

#### 3D Visualizations

# 12 三维可视化

三维直角坐标系中的散点、线图、网格面、等高线



善良一点, 因为你遇到的每个人都在打一场更艰苦的战斗。

Be kind, for everyone you meet is fighting a harder battle.

——柏拉图 (Plato) | 古希腊哲学家 | 424/423 ~ 348/347 BC



## 12.1 三维可视化方案

本章介绍常见四种三维空间可视化方案。图1所示为三维直角坐标系和三个平面。

散点图 (scatter plot) 用于展示三维数据的离散点分布情况。每个数据点在三维空间中的位置由其对应的三个数值确定。通过散点图,可以观察数据点的分布、聚集程度和可能的趋势。

线图 (line plot) 可用于表示在三维空间中的曲线或路径。通过将连续的点用线段连接,可以呈现数据的演变过程或路径的形态。线图在表示运动轨迹、时间序列数据等方面很有用。

网格面图 (mesh surface plot) 展示了三维空间中表面或曲面的形状。通过将空间划分为网格,然后根据每个网格点的数值给予相应的高度或颜色,可以可视化复杂的三维数据,例如地形地貌、物理场、函数表面等。

三维等高线图 (3D contour plot) 在三维空间中绘制了等高线的曲线。这种图形通过将等高线与垂直于平面的轮廓线相结合,可以同时显示三个维度的信息。它适用于表示等值线密度、梯度分布等。

鸢尾花书《数学要素》第6章专门介绍三维直角坐标系。

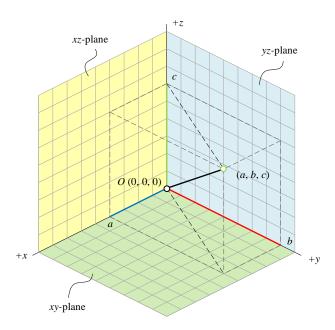


图 1. 三维直角坐标系和三个平面

#### 三维视图视角

学过机械工程制图的同学知道,在三维空间中,我们可以将立体物体的投影投射到不同的平面上,以便更好地理解其形状和结构。图2、图3展示咖啡杯在六个不同方向的投影。

以下是常见的三维立体在不同面的投影方式:

本 PDF 文件为作者草稿,发布目的为方便读者在移动终端学习,终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。版权归清华大学出版社所有,请勿商用,引用请注明出处。 代码及 PDF 文件下载: https://github.com/Visualize-ML 本书配套微课视频均发布在 B 站——生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466 欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com

- ▶ 俯视投影 (top view) 把立体物体在垂直于其底面的平面上投影的方式。这种投影显示了物体的 顶部视图, 可以揭示物体在水平方向上的外形和布局。
- ▶ 侧视投影 (side view) 将立体物体在垂直于其侧面的平面上投影的方式。这种投影显示了物体 的侧面视图,可以展示物体在垂直方向上的外形和结构。
- ▶ 正视投影 (front view) 把立体物体在垂直于其正面的平面上投影的方式。这种投影显示了物体 的正面视图,可以展示物体在前后方向上的外形和特征。
- ▶ 斜视投影 (isometric view) 将立体物体在等角度投射到平面上的方式。它显示了物体的斜面视 图,保留了物体在三个维度上的比例关系,使观察者能够同时感知物体的长度、宽度和高 度。

这些不同面的投影方式可以提供不同的视角、帮助我们从多个方面理解和分析立体物体。选 择合适的投影方式取决于我们关注的特定方面和目的。特别是用 Matplotlib、Plotly 绘制三维图像 时, 选择合适的投影方式至关重要。

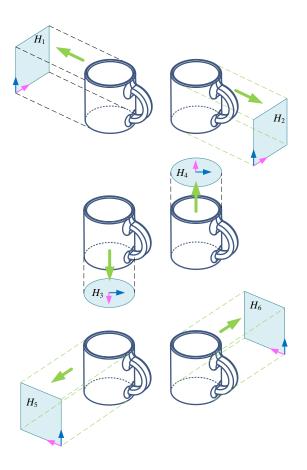


图 2. 咖啡杯六个投影方向

本书配套微课视频均发布在 B 站——生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466

欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com

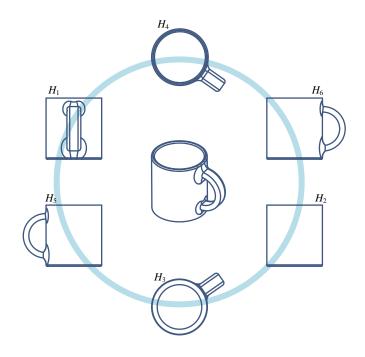


图 3. 咖啡杯在六个方向投影图像

在 Matplotlib 中,ax.view\_init(elev, azim, roll) 方法用于设置三维坐标轴的视角,也叫相机照相位置。这个方法接受三个参数: elev、azim 和 roll, 它们分别表示仰角、方位角和滚动角。

- ▶ 仰角 (elevation): elev 参数定义了观察者与 xy 平面之间的夹角,也就是观察者与 xy 平面之间的旋转角度。当 elev 为正值时,观察者向上倾斜,负值则表示向下倾斜。
- ▶ 方位角 (azimuth): azim 参数定义了观察者绕 z 轴旋转的角度。它决定了观察者在 xy 平面上的位置。azim 的角度范围是 -180 到 180 度,其中正值表示逆时针旋转,负值表示顺时针旋转。
- ▶ 滚动角 (roll): roll 参数定义了绕观察者视线方向旋转的角度。它决定了观察者的头部倾斜程度。正值表示向右侧倾斜,负值表示向左侧倾斜。

通过调整这三个参数的值,可以改变三维图形的视角,从而获得不同的观察效果。例如,增加仰角可以改变观察者的俯视角度,增加方位角可以改变观察者在 XY 平面上的位置,增加滚动角可以改变观察者的头部倾斜程度。

类比的话,这三个角度和图4所示飞机的三个姿态角度类似。

本 PDF 文件为作者草稿,发布目的为方便读者在移动终端学习,终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。版权归清华大学出版社所有,请勿商用,引用请注明出处。

代码及 PDF 文件下载: https://github.com/Visualize-ML

本书配套微课视频均发布在 B 站——生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466

欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com

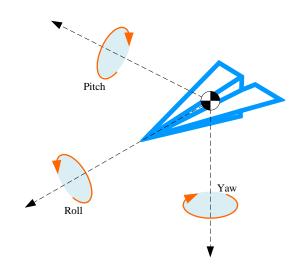


图 4. 飞机姿态的的三个角度

如图5所示,鸢尾花书中调整三维视图视角一般只会用elev、azim,几乎不用使用roll。

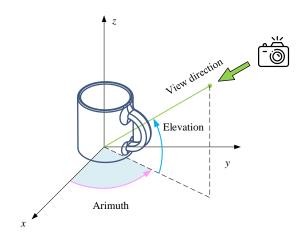


图 5. 仰角和方位角示意图

请大家在 JupyterLab 中练习如下代码,并调整仰角、方位角大小观察图像变化。

注意, ax = fig.gca(projection='3d') 已经被最新版本 Matplotlib 弃用, 正确的语法为 ax = fig.add\_subplot(projection='3d')。

本 PDF 文件为作者草稿,发布目的为方便读者在移动终端学习,终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。版权归清华大学出版社所有,请勿商用,引用请注明出处。

代码及 PDF 文件下载: https://github.com/Visualize-ML

本书配套徽课视频均发布在 B 站——生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466

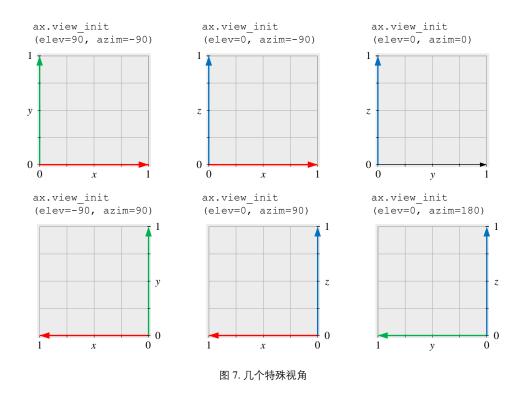
欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com



图 6. 设置三维图像观察视角

有关 Matplotlib 三维视图视角, 请参考:

https://matplotlib.org/stable/api/toolkits/mplot3d/view angles.html



#### 两种投影方法

此外,大家还需要注意投影方法。上述代码采用的是正交投影。

在 Matplotlib 中,ax.set\_proj\_type() 方法用于设置三维坐标轴的投影类型。Matplotlib 提供了两种主要的投影类型:

- ▶ 透视投影 (perspective projection) 是默认的投影类型,如图 8 (a) 所示。简单来说就是近大远小,它模拟了人眼在观察远处物体时的视觉效果,使得远离观察者的物体显得较小。透视投影通过在观察者和图形之间创建一个虚拟的透视点,从而产生远近比例和景深感。设置方式为:ax.set\_proj\_type('persp')。
- ▶ 正交投影 (orthographic projection) 是另一种投影类型,如图 8 (b) 所示。它在观察者和图形之间维持固定的距离和角度,不考虑远近关系,保持了物体的形状和大小。正交投影在某些情况下可能更适合于一些几何图形的呈现,尤其是在需要准确测量物体尺寸或进行定量分析时。设置方式为: ax.set\_proj\_type('ortho')。

Plotly 的三维图像也是默认透视投影,想要改成正交投影对应的语法为:

fig.layout.scene.camera.projection.type = "orthographic"

图 9 展示了 3D 绘图时改变焦距对透视投影的影响。需要注意的是,Matplotlib 会校正焦距变化所带来的"缩放"效果。

本 PDF 文件为作者草稿,发布目的为方便读者在移动终端学习,终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。版权归清华大学出版社所有,请勿商用,引用请注明出处。 代码及 PDF 文件下载: https://github.com/Visualize-ML 本书配套微课视频均发布在 B 站——生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466

透视投影中, 默认焦距为 1, 对应 90 度的视场角 (Field of View, FOV)。增加焦距 (1 至无穷大) 会使图像变得扁平,而减小焦距(1至0之间)则会夸张透视效果,增加图像的视觉深度。当焦距 趋近无穷大时,经过缩放校正后,会得到正交投影效果。

注意、鸢尾花书中三维图像绝大部分都是正交投影。

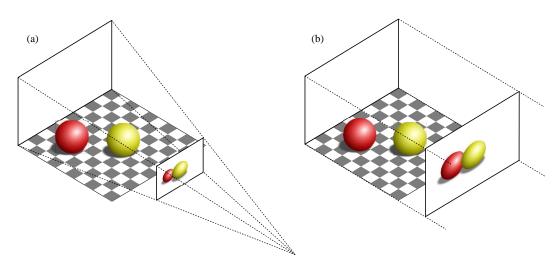


图 8. 两种投影方式,来源: https://github.com/rougier/scientific-visualization-book

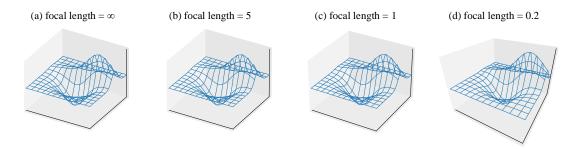


图 9. 投影焦距对结果影响;参考: https://matplotlib.org/stable/gallery/mplot3d/projections.html

## 12.2 散点

上一章我们利用平面散点可视化鸢尾花数据集,这一节将用三维散点图可视化这个数据集。 图 10 所示为利用 Matplotlib 绘制的三维散点图,这幅图用不同颜色表征鸢尾花分类。类似图 6,请 大家将图10投影到不同平面上。

本章配套的 Jupyter Notebook 还用 Plotly 绘制了散点图,请大家自行学习。

本 PDF 文件为作者草稿,发布目的为方便读者在移动终端学习,终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。 版权归清华大学出版社所有,请勿商用,引用请注明出处。

代码及 PDF 文件下载: https://github.com/Visualize-ML

本书配套微课视频均发布在 B 站——生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466

欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com

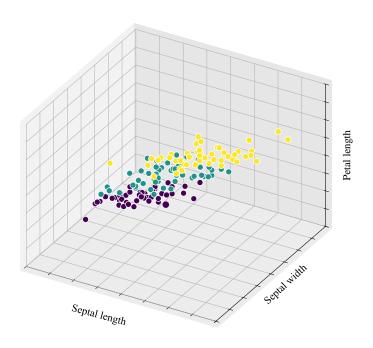


图 10. 用 Matplotlib 和绘制散点图

## 12.3 线图

图 11 所示为利用 Matplotlib 绘制"线图 + 散点图"可视化微粒的随机漫步。并且用散点的颜色渐 进变化展示时间维度。本章配套的 Jupyter Notebook 也用 Plotly 绘制相同图像,请大家自行学习。

《数据有道》将专门介绍随机漫步。

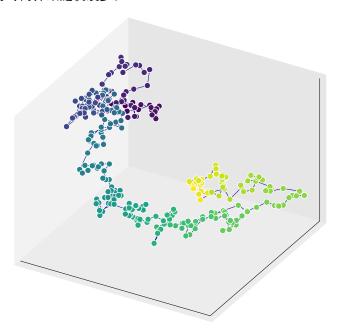


图 11. 用 Matplotlib 绘制微粒随机漫步线图

本 PDF 文件为作者草稿,发布目的为方便读者在移动终端学习,终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。 版权归清华大学出版社所有,请勿商用,引用请注明出处。

代码及 PDF 文件下载: https://github.com/Visualize-ML 本书配套微课视频均发布在 B 站——生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466

欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com



#### 什么是随机漫步?

随机漫步是指一个粒子或者一个系统在一系列离散的时间步骤中,按照随机的方向和大小移动的过程。每个时间步骤,粒子以随机的概率向前或向后移动一个固定的步长,而且每个时间步骤之间的移动是相互独立的。随机漫步模型常用于模拟不确定性和随机性的系统,例如金融市场、扩散过程、分子运动等。通过模拟大量的随机漫步路径,可以研究粒子或系统的统计特性和概率分布。

### 12.4 网格面

图 12 所示为利用 Axes3D.plot\_surface() 绘制的三维网格曲面。请大家思考如何在图片中加入 colorbar。本章配套的 Jupyter Notebook 也用 Plotly 绘制的三维曲面,请大家自行学习。

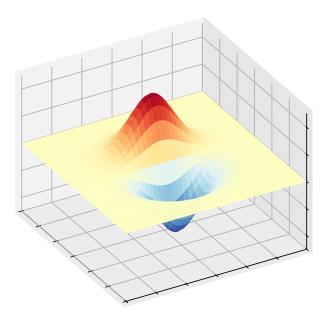


图 12. 用 Matplotlib 绘制网格曲面

## 12.5 三维等高线

图 13 所示为用 Matplotlib 绘制的三维等高线,这些等高线投影到水平面便得到上一章介绍的平面等高线。本章配套的 Jupyter Notebook 也用 Plotly 绘制的三维"曲面 + 等高线",请大家自行学习。

鸢尾花书《可视之美》将介绍更多三维等高线的用法。

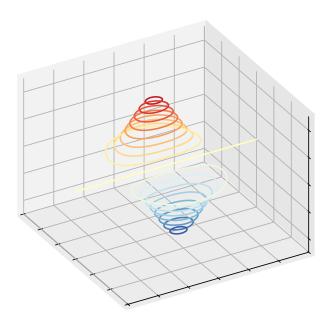


图 13. 用 Matplotlib 绘制三维等高线



请大家完成下面这道题目。

Q1. 请用分别用 Matplotlib 和 Plotly 中网格面、三维等高线可视化上一章 Q2 给出的几个二元函数。

\*本章不提供答案。