

Trimesteroverschrijdend Project: Curve Editor

Groep 13: Sibrand Staessens en Sibren Polders

Dinsdag 10 juni, 2008

Inhoudsopgave

1	Voorwoord	3
2	Wiskundige voorkennis	4
2.1	Lineaire interpolatie	4
2.1.1	Naïeve poging (brute force)	4
2.1.2	DDA-interpolatie (Digital Differential Analyzer)	4
2.2	Bézier	4
2.2.1	Naïeve poging (brute force)	5
2.2.2	Forward differences	5
2.2.3	C0-continuïteit	6
2.2.4	G1-continuïteit	6
2.2.5	C1-continuïteit	7
2.3	Hermite	8
2.3.1	Naïeve poging	9
2.3.2	M.b.v. basisfuncties	10
2.3.3	Forward differences	10
2.3.4	Hermite - Cardinal	11
2.3.5	Hermite - Catmull-Rom	11
2.3.6	Hermite - KochanekBartels	11
3	Implementatie	13
3.1	Packages	13
3.1.1	Java packages	13
3.1.2	CurveEditor	14
3.1.3	Algorithms	14
3.1.4	Core	15
3.1.5	Curves	17
3.1.6	Exceptions	17
3.1.7	GUI	19
3.1.8	Tools	21
3.2	Uitwerking van de GUI	23
3.2.1	Overzicht	23
3.3	Listeners in Java	24
3.4	Datastructuren	26
3.4.1	Point	26
3.4.2	Curve	26
3.5	Extra's	27
3.5.1	Path Simulation Tool	28
3.6	Interessante problemen	28
3.6.1	Vector vs. LinkedList	28
3.6.2	HashMap vs. 2D Matrix	28
3.6.3	Systeemafhankelijke problemen	29

4	Planning	30
5	Taakverdeling	32
6	Appendix	33
A	Screenshots	33
B	Planning	35
C	Referenties	44
D	Handleiding	44

1 Voorwoord

Op welke manieren kan je een set van punten op een vloeiende wijze met elkaar verbinden en hoe ziet het bekomen pad er dan uit ? Dat is de vraag waarvoor Curve Editor een gedeeltelijke oplossing biedt. Het meest voor de hand liggende pad dat tussen de punten getekend kan worden is uiteraard dat pad dat bekomen wordt m.b.v. lineaire interpolatie. Maar er zijn nog zoveel andere mogelijkheden, waarvan er in Curve Editor twee verwerkt zijn (nl. Bézier- en Hermite-curves). Deze algoritmes zullen in vgl. met lineaire interpolatie vloeiende krommen tussen de interpolatiepunten creëren. De toepassingen van de door Curve Editor gebruikte algoritmes beperken zich niet enkel tot het tekenen van “lijntjes” tussen punten, maar worden bijvoorbeeld ook veelvuldig gebruikt voor vloeiende camerabewegingen of “AI”-bewegingen in games. De interpolatie van een gegeven set van controlepunten is een uitgebreide en interessante studie die op vele vlakken in de informatica/wiskunde zijn nut kan bewijzen. Curve Editor geeft er de basistoepassing van, namelijk die van de wiskundige berekening en grafische voorstelling van de gevraagde curve.

“If the path be beautiful, let us not ask where it leads.” - Anatole France

2 Wiskundige voorkennis

2.1 Lineaire interpolatie

2.1.1 Naïeve poging (brute force)

Een eerste poging om een lineaire interpolatie te berekenen is die waarbij tussen elk paar van controlepunten de vergelijking $y = mx + b$ wordt uitgerekend. Hierbij geldt: $m = (y_1 - y_0)/(x_1 - x_0)$, en b is het startpunt op de y -as. De grote nadelen van dit algoritme zijn dat er voor iedere nieuwe pixel opnieuw berekend en getekend moet worden en dat er behoefte is aan een floating-point optelling en vermenigvuldiging (vermits m een floating-point getal is).

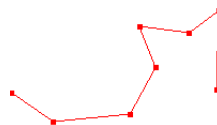
2.1.2 DDA-interpolatie (Digital Differential Analyzer)

Bij deze methode wordt nog steeds m als een floating-point getal voorgesteld, maar de berekening van de volgende y -waarde wordt als volgt vereenvoudigd:

$$\begin{aligned} y_{i+1} &= m.x_{i+1} + b \\ &= m.(x_i + \Delta x) + b \\ &= m.x_i + m.\Delta x + b \\ &= y_i + m.\Delta x \end{aligned}$$

= $y_i + m$ aangezien $\Delta x = 1$ als we 1 pixel verder gaan

Dit algoritme is duidelijk efficiënter vermits we een floating-point vermenigvuldiging hebben verwijderd. Voor een voorbeeld hiervan: zie figuur 1.



Figuur 1: Lineair

2.2 Bézier

Het cubic Bézier-algoritme construeert een curve als volgt: per vier opeenvolgende controlepunten wordt een deel van de totale curve berekend. Die deelcurve start in het eerste controlepunt, in de richting van het tweede, om dan in het vierde controlepunt te eindigen in de richting van het derde. Een volgende deelcurve heeft als eerste controlepunt het laatste controlepunt van de vorige deelcurve om also C0-continuïteit te garanderen.

2.2.1 Naïeve poging (brute force)

Bij een eerste poging kunnen we het algoritme implementeren a.h.v. de meetkundige constructie en de parametrische voorstelling van de curve. Deze is als volgt:

$$\mathbf{B}(t) = (1-t)^3\mathbf{P}_0 + 3t(1-t)^2\mathbf{P}_1 + 3t^2(1-t)\mathbf{P}_2 + t^3\mathbf{P}_3, \quad t \in [0, 1].$$

Indien we nu voor een eindig aantal t -waarden tussen 0 en 1, de B -waarde berekenen, dan hebben we een eindig aantal punten berekend die op de gevraagde curve liggen. Gebruiken we nadien lineaire interpolatie om de berekende punten met elkaar te verbinden, dan hebben we een eerste benadering van de cubic Bézier-curve. Het spreekt voor zich dat deze implementatie verre van efficiënt is: voor elke t -waarde moeten we de machten uitrekenen, vermenigvuldigen met de coördinaten van de controlepunten en daarna alles optellen. Dit is tijdsintensief rekenwerk, daarom is in Curve Editor het incrementeel algoritme, dat in de volgende sectie besproken wordt, geïmplementeerd.

2.2.2 Forward differences

Deze implementatie is een incrementeel algoritme: de volgende berekening wordt gedaan a.h.v. wat in de vorige berekening werd gevonden. Op deze manier moet men voor elk gevraagd punt niet helemaal van nul beginnen en minder rekenwerk uitvoeren. Hoe we tot de implementatie komen, gebeurt als volgt:

We evalueren de polynoom in een aantal even ver van elkaar liggende punten. Stel dat we $f(t) = at^3 + bt^2 + ct + d$ willen evalueren voor de punten t_0, t_1, \dots, t_m met $t_{i+1} = t_i + \epsilon$ voor $i = 0, 1, \dots, m-1$. Dan bekomen we:

$$\begin{aligned} f_{i+1} &= a(t_i + \epsilon)^3 + b(t_i + \epsilon)^2 + c(t_i + \epsilon) + d \\ &= f_i + (3a\epsilon)t_i^2 + (3a\epsilon^2 + 2b\epsilon)t_i + (a\epsilon^3 + b\epsilon^2 + c\epsilon) \\ &= f_i + \Delta f_i \end{aligned}$$

We noemen Δf_i de voorwaartse differentie. Mer op dat Δf_i een 2e-gradspolynoom is, een graad lager dan de originele polynoom. We passen hetzelfde toe voor Δf_i :

$$\begin{aligned} \Delta f_{i+1} &= (3a\epsilon)(t_i + \epsilon)^2 + (3a\epsilon^2 + 2b\epsilon)(t_i + \epsilon) + (a\epsilon^3 + b\epsilon^2 + c\epsilon) \\ &= \Delta f_i + (6a\epsilon^2)t_i + (6a\epsilon^3 + 2b\epsilon^2) \\ &= \Delta f_i + \Delta^2 f_i \end{aligned}$$

En voor $\Delta^2 f_i$:

$$\begin{aligned}
\Delta^2 f_{i+1} &= (6a\epsilon^2)(t_i + \epsilon) + (6a\epsilon^3 + 2b\epsilon^2) \\
&= \Delta^2 f_i + 6a\epsilon^3 = \Delta^2 f_i + \Delta^3 f
\end{aligned}$$

Samengevat hebben we dus:

$$\begin{aligned}
f_i &= at_i^3 + bt_i^2 + ct_i + d \\
\Delta f_i &= (3a\epsilon)t_i^2 + (3a\epsilon^2 + 2b\epsilon)t_i + (a\epsilon^3 + b\epsilon^2 + c\epsilon) \\
\Delta^2 f_i &= (6a\epsilon^2)t_i + (6a\epsilon^3 + 2b\epsilon^2) \\
\Delta^3 f &= 6a\epsilon^3
\end{aligned}$$

We moeten de startwaarden berekenen m.b.v. $t_0 = 0$:

$$\begin{aligned}
f_0 &= d \\
\Delta f_0 &= a\epsilon^3 + b\epsilon^2 + c\epsilon \\
\Delta^2 f_0 &= 6a\epsilon^3 + 2b\epsilon^2 \\
\Delta^3 f &= 6a\epsilon^3
\end{aligned}$$

Nu hebben we alles wat we nodig hebben, en kunnen we de interpolatiepunten zélf gaan berekenen als volgt:

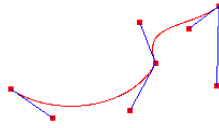
$$\begin{aligned}
f_1 &= f_0 + \Delta f_0 \\
f_2 &= f_1 + \Delta f_1 = f_1 + \Delta f_0 + \Delta^2 f_0 \\
f_3 &= f_2 + \Delta f_2 = f_2 + \Delta f_1 + \Delta^2 f_1 = f_2 + \Delta f_1 + \Delta^2 f_0 + \Delta^3 f \\
f_4 &= f_3 + \Delta f_3 = f_3 + \Delta f_2 + \Delta^2 f_2 = f_3 + \Delta f_2 + \Delta^2 f_1 + \Delta^3 f \\
&\vdots \\
f_{i+1} &= f_i + \Delta f_{i-1} + \Delta^2 f_{i-2} + \Delta^3 f \quad i = 2, 3, \dots, m-1
\end{aligned}$$

2.2.3 C0-continuïteit

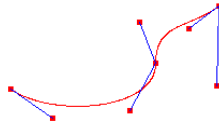
C0-continue curves zijn de standaard curves, vermits C0-continuïteit enkel de eis oplegt dat de curve ononderbroken moet zijn. Indien we als eerste controlepunt van een viertal het laatste controlepunt van het vorige viertal nemen, dan bekommen we automatisch C0-continuïteit. Deze eis vraagt dus geen veranderingen aan de controlepunten: het primitieve Bézier-algoritme voldoet (zie figuur 2).

2.2.4 G1-continuïteit

G1-continuïteit eist dat de curves naast ononderbroken ook overal vloeiend ogen. Dit wordt dus bekomen door in elk controlepunt dat op de curve komt te liggen, de curve zó te berekenen dat de ingaande en de uitgaande



Figuur 2: Bézier, C0-continu



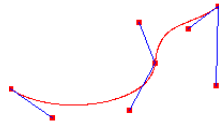
Figuur 3: Bézier, G1-continu

raakvector in dat controlepunt op één lijn liggen (zie figuur 3). In Curve Editor is dit opgelost als volgt:

De ligging van het tweede en het derde controlepunt van een viertal Bézier-controlepunten wordt herberekend, zodanig dat de berekende curve vloeiend aansluit op de berekende curve voor het vorige en het volgende viertal. Stel het viertal v1 en viertal v2 opeenvolgende viertallen van controlepunten. Het laatste controlepunt van v1 en het eerste controlepunt van v2 zijn logischerwijs dezelfde: anders zouden we niet tot een aaneengesloten curve kunnen komen (zie C0-continuïteit). M.b.v. het voorlaatste controlepunt van v1, het gemeenschappelijke controlepunt en het tweede controlepunt van v2 berekent Curve Editor nu een nieuw voorlaatste controlepunt voor v1 en een nieuw tweede controlepunt voor v2 (het gemeenschappelijke blijft ongewijzigd). Dit doet het door de vector tussen het voorlaatste controlepunt van v1 en het tweede controlepunt van v2 te beschouwen; die vector wordt dan zodanig verschoven dat het gemeenschappelijke controlepunt op die vector komt te liggen. De twee uiteinden van deze verschoven vector zijn dan het nieuwe voorlaatste controlepunt voor v1 en het nieuwe tweede controlepunt voor v2. Indien we nu op die manier voor elk gemeenschappelijk controlepunt twee nieuwe controlepunten berekenen, dan bekomen we een mooi vloeiende curve.

2.2.5 C1-continuïteit

C1-continuïteit eist dat de curves naast de vereisten voor G1-continu te zijn, ook nog eens in elk controlepunt een gelijkmatig toe- en afnemende kromming hebben. Dit wordt dus bekomen door in elk controlepunt dat op de curve komt te liggen, de curve zó te berekenen dat de ingaande en de uitgaande raakvector in dat controlepunt op één lijn liggen én even groot zijn (zie figuur 4). In Curve Editor is dit opgelost als volgt:

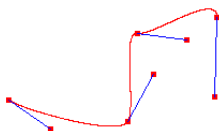


Figuur 4: Bézier, C1-continu

De ligging van het tweede en het derde controlepunt van een viertal Bézier-controlepunten wordt herberekend, zodanig dat de berekende curve vloeiend aansluit op de berekende curve voor het vorige en het volgende viertal én zodanig dat de berekende curve een controlepunt even snel "binnenkomt" als "verlaat", met dezelfde versnelling als het ware. Stel het viertal v_1 en viertal v_2 opeenvolgende viertallen van controlepunten. Het laatste controlepunt van v_1 en het eerste controlepunt van v_2 zijn logischerwijs dezelfde: anders zouden we niet tot een aaneengesloten curve kunnen komen (zie C0-continuïteit). M.b.v. het voorlaatste controlepunt van v_1 , het gemeenschappelijke controlepunt en het tweede controlepunt van v_2 berekent Curve Editor nu een nieuw voorlaatste controlepunt voor v_1 en een nieuw tweede controlepunt voor v_2 (het gemeenschappelijke blijft ongewijzigd). Dit doet het door de vector tussen het voorlaatste controlepunt van v_1 en het tweede controlepunt van v_2 te beschouwen; die vector wordt dan zodanig verschoven dat het gemeenschappelijke controlepunt midden op die vector komt te liggen. De twee uiteinden van deze verschoven vector zijn dan het nieuwe voorlaatste controlepunt voor v_1 en het nieuwe tweede controlepunt voor v_2 . Indien we nu op die manier voor elk gemeenschappelijk controlepunt twee nieuwe controlepunten berekenen, dan bekomen we een mooi vloeiende en een in elk controlepunt even snel ingaand als uitgaand versnellende curve.

2.3 Hermite

Het cubic Hermite-algoritme construeert een curve als volgt: per twee controlepunten en hun respectievelijke tangens wordt een deel van de curve berekend. De deelcurve start in het eerste controlepunt, gaat in de richting van zijn tangens om tenslotte te eindigen in het tweede controlepunt in de richting van zijn tangens. Een voorbeeld hiervan zie je in figuur 5.



Figuur 5: Hermite

2.3.1 Naïeve poging

De naïeve methode bestaat erin de expliciete vergelijking van een “cubic spline” op te lossen, met de opgegeven punten.

Stel hierbij dat het volgende is gegeven:

$$p_0 = (x_0, y_0), p_1 = (x_1, y_1), m_0 = (x'_0, y'_0), m_1 = (x'_1, y'_1)$$

hierbij zijn p_0, p_1 controlepunten en m_0, m_1 hun respectievelijke tangenswaarden.

De bedoeling is nu van in de vergelijking

$$P(X) = ax^3 + bx^2 + cx + d \quad (1)$$

a, b, c en d te vinden in functie van de opgegeven punten.

$$\text{Je weet het volgende: } y_0 = ax_0^3 + bx_0^2 + cx_0 + d \quad (2)$$

$$y_1 = ax_1^3 + bx_1^2 + cx_1 + d \quad (3)$$

(dit volgt rechtstreeks uit het gegeven)

verder is duidelijk dat de tangens van een punt op deze polynoom gelijk is aan de eerste afgeleide van de polynoom geëvalueerd naar dat punt.

Symbolische afleiding van de polynoom geeft: $P'(X) = 3ax^2 + 2bx + c$ en

$$\text{dus } y'_0 = 3ax_0'^2 + 2bx'_0 + c \quad (4)$$

$$y'_1 = 3ax_1'^2 + 2bx'_1 + c \quad (5)$$

(dit volgt weer rechtstreeks uit het gegeven)

Het stelsel opgebouwd uit formules (1) - (4) kan je vervolgens oplossen naar a, b, c en d om het volgende te krijgen:

$$a = \frac{-x_1^2 y'_0 + x'_0 y_1 + x'_1 x_1 y'_0 - x'_1 y_1 + x_1^2 y'_1 - x'_1 x_0 y'_0 + x_0^2 y'_1 + x'_1 y_0 - x_0^2 y'_1 - x_1 x'_0 y'_1 + x_0 x'_0 y'_1 - x'_0 y_0}{-x'_1 x_1^3 + x'_1 x_1 x_0'^2 + x'_0 x_1^3 - x_1^2 x_0'^2 + x_1^2 x_1'^2 - x_1 x'_0 x_1'^2 + x'_1 x_0^3 - x'_1 x_0 x_0'^2 - x'_0 x_0^3 + x_0^2 x_0'^2 - x_0^2 x_1'^2 + x_0 x'_0 x_1'^2}$$

$$d = -\frac{x_0'^2 y_0 x_1^2 - x_0'^2 y_0 x'_1 x_1 - x_0'^2 x_0^2 y_1 - x_0 x_0'^2 x_1^2 y'_1 + x_0 x_0'^2 x'_1 y_1 + x_0'^2 x_0^2 x_1 y'_1 + x'_0 x_1'^2 y_0 x_1}{-x'_1 x_1^3 + x'_1 x_1 x_0'^2 + x'_0 x_1^3 - x_1^2 x_0'^2 + x_1^2 x_1'^2 - x_1 x'_0 x_1'^2 + x'_1 x_0^3 - x'_1 x_0 x_0'^2 - x'_0 x_0^3 + x_0^2 x_0'^2 - x_0^2 x_1'^2 + x_0 x'_0 x_1'^2}$$

$$\frac{x'_0 x_0 y'_1 x_1^3 - x_0 x_1'^2 x'_0 y_1 + x'_0 x_0^3 y_1 - x'_0 x_0^3 x_1 y'_1 - x'_0 y_0 x_1^3 - x'_1 x_0 y'_0 x_1^3}{-x'_1 x_1^3 + x'_1 x_1 x_0'^2 + x'_0 x_1^3 - x_1^2 x_0'^2 + x_1^2 x_1'^2 - x_1 x'_0 x_1'^2 + x'_1 x_0^3 - x'_1 x_0 x_0'^2 - x'_0 x_0^3 + x_0^2 x_0'^2 - x_0^2 x_1'^2 + x_0 x'_0 x_1'^2}$$

$$\frac{-x_0^3 x_1^2 y'_0 + x'_1^2 x_0^2 y_1 - x_1^2 x_0^2 x_1 y'_0 - x_0^2 y'_1 x_1^3 + x'_1 y_0 x_1^3 + x_0^2 y'_0 x_1^3 + x_0^3 x'_1 x_1 y'_0 - y_0 x_1^2 x_1'^2 + x_0 x_1'^2 x_1^2 y'_0 - x'_1 x_0^3 y_1 + x_0^3 x_1^2 y'_1}{-x'_1 x_1^3 + x'_1 x_1 x_0'^2 + x'_0 x_1^3 - x_1^2 x_0'^2 + x_1^2 x_1'^2 - x_1 x'_0 x_1'^2 + x'_1 x_0^3 - x'_1 x_0 x_0'^2 - x'_0 x_0^3 + x_0^2 x_0'^2 - x_0^2 x_1'^2 + x_0 x'_0 x_1'^2}$$

$$b = \frac{-x_0'^2 y_1 - x_0'^2 x_1 y'_1 + x_0'^2 x_0 y'_1 - x_0'^2 y_0 - x_0^3 y'_1 + y'_0 x_1 x_1'^2 - x_1^2 y_1 + x_1^2 y_0 - y'_0 x_1^3 + x_0^3 y'_0 + y'_1 x_1^3 - y'_0 x_0 x_1'^2}{-x'_1 x_1^3 + x'_1 x_1 x_0'^2 + x'_0 x_1^3 - x_1^2 x_0'^2 + x_1^2 x_1'^2 - x_1 x'_0 x_1'^2 + x'_1 x_0^3 - x'_1 x_0 x_0'^2 - x'_0 x_0^3 + x_0^2 x_0'^2 - x_0^2 x_1'^2 + x_0 x'_0 x_1'^2}$$

$$c = \frac{-y'_0 x'_1 x_1^3 - y'_1 x'_0 x_0^3 + x_0'^2 x'_1 y_1 - x_0'^2 x_1^2 y'_1 - x_0'^2 x'_1 y_0 + x_0'^2 x_0^2 y'_1 + x_1'^2 x_1^2 y'_0 - x_1'^2 x'_0 y_1}{-x'_1 x_1^3 + x'_1 x_1 x_0'^2 + x'_0 x_1^3 - x_1^2 x_0'^2 + x_1^2 x_1'^2 - x_1 x'_0 x_1'^2 + x'_1 x_0^3 - x'_1 x_0 x_0'^2 - x'_0 x_0^3 + x_0^2 x_0'^2 - x_0^2 x_1'^2 + x_0 x'_0 x_1'^2}$$

$$\frac{-x_1'^2 x_0^2 y_0' + x_1'^2 x_0' y_0 + y_0' x_1' x_0^3 + y_1' x_0' x_1^3}{-x_1' x_1^3 + x_1' x_1 x_0'^2 + x_0' x_1^3 - x_1^2 x_0'^2 + x_1^2 x_1'^2 - x_1 x_0' x_1'^2 + x_1' x_0^3 - x_1' x_0 x_0'^2 - x_0' x_0^3 + x_0^2 x_0'^2 - x_0^2 x_1'^2 + x_0 x_0' x_1'^2}$$

Om de interpolatie te kunnen doen moet je tussen elke 2 controlepunten a, b, c en d invullen zodat je deze in formule (1) kan invullen. Deze formule stelt dan juist de interpolatie voor die je wilt verkrijgen. Door de x in formule (1) dan te laten variëren tussen x_0 en x_1 met een bepaalde stapgrootte kan je de lijn pixel per pixel berekenen.

2.3.2 M.b.v. basisfuncties

Een betere methode om de Hermite-polynoom te berekenen dan degene hierboven vermeld, is gebruik te maken van de vier eerste Hermite-basisfuncties en de polynoom parametrisch op te schrijven.

De formule om deze berekening te kunnen uitvoeren is:

$$P(t) = h_{00}p_0 + h_{10}m_0 + h_{01}p_1 + h_{11}m_1 \quad (1)$$

met

$$h_{00} = 2t^3 - 3t^2 + 1 \quad (2)$$

$$h_{10} = t^3 - 2t^2 + t \quad (3)$$

$$h_{01} = -2t^3 + 3t^2 \quad (4)$$

$$h_{11} = t^3 - t^2 \quad (5)$$

In deze formule zijn h_{00} tot h_{11} de Hermite-basisfuncties, p_0 , p_1 de controlepunten en m_0 , m_1 hun respectievelijke tangenswaarden. t gaat hier van 0 tot 1.

Zo sla je het berekenen van a, b, c en d over en zal de curve vloeiender lijken vermits je met een parametrisch beschreven polynoom werkt.

2.3.3 Forward differences

De forward differences-methode is al gedetailleerd beschreven in een voorgaande sectie bij Bézier. Om deze methode met Hermite te implementeren dien je enkel de volgende berekeningen te maken:

$$a = 2p_1 + t_1 - 2p_2 + t_2$$

$$b = -3p_1 - 2t_1 + 3p_2 - t_2$$

$$c = t_1$$

$$d = p_1$$

Deze waardens voor a, b, c en d volgen uit de formule die je krijgt wanneer je in formule 1 van de voorgaande sectie formules 2-4 invult. Als we dan de

bekomen waarden a, b, c en d invullen in de formules verkregen in de sectie over forward differences bij Bézier, dan krijgen we net dat wat we nodig hadden. Namelijk forward differences-formules voor een Hermite-polynoom.

2.3.4 Hermite - Cardinal

De methode van punten berekenen is hier net hetzelfde als besproken in de voorgaande secties Met dat verschil dat de tangenswaarden nu niet meer expliciet gegeven dienen te worden, maar berekend worden uit de opgegeven controlepunten. De tangens wordt door de volgende formule uitgerekend:

$$m_k = (1 - c)(p_{k+1} - p_{k-1})/2$$

Hierbij is c een willekeurig getal tussen 0 en 1.

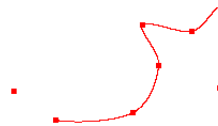
Uit deze formule is duidelijk af te leiden dat er geen lijn getrokken kan worden tussen het eerste en het tweede controlepunt en het voorlaatste en het laatste controlepunt, omdat hun tangens niet uit deze formule afgeleid kan worden. Deze tangens is noodzakelijk om de verdere berekeningen te volbrengen. (zie figuur 6)



Figuur 6: Hermite - Cardinal

2.3.5 Hermite - Catmull-Rom

Deze methode komt volledig overeen met de methode van Cardinal, met het enige verschil dat de toen random gekozen waarde c nu altijd 0.5 is. Om dezelfde reden kan er weer geen curve getrokken worden tussen het eerste en het tweede punt en het laatste en voorlaatste punt. (zie figuur 7)



Figuur 7: Hermite - Catmull-Rom

2.3.6 Hermite - KochanekBartels

Deze methode maakt weer gebruik van het normale Hermite-algoritme. Het verschil met de 2 voorgaande berekeningen is dat Kochanek-Bartels rekening

houdt met start- en eind- tangenswaarden.

Deze methode maakt gebruik van 3 variabelen:

t = tension (verandert de lengte van de tangens)

b = bias (verandert de richting van de tangens)

c = continuïteit (controleert de gladheid van de overgang tussen begin- en eind-tangenswaarde)

Al deze variabelen variëren tussen -1 en 1, hoe dichterbij de variabelen bij -1 zitten hoe meer de curve lineariteit benadert. Als de variabelen dicht bij de 1 zitten dan zal de curve gladder zijn.

De formules om de tangens te berekenen zijn (hierbij is m0 de tangens van p0 en m1 de tangens van p1):

$$m0 = \frac{(1-t)(1+b)(1-c)(p_i - p_{i-1})}{2} + \frac{(1-t)(1+b)(1+c)(p_{i+1} - p_i)}{2}$$
$$m1 = \frac{(1-t)(1+b)(1+c)(p_i - p_{i-1})}{2} + \frac{(1-t)(1+b)(1-c)(p_{i+1} - p_i)}{2}$$

Dus bij input van vier controlepunten kan je de tangens van controlepunt het tweede en derde punt berekenen. Net zoals bij de vorige algoritmes zal je dus niet kunnen interpoleren tussen de eerste en de tweede controlepunten en de voorlaatste en de laatste controlepunten.

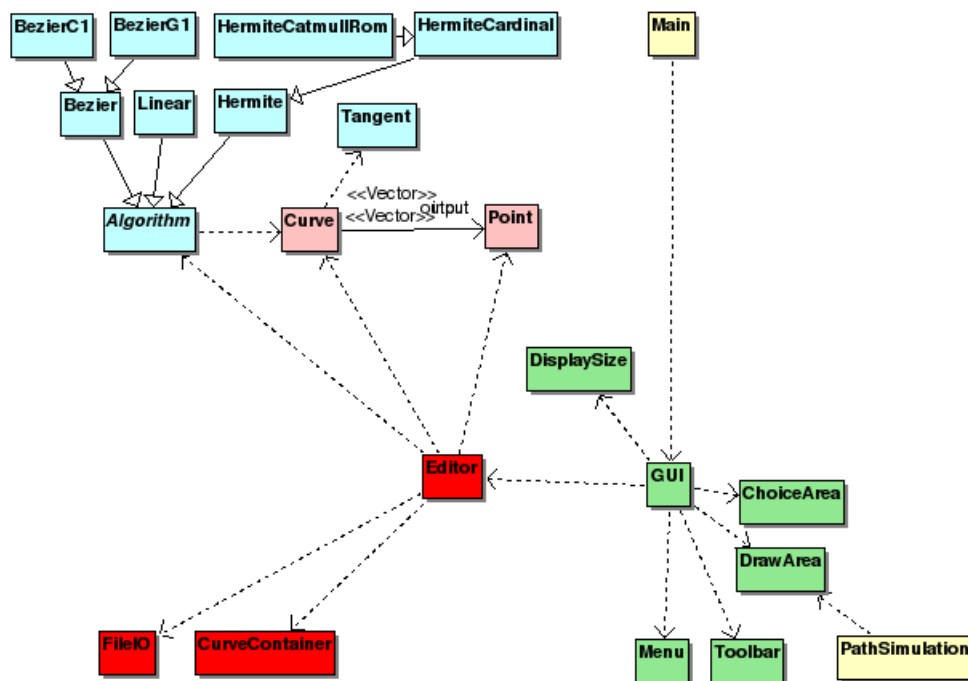
3 Implementatie

3.1 Packages

3.1.1 Java packages

Een Java package is een mechanisme binnen Java om klassen te organiseren in namespaces. Java broncode die binnen eenzelfde categorie of functie vallen kunnen hierdoor gegroepeerd worden. Dit kan door middel van een package statement bovenaan het beginbestand om aan te geven waartoe ze behoren. Dit is omwille van twee redenen handig: de klassen zijn dan gegroepeerd in functionele categorieën, wat het geheel overzichtelijker maakt. En verder kunnen er nu twee verschillende klassen éénzelfde naam krijgen en toch uniek bepaald worden door er zijn package name voor te zetten. Dit is zeker handig als de programmeur een klasse dezelfde naam heeft gegeven als een klasse uit een library die hij wilt gaan gebruiken.

Voor Curve Editor zijn verschillende packages gemaakt, die zijn te zien op figuur 8. In wat volgt wordt een korte beschrijving gegeven van al deze packages, zonder ál teveel op de technische details in te gaan.



Figuur 8: Totaal diagram

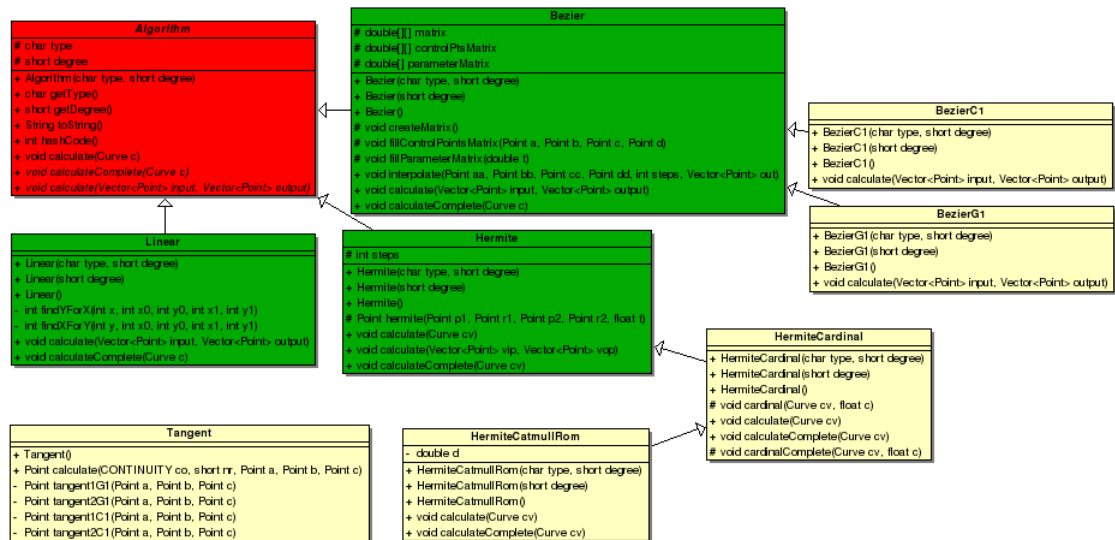
3.1.2 CurveEditor

Dit is wellicht de kleinste package van de reeks. Het bevat slechts één klasse, namelijk die klasse die de main-methode bevat. Deze klasse zal, zoals wellicht duidelijk is, als bootstrap dienen voor Curve Editor. Er wordt ook de mogelijkheid geboden om rechtstreeks vanuit de command line een bestand mee te geven. Dit is enkel ter volledigheid, vermits de gebruiker in de applicatie zelf zeer makkelijk bestanden kan inladen en opslaan.

3.1.3 Algorithms

Een volgend pakket voorziet de verschillende klassen die voor de interpolatiealgoritmen zullen zorgen. Elke klasse in dit pakket implementeert de Algorithm-interface. Dit is handig voor latere uitbreidingen en groepswork: deze interface legt immers vast welke functies de programmeur zal moeten implementeren. Deze “vaste” functies worden dan elders in de applicatie gebruikt.

De klassenamen zijn triviaal gekozen: “Lineair, Bezier, BezierC1, BezierG1, Hermite, HermiteCardinal, HermiteCatmullRom” (zie figuur 9). Zoals de namen al doen vermoeden, zullen deze klassen de verschillende interpolatiemethodes besproken in het deel ‘Wiskundige voorkennis’ (2) implementeren. Hierbij werd natuurlijk altijd geopteerd voor de meest optimale implementatie van degene die besproken werden.



Figuur 9: Algorithm

3.1.4 Core

Dit pakket bevat enkele noodzakelijk klassen (zie figuur 10).

De klasse `CurveContainer` zal ervoor zorgen dat ingegeven punten kunnen opgeslagen worden, samen met hun door interpolatie berekende punten.

Een eerste implementatie gebruikte het subdivision principe. In de beginsituatie is het tekenveld dan één grote rechthoek. Van zodra de gebruiker een curve begint te tekenen worden de secties, waar nieuwe punten geplaatst zijn, onderverdeeld in steeds kleiner wordende rechthoekjes. In elk zo'n rechthoekje zat dan juist één punt van een curve. Nagaan welke curve op een bepaalde pixel lag, was op deze manier makkelijk te achterhalen m.b.v. een quadtree.

Deze implementatie bleek echter niet zo efficiënt te zijn wanneer we te maken hadden met een groot aantal controlepunten. Dit kwam voornamelijk doordat er telkens opnieuw kleinere rechthoekjes moesten aangemaakt worden bij het ingeven van een nieuw punt, en een grotere wanneer er punten verwijderd werden. Uiteindelijk was de applicatie meer bezig met het bepalen van rechthoekjes dan met zijn doel: bijhouden en picken van curves. De gebruikte datastructuur gaf wel mooie resultaten voor het zoeken van curves a.h.v. een geklikt of gehoord punt, maar wanneer de gebruiker de curves ging aanpassen (nieuwe punten, verplaatsen, connecteren, ...), dan ging de herberekening en aanpassing van de datastructuur echter tergend langzaam. Wij achtten het dan ook noodzakelijk dat we een andere manier zouden vinden, die een betere balans tussen aanpassen en informatie halen uit".

De tweede door ons geïmplementeerde datastructuur leek ons direct bruikbaar. Het aanpassen van de datastructuur ging immers direct een pak sneller in vgl. met de vorige implementatie, de gebruiker kan nu bvb. redelijk vlug nieuwe controlepunten vlak achter elkaar ingeven. Ook het halen van informatie uit de datastructuur heeft een aanvaardbare snelheid. Wat stelt die datastructuur nu precies voor? We stellen een tweedimensionale matrix op waarvan elk element een referentie kan bevatten naar een curve-instantie. Het toevoegen van curves is op deze manier zeer simpel te doen: voor elk punt van de curve plaatsen we in de overeenkomstige cel van de matrix een referentie naar de curve. Curves verwijderen is dan gewoon het tegenovergestelde: al die cellen weer naar null laten wijzen. Het zoeken naar een curve a.h.v. een punt (a.h.v. coördinaten van een muisevent, bijvoorbeeld) gaat nog vrij snel omdat we enkel maar in een bepaalde range in de matrix de inhoud van de cellen moeten bekijken. Indien een niet-null referentie in die range aanwezig is, dan weten we welke curve daar ligt.

De klasse `Editor` is het hart van `Curve Editor`. Deze zal zorgen dat ge-



Figuur 10: Core

gevens tussen de verschillende datastructuren (Point, Curve, Algorithm) kan doorgegeven worden. De uitwisseling van data zal voornamelijk bestaan uit het zoeken/verwijderen van punten uit de CurveContainer-klasse en het veranderen van Curves (verplaatsen, punten toevoegen/verwijderen, type veranderen, ...). Maar ook het opvangen en afhandelen van excepties gebeurt grotendeels in Editor. Deze klasse zorgt er m.a.w. voor dat de verschillende andere klassen zo autonoom mogelijk kunnen werken, Editor is dan de klasse die alles samenbrengt. Dit verhoogt natuurlijk ook de leesbaarheid en onderhoudbaarheid van de code.

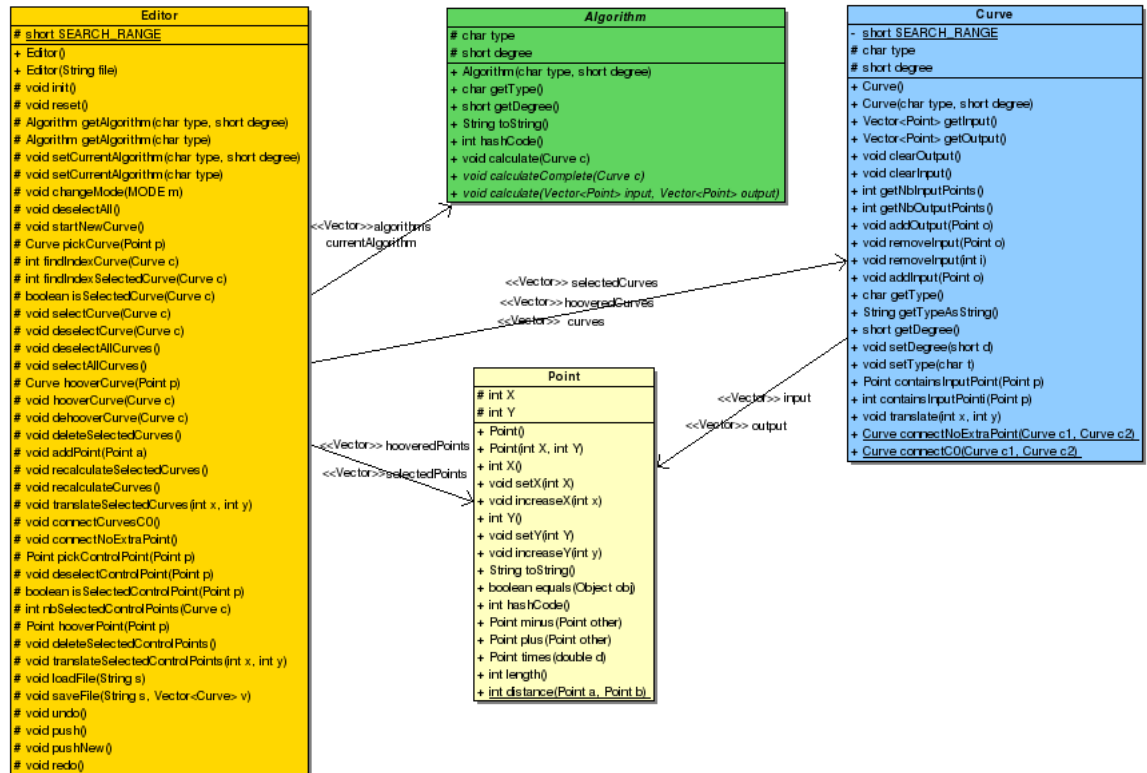
Een laatste klasse van dit pakket is de FileIO-klasse, deze zal niet alleen bestanden opslaan en inladen, maar ook zal hij de undo/redo-functionaliteit verzorgen, vermits deze van dezelfde functies gebruik maakt. Er wordt dan gewoon een stack van bestanden in het geheugen bijgehouden.

3.1.5 Curves

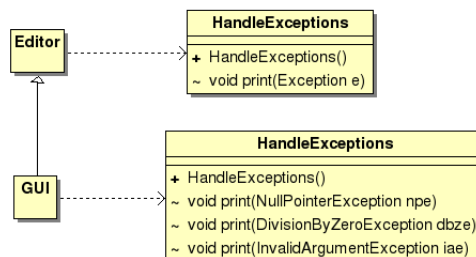
Dit pakket bevat de twee datatypes die doorheen het programma gebruikt worden (zie figuur 11). Point verzorgt, zoals de naam doet vermoeden, de datastructuur die punten voorstelt. Curve geeft dan weer de mogelijkheid om een verzameling van punten (lees: een kromme of curve) op te slaan. De technische details van deze laatste klasse worden beter uitgelegd verder in de tekst. Voorlopig is het voldoende om te weten dat Curve een vector van Point-instanties bijhoudt en enkele basisvoorzieningen voorziet (punten opvragen, toevoegen, transleren, ...).

3.1.6 Exceptions

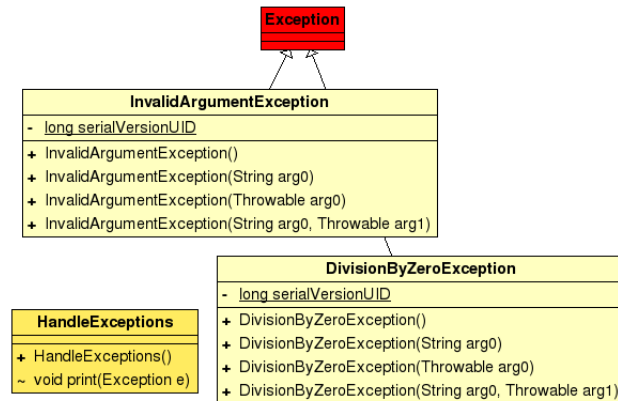
Een foutloos programma schrijven is op zich al een opgave, vermits er altijd wel kleine bugs kunnen opduiken na langdurig en gevarieerd gebruik. Fool-proof code schrijven daarentegen is een onmogelijke opgave. Daarom hebben we gebruik gemaakt van exceptions om “verkeerd” gebruik van CurveEditor-functies op te vangen (zie figuur 13). Onder verkeerd gebruik valt bijvoorbeeld het inladen van een onbestaande file of een verkeerd bestandsformaat, het toevoegen van een punt zonder er de coördinaten van op te geven, Maar ook met toekomstige uitbreidingen in gedachte zijn exceptions een handig middel, niet elke programmeur hanteert immers dezelfde logica. Er zijn ook twee HandleException-klassen voorzien (zie figuur 12): eentje in dit pakket, deze zal gewoon het exceptie bericht in de console uitprinten, en eentje in het GUI-pakket, die in een dialoogvenstertje de exceptie zal uitprinten.



Figuur 11: Curves (ADT's + interacties daartussen)



Figuur 12: HandleExceptions



Figuur 13: Exceptions

3.1.7 GUI

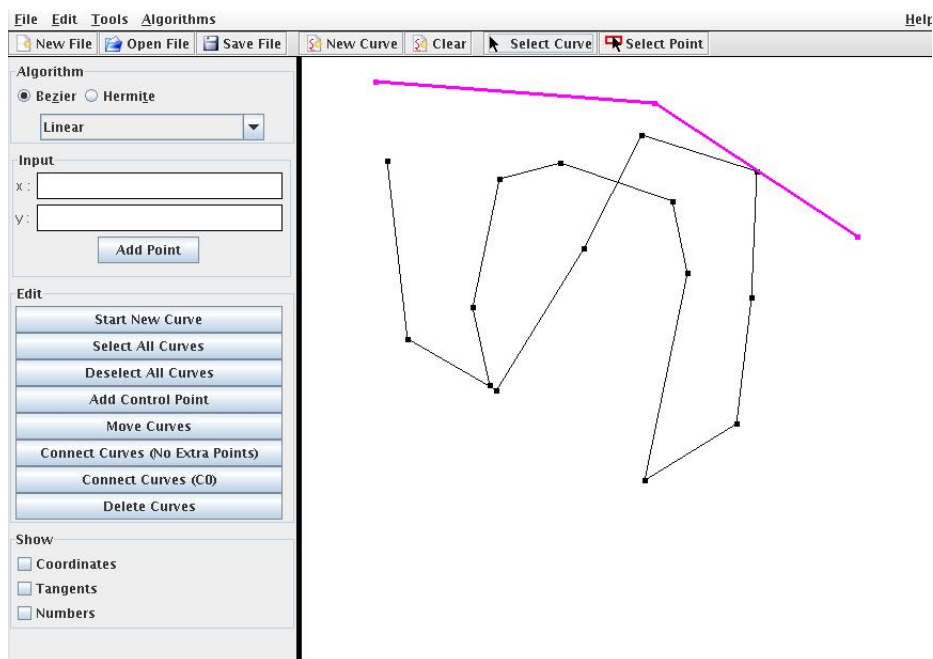
Een volgend pakket dat voor de gebruiker het belangrijkste is, daar deze er het resultaat van "ziet", is de GUI. De GUI is vrij grondig opgesplitst (zie figuur 14). Elk groot deel heeft zo zijn eigen klasse; zo heb je een menubalk-klasse, een snelknopbalk-klasse, een tekengebied-klasse en een keuzegebied-klasse.

De GUI-klasse zal op zijn beurt het centrale orgaan spelen die al deze klassen met elkaar verbindt. Het is daarom ook logisch dat deze is afgeleid van de klasse `Editor`, de centrale klasse van de `Core`-package. Zo kunnen immers `Core`-functionaliteiten aan GUI-events e.d. gelinkt worden.

Het opdelen van de GUI in verschillende klassen heeft enorme voordelen als we spreken over leesbaarheid en onderhoudbaarheid van code. Het EventHandling-systeem van Java zelf is overigens optimaal voor dit soort afscheiding. In Java worden de events immers opgevangen in een klasse, die afgeleid wordt van een van de Listener-interfaces (`ActionListener`, `ItemListener`, ...). Deze klasse zal dan de door de interface opgelegde functies impementeren om alzo de juiste evenafhandeling te kunnen doen. Het is dus voldoende om deze EventHandling-klassen in GUI aan te maken en door te geven aan de juiste componenten (menubalk, tekengebied, ...). Meer uitleg hierover vind je verder in de tekst. Het eindresultaat van de GUI kan je aanschouwen in figuur 15. In de bijlage vind je ook een vroeg model van de GUI (figuur ??), m.a.w. de mock-up. Ook is er een leeg applicatievenster (figuur 24) en een aangeduid applicatievenster (figuur 25) toegevoegd om zo de opbouw van de GUI wat te verduidelijken



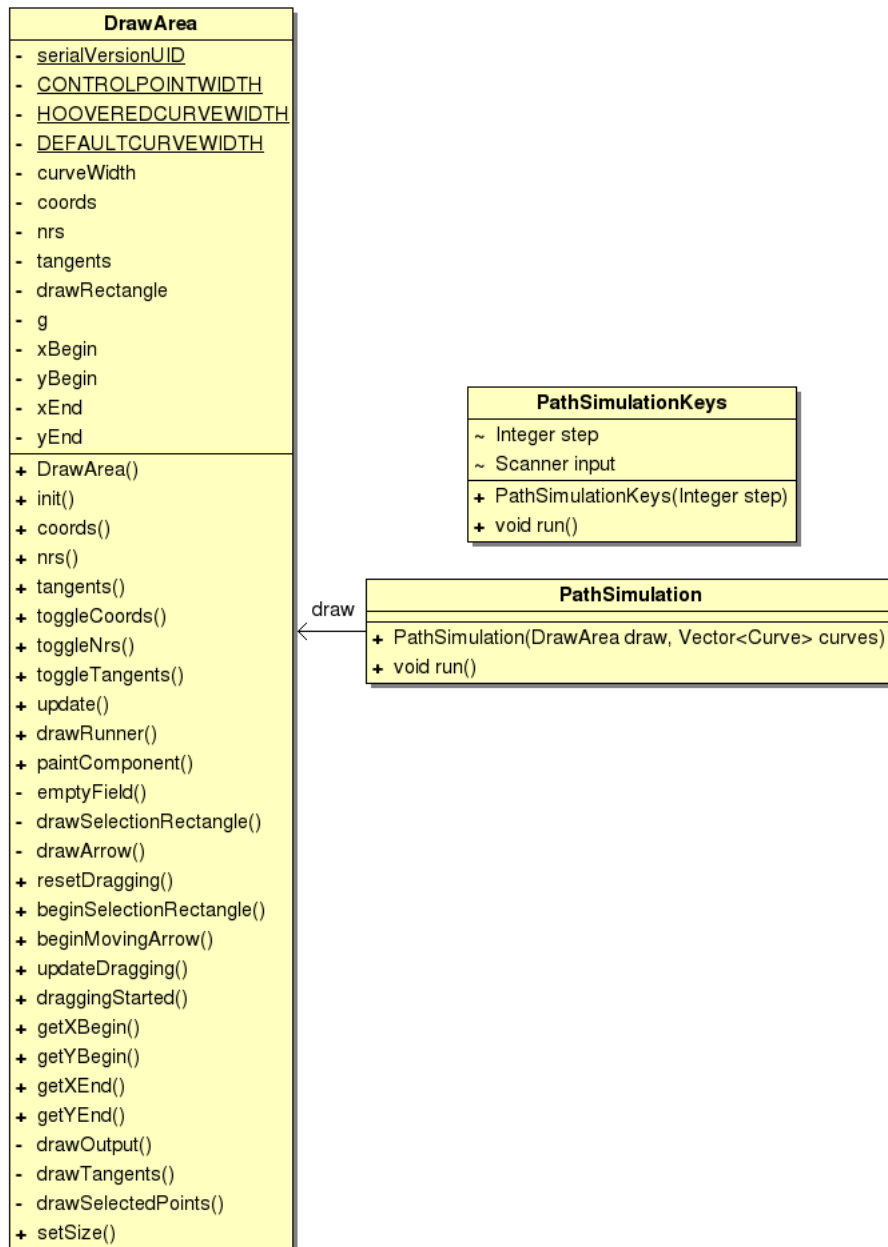
Figuur 14: GUI



Figuur 15: GUI

3.1.8 Tools

Tenslotte bevat dit laatste pakket een curvesimulator (zie figuur 16). In principe is het een “chique” naam voor een bolletje dat over het pad dat de curve voorstelt loopt. Dit kan bijvoorbeeld door de gebruiker gebruikt worden om de stijging en daling van de curve te bestuderen. Zodoende kan hij de getekende curve visueel evalueren.



Figuur 16: Path Simulation Tool + interactie met DrawArea

3.2 Uitwerking van de GUI

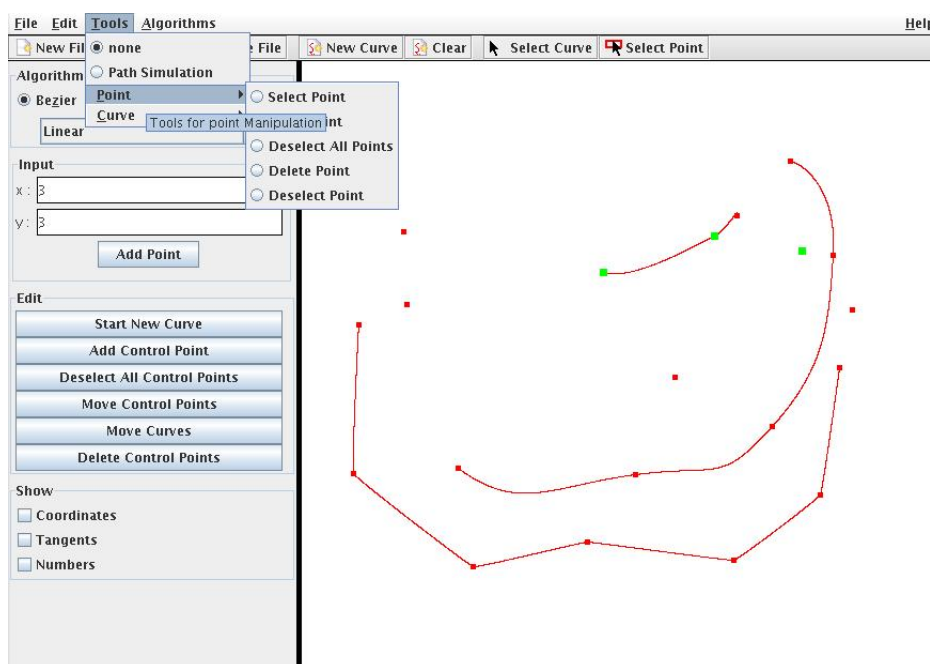
3.2.1 Overzicht

Zoals in figuur 25 te zien is kan de vormgeving van de GUI in 4 grote stukken worden opgedeeld:

1. Menubalk

Hierin kan de gebruiker elke actie terugvinden die door Curve Editor kan gedaan worden. Bijna elke actie is ook aan te roepen met behulp van sneltoetscombinaties (Alt-F, Ctrl-O, ...), zodat elke gebruiker op zijn favoriete manier kan navigeren doorheen de verschillende uitvoerbare taken. Er is overigens aandacht geschonken aan de nesting van de menu-items: die mogen noch te diep noch te breed zijn.

Verder is elke naam zo triviaal mogelijk gekozen en meestal wordt die ook voorzien van een icoontje (zie figuur 17).



Figuur 17: Curve Editor-omgeving, Menu - Tools

2. Snelknopbalk

Hierin vind je enkele veelgebruikte taken terug (nieuw bestand beginnen, bestand openen, nieuwe curve starten, ...). Dit is voorzien opdat de gebruiker deze taken snel en en dus efficiënter kan afhandelen dan wanneer hij dat telkens vanuit de menubalk zou moeten doen.

3. Keuzegebied

In dit gebied zal de gebruiker snel kunnen kiezen welk type curve hij wilt tekenen (Bézier, Hermite, ...) en kan hij ten alle tijden een punt aan de op dat moment geselecteerde curves toevoegen door de coördinaten in te geven. Verder kan de gebruiker hier ook kiezen of hij de coördinaten, raakvectoren en puntnummers van de geselecteerde curves wilt laten uittekenen (zie figuur 25).

Het Edit-veld van dit gebied hangt af van de mode waarin je bezig bent. Er zijn voor de gebruiker twee grote modi "voelbaar". De eerste is curve-modus: hier bewerk je de curves op zich (selecteren, deselecteren, nieuwe curve maken, ...); de tweede is controlepunt-modus (punt verslepen, selecteren, toevoegen). Naargelang de modus waarin je zit zullen andere mogelijkheden zichtbaar worden in het Edit-veld. Dit leidt tot een groter gebruiksgemak vermits de taken die verschijnen meestal ook gebruikt worden wanneer je in die modus werkt.

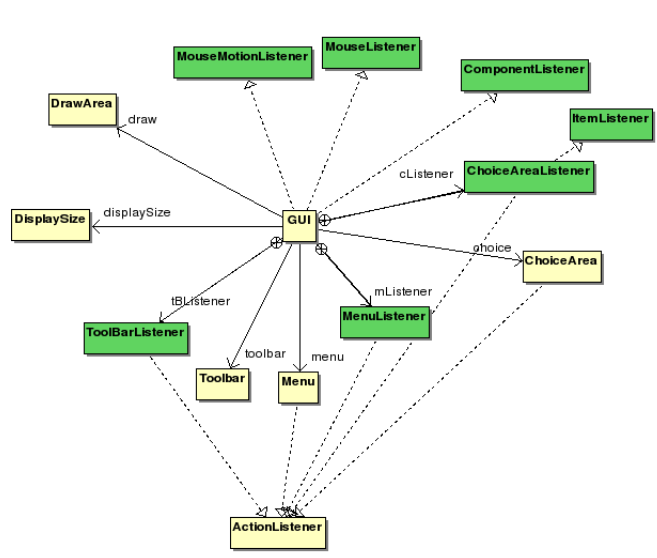
4. Tekengebied

Dit gebied is waarschijnlijk wel het interessantste voor de gebruiker. Met behulp van muisinteractie kan de gebruiker controlepunten aan dit veld toevoegen en deze punten laten connecteren door een interpolatiealgoritme. De gebruiker kan tevens in dit veld punten en curves selecteren, verwijderen en zelfs verslepen. Het tekengebied maakt gebruik van double buffering om beeldflikkering te vermijden en ook van clipping zodat alleen getekend wordt wat ook echt op het scherm kan verschijnen.

3.3 Listeners in Java

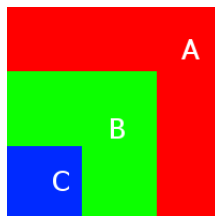
(zie figuur 18) Java heeft een aparte stijl om events op te vangen (signalen gestuurd door buttons, menu-items, ...). De taal bezit hiervoor zogenaamde `EventListener`-interfaces. De programmeur moet een klasse aanmaken die een dergelijke interface zal implementeren. Deze klasse wordt dan m.b.v. een simpel commando geconnecteerd met een bepaalde component (bijvoorbeeld een button). In de interface is er een `EventHandle`-functie gedefiniëerd die door de programmeur zal geïmplementeerd worden, zodat, wanneer de component een event genereert, die opgevangen en afgehandeld kan worden.

Dit systeem is pas echt voordelig als je een event moet afhandelen in een geneste klassestructuur. Stel als voorbeeld: je hebt in een klasse A een instantie van een klasse B zitten die op zijn beurt dan weer een instantie heeft van klasse C, en je wilt dat klasse A een handeling (zie figuur 19) doet als klasse C een event uitstuurt. Met callbacks is de properste manier (om klasse-onafhankelijkheid te bewaren) een callback te connecteren van klasse A naar klasse B en daarna een callback van klasse B naar klasse C



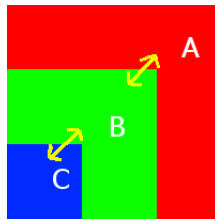
Figuur 18: Event Listeners

(zie figuur 20). In Java kan je gewoon een EventHandle-klasse vanuit klasse A meegeven aan B die het op zijn beurt meegeeft aan klasse C (zie figuur 21). Dit maakt de structuur natuurlijk wat eenvoudiger, overzichtelijker, en makkelijker te begrijpen.

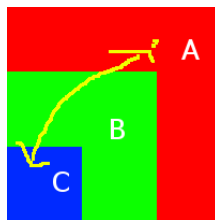


Figuur 19: Object A bevat een Object B dat een Object C bevat

In deze implementatie is ervoor gekozen om deze EventHandle-klassen in de klasse GUI te definiëren. Het voordeel hiervan is dat enkel de klasse GUI de EventHandle-klassen kan instantiëren en deze instanties zullen alle member-variabelen en -functies van GUI zelf kunnen gebruiken. Dit zorgt ervoor dat er geen extra connectie moet gelegd worden tussen de EventHandle-klassen en GUI. Je kan dit dus bekijken als een soort van friendly class die niet geïnstantieerd kan worden.



Figuur 20: Informatie uitwisselenen tussen A en C m.b.v. callback functies



Figuur 21: Informatie uitwisselenen tussen A en C m.b.v. Event Listeners

3.4 Datastructuren

(zie figuur 11)

3.4.1 Point

Deze datastructuur heeft niet zoveel uitleg nodig, een Point bestaat namelijk uit zijn x- en y-waarde en is daarmee volledig gedefiniëerd. De nodige `get()`- en `set()`-functies zijn ook voorzien, uiteraard.

3.4.2 Curve

Deze structuur heeft al iets meer uitleg nodig. Een curve is, vanuit het laagste niveau bekeken, niets anders dan een container van zijn punten. Elke Curve houdt drie essentiële dingen bij

1. zijn type (Bézier, Hermite, ...)
2. een Vector van controlepunten: deze wordt dus gevuld wanneer de gebruiker een nieuw controlepunt aan de curve toevoegt
3. een Vector van outputpunten: deze wordt a.h.v. de Vector van controlepunten en m.b.v. een Algorithm-instantie gevuld

Hierbij worden het type en de controlepunten dus door de gebruiker ingegeven/veranderd. De vector van outputpunten wordt intern berekend door de verschillende interpolatiealgoritmen. Het aanroepen van deze Algorithm-functies gebeurt niet in Curve, maar in Editor, de klasse die alle datastructuren samenbrengt. De vectoren worden ook door de GUI gebruikt om de

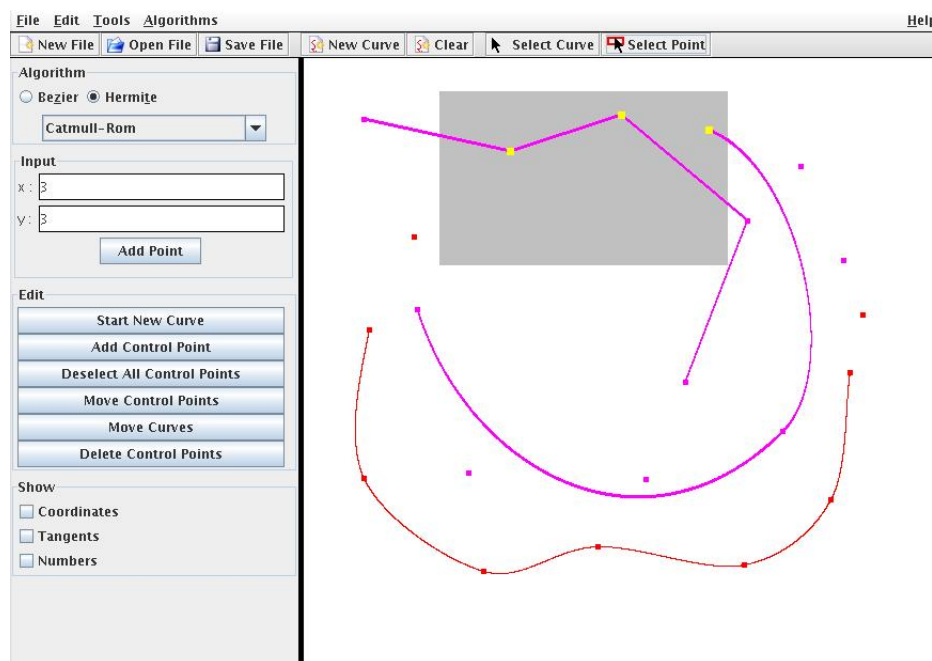
curve op het tekengebied te kunnen uittekenen.

Om de punten op te slaan hebben we voor een Vector gekozen, omdat de verschillende interpolatietechnieken gemakkelijk moeten kunnen "springen" tussen de gegeven controlepunten om hun algoritme te kunnen uitvoeren.

Deze klasse bevat ook nog functies om punten te verwijderen, toe te voegen, om na te gaan of een gegeven punt al dan niet tot de curve behoort, ...

3.5 Extra's

Bestanden kunnen opgeslaan worden naar meerdere formaten (*.xml en *.gif/*.png), oneindige undo/redo-stack, ... kunnen als extra's beschouwd worden, al zijn het niet meer dan reeds op voorhand te verwachten features van Curve Editor. Voor de rest is er wat aandacht besteed aan het gebruiksgemak: zo zal er bijvoorbeeld tijdens het verslepen van een curve, een grijs pad te zien zijn, selecteren doe je m.b.v. een grijs kader (zie figuur 22), of door te klikken op een curve. Curves en punten veranderen van kleur naargelang ze geselecteerd, gehoovered of ongeselecteerd zijn (de gebruiker kan deze kleuren zelf bepalen): allemaal kleine dingen die het gebruik toch aangenamer maken.



Figuur 22: Curve Editor-omgeving, dragging selectietooltje

3.5.1 Path Simulation Tool

Dit tooltje loopt de geselecteerde curves één voor één af, en laat een bolletje verschijnen dat als het ware "loopt" van het begin naar het einde van de curve. De snelheid van het bewegende bolletje zal afhangen van de "helling" waarover hij loopt. Op een lineair pad zal de snelheid constant blijven, bij krommingen echter zal het bolletje trager stijgen en sneller dalen. Zodoende kan de gebruiker de resultaten beter interpreteren. Het starten van deze tool laat een nieuwe thread starten, zodat men én de tool kan laten runnen én men terwijl de geselecteerde curves zelf nog kan aanpassen (verslepen e.d.).

3.6 Interessante problemen

3.6.1 Vector vs. LinkedList

Hoewel de collecties van outputpunten van curves enkel maar sequentiëel worden doorlopen (achteraan toevoegen, hele inhoud verwijderen, van voor naar achter uittekenen, ...), bleek Vector toch de betere keuze te zijn. Hoewel de structuur van LinkedList ook zou moeten voldoen, maar met een kleiner geheugenverbruik dan Vector, bleek deze datastructuur tergend langzaam te werken. Een reden hiervoor hebben we niet gevonden, maar door gewoon terug gebruik te maken van Vector was het probleem ook opgelost.

3.6.2 HashMap vs. 2D Matrix

Voor de CurveContainer, die de picking moet afhandelen, hadden wij aanvankelijk een HashMap gebruikt. De keys van de HashMap in de bovenste laag waren de pixels/punten van het scherm, en de values waren referenties naar rechthoekjes. Bij initialisatie van de CurveContainer wijzen alle values naar eenzelfde rechthoek. Elk van die rechthoekjes bevat één referentie naar een Curve-instantie en een Point-instantie, of twee null-referenties. Zo wordt elk rechthoekje gemapt op een Curve.

Wordt er een extra punt aan de container toegevoegd, dan wordt de rechthoek naarwaar de pixel momenteel verwijst opgesplitst in vier deelrechthoekjes, indien die niet naar null verwijst en indien de resulterende rechthoekjes niet té klein zijn. Indien die wel naar null refereert, dan wordt de hele rechthoek gemapt op die Curve zonder de rechthoek daarvoor op te splitsen, en wordt de Point-referentie gelijkgesteld aan de referentie naar het nieuwe controlepunt. Als er vier deelrechthoekjes aangemaakt dienen te worden, dan wordt voor elk van die rechthoekjes bepaald naar welke Curve zij moeten verwijzen, die van het nieuwe controlepunt, of de Curve waarnaar de grote rechthoek refereerde. Het rechthoekje waarin het nieuwe controlepunt ligt, wordt automatisch aangepast zodat het naar de andere Curve verwijst. Voor de 3 andere wordt de afstand berekend van het middelpunt van het rechthoekje tot het punt naarwaar de Point-instantie van de omkoepelende

rechthoek wijst. Is die afstand groter dan de afstand van het middelpunt tot het nieuwe controlepunt, dan zal dat rechthoekje niet de referenties van de omkoepelende rechthoek overnemen, maar naar de nieuwe Curve/Point refereren. Alle punten in dat rechthoekje wijzen in de HashMap naar dat rechthoekje, uiteraard.

Een curve verwijderen gaat als volgt: men gaat voor alle punten de hashmap af, indien het gevonden rechthoekje naar de curve wijst, dan dient dat rechthoekje aangepast te worden. Als de omliggende rechthoekjes naar eenzelfde curve verwijzen, dan wordt van die vier rechthoekjes weer n rechthoek gemaakt. Indien de omliggende rechthoekjes niet naar eenzelfde curve verwijzen, dan wordt weer de afstand berekend van het middelpunt van het te veranderen rechthoekje tot de punten naarwaar de andere rechthoekjes refereren. Hetgeen de kleinste afstand oplevert, heeft de referenties die men zoekt.

Een Curve opzoeken gaat razendsnel doordat gewoon in de bovenste HashMap de value voor de key/punt gehaald moet worden. A.h.v. het bekomen rechthoekje kan men weten naar welke Curve het punt wijst.

Jammer genoeg ging het telkens aanpassen van de hele rechthoekstructuur zeer langzaam wat tot ergernissen bij de eindgebruiker zou leiden. Het picken ging echter wel héél vlug, maar we verkiezen toch een datastructuur die misschien net iets minder vlug is voor picking, maar voor aanpassingen aanvaardbare snelheden geeft. Een eerste datastructuur die we implementeerden was een simpele Matrix zoals die uitgelegd werd in sectie 3.1.4. Die bleek vlot genoeg te werken, dus uiteindelijk hebben we deze datastructuur maar behouden.

3.6.3 Systeemafhankelijke problemen

Op de meeste PC's werkt Curve Editor zoals het hoort, maar op sommige systemen blijkt het toch minder performant te werken.

Zo werkt het pixel-tekenen van Curve-Editor op UHasselt-laptops zéér traag. Dit zal waarschijnlijk te wijten zijn aan slechte Nvidia-drivers, want op diezelfde laptops werkt het in Linux wel vlotjes. Op andere geteste Windows-systemen doken er geen problemen op.

Een foute configuratie van de Xorg-server in Linux zorgt ook voor problemen. Zo is het op één getest systeem onmogelijk Curve Editor te resizen of te verplaatsen. Dat laatste lukt wel, maar het zorgt ervoor dat wanneer je dan op menu-items klikt, ze direct terug "wegspringen".

4 Planning

Hier volgt een beknopte versie van de planning die we hadden opgesteld voor dit project. De volledige versie is terug te vinden in de appendix.

- **11/02/08 - 17/02/08**
Opzoekwerk van de mogelijkheden van Java (Swing, EventListeners, 2D tekenen, ...).
- **18/02/08 - 24/02/08**
Feedback afwachten en verwerken, samenbrengen van opgezocht materiaal, bespreken van de mogelijkheden.
- **24/02/08 - 02/02/08**
Aanpassingen in de structuur a.h.v. de feedback, exacte taakverdeling opstellen, verdere taakplanningen opstellen, de gebruikte interfaces opstellen.
- **03/03/08 - 23/03/08**
Examens en rustperiode na de examens.
- **24/03/08 - 30/03/08**
Besprekingen i.v.m. de GUI, "Waar hoort wat ?", "Wat moet er zeker in staan ?", en een mock-up maken.
- **31/03/08 - 06/04/08**
Beginnen aan de implementatie van de GUI a.h.v. de mock-up.
- **14/04/08 - 20/04/08**
Implementatie van de interpolatie-algoritmes, Bézier en Hermite. Connectie leggen tussen deze algoritmes en de toolbar en het tekengebied.
- **21/04/08 - 27/04/08**
Beginnen aan de implementatie van de datastructuur voor het opslaan van curves en punten. Beginnen aan de implementatie van FileIO m.b.v. xml.
- **28/04/08 - 04/05/08**
De implementaties van de voorgaande week afwerken en het hele programma voldoende testen op bugs.
- **05/05/08 - 11/05/08**
Afronden van algoritmes i.v.m. curvebewerkingen en puntbewerkingen. Implementatie van fullscreen-mode en prototype van het verslag maken.
- **12/05/08 - 18/05/08**
Afronden van het implementatiegedeelte van het project.

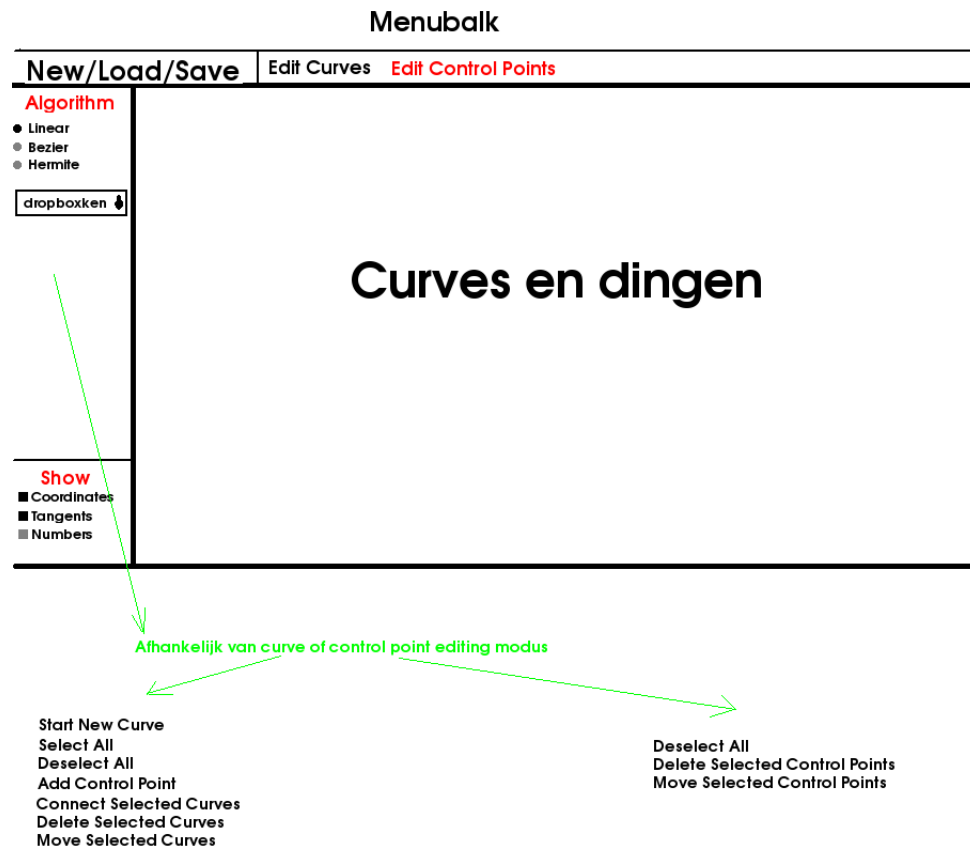
- **19/05/08 - 25/05/08**
Programma debuggen en verslag verder aanvullen.
- **26/05/08 - 01/06/08**
Verslag afwerken en eventueel beginnen aan PowerPoint-presentatie.
- **02/05/08 - 08/06/08**
Stressen op andere projecten en eventueel presentatie voorbereiden.
- **09/05/08 - 15/06/08**
Presentatie geven op 12/06/08.

5 Taakverdeling

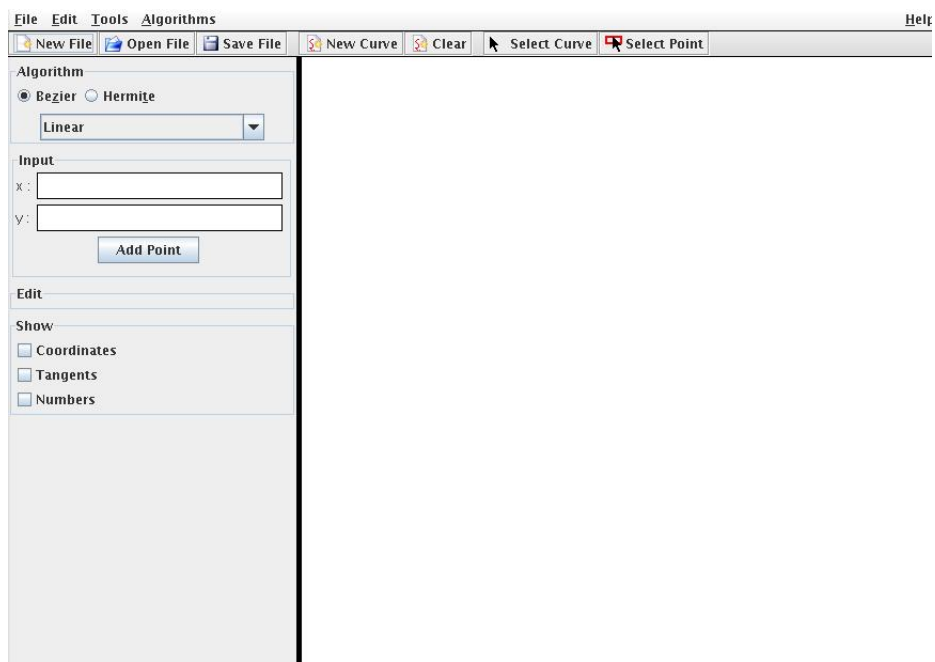
1. Sibrand Staessens: Bézier-algoritmen, CurveContainer, Editor, Draw-Area, GUI
2. Sibren Polders Hermite-algoritmen, FileIO, Menu, ToolBar, Choice-Area, GUI, PathSimulation

6 Appendix

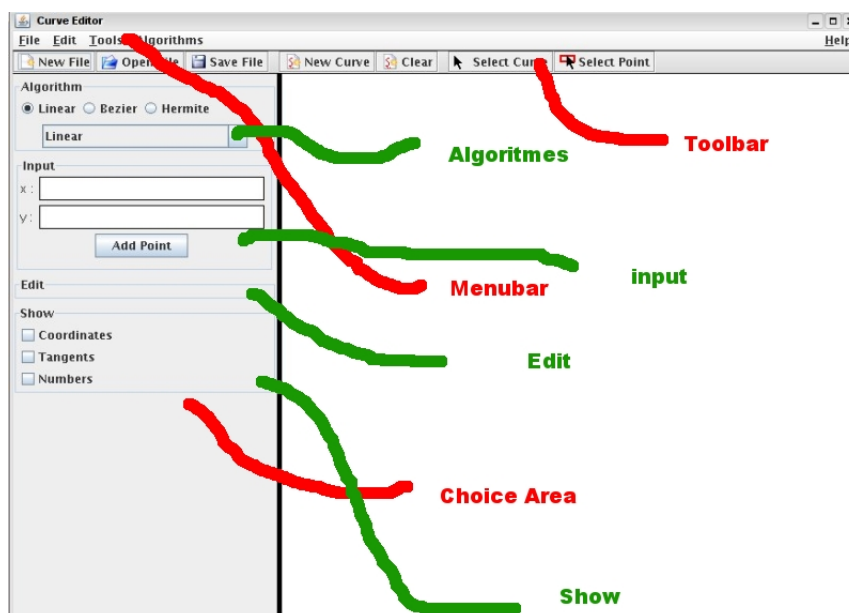
A Screenshots



Figuur 23: Mock-up



Figuur 24: Curve Editor-omgeving



Figuur 25: Curve Editor-omgeving, aangeduid

B Planning

12/02/08		13/02/08	
Maken en afgeven van: beginverslag en planning van de komende dagen	Maken en afgeven van: beginverslag en planning van de komende dagen		
14/02/08		15/02/08	
Opzoekwerk java mogelijkheden (java swing, eventlisteners, java en 2d tekenen, ...	Opzoekwerk java mogelijkheden (java swing, eventlisteners, java en 2d tekenen, ...	Opzoekwerk java mogelijkheden (java swing, eventlisteners, java en 2d tekenen, ...	Opzoekwerk java mogelijkheden (java swing, eventlisteners, java en 2d tekenen, ...
16/02/08		17/02/08	
	Opzoekwerk java mogelijkheden (java swing, eventlisteners, java en 2d tekenen, ...		
18/02/08		19/02/08	
		Feedback afwachten	Feedback afwachten
20/02/08		21/02/08	
Feedback afwachten	Feedback afwachten	Samenbrengen van opzoekresultaten	Samenbrengen van opzoekresultaten
22/02/08	23/02/08		

Samenbrengen van opzoekresultaten	Samenbrengen van opzoekresultaten Een dag bleek hiervoor genoeg te zijn.	Feedback bespreken	Feedback bespreken
24/02/08		25/02/08	
Aanpassingen maken in de structuur van het programma a.d.v. de feedback.	Aanpassingen maken in de structuur van het programma a.d.v. de feedback. Functionaliteit van het programma herzien.	Aanpassingen maken in de structuur van het programma a.d.v. de feedback.	Aanpassingen maken in de structuur van het programma a.d.v. de feedback.
26/02/08		27/02/08 - 29/02/08	
Bespreken van de exacte taakverdeling. Bespreken van verdere taakplanning. Implementatie van het algorithme interface.	Bespreken van de exacte taakverdeling. Bespreken van verdere taakplanning. Implementatie van het algorithme interface.		
01/03/08 - 07/03/08			
voorbereiden examens			
08/03/08 - 21/03/08			
blok			
22/03/08 - 25/03/08			

uitrusten van de examens			
26/03/08		27/03/08	
Eerste bespreking van GUI	Eerste bespreking van GUI nieuwe ideeën voorleggen (path simulation, bestanden opslaan als xml file, mogelijkheid tot screenshot, ...)		
28/03/08		29/03/08	
	Tweede bespreking van de GUI en de nodige functionaliteit van het programma	Tweede bespreking van de GUI en de nodige functionaliteit van het programma uitgesteld tot 30/03/08	
30/03/08		31/03/08	
	Tweede bespreking van de GUI en de nodige functionaliteit van het programma.	Sibrand: Begin implementatie van tekengebied, verder opzoekwerk naar specifieke methode, klassen en tekenmogelijkheden. Sibren: Begin implementatie van menu en keuzegebied. poging tot eventlisteners	Sibrand: Begin implementatie van tekengebied, verder opzoekwerk naar specifieke methode, klassen en tekenmogelijkheden. Sibren: Begin implementatie van menu en keuzegebied. poging tot eventlisteners Sibren: Niet toegekomen aan het implementeren van het keuzegebied.
01/04/08		02/04/08	

	Herziening van de mockup aan de hand van enkele implementatie details.	
03/04/08		04/04/08
	<i>Sibrand</i> : verdere implementatie van het tekengebied (minstens rechte lijnen kunnen tekenen). <i>Sibren</i> : Menu en keuzegebied, gebruiks en klikbaar maken	<i>Sibrand</i> : verdere implementatie van het tekengebied (minstens rechte lijnen kunnen tekenen). <i>Sibren</i> : Menu en keuzegebied, gebruiks en klikbaar maken <i>Sibren</i> :: Menu 80% klaar en keuzegebied 40% klaar.
05/04/08 - 14/05/08		
 		
15/04/08		16/04/08
<i>Sibrand</i> : Implementatie van verschillende Bezier algorithmes. <i>Sibren</i> : Implementatie van verschillende Hermite algorithmes.	<i>Sibrand</i> : Implementatie van verschillende Bezier algorithmes. <i>Sibren</i> : Implementatie van verschillende Hermite algorithmes. <i>Sibrand</i> : Bezier en Bezier C0 volledig afgewerkt en getest. <i>Sibren</i> : Hermite en Hermite Cardinal afgewerkt en getest.	
17/04/08		18/04/08

<i>Sibrand</i> : Implementatie van verschillende Bezier algorithmes. <i>Sibren</i> : Implementatie van verschillende Hermite algorithmes.	<i>Sibrand</i> : Implementatie van verschillende Bezier algorithmes. <i>Sibren</i> : Implementatie van verschillende Hermite algorithmes. <i>Sibrand</i> : Bezier C1 en Bezier G1 volledig afgewerkt en getest. <i>Sibren</i> : Hermite Catmull-Rom afgewerkt en getest, keuzegebied voor 80% afgewerkt.	
19/04/08	20/04/08	
	<i>Sibrand</i> : Tekengebied uitbreiden zodat bezier en hermite tekenen mogelijk zijn. <i>Sibren</i> : Implementatie van een toolbar	<i>Sibrand</i> : Tekengebied uitbreiden zodat bezier en hermite tekenen mogelijk zijn. <i>Sibren</i> : Implementatie van een toolbar
21/04/08	22/04/08	
 		
23/04/08	24/04/08	
	<i>Sibrand</i> : datastructuur voor het opslaan van curves uitwerken (deel 1)	<i>Sibrand</i> : datastructuur voor het opslaan van curves uitwerken (deel 1)
25/04/08	26/04/08	
 	<i>Sibren</i> : FileIO implementeren (gebruik makende van xml)	<i>Sibren</i> : FileIO implementeren (gebruik makende van xml)

27/04/08		28/04/08	
			Herziening van opslag datastructuren om performantie redenen
29/04/08		30/04/08	
01/05/08		02/05/08	
Sibrand en Sibren: gevonden "bugs" uit de code halen.	Sibrand en Sibren: gevonden "bugs" uit de code halen. Bepaalde GUI knoppen hernoemen, functionaliteit aan de gui toevoegen, Nog een laatste bespreking van de datastructuur om curves op te slaan.	Sibrand: Afwerken van datastructuur voor het opslaan van curves, begin implementeren algoritme voor curve/punt zoeken Sibren: Afwerken van FileIO, volledige afwerken implementatie van menu en toolbar.	Sibrand: Afwerken van datastructuur voor het opslaan van curves, begin implementeren algoritme voor curve/punt zoeken Sibren: Afwerken van FileIO, volledige afwerken implementatie van menu en toolbar. Iconen in menu en toolbar zijn nog niet aanwezig.
03/05/08 - 06/05/08			
07/05/08		08/05/08	
		Sibrand: Volledige afwerking van van algoritmes i.v.m. punt - en curvebewerkingen Sibren: Full screen uitbreiding, herziening van Hermite algoritme. Verschillende code gedeelte juist connecteren.	Sibrand: Volledige afwerking van van algoritmes i.v.m. punt - en curvebewerkingen Sibren: Full screen uitbreiding, herziening van Hermite algoritme. Verschillende code gedeelte juist connecteren.

		<i>Sibrand: De performantie van de verschillende algoritmes is nog niet optimaal Sibren: Full screen werkt niet onder eender welke configuratie</i>
09/05/08		10/05/08
<i>Sibren: Prototype verslag maken.</i>	<i>Sibren: Prototype verslag maken.</i>	
11/05/08		12/05/08
 	Debuggen en testen	<i>Enkele bugs verwijderen, curve opslaan herzien om performantie redenen.</i>
13/05/08		14/05/08
 		
15/05/08		16/05/08
Beëindigen van de het implementatie gedeelte van het project.	<i>Beëindigen van de het implementatie gedeelte van het project. Project is voor 90% af, nog een paar onigheden implementeren over de implementatie en GUI functionaliteit uitklaren. uitgesteld tot 18/05/08</i>	
17/05/08		18/05/08

	Sibrand en Sibren: implementatie deel is afgerond.		deadline gehaald.
19/05/08		20/05/08	
21/05/08		22/05/08	
		Verslag, testen van programma en eventuele bugs verwijderen.	Verslag, testen van programma en eventuele bugs verwijderen.
23/05/08 - 28/05/08			
29/05/08		30/05/08	
verslag en powerpoint presentatie.	verslag. Powerpoint presentatie. (nog niet aan toegekomen).		
31/05/08 - 03/05/08			

04/06/08		05/06/08
	<i>Sibren</i> : Laatste blik op het verslag, code, werking van het programma. <i>Sibrand en Sibren</i> : Voorbereiding van de presentatie	
06/06/08 - 11/06/08		
12/06/08		13/06/08
Presentatie		

C Referenties

Prof. dr. F. VAN REETH, Prof. dr. P. BEKAERT, 2007-2008, Computer Graphics

http://en.wikipedia.org/wiki/Bezier_curve (Bezier)

<http://home.scarlet.be/piet.verplancken3/bezier/node9.html> (Bézier)

http://en.wikipedia.org/wiki/Catmull-Rom_spline (Hermite)

<http://java.sun.com/javase/6/docs/api/> (Java)

<http://java.sun.com/docs/books/tutorial/uiswing/events/intro.html>
(Event en Listeners)

<http://www.w3schools.com/xml/default.asp> (XML)

<http://www.w3schools.com/dtd/default.asp> (DTD)

<http://www.totheriver.com/learn/xml/xmltutorial.html> (XML)

<http://www.kde.org/> (icoontjes)

D Handleiding

Zie bijgevoegde handleiding.