



**VYSOKÉ UČENÍ TECHNICKÉ V BRNĚ**  
BRNO UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

**FAKULTA INFORMAČNÍCH TECHNOLOGIÍ**  
FACULTY OF INFORMATION TECHNOLOGY

**ÚSTAV POČÍTAČOVÉ GRAFIKY A MULTIMÉDIÍ**  
DEPARTMENT OF COMPUTER GRAPHICS AND MULTIMEDIA

**ZOBRAZENÍ LIDAROVÝCH, KAMEROVÝCH  
A VEKTOROVÝCH DAT Z ŽELEZNIČNÍHO  
MOBILNÍHO MAPOVACÍHO SYSTÉMU**

VISUALIZATION OF LIDAR, CAMERA, AND VECTOR DATA FROM A RAILWAY  
MOBILE MAPPING SYSTEM

**BAKALÁŘSKÁ PRÁCE**  
BACHELOR'S THESIS

**AUTOR PRÁCE**  
AUTHOR

**ZUZANA MIŠKAŇOVÁ**

**VEDOUCÍ PRÁCE**  
SUPERVISOR

**Ing. ONDŘEJ KLÍMA, Ph.D.**

**BRNO 2025**

## Zadání bakalářské práce



Ústav: Ústav počítačové grafiky a multimédií (UPGM) 164356  
Studentka: **Miškaňová Zuzana**  
Program: Informační technologie  
Název: **Zobrazení lidarových, kamerových a vektorových dat z železničního mobilního mapovacího systému**  
Kategorie: Uživatelská rozhraní  
Akademický rok: 2024/25

Zadání:

1. Seznamte se možnostmi vizualizace obrazových a geometrických dat z mobilních mapovacích systémů.
2. Navrhněte uživatelský systém pro vizualizaci agregovaných dat ze senzorů umístěných na čele vlaku včetně vektorových mapových dat.
3. Navržený systém implementujte v podobě uživatelské aplikace v prostředí Python s využitím existujících nástrojů a knihoven.
4. Proveďte experimenty s dodanými daty a vyhodnoťte vlastnosti a uživatelskou přívětivost aplikace.
5. Prezentujte dosažené výsledky.

Literatura:

Dle doporučení vedoucího.

Při obhajobě semestrální části projektu je požadováno:

Body 1, 2 a částečně 3.

Podrobné závazné pokyny pro vypracování práce viz <https://www.fit.vut.cz/study/theses/>

Vedoucí práce: **Klíma Ondřej, Ing., Ph.D.**

Vedoucí ústavu: Černocký Jan, prof. Dr. Ing.

Datum zadání: 1.11.2024

Termín pro odevzdání: 14.5.2025

Datum schválení: 12.11.2024

## **Abstrakt**

Cieľom tejto práce je vytvoriť systém pre vizualizáciu dát z železničného mobilného mapovacieho systému, ktorý dáta zobrazí praktickým, prehľadným a prispôsobiteľným spôsobom. Tento systém bol implementovaný ako webová aplikácia s využitím programovacieho jazyka Python a frameworku Dash. Pre optimalizáciu výkonu prebieha vykreslovanie mračna bodov na strane klienta pomocou frameworku deck.gl. Vyvinutá aplikácia poskytuje do-statočnú funkcionality a výkonnosť. Avšak stále by boli možné ďalšie zlepšenia, najmä čo sa týka prispôsobiteľnosti. Táto nová webová aplikácia má potenciál byť využitá v oblasti vizualizácie dát z mobilných mapovacích systémov. Znalosti získané počas tvorby práce by tiež mohli byť užitočné pre ďalších vývojárov, ktorí vytvárajú systémy pre vizualizáciu dát.

## **Abstract**

The aim of this thesis is to create a system visualizing data from a railway mobile mapping system, which will display data in a practical, clear and customizable way. The system was implemented as a web application using programming language Python and framework Dash. For performance optimization, the rendering of the point cloud and vector data is done on the client's side using framework deck.gl. The created application offers sufficient functionality and performance. However, there is still room for further improvement, mainly in customizability. This new web application has a potential to be exploited within the field of mobile mapping system data visualizations. The knowledge acquired throughout the work could also be useful to other developers creating visualization systems.

## **Kľúčové slová**

vizualizácia dát, mobilný mapovací systém, lidar, mračno bodov, deck.gl, webová aplikácia, Dash, dierkový model kamery, skreslenie, vykresľovací retazec

## **Keywords**

data visualization, mobile mapping system, lidar, point cloud, deck.gl, web application, Dash, pinhole camera model, distortion, rendering pipeline

## **Citácia**

MIŠKAŇOVÁ, Zuzana. *Zobrazení lidarových, kamerových a vektorových dat z železničného mobilného mapovacieho systému*. Brno, 2025. Bakalářská práce. Vysoké učení technické v Brně, Fakulta informačních technologií. Vedoucí práce Ing. Ondřej Klíma, Ph.D.

# Zobrazení lidarových, kamerových a vektorových dat z železničního mobilního mapovacího systému

## Prehlásenie

Prehlasujem, že som túto bakalársku prácu vypracovala samostatne pod vedením pána Ing. Ondřeja Klímu, Ph.D. Uviedla som všetky literárne pramene, publikácie a ďalšie zdroje, z ktorých som čerpala.

.....  
Zuzana Miškaňová  
8. mája 2025

## Poděkování

Ďakujem môjmu vedúcemu Ing. Ondřejovi Klímovi, Ph.D. za poskytnutú pomoc a cenné rady, ktoré mi v priebehu tvorby práce výrazne pomohli. Taktiež ďakujem všetkým dobrovoľným účastníkom testovania použiteľnosti vyvinutej aplikácie.

# Obsah

<b>1</b>	<b>Úvod</b>	<b>3</b>
<b>2</b>	<b>Vizualizácia dát z mobilných mapovacích systémov</b>	<b>4</b>
2.1	Dierkový model kamery . . . . .	4
2.2	Skreslenie kamery . . . . .	7
2.3	Vykresľovací reťazec . . . . .	9
2.4	Framework deck.gl a jeho nadstavba Pydeck . . . . .	13
2.5	Nastavenie polohy kamery vo frameworku deck.gl . . . . .	14
2.6	Frameworkky pre tvorbu webových aplikácií . . . . .	17
2.7	Existujúce riešenia . . . . .	19
<b>3</b>	<b>Návrh aplikácie</b>	<b>21</b>
3.1	Návrh používateľského rozhrania . . . . .	22
3.2	Problém nahrávania dát do aplikácie . . . . .	22
<b>4</b>	<b>Implementácia navrhnutej aplikácie</b>	<b>25</b>
4.1	Popis modulov . . . . .	26
4.2	Rozdelenie dát do vrstiev . . . . .	28
4.3	Implementácia animácie pohybu vlaku . . . . .	30
4.4	Implementácia skreslenia . . . . .	31
<b>5</b>	<b>Testovanie a evaluácia</b>	<b>33</b>
5.1	Optimalizácia vykresľovania mračna bodov . . . . .	33
5.2	Výkonnosť . . . . .	37
5.3	Vyhodnotenie používateľskej prívetivosti . . . . .	38
<b>6</b>	<b>Záver</b>	<b>41</b>
	<b>Literatúra</b>	<b>42</b>
	<b>A Projektový súbor</b>	<b>44</b>

# Zoznam obrázkov

2.1	Zakladný princíp dierkového modelu kamery. . . . .	5
2.2	Náčrt odvodenia súradníc zobrazovaného bodu u dierkového modelu kamery.	5
2.3	Súradnicový systém so stredom v bode $(-p_x, -p_y, f)^T$ obrazovej roviny. . . . .	6
2.4	Radiálne skreslenie kamery ilustrované na mriežke. . . . .	8
2.5	Transformácie medzi rôznymi súradnicovými systémami, ktoré sú súčasťou vykreslovacieho retazca. . . . .	10
2.6	Frustum u perspektívnej projekcie. . . . .	11
2.7	Schéma vzťahov medzi technológiami Pydeck, Dash Deck a deck.gl. . . . .	14
2.8	Kombinácia viacerých transformácií kamery. . . . .	16
2.9	Ukážka z webovej stránky platformy Orbit. . . . .	19
2.10	Ukážka z webovej stránky platformy Foxglove. . . . .	20
3.1	Návrh používateľského rozhrania aplikácie. . . . .	24
4.1	Schéma finálnej implementácie. . . . .	26
4.2	Schéma rozdelenia dát do vrstiev. . . . .	29
4.3	Nastaviteľná farebná škála pre mračno bodov. . . . .	30
4.4	Schéma cyklického prepisovania deck.gl vrstiev obsahujúcich mračno bodov typu real-time. . . . .	31
5.1	Funkcionalita posuvníkov pre prispôsobenie polohy virtuálnej kamery. . . . .	34
5.2	Profiling animácie pohybu vlaku pri použití rôznych spôsobov vykreslovania mračna bodov. . . . .	36

# Kapitola 1

## Úvod

Pre technológie dnešnej doby je typické, že produkujú veľké možstvo dát. Pri analýze a spracovávaní týchto dát hrajú veľmi dôležitú úlohu systémy pre ich zobrazenie. Rôzne typy dát si pritom vyžadujú špecializované zobrazovacie systémy. U týchto systémov je dôležitá prehľadnosť, presnosť a intuitívnosť, aby mohli byť efektívne využité.

Táto práca sa zaoberá tvorbou webovej aplikácie, ktorá zobrazuje dátu z železničného mobilného mapovacieho systému, teda zo senzorov umiestnených na čele vlaku, z pohľadu strojvedúceho. Dátu zachytávajú železničnú trať a jej okolie a skladajú sa z kamerového záznamu a mračna bodov nasnímaného lidarom, čo je systém pre diaľkové meranie vzdialnosti podobný radaru. Aplikácia má okrem toho schopnosť zobrazovať aj ľubovoľné vektorové dátá, ktoré môžu byť odvodené z máp alebo byť výsledkom spracovania mračna bodov.

Toto zadanie som si vybrala preto, že zahŕňa tvorbu jedinečného systému, ktorý má potenciál byť využitý v praxi v oblasti analýzy a spracovávania dát z mobilných mapovacích systémov, ktorá je pre mňa zaujímavá.

Sadu dát pre vývoj a testovanie aplikácie poskytla spoločnosť AŽD Praha s.r.o. a pochádza z autonómneho vlaku, ktorý premáva na súkromnej experimentálnej železničnej trati Kopidlno – Dolní Bousov.

Kapitola 2 sa zaoberá popisom teoretických základov snímania obrazu kamerou a vykreslovania trojrozmerných dát v počítačovej grafike, ktorých znalosť bola pri tvorbe práce nutná. Ďalej sa v nej nachádza analýza niektorých technológií, ktoré je možné použiť k tvorbe webovej aplikácie splňajúcej požadované vlastnosti.

Nasledujúca kapitola 3 obsahuje návrh aplikácie, ktorý sa zaoberá nielen návrhom funkcionality a používateľského rozhrania, ale aj problémom nahrávania dát.

Predmetom kapitoly 4 je popis implementácie navrhnutej aplikácie v programovacom jazyku Python s pomocným skriptom v jazyku JavaScript, ktorý slúži na optimalizáciu vykreslovania mračna bodov, čo bolo pri tvorbe práce najväčšou výzvou, pretože práve mračno bodov tvorí najväčšiu časť zobrazovaných dát.

Na záver je v kapitole 5 vyhodnotená výkonnosť a používateľská prívetivosť aplikácie.

## Kapitola 2

# Vizualizácia dát z mobilných mapovacích systémov

Výstupom mobilného mapovacieho systému je množstvo dát z rôznych senzorov. Dáta, ktoré boli poskytnuté k tvorbe tejto práce, obsahovali v prvom rade mračná bodov získané z lidaru. Aby bolo možné s týmito mračnami bodov pracovať a vhodne ich zobrazovať, je potrebné, aby mobilný mapovací systém zaznamenával údaje o svojej polohe. V tomto prípade boli k dispozícii údaje o transláciách a rotáciách kamery s časovými razítkami. Ďalej býva súčasťou mobilného mapovacieho systému klasická kamera. Pre zobrazenie mračna bodov takým spôsobom, aby sa zobrazenie čo najviac zhodovalo s kamerovým záznamom, je nutné poznáť parametre kamery – kalibračnú maticu a prípadne aj parametre skreslenia.

Pri vývoji aplikácie, ktorá má umožniť vizualizáciu týchto dát a navyše aj ďalších vektorových dát, je nutné poznáť základné princípy zobrazovania 3D dát v počítačovej grafike. Ďalej je potrebné vybrať si a naštudovať technológie, pomocou ktorých bude aplikácia vytvorená, a to konkrétnie niektorý z frameworkov pre tvorbu aplikácií v jazyku Python a vhodný framework pre zobrazenie grafických dát. Všetko toto je predmetom tejto kapitoly.

### 2.1 Dierkový model kamery

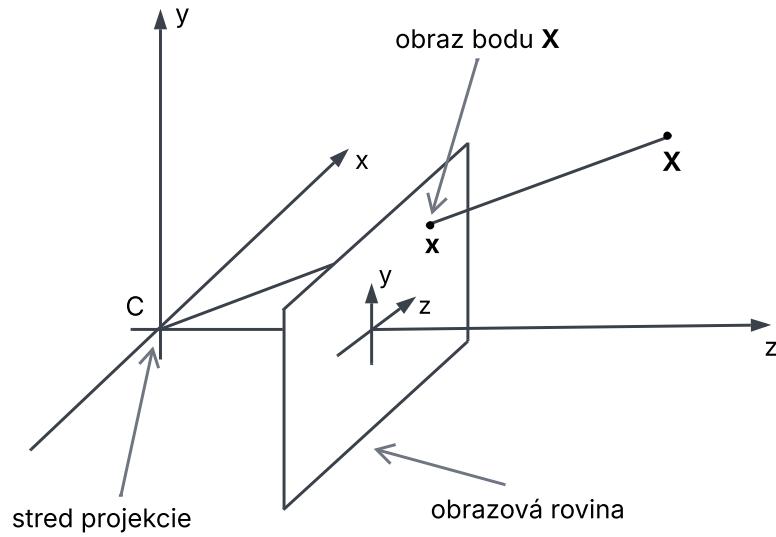
Zdrojom všetkých informácií, ktoré budú uvedené v tejto sekcii, je kniha *Multiple View Geometry in Computer Vision* od autorov R. Hartley a A. Zisserman [10].

Kamera je v oblasti počítačovej grafiky a počítačového videnia pojem, ktorý označuje projekciu bodov z trojrozmerného priestoru do roviny. Túto projekciu je možné vyjadriť pomocou matíc a je väčšinou bodová (*central projection*).

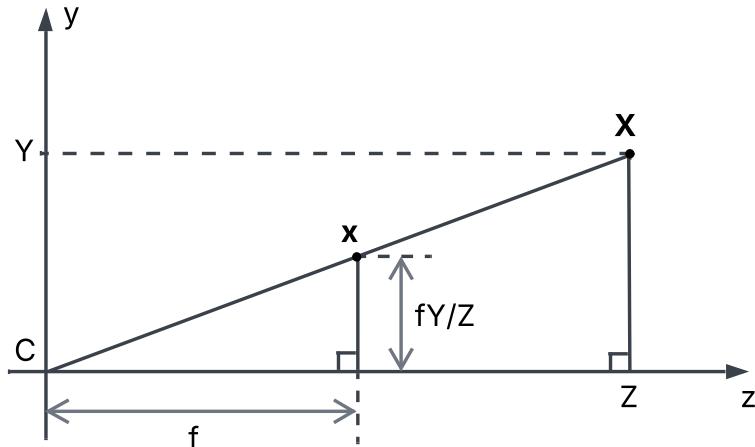
Existuje niekoľko rôznych modelov kamery, z ktorých najjednoduchší je dierkový model kamery (*pinhole camera model*). U tohto modelu je stred projekcie  $\mathbf{C}$  (*camera centre*) v počiatku Euklidovského súradnicového systému a body sa premietajú do roviny  $z = f$ , ktorá sa označuje ako obrazová rovina (*image plane*).

Princíp zobrazenia je nasledovný: obrazom bodu  $\mathbf{X} = (X, Y, Z)^T$  je bod  $\mathbf{x}$ , kde priamka vedúca bodom  $\mathbf{X}$  a stredom projekcie  $\mathbf{C}$  pretína obrazovú rovinu (obrázok 2.1). Z podobnosti trojuholníkov je možné odvodiť, že bod  $\mathbf{x}$  má súradnice  $(fX/Z, fY/Z, f)^T$ , postup je naznačený na obrázku 2.2.

Kedže všetky obrazy bodov ležia v obrazovej rovine  $z = f$ , je možné poslednú súradnicu zanedbať a zapisovať súradnice bodu  $\mathbf{x}$  v súradnicovom systéme obrazovej roviny ako  $(fX/Z, fY/Z)^T$ .



Obr. 2.1: Zakladný princíp dierkového modelu kamery. Prevzaté z [10].



Obr. 2.2: Náčrt odvodenia súradníc bodu  $\mathbf{x}$ . Prevzaté z [10].

Túto projekciu môžeme v homogénnych súradničach zapísť pomocou násobenia matíc nasledovným spôsobom:

$$\mathbf{x} = \begin{pmatrix} fX \\ fY \\ Z \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} f & & 0 \\ & f & 0 \\ & & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} X \\ Y \\ Z \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} f & & 0 \\ & f & 0 \\ & & 1 & 0 \end{bmatrix} \mathbf{X} = \mathbf{P}\mathbf{X}$$

Maticu P nazývame projekčnou maticou kamery (*camera projection matrix*).

### Rozšírenia základného dierkového modelu kamery

V praxi väčšinou chceme vyjadríť body na obrazovej rovine v súradnicovom systéme, ktorý nemá stred v bode  $(0, 0, f)^T$ , ale v ľubovoľnom bode  $(-p_x, -p_y, f)^T$  (obrázok 2.3). Obrazom

bodu  $\mathbf{X} = (X, Y, Z)^T$  (v súradnicovom systéme kamery) potom bude bod  $\mathbf{x} = (fX/Z + p_x, fY/Z + p_y, f)^T$  (v súradnicovom systéme obrazovej roviny). To je možné zahrnúť do projekčnej matice nasledovným spôsobom:

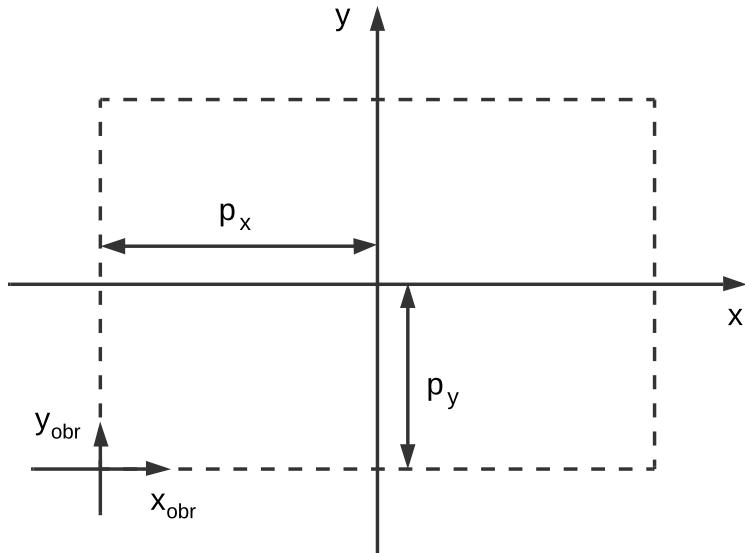
$$P = \begin{bmatrix} f & p_x & 0 \\ f & p_y & 0 \\ 1 & 0 & \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{x} = \begin{pmatrix} fX/Z + p_x \\ fY/Z + p_y \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} fX + Zp_x \\ fY + Zp_y \\ Z \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} f & p_x & 0 \\ f & p_y & 0 \\ 1 & 0 & \end{bmatrix} \begin{pmatrix} X \\ Y \\ Z \\ 1 \end{pmatrix}$$

Maticu

$$K = \begin{bmatrix} f & p_x \\ f & p_y \\ 1 & \end{bmatrix}$$

nazývame kalibračnou maticou kamery (*camera calibration matrix*) a medzi ňou a projekčnou maticou platí vzťah  $P = [K|0]$ , kde 0 predstavuje nulový stĺpcový vektor.



Obr. 2.3: Súradnicový systém so stredom v bode  $(-p_x, -p_y, f)^T$  obrazovej roviny. Prevzaté z [10].

U niektorých kamier je možné, že súradnicový systém obrazovej roviny nemá rovnakú mierku na oboch osiach. Vtedy sú v kalibračnej matici namiesto parametra  $f$  parametre  $f_x$ ,  $f_y$  a matica má podobu

$$K' = \begin{bmatrix} f_x & p_x \\ f_y & p_y \\ 1 & \end{bmatrix}.$$

Parametre  $p_x$ ,  $p_y$  a  $f$ , prípadne  $f_x$  a  $f_y$  označujeme ako **vnútorné parametre kamery**.

Až doteraz sme predpokladali, že kamera má stred v počiatku súradnicovej sústavy a je „otočená“ v smere osi  $z$ , t. j. že obrazová rovina je rovnobežná s rovinou  $xy$ . V praxi to tak však nebýva a kamera má v súradnicovom systéme, v ktorom sú definované zobrazované body, istú rotáciu a transláciu. V takom prípade rozlišujeme všeobecný súradnicový systém a súradnicový systém kamery (*world coordinate frame* a *camera coordinate frame*).

Ak  $\tilde{\mathbf{X}}$  je vektor súradníc bodu  $\mathbf{X}$  vo všeobecnom súradnicovom systéme a vektor  $\tilde{\mathbf{X}}_{\text{cam}}$  reprezentuje ten istý bod v súradnicovom systéme kamery, tak platí vzťah

$$\tilde{\mathbf{X}}_{\text{cam}} = \mathbf{R}(\tilde{\mathbf{X}} - \tilde{\mathbf{C}}),$$

kde  $\tilde{\mathbf{C}}$  sú súradnice stredu kamery vo všeobecnom súradnicovom systéme a  $\mathbf{R}$  je rotačná matica  $3 \times 3$  reprezentujúca orientáciu súradnicového systému kamery. To vedie k novému vyjadreniu projekčnej matice ako  $\mathbf{P} = \mathbf{K}\mathbf{R}[\mathbf{I}] - \tilde{\mathbf{C}}$ , kde  $\mathbf{I}$  je jednotková matica  $3 \times 3$ .

Parametre  $\mathbf{R}$  a  $\tilde{\mathbf{C}}$  označujeme ako **vonkajšie parametre kamery**.

## 2.2 Skreslenie kamery

Dierkový model kamery zodpovedá spôsobu, akým zachytávajú obraz reálne kamery, iba približne, ale nie presne. Obraz z reálnej kamery má zvyčajne navyše ešte skreslenie.

Existujú rôzne modely skreslenia, z ktorých najčastejšie používané sú radiálne skreslenie (*radial distortion*) a tangenciálne skreslenie (*tangential/decentering distortion*) [20].

Radiálne skreslenie vzniká v dôsledku rozdielneho lomu lúčov v strede a na okraji šošovky a je tým väčšie, čím menšia je šošovka. Príklad radiálneho skreslenia je na obrázku 2.4. Tangenciálne skreslenie vzniká vtedy, keď šošovka nie je rovnobežná s obrazovou rovinou [22]. Reálne kamery zvyčajne majú radiálne skreslenie väčšie než tangenciálne [12].

Radiálne skreslenie sa počíta vzťahmi

$$\begin{aligned}x_{\text{distorted}} &= x(1 + k_1r^2 + k_2r^4 + k_3r^6) \\y_{\text{distorted}} &= y(1 + k_1r^2 + k_2r^4 + k_3r^6)\end{aligned}$$

kde

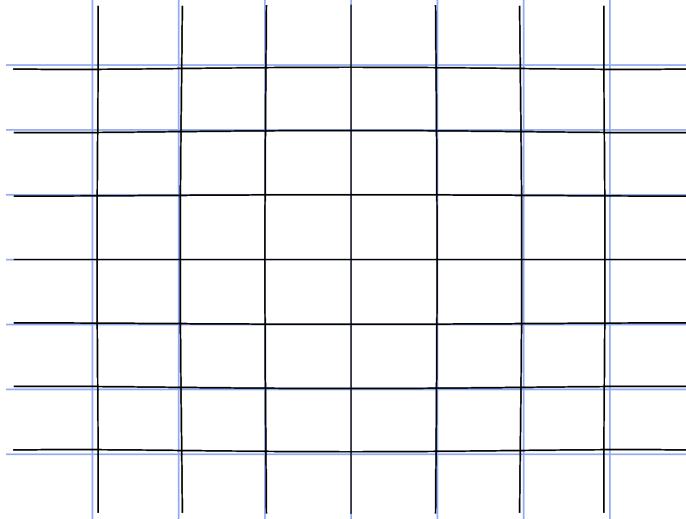
- $x, y$  sú normalizované obrazové súradnice (*normalized image coordinates*) bodu pred skreslením,
- $k_1, k_2, k_3$  sú koeficienty radiálneho skreslenia,
- $r^2 = x^2 + y^2$  [11].

Normalizovaný obrazový súradnicový systém je súradnicový systém, ktorý má tieto vlastnosti:

- Jeho stred je v strede obrazu,
- Väčšia dimenzia obrazu má veľkosť 1.

Teda napríklad obraz s pomerom strán 4:3 bude v normalizovanom obrazovom súradnicovom systéme obdĺžnik s ľavým dolným rohom v bode  $[-0.5, 3/4 \times (-0.5)]$  a pravým horným rohom v bode  $[0.5, 3/4 \times 0.5]$ .

Prevod zo súradníc pixelu v obraze s rozlíšením  $w \times h$  pixelov do normalizovaných obrazových súradníc je nasledovný [15]:



Obr. 2.4: Radiálne skreslenie ilustrované na mriežke. Bledomodrá mriežka je pôvodná, čierna skreslená. Pri tvorbe obrázku boli použité skutočné parametre radiálneho skreslenia kamery mobilného mapovacieho systému, ktoré boli súčasťou dát dodaných k tvorbe tejto práce:  $k_1 = -0.183217$ ,  $k_2 = 0.026917$ ,  $k_3 = 0.335446$

$$x_{norm} = \frac{x_{pix} - \frac{w-1}{2}}{\max(w, h)}, \quad y_{norm} = \frac{y_{pix} - \frac{h-1}{2}}{\max(w, h)}.$$

Tangenciálne skreslenie sa počíta vzťahmi

$$\begin{aligned} x_{distorted} &= x + [2p_1xy + p_2(r^2 + 2x^2)] \\ y_{distorted} &= y + [p_1(r^2 + 2y^2) + 2p_2xy] \end{aligned}$$

kde

- $x, y, r^2$  sú rovnaké ako u radiálneho skreslenia,
- $p_1, p_2$  sú koeficienty tangenciálneho skreslenia [11].

Vzťahy pre výpočet radiálneho a tangenciálneho skreslenia zároveň sú nasledovné [20]:

$$\begin{aligned} x_{distorted} &= x(1 + k_1r^2 + k_2r^4 + k_3r^6) + [2p_1xy + p_2(r^2 + 2x^2)] \\ y_{distorted} &= y(1 + k_1r^2 + k_2r^4 + k_3r^6) + [p_1(r^2 + 2y^2) + 2p_2xy] \end{aligned}$$

Koeficienty skreslenia sa zvyčajne udávajú ako päťica [11]

$$(k_1, k_2, p_1, p_2, k_3).$$

Proces zisťovania parametrov kamery, vrátane koeficientov skreslenia, sa nazýva kalibrácia kamery (*camera calibration*) [22].

## 2.3 Vykresľovací reťazec

Proces vykreslovania trojrozmerných objektov na dvojrozmernú obrazovku v počítačovej grafike pozostáva z viacerých transformácií. Vykreslované objekty sú postupne prevádzané cez niekoľko súradnicových systémov pomocou transformačných matíc.

Abstraktný model, ktorý popisuje sériu krokov potrebných k zobrazeniu trojrozmernej scény zloženej z viacerých objektov, sa nazýva vykresľovací reťazec (*graphics/rendering pipeline*). Vykresľovací reťazec zahŕňa popis prenosu dát na grafickú kartu, výpočet finálnej polohy objektu na obrazovke, rasterizáciu (určenie, ktoré pixely zodpovedajú vektorovo popísaným objektom) a výpočet farby pixelov [19].

Vykresľovací reťazec môže mať rôzne podoby. V tejto sekcii je popísaná verzia, ktorú používa knižnica OpenGL, pretože, ako bude popísané v sekcií 2.4, pri implementácii tejto práce bol použitý framework, ktorý používa rozhranie WebGL, ktoré je založené práve na knižnici OpenGL [21].

Vykreslované objekty sa typicky skladajú z bodov (*vertices*) pospájaných hranami do trojuholníkov [19]. Táto sekcia sa bude zaoberať iba popisom transformácie bodov z lokálneho súradnicového systému do finálnej polohy vo vykreslenom obraze.

Na začiatku vykreslovacieho reťazca sú body v lokálnom súradnicovom systéme (*local/object space*, každý objekt má vlastný súradnicový systém), s homogénnymi súradnicami v tvare  $V_{local} = (x, y, z, 1)^T$ . Potom prechádzajú transformáciami, ktoré sa počítajú násobením súradníc bodu maticami a sú znázornené na obrázku 2.5. Sú to nasledujúce transformácie:

1. Modelová transformácia (*model transformation*). Každý objekt vo vykreslovanej scéne má vlastnú modelovú maticu  $M_{model}$  (*model matrix*), ktorá popisuje jeho pozíciu, orientáciu a veľkosť v scéne. Po modelovej transformácii sú súradnice bodov v súradnicovom systéme scény (*world space*) [7, 19].
2. Pohľadová transformácia (*view transformation*). Prevádzza body zo súradnicového systému scény do súradnicového systému kamery (*view/camera/eye space*). Zodpovedá jej pohľadová matica  $M_{view}$  (*view matrix*), ktorá popisuje polohu a orientáciu kamery v súradnicovom systéme scény [7, 19].
3. Projekcia (*projection transformation*). Je buď ortografická, alebo perspektívna. Prevádzza body zo súradnicového systému kamery do orezávacieho súradnicového systému (*clip space*). Určuje, ktoré body scény budú viditeľné a ktoré nie, pretože sa zobrazia iba body, ktoré budú mať v orezávacom súradnicovom systéme všetky súradnice v intervale  $(-1, 1)$  [19]. Týmto súradniciam sa hovorí aj *normalized device coordinates* (NDC). Oblast v súradnicovom systéme scény, ktorá bude vo finálnom obraze viditeľná, sa nazýva *frustum*. U ortografickej projekcie má tvar kvádra a u perspektívnej projekcie má tvar zrezaného ihlana [7], čo ilustruje obrázok 2.6. Zodpovedá jej projekčná matica (*projection matrix*), ktorá má tvar

$$M_{projection} = \begin{pmatrix} k_1 & 0 & k_2 & 0 \\ 0 & k_3 & k_4 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{-(f+n)}{f-n} & \frac{-2fn}{f-n} \\ 0 & 0 & -1 & 0 \end{pmatrix},$$

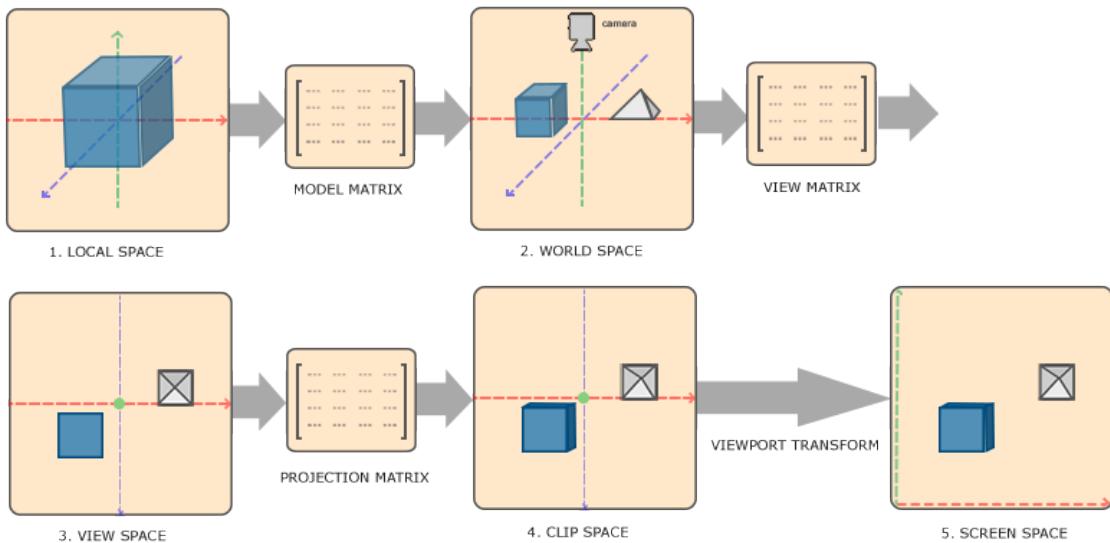
kde  $n$  a  $f$  sú vzdialosti prednej a zadnej orezávacej rovniny (*near plane* a *far plane*, znázornené na obrázku 2.6) [1].

Po vynásobení súradníc bodov projekčnou maticou je potrebné ešte vydeliť ich súradnice v tvare  $(x, y, z, w)^T$  homogénnou zložkou, čím vznikne tvar  $(x/w, y/w, z/w, 1)^T$  aby bolo možné zistiť, či sú všetky súradnice v intervale  $(-1, 1)$ , a teda či bude bod súčasťou výsledného obrazu. Táto operácia sa nazýva perspektívne delenie (*perspective division*) [7].

4. Transformácia do súradnicového systému obrazu (*viewport transform*). Prevádzza body z orezávacieho súradnicového systému do súradnicového systému finálneho obrazu (*screen space*) [7]. Matica, ktorá vykonáva túto transformáciu, sa nazýva *viewport transform matrix* a má tvar

$$M_{viewport} = \begin{pmatrix} \frac{w}{2} & 0 & 0 & \frac{w}{2} \\ 0 & \frac{h}{2} & 0 & \frac{h}{2} \\ 0 & 0 & \frac{f-n}{2} & \frac{f+n}{2} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix},$$

kde  $w$  a  $h$  je výška a šírka obrazu v pixeloch [2].



Obr. 2.5: Transformácie medzi rôznymi súradnicovými systémami, ktoré sú súčasťou vykresľovacieho reťazca. Prevzaté z [7]. [PREKRESLIŤ VEKTOROVО]

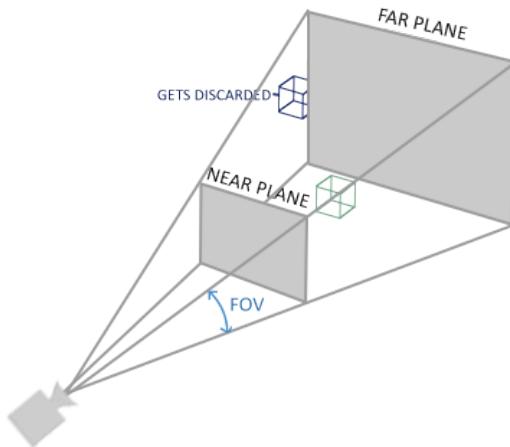
Pozíciu bodu  $V_{local}$  vo finálnom vykreslenom obraze scény je teda možné matematicky vyjadriť ako súčin

$$M_{viewport} \cdot M_{projection} \cdot M_{view} \cdot M_{model} \cdot V_{local}.$$

Transformácia z lokálneho súradnicového systému do NDC prebieha na programovateľnej časti grafickej karty, ktorá sa nazýva *vertex shader* [7].

### Vzťah vykresľovacieho reťazca k dierkovému modelu kamery

Vykresľovací reťazec a dierkový model kamery sú modely, ktoré sú si podobné, pretože sa oba zaoberajú transformáciou trojrozmernej scény do dvojrozmerného obrazu. Používajú sa však



Obr. 2.6: *Frustum* – oblasť v súradnicovom systéme scény, ktorá bude vo finálnom obrazu viditeľná – u perspektívnej projekcie. Prevzaté z [7]. [PREKRESLIŤ VEKTOROVО]

v odlišných oblastiach – dierkový model kamery sa typicky používa v teórii počítačového videnia a vykresľovací reťazec sa týka počítačovej grafiky a zobrazovania trojrozmerných modelov.

Rozdiely a podobnosti oboch modelov je možné zhrnúť týmito bodmi:

- Dierkový model kamery nemá nič zodpovedajúce modelovej transformácii. Zobrazované body sú už od začiatku v rovnakom súradnicovom systéme ako kamera.
- Pohľadová transformácia zodpovedá vonkajším parametrom kamery.
- Vnútorné parametre kamery zodpovedajú projekcii a transformácii do súradnicového systému obrazu. Vykresľovací reťazec má špeciálny medzistupeň – orezávací súradnicový systém, ktorý dierkový model kamery nemá.
- Dierkový model kamery je jednoduchší, pretože na rozdiel od vykresľovacieho reťazca nemá prednú a zadnú orezávaciu rovinu a nerieši prekrývanie objektov. Vykreľovací reťazec ponecháva aj vo finálnych súradničiach bodu v obraze hodnotu  $z$ , teda hĺbkou, aby u prekrývajúcich sa objektov bolo možné zistiť, ktorý z nich je v popredí. Dierkový model kamery nič také nezahŕňa.

Za poznámku stojí, že v oboch modeloch sa vyskytuje termín *projekčná matica*, ale ide o dve rôzne matice.

V rámci tejto práce bolo potrebné skombinovať znalosti z oboch oblastí, pretože súčasťou dodaných dát bola kalibračná matica kamery, pomocou ktorej mali byť dátá zobrazené, ale použitý framework si vyžadoval zadat projekčnú maticu (tú z vykresľovacieho reťazca).

Problém sa dá formulovať nasledovne: je známa projekčná matica (tá z dierkového modelu kamery), ktorá prevádzka body zo súradnicového systému kamery priamo do súradnicového systému obrazu, pričom nepočíta hodnotu hĺbky. Je potrebné vypočítať projekčnú maticu, ktorá bude prevádzkať body zo súradnicového systému kamery do orezávacieho súradnicového systému tak, aby následne po automatickom prevode do súradnicového systému obrazu výsledný obraz zodpovedal zadanej projekčnej matici. Rozmery  $w \times h$  výsledného obrazu sú známe.

Riešenie je možné matematicky odvodiť. Známa projekčná matica, ktorá prevádzza body priamo do súradnicového systému obrazu, má tvar

$$P = \begin{pmatrix} f_x & 0 & p_x & 0 \\ 0 & f_y & p_y & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

Potrebujeme nájsť maticu  $M_{projection}$  takú, aby platila rovnosť

$$M_{viewport} \cdot M_{projection} \cdot V_{view} = P \cdot V_{view},$$

teda parametre  $k_1, k_2, k_3$  a  $k_4$  také, aby platila rovnosť

$$\begin{pmatrix} \frac{w}{2} & 0 & 0 & \frac{w}{2} \\ 0 & \frac{h}{2} & 0 & \frac{h}{2} \\ 0 & 0 & \frac{f-n}{2} & \frac{f+n}{2} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} k_1 & 0 & k_2 & 0 \\ 0 & k_3 & k_4 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{-(f+n)}{f-n} & \frac{-2fn}{f-n} \\ 0 & 0 & -1 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f_x & 0 & p_x & 0 \\ 0 & f_y & p_y & 0 \\ ? & ? & ? & ? \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Otázniky pridané do matice  $P$  zastupujú výpočet súradnice  $z$ , ktorý pôvodná matica neobsahovala, ale pri vykreslovaní trojrozmernej scény v počítačovej grafike je nutný.

Rovnosť zjednodušíme

$$\begin{pmatrix} \frac{w}{2} & 0 & 0 & \frac{w}{2} \\ 0 & \frac{h}{2} & 0 & \frac{h}{2} \\ 0 & 0 & \frac{f-n}{2} & \frac{f+n}{2} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} k_1x + k_2z \\ k_3y + k_4z \\ \frac{-(f+n)}{f-n}z + \frac{-2fn}{f-n} \\ -z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f_x x + p_x z \\ f_y y + p_y z \\ ?z+? \\ z \end{pmatrix},$$

vykonáme delenie homogénnou súradnicou

$$\begin{pmatrix} \frac{w}{2} & 0 & 0 & \frac{w}{2} \\ 0 & \frac{h}{2} & 0 & \frac{h}{2} \\ 0 & 0 & \frac{f-n}{2} & \frac{f+n}{2} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} -k_1 \frac{x}{z} - k_2 \\ -k_3 \frac{y}{z} - k_4 \\ \frac{(f+n)}{f-n} + \frac{2fn}{z(f-n)} \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f_x \frac{x}{z} + p_x \\ f_y \frac{y}{z} + p_y \\ ? + \frac{?}{z} \\ 1 \end{pmatrix}$$

a znova zjednodušíme

$$\begin{pmatrix} \frac{w}{2}(-k_1 \frac{x}{z} - k_2) + \frac{w}{2} \\ \frac{h}{2}(-k_3 \frac{y}{z} - k_4) + \frac{h}{2} \\ \frac{f-n}{2}(\frac{(f+n)}{f-n} + \frac{2fn}{z(f-n)}) + \frac{f+n}{2} \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f_x \frac{x}{z} + p_x \\ f_y \frac{y}{z} + p_y \\ ? + \frac{?}{z} \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} -k_1 \frac{w}{2} \frac{x}{z} - k_2 \frac{w}{2} + \frac{w}{2} \\ -k_3 \frac{h}{2} \frac{y}{z} - k_4 \frac{h}{2} + \frac{h}{2} \\ f + n + \frac{f+n}{z} \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f_x \frac{x}{z} + p_x \\ f_y \frac{y}{z} + p_y \\ ? + \frac{?}{z} \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} -k_1 \frac{w}{2} \frac{x}{z} + \frac{w}{2}(1 - k_2) \\ -k_3 \frac{h}{2} \frac{y}{z} + \frac{h}{2}(1 - k_4) \\ f + n + \frac{f+n}{z} \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f_x \frac{x}{z} + p_x \\ f_y \frac{y}{z} + p_y \\ ? + \frac{?}{z} \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Z toho vyplýva, že parametre  $n$  a  $f$  je možné si zvoliť ľubovoľne, pretože ich zadaná matica nedefinuje, a že musí platiť

$$\begin{aligned} -k_1 \frac{w}{2} &= f_x, & \frac{w}{2}(1 - k_2) &= p_x, \\ -k_3 \frac{h}{2} &= f_y, & \frac{h}{2}(1 - k_4) &= p_y, \end{aligned}$$

a teda sme dospeli k hľadanému vyjadreniu parametrov  $k_1, k_2, k_3$  a  $k_4$

$$\begin{aligned} k_1 &= -\frac{2f_x}{w}, & k_2 &= 1 - \frac{2p_x}{w}, \\ k_3 &= -\frac{2f_y}{h}, & k_4 &= 1 - \frac{2p_x}{w}. \end{aligned}$$

Hľadaná projekčná matica má teda tvar

$$M_{projection} = \begin{pmatrix} -\frac{2f_x}{w} & 0 & 1 - \frac{2p_x}{w} & 0 \\ 0 & -\frac{2f_y}{h} & 1 - \frac{2p_x}{w} & 0 \\ 0 & 0 & \frac{-(f+n)}{f-n} & \frac{-2fn}{f-n} \\ 0 & 0 & -1 & 0 \end{pmatrix}.$$

## 2.4 Framework deck.gl a jeho nadstavba Pydeck

Pri vývoji webovej aplikácie pre vizualizáciu väčšieho množstva dát, u ktorej má vykreslovanie prebiehať na strane klienta, teda vo webovom prehliadači, sa hodí priamo či nepriamo použiť niektorý z frameworkov pre zobrazovanie dát v jazyku JavaScript.

Takým vhodným frameworkom je napríklad deck.gl, ktorý je určený na zobrazovanie veľkých sád dát. Je zameraný najmä na zobrazovanie geografických dát mapových podkladov, ale hodí sa aj na iné typy dát. Vyznačuje sa vysokou presnosťou a výkonnosťou. Pre akceleráciu využíva rozhrania WebGPU a WebGL2 [13].

Vizualizácia dát v deck.gl sa skladá z dvoch základných časťí:

- **Vrstvy (Layers).** Do vrstiev sa ukladajú zobrazované dátá. Framework deck.gl ponúka vyše 30 preddefinovaných typov vrstiev, ktoré zodpovedajú rôznym často sa vyskytujúcim typom dát. Pre túto prácu je významná najmä vrstva **PointCloudLayer**, ktorá je určená na zobrazenie mračna bodov, a vrstva **PathLayer**, ktorá je určená na zobrazenie trás.
- **Pohľad (View).** Definuje vlastnosti kamery, napríklad zorné pole a prednú a zadnú orezávaciu rovinu (*near plane* a *far plane*). Je možné buď určiť všetky tieto vlastnosti osobitne, alebo rovno zadať vypočítanú projekčnú maticu. Časť **ViewState** určuje polohu a orientáciu kamery, pričom u orientácie je možné určiť iba dva uhly (*bearing* a *pitch*). Typ pohľadu definuje spôsob interakcie vizualizácie s používateľom, napríklad pre zobrazenie trate z pohľadu strojvedúceho je ideálny typ **FirstPersonView**.

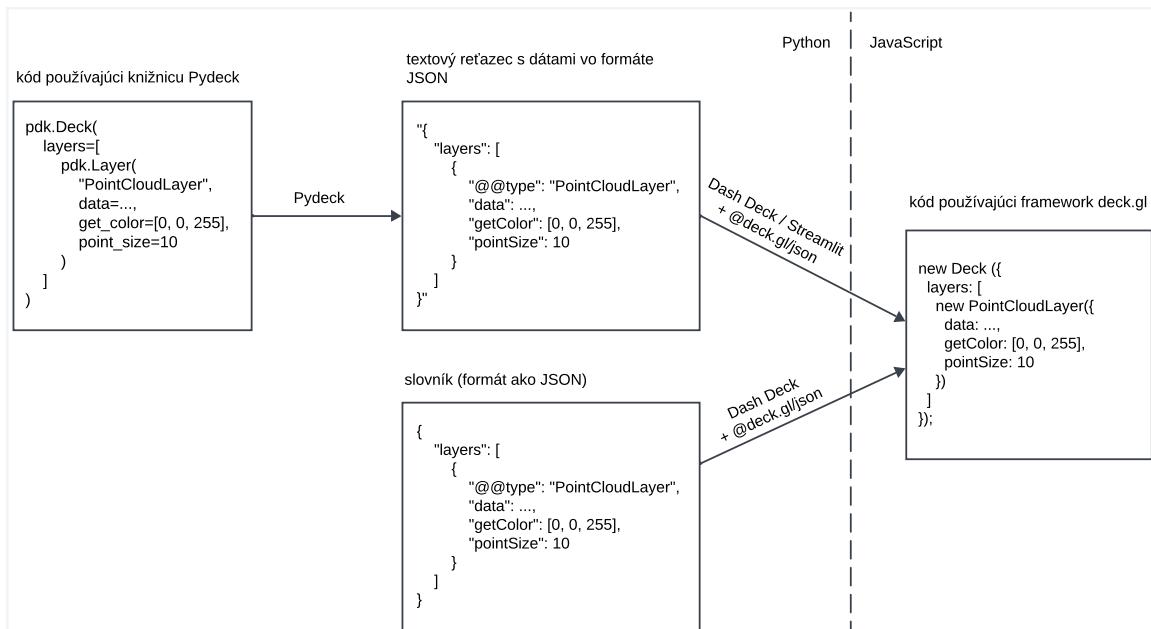
To, že sa deck.gl na vizualizáciu dát z mobilného mapovacieho systému naozaj hodí, dokazujú ukážky na jeho webových stránkach. Použiteľnosť vrstvy **PointCloudLayer** demonštruje plynulá animácia mračna vyše 800 000 bodov.

Na webových stránkach deck.gl sa nachádza aj galéria projektov vytvorených pomocou tohto frameworku. Medzi nimi je Autonomous Visualization System (AVS), toolkit pre

vývoj webových aplikácií pre vizualizáciu dát z autonómnych vozidiel [24]. Na webových stránkach tohto projektu je ukážka takej aplikácie, ktorá je podobná aplikácii vyvájanej v rámci tejto práce. Bližší popis AVS sa nachádza v sekciu 2.7.

Hoci je framework deck.gl primárne určený pre použitie v Javascripte, je možné ho použiť aj v jazyku Python, a to pomocou knižnice **Pydeck**. Tá je pomerne jednoduchá a podstatou jej činnosti je, že prevedie kód napísaný v jazyku Python do formátu JSON. Framework deck.gl má totiž modul @deck.gl/json, ktorý prijíma reprezentáciu vizualizácie vo formáte JSON a transformuje ju do javascriptového kódu (na definície funkcií a deck.gl objektov)<sup>1</sup>.

Knižnica Pydeck je dobrým prostriedkom na vytvorenie jednoduchých vizualizácií, s ktorými môže používateľ interagovať pohybmi myši. Jej možnosti sú však oproti pôvodnému frameworku deck.gl veľmi obmedzené. Nie je vhodná na vytváranie zložitejších animácií s veľkým množstvom dát, pretože sa aj po tej najmenšej zmene musia dátá a definícia vizualizácie nanovo prevádztať do formátu JSON a následne na javascriptový kód (obrázok 2.7), čo je veľmi časovo náročné.



Obr. 2.7: Schéma vzťahov medzi technológiami Pydeck, Dash Deck a deck.gl a transformácií, ktorými prechádza definícia zobrazenia.

## 2.5 Nastavenie polohy kamery vo frameworku deck.gl

Súčasťou dodaných dát z mobilného mapovacieho systému boli rotácie a translácie kamery. Pre nastavenie polohy vo frameworku deck.gl existujú dve možnosti:

1. Aplikovať transformáciu na dátu a nechať kameru v počiatku súradnicového systému, prípadne v nejakom inom pevnom bode.
2. Nechať dátu v pôvodnom stave a aplikovať všetky transformácie iba na kameru.

<sup>1</sup>Ukážka rozhrania modulu @deck.gl/json je na <https://deck.gl/playground>.

Je zrejmé, že pre dosiahnutie rovnakého výsledku musí byť transformácia použitá v druhom prípade inverzná k tej, ktorá je použitá v tom prvom.

Bližším popisom a zhodnotením výhod a nevýhod týchto dvoch metód sa zaoberejú nasledujúce dve podsekcie.

### Aplikovanie transformácií na dátá

Ako bolo zmienené v sekcií 2.4, dátá sa vo frameworku deck.gl členia do vrstiev. Každej vrstve je potom potrebné priradiť pole s dátami a definovať pre ňu takzvané prístupové funkcie (*data accessors*), ktoré určujú, akým spôsobom sa z pola s dátami získa poloha a farba prvku. Napríklad u vrstvy *PointCloudLayer* je potrebné definovať funkciu *getPosition* pre získanie polohy bodu a *getColor* pre výpočet farby bodu [13].

Práve vo funkciu *getPosition* je možné aplikovať na polohu bodu ľubovoľnú transformáciu.

Napríklad v prípade, že je potrebné posunúť kamery v mračne bodov o 10 jednotiek v kladnom smere po osi x, by bolo možné vykonať túto transformáciu pomocou funkcie *getPosition* tak, že by sa posunul každý bod po osi x o 10 jednotiek v zápornom smere. V prípade, že by bol v poli dát každý bod vo formáte [x, y, z, intenzita], by potom funkcia *getPosition* vyzerala takto:

```
function getPosition(d) {  
    return [d[0] - 10, d[1], d[2]];  
}
```

Výhodou tohto prístupu je, že je možné vykonať ľubovoľnú transformáciu, pretože do funkcie možno napísať akýkoľvek kód.

Velkou nevýhodou je časová náročnosť, pri zmene polohy kamery sa totiž musí prepočítať poloha každého bodu. Tieto výpočty sa vykonávajú na procesore a výsledky sa následne nahrávajú na grafickú kartu. To konštatuje aj samotná dokumentácia frameworku deck.gl, kde sa píše, že kľúčom k tvorbe výkonných aplikácií je minimalizácia aktualizácií vrstiev, pri ktorých dochádza k prepočítavaniu dát a ich opäťovnému nahrávaniu na grafickú kartu. Taktiež je tam uvedené, že prístupové funkcie by mali byť čo najtriviálnejšie, pretože sa počítajú pre každú položku v dátach, t. j. pre každý bod v mračne bodov, a teda sa každé pridanie operácií naviac výrazne prejaví na výkonnosti. 99% procesorového času venovaného aktualizácií dát vrstvy sa strávi práve volaním prístupových funkcií [14].

### Aplikovanie transformácií na kamery

Meniť polohu a orientáciu kamery je v deck.gl možné pomocou troch parametrov: *position*, *bearing* a *pitch* [13]. To sú rotácie iba podľa dvoch osí, a teda nie je možné dosiahnuť všeobecnú rotáciu – chýba možnosť nastaviť rotáciu okolo tretej osi, takzvaný *roll* uhol.

V dokumentácii deck.gl je popísaná aj trieda *Viewport*, u ktorej je možné namiesto parametrov *position*, *bearing* a *pitch* nastaviť maticu pohľadu *viewMatrix*, čo znamená možnosť použiť akýkoľvek rotáciu. Problém je však v tom, že sa v dokumentácii už nikde nepíše, ako túto triedu použiť. Ide teda o nezrovnalosť, pravdepodobne pozostatok z predchádzajúcich verzií deck.gl, kde táto možnosť bola, ale medzičasom bola zrušená. V aktuálnej verzii je možné túto maticu už iba prečítať, ale nie nahradiť vlastnou.

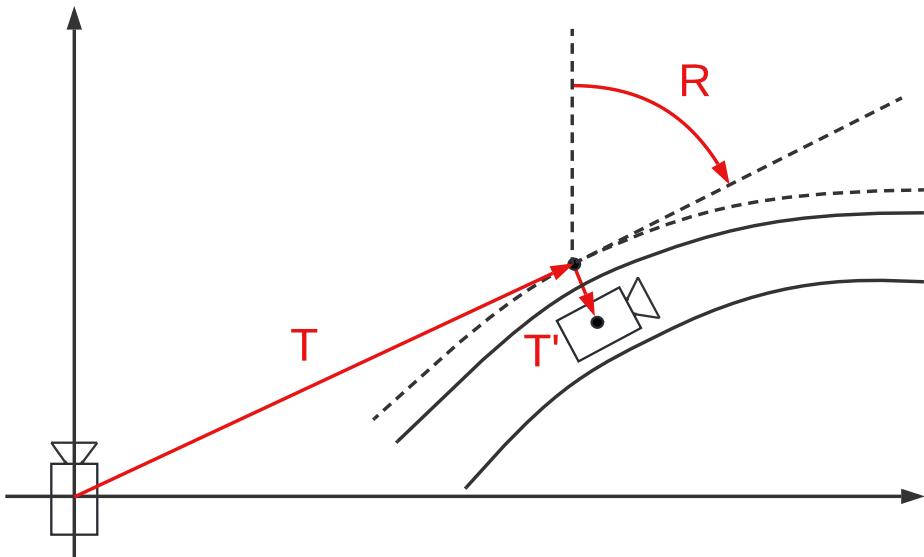
Nevýhodou tohto spôsobu nastavenia polohy kamery teda je, že sa nedá nastaviť *roll* uhol. Tento problém je však možné vyriešiť trikom, a to otočením HTML elementu *canvas*, do ktorého deck.gl vykresluje výsledné zobrazenie, pomocou CSS vlastnosti *transform*.

Za poznámkou tiež stojí, že ak potrebujeme na kameru aplikovať nejakú zložitejšiu transformáciu než iba jednu rotáciu a posunutie, tak je potrebné odvodiť vzorce, ktorými sa táto zložitejšia transformácia prevedie na parametre **position**, **bearing** a **pitch**. Konkrétnym prípadom, ktorý bolo potrebné vyriešiť v tejto práci, sa zaoberá nasledujúca kapitola.

Veľkou výhodou naopak je, že na rozdiel od predchádzajúceho spôsobu nedochádza k žia-nym aktualizáciám vrstiev, teda nie je potrebné prepočítavať polohy bodov na procesore ani ich znova nahrávať na grafickú kartu. Tým sa výrazne zvýší výkonnosť.

### Upresnenie polohy kamery

Experimentmi s dodanými dátami sa zistilo, že ak je mračno bodov zobrazené presne podľa dodaných údajov o polohe a parametroch kamery, výsledné zobrazenie nesedí presne na záber z kamery. Aby naozaj sedelo, je potrebné pridať isté posunutie kamery. Taká situácia je zjednodušene znázornená na obrázku 2.8 – je zadaná translácia  $T$  a rotácia  $R$ , ale kameru je ešte potrebné posunúť doprava transláciou  $T'$ .



Obr. 2.8: Zjednodušený príklad situácie, kedy je potrebné kombinovať viacero transformácií kamery. Je k dispozícii translácia  $T$  a rotácia  $R$ , ale kameru je ešte potrebné posunúť doprava transláciou  $T'$ , aby bola v strede koľajníc.

Ak by bolo pri implementácii v `deck.gl` možné použiť aplikovanie transformácií na dátu, mal by tento problém jednoduché riešenie: z translácie  $T$  a rotácie  $R$  sa zloží transformačná matica, ktorá sa použije v prístupovej funkcií, a translácia  $T'$  sa priamo použije ako poloha kamery.

Ak však tento prístup nie je vhodný, napríklad z dôvodu horšieho výkonu, je nutné nájsť transláciu  $T_V$  a rotáciu  $R_V$  tak, aby platil vzťah

$$TRT' = T_VR_V.$$

Transformácie  $T_V$  a  $R_V$  sa potom už totiž dajú priamo previesť na parametre **position**, **bearing** a **pitch** (na prevod rotácie na **bearing** a **pitch** sa dá použiť napríklad trieda `Rotation` z knižnice `scipy`).

Nech

$$T = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & t_1 \\ 0 & 1 & 0 & t_2 \\ 0 & 0 & 1 & t_3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad R = \begin{pmatrix} r_{11} & r_{12} & r_{13} & 0 \\ r_{21} & r_{22} & r_{23} & 0 \\ r_{31} & r_{32} & r_{33} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad T' = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & t'_1 \\ 0 & 1 & 0 & t'_2 \\ 0 & 0 & 1 & t'_3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix},$$

$$T_V = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & t_{v1} \\ 0 & 1 & 0 & t_{v2} \\ 0 & 0 & 1 & t_{v3} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \text{a} \quad R_V = \begin{pmatrix} r_{v11} & r_{v12} & r_{v13} & 0 \\ r_{v21} & r_{v22} & r_{v23} & 0 \\ r_{v31} & r_{v32} & r_{v33} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Potom

$$TRT' = \begin{pmatrix} r_{11} & r_{12} & r_{13} & t'_1 r_{11} + t'_2 r_{12} + t'_3 r_{13} + t_1 \\ r_{21} & r_{22} & r_{23} & t'_1 r_{21} + t'_2 r_{22} + t'_3 r_{23} + t_2 \\ r_{31} & r_{32} & r_{33} & t'_1 r_{31} + t'_2 r_{32} + t'_3 r_{33} + t_3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

a

$$T_V R_V = \begin{pmatrix} r_{v11} & r_{v12} & r_{v13} & t_{v1} \\ r_{v21} & r_{v22} & r_{v23} & t_{v2} \\ r_{v31} & r_{v32} & r_{v33} & t_{v3} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Z toho vyplýva, že musí platiť  $R_V = R$  a

$$\begin{pmatrix} t_{v1} \\ t_{v2} \\ t_{v3} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} t'_1 r_{11} + t'_2 r_{12} + t'_3 r_{13} + t_1 \\ t'_1 r_{21} + t'_2 r_{22} + t'_3 r_{23} + t_2 \\ t'_1 r_{31} + t'_2 r_{32} + t'_3 r_{33} + t_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} r_{v11} & r_{v12} & r_{v13} \\ r_{v21} & r_{v22} & r_{v23} \\ r_{v31} & r_{v32} & r_{v33} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} t'_1 \\ t'_2 \\ t'_3 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} t_1 \\ t_2 \\ t_3 \end{pmatrix}.$$

Tým sme našli hľadanú transláciu  $T_V$  a rotáciu  $R_V$ .

## 2.6 Frameworky pre tvorbu webových aplikácií

Kedže hlavným cieľom práce bolo vytvoriť aplikáciu v jazyku Python, a to ideálne webovú, bolo potrebné preskúmať existujúce technológie, ktoré to umožňujú.

### Porovnanie frameworkov Streamlit a Dash

Streamlit a Dash sú frameworky, ktoré majú rovnaké zameranie: oba slúžia na tvorbu webových aplikácií pre prácu s dátami (*data apps*) v jazyku Python. Dash je oproti Streamlitu na nižšej úrovni abstrakcie, pretože sám o sebe nemá žiadnen vizuálny štýl a mnohé jeho komponenty sa priamo mapujú na HTML elementy, napríklad `dash.html.Div` a `dash.html.H1` [16, 18].

Oba frameworky majú podporu pre Pydeck, u Streamlitu je priamo k dispozícii element `st.pydeck_chart` a Dash má na tento účel vytvorenú prídavnú knižnicu **Dash Deck**. Ukázalo sa však, že `st.pydeck_chart` podporuje iba pohľad `MapView`, ktorý je určený na zobrazenie dát na mape a nedá sa použiť na perspektívne zobrazenie bodov v trojrozmernom priestore. Preto je pre účely tejto práce element `st.pydeck_chart` prakticky nepoužiteľný.

Dash Deck má navyše tú výhodu, že umožňuje vynechať Pydeck a definovať zobrazenie iba pomocou slovníkov so štruktúrou zodpovedajúcou tej, ktorú vyžaduje modul @deck.gl/json, čo je tiež znázornené na obrázku 2.7. To trochu zefektívni vykonávanie zmien vo vizualizácii, keďže taká reprezentácia umožní jednoduchšie vykonávanie úprav.

Z týchto dôvodov bol pre implementáciu zvolený framework Dash, ktorý je podrobnejšie popísaný v nasledujúcej podsekcii.

## Popis frameworku Dash

Dash je framework, ktorý umožňuje tvorbu webových aplikácií v jazyku Python. Interne používa na vytváranie používateľského rozhrania framework React [16]. Princíp jeho fungovania je nasledovný: kód aplikácie sa spúšta v rámci HTTP servera a generuje HTML dokument a skripty v jazyku JavaScript, ktoré server odošle klientovi. Tieto skripty následne komunikujú sa serverom, čím sa zabezpečuje funkcionality aplikácie. Server je bezstavový a neuchováva si žiadne informácie o klientoch.

Kód webovej aplikácie napísanej s využitím frameworku Dash sa skladá z dvoch základných častí: komponentov a callbackov.

*Komponenty* sú prvky používateľského rozhrania, ktoré sa skladajú do stromovej štruktúry. Je možné použiť komponenty priamo zodpovedajúce HTML elementom (Dash HTML Components), komponenty z knižnice Dash Core Components (napríklad Graph, Input, Tabs, Upload) a ďalšie špeciálne komponenty [16].

Pre túto prácu je významný komponent sklad (**Store**) z knižnice Dash Core Components, ktorý umožňuje uložiť dátá na strane klienta. Hodí sa na uloženie dát, ktoré sa následne zobrazujú pomocou frameworku deck.gl.

Ďalej je možné použiť knižnicu **Dash Bootstrap Components** (DBC), ktorá poskytuje ďalšie komponenty, ikony, lepšie možnosti pre rozloženie stránky, a v neposlednom rade vizuálne štýly [8].

Tam, kde nestacia štýly a možnosti rozloženia stránky z DBC, je možné u komponentov dodefinovať vlastné pravidlá v jazyku CSS.

*Callbacky* vytvárajú funkcionality aplikácie. Každý callback je funkcia, ktorá má vstupy a výstupy. Vstupy a výstupy sú vždy atribúty konkrétnych komponentov. Callback sa zavolá na začiatku behu aplikácie (táto vlastnosť sa dá zrušiť) a potom vždy, keď sa zmení niekterý z jeho vstupov. Callback môže mať aj špeciálne vstupy typu **State**, ktorých zmena callback nespustí. Platí obmedzenie, že každý atribút komponentu môže byť výstupom maximálne jedného callbacku [16]. U vstupov žiadne obmedzenia nie sú.

Existujú dva typy callbackov.

- Obyčajné callbacky. Sú napísané v jazyku Python. Klient má iba informáciu o ich vstupoch a výstupoch. Keď sa zmení niekterý zo vstupov, klient pošle na server požiadavok obsahujúci hodnoty všetkých vstupov. Server spustí kód callbacku a pošle klientovi odpoveď, ktorá obsahuje hodnoty všetkých výstupov.
- Klientske callbacky. Sú napísané v jazyku JavaScript. Klient má k dispozícii celý kód callbacku. Keď sa zmení niekterý zo vstupov, klient vykoná kód callbacku bez akejkoľvek komunikácie so serverom.

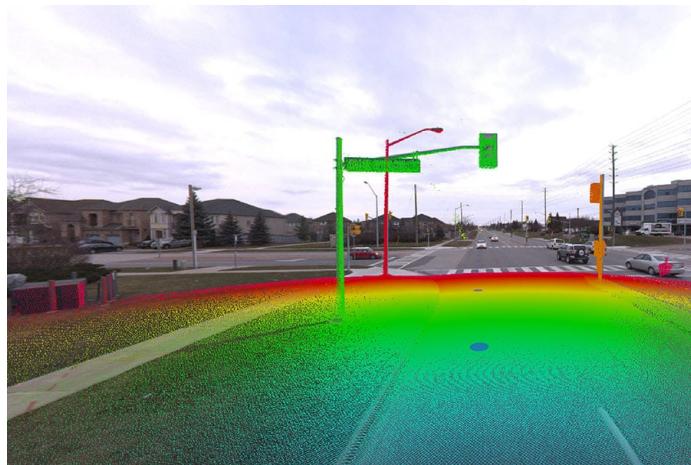
Je zrejmé, že klientske callbacky sú efektívnejšie než tie obyčajné, pretože ich nespomaľuje rézia komunikácie so serverom. Najvýraznejšie sa to prejaví vtedy, keď vstupy alebo výstupy obsahujú veľké množstvo dát.

K aplikácii vytvorenej pomocou frameworku Dash je možné pridať vlastné štýlové predpisy a skripty alebo moduly v jazyku JavaScript. Je potrebné uložiť ich do priečinka s názvom `assets` v koreňovom priečinku aplikácie. Rovnako je nutné postupovať aj pri vkladaní obrázkov a videí. Všetky štýlové predpisy, skripty a moduly z priečinka `assets` Dash automaticky načítava a pripája k aplikácii [16].

## 2.7 Existujúce riešenia

Existujúce systémy podobné vyvájanému systému by sa dali rozdeliť do dvoch kategórií.

Prvou kategóriu sú systémy určené na vizualizáciu dát z mobilných mapovacích systémov. Bývajú väčšinou komerčné a zobrazujú dátá agregované a spojené do väčších celkov. Príkladom môže byť napríklad robustná platforma Orbit od spoločnosti Bentley [5]. Na jej webovej stránke sa však nachádza aj ukážka zobrazenia, ktoré má veľmi blízko k aplikácii vyvájanej v rámci tejto práce, pretože zobrazuje mračno bodov ako vrstvu nad záznamom z kamery (obr. 2.9).

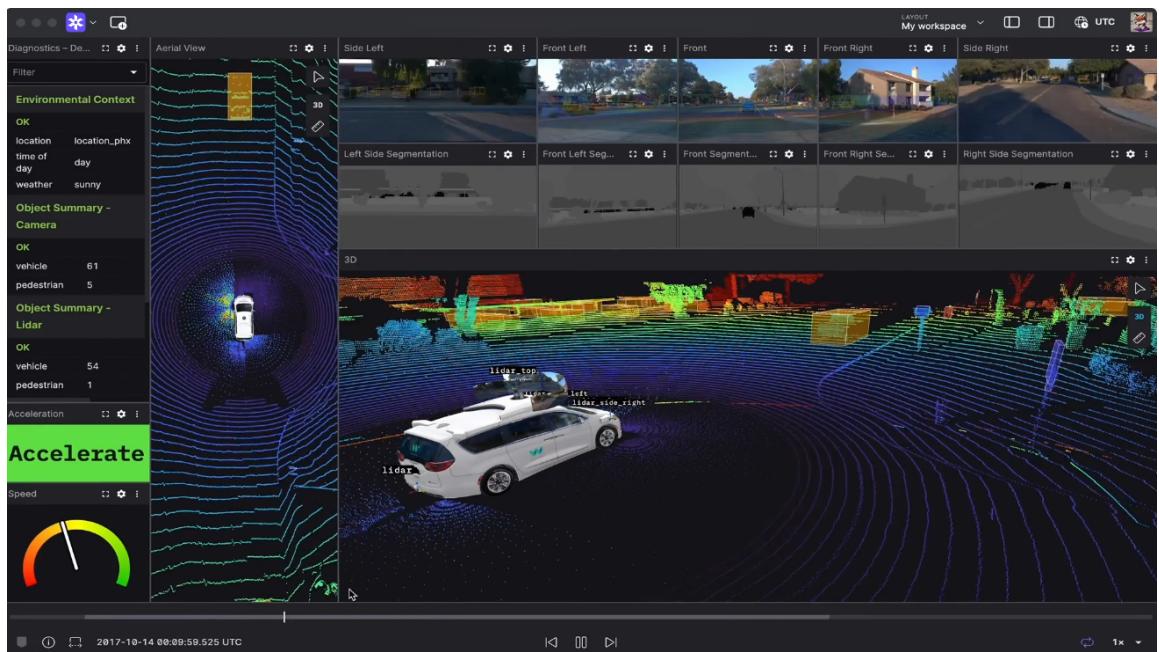


Obr. 2.9: Ukážka z webovej stránky platformy Orbit, na ktorej je mračno bodov zobrazené ako vrstva nad záznamom z kamery. Prevzaté z [5].

Druhou kategóriou sú systémy zamerané na vizualizáciu dát z autonómnych vozidiel a robotov, ktoré taktiež často zobrazujú mračno bodov, záznam z kamery a vektorové dátá, ale sú zamerané skôr na zobrazenie dát v reálnom čase.

Sem patrí napríklad Autonomous Visualization System (AVS), toolkit pre vývoj webových aplikácií pre vizualizáciu dát z autonómnych vozidiel, ktorý sa skladá z dvoch časťí: prenosového protokolu XVIZ a toolkitu pre vizualizáciu dát streetscape.gl [24]. Ukážka aplikácie vytvorenej pomocou toolkitu AVS na webových stránkach tohto projektu je veľmi podobná ukážke na stránkach komerčnej platformy Foxglove, ktorá vizualizuje dátá z robotov a autonómnych systémov (obr. 2.10) [9]. Obe zobrazujú dátá z autonomného vozidla, ktoré sa skladajú z neagregovaného mračna bodov, vektorových označení ostatných identifikovaných vozidiel a záznamu z kamery v osobitnom okne.

Okrem toho ešte existuje množstvo komerčných aj voľne dostupných nástrojov, ktoré sú zamerané na zobrazenie a prácu s mračnami bodov, z ktorých niektoré dokážu zobraziť aj vektorové dátá, ako napríklad program CloudCompare.



Obr. 2.10: Ukážka z webovej stránky platformy Foxglove, ktorá zobrazuje lidarové a kamerové dátá z autonómneho automobilu spoločne s vektorovými dátami. Prevzaté z [9].

## Kapitola 3

# Návrh aplikácie

Cieľom tejto práce bolo vytvoriť používateľskú aplikáciu. Výsledná aplikácia mala byť webová, aby ju bolo možné spustiť jednoducho pomocou webového prehliadača. Čo sa týka funkcionality, mala by splňať nasledujúce body:

- Zobrazenie dát z mobilného mapovacieho systému. Tieto dátá sú tvorené mračnom bodov z lidaru, kamerovým záznamom, údajmi o pohybe vlaku a ďalšími vektorovými dátami a mali by byť zobrazené z pohľadu strojvedúceho vlaku.
- Umožniť používateľovi vybrať si konkrétnu pozíciu vlaku alebo prehrať si animáciu pohybu vlaku s nastaviteľnou rýchlosťou.
- Umožniť používateľovi nahrať súbory s dátami na zobrazenie: súbor s mračnom bodov, video z kamery na čele vlaku, súbor s vektorovými dátami, textové súbory s údajmi o pohybe vlaku – pole translácií, pole rotácií a pole zodpovedajúcich časových razítok.
- Zobrazovať dva typy dát z lidaru:
  - *real-time* – malé, postupne nasnímané kusy mračna bodov s časovými razítkami,
  - *postprocess* – jedno celistvé mračno bodov, ktoré vzniklo ich spojením.

(U oboch typov ide o agregované dátá – všetky body sú v jednej spoločnej súradnicovej sústave). Umožniť používateľovi prepínať medzi týmito dvoma typmi.

- Poskytnúť používateľovi možnosti prispôsobenia zobrazenia, ako napríklad zmeny viditeľnosti jednotlivých vrstiev (mračno bodov, vektorové dátá, kamerový záznam) a základné nastavenia zobrazenia mračna bodov (rôzne farebné škály podla intenzity, veľkosť a priehľadnosť bodov, zobrazenie bodov len do určitej vzdialenosťi) aj vektorových dát (farba a hrúbka čiar).
- Mať prepínač na zapnutie a vypnutie skreslenia mračna bodov a vektorových dát podľa parametrov skreslenia kamery.
- Zobrazovať prejazdný profil vlaku v predikovanej polohe v rôznych vzdialenosťach pred vlakom – 25, 50, 75 a 100m. Zobrazovať aj čiaru spájajúcu predikované polohy. (Súbory s predikovanými polohami sú súčasťou dát, ktoré aplikácia načítava.)

### 3.1 Návrh používateľského rozhrania

Pri návrhu používateľského rozhrania aplikácie bolo prioritou zobrazenie vizualizácie ako hlavnej časti aplikácie na čo najväčšej ploche a tiež tak, aby bola viditeľná vo všetkých stavoch.

Z ovládacích prvkov sú za najdôležitejšie považované prvky pre zmenu polohy vlaku, ktoré sú umiestnené v spodnom paneli. Všetky ostatné ovládacie prvky sú skryté v bočnom paneli, ktorý sa dá vysunúť tlačítkom v ľavom hornom rohu, a sú rozdelené do troch záložiek – nahrávanie dát, prispôsobenie zobrazenia a samostatná záložka pre prejazdný profil. Celkový návrh vzhľadu je na obrázku 3.1.

Hlavnou ideou návrhu je používanie čo najviac štandardných prvkov, aby sa v aplikácii používateľia lahko zorientovali. Tomu napomáha aj použitie knižnice Bootstrap, ktorá je u webových aplikácií veľmi často používaná, a preto budú jej prvky pravdepodobne pre používateľov intuitívne.

Pre používateľskú prívetivosť by mala aplikácia splňať nasledujúce body:

1. všeobecné vlastnosti:

- intuitívnosť,
- responzívny design,
- hladký beh animácií,
- možnosť exportu a importu nastavení zobrazenia,
- svetlý aj tmavý režim,
- kompatibilita s rôznymi prehliadačmi, prípadnú nekompatibilitu používateľovi ohlásiť,

2. v záložke „Dáta“:

- prehľadné zobrazenie, aké dátá boli nahrané, možnosť ich nahradenia inými dátami,
- zobrazenie indikátoru, že práve prebieha nahrávanie dát.

### 3.2 Problém nahrávania dát do aplikácie

Dáta, ktoré má vyvíjaná webová aplikácia zobrazovať, sú rozdelené do väčšieho množstva súborov rôznych typov. Nahrávať ich do aplikácie klasickým spôsobom po jednom či po nejakých skupinách by bolo súčasťou možné, ale pre používateľov časovo náročné a veľmi nepraktické.

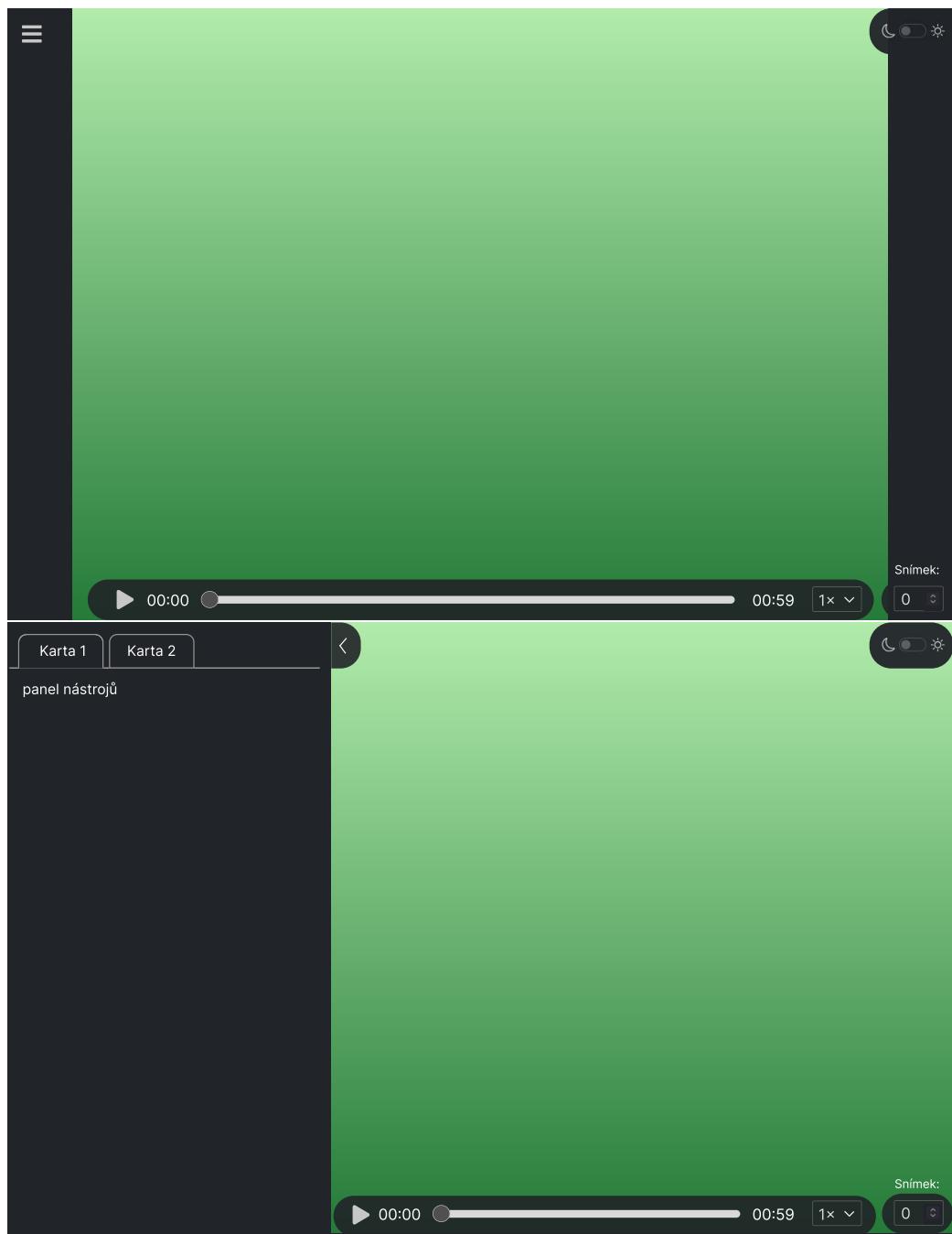
Kedže je aplikácia určená úzkej cieľovej skupine používateľov, môžeme si dovoliť predpokladať, že používateľ bude buď spúšťať server webovej aplikácie lokálne, alebo bude mať k serveru aspoň prístup. Za tohto predpokladu má problém s nahrávaním dát veľmi elegantné riešenie, a tým je **projektový súbor**, teda textový súbor, v ktorom sú špecifikované cesty k dátovým súborom uloženým na serveri. Používateľovi stačí nahrať tento súbor a aplikácia podľa neho automaticky nahrá všetky potrebné dátové súbory.

Presný formát projektového súboru bolo potrebné navrhnúť. Kompletný návrh je uvedený v prílohe A. Bol zvolený formát TOML, ktorý je jednoduchý, praktický a dobre čitateľný [23]. U dátových súborov, ktorých môže byť rôzny počet, napríklad súbory s dátami

z lidaru, sa do projektového súboru uvedie, v akom priečinku sa nachádzajú, ako sú pomenované a koľko ich je. Predpokladá sa, že sú tieto súbory jednotne pomenované a očíslované (napríklad `pcd_0.pcd`, `pcd_1.pcd`, ...).

Keby však bol projektový súbor jediným možným spôsobom nahrávania dát do aplikácie, malo by to isté nevýhody – napríklad pre vyskúšanie zmeny v jednom dátovom súbore by bolo potrebné meniť projektový súbor a znova ho nahrávať.

Preto by mala výsledná aplikácia kombinovať oba prístupy, projektový súbor aj klasické nahrávanie dát. Pre jednoduchosť a prístupnosť by mala umožniť nahranie základných súborov klasickým spôsobom. Naopak pre pokročilejšie použitie by mala mať možnosť nahrania projektového súboru, podľa ktorého by mala nahrať všetky špecifikované dátové súbory. Potom by mal používateľ prehľadne vidieť všetky nahrané súbory a mať možnosť tieto súbory jednotlivo ľubovoľne nahradzovať inými súbormi.



Obr. 3.1: Návrh používateľského rozhrania aplikácie vytvorený pomocou nástroja Figma.

## Kapitola 4

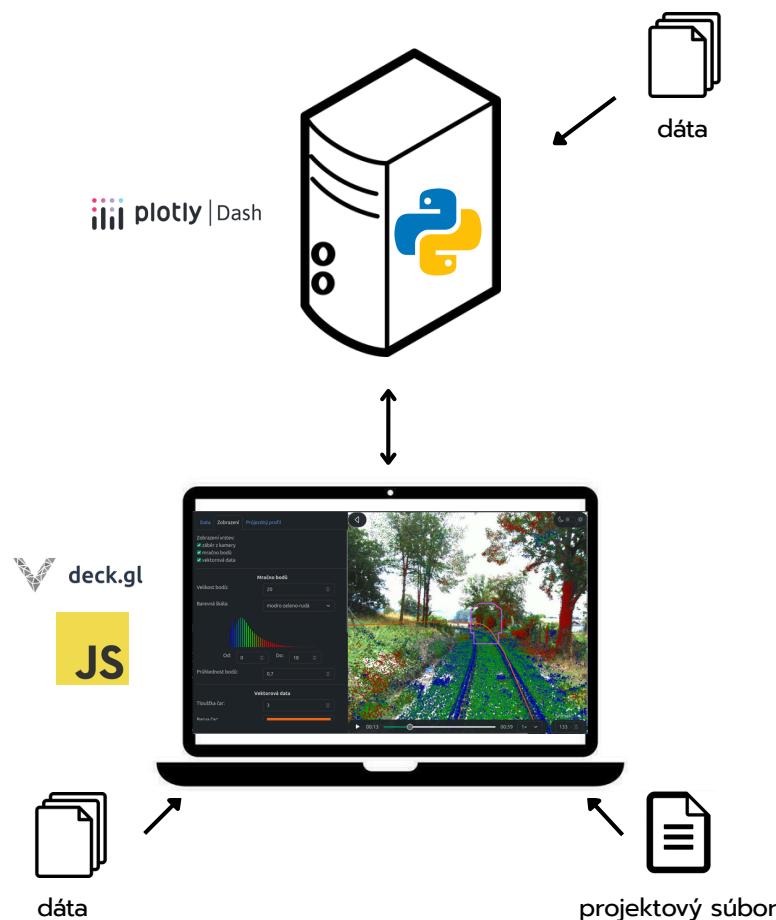
# Implementácia navrhnutej aplikácie

Navrhnutá webová aplikácia je implementovaná v jazyku Python s využitím frameworku Dash. Pre optimalizáciu obsahuje aplikácia aj skript napísaný v jazyku Javascript, ktorý používa pre vykreslovanie mračna bodov a vektorových dát hardvérovo akcelerovaný framework deck.gl a na rozdiel od zvyšku kódu aplikácie sa vykonáva priamo na klientovi. Táto štruktúra je schematicky znázornená na obrázku 4.1.

Vizuálny štýl používateľského rozhrania čiastočne zabezpečuje knižnica Dash Bootstrap Components, čiastočne je dodefinovaný pomocou CSS.

Zdrojový kód je rozdelený do nasledujúcich súborov:

- `app.py` – Hlavný modul, inicializuje a spustí aplikáciu.
- `params.py` – Počiatočné parametre.
- `loading_functions.py` – Pomocné funkcie pre načítanie dát zo súborov.
- `general_functions.py` – Pomocné funkcie pre výpočet projekčnej matice, transformačných matíc a operácií s rotáciami.
- Moduly s komponentmi a callbackmi rozdelené podľa štruktúry používateľského rozhrania. Sú to štyri dvojice súborov. V jednom súbore z dvojice sú vždy definované komponenty používateľského rozhrania vrátane ich vizuálneho štýlu, v tom druhom k nim patriace callbacky.
- `visualization.js` – Vizualizácia mračna bodov a vektorových dát pomocou frameworku deck.gl, riadenie animácie pohybu vlaku. Činnosť tohto skriptu je podrobnejšie popísaná v sekciách 4.2 a 4.3. Pre pripojenie skriptu k aplikácii tak, aby sa pripojili aj zdrojové kódy frameworku deck.gl, bolo nutné použiť bundler. V rámci tejto práce bol použitý bundler Webpack. K aplikácii sa teda nepripája priamo skript `visualization.js`, ale modul `bundle.mjs`, ktorý vytvára bundler a sú v ňom zahrnuté aj zdrojové kódy frameworku deck.gl. Je nutné použiť modul namiesto obyčajného skriptu, pretože mimo modulu nie je v jazyku JavaScript možné použiť deklaráciu `import`, ktorá je nutná pre pripojenie zdrojových kódov frameworku deck.gl.



Obr. 4.1: Schéma finálnej implementácie.

## 4.1 Popis modulov

Táto sekcia sa venuje podrobnejšiemu popisu niektorých modulov.

### Hlavný modul

(súbor `app.py`)

Načíta zo súborov ukažkové dátá, ktoré aplikácia zobrazí po spustení. Tieto dátá spolu s počiatočnými parametrami uloží do skladov, z ktorých ich následne callbacky definované v module `data` kopírujú do objektu `window`, aby boli prístupné skriptu `visualization.js`.

Definuje základné rozloženie a vzhľad aplikácie – vizualizácia na celú výšku okna, spodný panel, bočný panel s troma záložkami a prvok na prepínanie svetlého a tmavého režimu. Vizualizácia je zložená z troch HTML elementov: `Video`, `Canvas`, do ktorého vykresluje dátá framework `deck.gl`, a druhý `Canvas` pre implementáciu skreslenia. Toto základné rozloženie je definované väčšinou pomocou CSS pravidiel. Záložka `Data` je obalená komponentom `Loading` z knižnice Dash Core Components, ktorý sa používateľovi zobrazuje, keď prebieha aktualizácia niektorého prvku z tejto záložky, teda keď aplikácia nahráva dátá.

Modul načíta všetky potrebné komponenty a callbacky z iných modulov, inicializuje a spustí aplikáciu. Obsahuje tri klientske callbacky – jeden pre inicializáciu vizualizácie, jeden pre vysúvanie bočného panelu a jeden pre prepínanie svetlého a tmavého režimu.

### Modul *animation control*

(súbory `animation_control_components.py`, `animation_control_callbacks.py`)

Obsahuje prvky pre ovládanie animácie – spustenie a zastavenie, posunutie, zmena rýchlosťi, výber konkrétneho snímku, – ktoré sa nachádzajú v spodnom paneli. Prvky sú rozmiestnené s využitím CSS mechanizmov *grid* a *flexbox*.

Kedže riadenie animácie prebieha na strane klienta, všetky callbacky v tomto module sú klientske a väčšinou volajú funkcie definované v skripte `visualization.js`. Mechanizmus riadenia animácie je popísaný v sekcií 4.3.

Zmena rýchlosťi animácie prebieha tak, že sa u videa zmení vlastnosť `playbackRate`. Tým sa zmení rýchlosť videa, a kedže vykreslovanie mračna bodov a vektorových dát je naviazané na video, zrýchli sa tým celá animácia.

### Modul *data*

(súbory `data_tab_components.py`, `data_tab_callbacks.py`)

Tvorí záložku *Data* v bočnom paneli a riadi nahrávanie dát do aplikácie. Obsahuje komponenty dvoch typov – `*_upload` a `*_uploaded_file[s]`. Komponenty typu `*_upload` umožňujú manuálne nahranie súborov do aplikácie. Ked také nahranie prebehne, komponent `*_upload` je skrytý a namiesto neho sa zobrazí komponent `*_uploaded_file[s]`, ktorý používateľovi pre kontrolu zobrazuje názov nahraného súboru a obsahuje aj tlačítko v tvare x, ktoré skryje komponent `*_uploaded_file[s]` a znova zobrazí komponent `*_upload`, čím umožní používateľovi nahrať iný súbor.

Špeciálnym typom nahrávaného súboru je projektový súbor, ktorý vyvolá automatické nahranie všetkých v ňom definovaných súborov.

Niektoré typy dát nemajú komponent `*_upload` a dajú sa nahrať iba pomocou projektového súboru. Sú to tie typy dát, ktoré sa skladajú z viacerých súborov, a to konkrétnie mračno bodov typu real-time, vektorové dáta a polohy prejazdného profilu.

Väčšina callbackov je napísaná v Pythone, spracúvajú nahrané súbory a spracované dátá ukladajú do skladov (komponenty *Store*).

Isté špecifická sú u nahrávania súboru s mračnom bodov a videa. Framework Dash totiž načítané súbory odovzdáva callbackom ako pole bytov, ale použitá knižnica `pypcd4` dokáže načítať súbor vo formáte `pcd` iba podľa cesty k súboru. Preto je nahraný súbor s mračnom bodov uložený ako dočasný súbor do priečinka `assets/temp`, odtiaľ nahraný a potom hned zmasaný.

Podobne je to u videa, ktoré je tiež potrebné uložiť ako dočasný súbor a potom nastaviť cestu k nemu do atribútū `src` komponentu `html.Video`. Na rozdiel od súboru s mračnom bodov ho však nie je možné zmazať hned v tom istom callbacku, musí v priečinku `assets/temp` po istú dobu zostať, pretože jeho nahranie do aplikácie nejakú dobu trvá. Preto je definovaný špeciálny callback, ktorý sa spustí každé dve minúty a vymaže všetky dočasné súbory staršie než dve minúty. Okrem toho novému videu po nahraní musí byť nastavený rovnaký čas, ako malo to predchádzajúce, čo je zabezpečené ďalším callbackom.

Ďalej sú v tomto module ešte klientske callbacky, ktoré kopírujú nové dátá zo skladov do objektu `window`, aby boli prístupné skriptu `visualization.js`.

## Modul *visualization*

(súbory `visualization_tab_components.py`, `visualization_tab_callbacks.py`)

Tvorí záložku *Zobrazení* v bočnom paneli a obsahuje všeobecné nastavenia týkajúce sa zobrazenia. Dôležitou funkciou je voľba typu zobrazovaného mračna bodov – postprocess alebo real-time.

Najzložitejším komponentom je graf, ktorý zobrazuje rozloženie bodov podľa intenzity a zároveň aj farebnú škálu (ukážka je na obrázku 4.3). Ďalej táto záložka obsahuje aj posuvníky pre upresnenie polohy kamery a tlačidlá pre export a import nastavení zobrazenia. Nastavenia sa exportujú vo formáte `toml`. Táto možnosť je užitočná najmä pre uloženie nastavenia posuvníkov, ale ukladá aj všetky ostatné nastavenia zo záložiek *Zobrazení* a *Prújezdny profil*.

Nachádza sa tu aj možnosť zapnutia a vypnutia skreslenia vizualizácie podľa parametrov skreslenia kamery.

Modul obsahuje niekoľko klientskych callbackov, ktoré volajú funkcie definované v skripte `visualization.js`.

Ďalej je tu viacero callbackov patriacich ku grafu zobrazujúcemu farebnú škálu. Kedže je to zložitý komponent, obsahuje štyri sklady, do ktorých sa ukladá typ farebnej škály, jej rozsah a agregácia mračna bodov oboch typov, ktoré aplikácia zobrazuje. Graf sa aktualizuje, keď sa zmení ktorýkoľvek z týchto údajov, alebo keď sa zmení typ zobrazovaného mračna bodov.

V module sa ešte nachádzajú callbacky pre počítanie skreslenia, ktoré sú bližšie popísané v sekcií 4.4.

## Modul *profile*

(súbory `profile_tab_components.py`, `profile_tab_callbacks.py`)

Tvorí záložku *Prújezdny profil* v bočnom paneli a obsahuje iba nastavenia týkajúce sa zobrazenia prejazdného profilu a čiary cez polohy prejazdného profilu. Umožnuje používateľovi vybrať si, ktorú predikciu chce vidieť – na 25, 50, 75 alebo 100 metrov.

Callbacky sú klientske a volajú funkcie definované v skripte `visualization.js`.

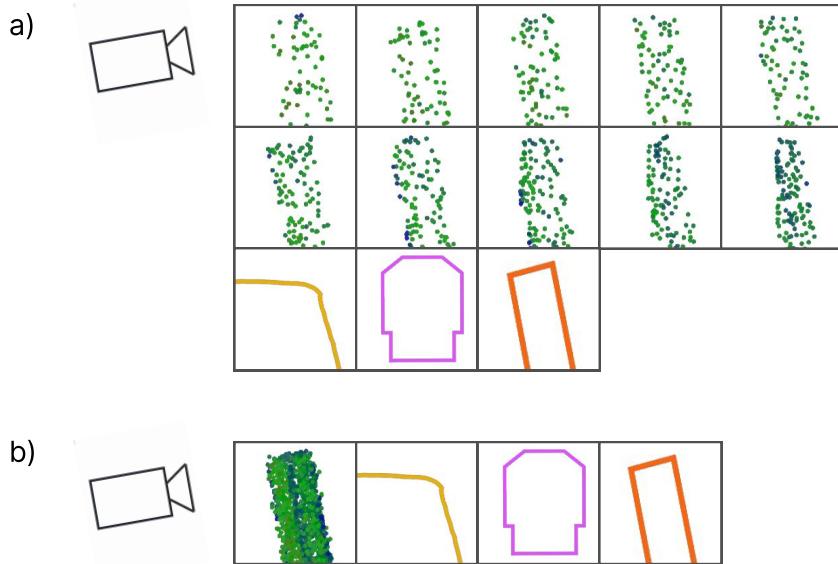
## 4.2 Rozdelenie dát do vrstiev

Pri vizualizácii dát pomocou frameworku deck.gl sú použité dva typy vrstiev:

- `PointCloudLayer` pre mračno bodov,
- `PathLayer` pre vektorové dátá.

Rozdelenie vizualizácie na vrstvy je znázornené na obrázku 4.2.

Na začiatku tvorby práce bola na zobrazenie vektorových dát použitá vrstva `LineLayer`. Ukázalo sa však, že vstva `LineLayer` je prispôsobená iba pre zobrazovanie čiar na mapách a pri použití nemapového pohľadu ako `FirstPersonView` nefunguje dobre – niektoré čiary sa otáčajú kolmo ku kamere a tým pádom sa ich šírka zmenšuje, niekedy až tak, že úplne prestanú byť viditeľné. Toto správanie u vrstvy `LineLayer` nie je možné zmeniť. Naopak u vrstvy `PathLayer` je možné nastaviť vlastnosť `billboard`, ktorá znamená otočenie čiar smerom ku kamere, preto bola nakoniec táto vrstva použitá namiesto vrstvy `LineLayer`. `PathLayer` sa od `LineLayer` líši ešte tým, že čiary majú pevnú šírku v pixeloch a nezužujú sa podľa toho, ako ďaleko sú od kamery.



Obr. 4.2: Schéma rozdelenia dát do vrstiev. Počet vrstiev s mračom bodov závisí od typu zobrazovaného mračna bodov.

Vizualizácia obsahuje nasledujúce vrstvy:

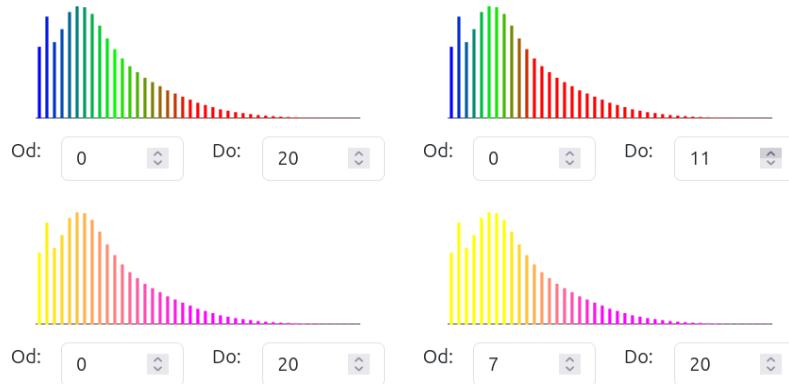
- Mračno bodov. Ak aplikácia zobrazuje mračno bodov typu real-time, teda malé, postupne nasnímané časti s časovými razítkami, tak je vrstiev desať a zobrazujú desať z týchto častí – jednu, ktorá zodpovedá danej pozícii, a deväť predchádzajúcich (obrázok 4.2, časť a)). Ak aplikácia zobrazuje mračno bodov typu postprocess, tak je celé v jednej vrstve (obrázok 4.2, časť b)).
- Čiara spájajúca predikované polohy prejazdného profilu vlaku.
- Prejazdný profil vlaku v predikovanej polohe. Od ostatných vektorových dát sa lísi tým, že sa jeho poloha mení pri zmene polohy kamery. To je v implementácii dosiahnuté pomocou špeciálnej prístupovej funkcie `profileGetPath` (prístupové funkcie boli popísané v sekcií 2.5, podsekcia Aplikovanie transformácií na dátu).
- Ďalšie vektorové dáta.

### Farebné škály

Okrem polohy má každý bod v mračne bodov v dodanej sade dát určenú ešte jednu vlastnosť – intenzitu v rozmedzí od 0 do 42, ktorú je vhodné farebne rozlíšiť.

Boli implementované dve farebné škály, klasická modro-zeleno-červená a žltlo-fialová, pričom u oboch si môže používateľ zvoliť, od akej intenzity začína a pri akej končí. Ak je napríklad nastavená žltlo-fialová farebná škala od 0 do 20, tak to znamená, že body s intenzitou 0 budú mať žltú farbu, body s intenzitou 20 a vyššou fialovú farbu a body s intenzitou od 1 do 19 kombinovanú farbu.

Pre prehľadnosť bol tiež implementovaný graf, ktorý používateľovi ukazuje relatívne počty bodov s jednotlivými intenzitami a aké majú nastavené farby. Ukážky možných nastavení sú na obrázku 4.3.



Obr. 4.3: Nastaviteľná farebná škála pre mračno bodov. Vodorovná os predstavuje intenzitu, vertikálna os predstavuje počet bodov.

### 4.3 Implementácia animácie pohybu vlaku

Animácia pohybu vlaku sa vykonáva výhradne na strane klienta, bez komunikácie so serverom. Zabezpečujú ju tri javascriptové funkcie, ktorých definícia sa nachádza v súbore `visualization.js`: `runDeckAnimation`, `stopDeckAnimation` a `animationStep`.

V tejto sekcii je popísaný princíp fungovania animácie, pre prehľadnosť boli vynechané niektoré menej dôležité implementačné detaily.

Ked' používateľ klikne na tlačítko pre prehranie animácie, spustí sa klientsky callback, ktorý vykoná nasledujúci kód:

```
const video = document.getElementById('background-video');
window.runDeckAnimation();
video.play();
video.onPause = function(){ window.stopDeckAnimation() };
```

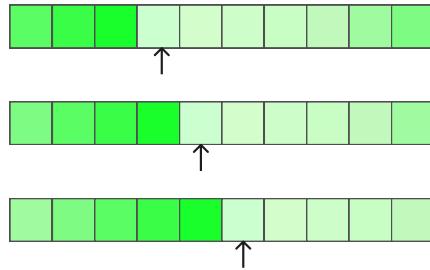
Funkcia `runDeckAnimation` reinicializuje niektoré parametre, ak je to potrebné, a potom zavolá funkciu `animationStep`.

Funkcia `animationStep` vykonáva tieto kroky:

1. Najprv zabezpečí, aby sa zavolala znova pri najbližšom vykreslení nového snímku vo videu:

```
const video = document.getElementById('background-video');
video.requestVideoFrameCallback(animationStep);
```

2. Potom na základe časových razítok polôh kamery v mračne bodov a aktuálneho času videa vypočíta aktualizovanú polohu kamery. Ak je to posledná poloha, zastaví video metódou `pause`.



Obr. 4.4: Schéma cyklického prepisovania deck.gl vrstiev obsahujúcich mračno bodov typu real-time. Vizualizácia obsahuje vždy desať vrstiev, ktoré zobrazujú desať častí mračna bodov. Ak podla časových razítok má byť zobrazená nejaká nová časť, tak sa prepíše vždy tá najstaršia.

3. Ak aplikácia zobrazuje mračno bodov typu real-time, tak následne na základe časových razítok mračna bodov zistí, či by sa nemali zobraziť nejaké nové časti. Vymieňanie častí prebieha efektívnym cyklickým spôsobom, ktorý je znázornený na obrázku 4.4.
4. Potom prebehne samotná aktualizácia vizualizácie (v skripte funkcia `updateDeck`), kedy sa kamera posunie na novú polohu a aktualizujú sa vrstvy (v skripte funkcia `createLayers`), čím sa posunie prejazdný profil a prípadne sa vymenia časti mračna bodov.
5. Ako posledné sa aktualizujú prvky v grafickom používateľskom rozhraní, ktoré ukažujú stav animácie – posuvník, čas a vstupné pole s číslom snímky.

Animácia sa končí buď tak, že používateľ klikne na tlačítko pre zastavenie animácie, čím sa spustí klientsky callback, ktorý zastaví video metódou `pause`, alebo tak, že skončí video, alebo tak, že je dosiahnutá posledná poloha kamery. V každom prípade sa spustí funkcia `stopDeckAnimation`, pretože bola na začiatku animácie nastavená ako callback pre udalosť zastavenia videa.

Funkcia `stopDeckAnimation` upovedomí framework Dash o novej hodnote posuvníka, času a vstupného poľa s číslom snímku. Toto sa nevykonáva počas animácie, pretože je to výkonovo náročné.

## 4.4 Implementácia skreslenia

Pri zobrazovaní mračna bodov a vektorových dát tak, aby zobrazenie čo najpresnejšie sedelo na záznam z kamery, je potrebné vziať do úvahy aj skreslenie kamery, ktoré bolo popísané v sekcií 2.2.

Parametre skreslenia boli súčasťou dodaných dát. Existuje niekoľko možností, ako ich použiť:

1. Odstrániť skreslenie zo záznamu z kamery.
2. Aplikovať skreslenie na mračno bodov, a to:
  - (a) meniť súradnice bodov v rámci niektornej transformácie vo vykreslovacom retazci,

(b) aplikovať skreslenie až na finálny obraz.

Možnosti 1 a 2b) sú výkonovo približne rovnako náročné a výkonnosť závisí od rozmerov vizualizácie v pixeloch.

Možnosť 2a) by bola v rámci frameworku realizovateľná dvoma spôsobmi: buď výpočtom skreslenia v prístupových funkciách, alebo implementáciou vlastných vrstiev a napísaním vlastného kódu pre vertex shader. Akékoľvek výpočty v prístupových funkciách však majú výrazný vplyv na výkon, výpočet skreslenia je pomerne zložitý (oproti napríklad násobeniu maticou, ktoré sa u bežných transformácií používa) a výkonnosť by sa naviac zhoršovala s počtom vykreslovaných bodov. Druhý spôsob je implementačne náročný a realizácia by zabrala veľa času.

Preto bola zvolená a implementovaná možnosť 2b).

Pri hľadaní existujúcich riešení podobných problémov bol nájdený článok od J. Balochu, ktorý sa zaobrá aplikáciou rôznych efektov na obrázky vo webových stránkach pomocou Javascriptu [3].

Toto riešenie funguje tak, že vytvorí element **Canvas** rovnakej veľkosti ako pôvodný obrázok, cyklom prechádza všetky pixely obrázku a pre každý pixel vypočíta jeho novú polohu a vykreslí ho do elementu **Canvas**.

Myšlienka tohto riešenia bola využitá aj pri implementácii skreslenia v tejto práci, ale s niekolkými rozdielmi.

Poprvé, pixely sa nečítajú z obrázku, ale z elementu **Canvas**, do ktorého vykresluje zobrazenie framework deck.gl. Keďže je tento element naviazaný na framework deck.gl, nie je možné z neho prečítať pixel jednoducho príkazmi

```
ctx = canvas.getContext("2d");
pixelData = ctx.getImageData(...);
```

Namiesto toho je nutné použiť rozhranie WebGL:

```
const gl_ctx = canvas.getContext("webgl2");
const pixelData = new Uint8Array(width * height * 4);
gl_ctx.readPixels(0, 0, width, height, gl_ctx.RGBA, gl_ctx.UNSIGNED_BYTE,
    pixelData);
```

Podruhé, keďže vo vyvíjanej aplikácii je potrebné počítať skreslenie mnohokrát s tými istými parametrami a rozmermi obrazu, bolo by neefektívne pri každom výpočte počítať novú polohu pre každý pixel, pretože tieto hodnoty sa nemenia.

Preto je skreslenie implementované dvoma klientskymi callbackmi. Ten prvý vypočíta pre každý pixel jeho novú polohu v skreslenom obraze a výsledky uloží do poľa v objekte **window**. Tento výpočet je nutné zopakovať iba vtedy, keď sa zmenia rozmery vizualizácie. Ten druhý reaguje na vypnutie a zapnutie skreslenia používateľom. Keď je skreslenie zapnuté, skryje element **visualization-canvas**, do ktorého vykresluje zobrazenie deck.gl, zviditeľní namiesto neho element **distorted-visualization-canvas**, ktorý má rovnakú veľkosť a pozíciu, a zaregistruje javascriptový callback, ktorý po každom vykreslení zobrazenia frameworkom deck.gl prečíta hodnotu všetkých pixelov a prekreslí ich na predpočítané pozície do elementu **distorted-visualization-canvas**.

## Kapitola 5

# Testovanie a evaluácia

Pri vývoji aplikácie bola k dispozícii iba jedna sada dát, ktorú bolo možné použiť pre testovanie.

Už pri prvých pokusoch o zobrazenie mračna bodov sa ukázalo, že údaje o polohách kamery sú v inom súradnicovom systéme ako mračno bodov, pretože sa líši poradie os, čomu bola implementácia prispôsobená.

Ďalej sa ukázalo, že aj pri zobrazení mračna bodov presne podľa dodanej polohy kamery a kalibračnej matice zobrazenie nesedí presne na záznam z kamery a je potrebné pridať isté posunutie a rotáciu. Preto boli do používateľského rozhrania aplikácie pridané posuvníky, ktorými si používateľ môže prispôsobiť polohu virtuálnej kamery (posunutím a otocením v istom rozsahu), a tým opraviť nepresnosti v dátach.

### 5.1 Optimalizácia vykreslovania mračna bodov

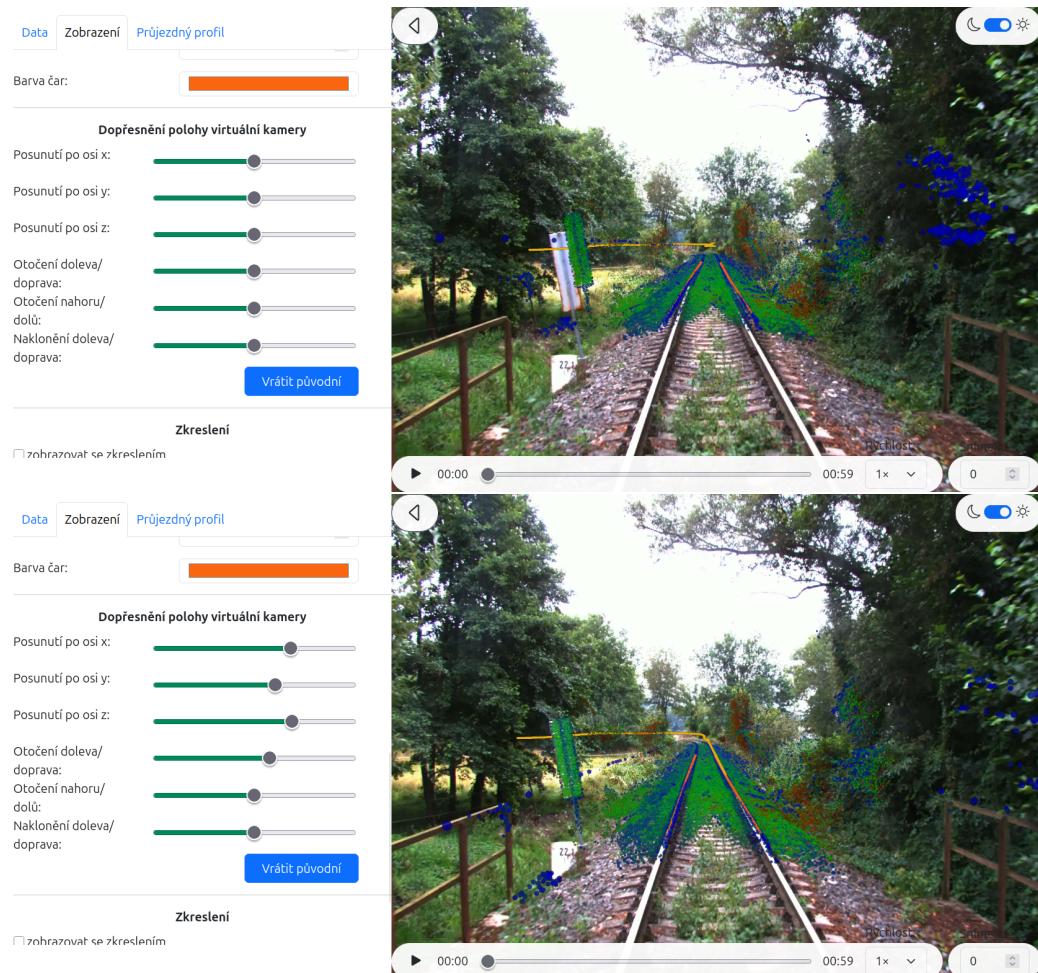
V priebehu implementácie bolo postupne vyskúšaných a porovnaných päť rôznych spôsobov vykreslovania mračna bodov:

1. Použitie knižníc Pydeck a Dash Deck tak, ako je to vo vzorových príkladoch v dokumentácii knižnice Dash Deck. Počítanie transformácií v prístupových funkciách.
2. Použitie iba knižnice Dash Deck, definícia vizualizácie pomocou slovníka. Počítanie transformácií v prístupových funkciách.
3. Použitie frameworku deck.gl priamo pomocou kódu v jazyku JavaScript, riadenie animácie pomocou komponentu `Interval`<sup>1</sup>. Počítanie transformácií v prístupových funkciách.
4. Použitie frameworku deck.gl a riadenie animácie priamo pomocou kódu v jazyku JavaScript. Počítanie transformácií v prístupových funkciách.
5. Použitie frameworku deck.gl a riadenie animácie priamo pomocou kódu v jazyku JavaScript. Aplikovanie transformácií iba na kameru.

Ukázalo sa, že každý z týchto spôsobov je lepší ako tie uvedené pred ním, takže finálna implementácia, ako už bolo popísané v predchádzajúcej kapitole, používa 5. spôsob.

---

<sup>1</sup>Funkcionalita komponentu `Interval` frameworku Dash spočíva v tom, že periodicky spúšta callback, pričom periódou určuje parameter `interval`.



Obr. 5.1: Funkcionalita posuvníkov pre prispôsobenie polohy virtuálnej kamery. Hore je zobrazenie bez prispôsobenia, dole s prispôsobením.

Cieľom tejto sekcie je porovnať všetky tieto spôsoby a zdôvodniť, prečo je práve 5. spôsob najlepší.

Všetky v tejto sekcií uvedené merania prebiehali na notebooku s operačným systémom Ubuntu 24.04.1, procesorom Intel Core i5-9300H × 8, grafickou kartou Intel UHD Graphics 630 (CFL GT2) a velkosťou operačnej pamäte 16 GiB. Vykreslované mračno bodov obsahovalo 201 880 bodov a spolu s jeho zobrazovaním sa prehrávalo aj video.

## 1. spôsob

Prvý spôsob je výrazne neefektívny. Pri implementácii týmto spôsobom jedno vykreslenie mračna bodov zabera zhruba 3 sekundy, čo je spôsobené transformáciami medzi rôznymi formátmi, ako to bolo popísané v sekcií 2.4.

## 2. spôsob

Meranie výkonnosti je uvedené v tabuľke 5.1 a predstavuje najlepší výsledok, aký bolo možné dosiahnuť iba pomocou kódu v jazyku Python, bez použitia jazyka JavaScript.

Nastavenie parametra <code>interval</code> [ms]	Čas, za ktorý prebehla celá animácia (100 snímok) [s]	Priemerný čas vykreslenia jednej snímky [ms]
1000	101	1010
800	80	800
750	76	760
700	72	720
650	71	710
600	70	700

Tabuľka 5.1: Výkonnosť animácie pohybu vlaku pri použití 2. spôsobu vykreslovania mračna bodov (použitie knižnice Dash Deck). Z nameraných údajov vyplýva, že minimálny čas potrebný na vykreslenie jednej snímky je asi 750 ms, čo znamená, že rýchlosť nedosahuje ani 2 snímky za sekundu.

Podľa nameraných údajov tento spôsob predstavuje významné zlepšenie oproti prvému spôsobu, ani on však nie je dosť výkonný na to, aby umožnil hladký beh animácie pohybu vlaku. Príčina neefektivity je v spôsobe implementácie knižnice Dash Deck, ktorá zrejme, podobne ako Pydeck, nie je stavaná na to, aby sa vo vizualizácii robili časté zmeny.

### 3. spôsob

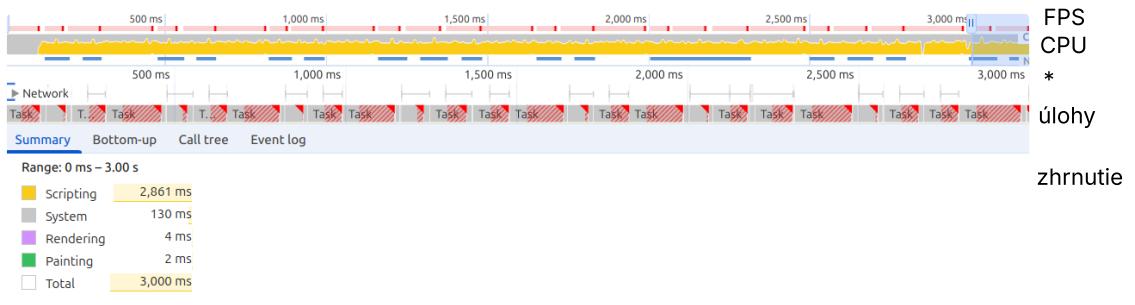
Ide vlastne o medzistupeň medzi 2. a 4. spôsobom, kedy je už vizualizácia riadená priamo pomocou kódu v jazyku JavaScript, ale riadenie animácie zostáva v rézii frameworku Dash.

Meranie výkonnosti je v tabuľke 5.2 a profiling na obrázku 5.2a.

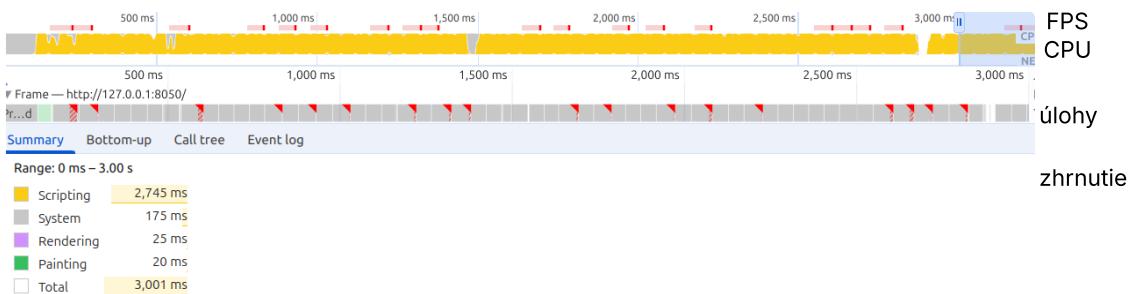
Nastavenie parametra <code>interval</code> [ms]	Čas, za ktorý prebehla celá animácia (500 snímok) [s]	Priemerný čas vykreslenia jednej snímky [ms]
250	126	252
200	101	202
150	76	152
125	68	136
100	63	126
75	62	124

Tabuľka 5.2: Výkonnosť animácie pohybu vlaku pri použití 3. spôsobu vykreslovania mračna bodov (riadenie vizualizácie v JavaScripte, riadenie animácie v Pythone). Použité technológie: Python, Dash, Javascript, deck.gl. Z nameraných údajov vyplýva, že minimálny čas potrebný na vykreslenie jednej snímky je asi 150 ms, čo zodpovedá rýchlosťi asi 6 snímok za sekundu.

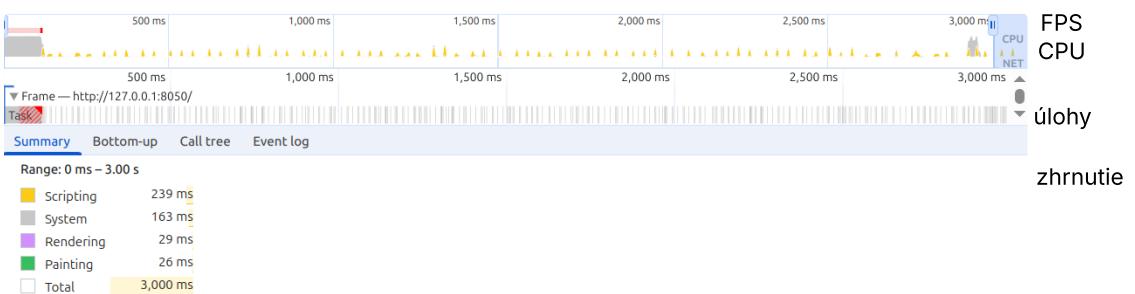
Aj tento spôsob priniesol zlepšenie oproti tomu predchádzajúcemu, ale stále nie je doстатočný na hladký beh animácie. Riadenie animácie pomocou komponentu `Interval` frameworku Dash je totiž pomerne ťažkopádne, pretože funguje na základe komunikácie medzi klientom a serverom a tým animáciu spomaľuje. Preto bolo vhodné nahradieť ho riadením animácie v jazyku JavaScript výhradne na strane klienta.



(a) 3. spôsob, riadenie pomocou komponentu `Interval` a počítanie transformácií v prístupových funkciách.



(b) 4. spôsob, riadenie pomocou kódu v jazyku JavaScript a počítanie transformácií v prístupových funkciách.



(c) 5. spôsob, riadenie pomocou kódu v jazyku JavaScript a aplikovanie transformácií iba na kameru.

Obr. 5.2: Profiling animácie pohybu vlaku pri použití rôznych spôsobov vykresľovania mračna bodov. Každý graf zachytáva tri sekundy behu animácie. Profiling prebiehal v prehliadači Google Chrome 133.0.6943.126 s rozmermi okna  $1480 \times 832$  pixelov. Bol použitý profiler vstavaný v tomto prehliadači.

#### 4. spôsob

Zmenu oproti predchádzajúcemu spôsobu je iba iný typ riadenia animácie, ktorý je použitý aj vo finálnej verzii implementácie a detailne popísaný v sekciu 4.3.

Profiling tohto spôsobu je na obrázku 5.2b. Pri porovnaní s profilingom predchádzajúceho spôsobu sa ukázalo, že hoci sa zvýšilo zataženie procesora, výrazne sa znížil čas potrebný na vykreslenie jednej snímky animácie, čo umožnilo vykreslenie väčšieho počtu snímok za sekundu (v grafoch sekcia *úlohy*).

U tohto spôsobu už animácia vyzerala plynulo, ale výkon aplikácie stále neboli vyhovujúci, pretože animácia výrazne zatažovala procesor a hodnota snímkovej frekvencie stále miestami dosahovala príliš nízke hodnoty (v grafoch červené čiary v sekciu *FPS*).

#### 5. spôsob

V sekciu 2.5 boli popísané dva rôzne spôsoby nastavenia polohy kamery vo frameworku deck.gl. U vyššie popísaných spôsobov vykresľovania mračna bodov bol použitý ten prvý, teda výpočet transformácií pomocou prístupových funkcií, pretože je implementačne jednoduchší. Tento posledný, 5. spôsob sa od 4. spôsobu líši iba tým, že nepoužíva prístupové funkcie a transformácie aplikuje iba na kameru, nie na body.

Profiling tohto spôsobu vykresľovania mračna bodov je na obrázku 5.2c. Z nameraných údajov vyplýva, že táto optimalizácia veľmi výrazne znížila zataženie procesora. Zatiaľ čo pri 4. spôsobe sa počas trojsekudového intervalu vykonával javascriptový kód 2,745 sekúnd, pri tomto spôsobe to bolo iba 239 milisekúnd, čo predstavuje viac než desaťnásobné zníženie.

Dôležitou metrikou pri posudzovaní výkonnosti animácií je snímková frekvencia meraná v FPS (*frames per second*, počet vykreslených snímok za sekundu). V ideálnom prípade by sa snímková frekvencia mala blížiť 60 FPS, pretože vtedy sa animácia ľudskému oku zdá hladká [4].

Podľa vstavaného ukazovateľa snímkovej frekvencie v prehliadači Google Chrome dosahovala skúmaná animácia pri 4. spôsobe vykresľovania mračna bodov zhruba 28 až 34 FPS, zatiaľ čo pri 5. spôsobe 51 až 55 FPS. Aj v tomto ohľade teda nastalo významné zlepšenie.

## 5.2 Výkonnosť

Na výkonnosť aplikácie má najväčší vplyv mračno bodov. Táto sekcia obsahuje merania, aký výkon dosahuje aplikácia pri prehrávaní animácie s mračnami bodov rôznych veľkostí. Merania prebiehali s rovnakými technológiami ako v predchádzajúcej kapitole, na meranie zátaže procesora a využitia pamäte bol použitý nástroj Chrome Task Manager.

Výsledky merania výkonnosti animácie s mračnom bodov typu postprocess sú v tabuľkách 5.3 a 5.4.

U animácie bez skreslenia bola snímková frekvencia (FPS) dobrá až do menších jednotiek miliónov bodov, potom začala klesať. Deväť miliónov bodov už aplikácia nezvládla vôbec, pretože veľkosť dát spôsobila chybu vo frameworku Dash. Aby bola aplikácia schopná zobrazovať mračná bodov obsahujúce viac než osem miliónov bodov, musela by prejsť úpravou a deliť dátu na viacero častí.

Naopak u animácie so skreslením bola snímková frekvencia veľmi zlá aj pri menšom počte bodov, z čoho vyplýva, že je implementovaná neefektívne a že režim so zobrazením skreslenia nie je vhodný na prehrávanie animácie.

Počet bodov	FPS	CPU (%)
$200 \times 10^3$	51-54	70-210
$500 \times 10^3$	48-51	90-160
$1 \times 10^6$	47-50	60-190
$2 \times 10^6$	45-50	70-170
$5 \times 10^6$	30-42	70-250
$8 \times 10^6$	21-24	70-190
$9 \times 10^6$	—	—

Tabuľka 5.3: Výkonnosť vykreslovania mračna bodov typu postprocess *bez výpočtu skreslenia* v závislosti od počtu bodov, so zmenou polohy kamery desaťkrát za sekundu. V dodaných dátach jeden milión bodov zodpovedal približne štyridsiatim sekundám záznamu z lidaru.

Počet bodov	FPS	CPU (%)
$50 \times 10^3$	4-5	140-200
$100 \times 10^3$	3-4	130-240
$200 \times 10^3$	2-4	150-180
$500 \times 10^3$	1-3	130-180
$1 \times 10^6$	2-4	70-230
$2 \times 10^6$	1-3	70-230

Tabuľka 5.4: Výkonnosť vykreslovania mračna bodov typu postprocess *s výpočtom skreslenia* v závislosti od počtu bodov, so zmenou polohy kamery desaťkrát za sekundu.

Okrem snímkovej frekvencie bolo merané aj zataženie procesora. 100 % hodnoty CPU v tabuľke zodpovedá jednému plne bežiacemu jadru procesora. Táto hodnota je veľmi variabilná, ale u animácie s výpočtom skreslenia je mierne vyššia, čo je očakávané, pretože výpočet skreslenia prebieha na procesore.

Ďalej prebehlo meranie výkonnosti animácie s mračnom bodov typu real-time, ktorého výsledky sú v tabuľke 5.3.

Z merania vyplýva, že snímková frekvencia je veľmi dobrá a aplikácia nerobí problém ani zvýšenie počtu bodov či frekvencie striedania častí. Zataženie procesora je dokonca menšie a menej variabilné než u mračna bodov typu postprocess.

Celkovým záverom z tohto testovania je, že animácia má dobrú výkonnosť, ale iba bez výpočtu skreslenia. U mračna bodov typu postprocess sa výkon začína zhoršovať u nižších jednotiek miliónov bodov a maximálny počet bodov, ktorý aplikácia zvládne vykresliť, je osiem miliónov.

### 5.3 Vyhodnotenie používateľskej prívetivosti

Zistovanie používateľskej prívetivosti aplikácie prebiehalo v dvoch etapách.

V prvej etape bolo malému počtu účastníkov dané za úlohu iba oboznámiť sa s aplikáciou a zistiť, aká je jej funkcia. Účastníci boli pritom osobne sledovaní a cieľom bolo zistiť, či je aplikácia dostatočne intuitívna, teda či je na prvý pohľad zrejmá funkcia každého prvku.

Počet bodov v 1 časti	Frekvencia snímania ( $s^{-1}$ )	FPS	CPU (%)
$1 \times 10^3$	10	50-55	70-90
$2 \times 10^3$	10	50-54	70-90
$5 \times 10^3$	10	49-53	70-120
$10 \times 10^3$	10	49-54	70-110
$1 \times 10^3$	25	48-53	70-90
$2 \times 10^3$	25	48-54	80-110
$5 \times 10^3$	25	48-53	80-110
$10 \times 10^3$	25	47-52	90-120

Tabuľka 5.5: Výkonnosť vykreslovania mračna bodov typu real-time *bez výpočtu skreslenia* v závislosti od počtu bodov v jednej časti mračna bodov a frekvencie snímania týchto častí lidarom. Frekvencia zmien polohy kamery bola pri testovaní totožná s frekvenciou snímania. V dodaných dátach bolo v jednej časti priemerne 2615 bodov a frekvencia snímania bola približne 10 častí za sekundu.

Závery boli nasledujúce:

- Prvky v používateľskom rozhraní nie sú dobre usporiadané, je potrebné ich preskupiť.
- K niektorým prvkom je potrebné pridať popis.
- Pre používateľov by bolo intuitívnejšie meniť farebnú škálu klikaním do grafu než použitím číselných vstupov pod ním.

Prvé dva body boli vyriešené, tretí nie, pretože je implementačne náročnejší.

Druhá etapa testovania mala jedenásť dobrovoľných účastníkov a prebiehala pomocou dotazníka. Používatelia dostali štyri úlohy, ktoré sa mali pokúsiť pomocou aplikácie vyriešiť, a potom vyplniť dotazník. Úlohy boli zámerne jednoduché, pretože ich cieľom bolo iba to, aby si účastníci vyskúšali prácu s aplikáciou.

Nedokonalosťou testovania bola skutočnosť, že používatelia, s ktorými bola aplikácia testovaná, neboli cielovými používateľmi, teda ľuďmi, ktorí pracujú s dátami z mobilných mapovacích systémov, ale na túto skutočnosť bol braný ohľad a veci, ktoré by im mohli byť nejasné, boli vysvetlené.

Prvou časťou dotazníka bolo meranie použiteľnosti metódou *System Usability Scale* (SUS). Táto metóda je rýchla a jednoduchá a zakladá sa na desiatich tvrdeniach, na ktoré účastník testovania vyberá odpoveď v rozmedzí „rozhodne nesúhlasím – skôr nesúhlasím – neviem – skôr súhlasím – rozhodne súhlasím“. Tvrdenia sú usporiadané tak, že sa striedajú tie, na ktoré majú účastníci tendenciu odpovedať skôr kladne a tie, na ktoré majú tendenciu odpovedať skôr záporne, čo ich nútí neodpovedať mechanicky a skutočne sa nad každým tvrdením zamyslieť. Odpovede sa následne obodujú a spočítia sa skóre od 0 do 100 [6].

Podľa článku J. Saura na stránke spoločnosti MeasuringU sa SUS stalo široko používanou metódou a systémy dosahujú priemerné SUS skóre 68 [17]. Testovaná aplikácia získala skóre 78,2, čo podľa grafu publikovaného v tomto článku zodpovedá približne percentilu 82, a je to teda nadpriemerný výsledok.

V druhej časti dotazníka mali účastníci testovania priestor na napísanie postrehov a návrhov na vylepšenia. Podali nasledovné návrhy:

1. panel nástrojov by mal byť implicitne otvorený akebo lepšie zviditeľnený (3×),

2. aplikácia by mala obsahovať nápovedy (2×),
3. pridanie ovládania pomocou klávesnice,
4. zobrazenie „progress baru“ pri načítaní,
5. pridanie legendy ku grafu,
6. skrytie nastavení farieb a hrúbok čiar, pretože to nie je dôležitá vlastnosť,
7. pridanie prednastavených módov.

Jeden účastník upozornil na chybu, ktorú sa podarilo reprodukovať v prehliadači Google Chrome a následne opraviť.

# Kapitola 6

## Záver

Cieľom tejto práce bolo vytvoriť systém pre vizualizáciu dát z mobilného mapovacieho systému. Tento cieľ bol splnený.

Návrh systému zahrňal návrh funkcionality aj používateľského rozhrania. Systém bol implementovaný ako webová aplikácia v programovacom jazyku Python s využitím frameworku Dash<sup>1</sup>. Bolo preskúmaných niekoľko rozdielnych spôsobov implementácie vykreslovania mračna bodov pomocou rôznych technológií, z ktorých bol vybraný ten najlepší, a to vloženie skriptu v jazyku JavaScript, ktorý beží na strane klienta a využíva hardvérovo akcelerovaný framework deck.gl. Bola vyhodnotená výkonnosť a používateľská prívetivosť aplikácie.

Pre zjednodušenie nahrávania dát do aplikácie bol navrhnutý špeciálny projektový súbor, ktorý je možné využiť, ak má používateľ prístup k serveru, na ktorom aplikácia beží.

Výsledná aplikácia má dobrú výkonnosť s výnimkou výpočtu skreslenia. U mračna bodov typu postprocess sa výkon začína zhoršovať u nižších jednotiek miliónov bodov a aplikácia zvládne mračná bodov do maximálnej veľkosti 8 miliónov bodov. Aplikácia splňa v dostatočnej miere všetky vlastnosti popísané v návrhu.

Aplikácia bola testovaná s použitím metódy *System Usability Scale*. Testovanie zahŕňalo jedenásť účastníkov, ktorí dali aplikácii nadpriemerné hodnotenie a navyše poskytli aj užitočné podnety na jej ďalšie zlepšenie.

V práci by bolo možné pokračovať pridaním možnosti zobrazovať dátá streamované v reálnom čase. Existuje ešte mnoho možných zlepšení funkcionality aj používateľského rozhrania, napríklad rozšírenie možností nahrávania dát, umožnenie nastavenia farebnej škály klikaním do grafu, filtrácia mračna bodov a optimalizácia výpočtu skreslenia. Hodilo by sa pridať validáciu nahrávaných dát a upozorniť používateľa chybovou hláškou, ak nahrá dátá v nesprávnom formáte.

V dlhodobejšom horizonte by bolo možné prácu rozšíriť okrem vizualizácie aj o niektoré možnosti spracovania mračna bodov, napríklad kolorizáciu podľa videa.

---

<sup>1</sup>Zdrojové kódy vytvorenej aplikácie sú voľne dostupné na stránke <https://github.com/xmiska03/RailwayDataVisualization>.

# Literatúra

- [1] AHN, S. H. OpenGL Projection Matrix. *Songho.ca* online. Dostupné z: <https://www.songho.ca/>. [cit. 2025-05-01]. Path: OpenGL.
- [2] AHN, S. H. OpenGL Viewport Transform. *Songho.ca* online. Dostupné z: <https://www.songho.ca/>. [cit. 2025-05-01]. Path: OpenGL.
- [3] BALOCH, J. Image Perspective Distortion in JavaScript. *Medium* online. 10. marca 2023. Dostupné z: <https://blog.bitsrc.io/image-perspective-distortion-with-javascript-and-html-canvas-14627233623d>. [cit. 2025-05-03].
- [4] BASQUES, K. Analyze runtime performance. *Chrome for developers* online. Dostupné z: <https://developer.chrome.com/>. [cit. 2025-04-14]. Path: Docs; DevTools; Performance.
- [5] BENTLEY SYSTEMS, INCORPORATED. Orbit 3DM Publisher & Orbit 3DM Cloud. *Bentley Systems* online. Dostupné z: <https://www.bentley.com/>. [cit. 2025-05-08]. Path: Software; Reality and Spatial Modeling.
- [6] BROOKE, J. SUS – A quick and dirty usability scale. In: JORDAN, P. W. et al., ed. *Usability Evaluation In Industry* online. 1. vyd. CRC Press, Január 1996, s. 189–194. ISBN 9780429157011. Dostupné z: <https://doi.org/10.1201/9781498710411-35>. [cit. 2025-05-08].
- [7] DE VRIES, J. *Coordinate Systems* online. Dostupné z: <https://learnopengl.com/>. [cit. 2025-05-01]. Path: Getting started.
- [8] FACULTY SCIENCE LTD. *Dash Bootstrap Components* online. Dostupné z: <https://dash-bootstrap-components.opensource.faculty.ai/>. [cit. 2025-04-24].
- [9] FOXGLOVE. Visualization and observability for robotics developers. *Foxglove* online. Dostupné z: <https://foxbglove.dev/>. [cit. 2025-05-08]. Path: Product; Visualization.
- [10] HARTLEY, R. a ZISSEMAN, A. *Multiple View Geometry in Computer Vision*. 2. vyd. Cambridge: Cambridge University Press, 2003. 152-156 s. ISBN 978-0-521-54051-3.
- [11] OPENCV. *Camera Calibration* online. Dostupné z: <https://docs.opencv.org/4.x/>. [cit. 2025-04-29]. Path: OpenCV-Python Tutorials; Camera Calibration and 3D Reconstruction.
- [12] OPENCV. Camera Calibration and 3D Reconstruction. *OpenCV 2.4.13.7 documentation* online. Dostupné z: <https://docs.opencv.org/2.4/>. [cit. 2025-04-29]. Path: OpenCV API Reference; calib3d. Camera Calibration and 3D Reconstruction.

- [13] OPENJS FOUNDATION. *Deck.gl* online. 2024. Dostupné z: <https://deck.gl/>. [cit. 2025-01-14].
- [14] OPENJS FOUNDATION. Performance Optimization. *Deck.gl* online. 2025. Dostupné z: <https://deck.gl/>. [cit. 2025-04-12]. Path: Docs; Developer Guide; Using the API.
- [15] OPENSFM. Coordinate Systems. *OpenSfM* online. Dostupné z: <https://opensfm.readthedocs.io/>. [cit. 2025-04-30]. Path: Geometric Models.
- [16] PLOTLY. *Dash Python User Guide* online. 2025. Dostupné z: <https://dash.plotly.com/>. [cit. 2025-01-17].
- [17] SAURO, J. Measuring usability with the system usability scale (SUS). *MeasuringU* online. 3. februára 2011. Dostupné z: <https://measuringu.com/sus/>. [cit. 2025-05-08].
- [18] SNOWFLAKE INC. *Streamlit* online. 2024. Dostupné z: <https://streamlit.io/>. [cit. 2025-01-17].
- [19] STEMKOSKI, L. a PASCALE, M. *Developing Graphics Frameworks with Python and OpenGL* online. 1. vyd. Boca Raton: CRC Press, júl 2021. 344 s. ISBN 9781003181378. Dostupné z: <https://doi.org/10.1201/9781003181378>. [cit. 2025-05-01].
- [20] SUN, W. a COOPERSTOCK, J. Requirements for Camera Calibration: Must Accuracy Come with a High Price? In: IEEE. *2005 Seventh IEEE Workshops on Applications of Computer Vision (WACV/MOTION'05)* online. Los Alamitos, CA, USA: IEEE, Január 2005, sv. 1, s. 356–361. Dostupné z: <https://doi.org/10.1109/ACVMOT.2005.102>. [cit. 2025-04-29].
- [21] THE KHRONOS GROUP INC. WebGL Overview. *The Khronos Group* online. Dostupné z: <https://www.khronos.org/>. [cit. 2025-05-01]. Path: WebGL.
- [22] THE MATHWORKS, INC. What Is Camera Calibration? *MATLAB Help Center* online. Dostupné z: <https://www.mathworks.com/help/vision/ug/camera-calibration.html>. [cit. 2025-04-29]. Path: Image Processing and Computer Vision; Computer Vision Toolbox; Camera Calibration.
- [23] PRESTON-WERNER, T.; GEDAM, P. et al. *TOML v1.0.0* online. 1. novembra 2021. Dostupné z: <https://toml.io/en/v1.0.0>. [cit. 2025-04-11].
- [24] UBER ATG. *Autonomous Visualization System* online. Dostupné z: <https://avs.auto/>. [cit. 2025-04-11].

## Príloha A

### Projektový súbor

Pre nahrávanie dát do implementovanej aplikácie bol navrhnutý jednoduchý jednoúrovňový projektový súbor vo formáte TOML, ktorého štruktúra je popísaná tabuľkou [A.1](#).

Názov premennej	Dátový typ	Popis
project_path	refazec	Absolútne cesta k priečinku s projektom. Všetky ostatné cesty sú relatívne vzhľadom k tomuto priečinku.
postprocess_pcd_path	refazec	Relativna cesta k súboru s mračnom bodov typu postprocess vo formáte pcd.
realtime_pcd_path	refazec	Relativna cesta k priečinku so súborní s mračnom bodov typu realtime vo formáte pcd.
realtime_pcd_filename_prefix	refazec	Prefix názvov týchto súborov. <sup>a</sup>
realtime_pcd_files_cnt	prirodzené číslo	Počet týchto súborov.
realtime_pcd_timestamps_path	refazec	Relativna cesta k súboru s časovými razítkami mračna bodov typu realtime vo formáte txt. <sup>b</sup>
video_path	refazec	Relativna cesta k súboru s videom vo formáte mp4, s kódovaním H.264.
vector_data_path	refazec	Relativna cesta k priečinku so súborní s vektorovými dátami vo formáte csv.
translations_path	refazec	Relativna cesta k súboru s transláciemi kamery vo formáte csv.
rotations_path	refazec	Relativna cesta k súboru s rotáciami kamery vo formáte csv.
timestamps_path	refazec	Relativna cesta k súboru s časovými razítkami poloh kamery vo formáte csv.
profile_translations_path	refazec	Relativna cesta k priečinku so súborní s transláciami prejazdného profilu vo formáte csv. <sup>c</sup>
profile_translations_filename_prefix	refazec	Prefix názvov týchto súborov.
profile_rotations_path	refazec	Relativna cesta k priečinku so súborní s rotáciami prejazdného profilu vo formáte csv. <sup>d</sup>
profile_rotations_filename_prefix	refazec	Prefix názvov týchto súborov.

Tabuľka A.1: Štruktúra projektového súboru.

<sup>a</sup>Jednotlivé súbory musia byť pomenované [prefix]\_0.pcd, [prefix]\_1.pcd, atď.

<sup>b</sup>Každý riadok súboru musí byť vo formáte [cislo\_riadku] [casove\_razitko].

<sup>c</sup>Každý riadok súboru musí byť vo formáte [x] [y] [z]. Jednotlivé súbory musia byť pomenované [prefix]\_25.csv, [prefix]\_50.csv, [prefix]\_75.csv, [prefix]\_100.csv.

<sup>d</sup>Každý riadok súboru musí byť vo formáte [yaw] [pitch] [roll].