

# 카펜터 (Carpenter) : 3D 모델 설계 소프트웨어

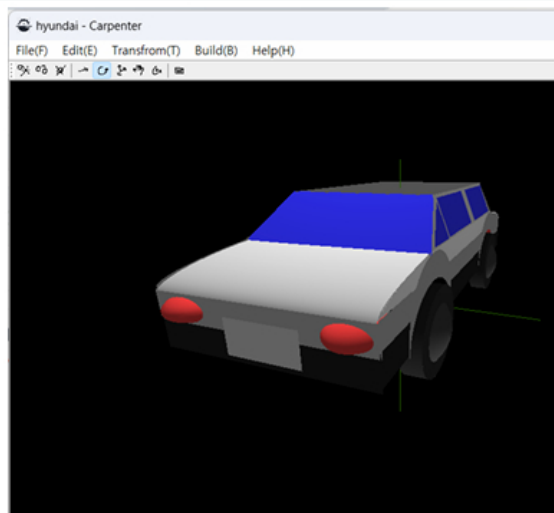
C++/MFC Desktop Application



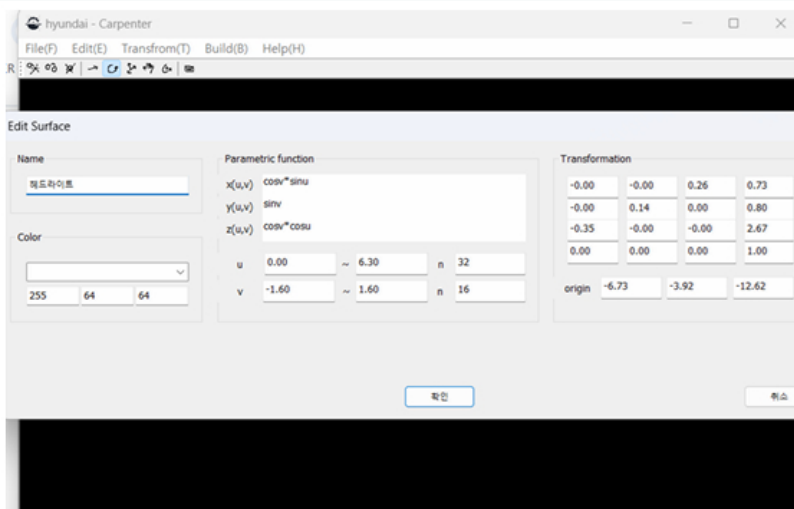
Copyright © 2016 조성원(Sung Won Jo)

## Introduction

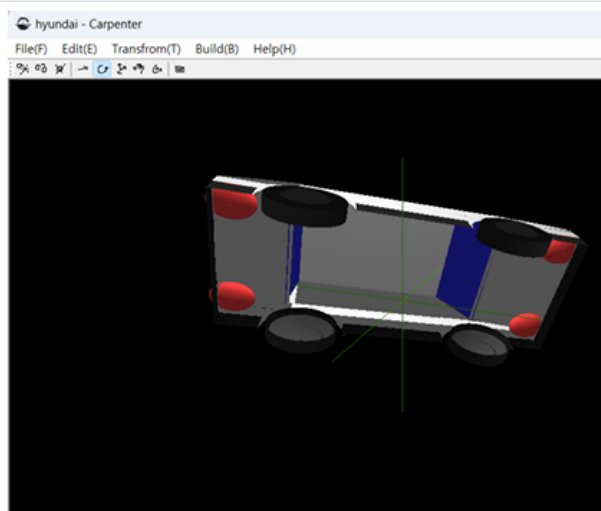
### 3D 모델 설계 (3D Model Design)



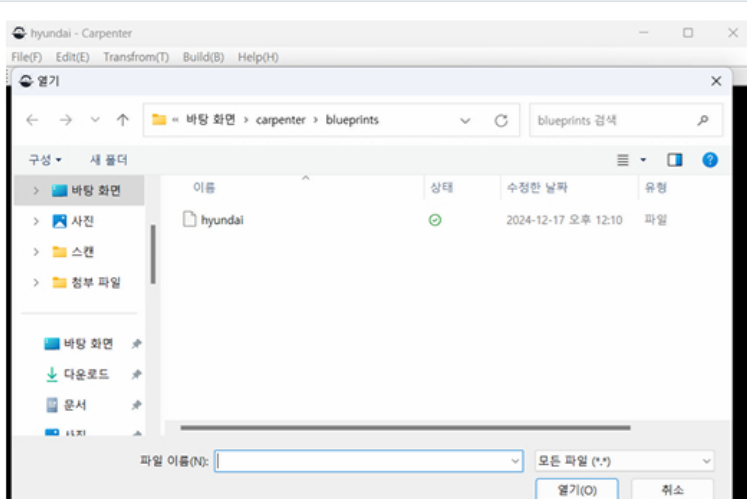
### 매개변수 곡면(Parametric Surfaces)



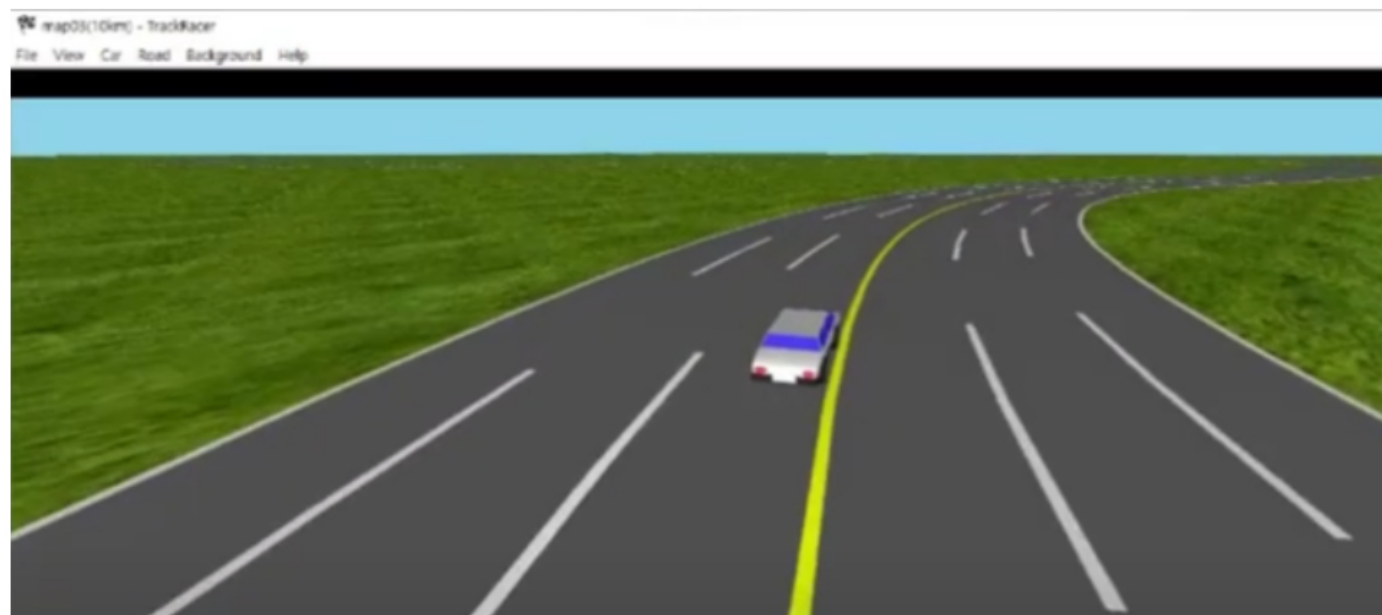
### 아핀 변환 (Affine Transformation)



### 데이터 보존(Serialization)



## 응용 - 레이싱 게임 제작에 위 모델 사용 (Applied case)



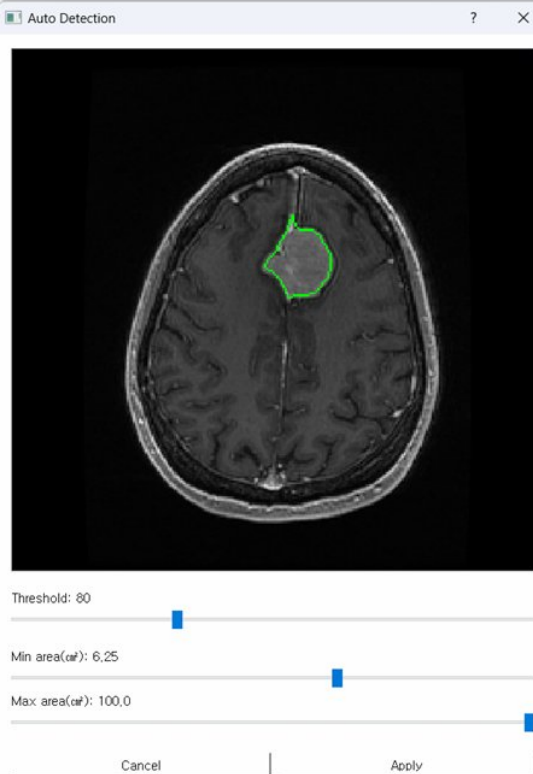
# 뇌종양 분석기 (Brain Tumor Simulator)

Python/QT Application

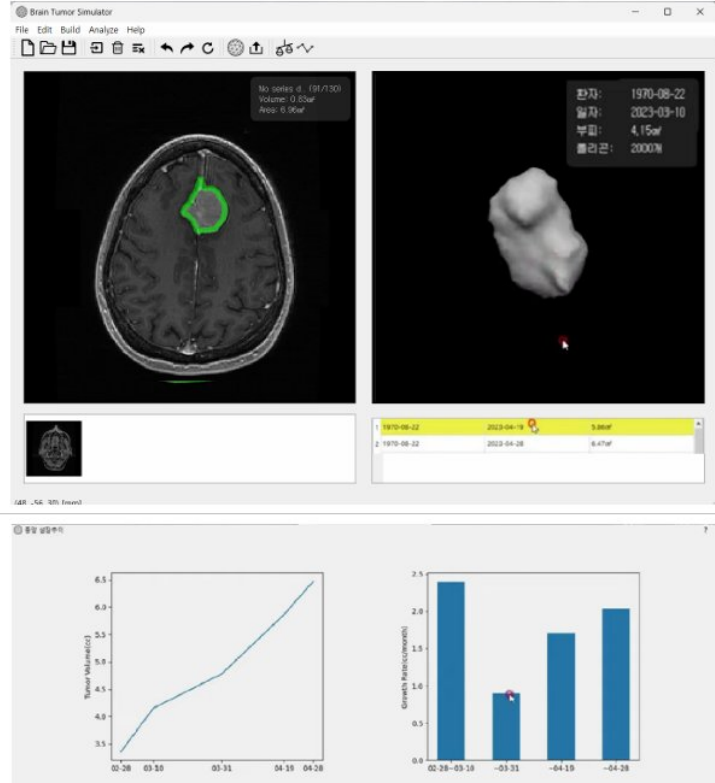


Copyright © 2023 조성원(Sung Won Jo)

## 종양 컨투어 탐지 (Contour Detection)



## 종양 3D 재구성 (Poisson Reconstruction)



## Binarization, area threshold customization

```
def detectPixmapContour(pixmap_src: QPixmap, threshold: int, area_range: tuple[float]) -> Contour
    """
    주어진 pixmap에 contour detection을 적용한 결과(ContourDetectionResult)를 리턴합니다.

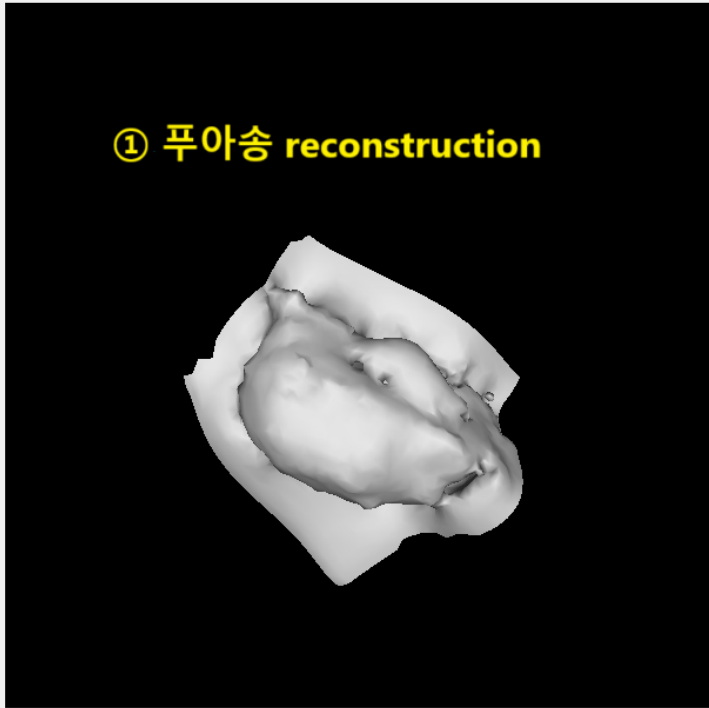
    Args:
        pixmap_src (QPixmap): contour detection을 적용할 pixmap
        threshold (int): binarization threshold 값. 0~255
        area_range (tuple[float]): 면적이 area_range[0], area_range[1] 사이에 있는 contour만 취한다

    Returns:
        ContourDetectionResult: detection 결과를 담은 데이터 구조체
    """
    # 원본 pixmap을 전처리하여 threshold를 기준으로 binary 이미지화 한다
    image = pixmapToCv2Image(pixmap_src)
    grayed = cv2.cvtColor(image, cv2.COLOR_BGR2GRAY)
    blurred = cv2.GaussianBlur(grayed, (11, 11), 0)
    _, binary_image = cv2.threshold(blurred, threshold, 255, cv2.THRESH_BINARY)

    # binary 이미지로부터 contours 를 계산한다
    contours, hierarchy = cv2.findContours(binary_image, cv2.RETR_TREE, cv2.CHAIN_APPROX_SIMPLE)

    # min_area보다 면적이 작은 noise contours를 걸러낸다
    contours_filtered = []
    for contour in contours:
        area = cv2.contourArea(contour)
        if (area >= area_range[0]) and (area <= area_range[1]):
            contours_filtered.append(contour)
            cv2.drawContours(image, [contour], -1, (0, 255, 0), 1)
```

① 푸아송 reconstruction



1	None	2024-12-19	0.00cm³
2	1970-08-22	2023-04-19	5.90cm³

```
points = np.array(points)
point_cloud = o3d.geometry.PointCloud()
point_cloud.points = o3d.utility.Vector3dVector(points)

point_cloud.estimate_normals()
mesh = o3d.geometry.TriangleMesh.create_from_point_cloud_poisson(
    point_cloud, depth=0.1)

mesh.compute_vertex_normals()
mesh.compute_triangle_normals()

return mesh
```

② 바운더리 Clipping



1	None	2024-12-19	0.00cm³
2	1970-08-22	2023-04-19	5.90cm³

```
mesh = o3d.geometry.TriangleMesh.create_from_point_cloud_poisson(
    point_cloud, depth=0.1)
mesh = mesh.simplify_quadric_decimation(2000)

# 가장자리 제거
bbox = point_cloud.get_axis_aligned_bounding_box()
mesh = mesh.crop(bbox)

mesh.compute_vertex_normals()
mesh.compute_triangle_normals()

return mesh
```

③ KNN 보정 (하이퍼파라미터 k=3)



```
# depth 보정 (KNN k=3)
point_cloud.orient_normals_consistent_tangent_plane(k=3)
point_cloud.normals = o3d.utility.Vector3dVector(- np.asarray(
    point_cloud.normals))

mesh = o3d.geometry.TriangleMesh.create_from_point_cloud_poisson(
    point_cloud, depth=0.1)
```

④ KNN 보정 (하이퍼파라미터 k=15)



```
# depth 보정 (KNN k=15)
point_cloud.orient_normals_consistent_tangent_plane(k=15)
point_cloud.normals = o3d.utility.Vector3dVector(- np.asarray(
    point_cloud.normals))

mesh = o3d.geometry.TriangleMesh.create_from_point_cloud_poisson(
    point_cloud, depth=0.1)
```

# 원전 방사능 실시간 모니터링

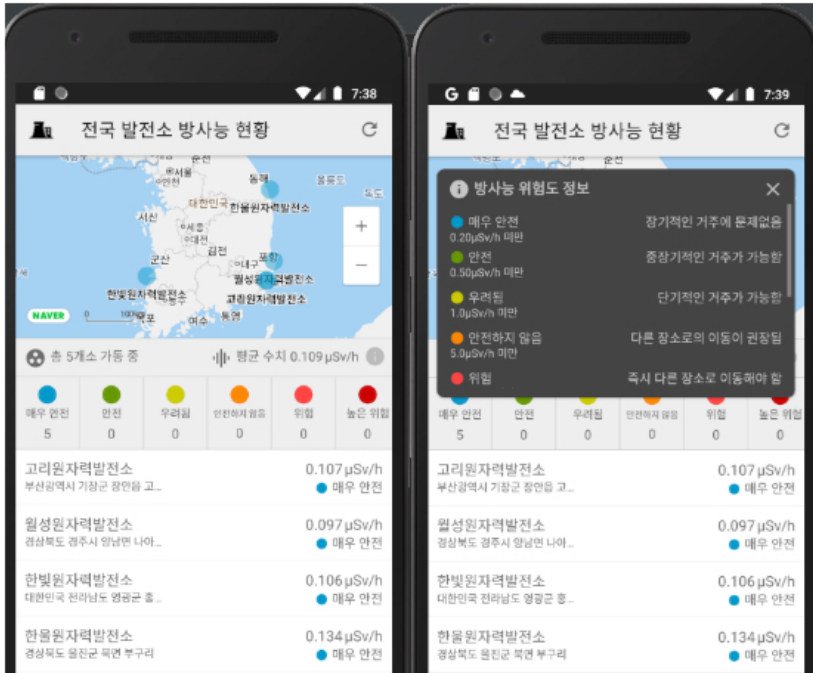
Java/Android Application



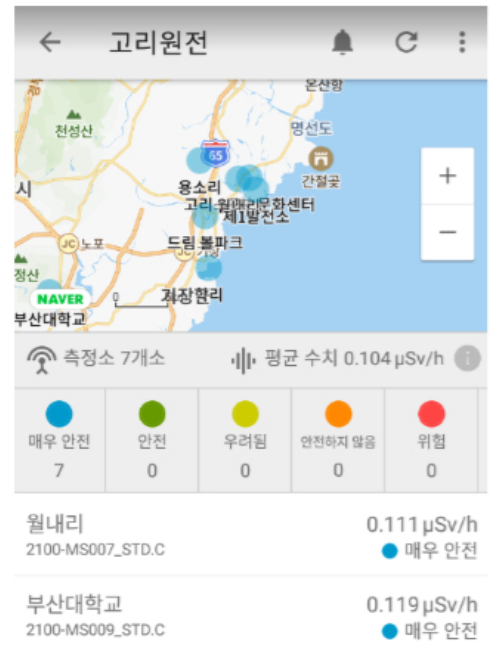
## Introduction

Copyright © 2021 조성원(Sung Won Jo)

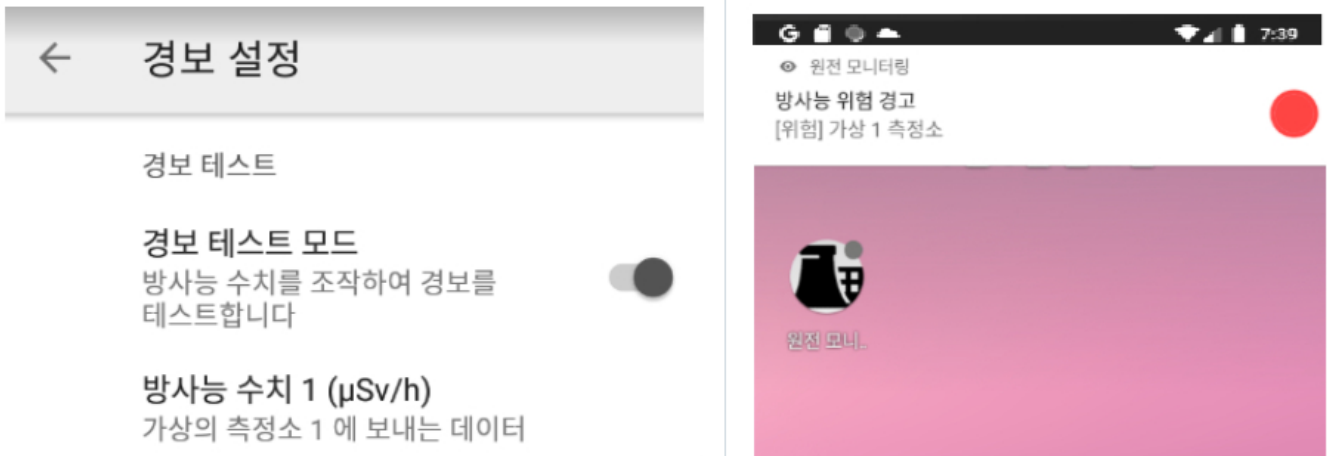
### 전국 모니터링(Nationwide monitoring)



### 집중 모니터링(Focused monitoring)



### 가상 경고 시뮬레이션 (Virtual Warning Simulation)



- 원전 방사능 실시간 모니터링은 Java / Android 로 작성된 공공 재난 안전 모바일 어플리케이션입니다. 비상 경고와 같은 미션 크리티컬(MC) 기능의 시뮬레이션 기능을 제공합니다.

- 전국 원자력발전소의 방사선량 및 안전도를 조회할 수 있다.
- 기준치 이상의 방사선량이 관측되면 경고 알람을 발신한다.
- 가상의 발전소를 통해 경고 알람 기능의 작동 여부를 점검할 수 있다.

## Project Overview

Language

Java (1.8)

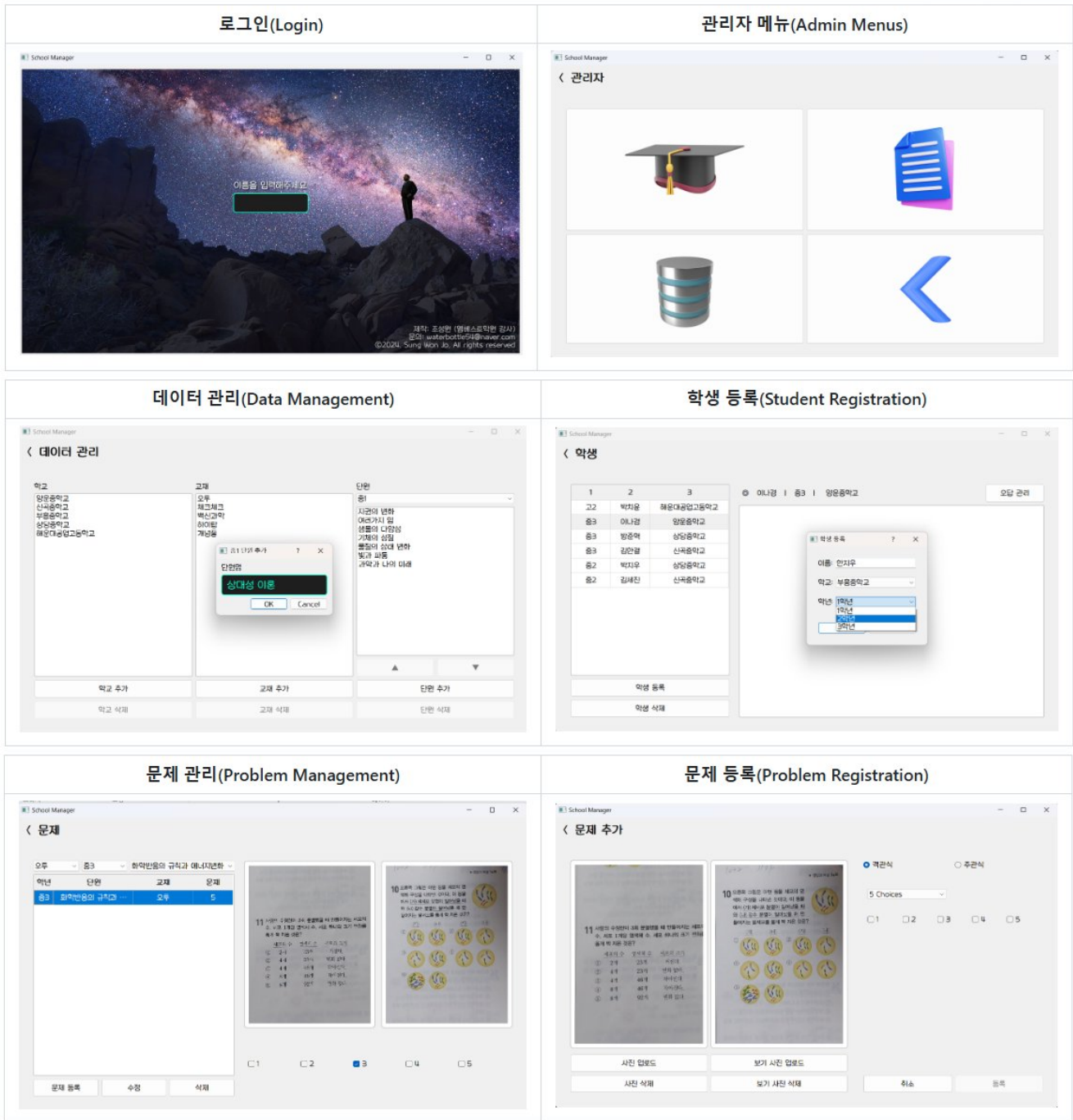
IDE

Android Studio (Ape)

## Author

- 조성원 (Sung Won Jo / David Jo)





- SE School Manager는 Qt5 / Python 으로 작성된 Desktop 학습 관리 소프트웨어입니다.
- 이 프로그램은 저의 파트타임 강사 경험을 기반으로 제작되었으며, 학원, 교습소에 적합한 용도입니다.
- SQLite DB 를 통해 제반 데이터 관리, 학생 관리, 문제 관리, 오답 관리 등의 기능을 제공합니다.

## Architecture

- MVVM Pattern 을 사용하였다. 일관성 있는 데이터 제공을 위해 Repository Layer를 구현하였다.
- 스크린(-Fragment.py)마다 비즈니스 로직 처리를 위한 개별 뷰모델(-ViewModel.py)이 구현되어 있다.
- UI의 규모가 작지 않고 잦은 갱신이 요구되므로 Observer 패턴을 사용하였다.

## Data Persistency

- SQLite Database : 필드가 2개 이상인 모델이 저장된다.
- Json File: 원시형, 배열 타입의 모델이 저장된다.

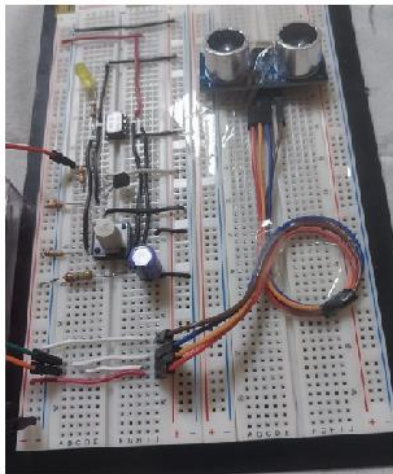
## Author

- 조성원 (Sung Won Jo)

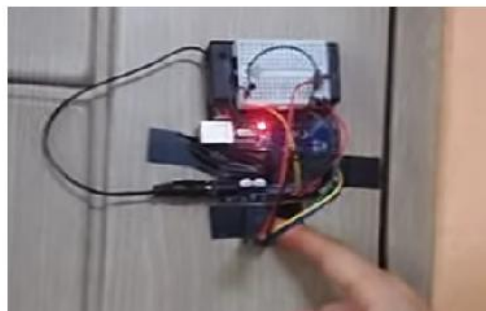
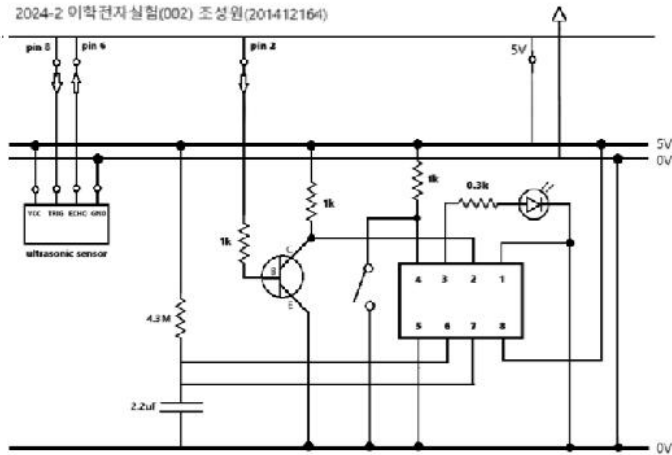
## 데스크탑 (Qt, MFC) / 모바일 개발 (Android, Flutter)



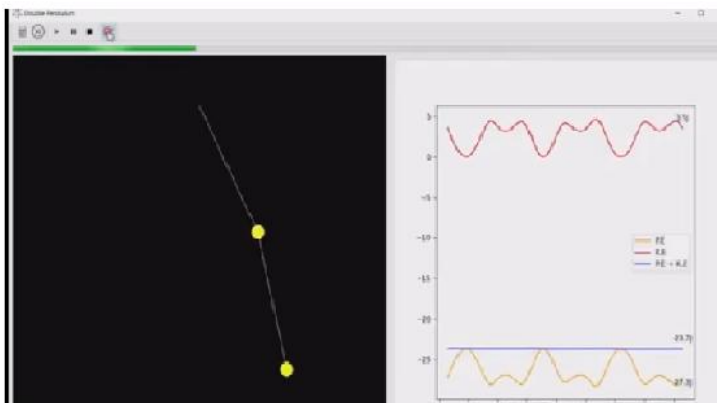
## 마이크로프로세서 / 블루투스 Serial 통신



2024-2 이학전자실험(002) 조성원(201412164)



## 역학계 분석 / 시뮬레이션



$$\begin{aligned}
 & \begin{cases} x_1 = l_1 \sin \theta_1 \\ y_1 = -l_1 \cos \theta_1 \\ \dot{x}_1 = l_1 \dot{\theta}_1 \cos \theta_1 \\ \dot{y}_1 = l_1 \dot{\theta}_1 \sin \theta_1 \end{cases} \quad \begin{cases} x_2 = l_1 \sin \theta_1 + l_2 \sin \theta_2 \\ y_2 = -l_1 \cos \theta_1 - l_2 \cos \theta_2 \\ \dot{x}_2 = l_1 \dot{\theta}_1 \cos \theta_1 + l_2 \dot{\theta}_2 \cos \theta_2 \\ \dot{y}_2 = l_1 \dot{\theta}_1 \sin \theta_1 + l_2 \dot{\theta}_2 \sin \theta_2 \end{cases} \\
 & V = m_1 g y_1 + m_2 g y_2 = -m_1 g l_1 \cos \theta_1 - m_2 g l_1 \cos \theta_1 - m_2 g l_2 \cos \theta_2 \\
 & T = \frac{1}{2} m_1 (\dot{x}_1^2 + \dot{y}_1^2) + \frac{1}{2} m_2 (\dot{x}_2^2 + \dot{y}_2^2) = \frac{1}{2} m_1 l_1^2 \dot{\theta}_1^2 + \frac{1}{2} m_2 l_1^2 \dot{\theta}_1^2 + \frac{1}{2} m_2 l_2^2 \dot{\theta}_2^2 + m_2 l_1 l_2 \dot{\theta}_1 \dot{\theta}_2 \cos(\theta_2 - \theta_1) \\
 & \dot{x}_1^2 + \dot{y}_1^2 = l_1^2 \dot{\theta}_1^2 \cos^2 \theta_1 + l_1^2 \dot{\theta}_1^2 \sin^2 \theta_1 = l_1^2 \dot{\theta}_1^2 \\
 & \dot{x}_2^2 + \dot{y}_2^2 = l_1^2 \dot{\theta}_1^2 \cos^2 \theta_1 + l_2^2 \dot{\theta}_2^2 \cos^2 \theta_2 + 2 l_1 l_2 \dot{\theta}_1 \dot{\theta}_2 \cos \theta_1 \cos \theta_2 \\
 & \quad + l_1^2 \dot{\theta}_1^2 \sin^2 \theta_1 + l_2^2 \dot{\theta}_2^2 \sin^2 \theta_2 + 2 l_1 l_2 \dot{\theta}_1 \dot{\theta}_2 \sin \theta_1 \sin \theta_2 \\
 & \quad = l_1^2 \dot{\theta}_1^2 + l_2^2 \dot{\theta}_2^2 + 2 l_1 l_2 \dot{\theta}_1 \dot{\theta}_2 (\cos \theta_1 \cos \theta_2 + \sin \theta_1 \sin \theta_2) \\
 & \quad = l_1^2 \dot{\theta}_1^2 + l_2^2 \dot{\theta}_2^2 + 2 l_1 l_2 \dot{\theta}_1 \dot{\theta}_2 \cos(\theta_2 - \theta_1) \\
 & L = T - V = \frac{1}{2} m_1 l_1^2 \dot{\theta}_1^2 + \frac{1}{2} m_2 l_1^2 \dot{\theta}_1^2 + \frac{1}{2} m_2 l_2^2 \dot{\theta}_2^2 + m_2 l_1 l_2 \dot{\theta}_1 \dot{\theta}_2 \cos(\theta_2 - \theta_1) \\
 & \quad + m_1 g l_1 \cos \theta_1 + m_2 g l_1 \cos \theta_1 + m_2 g l_2 \cos \theta_2 \\
 & \theta \frac{\partial L}{\partial \theta} - \frac{d}{dt} \left( \frac{\partial L}{\partial \dot{\theta}} \right) = 0, \quad \theta \frac{\partial L}{\partial \theta} - \frac{d}{dt} \left( \frac{\partial L}{\partial \dot{\theta}} \right) = 0
 \end{aligned}$$