ZW3D的拓扑和几何 zw3d topology and geometry

内容

基本概念

ZW3D的拓扑和几何元素

拓扑表

概念补充

相关调试

基本概念

1. 拓扑与几何

拓扑: 描述形体间的相连关系

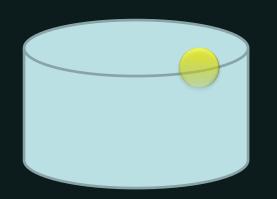
几何: 描述形体的形状和大小

基本概念

2.B-rep边界表示(Boundary representation)

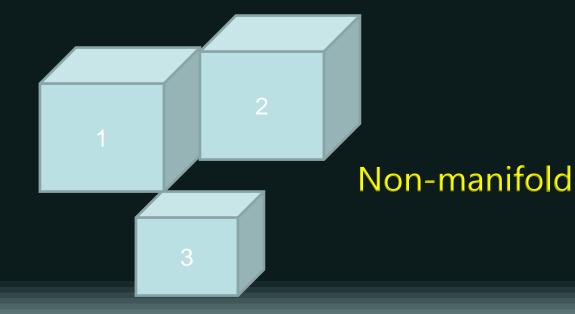
传统的CAD建模方法,模型的边界表达包括拓扑组件和它们之间的连接关系,以及这些组件的几何定义。

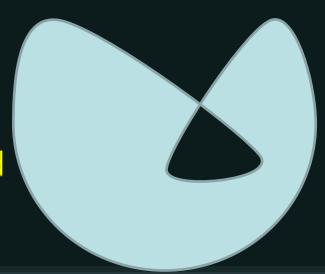
3.流形(Manifold)与非流形(Non-Manifold)



Manifold = manufacturable

流形实体表面上每一处都存在一个球体,球体的球心在实体边界上,该球体能被实体边界分成有且只有的两半。



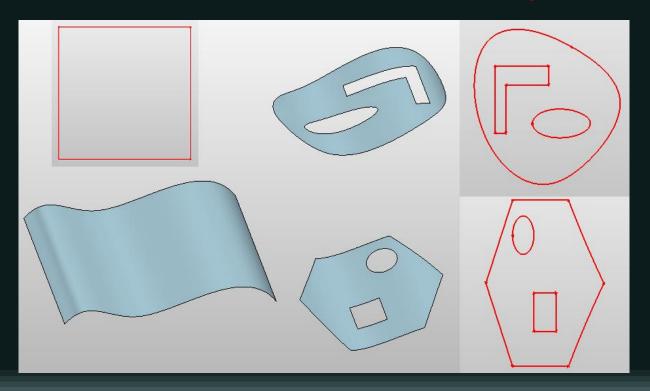


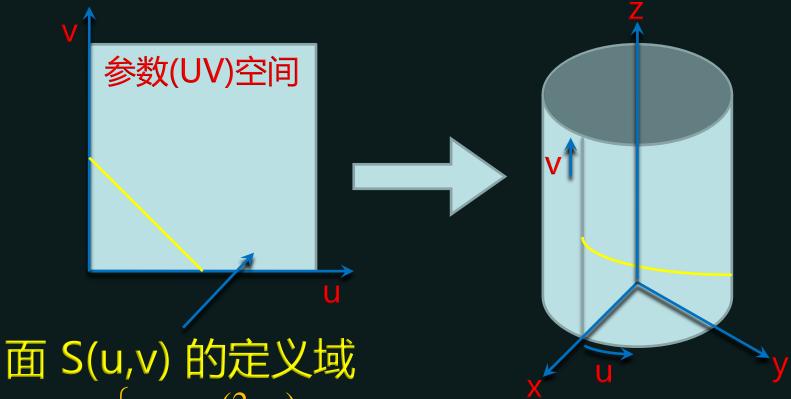
4.裁剪曲面(Trimmed surfaces)

用裁剪曲面表示,能让ZW3D保持基础曲面一致的情况下提供各种形状的曲面。

基础曲面Base surface

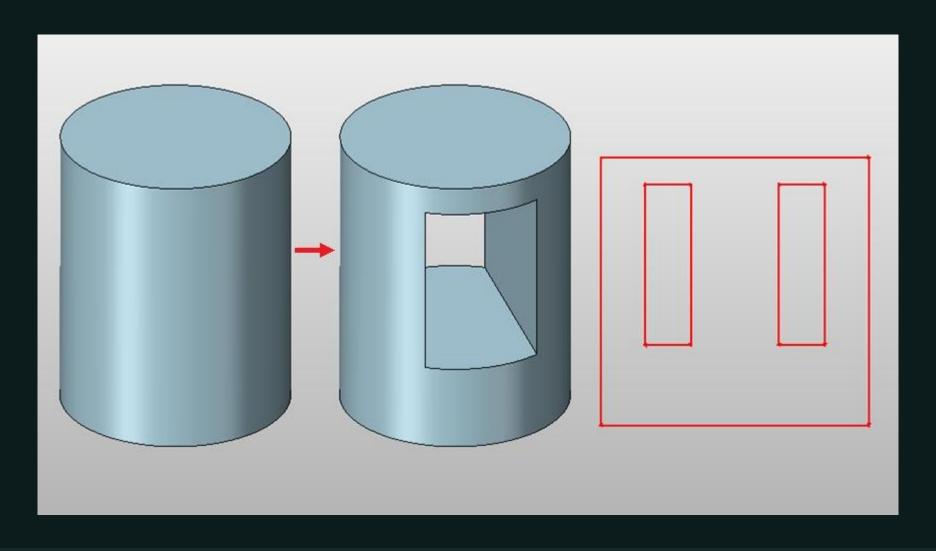
裁剪边界Trim Loops



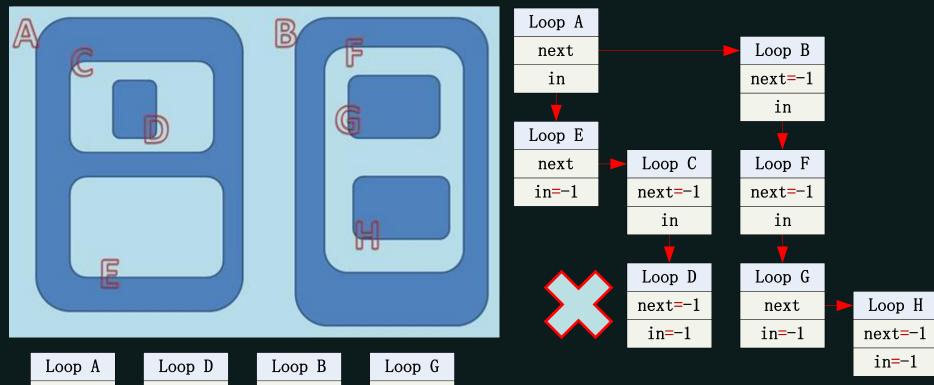


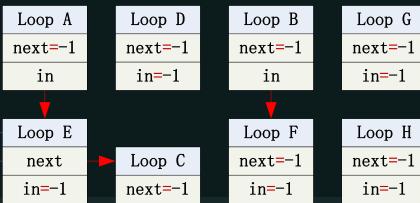
$$S(u,v) = \begin{cases} x = \cos(2\pi u) & 0 \le u \le 1\\ y = \sin(2\pi u) & 0 \le v \le 1\\ z = 2v & 0 \le 0 \end{cases}$$

进行布尔操作后,不需要改变曲面的几何形状,只要给面增加裁剪边界即可。



5.面裁剪边界(Trim Loops)

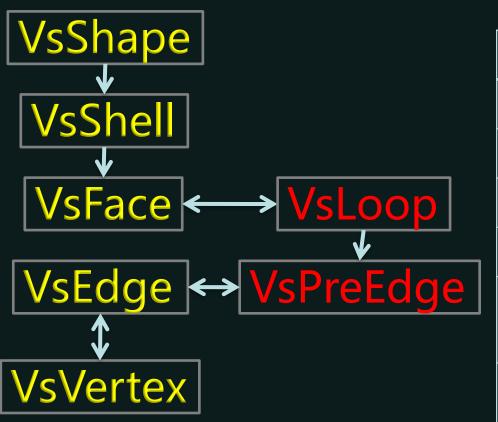




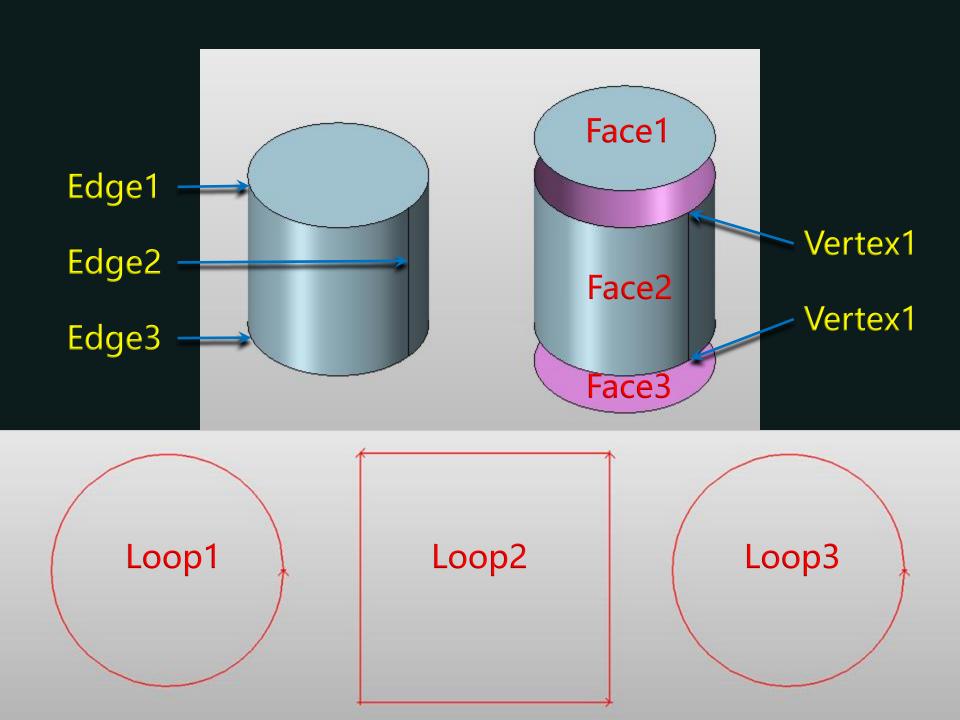
in=-1

ZW3D会把上述曲面分成多个后再保存到数据库,保证每个面只有一层内环(one level in),而内环可有多个,这多个内环通过next指针串连起来。

ZW3D的拓扑元素



VsShape	零件图的一个零件
VsShell	零件图的一个实体
VsFace	实体上的(裁剪)面
VsEdge	实体上的(三维)边
VsVertex	实体上的顶点
VsLoop (二维)	面所在的UV空间 的裁剪边界
VsPreEdge (二维)	面所在的UV空间 裁剪边界上的边



ZW3D的几何元素

包括曲面(VsNurbSurf),曲线(VsNurbCurv)和点(VsPoint),只有nurbs表达。

VsSrfPrim 平面 圆锥面 圆柱面 球面 梯球面 圆环面

VsCrvPrim 直线 圆弧 整圆

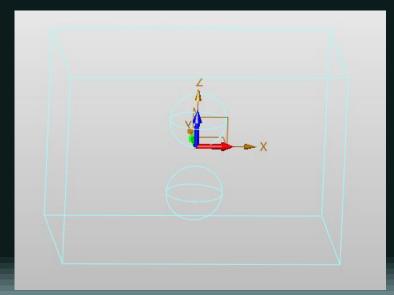
拓扑表

VsApplTopTable

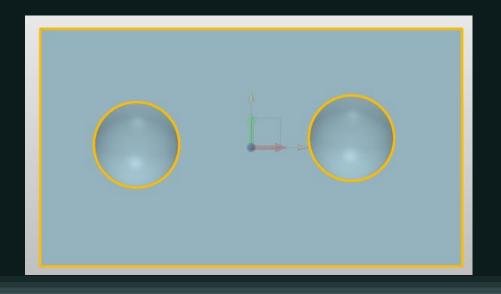
```
VsListObj *tbl_shape (VsShape);
VsListObj *tbl_shell (VsShell);
VsListObj *tbl_comp (VsCompartment);
VsListObj *tbl_loop (VsLoop);
VsListObj *tbl_edge (VsEdge);
VsListObj *tbl_vrtx (VsVertex);
VsListObj *tbl_geom (VsLocGeomDat);
VsListObj *tbl_idx (VsDbldxObj);
}
```

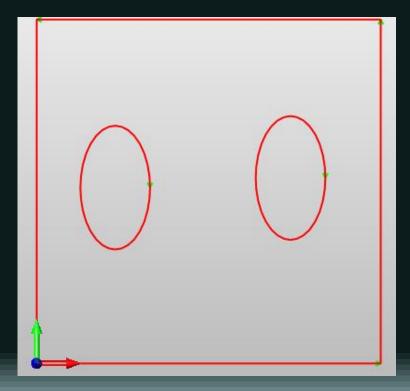
VsListObj: 一种链表结构的容器,详见: <u>ZW3D的</u>可变长数组 - 3DCAX跨部门技术共享 - ZWiki (zwcax.com)

- tbl_shape: 存储VsShape结构体的链表。
 - VsShape.shl_first_private: shape中第一个shell
 - VsShape.shl_last_private: shape中最后一个shell
 - 可以通过VsShape.shl_first_private和VsShape.shl_last_private遍历与shape关联的所有shell
- tbl_shell: 存储VsShell结构体的链表。
 - VsShell.list_face: 存储与Shell关联的面(VsFace)对象
 - VsShell.shl_next_private: 下一个外层shell
 - VsShell.shl_prev_private,: 上一个外层shell
 - VsShell.shl_first_inner_private,: 第一个内shell
 - VsShell.shl_last_inner_private,: 最后一个内shell
 - VsShell.shp_indx_private: 所属的shape



- VsFace: 面结构(存储在VsShell.list_face)
 - VsFace.surf: 面关联的曲面对象ID
 - VsFace.face_dir: 面与曲面的法向相同还是相反
 - VsFace.lp_indx: 面关联的环索引
 - VsFace.shell_indx: 面关联的shell索引
- tbl_loop: 存储VsLoop结构体的链表。
 - VsLoop.list_uvcv: 存储VsPreEdge链表
 - VsLoop.face_indx: 面索引
 - VsLoop.lp_nxt: 下一个环
 - VsLoop.lp_in: 第一个内环





- VsPreEdge: 环边
 - VsPreEdge.uvcv: 关联的曲线对象ID
 - VsPreEdge.edg_indx: 裁剪边界关联的边索引
 - VsPreEdge.loop_index: 裁剪边界关联的环索引
 - VsPreEdge.edge_dir: 边的走向与环边的走向相同还是相反
 - VsPreEdge.loop_dir: 环边与环的走向相同还是相反
- tbl_edge: 存储VsEdge结构体的链表
 - VsEdge.curv: 边的几何索引
 - VsEdge.list_img: 环边索引
 - VsEdge.vrtx_indx[2]: 顶点索引
- tbl_vrtx: 存储VsVertex结构体的链表
 - VsVertex.vrtx: 3维点
 - VsVertex.edges: 顶点关联的边
- tbl_geom: 存储VsLocGeomDat结构体的链表
 - VsLocGeomDat.ent: 存储几何数据
- tbl_idx:存储VsDbldxObj结构体的链表
 - 结合拓扑结构中的db_idx找到对应的数据库ID

ZcTtContainer

旧的方式,通过VxVtxGetFaces:vertex->edge->preedge->loop->face

新的方式,通过ZcTtContainer<VcTtVtxHndl, VcTtFcHndl> faces VcTtVtxHndl (pTt, iVtx)); for (VcTtFcHndl &hFc : faces)

- 优势: (1) 自动跳过被删除的或者无效的对象
 - (2) 自动完成内存管理和错误处理
 - (3)接口统一,便于维护和阅读,构建方式简单

拓扑表属性

函数执行完后自动释放属性(函数一开始就调用)
C_AUTO_ZW_TT_ATTR_EDGE(pzTopTab, ZcTtAttrSmdEdge)

添加属性

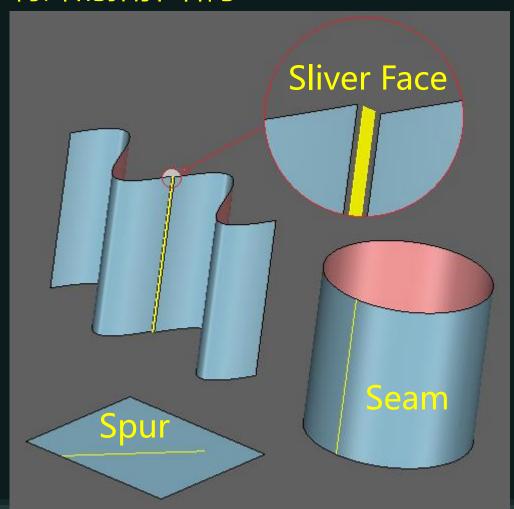
ZwEdgAttrAdd<ZcTtAttrSmdEdge>(pzTOpTab, iEdg, iFlangeShp)

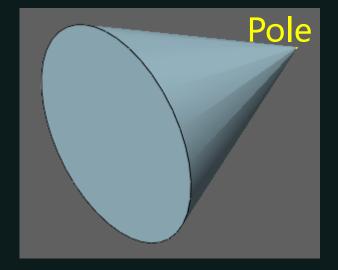
获取属性(如果不为空,找到被标记的Edge,并且可以使用属性数据) ZcTtAttrSmdEdge *pzTtAttr = ZwEdgAttrGet<ZcTtAttrSmdEdge>(pzTopTab, iEdg)

背景:建模流程后面有时候很难找到前面获得的信息,需要提前记录信息,由于不同建模场景下需要给拓扑对象附加不一样的信息,通过属性的方式记录比较合理。属性在拓扑操作过程会被传递。

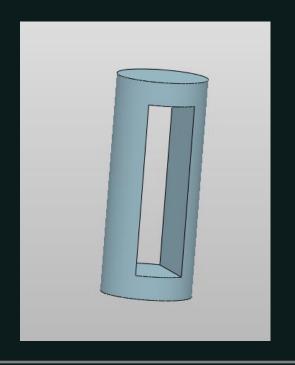
概念补充

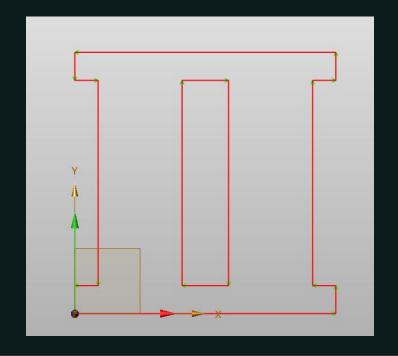
特殊的拓扑结构





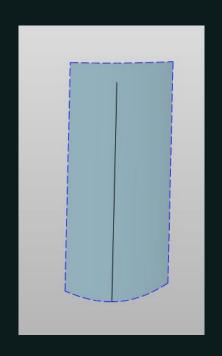
假如布尔运算切到了Seam边

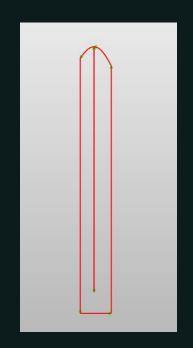




Outer loop 方向为逆时针,inner loop方向为顺时针

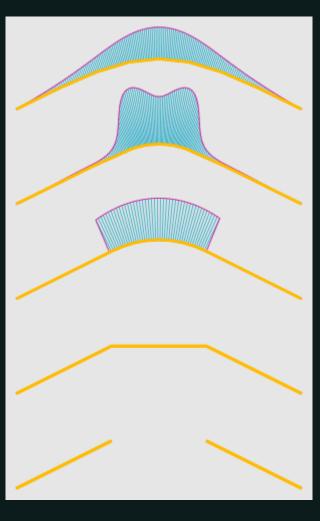
Spur边





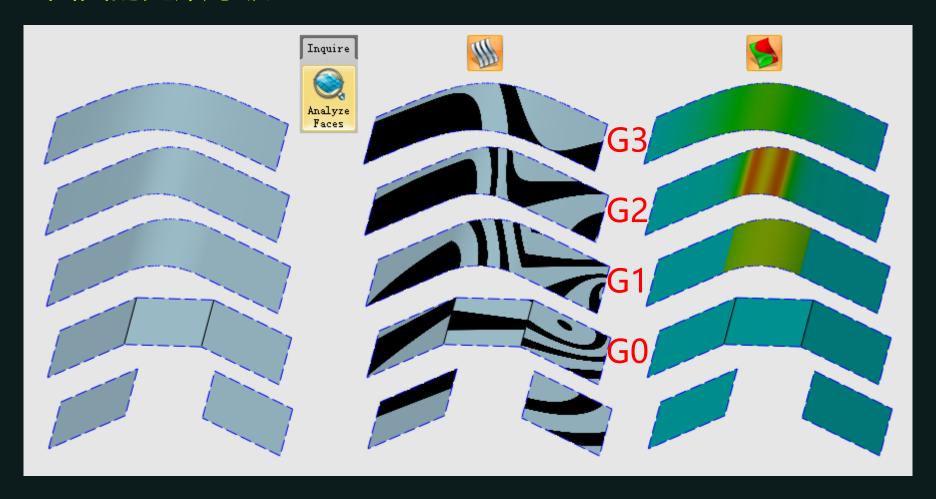
有两条重合并且方向相反的preedge,它们都关联到 同一条Edge

曲线的光顺等级

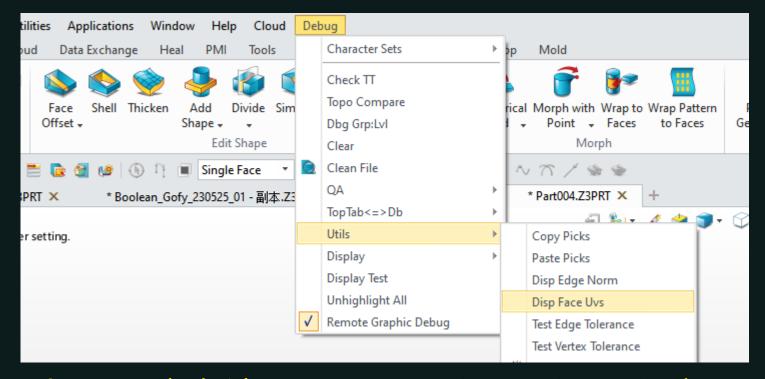


- G3 曲率的变化率是连续的
- G2 曲率是连续的
- G1 切向是连续的
- G0 几何是连续的

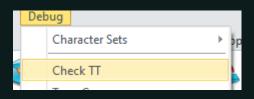
曲面的光顺等级

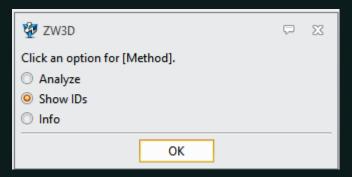


相关调试

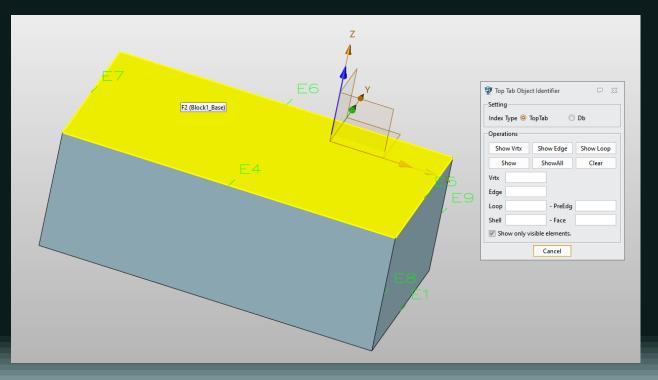


两个ZW3D都勾选Remote Graphic Debug后,把面的环边打印到另一个ZW3D上。通过VxDbCrvDisp,VxDbSrfDisp,VxDbPntDisp显示几何对象。

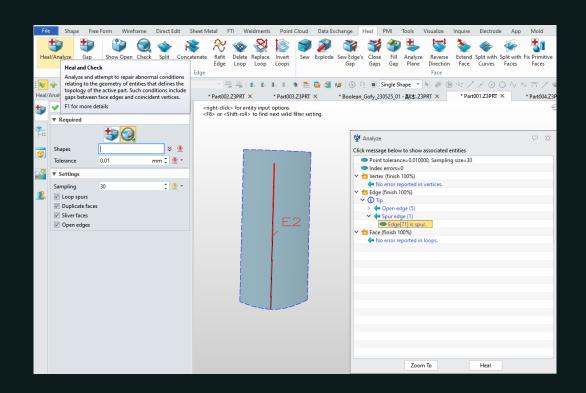




分析拓扑错误 显示拓扑对象的ID



分析模型存在的一些问题,像Spur, sliver face等 修复模型存在的拓扑问题,但是可能会引起其他问题



Q&A

THANKS!