

Transformações Bidimensionais

José Luis Seixas Junior

Ciência da Computação
Universidade Estadual do Paraná

Computação Gráfica
2017

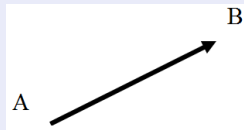
Índice

- 1 Vetores
- 2 Transformações geométricas
- 3 Transformações bidimensionais
- 4 Atividade

Vetor

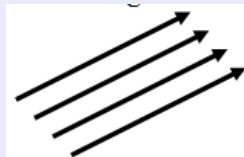
Segmento orientado AB

- Comprimento (Módulo);
- Direção (Inclinação);
- Sentido (de A para B);



Vetor

- Conjunto infinito de segmentos equipotentes a AB;



Vetor

Ponto

- Qualquer ponto pode ser visto como o fim de um segmento iniciado na origem do sistema;
- Qualquer transformação sobre este vetor, altera ponto de qualquer composição;
- Assim, transformar uma figura composta de vetores é alterar os pontos que compoem os vetores;

Transformações Afins

Leonhard Euler (1707 – 1783)

- Transformação Linear (Ax) seguida de translado ($+b$);
 - $x' = Ax + b$;
 - $A \neq 0$;

Transformações

- Translação;
- Escala;
- Rotação;

Transformações na Reta

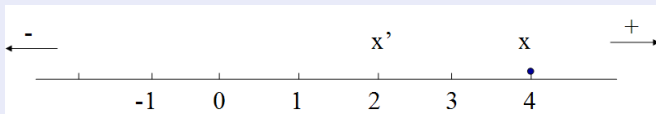
Exemplo

• Dado o ponto e módulo:

- $x = 4$;
- $|v| = -2^a$;

^aNão existe módulo negativo. Neste caso, isso indica sentido negativo

Segmento



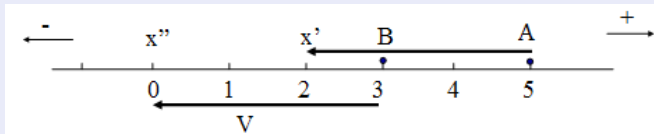
Transformações na Reta

Exemplo

- Segmento de reta:

- $A = 5$;
- $|v| = -3$;

$$B = 3$$



Transformações na Reta

Transformações

- $x' = A + v$;
- $x'' = B + v$;
- Assim, aplicando um translado no segmento utilizando um vetor, o comprimento não se altera;

Operação Isométrica

- Operação na qual o módulo do vetor não é alterado.

Transformações na Reta

Composição

- Sejam T_1 e T_2 duas transformações de vetores u e v , respectivamente:
- Temos:
 - $T_1 = x + u$;
 - $T_2 = x + v$;

Resultante da Composição

$$T_1 \circ T_2 (x) = T_1(T_2(x)) = T_1(x+v) = (x+v) + u = x + \underline{(u+v)}.$$

Transformações na Reta

Resultante da Composição

- Resultante de composição de duas translações resulta em uma nova translação;
- O vetor translação será a soma dos vetores de cada translação;
- A Composição de translação possui a propriedade de fechamento;

Fechamento

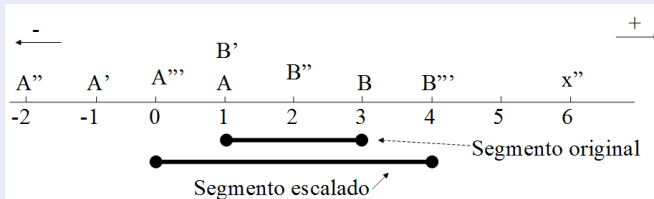
- Se dois vetores pertencem ao Espaço Vetorial, a soma dos vetores também pertence.

Transformações na Reta

Considere AB: $A = 1$ e $B = 3$

- Passo 1: $CM = (1 + 3)/2 = 2$;
- Passo 2: $A' = A - CM = -1$; $B' = B - CM = 1$;
- Passo 3: $A'' = a * A' = -2$; $B'' = a * B' = 2$;
- Passo 4: $A''' = A'' + CM = 0$; $B''' = B'' + CM$;

Resultante da Composição



Transformações bidimensionais

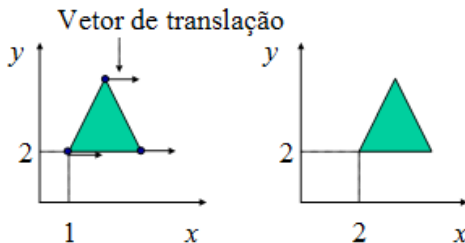
Considere AB: $A = 1$ e $B = 3$

- As transformações afins unidimensionais tem correspondentes bidimensionais;
- Rotação \rightarrow Não faz sentido unidimensional;
- Translação e escala funcionam da mesma forma;
- Propriedades são as mesmas;
- Cálculos feitos por coordenada;

Transformações bidimensionais

Translação

$$P' = T(\Delta x, \Delta y) * P \quad \Rightarrow \quad \begin{bmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \Delta x \\ 0 & 1 & \Delta y \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} x' = x + \Delta x \\ y' = y + \Delta y \end{cases}$$



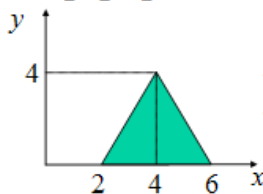
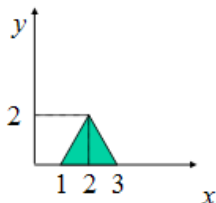
$$\Delta x = 1$$

$$\Delta y = 0$$

Transformações bidimensionais

Escala

$$P' = E(E_x, E_y) * P \Rightarrow \begin{bmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} E_x & 0 & 0 \\ 0 & E_y & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} x' = x * E_x \\ y' = y * E_y \end{cases}$$

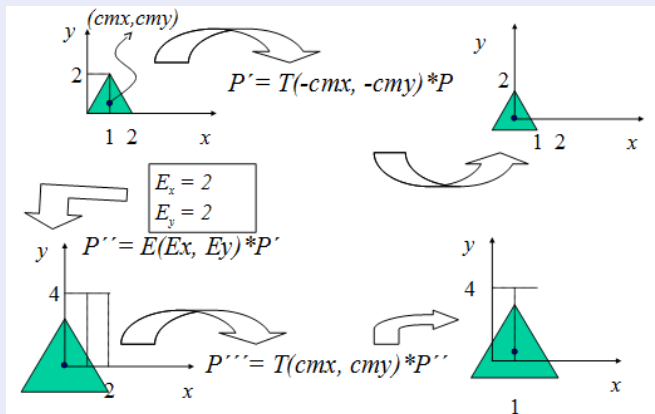


$$E_x = 2$$

$$E_y = 2$$

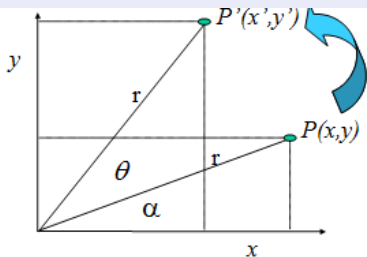
Transformações bidimensionais

Escala



Transformações bidimensionais

Rotação



$$x = r \cdot \cos(\alpha)$$

$$y = r \cdot \sin(\alpha)$$

$$x' = r \cdot \cos(\alpha + \theta) = r \cdot \cos(\alpha) \cdot \cos(\theta) - r \cdot \sin(\alpha) \cdot \sin(\theta)$$

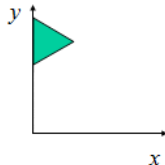
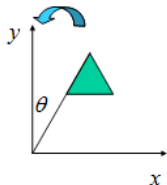
$$y' = r \cdot \sin(\alpha + \theta) = r \cdot \cos(\alpha) \cdot \sin(\theta) + r \cdot \sin(\alpha) \cdot \cos(\theta)$$

$$\begin{aligned} x' &= x \cdot \cos(\theta) - y \cdot \sin(\theta) \\ y' &= x \cdot \sin(\theta) + y \cdot \cos(\theta) \end{aligned}$$

Transformações bidimensionais

Rotação

$$P' = R(\theta) * P \Rightarrow \begin{bmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos(\theta) & -\sin(\theta) & 0 \\ \sin(\theta) & \cos(\theta) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix} \Leftrightarrow$$
$$\Leftrightarrow \begin{cases} x' = x * \cos(\theta) - y * \sin(\theta) \\ y' = x * \sin(\theta) + y * \cos(\theta) \end{cases}$$



Atividade 06

Atividade 06/1

- Base:
 - Exercício 04/1;
- Setas:
 - Translação nas direções;
- Tecla 'r'/'R':
 - Rotação \rightarrow Horário/Anti-horário;
- Tecla 'e'/'E':
 - Escalar \rightarrow Aumentar/Diminuir;

Data

28 de agosto de 2017

Referências I



Hill, F. S.

Computer Graphics Using OpenGL.

Prentice Hall, 2013.



Shreiner, D.; Woo M.; Neider, J.; Davis, T.

OpenGL Programming Guide.

Addison Wesley, 4^o edição, 2013.