.sin(angle)), int(points[5][1]), int(-points[5][0] * math.sin(angle) +
points[5][2] * math.cos(angle))
    pnt7 = (int(points[6][0] * math.cos(angle) + points[6][2] *
math.sin(angle)), int(points[6][1]), int(-points[6][0] * math.sin(angle) +
points[6][2] * math.cos(angle))
    pnt8 = (int(points[7][0] * math.cos(angle) + points[7][2] *
math.sin(angle)), int(points[7][1]), int(-points[7][0] * math.sin(angle) +
points[7][2] * math.cos(angle))
    pnt9 = (int(points[8][0] * math.cos(angle) + points[8][2] *
math.sin(angle)), int(points[8][1]), int(-points[8][0] * math.sin(angle) +
points[8][2] * math.cos(angle))
    return (pnt1, pnt2, pnt3, pnt4, pnt5, pnt6, pnt7, pnt8, pnt9)

```

```

def turnZ(points, angle):
    pnt1 = (int(points[0][0] * math.cos(angle) - points[0][1] *
math.sin(angle)), int(points[0][0] * math.sin(angle) + points[0][1] *
math.cos(angle)), int(points[0][2]))
    pnt2 = (int(points[1][0] * math.cos(angle) - points[1][1] *
math.sin(angle)), int(points[1][0] * math.sin(angle) + points[1][1] *
math.cos(angle)), int(points[1][2]))
    pnt3 = (int(points[2][0] * math.cos(angle) - points[2][1] *
math.sin(angle)), int(points[2][0] * math.sin(angle) + points[2][1] *
math.cos(angle)), int(points[2][2]))
    pnt4 = (int(points[3][0] * math.cos(angle) - points[3][1] *
math.sin(angle)), int(points[3][0] * math.sin(angle) + points[3][1] *

```

```

math.cos(angle)), int(points[3][2]))
    pnt5 = (int(points[4][0] * math.cos(angle) - points[4][1] *
math.sin(angle)), int(points[4][0] * math.sin(angle) + points[4][1] *
math.cos(angle)), int(points[4][2]))
    pnt6 = (int(points[5][0] * math.cos(angle) - points[5][1] *
math.sin(angle)), int(points[5][0] * math.sin(angle) + points[5][1] *
math.cos(angle)), int(points[5][2]))
    pnt7 = (int(points[6][0] * math.cos(angle) - points[6][1] *
math.sin(angle)), int(points[6][0] * math.sin(angle) + points[6][1] *
math.cos(angle)), int(points[6][2]))
    pnt8 = (int(points[7][0] * math.cos(angle) - points[7][1] *
math.sin(angle)), int(points[7][0] * math.sin(angle) + points[7][1] *
math.cos(angle)), int(points[7][2]))
    pnt9 = (int(points[8][0] * math.cos(angle) - points[8][1] *
math.sin(angle)), int(points[8][0] * math.sin(angle) + points[8][1] *
math.cos(angle)), int(points[8][2]))
    return (pnt1, pnt2, pnt3, pnt4, pnt5, pnt6, pnt7, pnt8, pnt9)

```

```

def fig(image):
    w,h,c = image.shape
    global ppp
    pnt1 = points(w,h)
    i = sc1.get()
    j = sc2.get()
    k = sc3.get()

    pnt = turnY(pnt1, i)
    pnt = turnX(pnt, j)
    pnt = turnZ(pnt, k)

    white_img(image)

    minz = math.inf
    n = -1
    for x in range(8):
        if(pnt[x][2] < minz and x != 8):
            minz = pnt[5][2]
            n = x

    p = [0,6,7,2,3,5,4,1]

    if(n != 8):
        ind = p.index(n)

    ppp = pnt
    gran = sorted([[0, 6, 8], [6, 7, 8], [7, 2, 8], [2, 3, 8], [3, 5, 8],
[5, 4, 8], [4, 1, 8], [1, 0, 8], [0,1,2,3,4,5,6,7]],
key=functools.cmp_to_key(sort_gr))
    if (vid == 0):

        for zx in gran:
            r = []
            if(len(zx) == 3):
                for i in zx:
                    r.append(
                        (h // 2 + pnt[i][0], w // 2 + pnt[i][1]))
                a3 = np.array( [r],
                    dtype=np.int32 )
            else:
                a3 = np.array( [[
                    [h // 2 + pnt[0][0], w // 2 + pnt[0][1]],

```

```

        [h // 2 + pnt[1][0],w // 2 + pnt[1][1]],
        [h // 2 + pnt[4][0],w // 2 + pnt[4][1]],
        [h // 2 + pnt[5][0],w // 2 + pnt[5][1]],
        [h // 2 + pnt[3][0],w // 2 + pnt[3][1]],
        [h // 2 + pnt[2][0],w // 2 + pnt[2][1]],
        [h // 2 + pnt[7][0],w // 2 + pnt[7][1]],
        [h // 2 + pnt[6][0],w // 2 + pnt[6][1]],
    ]],dtype=np.int32 )
cv2.fillPoly(image, a3, (255, 0, 0))
if(len(zx) == 3):
    cv2.line(image, (h // 2 + pnt[zx[0]][0], w // 2 +
pnt[zx[0]][1]), (h // 2 + pnt[zx[1]][0], w // 2 + pnt[zx[1]][1]),(0,0,0), 5)
    cv2.line(image, (h // 2 + pnt[zx[0]][0], w // 2 +
pnt[zx[0]][1]), (h // 2 + pnt[8][0], w // 2 + pnt[8][1]),(0,0,0), 5)
    cv2.line(image, (h // 2 + pnt[8][0], w // 2 + pnt[8][1]), (h
// 2 + pnt[zx[1]][0], w // 2 + pnt[zx[1]][1]),(0,0,0), 5)
else:
    cv2.line(image, (h // 2 + pnt[0][0], w // 2 + pnt[0][1]), (h
// 2 + pnt[1][0], w // 2 + pnt[1][1]),(0,0,0), 5)
    cv2.line(image, (h // 2 + pnt[2][0], w // 2 + pnt[2][1]), (h
// 2 + pnt[3][0], w // 2 + pnt[3][1]),(0,0,0), 5)
    cv2.line(image, (h // 2 + pnt[4][0], w // 2 + pnt[4][1]), (h
// 2 + pnt[5][0], w // 2 + pnt[5][1]),(0,0,0), 5)
    cv2.line(image, (h // 2 + pnt[6][0], w // 2 + pnt[6][1]), (h
// 2 + pnt[7][0], w // 2 + pnt[7][1]),(0,0,0), 5)

    cv2.line(image, (h // 2 + pnt[0][0], w // 2 + pnt[0][1]), (h
// 2 + pnt[6][0], w // 2 + pnt[6][1]),(0,0,0), 5)
    cv2.line(image, (h // 2 + pnt[2][0], w // 2 + pnt[2][1]), (h
// 2 + pnt[7][0], w // 2 + pnt[7][1]),(0,0,0), 5)
    cv2.line(image, (h // 2 + pnt[1][0], w // 2 + pnt[1][1]), (h
// 2 + pnt[4][0], w // 2 + pnt[4][1]),(0,0,0), 5)
    cv2.line(image, (h // 2 + pnt[3][0], w // 2 + pnt[3][1]), (h
// 2 + pnt[5][0], w // 2 + pnt[5][1]),(0,0,0), 5)
elif(vid == 1):
    for zx in gran:
        r = []
        for i in zx:
            r.append(
                (h // 2 + pnt[i][1], w // 2 + pnt[i][2]))
        a3 = np.array( [r],
            dtype=np.int32 )
        cv2.fillPoly(image, a3, (128, 128, 128))
        a3 = np.array( [[
            [h // 2 + pnt[0][1], w // 2 + pnt[0][2]],
            [h // 2 + pnt[1][1],w // 2 + pnt[1][2]],
            [h // 2 + pnt[4][1],w // 2 + pnt[4][2]],
            [h // 2 + pnt[5][1],w // 2 + pnt[5][2]],
            [h // 2 + pnt[3][1],w // 2 + pnt[3][2]],
            [h // 2 + pnt[2][1],w // 2 + pnt[2][2]],
            [h // 2 + pnt[7][1],w // 2 + pnt[7][2]],
            [h // 2 + pnt[6][1],w // 2 + pnt[6][2]],
        ]],dtype=np.int32 )
        cv2.fillPoly(image, a3, (128, 128, 128))

    pa = np.array([
        (h // 2 + pnt[0][1], w // 2 + pnt[0][2]), (h // 2 + pnt[6][1],
w // 2 + pnt[6][2]),

```



```

        (h // 2 + pnt[7][1], w // 2 + pnt[7][2]), (h // 2 + pnt[2][1],
w // 2 + pnt[2][2]),
        (h // 2 + pnt[3][1], w // 2 + pnt[3][2]), (h // 2 + pnt[5][1],
w // 2 + pnt[5][2]),
        (h // 2 + pnt[4][1], w // 2 + pnt[4][2]), (h // 2 + pnt[1][1],
w // 2 + pnt[1][2]),
        (h // 2 + pnt[0][1], w // 2 + pnt[0][2])
    ])
    pa2 = np.array([
        (h // 2 + pnt[8][1], w // 2 + pnt[8][2]), (h // 2 + pnt[0][1],
w // 2 + pnt[0][2]),
        (h // 2 + pnt[8][1], w // 2 + pnt[8][2]), (h // 2 + pnt[1][1],
w // 2 + pnt[1][2]),
        (h // 2 + pnt[8][1], w // 2 + pnt[8][2]), (h // 2 + pnt[2][1],
w // 2 + pnt[2][2]),
        (h // 2 + pnt[8][1], w // 2 + pnt[8][2]), (h // 2 + pnt[3][1],
w // 2 + pnt[3][2]),
        (h // 2 + pnt[8][1], w // 2 + pnt[8][2]), (h // 2 + pnt[4][1],
w // 2 + pnt[4][2]),
        (h // 2 + pnt[8][1], w // 2 + pnt[8][2]), (h // 2 + pnt[5][1],
w // 2 + pnt[5][2]),
        (h // 2 + pnt[8][1], w // 2 + pnt[8][2]), (h // 2 + pnt[6][1],
w // 2 + pnt[6][2]),
        (h // 2 + pnt[8][1], w // 2 + pnt[8][2]), (h // 2 + pnt[7][1],
w // 2 + pnt[7][2])
    ])
    cv2.polylines(image, [pa, pa2], False, (128,128,128), 5)
elif(vid == 2):
    for zx in gran:
        r = []
        for i in zx:
            r.append(
                (h // 2 + pnt[i][0], w // 2 + pnt[i][2]))
        a3 = np.array( [r],
            dtype=np.int32 )
        cv2.fillPoly(image, a3, ((128, 128, 128)))
        a3 = np.array( [[
            (h // 2 + pnt[0][0], w // 2 + pnt[0][2]),
            (h // 2 + pnt[1][0],w // 2 + pnt[1][2]),
            (h // 2 + pnt[4][0],w // 2 + pnt[4][2]),
            (h // 2 + pnt[5][0],w // 2 + pnt[5][2]),
            (h // 2 + pnt[3][0],w // 2 + pnt[3][2]),
            (h // 2 + pnt[2][0],w // 2 + pnt[2][2]),
            (h // 2 + pnt[7][0],w // 2 + pnt[7][2]),
            (h // 2 + pnt[6][0],w // 2 + pnt[6][2]),
        ]],dtype=np.int32 )
        cv2.fillPoly(image, a3, ((128, 128, 128)))
        pa3 = np.array([
            (h // 2 + pnt[0][0], w // 2 + pnt[0][2]), (h // 2 + pnt[6][0],
w // 2 + pnt[6][2]),
            (h // 2 + pnt[7][0], w // 2 + pnt[7][2]), (h // 2 + pnt[2][0],
w // 2 + pnt[2][2]),
            (h // 2 + pnt[3][0], w // 2 + pnt[3][2]), (h // 2 + pnt[5][0],
w // 2 + pnt[5][2]),
            (h // 2 + pnt[4][0], w // 2 + pnt[4][2]), (h // 2 + pnt[1][0],
w // 2 + pnt[1][2]),
            (h // 2 + pnt[0][0], w // 2 + pnt[0][2])
        ])
        pa4 = np.array([
            (h // 2 + pnt[8][0], w // 2 + pnt[8][2]), (h // 2 + pnt[0][0],
w // 2 + pnt[0][2]),

```

```

        (h // 2 + pnt[8][0], w // 2 + pnt[8][2]), (h // 2 + pnt[1][0],
w // 2 + pnt[1][2]),
        (h // 2 + pnt[8][0], w // 2 + pnt[8][2]), (h // 2 + pnt[2][0],
w // 2 + pnt[2][2]),
        (h // 2 + pnt[8][0], w // 2 + pnt[8][2]), (h // 2 + pnt[3][0],
w // 2 + pnt[3][2]),
        (h // 2 + pnt[8][0], w // 2 + pnt[8][2]), (h // 2 + pnt[4][0],
w // 2 + pnt[4][2]),
        (h // 2 + pnt[8][0], w // 2 + pnt[8][2]), (h // 2 + pnt[5][0],
w // 2 + pnt[5][2]),
        (h // 2 + pnt[8][0], w // 2 + pnt[8][2]), (h // 2 + pnt[6][0],
w // 2 + pnt[6][2]),
        (h // 2 + pnt[8][0], w // 2 + pnt[8][2]), (h // 2 + pnt[7][0],
w // 2 + pnt[7][2])
    ])
    cv2.polylines(image, [pa3, pa4], False, (128,128,128), 5)
    elif(vid == 3):
        for zx in gran:
            r = []
            for i in zx:
                r.append(
                    (h // 2 + pnt[i][0], w // 2 + pnt[i][1]))
            a3 = np.array( [r],
                           dtype=np.int32 )
            cv2.fillPoly(image, a3, (128, 128,128))
            a3 = np.array( [[
                (h // 2 + pnt[0][0], w // 2 + pnt[0][1]),
                (h // 2 + pnt[1][0], w // 2 + pnt[1][1]),
                (h // 2 + pnt[4][0], w // 2 + pnt[4][1]),
                (h // 2 + pnt[5][0], w // 2 + pnt[5][1]),
                (h // 2 + pnt[3][0], w // 2 + pnt[3][1]),
                (h // 2 + pnt[2][0], w // 2 + pnt[2][1]),
                (h // 2 + pnt[7][0], w // 2 + pnt[7][1]),
                (h // 2 + pnt[6][0], w // 2 + pnt[6][1]),
            ]], dtype=np.int32 )
            cv2.fillPoly(image, a3, (128, 128, 128))
            cv2.line(image, (h // 2 + pnt[0][0], w // 2 + pnt[0][1]), (h // 2 +
pnt[1][0], w // 2 + pnt[1][1]), (128, 128, 128), 5)
            cv2.line(image, (h // 2 + pnt[2][0], w // 2 + pnt[2][1]), (h // 2 +
pnt[3][0], w // 2 + pnt[3][1]), (128, 128, 128), 5)
            cv2.line(image, (h // 2 + pnt[4][0], w // 2 + pnt[4][1]), (h // 2 +
pnt[5][0], w // 2 + pnt[5][1]), (128, 128, 128), 5)
            cv2.line(image, (h // 2 + pnt[6][0], w // 2 + pnt[6][1]), (h // 2 +
pnt[7][0], w // 2 + pnt[7][1]), (128, 128, 128), 5)

            cv2.line(image, (h // 2 + pnt[0][0], w // 2 + pnt[0][1]), (h // 2 +
pnt[6][0], w // 2 + pnt[6][1]), (128, 128, 128), 5)
            cv2.line(image, (h // 2 + pnt[2][0], w // 2 + pnt[2][1]), (h // 2 +
pnt[7][0], w // 2 + pnt[7][1]), (128, 128, 128), 5)
            cv2.line(image, (h // 2 + pnt[1][0], w // 2 + pnt[1][1]), (h // 2 +
pnt[4][0], w // 2 + pnt[4][1]), (128, 128, 128), 5)
            cv2.line(image, (h // 2 + pnt[3][0], w // 2 + pnt[3][1]), (h // 2 +
pnt[5][0], w // 2 + pnt[5][1]), (128, 128, 128), 5)

            cv2.line(image, (h // 2 + pnt[0][0], w // 2 + pnt[0][1]), (h // 2 +
pnt[8][0], w // 2 + pnt[8][1]), (128, 128, 128), 5)
            cv2.line(image, (h // 2 + pnt[2][0], w // 2 + pnt[2][1]), (h // 2 +
pnt[8][0], w // 2 + pnt[8][1]), (128, 128, 128), 5)

```

```

        cv2.line(image, (h // 2 + pnt[1][0], w // 2 + pnt[1][1]), (h // 2 +
pnt[8][0], w // 2 + pnt[8][1]), (128, 128, 128), 5)
        cv2.line(image, (h // 2 + pnt[3][0], w // 2 + pnt[3][1]), (h // 2 +
pnt[8][0], w // 2 + pnt[8][1]), (128, 128, 128), 5)

        cv2.line(image, (h // 2 + pnt[6][0], w // 2 + pnt[6][1]), (h // 2 +
pnt[8][0], w // 2 + pnt[8][1]), (128, 128, 128), 5)
        cv2.line(image, (h // 2 + pnt[7][0], w // 2 + pnt[7][1]), (h // 2 +
pnt[8][0], w // 2 + pnt[8][1]), (128, 128, 128), 5)
        cv2.line(image, (h // 2 + pnt[4][0], w // 2 + pnt[4][1]), (h // 2 +
pnt[8][0], w // 2 + pnt[8][1]), (128, 128, 128), 5)
        cv2.line(image, (h // 2 + pnt[5][0], w // 2 + pnt[5][1]), (h // 2 +
pnt[8][0], w // 2 + pnt[8][1]), (128, 128, 128), 5)

```

```

def update_image(event):
    global image
    global img

    image = np.zeros((root.wininfo_height() - 150, root.wininfo_width(), 3),
np.uint8)
    white_img(image)
    fig(image)

    fig(image)

    image = cv2.cvtColor(image, cv2.COLOR_BGR2RGB)
    img = Image.fromarray(image)
    img = ImageTk.PhotoImage(img)

    canvas.configure(width=root.wininfo_width(), height=root.wininfo_height() -
150)

    canvas.itemconfigure(imagesprite, image=img)

def setOxy():
    global vid
    vid = 3
    btn1.configure(state=NORMAL)
    btn2.configure(state=DISABLED)
    btn3.configure(state=NORMAL)
    btn4.configure(state=NORMAL)
    label4.configure(text="Oxy")
    update_image(0)
def setOxz():
    global vid
    vid = 2
    btn1.configure(state=NORMAL)
    btn2.configure(state=NORMAL)
    btn3.configure(state=DISABLED)
    btn4.configure(state=NORMAL)
    label4.configure(text="Oxz")
    update_image(0)
def setOyz():
    global vid
    vid = 1
    btn1.configure(state=NORMAL)
    btn2.configure(state=NORMAL)

```

```

btn3.configure(state=NORMAL)
btn4.configure(state=DISABLED)
label4.configure(text="Oyz")
update_image(0)
def setIz():
    global vid
    vid = 0
    btn1.configure(state=DISABLED)
    btn2.configure(state=NORMAL)
    btn3.configure(state=NORMAL)
    btn4.configure(state=NORMAL)
    label4.configure(text="Изометрия")
    update_image(0)
if __name__ == "__main__":
    ppp = []
    vid = 0
    height = 900
    width = 900
    root=Tk()
    root.title("Фигура")
    root.minsize(850,400)
    root.maxsize(1800,1000)
    root.wm_geometry("%dx%d+%d+%d" % (width, height, 0, 0))
    image = np.zeros((900,900,3), np.uint8)
    white_img(image)

    sc1 = Scale(root, from_=0.0, to=3.14 * 2, resolution = 0.1,
orient=HORIZONTAL, length=600, command=update_image)
    sc2 = Scale(root, from_=0.0, to=3.14 * 2, resolution = 0.1,
orient=HORIZONTAL, length=600, command=update_image)
    sc3 = Scale(root, from_=0.0, to=3.14 * 2, resolution = 0.1,
orient=HORIZONTAL, length=600, command=update_image)
    sc1.grid(row=1, column=1, columnspan=3)
    sc2.grid(row=2, column=1, columnspan=3)
    sc3.grid(row=3, column=1, columnspan=3)

    canvas=Canvas(root)
    canvas.place(x=0,y=150)
    frame=Frame(canvas)
    canvas.create_window((0,0),window=frame,anchor='nw')
    fig(image)

    image = cv2.cvtColor(image,cv2.COLOR_BGR2RGB)
    img = Image.fromarray(image)
    img = ImageTk.PhotoImage(img)

    imagesprite = canvas.create_image(0,0, anchor=NW, image=img)

    root.bind("<Configure>",update_image)

    btn1 = Button(root, text="Изометрия",
        width=22,
        background="#555",
        foreground="#ccc",
        padx="20",
        pady="8",
        command=setIz,
        state=DISABLED
    )

```

```

btn1.grid(row=0, column=0)

btn2 = Button(root, text="Oxy",
               width=22,
               background="#555",
               foreground="#ccc",
               padx="20",
               pady="8",
               command=setOxy
               )
btn2.grid(row=0, column=1)

btn3 = Button(root, text="Oxz",
               width=22,
               background="#555",
               foreground="#ccc",
               padx="20",
               pady="8",
               command=setOxz
               )
btn3.grid(row=0, column=2)

btn4 = Button(root, text="Oyz",
               width=22,
               background="#555",
               foreground="#ccc",
               padx="20",
               pady="8",
               command=setOyz
               )
# btn3.pack()
btn4.grid(row=0, column=3)
label1 = Label(root, text="Oy, рад", font="16")
label1.grid(row = 1, column=0)
label2 = Label(root, text="Ox, рад", font="16")
label2.grid(row = 2, column=0)
label3 = Label(root, text="Oz, рад", font="16")
label3.grid(row = 3, column=0)

label4 = Label(root, text="Изометрия", font=("Courier", 20),
background="#FFF")
label4.place(x=0, y=154)

root.mainloop()

```