

●Hagenberg ●Linz ●Steyr ●**Wels**

Dokumentation

**Pendulum Painter**

|  |  |
| --- | --- |
| **Datenaufbereitung/Visualisierung** | |
| Thema | Lastdatenermittlung |
| Betreuer | DI(FH) Dr. Christoph Heinzl |
| Name / Matrikelnummer | Julian Kastenhuber / S2010566006  Patrick Holzer / S2010566005 |
| Masterstudiengang | Entwicklungsingenieur\*in Maschinenbau |
| Abgabe | 09.02.2022 |

Inhaltsverzeichnis

[1 Aufgabenstellung 3](#_Toc95210572)

[2 Vorbereitung 3](#_Toc95210573)

[2.1 Konfiguration von Boost 3](#_Toc95210574)

[2.2 Konfiguration und bauen von VTK in Qt 4](#_Toc95210575)

[3 Klassen 5](#_Toc95210576)

[3.1 ShericalPendulum::SphericalPendulum 5](#_Toc95210577)

[4 GUI 7](#_Toc95210578)

[5 Ergebnis 7](#_Toc95210579)

[6 Abbildungsverzeichnis 8](#_Toc95210580)

[7 Tabellenverzeichnis 8](#_Toc95210581)

# Aufgabenstellung

Beim sogenannten „Pendulum Painting“ führt ein an einer Schnur befestigter Farbkübel mit einem Loch eine Pendelbewegung aus. Dadurch können verschiedenste Muster, je nach Auslenkung und Geschwindigkeit entstehen. Das führt zu kreativen Bildern, wie in Abbildung 1‑1 zu sehen ist.

Ein Bild, das drinnen, gelb, Briefpapier, Umschlag enthält.

Automatisch generierte Beschreibung

Abbildung ‑ „Pendulum Painting“

Das Prinzip dahinter ist auf das Newtonsche Gesetz zurückzuführen, das wir in der Dynamik kennengelernt haben und mittels Lagrangeschen Mechanik werden die Bewegungen hergeleitet.

Daraus ergibt sich eine Aufgabe, wo Grundelemente des Maschinenbaustudiums mit der visuellen Programmierung in C++ verknüpft werden.

# Vorbereitung

## Konfiguration von Boost

1. Laden Sie Boost\_1.78.0.zip Datei herunter (<https://www.boost.org/users/history/version_1_78_0.html>)
2. Entpacken der zip Datei nach z.B “C:\boost\_1\_78\_0“. Beliebiger Pfad wählbar, aber nachfolgende Anweisungen beziehen sich dann immer auf diesen Pfad.
3. Öffner der Kommandozeile in diesem Ordner (Rechtsklick und öffnen des Windows Terminals)
   * In der Kommandozeile “bootstrap.bat“ eingeben und dann wird boost vorbereitet für den Build.
   * Ist die Vorbereitung abgeschlossen “.\b2“ eingeben und jetzt wird boost gebildet (kann paar Minuten dauern).
4. Build abgeschlossen, wenn steht “The Boost C++ Libraries were successfully built!“

## Konfiguration und bauen von VTK in Qt

1. Starten sie CMake (cmake-gui)
2. PendulumPainter Projekt  bauen
   * Feld - "Where is the source code": Klicken sie auf Browse Source und selektieren sie als Quellpfad den Ordner "C:\Tools\Src\project\PendulumPainter" bzw. entsprechenden anderen Pfad, wo Sie den Source Code abgelegt haben.
   * Feld - "Where to build the binaries": Geben sie den Pfad " C:\Tools\Pro\project\PendulumPainter" ein. In diesen Ordner wird das PendulumPainter Projekt gebaut bzw. entsprechenden anderen Pfad, wo Sie das PendulumPainter Projekt bauen möchten.
3. Konfigurieren sie ihren PendulumPainter build:
   * Drücke "Configure".
   * Aktivieren der Checkbox "Advanced" um alle Einträge zu sehen.
   * Wahrscheinlich erhalten Sie eine Fehlermeldung, dass VTK\_DIR nicht gefunden werden konnte. Klicken Sie in diesem Fall auf die 3 Punkte im Feld VTK\_DIR und setzen Sie die Variable VTK\_DIR auf "C:/Tools/Pro/vtk", das ist der Ordner, wo VTK gebaut wurde. Ist VTK woanders gebildet, dann entsprechend diesen Pfad angeben.
   * Drücke nochmals "Configure" (müsste um vieles Schneller sein).
   * Wenn immer noch Fehler auftreten, sollten Ihnen die entsprechenden Meldungen einen Hinweis darauf geben, was zu tun ist, um sie zu beheben.
   * Wenn keine Fehler mehr auftreten und am unteren Ende des Protokolls "Configuring done" angezeigt wird, drücken Sie auf "Generate".
4. PendulumPainter ist nun bereit, Sie können auf „Open Project“ klicken. Stellen Sie sicher, dass mit der richtigen Visual Studio Version geöffnet wird, falls mehrere Versionen installiert sind.
5. Projektmappe erstellen
   * Die Debug-Konfiguration sollte in Visual Studio vorausgewählt sein. Über Erstellen >> Projektmappe erstellen kann der Build ausgelöst werden.
   * Wenn der Build ohne Fehler abgeschlossen wurde, sollte PendulumPainter betriebsbereit sein.
6. Legen Sie "PendulumPainter" als Startprojekt fest. Dazu klicken wir im Projektmappen-Explorer mit der rechten Maustaste auf unser "PendulumPainter"-Projekt (direkt unter ALL\_BUILD) und wählen "Als Startprojekt festlegen". " PendulumPainter " sollte nun in fetter Schrift erscheinen. Dieses Projekt ist nun als Startprojekt ausgewählt.
7. Entsprechende Pfade definieren:  
   Da wir unserem Programm mitteilen müssen, in welcher Umgebung es laufen soll, d.h. auf welche Bibliotheken und \*.dlls es Zugriff haben soll, müssen wir die Umgebung angeben. Dies kann durch einen weiteren Rechtsklick auf das Projekt " PendulumPainter " im Projektmappen-Explorer geschehen. Ganz unten finden Sie den Menüpunkt "Eigenschaften". Klicken Sie diesen an und es öffnet sich ein weiteres Fenster mit allen Projekteigenschaften.
   * Unter Debugging, um alle Debugging bezogenen Einstellungen dieses Projekts anzuzeigen. Suchen Sie nach dem Eintrag „Umgebung“ und geben Sie unsere Umgebung ein: PATH=$(PATH);C:\Tools\Pro\vtk\bin\Debug;C:\Qt\5.15.2\msvc2019\_64\bin; (Stellen Sie sicher, dass Sie das ";" am Ende nicht vergessen. Andernfalls werden die Dlls möglicherweise nicht gefunden.
   * Um Zugriff auf die Boost Bibliothek zu haben, müssen wir noch unter C/C++ >> Allgemein >> Zusätzliche Includeverzeichnisse den Boost Pfad hinzufügen. Dazu rechts über das Dropdown bearbeiten anklicken und eine neue Zeile hinzufügen mit dem Pfad “C:\boost\_1\_78\_0“. Weiters muss unter Linker >> Allgemein >> Zusätzliche Bibliotheksverzeichnisse folgender Boost Pfad hinzugefügt werden. Dazu wieder rechts über das Dropdown bearbeiten anklicken und eine neue Zeile hinzufügen mit dem Pfad “ C:\boost\_1\_78\_0\stage\lib“.
   * Bestätigen Sie die eingegebenen Einstellungen durch Drücken von ok.
8. PendulumPainter sollte jetzt startbereit sein. Drücken Sie die Wiedergabetaste neben dem lokalen Windows-Debugger im oberen Bereich von Visual Studio.

# Klassen

## ShericalPendulum::SphericalPendulum

In dieser Klasse werden alle mathematischen Algorithmen durchgeführt. Das Herzstück ist die Lösung der Differenzialgleichen für das 3D-Pendel. Als Grundlage für die Aufstellung der Lagrangeschen Bewegungsgleichungen dient das ungedämpfte spärische Pendel (Abbildung 3‑1) aus dem Mechanik Vorlesungsskriptum (Steiner, 2015, pp. 108-112).

Ein Bild, das Antenne enthält.

Automatisch generierte Beschreibung

Abbildung ‑ Sphärisches Pendel (auch Raum- oder Kugelpendel) (Steiner, 2015, p. 109)

Die dort aufgestellten Bewegungsgleichungen (5.41) und (5.42) werden um den Beitrag der Dämpfungskräfte erweitert.

Daraus ergeben sich die Lagrangeschen Bewegungsgleichungen

Aus denen erhält man die Differenzialgleichungen 2.Ordnung, die nach dem Umformen folgendermaßen angeschrieben werden können

Um die Differenzialgleichungen (Ordinary Differenial Equation – ODE) mit odeint aus der boost Bibliothek lösen zu können, muss eine Orderreduktion ODEs 1.Ordnung durchgeführt werden.

x[0] x[1] dxdt[0] dxdt[1]

x[2] x[3] dxdt[2] dxdt[3]

Das heißt, die ODEs 2. Ordnung werden in folgende ODEs 1. Ordnung übergeführt

dxdt[0] = x[1];  
dxdt[1] = x[3] \* x[3] \* sin(x[0]) \* cos(x[0]) - g / r \* sin(x[0]) - d \* x[1] / m;  
dxdt[2] = x[3];  
dxdt[3] = -((2 \* x[3] \* x[1] \* cos(x[0])) / sin(x[0])) - d \* x[3] / m;

Dieses Differenzialgleichungssystem ist in der Function SphericalPendulum::defineODESystem definiert.

Das ODE-System wird dann in die Funktion SphericalPendulum::integrateODE übergeben. Die Startwerte, Berechnungszeit, Pendellänge sowie der Dämpfungsparameter werden über das GUI vom Benutzer eingegeben und mittels set-Funktionen in der Klasse definiert. Die Lösung des ODE-Systems wird mittels Vector- und Matrixreferenzen ausgegeben.

Durch eine get-Funktion SphericalPendulum::getMatVTK werden die benötigten Winkeländerungen pro Zeitschritt für die 3D-Pendelbewegungen sowie die x- und y-Koordinaten für die Darstellung der 2D-Kurve in einer Matrix ausgegeben.

## PendulumPainter

### Übersicht

Die Klasse PendulumPainter wird verwendet, um die berechneten Daten der Pendeldynamik, und das dazugehörige Muster zu visualisieren. Auch die Darstellung und Verarbeitung von Ein- und Ausgabedaten der Grafischen Benutzeroberfläche (GUI) ist Teil des Funktionsumfangs.

Die Klasse verwendet zwei Toolkits. Zum einen Qt welche für die Visualisierung der GUI verwendet wird und VTK mit dem die in der GUI laufenden Animationen erzeugt werden.

Qt verwendet das Signal-Slot-Konzept. Das bedeutet, dass Signale und Slots einen ereignisgesteuerten Programmfluss beziehungsweise eine ereignisgesteuerte Kommunikation zwischen Programmobjekten realisieren.

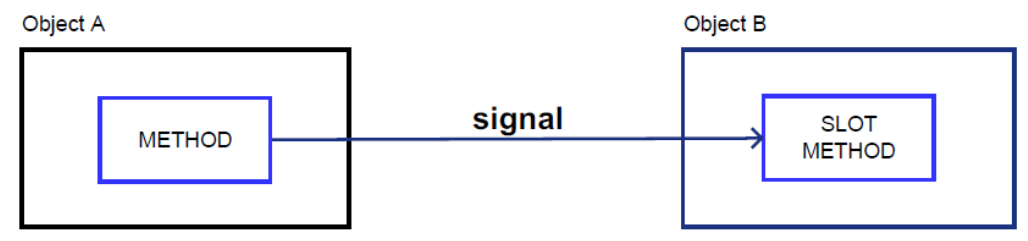


Abbildung : Signal-Slot-Konzept

Nachfolgende Tabellen stellen eine Übersicht aller implementieren Funktionen sowie deren Aufgaben dar.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Private | SimUpdate3D() | Visualisiert ein Animations-Inkrement in 3D. |
| SimUpdate2D() | Visualisiert ein Animations-Inkrement in 2D. |
| initSim() | Liest die aktuellen Eingabeparameter aus dem Gui, resettet sämtliche Fortlaufvariablen der Simulationsschleife. |
| init3DActors() | Erzeugt die Geometrien und definiert deren Positionen für die VTK-Pipeline. Es wird eine Baugruppe bestehend aus Kegel, Seile und Lagerpunkt erzeugt und initialisiert. |
| runCalSphericalPendulum() | Erzeugt die für die Animation notwendigen Daten mit Hilfe der Berechnungsklasse. |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Public | setCalData(matrix& matCal) | Eingabe der Daten aus der Berechnungsklasse für die weitere Verarbeitung. |
| getDataGUI() | Ausgabe der aktuellen Werte im GUI. |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Slots (Public) | initialize() | Wird beim Drücken des Initialisierungsbutton ausgeführt und Initialisiert das Programm. |
| timerslot() | Schleife für die Simulation / Animation. Jeder Schleifendurchlauf updatet die Pendelposition sowie das gezeichnete Muster. |
| pushButtonSim() | Notwendig für die Steuerung der Simulationsschleife timerslot() |
| changeColor() | Ermöglicht das Wechseln sämtlicher Farben in der Grafischen Benutzeroberfläche. |
| changeColorDefault() | Setzt alle Farben auf den Default Wert. |
| saveImage() | Ermöglicht das Abspeichern der in der 2D Ansicht erstellten Zeichnung im .png Format. |
| getSliderValue() | Zum auslesen des Slider Wertes aus der GUI |
| slotExit() | Beim Drucken des Close Buttons wird die Anwendung beendet. |

### Programmablauf

Folgende Ablaufdiagram soll die Interaktionen der einzelnen Funktionen darstellen und einen groben Überblick über die Vorgehensweise der Programmierung geben.

VTK-Pipeline erzeugen   
(Constructor)

Initialisierung  
initialize()

GUI Daten Laden  
initSim()

Steuerungsbutton  
initialize()

Berechnung Ausführen  
runCalSphericalPendulum()

Aktoren erzeugen  
init3DActors()

Simulation   
timerslot()

Abbildung : Übersicht des Programmablaufs

Steuerungsbutton  
pushButtonSim()

Actor update & rendern 2D  
SimUpdate2D()

Actor update & rendern 3D  
SimUpdate3D()

Dieser Ablauf ist als Ganzes im Konstruktor implementiert und wird ausgeführt, sobald ein Objekt im Main Programm angelegt wird.

**Parameterdefinition und VTK-Pipeline**Die Klasse ist so aufgebaut, dass zu Beginn alle Konstanten definiert werden, welche für die weitere Verwendung im Programm notwendig sind. Sind diese festgelegt, so folgt im nächsten Schritt der Aufbau der VTK-Pipeline für die Visualisierungen im 2D und 3D. Das Beinhaltet im Groben die Geometrie Sourcen, Mapper, Actor, Mapper sowie die Definition ihrer Eigenschaften. Dazu werden bereits Funktionen wie init3DActors() und changeColorDefault() aufgerufen. Die Benutzerfläche ist damit startbereit.

**Initialisierung**Im Teil der Initialisierung erfolgt nach Eingabe der Daten durch den Benutzer die noch fehlende Initialisierung des Programms. Dazu gehört das Zurücksetzten der Simulationsschleife, die Erzeugung der Berechnungsdateien mittels Berechnungs-Klasse sowie die Initialisierung und Anpassung der Aktoren.

**Simulation**In der Simulationsschleife kommt ein von Qt zur Verfügung gestelltes Timer Konzept zum Einsatz. Das ist notwendig, um auch während der Simulation Interaktionen mit der Benutzeroberfläche zu ermöglichen. Es wird ein Intervall festgelegt, welches definiert wie häufig eine Funktion aufgerufen werden soll. In dieser Anwendung wird die Funktion timerslot() aufgerufen, welche ein Position Update der Aktoren der 2D und 3D Darstellung sowie des Linienzuges des gezeichneten Musters updatet.   
Würde man hierfür eine konventionelle Schleife wie beispielsweise eine While-Schleife verwenden, so ist keine Interaktion während der Simulation mit der Benutzeroberfläche möglich. Grund dafür ist, dass der Prozess zuerst abgearbeitet werden muss und danach erst wieder die Abarbeitung des nächsten Prozesses möglich ist. Bei der Verwendung des Timers kann hingegen zwischen zwei Simulation Updates ein anderer Prozess wie beispielsweise die Verarbeitung eines Slots beim Drücken des Pause Buttons, welcher den Timer deaktiviert und somit die Simulation pausiert.

Nach Ausführen der Simulation kann zu jedem Zeitpunkt die Klasse wieder mit den aktuell gültigen Eingabeparameter initialisiert werden.

# GUI

## Aufbau der Benutzeroberfläche

## Funktionen

### Eingabe

### Animation

### Farben ändern

### Bild Abspeichern

# Probleme und Schwierigkeiten

# Abbildungsverzeichnis

[Abbildung 1‑1 „Pendulum Painting“ 3](#_Toc95210582)

[Abbildung 3‑1 Sphärisches Pendel (auch Raum- oder Kugelpendel) (Steiner, 2015, p. 109) 5](#_Toc95210583)

# Tabellenverzeichnis

[Tabelle 5‑1: Testplanung Kennfeld 7](#_Toc95210584)

Quellen:

http://ramontalaverasuarez.blogspot.com/2014/05/qt-signals-and-slots-connecting-and.html