|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  | УНИВЕРЗИТЕТ У НОВОМ САДУ  **ФАКУЛТЕТ ТЕХНИЧКИХ НАУКА У НОВОМ САДУ** |  |

(Име и презиме)

**(НАСЛОВ РАДА)**

ДИПЛОМСКИ РАД

- Основне академске студије -

Нови Сад, (година)

Образац **Q2.НА.15**-**04** - Издање 1

**КЉУЧНА ДОКУМЕНТАЦИЈСКА ИНФОРМАЦИЈА**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Редни број, **РБР**: | |  | |
| Идентификациони број, **ИБР**: | |  | |
| Тип документације, **ТД**: | | Монографска публикација | |
| Тип записа, **ТЗ**: | | Текстуални штампани документ/ЦД | |
| Врста рада, **ВР**: | | Завршни-bachelor рад | |
| Аутор, **АУ**: | | Име Аутора | |
| Ментор, **МН**: | | Проф. др Драган Иветић | |
| Наслов рада, **НР**: | | Наслов Рада | |
| Језик публикације, **ЈП**: | | Српски(ћирилица)/Српски (ћирилица) | |
| Језик извода, **ЈИ**: | | Српски/Енглески | |
| Земља публиковања, **ЗП**: | | Србија | |
| Уже географско подручје, **УГП**: | | Војводина | |
| Година, **ГО**: | | 2010 | |
| Издавач, **ИЗ**: | | Ауторски репринт | |
| Место и адреса, **МА**: | | Факултет Техничких Наука (ФТН), Д. Обрадовића 6, 21000 Нови Сад | |
| Физички опис рада, **ФО**: (поглавља/страна/ цитата/табела/слика/графика/прилога) | | n/n/n/n/n/n/n где н замењује стварне вредности поглавља/страна/цитата/табела/слика/графика/прилога | |
| Научна област, **НО**: | | Електротехничко и рачунарско инжењерство | |
| Научна дисциплина, **НД**: | | Примењене рачунарске науке и информатика | |
| Предметна одредница/Кqучне речи, **ПО**: | | Неколико кључних термина из рада, односно предмета изучавања на који се рад односи. | |
| **УДК** | |  | |
| Чува се, **ЧУ**: | | Библиотека ФТН, Д. Обрадовића 6, 21000 Нови Сад | |
| Важна напомена, **ВН**: | |  | |
| Извод, **ИЗ**: | | Кратак опис рада који стаје у три до шест реченица. Треба навести проблем који се решавао, како се проблем решавао и који су резултати. | |
| Датум прихватања теме, **ДП**: | |  | |
| Датум одбране, **ДО**: | |  | |
| Чланови комисије, **КО**: | Председник: |  |
|  | Члан: |  | Потпис ментора |
|  | Члан, ментор: | Др Драган Иветић, ред. проф. |  |

**KEY WORDS DOCUMENTATION**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Accession number, **ANO**: | |  | |
| Identification number, **INO**: | |  | |
| Document type, **DT**: | | Monographic publication | |
| Type of record, **TR**: | | Textual material, printed/CD | |
| Contents code, **CC**: | | Bachelor thesis | |
| Author, **AU**: | | Author Name | |
| Mentor, **MN**: | | Dragan Ivetić, PhD, full professor | |
| Title, **TI**: | | The title of the paper | |
| Language of text, **LT**: | | Serbian (cyrillic script)/Serbian (latin script) | |
| Language of abstract, **LA**: | | Serbian/English | |
| Country of publication, **CP**: | | Serbia | |
| Locality of publication, **LP**: | | Vojvodina | |
| Publication year, **PY**: | | 2010 | |
| Publisher, **PB**: | | Author reprint | |
| Publication place, **PP**: | | Faculty of Technical Sciences, D. Obradovića 6, 21000 Novi Sad | |
| Physical description, **PD**: (chapters/pages/ref./tables/pictures/graphs/appendixes) | | n/n/n/n/n/n/n where respective n’s stand for the total number of chapters/pages/references/tables/pictures/graphs/appendices | |
| Scientific field, **SF**: | | Electrical and computer engineering | |
| Scientific discipline, **SD**: | | Applied computer science and informatics | |
| Subject/Key words, **S**/**KW**: | | Selected keywords chosen in such a manner that they best describe the paper in question. | |
| **UC** | |  | |
| Holding data, **HD**: | | Library of the Faculty of Technical Sciences, D. Obradovića 6, 21000 Novi Sad | |
| Note, **N**: | |  | |
| Abstract, **AB**: | | Brief abstract of the paper. It should have between three and six sentences and should explain the problem being solved, the methods being used to solve it and the conclusions that can be drawn from its solution. | |
| Accepted by the Scientific Board on, **ASB**: | |  | |
| Defended on, **DE**: | |  | |
| Defended Board, **DB**: | President: |  |
|  | Member: |  | Menthor's sign |
|  | Member, Mentor: | Dragan Ivetić, PhD, full professor |  |

*(Податке уноси предметни наставник - ментор)*

| Врста студија: | Основне академске студије |
| --- | --- |
| Студијски програм: | РАЧУНАРСТВО И АУТОМАТИКА |
| Руководилац студијског програма: | Проф. др Милан Рапаић |

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Студент: |  | Број индекса: |  |
| Област: |  | | |
| Ментор: | Проф. др Драган Иветић | | |
| НА ОСНОВУ ПОДНЕТЕ ПРИЈАВЕ, ПРИЛОЖЕНЕ ДОКУМЕНТАЦИЈЕ И ОДРЕДБИ СТАТУТА ФАКУЛТЕТА  ИЗДАЈЕ СЕ ЗАДАТАК ЗА ЗАВРШНИ (Bachelor) РАД, СА СЛЕДЕЋИМ ЕЛЕМЕНТИМА:   * проблем – тема рада; * начин решавања проблема и начин практичне провере резултата рада, ако је таква провера неопходна; * литература | | | |

**НАСЛОВ ДИПЛОМСКОГ (BACHELOR) РАДА:**

|  |
| --- |
|  |

**ТЕКСТ ЗАДАТКА:**

|  |
| --- |
|  |

|  |  |
| --- | --- |
| Руководилац студијског програма: | Ментор рада: |
|  |  |

|  |
| --- |
| Примерак за: - Студента; - Ментора |

Образац **Q2.НА.15-04** - Издање 2

**Spisak korišćenih skraćenica**

Skraćenica Značenje skraćenice

3D Trodimenzionalni  
IK Inverse kinematics

FPS Frames per second

Sadržaj

[1. Uvod 1](#_Toc145518868)

[2. 3D Model 2](#_Toc145518869)

[2.1 Skeletni sistem 2](#_Toc145518870)

[3. Tipovi animacije 3](#_Toc145518871)

[4. Inverzna kinematika 3](#_Toc145518872)

[5. Tehnologije i Implementacija 3](#_Toc145518873)

[6. Primer 3](#_Toc145518874)

[7. Ogranicenja i unapredjenja 3](#_Toc145518875)

[8. Zaključak 3](#_Toc145518876)

[9. Literatura 3](#_Toc145518877)

[10. Podaci o kandidatu 3](#_Toc145518878)

[Literatura 4](#_Toc145518879)

[Dodatak A 5](#_Toc145518880)

[Dodatak B 6](#_Toc145518881)

[Podaci o kandidatu 7](#_Toc145518882)

# 1. Uvod

Animacija je umetnost stvaranja iluzije pokreta putem niza slika. Osnovna ideja animacije je da se statične slike ili objekti redovno menjaju kako bi stvorili dojam kontinuiranog kretanja. Animacija se koristi u različitim medijima, uključujući filmove, televiziju, video igre, reklame, veb stranice i još mnogo toga. Postoje različite tehnike animacije, uključujući:

* Ručno crtana animacija**:** U ovoj tehnici, svaka slika se ručno crta, obično na papiru, a zatim se sličice brzo prikazuju jedna za drugom kako bi stvorile iluziju pokreta.
* Stop-motion animacija**:** Ovde se fizički objekti pomeraju u malim koracima i fotografišu, a zatim se fotografije spajaju kako bi stvorile kretanje.
* Računarska animacija**:** Računarska grafika omogućava animatorima da stvaraju animaciju koristeći računarski softver. To uključuje 2D animaciju i 3D animaciju.

Animacija se koristi za različite svrhe, od zabave i edukacije do komercijalnih i umetničkih izraza. S obzirom na napredak tehnologije, animacija je postala neizmerno važan aspekt zabavne industrije i modernih medija.

Proces kreiranja animacija predstavlja izuzetno izazovan i zahteva naporan trud. Postoje specifične tehnike koje značajno olakšavaju ovaj proces, posebno kada je reč o animiranju 3D modela. U tu svrhu, softverski alati za animaciju nude napredne mogućnosti koje pomažu animatorima u njihovom kreativnom radu. Među poznatim softverima za animaciju ističu se Blender, Maya, 3ds Max i Cinema4D.

Primer takvog alata je Character Studio u okviru softvera 3ds Max. Ovaj alat omogućava animatorima da definišu samo krajnje položaje stopala 3D modela, nakon čega program samostalno generiše ostatak animacije. Ovakav pristup omogućava ubrzanje procesa animiranja i smanjenje potrebne ručne intervencije.

Cilj je razviti aplikaciju koja će pružiti slično rešenje kao 3ds Max-ov Character Studio, ali će biti integrisana u Juniti pogon. Ovo će omogućiti spajanje sveta video igara i 3D animacija u jedinstvenom okruženju. Aplikacija će biti koncipirana kao mini video igra, u kojoj će korisnik imati aktivnu ulogu u oblikovanju animacije. Korisnički interaktivni pristup omogućiće kreiranje animacija sa većim stepenom kontrole i prilagođavanja, čime će se olakšati proces animacije i omogućiti kreativno izražavanje.

# 2. 3D Model

3D model je digitalna reprezentacija trodimenzionalnog objekta ili scene u računarskoj grafici. Ovaj model je sastavljen od različitih komponenti koje zajedno opisuju objekat ili scenu na trodimenzionalan način. Na slici 1 je prikazan model čoveka. Osnovne komponenata koje čine 3D model jesu njegova geometrija, tekstura, materijal i skeletni sistem. Geometrijski elementi čine osnovnu strukturu modela. To uključuje tačke (vertices), linije (edges) i površine (faces) koje definišu oblik objekta. Ova geometrija se koristi za reprezentaciju kontura i struktura 3D objekta. Tekstura se primenjuje na površinu modela kako bi se dodale boje i detalji. Ona je dvodimenzionalna slika koja se projektuje na površinu 3D modela kako bi se postigao realističan izgled. Materijala definiše kako svetlost interaguje sa površinom modela. To uključuje svojstva kao što su sjajnost, refleksija, prozirnost i transparentnost, što doprinosi realizmu i estetici objekta. U slučaju animacije, 3D modeli mogu sadržavati skeletni sistem koji omogućava animatorima da postave i kontrolišu pokrete modela. Ovaj sistem se sastoji od kostiju, zglobova i ograničenja kako bi se simuliralo pokretanje objekta.

|  |
| --- |
|  |
| **Slika 1 Model čoveka** |

## 2.1 Skeletni sistem

Skeletni sistem ili rig u je složena hijerarhijska struktura kostiju, zglobova i kontrolera koja se koristi za animaciju 3D modela. Ovaj sistem omogućava animatorima da daju život objektima simulirajući prirodne pokrete i deformacije. Na slici 2 prikazan je izgled modela i njegovog skeletnog sistema.

|  |
| --- |
|  |
| **Slika 2 Skeletni sistem modela** |

Kosti su osnovne komponente skeletnog sistema. Svaka kost predstavlja deo modela koji se može pomerati ili rotirati. Kosti su obično povezane zajedno kako bi stvorile hijerarhijsku strukturu. Na primer, model ruke može imati kosti za nadlakticu, podlakticu i šaku. globovi su tačke na kojima se kosti spajaju i omogućavaju im da se rotiraju oko određene ose. Zglobovi određuju kako se kosti međusobno povezuju i kako će se kretati tokom animacije. Proces kreiranja skeletnog sistema naziva se rigging.

# 3. Tipovi animacije

## 3.1 Keyframe animacija

Keyframe animacija je pristup animaciji u računarskoj grafici koji se oslanja na postavljanje ključnih trenutaka ili stanja objekata u animaciji u određenim vremenskim trenucima. Animator postavlja ove ključne trenutke koji definišu početno i krajnje stanje animacije ili stanja između njih, a računar automatski interpolira između tih trenutaka kako bi stvorio kontinuirane pokrete ili promene. Ovaj pristup je često korišćen u animaciji likova i objekata u filmovima, video igrama i drugim medijskim sadržajima.

Ključna stvar u kontekstu keyframe animacije je da se naglasak stavlja na unapred pripremljenu animaciju koja se izrađuje i fiksira pre upotrebe. Ova unapred definisana animacija služi kao gotov proizvod i ostaje nepromenjena tokom upotrebe, bez mogućnosti dinamičkih izmena. Na primer, u slučaju animacije hodanja lika u video igri, karakter će uvek izvoditi pokrete na način koji je unapred kreiran i postavljen, nepodložno promenama ili prilagođavanjima tokom igranja

## 3.2 Proceduralna animacija

Proceduralna animacija, s druge strane, koristi algoritme i matematičke funkcije kako bi generisala animaciju na osnovu unapred definisanih pravila i parametara, umesto postavljanja ključnih trenutaka ručno. Razlika između ova dva pristupa je u načinu generisanja animacije: keyframe animacija se oslanja na ručno postavljene trenutke, dok proceduralna animacija koristi matematičke algoritme za generisanje pokreta ili promena.  
  
Centralna karakteristika proceduralne animacije ističe se kroz mogućnost stvaranja animacije u realnom vremenu, što predstavlja značajnu razliku u odnosu na keyframe animaciju. Na primer, u slučaju hodanja karaktera unutar video igre, proceduralna animacija omogućava dinamičko prilagođavanje animacije hoda samom terenu kojim karakter prolazi. Ova adaptacija učiniće da koraci lika budu prirodni i usklađeni sa specifičnostima terena, što doprinosi većem realizmu i interaktivnosti animacije u igri.

# 4. Kinematika

Kinematika u 3D animaciji je grana koja se bavi proučavanjem i modeliranjem pokreta objekata ili karaktera. Postoje dve osnovne vrste kinematike: direktna kinematika i inverzna kinematika.

## 4.1 Direktna kinematika

Direktna kinematika ili forward kinematics se koristi za definisanje kretanja objekta ili karaktera od početne tačke do krajnje tačke. Animatori precizno kontrolišu svaki segment pokreta, kao što su rotacije zglobova, kako bi postigli željeni rezultat. Na primer, za animaciju hodanja, animatori će postavljati svaki korak i rotaciju zglobova nogu.

Animacija uz pomoć direktne kinematike zahteva znatno više napora, jer za čak i relativno jednostavan pokret zahteva precizno pomeranje i rotiranje više segmenata skeleta modela. Na primer, da bi se animirao pokret noge, mora se pažljivo pomerati butna kost, lisna kost i rotirati samo stopalo kako bismo postigli željeni rezultat. Ovaj pristup zahteva detaljno ručno upravljanje svakim elementom skeleta, što može biti vremenski i umno zahtevan proces u animaciji.

## 4.2 Inverzna kinematika

Kod inverzne kinematike ili inverse kinematics se pristup menja. Umesto da se ručno postavlja svaki segment pokreta, ovaj pristup omogućava da se definiše krajnji cilj ili poziciju objekta, a računar automatski izračunava kako se zglobovi i kosti trebaju pomeriti ili rotirati da bi se postigla ta pozicija.

Prilikom animiranja pokreta noge, inverzna kinematika omogućava da se samo definiše konačna pozicija stopala. Algoritam će potom automatizovano izračunati potrebne rotacije butne i lisne kosti kako bi se postigla željena pozicija. Ovaj elegantan pristup omogućava znatno pojednostavljenje procesa animacije, gde računar preuzima složene izračune rotacija i doprinosi većoj efikasnosti u postizanju željenih pokreta.

Inverzna kinematika se suštinski zasniva na matematici, preciznije rečeno, trigonometrijskom proračunu, koji se koristi za određivanje položaja i rotacije kostiju unutar kinematičkog lanca na osnovu unapred definisane ciljane tačke. Ovaj proces može predstavljati izazovan problem koji zahteva pažljivo rešavanje. Radi ilustracije, možemo razmotriti jednostavan primer. Na slici 3 prikazane su dve kosti čija su dužine označena *l*1 i *l*2, zajedno sa koordinatama ciljne pozicije. Ovaj koncept se može zamisliti kao model ruke, gde *l1* označava dužinu nadlaktice, a *l*2 dužinu podlaktice. Tačka označena crvenom bojom sa koordinatama x i y predstavlja željenu poziciju šake. Ključno je izračunati uglove θ1 i θ2, koji precizno određuju pod kojim uglom treba rotirati nadlaktice i podlaktice respektivno kako bi se postigla željena pozicija.

|  |
| --- |
|  |
| Slika 3 Jednostavan primer inverzne kinematike |

Ova dva ugla se mogu izračunati primenom sledećih trigonometrijskih formula.

Naravno, kako se kinematički lanac produžava ili kada se cela analiza prenese iz dvodimenzionalnog u trodimenzionalni prostor, jednadžbe za izračunavanje ovih uglova postaju znatno složenije. Inverzna kinematika, osim u animaciji, takođe pronalazi primenu u robotici, gde se koristi kako bi se precizno izračunalo koliko je potrebno rotirati robotsku ruku kako bi se postigla specifična pozicija. Na slici 4 je prikazana robotska ruka. Za postizanje željenog položaja hvataljke koriste se jednačine inverzne kinematike. Ovaj pristup omogućava izračunavanje potrebne rotacije motora koji pokreću ruku kako bi se postigao ciljani položaj. Inverzna kinematika je ključna za precizno upravljanje robotima čija struktura nalikuje skeletu.

|  |
| --- |
|  |
| **Slika 4 Robotska ruka** |

# 5. Implementacija

Za uspešnu realizaciju ovog projekta neophodno je odabrati adekvatan softverski alat. U nastavku biće detaljno predstavljeni softverski alati i dodaci koji su odabrani i primenjeni kako bi se efikasno rešio postavljeni problem. Takođe će biti pruženo detaljno objašnjenje konkretnog procesa implementacije unutar izabranog softverskog alata.

## 5.1 Tehnologije

Kao što je pomenuto efikasno rešenje svakog izazova zahteva neophodan odabir pravilnog alata. U skladu s tim, za realizaciju rešenja ovog problema pažljivo su selektovani i primenjeni sledeći softverski alati.

### 5.1.1 Juniti pogon

Juniti pogon ili Unity game engine je izuzetno svestrana razvojna platforma koja omogućava kreiranje video igara i interaktivnih aplikacija za različite platforme. Ovo uključuje računare, mobilne uređaje, konzole, web i druge uređaje. Zahvaljujući ovoj univerzalnosti, Juniti je postao prvi izbor za mnoge razvojne timove širom sveta.

Jedna od ključnih prednosti Juniti platforme su njeni moćni vizuelni alati. Oni omogućavaju kreiranje, uređivanje i animaciju objekata, scena i elemenata igre. Ovo čini razvoj igara i aplikacija pristupačnim i intuitivnim, čak i za one bez dubokog programerskog iskustva.

Što se programiranja tiče, Juniti podržava C# kao glavni programski jezik za razvoj. To omogućava developerima da pišu skripte i upravljaju igrom uz pomoć ovog popularnog jezika.

Nadalje, Unity Asset Store predstavlja dragocen izvor dodataka. On omogućava programerima da pronađu i koriste resurse, modele, skripte i dodatke koji su drugi developeri kreirali. Ovi dodaci znatno olakšavaju razvoj igara i aplikacija, štedeći vreme i resurse.

Sve ove karakteristike čine Juniti izvanrednim alatom za razvoj video igara i aplikacija, privlačeći razvojne timove i pojedince širom sveta.

Za implementaciju rešenja Juniti je pažljivo izabran iz niza razloga, pri čemu ključni faktor predstavlja njegova sposobnost manipulacije 3D modelima. Dodatno, Unity Package Manager nam pruža širok spektar dodataka koji značajno olakšavaju proces animacije modela. Važno je naglasiti da se velika prednost ovog alata ogleda u njegovoj jednostavnosti upotrebe. Takođe, Juniti se ističe izvanrednom dokumentacijom, čime omogućava korisnicima da se brzo i efikasno upuste u proces razvoja. Osim toga, obilje dostupnih materijala i resursa na internetu predstavlja dragocen izvor podrške i znanja koji znatno doprinose uspešnoj realizaciji rešenja.

### 5.1.2 C#

C# je izuzetno moćan programski jezik koji se često koristi za razvoj različitih vrsta aplikacija, uključujući desktop aplikacije, web aplikacije i video igre. On je deo Microsoft-ove .NET platforme i nudi mnoge prednosti. Jedna od ključnih karakteristika C# je njegova objektno orijentisana priroda, što omogućava programerima da organizuju svoj kod u logičke celine, olakšavajući održavanje i proširivanje aplikacija.

C# takođe pruža moćan sistem za upravljanje memorijom, što znači da programeri ne moraju ručno upravljati memorijom kao u nekim drugim jezicima, poput C++. Ovo smanjuje rizik od curenja memorije i olakšava razvoj stabilnih aplikacija. Osim toga, C# je dobro podržan od strane različitih integrisanih razvojnih okvira (IDE), kao što su Visual Studio i Visual Studio Code, što čini proces programiranja u C# još produktivnijim.

Juniti pogon koristi programski jezik C# za izradu skripti, koje se primenjuju na različite objekte unutar scene kako bi se definisalo njihovo ponašanje. Juniti proširuje C# pomoću svojih posebnih biblioteka i komponenti. Ove biblioteke su dizajnirane tako da olakšaju integraciju jezika i samog Junitija.

S obzirom na sve ove prednosti, C# ostaje popularan izbor za mnoge razvojne projekte i pruža programerima snažan alat za kreiranje raznovrsnih i funkcionalnih aplikacija.

### 5.1.3 Animation rigging

Animation Rigging je paket dostupan putem Unity Package Manager-a, koji pruža efikasno rešenje za animaciju 3D modela putem direktnog, a posebno inverznog kinematičkog pristupa. Ovaj paket preuzima na sebe sve složene matematičke račune potrebne za animaciju modela putem inverzne kinematike, oslobađajući korisnike od ovih tehničkih detalja.

Jedna od značajnih prednosti ovog paketa je njegova jednostavnost upotrebe, što omogućava korisnicima da brzo i lako prilagode svoje 3D modele za animaciju putem inverzne kinematike. Za transformaciju bilo kog modela sa skeletnim sistemom u model koji je podložan manipulaciji putem inverzne kinematike, potrebno je svega nekoliko minuta.

Razlog zbog kojeg se opredeljuje za ovaj paket leži u njegovoj sposobnosti da omogući animaciju ekstremiteta, konkretno ruku i nogu, putem inverzne kinematike na veoma jednostan način.

## 5.2 Konfiguracije Animation Rigging paketa

Proces konfiguracije Animation Rigging paketa je stvar koja je prvi urađen. On se može izvesti u nekoliko jednostavnih koraka. Prvo, potrebno je dodati Rig komponentu na ciljni objekat, što je prikazano na slici 5. Ova komponenta obuhvata sve kinematičke lance modela koje želimo da koristimo, u ovom slučaju, lance za levu i desnu nogu, kao i lance za levu i desnu ruku.

|  |
| --- |
|  |
| **Slika 5 Rig komponenta na objektu** |

Nakon toga, neophodno je kreirati komponentu koja predstavlja kinematički lanac i odabrati njegov tip, kao što je prikazano na slici 6. Svi kinematički lanci na modelu su tipa Two Bone IK, što znači da se sastoje od dve kosti za koje je potrebno izračunati poziciju, u ovom slučaju to su nadlaktica i podlaktica. Dalje, treba precizirati koje kosti iz skeleta modela čine lanac i definisati njihov redosled, na primer, nadlaktica se smatra bazom lanca, podlaktica je srednji deo, dok je kost šake vrh lanca.

|  |
| --- |
|  |
| **Slika 6 Kreiranje kinematičkog lanca** |

Nakon uspešno izvedenih ovih koraka, paket će generisati potrebne komponente. Na slici 7 je prikazano šta je paket izgenerisao, uključujući dva nova objekta. Metu (Target), označenu crvenom kockom, koja definiše krajnju poziciju poslednje kosti u lancu, na primer željena pozicija šake, i pomoć (Hint), označenu crvenom sferom, koja služi kao nagoveštaj za orijentaciju lakta ruke.

Pomeranjem crvene kocke, šaka prati njen položaj, dok se ostatak kostiju u lancu automatski pravilno pozicionira. Pomeranje se može videti na slici 8. Šaka je pomerena u odnosu na sliku 7.

|  |
| --- |
|  |
| **Slika 7 Izgenerisana meta i pomoć** |

|  |
| --- |
|  |
| **Slika 8 Pomeranjem šake** |

## 5.3 Kamera

Kamera je implementirana iz perspektive prvog lica i simbolizuje virtuelnog posmatrača koji preuzima ulogu zadavanja komandi modelu. U nastavku će biti detaljno obrađeno kretanje kamere iz prvog lica, kao i procedura zadavanja komandi koje definišu kretanje modela.

### 5.3.1 Kamera u prvom licu

Na listingu je priložen kod koji omogućava rotaciju kamere u skladu sa promenama u poziciji miša. Preciznije, rotacija kamere se odvija horizontalno ili vertikalno, u zavisnosti od smera pomaka miša duž x ili y ose.

**void** Update()

{

**float** mouseX = Input.GetAxisRaw("Mouse X") \* Time.deltaTime \* sensX;

**float** mouseY = Input.GetAxisRaw("Mouse Y") \* Time.deltaTime \* sensY;

xRotation -= mouseY;

yRotation += mouseX;

xRotation = Mathf.Clamp(xRotation, -90f, 90f);

transform.rotation = Quaternion.Euler(xRotation, yRotation, 0);

playerBody.rotation = Quaternion.Euler(0, yRotation, 0);

}

**Listing 1 Rotacija kamere**

Kretanje kamere napred-nazad to jest levo-desno realizovano je putem analize korisničkih komandi, tačnije, detektovanjem da li je korisnik aktivirao komandu za kretanje napred, nazad, levo ili desno. Na osnovu ovih detekcija generiše se vektor čiji smer odgovara smeru u kojem kamera treba da se pomeri. Smer kreiranog vektora zavisi od smera trenutnog pogleda kamere i komande korisnika. Na listingu 2 prikazana je implementacija.

**void** Update()

{

**float** moveX = Input.GetAxis("Horizontal");

**float** moveZ = Input.GetAxis("Vertical");

**Vector3** move = transform.right \* moveX + transform.forward \* moveZ;

move.y = 0f;

characterController.Move(move \* Time.deltaTime \* moveSpeed);

**bool** spacePressed = Input.GetKey(KeyCode.Space);

**bool** shiftPRessed = Input.GetKey(KeyCode.LeftShift);

**if**(spacePressed)

{

characterController.Move(**Vector3**.up \* Time.deltaTime \* flySpeed);

}

**else** **if**(shiftPRessed)

{

characterController.Move(-**Vector3**.up \* Time.deltaTime \* flySpeed);

}

}

**Listing 2 Kretanje kamere**

### 5.3.2 Zadavanje koordinata krajnjih pozicija stopala

Cilj je da kreirati niz koordinata koje će reprezentovati uzastopne krajnje pozicije stopala modela. Ovaj proces se postiže putem izvođenja sledećih koraka. Prvo, iz kamere se emituje nevidljivi zrak koji je sposoban da detektuje trenutak kada se sudari sa nekom površinom. Ovaj nevidljivi snop takođe obezbeđuje podatke o koordinatama tačke kontakta sa površinom. Te koordinate se ubacuju u niz željenih pozicija stopala. Važno je istaći da ovaj zrak takođe pruža informacije o normali na površine sa kojom se sudario, što će biti korisno u narednim kasnije. Na listingu 3 prikazan je deo koda koji prikazuje način korišćenja zraka u Junitiju tj. Raycast-a.

**void** Update()

{

**Ray** ray = **new** Ray(transform.position, transform.forward);

**if**(Physics.Raycast(ray, **out** hitInfo, 30f, mask))

{

**if**(mode == Mode.StepGiver)

{

**if**(Input.GetKeyDown(KeyCode.E))

{

**Vector3** stepGoal = hitInfo.point;

stepGoal += hitInfo.normal \* 0.1154f;

//Dodaj koordiante u niz

goalsArray.AddLast(stepGoal);

footAngleArray.AddLast(hitInfo.normal);  
…

**Listing 3 Emitovanje zraka**

## 5.4 Kretanje noge

Sada kada smo uspostavili početnu i krajnju poziciju stopala, neophodno je da se stopalo pomakne na odgovarajući način između ove dve tačke. Jedno od prikladnih rešenja koje se može primeniti u ovom kontekstu jeste upotreba linearne interpolacije.

Linearna interpolacija je matematički postupak koji se koristi za procenu vrednosti između dve poznate tačke na osnovu linearnog povećanja ili smanjenja između tih tačaka. Ova tehnika se često koristi u različitim oblastima kao način za aproksimaciju vrednosti između poznatih tačaka ili za pronalaženje vrednosti izvan opsega tačaka. Na primer, ako postoje dve poznate tačke (x1, y1) i (x2, y2), u ovim primeru koordinate stopala, linearna interpolacija omogućava procenu vrednost y za neku vrednost x između x1 i x2. Osnovna ideja linearnog interpoliranja je da se pretpostavi da između ove dve tačke postoji prava linija, a zatim se koristi jednačina prave (y = k · x + n) da se izračuna vrednost y za datu vrednost x. Na slici 9 je prikazan grafik ovog postupka.

|  |
| --- |
|  |
| **Slika 9 Linearna interpolacija** |

Još jedna istaknuta prednost ovog pristupa je prisutnost ugrađene funkcionalnosti za linearnu interpolaciju unutar klase Vector3 u okviru Junitija. Metoda Lerp izvršava linearnu interpolaciju između dve tačke. Njeni parametri obuhvataju dve tačke, između kojih se želi izvršiti interpolacija, kao i vrednost koja se kreće u opsegu od 0 do 1. Ova vrednost precizira koliko je potrebno da se pomakne od početne tačke ka ciljnoj tački. Na primer, ako se prosledi vrednost 0.5, metoda vraća tačku koja se nalazi na sredini između dve zadate tačke.

Linearna interpolacija, iako korisna, nosi sa sobom određenu manu koja može uticati na percepciju kretanja nogu. U slučaju primene samo linearne interpolacije, rezultat će biti linearno pomeranje stopala, što neće stvoriti dojam kao da model podiže nogu i pravi korak. Ovaj nedostatak može se prevazići putem modifikovanja y koordinate stopala tokom kretanja po pravi izgenerisane Lerp metodom. Ovaj pristup će stvoriti iluziju da se stopalo podiže i kreće u luku.

Da bi se postigao ovaj cilj, neophodno je odabrati funkciju koja ima putanju luka. Prvi pokušaj u rešavanju ovog problema uključuje upotrebu sinusne funkcije konkretno u domenu od 0 do π. Na slici 10 prikazana je sinusna funkcija. Iako se ovo čini kao prihvatljiv izbor, postoje određeni problemi. Ovo rešenje uzima u obzir samo visinu koraka kao parametar, što je optimalno kada model hoda po ravnom terenu. Međutim kada se model suoči s hodanjem po stepenicama ili sličnim neravnim terenima, ovaj pristup ne omogućava adekvatno podizanje stopala.

|  |
| --- |
|  |
| **Slika 10 Sinusna funkcija** |

Kako bi se ovaj problem rešio, neophodno je razmotriti još dva dodatna parametra, visinu stopala pre koraka i visinu stopala u krajnjoj poziciji. Za ovu svrhu, biramo kvadratni polinom. Potrebno je pronaći kvadratnu krivu koja će se poklapati s ovim tri parametra. Na slici 11 prikazan je izgled ove funkcije prilagođen navedenim parametrima. Razlog zašto nismo koristili sinusnu funkciju i prilagođavali je parametrima je znatno veća kompleksnost tog postupka, dok je prilagođavanje kvadratnog polinoma ovim parametrima mnogo jednostavnije i efikasnije.

|  |
| --- |
|  |
| **Slika 10 Kvadratni polinom prilagođen parametrima**  Kao što je već objašnjeno, metoda Lerp prima parametar koji varira u opsegu od 0 do 1. Ova metoda generiše pravu koju možemo posmatrati kao duž ograničenu tačkama (0, y1) i (1, y2), pri čemu y1 predstavlja visinu stopala u početnoj poziciji, a y2 visinu stopala u krajnjoj poziciji. Uvođenjem dodatne treće tačke (0.5, y3), gde y3 predstavlja visinu koraka, dobijamo tri tačke koje definišu parametre spomenute ranije. Kroz ove tri tačke se provlači kvadratna kriva. Ovaj postupak je detaljno prikazan na listingu 4. Na Slici 12 možemo videti poređenje između duži dobijene primenom Lerp metode i dobijene krive. |

**private** **Vector3** FitCurve(**Vector3** startPosition, **Vector3** goalPosition)

{

**float** y1 = startPosition.y;

**float** y2 = goalPosition.y;

**float** y3 = calculatedStepHeight

**float** c = y1;

**float** a = -4 \* y3 + 2 \* y2 + 2 \* c;

**float** b = y2 - c - a;

**return** **new** **Vector3**(a, b, c);

}

**Listing 4 Računanje kvadratne jednačine na osnovu parametara**

Nakon dobijanja formule za kvadratnu jednačinu može se primeniti Lerp metoda kako bi se stopalo pomerilo na željeni način. Ovaj postupak je prikazan na listingu 5.

**private** **void** DoLeftSideLerp()

{

//Lerp stopala

**Vector3** currentFootPos = **Vector3**.Lerp(leftFootStartPosition, leftFootGoal, FeetCurve.Evaluate(lerp));

currentFootPos.y = Quadratic(coef, FeetCurve.Evaluate(lerp));

leftFoot.position = currentFootPos;

}

**Listing 5 Primena Lerp metode za pomeranje stopala**

Metoda Quadratic je jednostavna i samo računa y za prosleđene koeficijente i željeno x po sledećoj formuli.

Na listingu 6 je prikazan kod ove motode.

private float Quadratic(Vector3 coef, float X)

{

**return** (coef.x \* X \* X) + (coef.y \* X) + coef.z;

}

**Listing 6 Metoda Quadratic**

Metoda za izračunavanje visine koraka predstavlja jednostavan proces. Ona uzima u obzir trenutnu visinu stopala i visinu stopala u krajnjoj poziciji, te od ova dva parametara bira veći. Na ovu vrednost se dodaje konstanta kako bi se dobila željena visina koraka. Kod ove metode prikazan je na listingu 7.

**private** **float** CalculateStepHeight(**Vector3** goalPosition, **Vector3** currentPosition)

{

**return** Mathf.Max(goalPosition.y, currentPosition.y) + stepHeight;

}

**Listing 7 Računanje visine koraka**

Treći parametar Lerp metode, u ovom slučaju promenljiva pod nazivom lerp, se određuje putem sledećeg postupka. Počinje sa vrednošću 0 i svakim frejmom se inkrementuje za unapred definisanu malu vrednost. Kada dostigne vrednost 1, ponovno se resetuje na početnu vrednost 0. Ovaj proces je prikazan na Listingu 8.

lerp += stepSpeed \* Time.deltaTime;

**Listing 8 Promena promenljive lerp**

Razlog množenja sa Time.deltaTime je da bi ova promena bila nezavisna od broja frejmova u sekundi tj. FPS-a.

## 5.5 Rotacija stopala

Potrebno je stopalo rotirati tako da naleže na podlogu. Da bi se postigla odgovarajuća orijentacija stopala u skladu sa površinom prepreke, potrebno je rotirati stopalo kako bi se uskladilo sa nagibom te površine. Kada model korača po ravnoj površini, stopalo ostaje u svojoj početnoj orijentaciji, dok će se u slučaju zakoračenja na nagibu od, na primer 30 stepeni, stopalo rotirati za isti taj ugao.

Ključni korak u rešavanju ovog problema je korišćenje normale površine prepreke. Na slici 12 prikazana je vizualizacija normale nagiba. Normala je vektor koji izlazi iz površine prepreke pod pravim uglom u odnosu na ravan te površine. Ovaj vektor daje informaciju pod kolikim uglom je površina prepreke.

|  |
| --- |
|  |
| **Slika 12 Normala površine nagiba** |

Kao što je već napomenuto, emitovanje zraka iz pravca kamere pruža nam korisnu informaciju o normali površine s kojom se zrak sudara. S obzirom na to da je vektor normale dobro poznat, proces njegove primene u izračunavanju potrebne rotacije stopala je veoma jednostavan jer u okviru Junitija već postoji ugrađena metoda za ovu svrhu.

Da bismo ostvarili ovu rotaciju, koristimo pomenutu metodu, gde je potrebno proslediti dva parametra, početni vektor, koji u ovom slučaju predstavlja y-osu, i krajnji vektor, koji predstavlja normalu površine prepreke. Nakon primene metode njena povratna vrednost se množi sa trenutnom rotacijom stopala kako bi se dobila željena krajnja rotacija stopala. Upotreba ove metode je prikazana na listingu 9.

**private** **void** CalculateFootRotationLeft()

{

//Racunanje goal rotacije za stopalo

leftFootGoalRotation = **Quaternion**.FromToRotation(

**Vector3**.up,

laserPointerScript.footAngleArray.First.Value) \* leftFootStartRot;

laserPointerScript.footAngleArray.RemoveFirst();

}

**Listing 9 Računanje krajne rotacije stopala**

Preostaje još postepeno izvršiti rotaciju stopala u svakom frejmu, slično kao što je slučaj sa pomeranjem noge. Za ovu svrhu koristimo sferičnu linearnu interpolaciju, koja je posebno prilagođena za rad s rotacijama. Ova metoda je slična standardnoj linearnoj interpolaciji, ali se primenjuje kada je potrebno manipulisati rotacijama umesto pozicijama.

U okviru Juniti biblioteke, postoji ugrađena metoda Slerp (spherical linear interpolation) u okviru klase Quaternion, koja takođe zahteva tri parametra, baš kao i metoda Lerp. Ovi parametri uključuju početnu rotaciju stopala, krajnju rotaciju i promenljivu lerp koja varira u opsegu od 0 do 1. Na Listingu 10 možemo videti kako je ova metoda primenjena u projektu.

**private** **void** DoLeftSideLerp()

{

//...

//Slerp stopala

leftFoot.rotation =

**Quaternion**.Slerp(leftFootStartRotLerp, leftFootGoalRotation, lerp);

//...

}

**Listing 10 Primena Slerp metode za rotiranje stopala**

## 5.6 Pomeranje kukova

Pod pomeranjem kukova podrazumevamo promenu pozicije kosti kukova modela. Budući da su kukovi prva kost u hijerarhiji, njihovim pomeranjem utičemo i na poziciju svih ostalih kostiju. Ovim se postiže pomak celog modela prema napredu ili unazadu. Prilikom pomeranja kukova, bitno je uskladiti ih sa kretanjem nogu. Na primer, ako model korača unapred, potrebno je pomeriti kukove unapred, a ako se model penje uz stepenice potrebno je pomeriti kukove ka gore.

Jednostavan način za rešavanje ovog problema podrazumeva uočavanje trougla koji formiraju noge i stranica ograničena stopalima. Ovaj trougao se može podeliti na pola i ovim dobijamo novi pravougli trougao. Ovaj trougao je prikazan na slici 13. Dužina hipotenuze ovog trougla predstavlja dužinu noge, jedna kateta je polovina razdaljine između stopala, a druga kateta je udaljenost kukova od poda. Nepoznata kateta predstavlja udaljenost kukova od poda. Primenom Pitagorine teoreme, možemo izračunati visinu kukova u krajnjem položaju, budući da su dužina hipotenuze i druge katete poznate. Pitagorina teorema glasi:

Gde su *a* i *b* dužine kateta, a *c* dužina hipotenuze.

|  |
| --- |
|  |
| **Slika 13 Uočeni pravougli trougao** |

Potrebno je takođe izračunati *x* i *z* koordinate pozicije kukova. To se postiže primenom Lerp metode, kojoj se kao parametri prosleđuju koordinate stopala i vrednost 0.5. Ovim dobijamo tačku koja se nalazi između stopala. Na Listingu 11 možete videti kod koji izračunava poziciju kukova u krajnjem položaju.

private **Vector3** CalculateHipsPosition(**Vector3** leftFootPosition, **Vector3** rightFootPosition)

{

**float** feetY = 0f;

**if**(leftFootPosition.y < rightFootPosition.y)

{

rightFootPosition.y = leftFootPosition.y;

feetY = leftFootPosition.y;

} **else**

{

leftFootPosition.y = rightFootPosition.y;

feetY = rightFootPosition.y;

}

**float** feetDist = **Vector3**.Distance(rightFootPosition, leftFootPosition)/2;

**float** hipHeight = legLength \* legLength - feetDist \* feetDist;

**Vector3** middlePoint = **Vector3**.Lerp(leftFootPosition, rightFootPosition, 0.5f);

**return** **new** **Vector3**(

middlePoint.x,

hipHeight - modellegHeight + (feetY - 0.1154f),

middlePoint.z);

}

**Listing 11 Računanje krajnje pozicije kukova**

Kako bismo postigli željeno pomeranje kosti kukova od početne do izračunate krajnje pozicije, primenjujemo linearnu interpolaciju. Ovaj proces je detaljno prikazan na listingu 12, gde se primenjuje Lerp metoda kako bi se postiglo glatko i precizno pomeranje kosti kukova od početne do ciljane pozicije.

**private** **void** DoLeftSideLerp()

{

//...

//Hips lerp

hips.position = **Vector3**.Lerp(hipsStartPosition, calculatedHipsPos, lerp);

//...

}

**Listing 12 Primena Lerp metoda za pomeranje kosti kukova**

Važno je napomenuti da ovaj metod za izračunavanje visine kukova ima jedan nedostatak. ne uzima u obzir savijenost noge, već pretpostavlja konstantnu razdaljinu od kuka do stopala. Iako ovaj nedostatak ne stvara značajan problem u konkretnoj implementaciji, važno je imati na umu da postoji, kako bismo bili svesni njegovih ograničenja.

## 5.7 Pomeranje ruku

Kada se analizira ljudsko kretanje, preciznije hodanje, uočavamo da se ruke pomeraju na određen način. Ovaj prirodan hod podrazumeva da se ruke pomeraju u skladu sa suprotnom nogom prilikom koraka. Na primer, ako osoba zakorači levom nogom, desna ruka se pomera unapred, dok se leva ruka pomera unazad. Ovaj način hodanja je prirodan za ljude i doprinosi stabilnosti i efikasnosti hoda.

Implementacija ovog obrasca kretanja u aplikaciji je relativno jednostavna. Svaki put kada model napravi korak, suprotna šaka se pomera unapred, dok se druga šaka pomera unazad. Ovo pomeranje se ostvaruje primenom inverzne kinematike, pri čemu se samo pozicija šake menja, dok ostale kosti ruke prate ovaj pokret. Na Llistingu 13 možemo videti način izračunavanja krajnje pozicija šake.

**private** **void** CalculateArmsLeft()

{

//Racunanje goal-a za ruke

rightArmGoal = **new** **Vector3**(

calculatedHipsPos.x + handHipDistance,

calculatedHipsPos.y + handOffsetForward,

calculatedHipsPos.z + 0.1f);

leftArmGoal = **new** **Vector3**(

calculatedHipsPos.x - handHipDistance,

calculatedHipsPos.y + handOffsetBack,

calculatedHipsPos.z - 0.07f);

}

**Listing 13 Računanje krajnje pozicije šake**

Na Listingu 13 je prikazan konkretan primer kada model pravi iskorak levom nogom. Poziciju šake možemo razložiti na tri komponente. Svaka od ovih komponenata se izračunava na osnovu krajnje pozicije kukova modela. Prva komponenta predstavlja *x*-koordinatu, koju možemo tumačiti kao udaljenost između šake i kuka. Ovu vrednost dobijamo dodavanjem konstante na *x*-koordinatu izračunate pozicije kuka. Druga komponenta odnosi se na *y*-koordinatu, koja opisuje visinu šake. Da bismo dobili tačnu visinu šake, dodajemo malu vrednost na izračunatu visinu kukova. Ova vrednost zavisi od dužine ruku modela i stoga je definisana kao parametar. Treća komponenta je *z*-koordinata, koja u suštini određuje da li će se ruka pomeriti unazad ili unapred. Kako je u pitanju iskorak levom nogom, na *z*-koordinatu desne ruke dodajemo određenu konstantu, dok od z-koordinate leve ruke oduzimamo konstantu. Ovim postupkom postižemo sinhronizaciju pokreta ruku sa iskorakom leve noge.

Kako bismo postigli željeno pomeranje šake od početne do krajnje pozicije, primenjujemo linearnu interpolaciju. Ovaj postupak je detaljno prikazan na listingu 14.

**private** **void** DoLeftSideLerp()

{

//...

//Pomeranje desne ruke unapred dok se leva noga pomera

rightArmTarget.position =

**Vector3**.Lerp(rightArmStartPosition, rightArmGoal, lerp);

//Pomeranje leve ruke unazad dok se leva noga pomera

leftArmTarget.position =

**Vector3**.Lerp(leftArmStartPosition, leftArmGoal, lerp);

//...

}

**Listing 14 Primena Lerp metode za pomeranje šake**

Na slici 14 je prikazan izgled ruku kada model iskorači levom nogom.

|  |
| --- |
|  |
| **Slika 14 Izgled ruku nakom levog iskoraka** |

## 5.8 Pomeranje ramena

Slično kao i kod pomeranja ruku prilikom hodanja, ljudi takođe pomeraju i ramena, posebno muškarci. Pomeranje ramena se odvija na sličan način kao i pomeranje ruku. Kada leva noga pravi iskorak unapred, desno rame se pomera unapred, dok se levo rame pomera unazad.

Da bismo postigli ovo pomeranje ramena, primenjena je rotacija na ključne kosti modela. Kada model napravi iskorak levom nogom, desna ključna kost se rotira prema napred, dok se leva ključna kost rotira prema nazad. Proces izračunavanja krajnjih rotacija ramena je detaljno prikazan na listingu 15.

**private** **void** CalculateShouldersLeft()

{

//Pomeranje ramena

rightShoulderGoalRotation = **Quaternion**.Euler(

rightShoulderStartRotation.eulerAngles.x,

rightShoulderStartRotation.eulerAngles.y,

rightShoulderStartRotation.eulerAngles.z + shoulderAngle);

leftShoulderGoalRotation = **Quaternion**.Euler(

leftShoulderStartRotation.eulerAngles.x,

leftShoulderStartRotation.eulerAngles.y,

leftShoulderStartRotation.eulerAngles.z + shoulderAngle);

currentRightShoulderRotation = rightShoulder.localRotation;

currentLeftShoulderRotation = leftShoulder.localRotation;

}

**Listing 15 Računanje krajnje rotacije ramena**

Rotaciju ramena možemo analizirati kroz tri osnovne komponente: *x*, *y* i *z*. Međutim, u kontekstu promene rotacije ramena tokom hodanja, fokusiramo se samo na komponentu *z*, budući da ona igra ključnu ulogu u određivanju rotacije ramena unapred ili unazad. Ostale dve komponente, *x* i *y*, ostaju konstante i ne menjaju se tokom procesa hodanja.

Povećavanjem vrednosti *z* komponente, ramena se rotiraju u smeru kazaljke na satu ka napred, što je prikazano na slici 15. Kada je potrebno da se levo rame zarotira unapred, dok desno rame ide unazad, potrebno je povećati *z* komponentu za određenu vrednost. Suprotno tome, u slučaju obrnutog pokreta, kada je potrebno da desno rame napravi pokret unapred, dok levo ide unazad, obe *z* komponente se umanjuju za neku vrednost. Ova vrednost je u stvari ugao rotiranja ramena.

|  |
| --- |
|  |
| **Slika 15 Rotacija ramena** |

Da bismo postigli fluidnu rotaciju ramena od početne do krajnje pozicije, koristimo sferičnu linearnu interpolaciju, odnosno metodu Slerp. Na listingu 16 je demonstrirana primena ove metode.

**private** **void** DoLeftSideLerp()

{

//...

//Slerp ramena

leftShoulder.localRotation =

**Quaternion**.Slerp(currentLeftShoulderRotation, leftShoulderGoalRotation, lerp);

rightShoulder.localRotation =

**Quaternion**.Slerp(currentRightShoulderRotation, rightShoulderGoalRotation, lerp);

//...

}

**Listing 16 Primena Slerp metode za rotaciju ramena**

## 5.8 Pomeranje torzoa

# 6. Primer

# 7. Ograničenja i unapređenja

# 8. Zaključak

# 9. Literatura

# 10. Podaci o kandidatu

# Literatura

U ovom delu rada se navode informacije o izvorima, baš kao što je napisano u okviru poglavlja pet ovog dokumenta. Evo par primera:

1. D. Ervin Knuth, *The Art Of Computer Programming, Volume 3: Sorting and Searching*, Reading: Addison-Wesley, 1998, pp. 180-193.
2. M. De Berg, O. Cheong, M. Van Kreveld, M. Overmars, *Computational Geometry Algorithms and Applications*, Berlin: Springer, 2008, pp. 2-14.
3. T. M. Chan, „Optimal Output-Sensitive Convex Hull Algorithms in Two and Three Dimensions“, *Discrete Comput. Geom.*, vol 16, pp. 361-368, 1996.

# Dodatak A

Kao što je ranije pomenuto, može biti više dodataka koji se označavaju slovima. Dodaci sadrže dopunski materijal, takav da sa radom čini logičku sredinu, ali se iz već pomenutih razloga ne može uvrstiti direktno u telo rada. Dodaci se često koriste da prikažu veće količine koda i velike slike koje bi bilo nepraktično uvrstiti direktno u rad.

# 

# Dodatak B

# Podaci o kandidatu

Kandidat Ime Prezime je rođen/a 19xx. godine u Gradu. Završio/la je Srednju Školu u Gradu, 20xx. godine. Fakultet Tehničkih Nauka u Novom Sadu je upisao/la 20xx. godine. Ispunio/ispunila je sve obaveze i položio/la je sve ispite predviđene studijskim programom sa prosečnom ocenom od xx.xx.

Osim ovih podataka, kandidat može uključiti i drugi materijal o sebi, kao i svoju sliku.