

Здесь будет титульный лист. **TODO**

РЕФЕРАТ

Выпускная квалификационная работа по теме «Система физического моделирования на основе априорного подхода обнаружения столкновений» содержит 28 страниц текстового документа, **TODO** иллюстраций, **TODO** таблицы, **TODO** приложений, 18 использованных источников.

ФИЗИЧЕСКИЙ ДВИЖОК, МОДЕЛИРОВАНИЕ, ОБНАРУЖЕНИЕ СТОЛКНОВЕНИЙ, АПРИОРНЫЙ ПОДХОД, OSAML.

Цель работы: **TODO**.

Задачи: **TODO**.

TODO

СОДЕРЖАНИЕ

Введение	5
1 Теоретические сведения	6
1.1 Физический движок TODO	6
1.2 Апостериорный и априорный подход	6
1.3 Описание модели	8
1.4 Определение формул скорости и траектории тела	11
1.5 Определение уравнений для обнаружения столкновений	13
1.6 Решение алгебраических уравнений четвёртой степени	15
1.6.1 Метод бисекции	15
1.6.2 Описание реализованного метода	16
2 Проектирование	17
2.1 Язык программирования OCaml	18
2.2 Обзор экосистемы языка OCaml	19
2.2.1 Компиляторы OCaml в JavaScript	19
2.2.2 Стандартные библиотеки	19
2.2.3 ML-синтаксис и Reason-синтаксис	20
2.2.4 Библиотеки конкурентного программирования	20
2.2.5 Библиотеки для построения пользовательского интерфейса	21
2.2.6 Web-фреймворки	21
2.2.7 Библиотеки для тестирования	21
2.2.8 Библиотеки сериализации и десериализации	22
2.2.9 Среда разработки и система сборки	22
2.3 CSS-фреймворк	23
2.4 Выбор библиотек и подходов	23
3 Программная реализация	24
3.1 Решатель алгебраических уравнений	24
3.2 Движок	24
3.3 Клиентская часть, одиночный режим	24
3.4 Серверная часть	24
3.5 Клиентская часть, многопользовательский режим	24

4	Примеры использования и перспективы	25
4.1	Визуализация броуновского движения	25
4.2	Получение числа π методом Гальперина	25
4.3	Перспективы и дальнейшее возможное развитие	25
4.3.1	Расширение возможностей многопользовательского режима	25
4.3.2	Клон игры «Смешарики» (может быть известна как «Чапаев»)	25
4.3.3	Обобщение TODO	25
4.3.4	Формальная верификация частей алгоритма	25
5	Заключение	26
	Список использованных источников	27

ВВЕДЕНИЕ

Здесь будет введение. **TODO**

1 Теоретические сведения

1.1 Физический движок TODO

Физический движок – программное обеспечение, предназначенное для приближённой симуляции физических систем реального мира в виртуальном, например динамику твёрдого тела (включая обнаружение столкновений и обработку ударов).

Иными словами, система физического моделирования (т.е. моделирующая физику – в данном контексте симуляция синонимична моделированию) и есть физический движок.

Традиционно, физические движки делятся на 2 типа: игровые и научные. Отличительная черта первых – возможность работы в режиме реального времени, то есть воспроизводить физические процессы в игре с той же самой скоростью, в которой они происходят в реальном мире. Отличительная черта вторых – важна точность вычислений, скорость вычислений не играет существенной роли.

Кроме того, в игровых движках зачастую достаточно симулировать только текущее состояние виртуального мира без сохранения результата, а в научных движках необходимо сохранять все смоделированные в виртуальном мире взаимодействия для последующего анализа.

Одна из задач данной работы – создать движок, имеющий свойства и научного, и игрового – чтобы присутствовала возможность и моделирования в реальном времени, и эффективной «перемотки».

1.2 Апостериорный и априорный подход

В философском смысле, апостериори означает знание, полученное из опыта; а априори означает знание, полученное до опыта и независимо от него [1, с. 105-106].

В аналогичном порядке и делят подходы к реализации физических моделей: определение столкновения апостериори и априорный подход (обнаружение до происхождения столкновения).

В апостериорном случае физическое моделирование продвигается на небольшой шаг, а затем проверяется, пересекаются ли какие-либо объекты или,

по видимости, считаются пересекающимися. На каждом шаге моделирования создается список всех пересекающихся тел, а положения и траектории этих объектов «фиксируются» для учета столкновения. Этот метод называется апостериорным, поскольку он, как правило, не учитывает фактический момент столкновения, а фиксирует столкновение только после того, как оно произошло.

В априорных методах существует алгоритм обнаружения столкновений, который сможет очень точно предсказать траектории физических тел. Моменты столкновения рассчитываются с высокой точностью, при этом физические тела никогда фактически не пересекаются. Это называется априорным, потому что алгоритм обнаружения столкновений вычисляет моменты столкновения до того, как он обновит конфигурацию физических тел.

Основные преимущества апостериорных методов заключаются в том, алгоритму обнаружения столкновений не нужно знать о множестве физических переменных; алгоритму подается простой список физических тел, и программа возвращает список пересекающихся тел. Алгоритму обнаружения столкновений не нужно понимать трение, упругие столкновения или, что еще хуже, неупругие столкновения и деформируемые тела. Кроме того, апостериорные алгоритмы в действительности на одно измерение проще, чем априорные алгоритмы. Априорный алгоритм должен иметь дело с переменной времени, которая отсутствует в апостериорной задаче.

С другой стороны, у апостериорных алгоритмов существует шаг «исправления», где пересечения (которые физически не являются правильными) должны быть исправлены и это может создать проблему. Более того, если дискретный шаг слишком велик, столкновение может остаться незамеченным, в результате чего объект пройдет сквозь другой, если он достаточно быстрый или маленький.

Преимуществами априорных алгоритмов являются повышенная точность и стабильность. Физическое моделирование трудно отделить от алгоритма обнаружения столкновений. Однако во всех случаях, кроме самых простых, проблема определения времени когда два тела столкнутся заранее (учитывая некоторые начальные данные), не имеет аналитического решения – обычно требуется численный поиск корней (что и описано в 1.6).

Обычно для игровых физических движков используется апостериорный подход потому что не важна точность, а дискретное моделирование хорошо ложиться на расчёты в реальном времени. Однако данная работа призвана исследовать априорный подход и при этом создать движок, способный на симуляцию в реальном времени.

Как указано ранее, априорный подход должен учитывать моделируемые законы физики. Но при этом много что трудно учесть, поэтому симулируемая модель будет упрощённая, без учёта деформации, вращения, формы. Подвижные объекты – только тела идеально круглой формы, движение равноускоренное (равнозамедленное, но в дальнейшем везде называется равноускоренным), и т.д. Подробнее модель описана под пунктом 1.3.

1.3 Описание модели

Тело. Абсолютно твёрдое тело в форме круга равномерной плотности (центр масс в центре круга) обладающее массой (m), коэффициентом трения (μ), радиусом (r), начальной скоростью (\vec{v}_0), положением (координаты x и y или радиус-вектор \vec{r}). На тело действует сила трения ($F_{\text{тр}}$).

Точка. Неподвижная точка в пространстве, определена через координаты.

Линия. Неподвижная прямая линия в пространстве, может быть ограничена точкой с двух или одной сторон образуя отрезок или луч соответственно. Определена через общее уравнение прямой.

Сцена. Множество тел, линий, точек и постоянных (например, ускорение свободного падения).

Обновлённая сцена – сцена, в которой обновлены параметры тел, линий, точек или постоянных.

Сцена через время Δt – обновлённая сцена, в которой все тела обновлены так, что новая начальная скорость равна скорости в этот момент времени (1).

$$v_{0_{\text{new}}}^{\rightarrow} = \vec{v}(\Delta t) \quad (1)$$

где $v_{0_{\text{new}}}^{\rightarrow}$ – новая начальная скорость;

$\vec{v}(\Delta t)$ – старая скорость в момент времени Δt .

Модель. Множество пар (t, S) , где t – момент времени, а S – сцена. Иными словами, модель представляет собой цепочку сцен, для каждой из которой указан момент времени.

Сцена в момент времени t_1 – такая сцена S_0 через время $t_1 - t_0$, где пара (t_0, S_0) является членом модели, при этом соблюдается (2).

$$\forall (t, S) \in M \quad (t \leq t_0 \vee t > t_1) \quad (2)$$

где M – модель;

t_0 – время, выбранное для получения модели в момент времени t_1 ;

Иными словами, для того чтобы получить сцену в момент времени, надо из цепочки сцен найти такую, у которой время будет максимально, но при этом меньше требуемого момента времени и получить сцену через разность требуемого и найденного времени по формуле (1).

Столкновение. Так как тела не могут пересекаться, и при этом передвигаются, могут происходить столкновения. Так же тела не могут пересекаться с точками и линиями. Т.е. тела могут сталкиваться с телами, или линиями, или точками. Уравнение столкновения тела с телом (3)-через радиус-вектор, (4)-через координаты.

$$|\vec{r}_1(t) - \vec{r}_2(t)| = r_1 + r_2 \quad (3)$$

где $\vec{r}_1(t)$ – радиус-вектор положения первого тела;

$\vec{r}_2(t)$ – радиус-вектор положения второго тела;

r_1 – радиус первого тела;

r_2 – радиус второго тела.

$$\sqrt{(x_1(t) - x_2(t))^2 + (y_1(t) - y_2(t))^2} = r_1 + r_2 \quad (4)$$

где $x_1(t)$ – координата положения первого тела по оси X ;

$y_1(t)$ – координата положения первого тела по оси Y ;

$x_2(t)$ – координата положения второго тела по оси X ;

$y_2(t)$ – координата положения второго тела по оси Y .

Эти уравнения получены исходя из того что разность векторов является вектором из центра одного тела в центр другого [3, с. 39]. И тогда, если его длина равна сумме радиусов этих тел, значит тела столкнулись.

Подобным образом можно определить уравнение столкновения тела с точкой: (5)-через радиус-вектор, (6)-через координаты.

$$|\vec{r}(t) - \vec{p}| = r \quad (5)$$

где $\vec{r}(t)$ – радиус-вектор положения тела;

\vec{p} – радиус-вектор точки;

r – радиус тела.

$$\sqrt{(x(t) - p_x)^2 + (y(t) - p_y)^2} = r \quad (6)$$

где $x(t)$ – координата положения тела по оси X ;

$y(t)$ – координата положения тела по оси Y ;

p_x – координата точки по оси X ;

p_y – координата точки по оси Y .

С обнаружение столкновением тела и линии ситуация несколько иная, надо воспользоваться формулой расстояний от точки до прямой (7) [4, с. 452] и тогда получится (8).

$$\frac{|Ax + By + C|}{\sqrt{A^2 + B^2}} \quad (7)$$

где A, B, C – коэффициенты общего уравнения прямой;

x, y – координаты точки.

$$\frac{|Ax(t) + By(t) + C|}{\sqrt{A^2 + B^2}} = r \quad (8)$$

где $x(t), y(t)$ – координаты тела в момент времени t .

В дальнейшем будут определены формулы для нахождения положения тела, а именно: (17), (18).

1.4 Определение формул скорости и траектории тела

Далее, под моментом времени t будет подразумеваться время относительно сцены, а не модели.

Как указано выше, у тела есть начальная скорость и на него действует сила трения. По второму закону Ньютона [2, с. 114], у тела есть ускорение так как на него действует сила. Такое движение называется равноускоренным.

Скорость при равноускоренном движении определяется формулой (9)[2, с. 96].

$$\vec{v}(t) = \vec{v}_0 + \vec{a}t \quad (9)$$

где $\vec{v}(t)$ – вектор скорости тела в момент времени t ;

\vec{v}_0 – вектор начальной скорости тела;

\vec{a} – вектор ускорения тела;

t – момент времени.

При этом вектор ускорения сонаправлен вектору силы (по второму закону Ньютона, (10)).

$$\vec{a} = \frac{\vec{F}}{m} \quad (10)$$

где \vec{a} – вектор ускорения тела;

\vec{F} – вектор силы действующей на тело;

m – масса тела.

Но вектор силы трения $\vec{F}_{\text{тр.}}$ противоположен вектору скорости тела [2, с. 21]. Поэтому, и вектор ускорения тела будет противоположен вектору скорости тела.

При этом вектор скорости тела $\vec{v}(t)$ должен быть сонаправлен вектору \vec{v}_0 потому что тело не может поменять направление движения при воздействии силы трения. Для того чтобы выяснить, при каких t сонаправленность векторов $\vec{v}(t)$ и \vec{v}_0 в уравнении (9) соблюдается, достаточно увидеть, что длина вектора \vec{v}_0 должна быть больше длине вектора $\vec{a}t$ и получить неравенство для t (11).

$$t < \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|} \quad (11)$$

А для остальных t , $\vec{v}(t)$ следует принять нулю. Тогда скорость выражается через (12):

$$\vec{v}(t) = \begin{cases} \vec{v}_0 + \vec{a}t, & 0 \leq t < \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}, \\ 0, & t \geq \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}. \end{cases} \quad (12)$$

Проекции на ось абсцисс (13) и ординат (14):

$$v_x(t) = \begin{cases} v_{0x} + a_x t, & 0 \leq t < \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}, \\ 0, & t \geq \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}. \end{cases} \quad (13)$$

где $v_x(t)$ – проекция вектора скорости тела $\vec{v}(t)$ в момент времени t на ось X ;
 v_{0x} – проекция вектора начальной скорости тела \vec{v}_0 на ось X ;
 a_x – проекция вектора ускорения тела \vec{a} на ось X .

$$v_y(t) = \begin{cases} v_{0y} + a_y t, & 0 \leq t < \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}, \\ 0, & t \geq \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}. \end{cases} \quad (14)$$

где $v_y(t)$ – проекция вектора скорости тела $\vec{v}(t)$ в момент времени t на ось Y ;
 v_{0y} – проекция вектора начальной скорости тела \vec{v}_0 на ось Y ;
 a_y – проекция вектора ускорения тела \vec{a} на ось Y .

Теперь найдём формулу для траектории движения тела. Формуле, соответствующей (9), только для траектории, соответствует (15):

$$\vec{r}(t) = \vec{r}_0 + \vec{v}_0 t + \frac{\vec{a}t^2}{2} \quad (15)$$

где $\vec{r}(t)$ – радиус-вектор положения тела в момент времени t ;
 \vec{r}_0 – радиус-вектор начального положения тела.

Исходя из (12), уравнение для траектории с учётом того, что вектор скорости должен быть противоположен вектору ускорения, будет (16):

$$\vec{r}(t) = \begin{cases} \vec{r}_0 + \vec{v}_0 t + \frac{\vec{a}t^2}{2}, & 0 \leq t < \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}, \\ \vec{r}_0, & t \geq \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}. \end{cases} \quad (16)$$

Соответствующие проекции на ось абсцисс (17) и ординат (18):

$$x(t) = \begin{cases} x_0 + v_{0x}t + \frac{a_x t^2}{2}, & 0 \leq t < \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}, \\ x_0, & t \geq \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}. \end{cases} \quad (17)$$

где $x(t)$ – координата положения тела $\vec{r}(t)$ в момент времени t на ось X ;
 x_0 – координата начального положения тела \vec{v}_0 на ось X .

$$y(t) = \begin{cases} y_0 + v_{0y}t + \frac{a_y t^2}{2}, & 0 \leq t < \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}, \\ y_0, & t \geq \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}. \end{cases} \quad (18)$$

где $y(t)$ – координата положения тела $\vec{r}(t)$ в момент времени t на ось Y ;
 y_0 – координата начального положения тела \vec{v}_0 на ось Y .

Формулы (17) и (18) являются ключевыми в этой работе. **TODO**

1.5 Определение уравнений для обнаружения столкновений

Подставив формулы (17) и (18) в уравнения (4), (6), (8) можно получить алгебраические уравнения от t четвёртой степени.

Например, для случая, когда $0 \leq t < \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}$ частичный вывод уравнения времени столкновения тела с телом будет таким (19):

$$\begin{aligned} \sqrt{(x_1(t) - x_2(t))^2 + (y_1(t) - y_2(t))^2} &= r_1 + r_2 \\ (x_1(t) - x_2(t))^2 + (y_1(t) - y_2(t))^2 &= (r_1 + r_2)^2 \\ (x_{01} + v_{0x1}t + \frac{a_{x1}t^2}{2})^2 - (x_{02} + v_{0x2}t + \frac{a_{x2}t^2}{2})^2 + \\ + (y_{01} + v_{0y1}t + \frac{a_{y1}t^2}{2})^2 - (y_{02} + v_{0y2}t + \frac{a_{y2}t^2}{2})^2 &= (r_1 + r_2)^2 \end{aligned} \quad (19)$$

где $x_1(t)$ – координата первого тела в момент времени t по оси X ;
 $x_2(t)$ – координата второго тела в момент времени t по оси X ;
 $y_1(t)$ – координата первого тела в момент времени t по оси Y ;
 $y_2(t)$ – координата второго тела в момент времени t по оси Y ;
 x_{01} – начальная координата первого тела по оси X ;
 x_{02} – начальная координата второго тела по оси X ;
 y_{01} – начальная координата первого тела по оси Y ;

y_{02} – начальная координата второго тела по оси Y ;
 v_{0x1} – проекция вектора начальной скорости первого тела на ось X ;
 v_{0y1} – проекция вектора начальной скорости первого тела на ось Y ;
 v_{0x2} – проекция вектора начальной скорости второго тела на ось X ;
 v_{0y2} – проекция вектора начальной скорости второго тела на ось Y ;
 a_{x1} – проекция вектора ускорения первого тела на ось X ;
 a_{y1} – проекция вектора ускорения первого тела на ось Y ;
 a_{x2} – проекция вектора ускорения второго тела на ось X ;
 a_{y2} – проекция вектора ускорения второго тела на ось Y ;
 r_1 – радиус первого тела;
 r_2 – радиус второго тела.

Из (19) видно, что дальнейшее раскрытие квадратов, сокращение, вынос t за скобки, перенос из правой части в левую приведёт к тому, что уравнение примет вид (20).

$$P(t) = 0 \quad (20)$$

где $P(t)$ – многочлен от t .

Значит, уравнение алгебраическое одной переменной. Теперь найдём степень уравнения (т.е. максимальную степень одночлена). Возьмём одночлен $\frac{a_{x1}t^2}{2}$, который является частью многочлена, который возведён в квадрат. Следовательно, в результирующем многочлене будет присутствовать одночлен (21).

$$\left(\frac{a_{x1}t^2}{2}\right)^2 = \frac{a_{x1}^2t^4}{4} \quad (21)$$

Как видно, в результирующем многочлене t возведён в 4 степень. При этом в результирующем уравнении этот одночлен не сократится потому что у других подобных одночленов другие коэффициенты. Значит, в результирующем уравнении будет присутствовать одночлен степени 4.

Так как для каждого случая подстановки формул (17) и (18) в уравнения (4), (6), (8) придётся производить 8 таких выводов (для каждого из 2 случаев из (17) следует рассмотреть 2 случая из (18) при подстановке в (4) и по 2 случая при подстановке в (6) и (8)), проще составить программный алгоритм (который

описан позднее в **TODO**), который применяя методы компьютерной алгебры, сможет строить выражения и вычислять их значения, подставляя переменные.

1.6 Решение алгебраических уравнений четвёртой степени

Так как для работы создаваемого физического движка не требуется обнаруживать время столкновения без погрешности и корни могут быть только действительными, можно воспользоваться численными методами. К тому же, аналитические методы решения алгебраических уравнений четвёртой степени обладают громоздкостью. И при этом, предложенный далее метод численного решения алгебраических уравнений позволяет решать уравнения любой степени, что позволит теоретически внести в модель и реализацию, без существенного переписывания кода, например разноускоренное движение (т.е. величину рывок, от которой зависит ускорение) и тогда уравнение, подобное (19), получится уже пятой степени, что не имеет решений в радикалах вовсе по теореме Абеля о неразрешимости уравнений в радикалах [5, с. 112].

1.6.1 Метод бисекции

Метод бисекции или метод деления отрезка пополам – простейший численный метод для решения нелинейных уравнений вида $f(x) = 0$, является частным случаем бинарного поиска [6].

Метод бисекции позволяет найти корень функции на отрезке $[x_l, x_r]$, если $\text{sign}(f(x_l)) \neq \text{sign}(f(x_r))$. При этом, если функция $f(x)$ не монотонна, она имеет несколько корней и метод найдёт лишь один корень [6]. Поэтому, метод бисекции не подходит для общего случая поиска решений алгебраических уравнений без предварительной подготовки, которая описана в пункте 1.6.2.

При этом можно обобщить этот метод для поиска корней на промежутках вида $(-\infty, x_r]$, $[x_l, +\infty)$. Недостающую границу поиска можно подобрать кратным (например, с каждой итерацией увеличивать изменение в 2 раза) увеличением (в случае бесконечности справа) или уменьшением (в случае бесконечности слева) относительно известной границы до того момента, пока знак функции на левой и правой границе не станет разным. Но при этом надо учесть, что корня на промежутке может не быть в случае когда при

изменении (увеличении или уменьшении, как указано ранее) неизвестной границы, значение функции не становится ближе к нулю.

Описание метода: на каждой итерации берётся середина отрезка (22).

$$x_m = \frac{x_l + x_r}{2} \quad (22)$$

где x_m – середина отрезка $[x_l, x_r]$.

Теперь следует вычислить значение функции в середине отрезка и если (23), то корень (равный x_m) найден; иначе следует разбить отрезок $[x_l, x_r]$ на два отрезка $[x_l, x_m]$ и $[x_m, x_r]$.

$$|f(x_m)| \leq \varepsilon \quad (23)$$

где ε – заданная точность по оси Y .

Далее, если x_l и x_m имеют разный знак, провести итерацию с отрезком $[x_l, x_m]$. Иначе, разный знак должен быть у x_m и x_r , значит провести итерацию с отрезком $[x_m, x_r]$.

1.6.2 Описание реализованного метода

TODO

2 Проектирование

TODO

Кроме создания физического движка, важно продемонстрировать его работу. Желательно в интерактивном режиме. В XXI веке сложилась ситуация, что веб-приложения обладают преимуществом, таким что для того чтобы им воспользовался пользователь, достаточно браузера и просто перейти по ссылке. Поэтому, решено сделать Single Page Application [TODO], которое в интерактивном режиме отображает состояние модели, меняющееся с течением времени в главе TODO объяснено TODO.

Так как создаваемый движок будет способен работать в реальном времени, существует возможность создать многопользовательский режим, для которого потребуется серверная часть, на которую перенесётся работа движка, а клиенты будут получать лишь изменения в модели (подробнее в TODO). Соответственно, браузерное интерактивное SPA приложение с графическим интерфейсом назовём клиентской частью.

Так как мы хотим, чтобы движок работал и на клиентской части, и на серверной, следует выбрать язык программирования, который позволяет создавать и браузерные приложения, и нативные.

При этом для того чтобы сделать веб-приложение интерактивным, браузеры могут работать лишь с JavaScript с возможностью подключения WebAssembly-модулей [TODO]. WebAssembly – относительно новый способ создавать приложения на языке, отличным от JavaScript [TODO]. Он представляет из себя байткод стековой машины, который может быть получен из множества языков, например C/C++ [TODO], Rust [TODO], C# [TODO], F# [TODO].

Однако существует и другой способ писать на языке отличном от JavaScript – это использования компилятора, который исходный код на нужном языке компилирует в код на языке JavaScript, пригодный для исполнения в браузере. Поэтому существуют языки программирования, пригодные для исполнения и в браузере, и на сервере, что приводит к переиспользованию кода и уменьшению времени разработки. Примеры таких языков: TypeScript [TODO], OCaml (подробнее в пункте 2.2.1), F# [TODO].

При выборе языка программирования важно руководствоваться не только его кроссплатформенностью (в данном случае кроссплатформенностью можно назвать возможность работать и в браузере, и на сервере), но ещё и опытом работы с ним; стоит обратить внимание на выразительность, способность к обнаружению ошибок, производительность, экосистему. В качестве такого языка программирования выбран OCaml.

2.1 Язык программирования OCaml

OCaml (до 2011 - Objective Caml [8]) – промышленный язык программирования общего назначения, в котором особое внимание уделяется выразительности и надёжности [7]. Обладает мультипарадигменностью, но в первую очередь преподносится как функциональный язык программирования.

Ключевые достоинства и черты OCaml, согласно [9, с. 3] и [10]:

TODOпоправить список (абзацный отступ, буллет, интервал) **TODO**

- **Выразительность.** на OCaml можно создавать более компактные, простые и понятные системы, чем на таких языках, как Java или C#.
- **Обнаружение ошибок.** Существует удивительно широкий круг ошибок, против которых система типов эффективна, включая многие ошибки, которые довольно трудно обнаружить с помощью тестирования.
- **Производительность.** Производительность OCaml находится на одном уровне или лучше, чем у Java, и на расстоянии вытянутой руки от таких языков, как C или C++. В добавок к высококачественной генерации нативного кода, OCaml имеет инкрементальный сборщик мусора, который может быть настроен на выполнение небольших фрагментов работы за раз, что делает его более подходящим для приложений мягкого реального времени, таких как трейдинг.
- Сборка мусора для автоматического управления памятью, которая сейчас является общей чертой современных языков высокого уровня.
- Функции первого порядка, которые можно передавать как обычные значения, как в JavaScript, Common Lisp и C#.

- Статическая типизация увеличивает производительность и уменьшает число ошибок во время исполнения, как в Java или C#.
- Параметрический полиморфизм, позволяющий создавать абстракции, работающие с различными типами данных, подобно дженерикам из Java, Rust, C# или шаблонам из C++.
- Хорошая поддержка иммутабельного программирования, т.е. программирования без деструктивных обновлений в структурах данных. Такой подход представлен в традиционных функциональных языках программирования, таких как Scheme, а так же часто встречается во всём от распределенных фреймворков для работы с большими данными до UI-тулкитов.
- Вывод типов, который позволяет не указывать тип каждой переменной в программе. Вместо этого, типы выводятся из того, как используется значение. В мейнстримных языках такое есть на уровне локальных переменных, например ключевое слово «var» в C# или ключевое слово «auto» в C++.
- Алгебраические типы данных и паттерн-матчинг позволяют определять и манипулировать сложными структурами данных. Так же доступны в Scala, Rust, F#.

2.2 Обзор экосистемы языка OCaml

TODO

2.2.1 Компиляторы OCaml в JavaScript

js_of_ocaml, rescript, ocamljs, (wasm TODO) TODO

2.2.2 Стандартные библиотеки

TODO

ocaml: stdlib, base, core, containers, batteries,
rescript: belt, tablecloth

2.2.3 ML-синтаксис и Reason-синтаксис

TODO

2.2.4 Библиотеки конкурентного программирования

В своей книге [11] Я. Мински, А. Мадхавапедди, Дж. Хикки отметили, что: «Логика работы программ, взаимодействующих с внешним миром, часто предполагает ожидание: ожидание щелчка мышью, ожидание завершения операции чтения данных с диска или ожидание освобождения места в выходном сетевом буфере. Даже в не самых сложных интерактивных приложениях с успехом можно использовать приемы конкурентного программирования, например для ожидания наступления нескольких событий или немедленной реакции на первое наступившее событие. Один из подходов к организации конкурентного выполнения заключается в использовании системных потоков выполнения. Данный подход является доминирующим в таких языках программирования, как Java или C#. В этой модели для каждой задачи, которой может потребоваться приостановиться в ожидании некоторого события, выделяется отдельный поток выполнения, который можно заблокировать, не останавливая работу самой программы. Другой подход применяется в однопоточных программах и заключается в использовании цикла событий, в рамках которого реализуется реакция на внешние события, такие как тайм-ауты или щелчки мышью, путем вызова функций, специально зарегистрированных для этого. Этот подход часто используется в языках программирования, подобных языку JavaScript, имеющему однопоточную среду выполнения, а также во многих библиотеках поддержки графического интерфейса пользователя. Каждый из данных механизмов имеет собственные достоинства и недостатки. Система потоков требует значительного объема памяти и других системных ресурсов. Кроме того, операционная система может произвольно прерывать выполнение одного потока, чтобы передать управление другому, что требует от программиста проявлять особую осторожность и защищать совместно используемые ресурсы с применением блокировок и условных переменных, вследствие чего легко допустить ошибку. Однопоточные системы, управляемые событиями, с другой

стороны, в каждый момент времени решают только одну задачу и не требуют применения сложных механизмов синхронизации. Однако перевернутая организация программ, управляемых событиями, часто приводит к тому, что вам нередко приходится прибегать к весьма неуклюжим уловкам, чтобы обеспечить некоторое подобие конкурентного выполнения в цикле событий, что может завести в труднопроходимый лабиринт разнообразных ситуаций обработки событий.»

При этом асинхронность в JavaScript работает так же через цикл событий (event loop). Это тоже роднит семантику OCaml с семантикой JavaScript, как указано в пункте 2.2.1.

Основные библиотеки – Lwt и Async. Lwt («lightweight threads» – легковесные потоки) позволяет писать программы с участием потоков в монадическом стиле, что позволяет писать асинхронный код как обычный ML-код [12]. Async создавалась с оглядкой на Lwt, но компании Jane Street, которая создала Async, требовалась другая обработка ошибок, более лучший контроль над параллелизмом [13]. Но при этом, эти две библиотеки не совместимы между собой, т.е. один проект не может полноценно использовать обе библиотеки вместе полноценно [14]. Из-за этого в экосистеме появился раскол среди библиотек, использующих асинхронность – часть библиотек используют Lwt, часть Async.

TODO

2.2.5 Библиотеки для построения пользовательского интерфейса

TODO

js_of_ocaml: jssoo-react, ocaml-vdom, virtual_dom, incr_dom, bonsai
rescript: rescript-react, bucklescript-tea

2.2.6 Web-фреймворки

dream TODO

2.2.7 Библиотеки для тестирования

TODO

2.2.8 Библиотеки сериализации и десериализации

Во многих языках программирования (де)сериализация построена на том, что информация о типе значения доступна во время выполнения программы и с помощью рефлексии можно получить например информацию о, например названии поля объекта и его значение и записать их в сериализуемый результат. В OCaml, напротив, во время исполнения отсутствует всякое представление о типе, т.е. например значение «0» типа «int» будет иметь то же самое представление в памяти что и значение «None» типа «option» или значение «false» типа «bool» [15].

Поэтому (де)сериализация в OCaml построена на другом принципе – должна быть определена функция которая принимает сериализуемый объект и возвращает сериализованное представление (в случае сериализации), или принимает сериализованное представление и возвращает десериализованный объект (в случае десериализации). Такие функции программист может определить вручную, но это утомительно и при каждом структуре типа данных, требуется изменять код функций. Решить эту проблему помогают препроцессорные расширения для OCaml, позволяющие на этапе компиляции из определения типа данных сгенерировать функции для десериализации и сериализации. Основные такие библиотеки, предоставляющие сериализованное представление и препроцессорные расширения, являются Yojson (для JSON [16]) и Sexplib (для S-выражений [17]).

Использование S-выражений является более традиционным в функциональных языках программирования и их уже используют выбранные библиотеки Core и Bonsai, поэтому для консистентности принято решение не использовать JSON в проекте.

2.2.9 Среда разработки и система сборки

ocaml-lsp-server

2.3 CSS-фреймворк

Для оформления пользовательского интерфейса требуется CSS-фреймворк, обеспечивающий отзывчивую вёрстку (responsive layout) – колонки, контейнеры и т.д.; готовые компоненты – кнопки, таблицы, формы и т.д. Самым известным таким фреймворком является Bootstrap, однако выбор сделан в пользу Bulma, который отличается оригинальностью и простотой [18].

2.4 Выбор библиотек и подходов

Окончательный перечень используемых средств разработки таков:

- OCaml – язык программирования;
- Js_of_ocaml – компилятор OCaml в JavaScript;
- Lwt – библиотека для конкурентного программирования;
- Core – стандартная библиотека;
- Dream – web-фреймворк;
- Sexplib – библиотека для сериализации и десериализации S-выражений;
- Bulma – CSS-фреймворк;
- VS Code – среда разработки;
- OCaml Platform – плагин для VS Code для работы с OCaml.

3 Программная реализация

Здесь будет третья глава. **TODO**

3.1 Решатель алгебраических уравнений

TODO

3.2 Движок

TODO

3.3 Клиентская часть, одиночный режим

TODO

3.4 Серверная часть

TODO

3.5 Клиентская часть, многопользовательский режим

TODO

4 Примеры использования и перспективы

TODO

4.1 Визуализация броуновского движения

TODO

4.2 Получение числа π методом Гальперина

TODO <https://habr.com/ru/post/533454/>

4.3 Перспективы и дальнейшее возможное развитие

4.3.1 Расширение возможностей многопользовательского режима

TODO Сохранение реплеев на сервере, чат.

4.3.2 Клон игры «Смешарики» (может быть известна как «Чапаев»)

TODO [https://shararam.fandom.com/wiki/Смешарики_\(игра\)](https://shararam.fandom.com/wiki/Смешарики_(игра))

4.3.3 Обобщение TODO

TODO Воздействие нескольких сил, неупругие столкновения, применение действий при взаимодействии или даже трёхмерное пространство и т.д.

4.3.4 Формальная верификация частей алгоритма

TODO

5 Заключение

Здесь будет заключение. **TODO**

СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННЫХ ИСТОЧНИКОВ

1. Критика чистого разума Сочинения в шести томах. Том 3 Академия наук СССР Институт философии Издательство социально-экономической литературы «Мысль» Москва - 1964. **TODO**
2. Роуэлл, Г. Физика : учебное издание / Г. Роуэлл, С. Герберт. – Москва : Просвещение, 1994. – 576 с. – ISBN 5-09-002920-2.
3. Math for Programmers **TODO**<https://www.manning.com/books/math-for-programmers>
4. Larson R., Hostetler R. . Precalculus: A Concise Course. — Boston: Houghton Mifflin, 2007. — xvii + 526 + 102 p. — ISBN 0-618-62719-7. **TODO**
5. Алексеев, В. Б. Теорема Абеля в задачах и решениях. — М.: МЦНМО, 2001. — 192 с. — ISBN 5-900916-86-3. **TODO**
6. **TODO**Autar K Kaw Numerical Methods with Applications Chapter 03.03 Bisection Method
7. <https://ocaml.org/> **TODO**
8. <https://caml.inria.fr/about/history.en.html> **TODO**
9. Yaron Minsky. OCaml for the Masses. ACM Queue, Sep 27, 2011 **TODO**
10. Real World OCaml. 2nd Edition. Yaron Minsky. Anil Madhavapeddy. <https://dev.realworldocaml.org/prologue.html> **TODO**
11. Мински Я., Мадхавапедди А., Хикки Дж. М57 Программирование на языке OCaml / пер. с англ А. Н. Киселева. – М.: ДМК Пресс, 2014. – 536 с.: ил. ISBN 978-5-97060-102-0 **TODO**
12. Jerome Vouillon Lwt: a Cooperative Thread Library **TODO**<https://www.irif.fr/~vouillon/publi/lwt.pdf>
13. <https://blog.janestreet.com/announcing-async/> **TODO**
14. <http://rgrinberg.com/posts/abandoning-async/> **TODO**
15. <https://dev.realworldocaml.org/runtime-memory-layout.html> **TODO**
16. <https://dev.realworldocaml.org/json.html> **TODO**

17. <https://dev.realworldocaml.org/data-serialization.html> **TODO**
18. <https://bulma.io/alternative-to-bootstrap/> **TODO**