```
**********
prova 1A ****************
**********
p_1 (4.0, -4.79, 9.7)
p_2 (4.0, -11.72, 13.7)
p_3 (2.52, -10.34, 12.9)
p_4 (5.48, -10.34, 12.9)
pontos de projeção:
p'_1 (-0.21, 0.25, -0.5)
p'_2 (-0.15, 0.43, -0.5)
p'_3 (-0.1, 0.4, -0.5)
p'_4 (-0.21, 0.4, -0.5)
3 -----
p_1 (6, 4, 6)
p_2 (8, 7, 7)
p_3 (8, 2, 7)
p_4 (6, 2, 6)
translacao [5 5 2]
escala [1 2 3]
angulo 45
rotacao: eixo z
Rz * T
[ 0.71 -0.71 0 -0
 [ 0.71 0.71 0 7.07 ]
 [ 0
                 2
        0
             1
                     1
 [ 0
        0
Rz * T * S
 [ 0.71 -1.41 0 -0
 [ 0.71 1.41 0
               7.07 ]
             3
                 2
 [ 0
        0
                     1
 [ 0
             0
                     1
        0
                 1
resultado:
p'_1 (-1.41, 16.97, 20.0)
p'_2 (-4.24, 22.63, 23.0)
p'_3 (2.83, 15.56, 23.0)
p' 4 (1.41, 14.14, 20.0)
p_1 (8, 2, -3)
p_2 (6, 3, -3)
p_3 (5, 7, -8)
p_4 (5, 5, -2)
Matriz Ortogonal:
[ 0.25
                            -1
        0
                    0
                                     ]
```

```
[ 0
          0.33
                    0
                             -1
 [ 0
                    -0.22
                             -1.22
           0
 [ 0
           0
                    0
                              1
resultado:
p'_1 (1.0, -0.3333, -0.5556)
p'_2 (0.5, 0.0, -0.5556)
p'_3 (0.25, 1.3333, 0.5556)
p'_4 (0.25, 0.6667, -0.7778)
5 -----
p_1 (5, 1, -2)
p_2 (9, 7, -7)
p_3 (8, 4, -6)
Matriz Perspectiva:
 [ 0.75
         0
 [ 0
           1
                    0
                              0
 [ 0
           0
                    -1.22
                             -2.22
 [ 0
           0
                              0
                    -1
resultado:
p_1 (3.75, 1.0, 0.2222, 2.0)
p_2 (6.75, 7.0, 6.3333, 7.0)
p_3 (6.0, 4.0, 5.1111, 6.0)
resultado após divisao de w:
p'_1 (1.88, 0.5, 0.11)
p'_2 (0.96, 1.0, 0.9)
p'_3 (1.0, 0.67, 0.85)
***********
prova 1B ***************
***********
p_1 (3.06, 6.0, 8.7)
p_2 (-0.94, 6.0, 15.62)
p_3 (-1.42, 6.0, 13.5)
p_4 (1.14, 6.0, 14.98)
pontos de projeção:
p'_1 (-0.18, -0.34, -0.5)
p'_2 (0.03, -0.19, -0.5)
p'_3 (0.05, -0.22, -0.5)
p'_4 (-0.04, -0.2, -0.5)
3 -----
p_1 (6, 6, 6)
```

p_2 (8, 6, 2) p_3 (7, 4, 7) p_4 (7, 9, 9)]

1

]

```
translacao [4 6 1]
escala [1 3 2]
angulo 60
rotacao: eixo z
Rz * T
[ 0.5
         -0.86
                      -3.19
                 0
                               ]
[ 0.86
                      6.46
         0.5
                 0
[ 0
         0
                 1
                      1
                               ]
         0
                               1
[ 0
                  0
                       1
Rz * T * S
[ 0.5
         -2.59
                      -3.19
                 0
[ 0.86
         1.5
                 0
                       6.46
                                ]
[ 0
                 2
                                ]
         0
                       1
[ 0
         0
                 0
                       1
                                1
resultado:
p'_1 (-15.78, 20.66, 13.0)
p'_2 (-14.78, 22.39, 5.0)
p'_3 (-10.09, 18.53, 15.0)
p'_4 (-23.08, 26.03, 19.0)
4 -----
p_1 (6, 3, -2)
p_2(2, 4, -3)
p_3 (2, 4, -5)
p_4 (8, 3, -7)
Matriz Ortogonal:
[ 0.25
                               -1
                                         ]
[ 0
                      0
                               -1
                                         1
            0.33
 [ 0
            0
                       -0.22
                                -1.22
            0
                                1
[ 0
                      0
                                         1
resultado:
p'_1 (0.5, 0.0, -0.7778)
p' 2 (-0.5, 0.3333, -0.5556)
p'_3 (-0.5, 0.3333, -0.1111)
p'_4 (1.0, 0.0, 0.3333)
p_1 (1, 3, -9)
p_2 (6, 8, -6)
p_3 (8, 1, -4)
Matriz Perspectiva:
[ 0.75
                                0
            0
                      0
                                         ]
[ 0
            1
                      0
                                0
                                         ]
 [ 0
            0
                      -1.22
                                -2.22
                                         ]
 [ 0
            0
                     -1
                                0
resultado:
```

p_1 (0.75, 3.0, 8.7778, 9.0)

p_2 (4.5, 8.0, 5.1111, 6.0) p_3 (6.0, 1.0, 2.6667, 4.0)

resultado após divisao de w: p'_1 (0.08, 0.33, 0.98) p'_2 (0.75, 1.33, 0.85) p'_3 (1.5, 0.25, 0.67)