



提纲

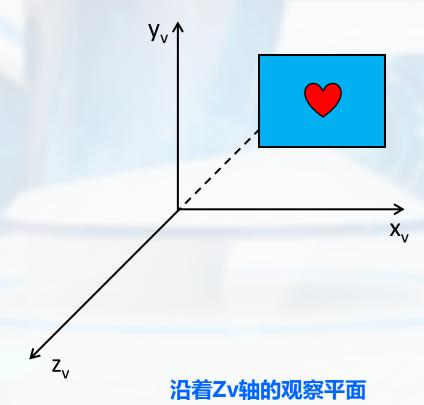
- 1 投影的概念

 - 2 平行投影3 透视投影

投影的概念

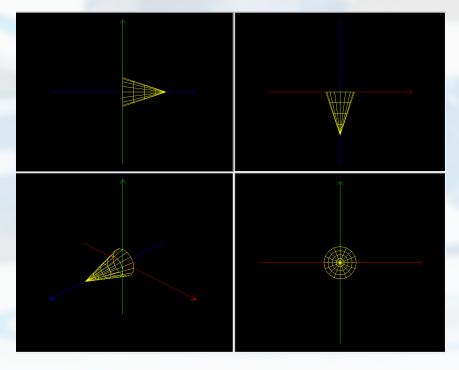
观察变换中隐含有一个观察平面。

观察平面(View Plane),即投影平面。

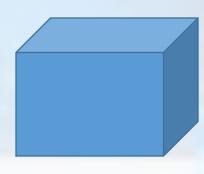


投影的概念

投影方式:平行投影



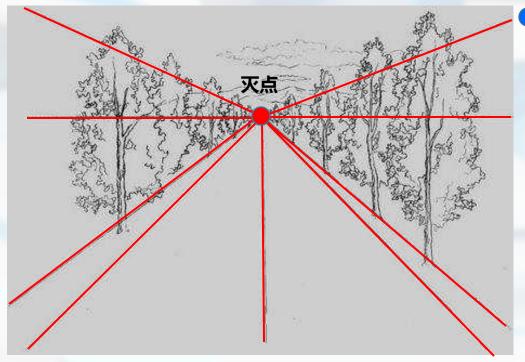
三视图



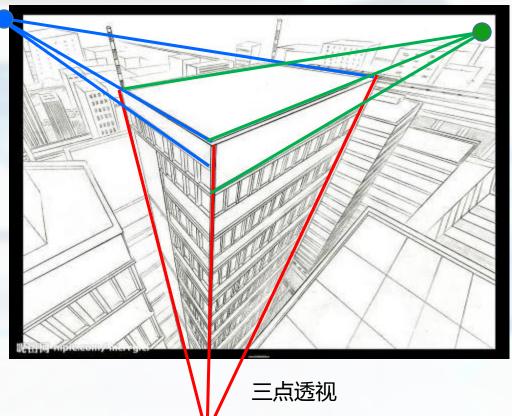
轴测图



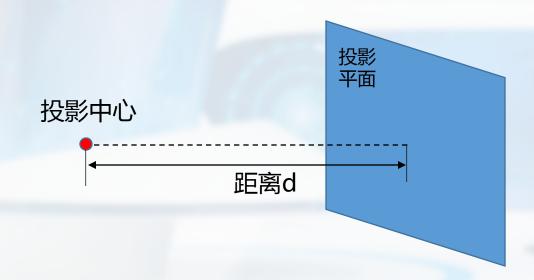
投影方式:透视投影





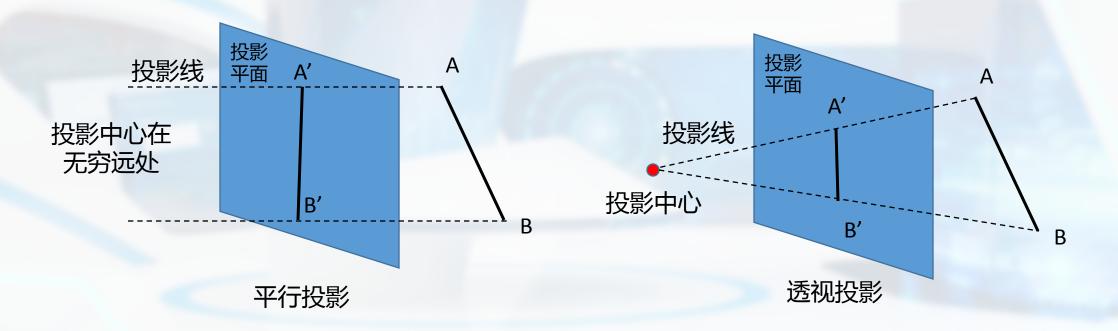


投影方式:



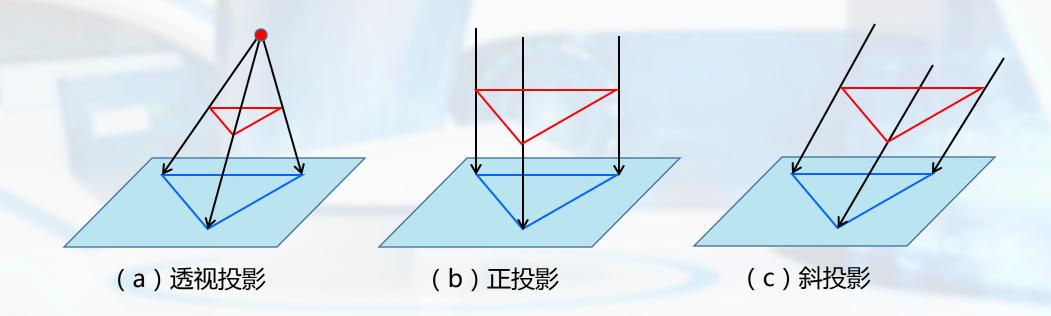


投影方式:

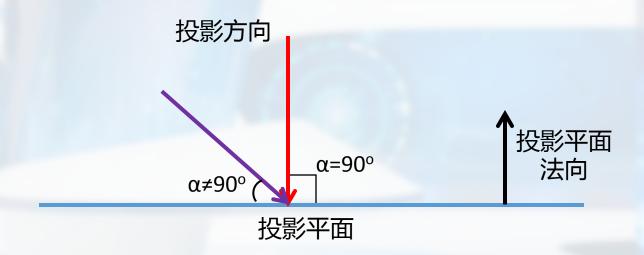




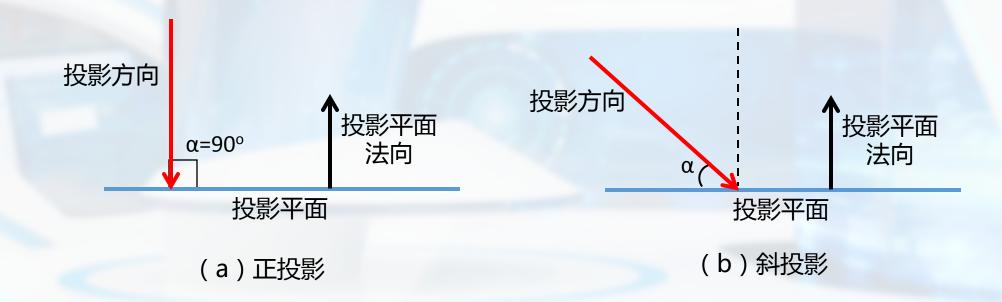
投影方式:



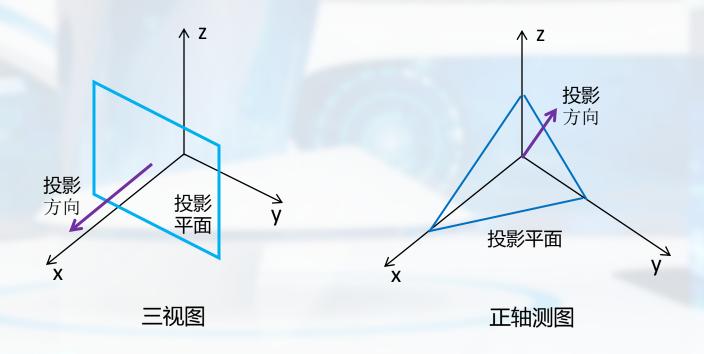
平行投影可分成两类:正投影和斜投影。



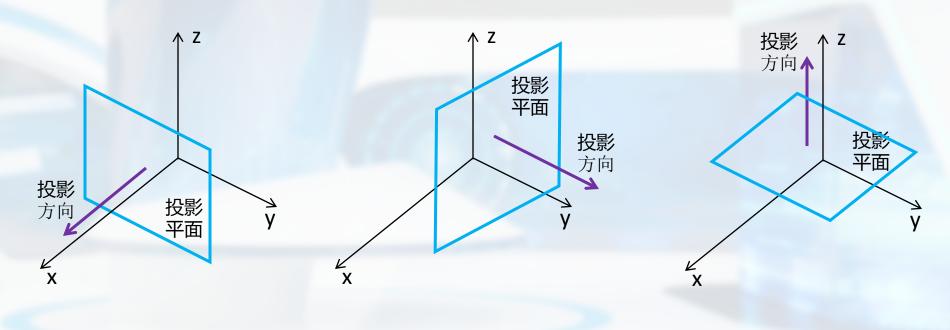
平行投影可分成两类:正投影和斜投影。



正投影分为:三视图、正轴测图。



正投影分为:三视图、正轴测图。

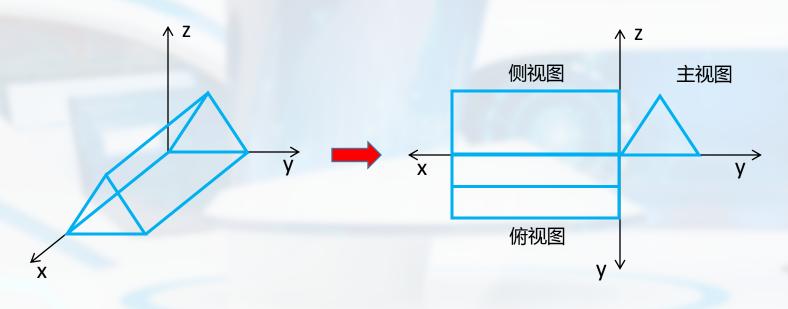


主视图

侧视图

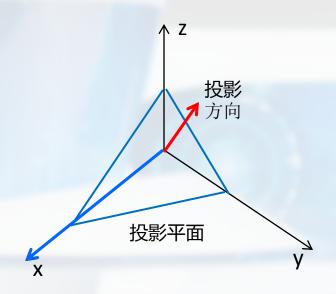
俯视图

正投影分为: 三视图、正轴测图。

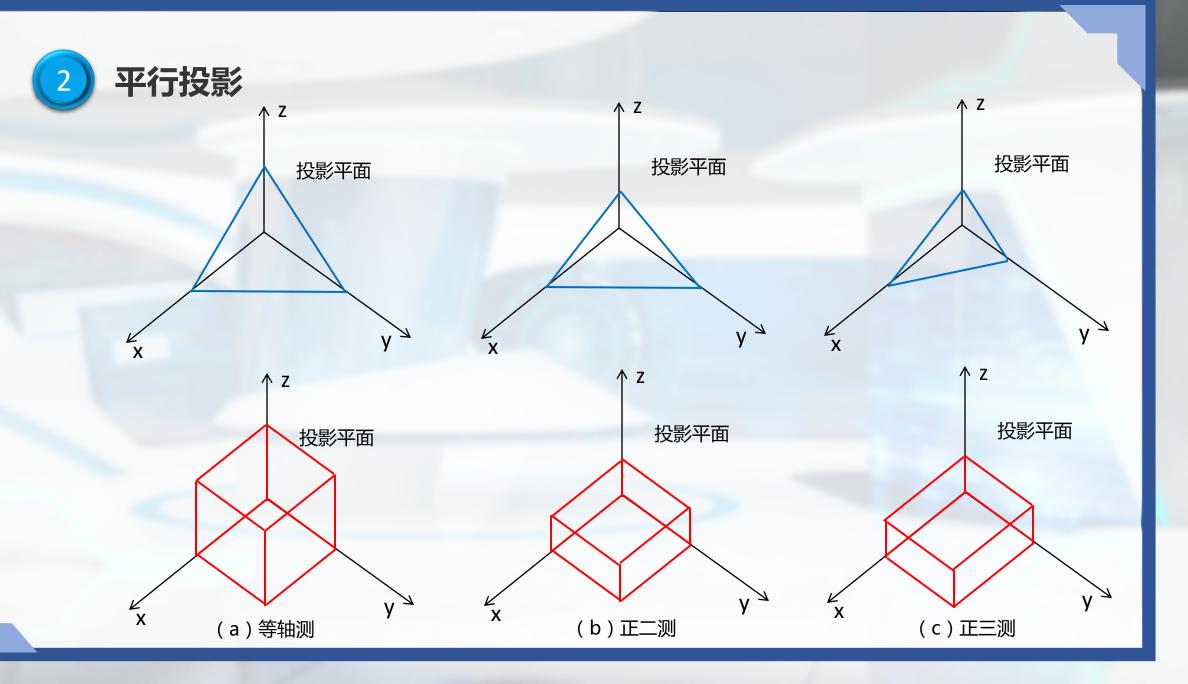


以投影面与x轴垂直 且在x_p处的主视图为例:

正投影分为:三视图、轴测图。

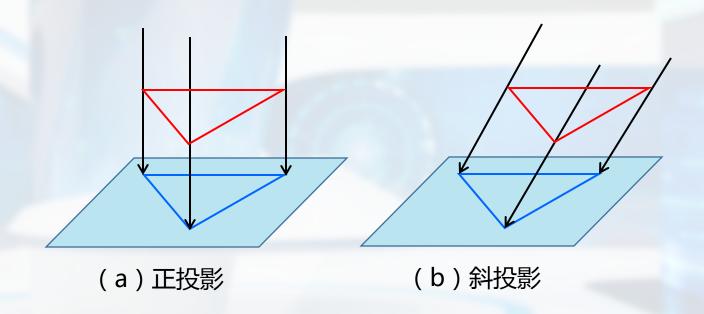


当将该平面的法向量方向旋转到x轴 则投影平面为YOZ平面



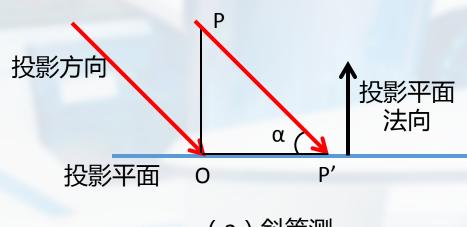
投影的概念

斜投影:



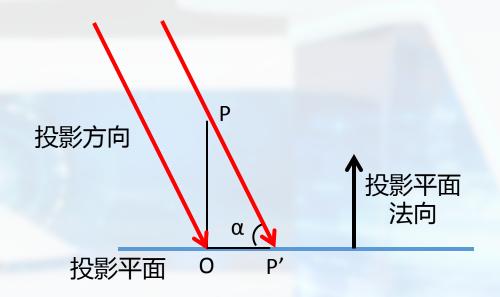
平行投影

斜投影:常见的有斜等测和斜二测。



(a)斜等测

 $\alpha = arctg(1)$

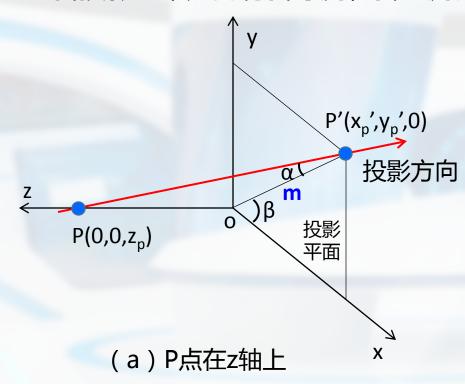


(b)斜二测

 $\alpha = arctg(2)$

平行投影

斜投影:常见的有斜等测和斜二测。



其中:

 $m=z_p \cdot ctg\alpha$

因此:

$$x_p'=z_p\cdot ctg\alpha\cdot cos\beta$$

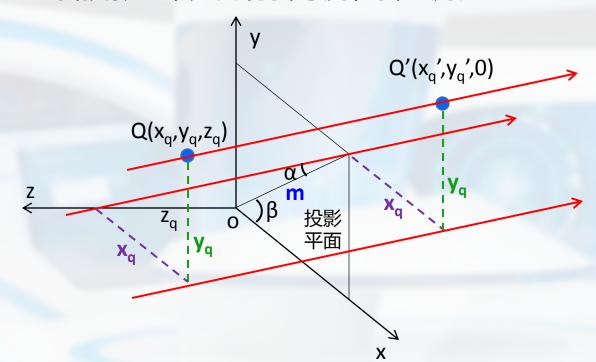
$$y_p'=z_p\cdot ctg\alpha\cdot sin\beta$$

$$z_{p}'=0$$

$$T = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ ctg \alpha \cos \beta & ctg \alpha \sin \beta & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

平行投影

斜投影:常见的有斜等测和斜二测。



(b) Q点为空间任意一点

其中:

m=z_q·ctgα

因此:

$$\left(x_{p}'=x_{q}+z_{q}\cdot ctg\alpha\cdot cos\beta\right)$$

$$y_p' = y_q + z_q \cdot ctg\alpha \cdot sin\beta$$

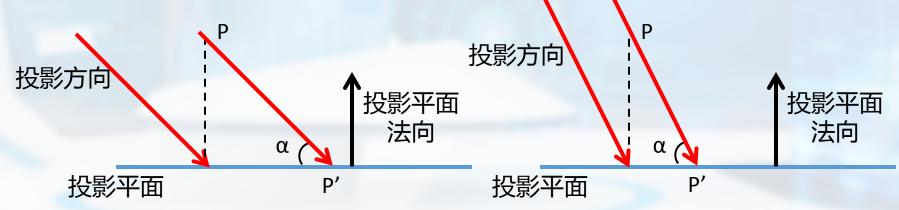
$$z_p'=0$$

$$T = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ ctg \alpha \cos \beta & ctg \alpha \sin \beta & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

平行投影

斜投影:常见的有斜等测和斜二测。

$$T = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ ctg\alpha\cos\beta & ctg\alpha\sin\beta & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



(a)斜等测

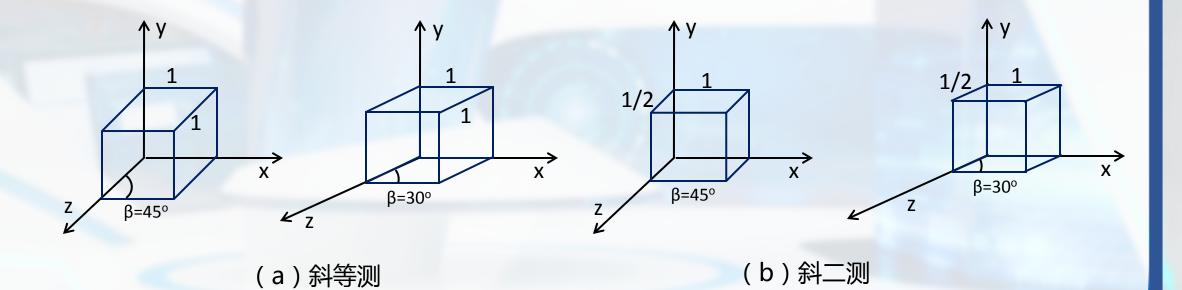
 $\alpha = arctg(1)$

(b)斜二测

 $\alpha = arctg(2)$

斜投影:常见的有斜等测和斜二测。

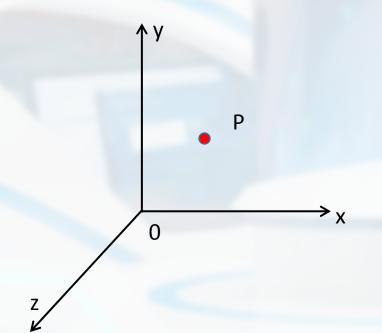
 $\alpha = arctg(1)$



 $\alpha = arctg(2)$



基于三维齐次坐标的变换:



三维坐标系下点p(x,y,z)变换后为p'(x',y',z'):

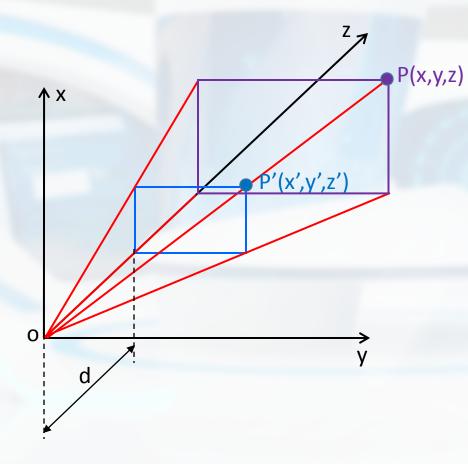
则所有的变换可以用矩阵T_{3D}来表示!

$$p' = \begin{bmatrix} x' & y' & z' & 1 \end{bmatrix} = p \cdot T_{3D} = \begin{bmatrix} x & y & z & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} a & b & c & p \\ d & e & f & q \\ h & i & j & r \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} a & b & c & p \\ d & e & f & q \\ h & i & j & r \end{bmatrix}$$



一点透视



利用相似三角形对应边成比例:

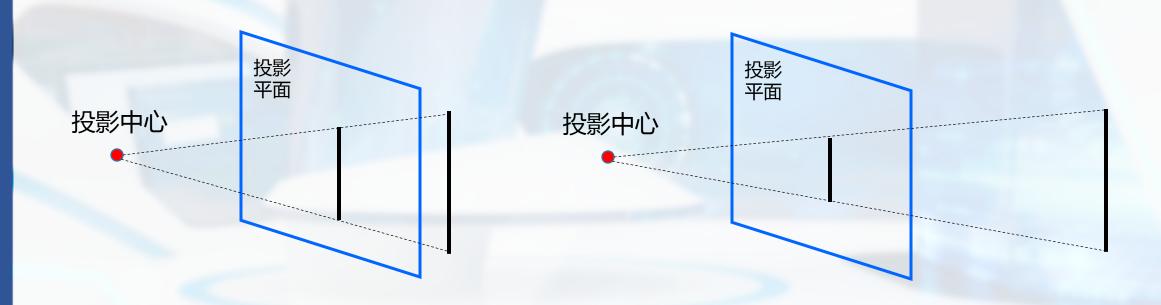
x':x=y':y=d:z

$$\Rightarrow$$
 $x' = \frac{x}{z/d}, y' = \frac{y}{z/d}, z' = d$

$$\begin{bmatrix} x' & y' & z' & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x & y & z & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \frac{1}{d} \end{bmatrix}$$



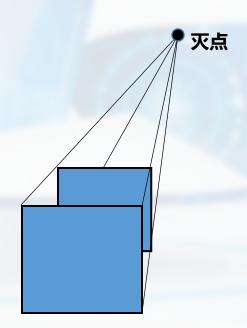
透视缩小效应:三维形体透视投影的大小与形体到投影中心的距离成反比





灭点:

- ◆不平行于投影面的平行线的投影会汇聚到一个点,这个点称为**灭点**(Vanishing Point)。
- ◆坐标轴方向的平行线在投影面上形成的灭点称作主灭点。





透视投影按照主灭点个数的分类:

- ◆ **一点透视**有一个主灭点,即投影面与一个坐标轴正交,与另外两个坐标轴平行。
- ◆ **两点透视**有两个主灭点,即投影面与两个坐标轴相交,与另一个坐标轴平行。
- ◆ **三点透视**有三个主灭点,即投影面与三个坐标轴都相交。

