

Univerza v Ljubljani
Fakulteta za matematiko in fiziko

Geometrijsko zvezna gibanja togih teles

Matic Oskar Hajšen in Eva Zmazek

Ljubljana, 2019

Kazalo

Listings

1 Uvod

Z najino seminarsko bova prikazala, kako se da znanje, pridobljeno pri tem predmetu, uporabiti pri upodobitvi gibanja togih teles, ki se uporabljajo pri računalniških animacijah in v robotiki. Za opis teh gibanj bomo uporabljali kvaternione in bezierjeve krivulje na kvaternionih.

2 Teoretično ozadje

2.1 Homogene in kartezične koordinate

Imejmo vektor p v 3-dimenzionalnem prostoru s homogenimi koordinatami $p = (p_0, p_1, p_2, p_3)^T \in \mathbb{R}^4 / \{(0, 0, 0, 0)^T\}$. Če je prva komponenta p_0 neničelna, lahko za točko p definiramo prirejene kartezične koordinate $\underline{p} = (\underline{p}_1, \underline{p}_2, \underline{p}_3)^T \in \mathbb{R}^3$, pri čemer velja $\underline{p}_i = \frac{p_i}{p_0}$ za $i = 1, 2, 3$. Na tak način vektorja p in λp opisujeta isto točko \underline{p} za poljubno neničelno realno število λ . Vektorjem z ničelno prvo komponento priredimo točke v neskončnosti.

2.2 Zveza med koordinatami točk v fiksnem koordinatnem sistemu in koordinatami točk v gibajočem se koordinatnem sistemu

Definirajmo dva koordinatna sistema v \mathbb{R}^3 :

- fiksen koordinatni sistem E^3 (običajen koordinatni sistem)
- gibajoč se koordinatni sistem \hat{E}^3

Točke lahko predstavimo v enem ali drugem.

Označimo s \underline{p} točko glede na fiksen koordinatni sistem E^3 , s $\hat{\underline{p}}$ pa glede na \hat{E}^3 . Potrebujemo koordinatno transformacijo

$$\hat{E}^3 \rightarrow E^3$$

$$\hat{\underline{p}} \mapsto \underline{p}$$

Z uporabo homogenih koordinat, lahko transformacijo zapišemo s pomočjo matrike

$$M = \left[\begin{array}{c|ccc} m_{0,0} & 0 & 0 & 0 \\ \hline m_{1,0} & m_{1,1} & m_{1,2} & m_{1,3} \\ m_{2,0} & m_{2,1} & m_{2,2} & m_{2,3} \\ m_{3,0} & m_{3,1} & m_{3,2} & m_{3,3} \end{array} \right],$$

kjer velja $m_{0,0} \neq 0$. Preslikavo v homogenih koordinatah lahko torej zapišemo kot:

$$\hat{\underline{p}} \mapsto \underline{p} = M\hat{\underline{p}}$$

Vektorju $c = M(1, 0, 0, 0)^T = (m_{0,0}, m_{1,0}, m_{2,0}, m_{3,0})^T$ zapisanemu v homogenih koordinatah pripada vektor $\underline{c} = (\frac{m_{1,0}}{m_{0,0}}, \frac{m_{2,0}}{m_{0,0}}, \frac{m_{3,0}}{m_{0,0}})^T$, zapisan v kartezičnih koordinatah.

Ta vektor opisuje položaj koordinatnega izhodišča gibajočega se koordinatnega sistema \hat{E}^3 glede na koordinatni sistem E^3 .

3×3 matrika

$$\underline{R} = \frac{1}{m_{0,0}} \begin{bmatrix} m_{1,1} & m_{1,2} & m_{1,3} \\ m_{2,1} & m_{2,2} & m_{2,3} \\ m_{3,1} & m_{3,2} & m_{3,3} \end{bmatrix}$$

opisuje orientacijo gibajočega se koordinatnega sistema \hat{E}^3 . Pravimo ji **rotacijska matrika**.

Oglejmo si, kaj naredi matrika M z vektorjem $[1, b_M, c_M, d_M]$:

$$M \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ b_M \\ c_M \\ d_M \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} m_{0,0} \\ m_{1,0} \\ m_{2,0} \\ m_{3,0} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ m_{1,1}b_M & m_{1,2}c_M & m_{1,3}d_M \\ m_{2,1}b_M & m_{2,2}c_M & m_{2,3}d_M \\ m_{3,1}b_M & m_{3,2}c_M & m_{3,3}d_M \end{bmatrix}$$

Dobimo vektor v homogeni obliki, ki ima na prvi komponenti vrednost $m_{0,0}$, preostale tri komponente pa predstavlja vektor

$$\begin{bmatrix} m_{1,0} \\ m_{2,0} \\ m_{3,0} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} m_{1,1} & m_{1,2} & m_{1,3} \\ m_{2,1} & m_{2,2} & m_{2,3} \\ m_{3,1} & m_{3,2} & m_{3,3} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} b_M \\ c_M \\ d_M \end{bmatrix}$$

Ker je to vektor v homogeni obliki in ker je prva komponenta neničelna ($m_{0,0} \neq 0$), je njemu prirejen vektor v kartezični obliki enak

$$\frac{1}{m_{0,0}} \begin{bmatrix} m_{1,0} \\ m_{2,0} \\ m_{3,0} \end{bmatrix} + \frac{1}{m_{0,0}} \begin{bmatrix} m_{1,1} & m_{1,2} & m_{1,3} \\ m_{2,1} & m_{2,2} & m_{2,3} \\ m_{3,1} & m_{3,2} & m_{3,3} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} b_M \\ c_M \\ d_M \end{bmatrix},$$

ki pa je enak vsoti $\underline{c} + R \cdot \hat{\underline{p}}$

Transformacijo $\hat{\underline{p}} \mapsto \underline{p}$ v kartezičnih koordinatah zapišemo kot:

$$\underline{p} = \underline{c} + R\hat{\underline{p}}$$

2.3 Gibanje točk v času

Kadar je $\underline{c} = \underline{c}(t)$ in $R = R(t)$, govorimo o gibanju togega telesa:

$$\hat{E}^3 \times I \rightarrow E^3$$

$$(\hat{\underline{p}}, t) \mapsto \underline{c}(t) + R(t)\hat{\underline{p}} =: \underline{p}(t)$$

Krivulji $\underline{p}(t)$ pravimo **trajektorija** točke $\hat{\underline{p}}$

Če je $\underline{c}(t) = (0, 0, 0)$, potem trajektorija poljubne točke $\hat{\underline{p}}$ leži na sferi z radijem $||\hat{\underline{p}}||$ in središčem v koordinatnem izhodišču fiksne koordinatnega sistema E^3 . Rotacijski del gibanja $R(t)$ opisuje gibanje po enotski sferi, zato se imenuje tudi **sferični del gibanja togega telesa**. Problem je konstrukcija matrike R , ki mora biti ortogonalna. ($RR^T = R^T R = I$, $\det R = 1$).

2.4 Opis rotacij s kvaternioni

Pri opisovanju rotacij si lahko pomagamo s **kvaternioni**. Prostor kvaternionov \mathbb{H} je 4-dimenzionalni vektorski prostor s standardno bazo

$$\underline{1} = (1, (0, 0, 0)^T)$$

$$\underline{i} = (0, (1, 0, 0)^T)$$

$$\underline{j} = (0, (0, 1, 0)^T)$$

$$\underline{k} = (0, (0, 0, 1)^T)$$

Vsak kvaternion \mathcal{A} lahko zapišemo kot:

$$\mathcal{A} = (a_0, \underline{a}), \quad a_0 \in \mathbb{R} \text{ skalarni del, } \underline{a} = (a_1, a_2, a_3)^T \text{ vektorski del}$$

Na kvaternionih sta definirana seštevanje in množenje kot:

$$\mathcal{A} + \mathcal{B} = (a_0, \underline{a}) + (b_0, \underline{b}) = (a_0 + b_0, \underline{a} + \underline{b})$$

$$\mathcal{A} \cdot \mathcal{B} = (a_0 \cdot b_0 - \underline{a} \cdot \underline{b}, a_0 \underline{b} + b_0 \underline{a} + \underline{a} \times \underline{b})$$

Konjugirana vrednost kvaterniona $\mathcal{A} = (a_0, \underline{a})$ je definirana kot $\overline{\mathcal{A}} = (a_0, -\underline{a})$.

Definicija 2.1. Preslikava $\chi : \mathbb{H} \setminus \{0\} \rightarrow SO_3$ oblike

$$Q \mapsto \frac{1}{q_0^2 + q_1^2 + q_2^2 + q_3^2} \begin{bmatrix} q_0^2 + q_1^2 - q_2^2 - q_3^2 & 2(q_1 q_2 - q_0 q_3) & 2(q_1 q_3 + q_0 q_2) \\ 2(q_1 q_2 + q_0 q_3) & q_0^2 - q_1^2 + q_2^2 - q_3^2 & 2(q_2 q_3 - q_0 q_1) \\ 2(q_1 q_3 - q_0 q_2) & 2(q_2 q_3 + q_0 q_1) & q_0^2 - q_1^2 - q_2^2 + q_3^2 \end{bmatrix}$$

$$Q = (q_0, (q_1, q_2, q_3)^T)$$

se imenuje **kinematična preslikava**.

Matika $\chi(Q)$ je rotacijska matrika. Velja pa tudi obratno. Vsako rotacijsko matriko R lahko zapišemo v zgornji obliki, to je, lahko jo preslikamo v dva **antipodna kvaterniona** oblike

$$\pm Q = \pm(q_0, (q_1, q_2, q_3)^T),$$

$$q_0^2 + q_1^2 + q_2^2 + q_3^2 = 1$$

Kinematična preslikava poda korespondenco med 3D rotacijami in parom antipodnih točk na 4D enotski sferi $S^3 \subseteq R^4$.

Ker velja $q_0^2 + q_1^2 + q_2^2 + q_3^2 = 1$, so vrednosti $|q_i|$; $i = 0, 1, 2, 3$ na zaprtem intervalu med 0 in 1. Vrednost q_0 in vektor $(q_1, q_2, q_3)^T$ lahko zato zapišemo v obliki:

$$q_0 = \cos\left(\frac{\phi}{2}\right)$$

in

$$\begin{bmatrix} q_1 \\ q_2 \\ q_3 \end{bmatrix} = \sin\left(\frac{\phi}{2}\right) \cdot \vec{r}; \quad \vec{r} \text{ enotski vektor}$$

Če kvaternion Q zapišemo v tej obliki, ima rotacija, prirejena temu kvaternionu lepo geometrijsko interpretacijo. Predstavlja namreč rotacijo za kot ϕ okrog osi \vec{r} .

Ker lahko vsako rotacijo zapišemo v tej obliki, lahko tako zapišemo tudi rotacijo iz poglavja ???. Če imamo podano preslikavo M , poiščimo, kako za to preslikavo definiramo kvaternion Q . Primerjajmo matriki \mathbb{R} in poglavja ??? in \mathbb{R} , zapisanega s kvaternioni.

$$\begin{aligned} m_{0,0} + m_{1,1} + m_{1,2} + m_{3,3} &= 4q_0^2 \\ m_{3,2} - m_{2,3} &= 2 \cdot (q_2q_3 - q_0q_1) - 2 \cdot (q_2q_3 + q_0q_1) = 4q_0q_1 \\ m_{1,3} - m_{3,1} &= 2 \cdot (q_1q_3 + q_0q_2) - 2 \cdot (q_1q_3 + q_0q_2) = 4q_0q_2 \\ m_{2,1} - m_{1,2} &= 2 \cdot (q_1q_2 + q_0q_4) - 2 \cdot (q_1q_2 + q_0q_4) = 4q_0q_3 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} m_{3,2} - m_{2,3} &= 4q_0q_1 \\ m_{0,0} + m_{1,1} - m_{1,2} - m_{3,3} &= 4q_1^2 \\ m_{2,1} + m_{1,2} &= 4q_1q_2 \\ m_{1,3} + m_{3,1} &= 4q_1q_3 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} m_{1,3} - m_{3,1} &= 4q_0q_2 \\ m_{2,1} + m_{1,2} &= 4q_1q_2 \\ m_{0,0} - m_{1,1} + m_{1,2} - m_{3,3} &= 4q_2^2 \\ m_{3,2} + m_{2,3} &= 4q_2q_3 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} m_{2,1} - m_{1,2} &= 4q_0q_3 \\ m_{1,3} + m_{3,1} &= 4q_1q_3 \\ m_{3,2} + m_{2,3} &= 4q_2q_3 \\ m_{0,0} - m_{1,1} - m_{1,2} + m_{3,3} &= 4q_0^2 \end{aligned}$$

Opazimo, da v vsakem sklopu razmerja med vrednostmi enaka

$$q_0 : q_1 : q_2 : q_3$$

Ker q_0, q_1, q_2, q_3 niso hkrati enaki 0, bo vsaj eno izmed zgornjih razmerij različno od $0 : 0 : 0 : 0$. Tisto razmerje nato uporabimo kot razmerje $q_0 : q_1 : q_2 : q_3$. Skupaj z enakostjo $q_0^2 + q_1^2 + q_2^2 + q_3^2 = 1$ nato izračunamo kvaternion $Q = (q_0, q_1, q_2, q_3)^T$ (bolj natančno sta v množici rešitev dva antipodna kvaterniona).

2.5 Bezierjeve krivulje

Z uporabo kinematične preslikave lahko za konstrukcijo sferičnih gibanj uporabimo Bezierjeve krivulje. Izberemo kontrolne kvaternione Q_0, Q_1, \dots, Q_n .

$$Q(t) = \sum_{i=0}^n Q_i B_i^n(t)$$

Bezierjeva krivulja $Q(t)$ v času t opiše kvaternion, ki mu priredimo rotacijo $R(t)$:

$$\chi(Q(t)) = R(t)$$

Rotacija, ki je določena z Bezierjevo krivuljo $Q(t) = \sum_{i=0}^n Q_i B_i^n(t)$ stopnje n , je sferično razionalno gibanje stopnje $2n$.

Gibanje koordinatnega izhodišča zapišemo v obliki

$$\underline{c}(t) = \frac{w(t)}{\|Q(t)\|^2}; \quad w(t) := (w_1(t), w_2(t), w_3(t)).$$

3 Implementacija

3.1 Kvaternioni

Ker si pri opisovanju rotacij pomagamo s kvaternioni, sva na kvaternionih definirala naslednje funkcije:

Listing 1: array2quat

```
1 function Q = array2quat(a, b, c, d)
2 %ARRAY2QUAT prejme 4 parametre, ki jih pretvori v kvaternion (
   vektorsko obliko)
3 %input:
4 %a, b, c, d      komponente
5 %output:
6 %Q               kvaternion
7
8 Q = [a, b, c, d];
9 end
```

Listing 2: quat_vec

```
1 function v = quat_vec(Q)
2 %QAUD_VEC poda vektorski del kvaterniona Q
3 %input:
4 %Q               kvaternion (q0, q1, q2, q3)
5 %output:
6 %v               vektorski komponenta Q-ja, (q1, q2, q3)
7
8 v = [Q(2) Q(3) Q(4)];
9 end
```

Listing 3: quatmultiply

```
1 function c = quatmultiply(a,b)
2 %QUATMULTIPLY izracuna produkt dveh kvaternionov, kot je opisano v
   clanku
3 %
4 % Input:
5 % a ... prvi kvaternion
6 % b ... drugi kvaternion
7 %
8 % Output:
9 % c ... produkt (nov kvaternion)
10
11 c = zeros(1,4);
12 a_s = a(1);
13 b_s = b(1);
14
```

```

15 a_v = quat_vec(a);
16 b_v = quat_vec(b);
17
18 c(1) = a_s * b_s - a_v * b_v';
19 c_v = a_s * b_v + b_s * a_v + cross(a_v,b_v);
20
21 c(2) = c_v(1);
22 c(3) = c_v(2);
23 c(4) = c_v(3);
24 end

```

Listing 4: conj_quat

```

1 function Q = conj_quat(q)
2 %CONJ_QUAT vrne konjugirano vrednost podanega kvaterniona q
3 %input:
4 %q          kvaternion
5 %output:
6 %Q          konjugiran qvaternion
7
8 Q = [q(1), -q(2:4)];
9 end

```

Listing 5: quat_exp

```

1 function e = quat_exp(q, t)
2 %QUAT_EXP vrne potenco z osnovo q (kvaternion) in eksponentom t
3 %input:
4 % q          kvaternion [a, b, c, d]
5 % t          eksponent
6 %output:
7 % e          rezultat q^t
8
9 if t==1
10     e = conj_quat(q)/norm(q);
11 else
12     a = q(1);
13     v = quat_vec(q);
14     theta = acos(a/norm(q));
15     n = v/norm(v);
16
17     e = norm(q)^t*[cos(t*theta), n*sin(t*theta)];
18 end

```

Listing 6: quat_rot_mat

```

1 function H = quat_rot_mat(Q)
2 %QUAT_ROT_MAT oblikuje rotacijsko matriko, prirejeno kvaternionu Q

```

```

3 %input:
4 %Q          kvaternion
5 %
6 %output:
7 %H          rotacijska matrika za sfericno gibanje
8
9 H = zeros(3,3);
10 h = sum(Q.^2);
11
12 if h == 0
13     H = eye(3,3);
14 else
15     H(1,1) = Q(1)^2+Q(2)^2 - Q(3)^2 - Q(4)^2;
16     H(1,2) = 2*(Q(2)*Q(3) - Q(1)*Q(4));
17     H(1,3) = 2*(Q(2)*Q(4) + Q(1)*Q(3));
18
19     H(2,1) = 2*(Q(2)*Q(3) + Q(1)*Q(4));
20     H(2,2) = Q(1)^2 - Q(2)^2 + Q(3)^2 - Q(4)^2;
21     H(2,3) = 2*(Q(3)*Q(4) - Q(1)*Q(2));
22
23     H(3,1) = 2*(Q(2)*Q(4) - Q(1)*Q(3));
24     H(3,2) = 2*(Q(3)*Q(4) + Q(1)*Q(2));
25     H(3,3) = Q(1)^2 - Q(2)^2 - Q(3)^2 + Q(4)^2;
26
27     H = 1/h.*H;
28 end
29
30 end

```

3.2 Kocka

3.3 Razvrsti

```

1 function b = bezier (B,t)
2 % Opis :
3 % bezier vrne tocke na Bezierjevi krivulji pri danih
4 % parametrih
5 %
6 % Definicija :
7 % b = bezier (B,t)
8 %
9 % Vhodna podatka :
10 % B      matrika velikosti n+1 x d, ki predstavlja kontrolne

```

```

11 % tocke Bezierjeve krivulje stopnje n v
12 % d- dimenzionalnem prostoru ,
13 % t seznam parametrov dolzine k, pri katerih racunamo
14 % vrednost Bezierjeve krivulje
15 %
16 % Izhodni podatek :
17 % b matrika velikosti k x d, kjer i-ta vrstica
18 % predstavlja tocko na Bezierjevi krivulji pri
19 % parametru iz t na i- tem mestu
20
21 [n,d] = size(B);
22 k = length(t);
23 b = zeros(k,d);
24
25 for i=1:k
26     for j=1:d
27         D = decasteljau(B(:,j)',t(i));
28         b(i,j) = D(1,n);
29     end
30 end

```

Ker sva rotacijo želela izraziti s kotom ϕ in osjo \vec{r} , sva definirala funkcijo, ki kot ϕ in enotski vektor e , ki leži na osi r , pretvori v ustrezen kvaternion Q .

Listing 7: For educational purposes

```

1 function r = kot_v_kvaternion(fi, e)
2 %input:
3 % fi      kot
4 % e      vektor osi
5 %output:
6 % Q      kvaternion
7 %
8 % sprejme kot fi in os e ter vrne kvaternion, ki predstavlja rotacijo
9 % za kot fi okoli osi e
10
11 e = e/norm(e);
12 r = [cos(fi/2) sin(fi/2)*e(1) sin(fi/2)*e(2) sin(fi/2)*e(3)];
13 end

```

Listing 8: For educational purposes

```
1 % example of while loop using placeholders
2 while <condition>
3     if <something-bad-happens>
4         break
5     else
6         % do something useful
7     end
8     % do more things
9 end
```