

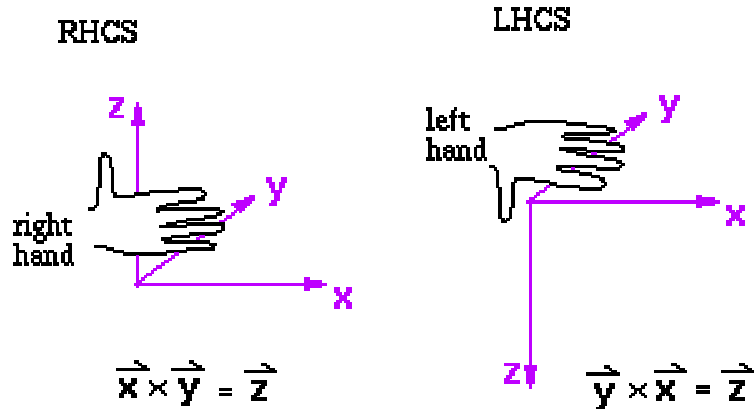
CÁC PHEP BIẾN ÑOĨ 3 CHIỀU



Dẫn nhập

- Cùng một loại ñoĩ tồing còu theà xuất hiện trong nhiều cảnh và xuất hiện nhiều lần trong một cảnh với các phông vò, màu sắc khác nhau.
- Nếu ta còu các mô hình ñoĩ tồing tốt, ta còu theà phát sinh ra các ñoĩ tồing khác nhau từ một mô hình duy nhất nhờ các phép biến ñoĩ.
- Các phép biến ñoĩ quan trọng nhất là các phép biến ñoĩ Affine và các phép chiếu.

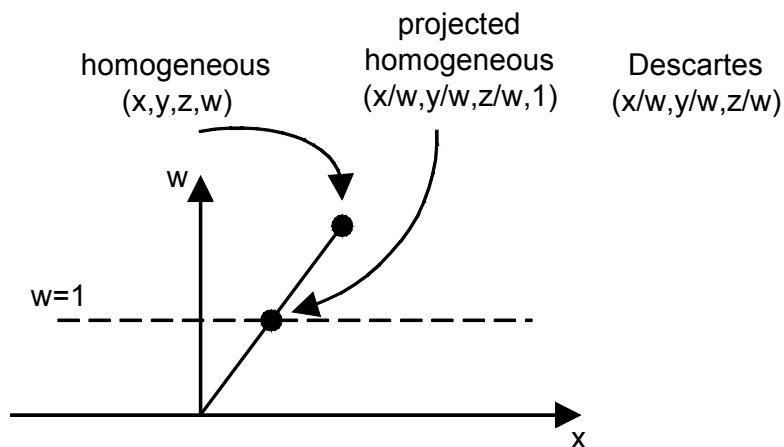
Heà toà ñoà ban tay phải/ban tay trái



- Heà toà ñoà theo quy òic ban tay phải: ñeà ban tay phải sao cho ngón cái höông theo trục z, khi nắm tay lại, các ngón tay chuyểñ ñoàng theo höông trục x ñeñ trục y.
- Heà toà ñoà theo quy òic ban tay trái: ñeà ban tay phải sao cho ngón cái höông theo trục z, khi nắm tay lại, các ngón tay chuyểñ ñoàng theo höông trục x ñeñ trục y.

Heà toà ñoà thuận nhất (Homogeneous Coordinates)

- Mọi ñieñ (x, y, z) trong không gian Descartes ñoòc biểu ñieñ bởi một bộ bốn toà ñoà trong không gian 4 chiều thu gòin (hx, hy, hz, h) . Ngöôi ta thông chòin $h=1$.



- $(x, y, z)_{\text{Descartes}} \quad (x, y, z, 1)_{\text{Homogeneous}}$
- $(x, y, z, w)_{\text{Homogeneous}} \quad (x/w, y/w, z/w)_{\text{Descartes}} \quad (w \neq 0)$.

Các phép biến ñĩ tuyến tính

- Phép biến ñĩ tuyến tính là tổ hợp của các PBN:

- ♦ Tã leã

- ♦ Quay

- ♦ Biến dạng vao

- ♦ Ñĩ xĩng

$$(x' \ y' \ z') = (x \ y \ z) \begin{pmatrix} a & d & g \\ b & e & h \\ c & f & i \end{pmatrix} \text{ với } \begin{vmatrix} a & d & g \\ b & e & h \\ c & f & i \end{vmatrix} \neq 0$$

- Các tính chất của các phép biến ñĩ tuyến tính

- ♦ Thỏa mãn tính chất về tổ hợp tuyến tính.

$$T(s_1P_1 + s_2P_2) = s_1T(P_1) + s_2T(P_2)$$

- ♦ Góc toã ñĩ là ñĩm bất ñĩng.

- ♦ Ảnh của ñĩng thẳng là ñĩng thẳng.

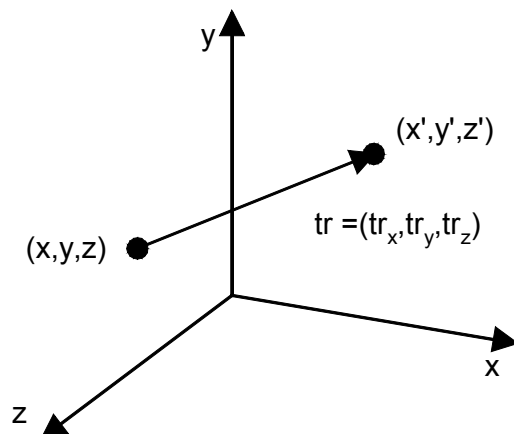
- ♦ Ảnh của các ñĩng thẳng song song là các ñĩng thẳng song song.

- ♦ Bảo toàn tã leã khoảng cách

- ♦ Tổ hợp các phép biến ñĩ có tính phản phối

Phép tĩnh tiến

- Dịch chuyển một ñĩm từ vị trí ñĩn và vị trí khác trong không gian theo vector offset \mathbf{tr} .



Phép biến ñĩ Affine

- Phép biến ñĩ Affine là tổ hợp của các phép biến ñĩ:

- ♦ Tuyến tính tã leã quay, biến ñĩng
- ♦ Tõnh tiến tõnh tiến

$$(x' \ y' \ z' \ 1) = (x \ y \ z \ 1) \cdot$$

$$\begin{pmatrix} a & b & c & 0 \\ d & e & f & 0 \\ g & h & i & 0 \\ tr_x & tr_y & tr_z & 1 \end{pmatrix}$$

- Các tính chất

- ♦ Góc toã ñĩ không là ñĩm bất ñĩng.
- ♦ Ảnh của ñĩng thẳng là ñĩng thẳng.
- ♦ Ảnh của các ñĩng thẳng song song là các ñĩng thẳng song song.
- ♦ Bảo toàn tã leã khoảng cách
- ♦ Tổ hợp các phép biến ñĩ có tính phản phĩ

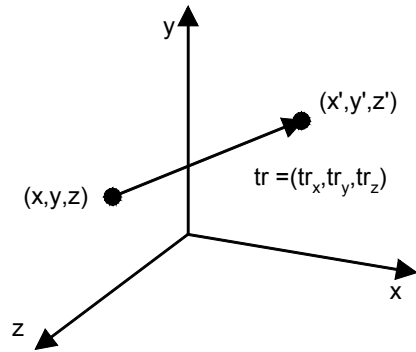
Các phép biến ñĩ Affine cõ sũ

- Phép biến ñĩ Affine cõ thể xem là tổ hợp của các phép biến ñĩ cõ sũ

- ♦ Tõnh tiến
- ♦ Tã leã (tã leã ñĩ ñĩ ñĩ tại góc toã ñĩ)
- ♦ Quay quanh trục x
- ♦ Quay quanh trục y
- ♦ Quay quanh trục z
- ♦ ñĩ xõng qua trục x, y, z*
- ♦ Biến ñĩng* (tã leã biến ñĩng ñĩ ñĩ tại góc toã ñĩ)

- Phep tnh tien

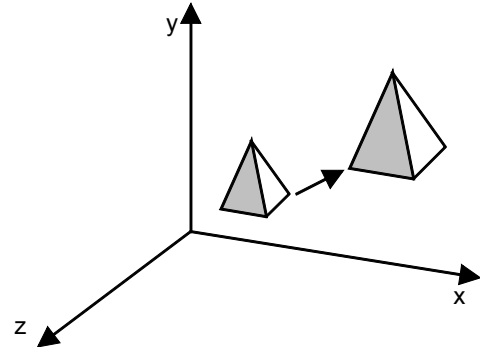
$$Tr(Tr_x, Tr_y, Tr_z) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ Tr_x & Tr_y & Tr_z & 1 \end{bmatrix}$$



- Phep bien ñi tã leã

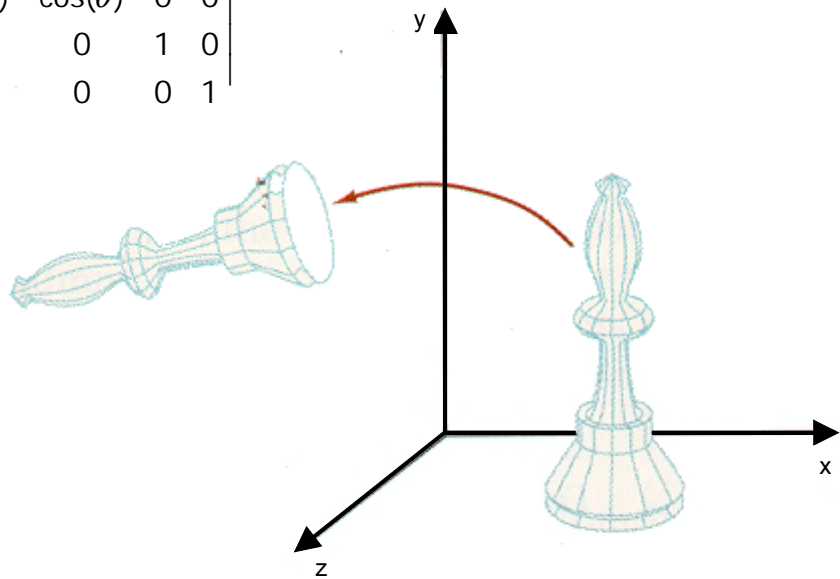
$$S(s_x, s_y, s_z) = \begin{bmatrix} s_x & 0 & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 & 0 \\ 0 & 0 & s_z & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Khi $s_x = s_y = s_z$: **phep ñiing daing**



- Phep quay quanh trục z

$$R(z, \theta) = \begin{bmatrix} \cos(\theta) & \sin(\theta) & 0 & 0 \\ -\sin(\theta) & \cos(\theta) & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



- Phep quay quanh trục x

$$R(x, \theta) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos(\theta) & \sin(\theta) & 0 \\ 0 & -\sin(\theta) & \cos(\theta) & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

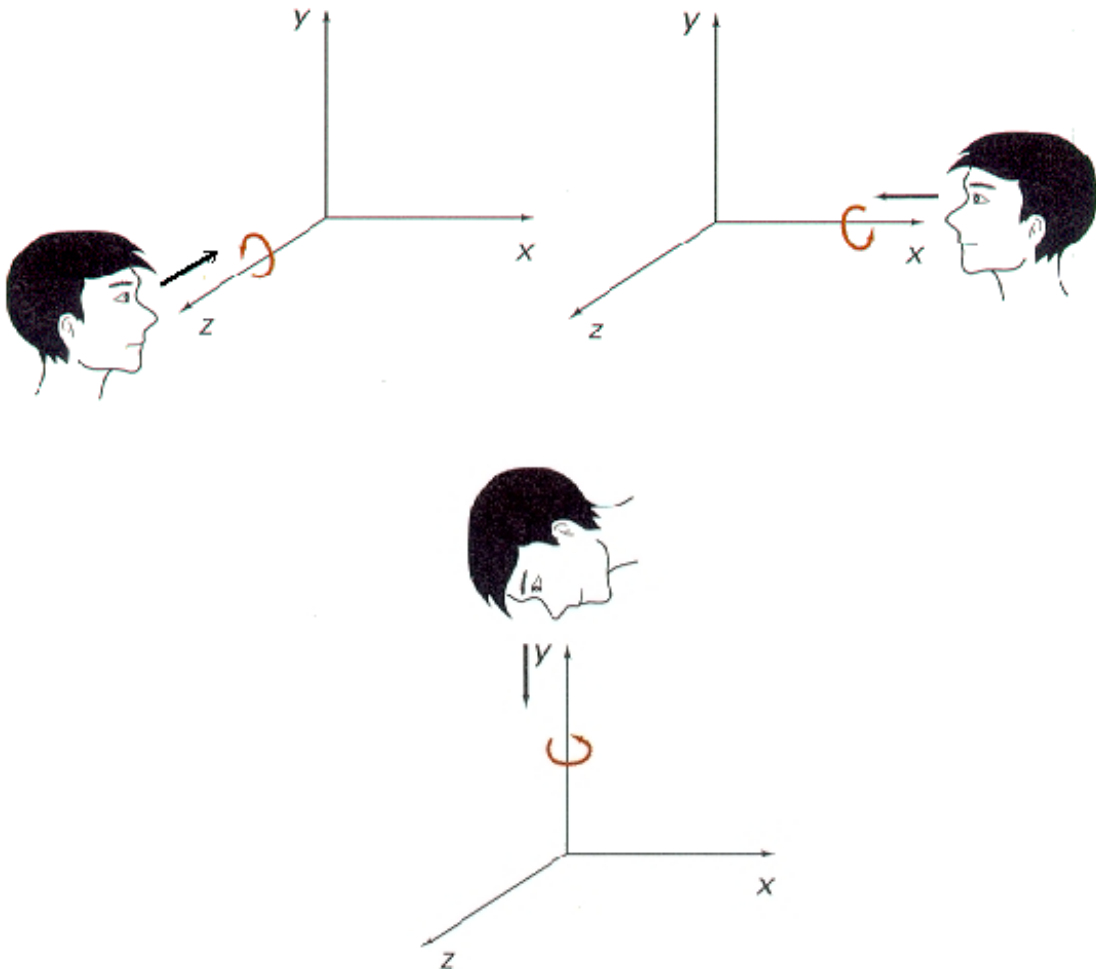
- Phep quay quanh trục y

$$R(y, \theta) = \begin{bmatrix} \cos(\theta) & 0 & -\sin(\theta) & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ \sin(\theta) & 0 & \cos(\theta) & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

- Cách xác định chiều dương trong các phép quay

Các hướng nghĩa về chiều quay được dùng chung cho các hệ tọa độ theo quy ước bàn tay phải và bàn tay trái. Cụ thể chiều dương được định nghĩa như sau:

- ◆ Quay quanh trục x: từ trục dương y đến trục dương z.
 - ◆ Quay quanh trục y: từ trục dương z đến trục dương x.
 - ◆ Quay quanh trục z: từ trục dương x đến trục dương y.
- Ví dụ, xét trên hệ tọa độ bàn tay trái, khi nhìn dọc từ phía trước quay về góc tọa độ chiều dương sẽ là chiều ngược chiều kim đồng hồ

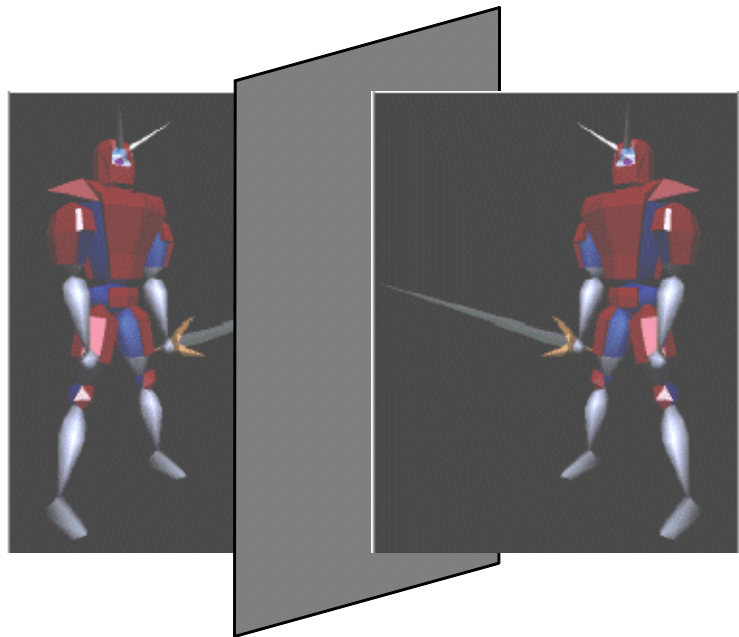


- Phép nối xing qua mặt phẳng yOz , zOx và xOy

$$M_r(x) = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$M_r(y) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$M_r(z) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

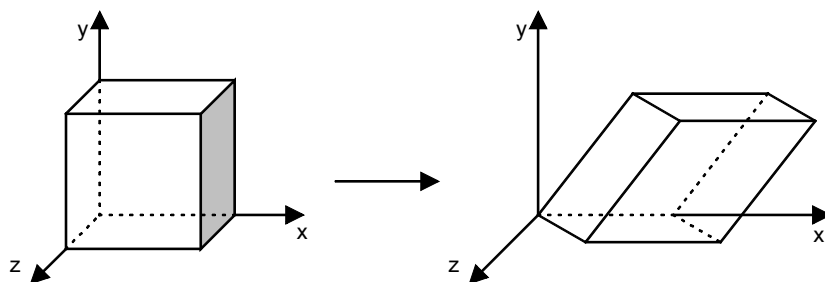


- Phép nối xing qua trục x , y và z

$$M_x = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad M_y = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad M_z = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

- Phép biến dạng

$$S_h = \begin{bmatrix} 1 & h_{yx} & h_{zx} & 0 \\ h_{xy} & 1 & h_{zy} & 0 \\ h_{xz} & h_{yz} & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

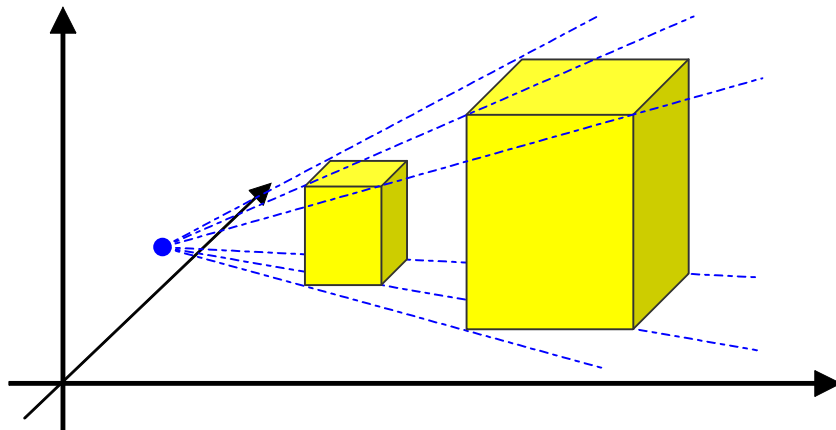


Các phép biến ñĩ Affine tổng quát

- Tõ hõp các phép biến ñĩ Affine là một phép biến ñĩ Affine.
- Mọi phép biến ñĩ Affine ñều cũ thể phõn rõ thành tõ hõp các phép biến ñĩ Affine cũ sũ

Phép tẽ lĩ vũ tĩm bất kỳ

- Phép tẽ lĩ vũ tĩm ñĩ tại ñĩm (x_f, y_f, z_f) cũ thể xẽ ñũ tõ hõp cũa các phép biến ñĩ cũ sũ
 - ♦ Tõnh tĩn ñĩm bất ñĩng (x_f, y_f, z_f) về gốc tõ ñĩ
 - ♦ Thũc hiẽn phép biến ñĩ tẽ lĩ vũ tĩm là gốc tõ ñĩ
 - ♦ Tõnh tĩn ngũc ñĩm bất ñĩng tũ gốc tõ ñĩ trũ về vò trĩ ban ñũ.



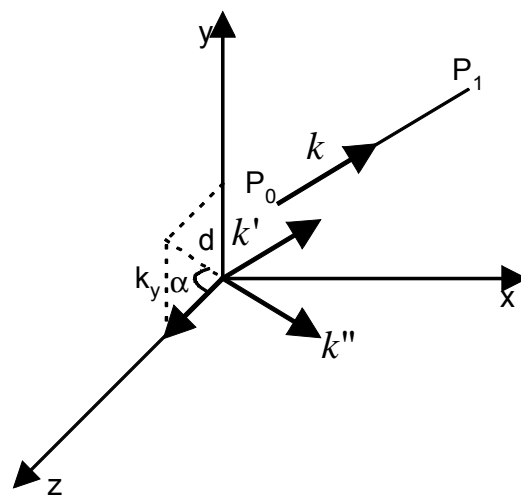
- Mã trõn biến ñĩ sẽ là $S_f(s_x, s_y, s_z) = \begin{pmatrix} s_x & 0 & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 & 0 \\ 0 & 0 & s_z & 0 \\ (1-s_x)x_f & (1-s_y)y_f & (1-s_z)z_f & 1 \end{pmatrix}$

Phép quay quanh một trục bất kỳ

- Giõ sũ trục quay xũ ñĩnh bũ 2 ñĩm P_1 và P_2 (chiều ñũng hũng tũ P_1 ñĩn P_2 thể hiẽn bũ vector \mathbf{k}).

• Áp dụng qui tắc phản xạ ta có thể biểu diễn quay quanh k một góc θ thành dãy các phép biến đổi cô sô sau:

- ◆ Tịnh tiến trục k về góc tọa độ $Tr(-P_0)$ (thành trục k')
- ◆ Quay quanh trục x nếu k' nằm trên mặt phẳng xOz : $R(x, \alpha)$ (thành trục k'').
- ◆ Góc quay α xác định nhờ d trên chiều của k' lên mặt phẳng yOz . Ta không cần tính α cụ thể. Thay vào đó ta tính $\sin(\alpha)$ và $\cos(\alpha)$ một cách trực tiếp.

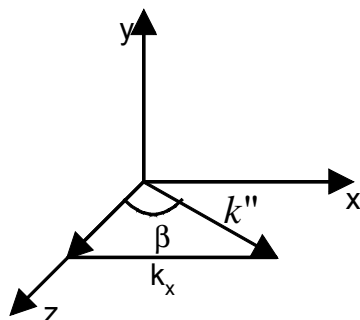


$$k = \frac{\overrightarrow{P_0P_1}}{\|P_0P_1\|}$$

$$d = \sqrt{k_y^2 + k_z^2}$$

$$\cos(\alpha) = \frac{k_z}{d}, \sin(\alpha) = \frac{k_y}{d}$$

- ◆ Quay quanh trục y nếu k'' nằm trên trục k' về trục z : $R(y, -\beta)$. Tổng cộng tới bước trước, ta không cần tính cụ thể β .
- ◆ Thực hiện phép quay quanh trục z một góc θ : $R(z, \theta)$
- ◆ Thực hiện chuỗi các phép biến đổi ngược lại qua trình trên.



$$\cos(\beta) = \frac{d}{1} = d,$$

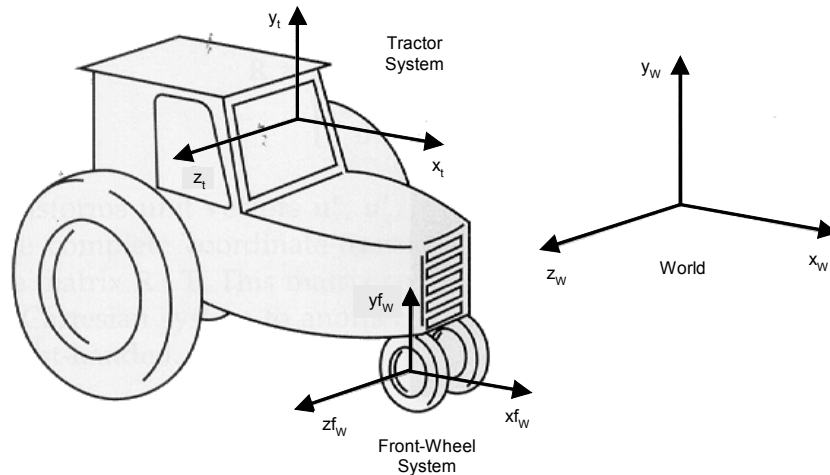
$$\sin(\beta) = \frac{k_x}{1} = k_x$$

- Nhờ vậy, phép quay quanh 1 trục bất kỳ có thể được phân rã thành chuỗi các biến đổi cơ sở sau:

$$\text{Tr}(-P_0) R(x, \alpha) R(y, -\beta) R(z, \theta) R(y, \beta) R(x, -\alpha) \text{Tr}(P_0)$$

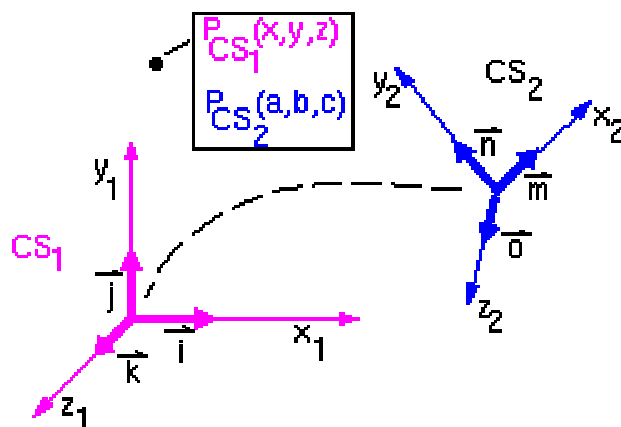
Modeling transformation

- Biến đổi từ Hệ tọa độ gốc sang Hệ tọa độ thế giới thực.



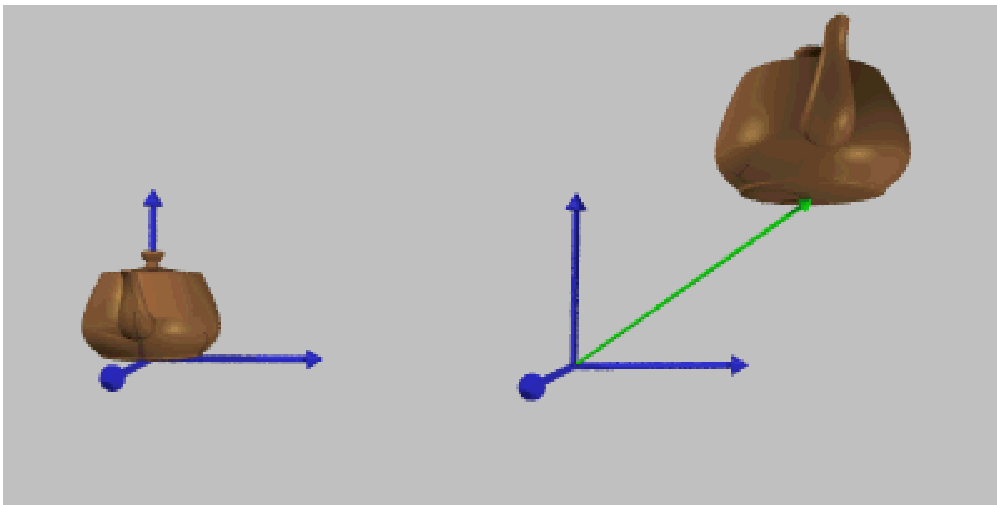
Phép biến đổi Hệ tọa độ

- Cần thực hiện một phép quay và một phép tịnh tiến (gọi là Rigid body transformation).
- Nếu chuyển đổi giữa hai hệ tọa độ bạn tay trái và bạn tay phải thì cần thêm một phép đổi chiều nữa.

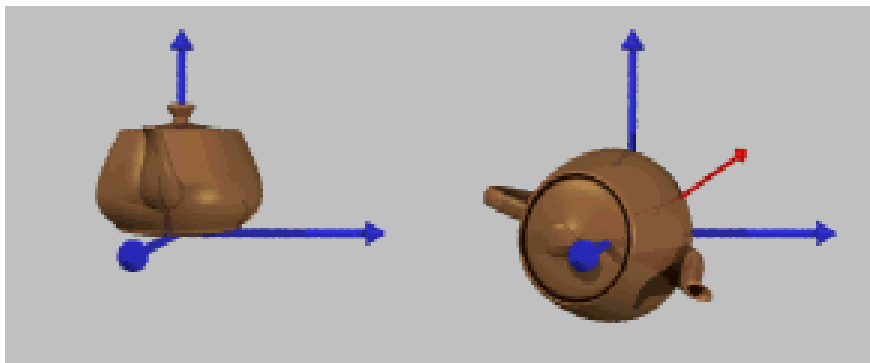


Rigid body transformation

- Bao gồm phép tịnh tiến và phép quay và các tổ hợp của chúng.
- Do không làm thay đổi hình dạng và kích thước đối tượng, chỉ làm thay đổi vị trí, phương hướng của chúng trong không gian.



Ví dụ về phép tịnh tiến



Ví dụ về phép quay