Computação Gráfica

Transformações 2D

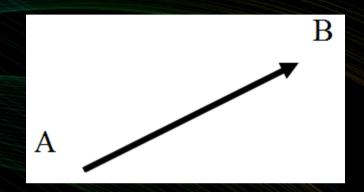
José Luis Seixas Junior

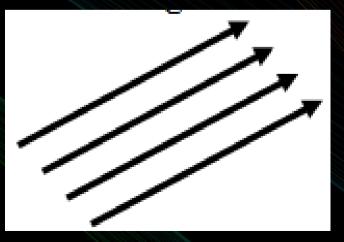
Índice

- Vetores;
- Transformações geométricas;
- Transformações bidimensionais;

Vetor

- Segmento orientado AB:
 - Comprimento (módulo);
 - Direção (inclinação);
 - Sentido (de A para B);
- Vetor é o conjunto infinito de todos os segmentos orientados equipotentes a AB;





Transformações Afins

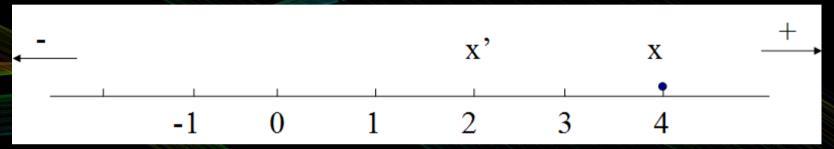
- Leonhard Euler (1707 1783), pioneiro de tópicos avançados em Geometria Afim.
- Transformação Linear (Ax) seguida de translado (+b):

```
-x'=Ax+b;
```

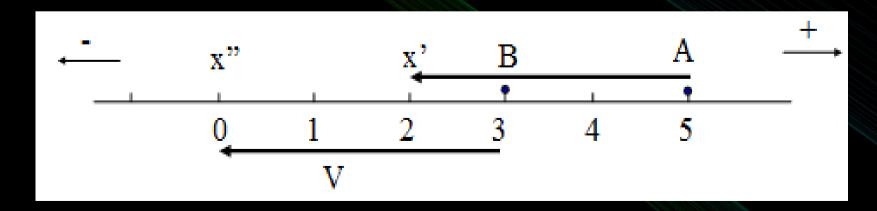
- A != 0;
- Translação;
- Escala;
- Rotação;

Transformações na Reta

• Exemplo: x = 4 e |v| = -2; x' = x + v;



- O segmento de reta AB e |v| = -3;
- As tranformações x' = A + v e x" = B + v;



Transformações na Reta

- Assim, aplicando uma translado no segmento AB utilizando um vetor, o comprimento do segmento n\u00e3o se altera:
 - Tranlação é uma operação isométrica;

Translação na Reta

- Sejam T₁ e T₂, duas translações de vetores u e v, respectivamente;
- Temos:

$$- T_1 = x + u;$$

 $- T_2 = x + v;$

A composição das translações T₁ e T₂ resulta:

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

Translação na Reta

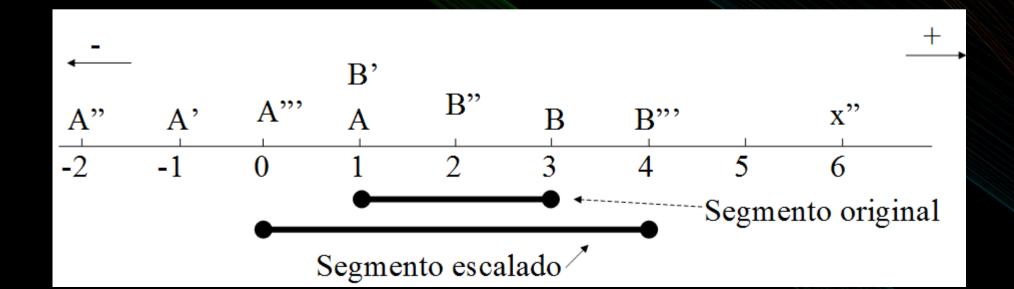
- O resultante de uma composição de duas translações resulta é uma nova translação.
 Onde o vetor translação será a soma dos vetores de cada uma das translações;
- Assim, a Composição de translações possui a propriedade de fechamento.
 - Se dois vetores pertencem ao Espaço Vetorial, a soma dos vetores também pertence.

Escala na Reta

- A Escala de um segmento AB, deve ocorrer sobre um ponto de referência (pivô → centro de massa), assim:
 - Calcular centro de massa:
 - CM = (A+B)/2;
 - Transladar o segmento para o centro de massa se posicionar na origem;
 - Calcular a escala;
 - Transladar novamente o centro de massa para a posição original;

Escala na Reta

- Considere o segmento: 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;



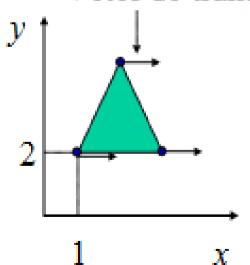
Translação 2D

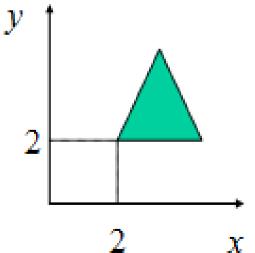
Translação:

$$P' = T(\Delta x, \Delta y) *P$$

$$\Rightarrow \begin{bmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \Delta x \\ 0 & 1 & \Delta y \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} x' = x + \Delta x \\ y' = y + \Delta y \end{cases}$$

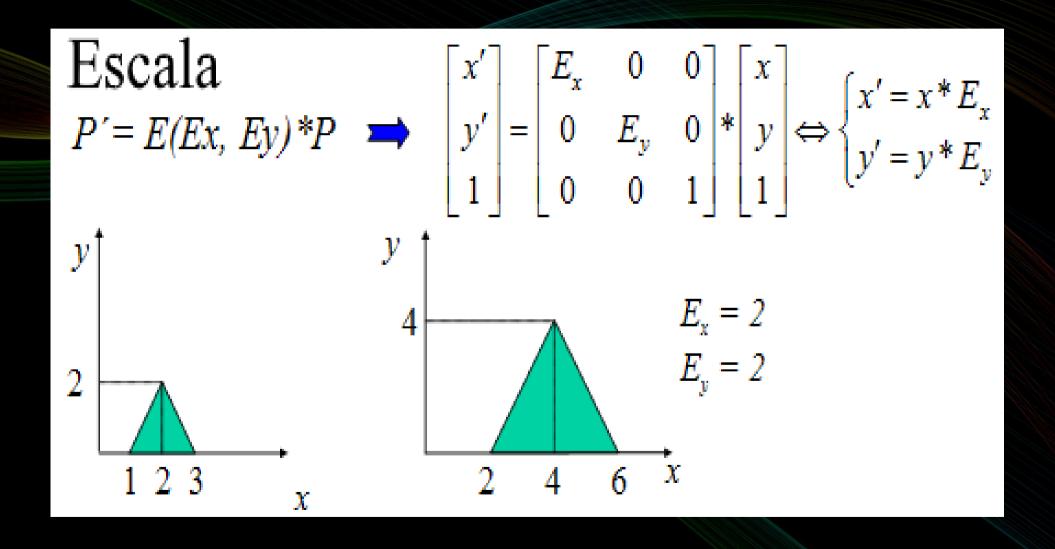
Vetor de translação



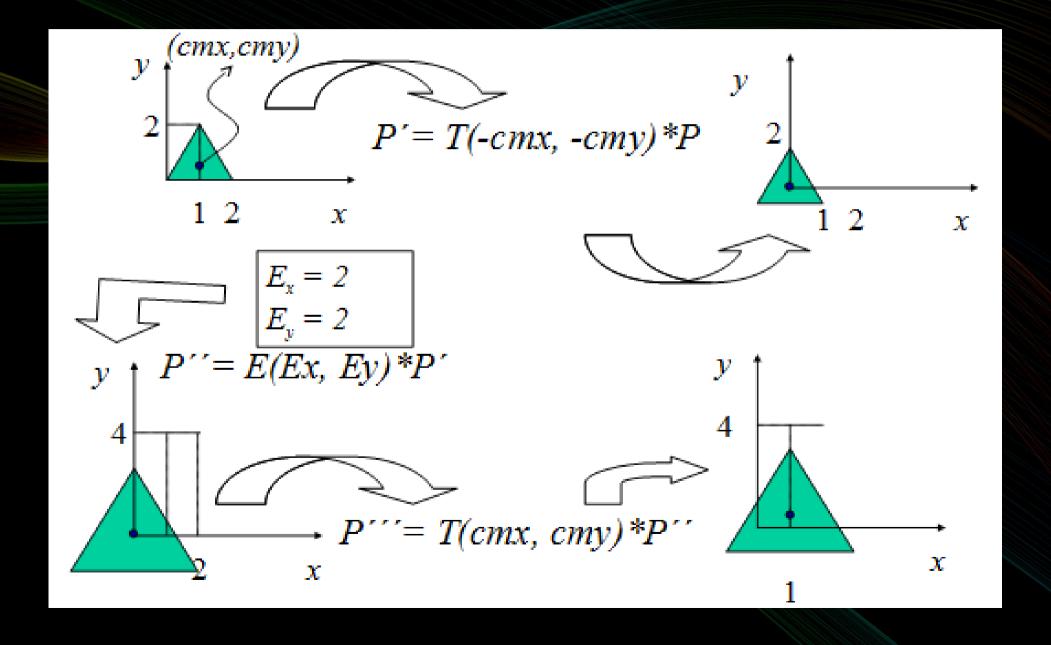


$$\Delta x = 1$$
 $\Delta y = 0$

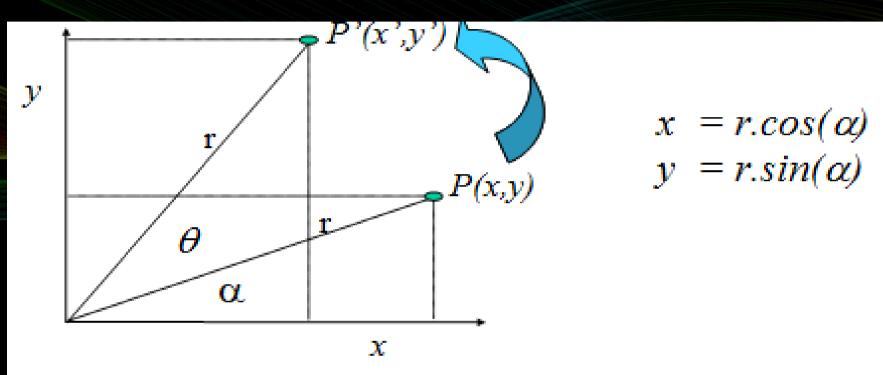
Escala 2D



Escala 2D



Rotação 2D



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

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

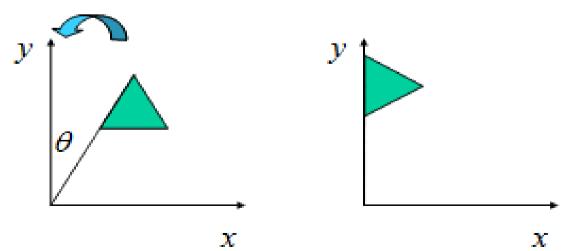
$$x' = x.\cos(\theta) - y.\sin(\theta)$$

 $y' = x.\sin(\theta) + y.\cos(\theta)$

Rotação 2D

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

$$\Leftrightarrow \begin{cases} x' = x * \cos(\theta) - y * \sin(\theta) \\ y' = x * \sin(\theta) + y * \cos(\theta) \end{cases}$$



Atividades 06/1

- Transladar, rotacionar e escalar um polígono, acompanhando a criação por clique;
 - Transladar, tecla t;
 - Rotacionar, tecla r;
 - Escalar, tecla e;
 - Criar pontos ligando pontos mais próximos:
 - Clique esquerdo;
 - Formar um poliédro;
 - Deletar pontos mais próximos:
 - Clique direito;

