# Математические основы компьютерной графики

- (c) Корольков О.Г. <a href="http://vk.com/korolkov\_amm">http://vk.com/korolkov\_amm</a>
- (c) Кафедра вычислительной математики и прикладных информационных технологий Воронежского государственного университета

### Аффинные преобразования на плоскости.

Наименование <b>А</b> П	Формула АП в декар- товых координатах	Матрица АП в одно- родных координатах
Аффинное преобразование общего вида	$\begin{cases} x' = a_{11}x + a_{12}y + b_1 \\ y' = a_{21}x + a_{22}y + b_2 \end{cases}$	$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & b_2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$
Тождественное аффинное преобразование	$\begin{cases} x' = x \\ y' = y \end{cases}$	$I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

#### Базовые аффинные преобразования на плоскости.

Наименование АП	Формула АП в декар- товых координатах	Матрица АП в одно- родных координатах
Перенос на вектор $\vec{a}(a_x, a_y)$	$\begin{cases} x' = x + a_x \\ y' = y + a_y \end{cases}$	$T_{\vec{a}} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & a_x \\ 0 & 1 & a_y \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$
Поворот вокруг начала координат на угол ф	$\begin{cases} x' = x \cos \varphi - y \sin \varphi \\ y' = x \sin \varphi + y \cos \varphi \end{cases}$	$R_{\varphi} = \begin{pmatrix} \cos \varphi & -\sin \varphi & 0\\ \sin \varphi & \cos \varphi & 0\\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$
Масштабирование вдоль координат- ных осей	$\begin{cases} x' = k_x \cdot x \\ y' = k_y \cdot y \end{cases}$	$S_{k_x,k_y} = \begin{pmatrix} k_x & 0 & 0 \\ 0 & k_y & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

#### Базовые аффинные преобразования на плоскости.

Наименование АП	Формула АП в декар- товых координатах	Матрица АП в одно- родных координатах
Отражение относительно оси абсцисс	$\begin{cases} x' = x \\ y' = -y \end{cases}$	$M_{x} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$
Отражение относительно оси ординат	$\begin{cases} x' = -x \\ y' = y \end{cases}$	$M_{y} = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$
Отражение относительно начала координат	$\begin{cases} x' = -x \\ y' = -y \end{cases}$	$M_O = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

Наимено- вание АП	Формула АП в декартовых координатах	Матрица АП в одно- родных координатах
Аффинное преобразо- вание общего вида	$\begin{cases} x' = a_{11}x + a_{12}y + a_{13}z + b_1 \\ y' = a_{21}x + a_{22}y + a_{23}z + b_2 \\ z' = a_{31}x + a_{32}y + a_{33}z + b_3 \end{cases}$	$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & b_2 \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & b_3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$
Тождест- венное аффинное преобразо- вание	$\begin{cases} x' = x \\ y' = y \\ z' = z \end{cases}$	$I = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

Наименование АП	Формула АП в декар- товых координатах	Матрица АП в одно- родных координатах
Перенос на вектор $\vec{a}(a_x, a_y, a_z)$	$\begin{cases} x' = x + a_x \\ y' = y + a_y \\ z' = z + a_z \end{cases}$	$T_{\vec{a}} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & a_x \\ 0 & 1 & 0 & a_y \\ 0 & 0 & 1 & a_z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$
Поворот вокруг оси абсцисс на угол ф	$\begin{cases} x' = x \\ y' = y\cos\varphi - z\sin\varphi \\ z' = y\sin\varphi + z\cos\varphi \end{cases}$	$R_{x,\varphi} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos\varphi & -\sin\varphi & 0 \\ 0 & \sin\varphi & \cos\varphi & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

Наименование <b>А</b> П	Формула АП в декар- товых координатах	Матрица АП в одно- родных координатах
Поворот вокруг оси ординат на угол ф	$\begin{cases} x' = x \cos \varphi + z \sin \varphi \\ y' = y \\ z' = -x \sin \varphi + z \cos \varphi \end{cases}$	$R_{y,\phi} = \begin{pmatrix} \cos \phi & 0 & \sin \phi & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ -\sin \phi & 0 & \cos \phi & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$
Поворот вокруг оси аппликат на угол ф	$\begin{cases} x' = x \cos \varphi - y \sin \varphi \\ y' = x \sin \varphi + y \cos \varphi \\ z' = z \end{cases}$	$R_{z,\phi} = \begin{pmatrix} \cos \phi & -\sin \phi & 0 & 0 \\ \sin \phi & \cos \phi & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

Наименование АП	Формула АП в декар- товых координатах	Матрица АП в одно- родных координатах
Масштабиро- вание вдоль координатных осей	$\begin{cases} x' = k_x \cdot x \\ y' = k_y \cdot y \\ z' = k_z \cdot z \end{cases}$	$S_{k_x,k_y,k_z} = \begin{pmatrix} k_x & 0 & 0 & 0 \\ 0 & k_y & 0 & 0 \\ 0 & 0 & k_z & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$
Отражение относительно координатной плоскости <i>у z</i>	$\begin{cases} x' = -x \\ y' = y \\ z' = z \end{cases}$	$M_{yz} = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

Наименование АП	Формула АП в декар- товых координатах	Матрица АП в одно- родных координатах
Отражение относительно координатной плоскости <i>z x</i>	$\begin{cases} x' = x \\ y' = -y \\ z' = z \end{cases}$	$M_{zx} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$
Отражение относительно координатной плоскости <i>x y</i>	$\begin{cases} x' = x \\ y' = y \\ z' = -z \end{cases}$	$M_{xy} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

Наименование АП	Формула АП в декар- товых координатах	Матрица АП в одно- родных координатах
Отражение относительно оси абсцисс	$\begin{cases} x' = x \\ y' = -y \\ z' = -z \end{cases}$	$M_{x} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$
Отражение относительно оси ординат	$\begin{cases} x' = -x \\ y' = y \\ z' = -z \end{cases}$	$M_{y} = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

Наименование АП	Формула АП в декар- товых координатах	Матрица АП в одно- родных координатах
Отражение относительно оси аппликат	$\begin{cases} x' = -x \\ y' = -y \\ z' = z \end{cases}$	$M_z = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$
Отражение относительно начала координат	$\begin{cases} x' = -x \\ y' = -y \\ z' = -z \end{cases}$	$M_O = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$

# Составное аффинное преобразование, совмещающее произвольный вектор с осью абсцисс.

Пусть задан ненулевой вектор  $\vec{v}(A,B,C)$ .

Пусть 
$$\vec{v}_0 \left( \sqrt{A^2 + B^2 + C^2}, 0, 0 \right)$$
.

Обозначим  $R_{\vec{v}}$  матрицу составного аффинного преобразования, совмещающего вектор  $\vec{v_0}$  с вектором  $\vec{v}$  за конечное число поворотов вокруг координатных осей.

Тогда  $R_{\vec{v}}^{-1}$  — матрица составного аффинного преобразования, совмещающего вектор  $\vec{v}$  с вектором  $\vec{v_0}$  за конечное число поворотов вокруг координатных осей.

#### Составное аффинное преобразование, совмещающее произвольный вектор с осью абсцисс.

#### Первый случай.

$$C=0$$
.

$$R_{\vec{v}}^{-1} = R_{z,-\alpha}$$

$$R_{\vec{v}} = R_{z,\alpha}$$

$$\cos \alpha = \frac{A}{\sqrt{A^2 + B^2}}$$
$$\sin \alpha = \frac{B}{\sqrt{A^2 + B^2}}$$

$$\sin \alpha = \frac{B}{\sqrt{A^2 + B^2}}$$

## Составное аффинное преобразование, совмещающее произвольный вектор с осью абсцисс.

#### Второй случай.

$$C \neq 0$$
.

$$R_{\vec{v}}^{-1} = R_{z,-\alpha} \cdot R_{x,-\beta}$$

$$R_{\vec{v}} = R_{x,\beta} \cdot R_{z,\alpha}$$

$$\cos \alpha = \frac{A}{\sqrt{A^2 + B^2 + C^2}}$$

$$\sin \alpha = \frac{\sqrt{B^2 + C^2}}{\sqrt{A^2 + B^2 + C^2}}$$

$$\sin \beta = \frac{C}{\sqrt{B^2 + C^2}}$$

