

# *Proiectii*

*Prof. univ. dr. ing. Florica Moldoveanu*

# *Proiectii*

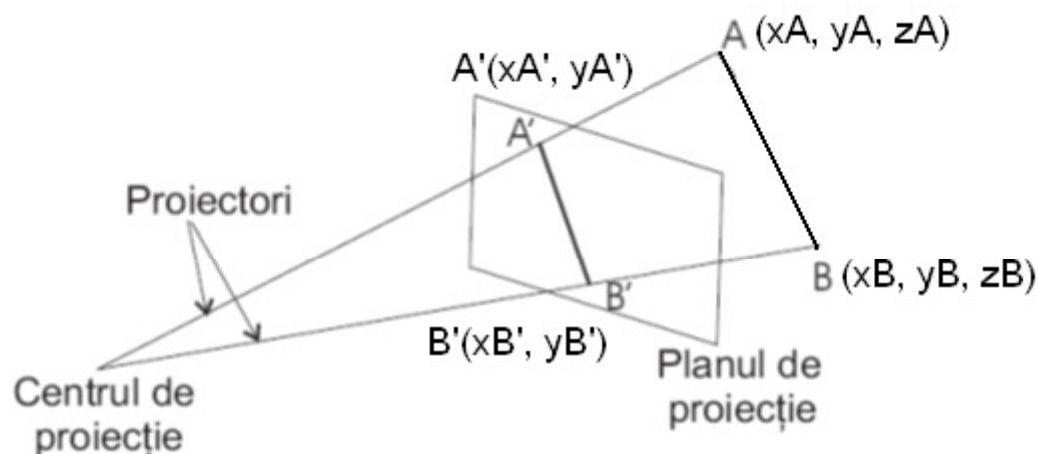
❖ Transformari dintr-un spatiu n-dimensional intr-un spatiu k-dimensional,  $k < n$ .

## **Proiectii $R^3 \rightarrow R^2$**

- Transformari din spatiul tri-dimensional intr-un spatiu bi-dimensional
- Se aplica varfurilor obiectului
- Nu modifica legaturile dintre varfuri

# *Proiecții $\mathcal{R}^3 \rightarrow \mathcal{R}^2$*

- Proiecția unui varf 3D într-un plan 2D este punctul de intersecție dintre plan și proiectorul care pleacă din **centrul de proiecție** și trece prin varf



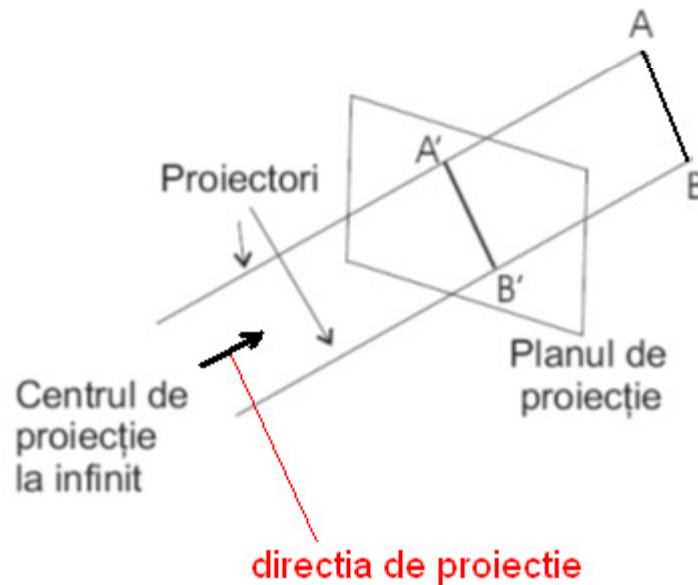
Segmentul  $A'-B'$  este proiecția segmentului  $A-B$  în planul de proiecție.

Există 2 clase de proiecții:

- **Proiecții perspectiva:** centrul de proiecție este situat la distanță finită față de planul de proiecție (ca în figura de mai sus); proiectorii sunt drepte convergente în CP.

# *Proiecții $\mathcal{R}^3 \rightarrow \mathcal{R}^2$*

- **Proiecții paralele** - centrul de proiecție este la infinit; proiectorii sunt linii paralele care trec prin varfurile obiectului proiectat și au direcția specificată (vectorul ***direcție de proiecție***)



# Proiecții perspectivă(1)

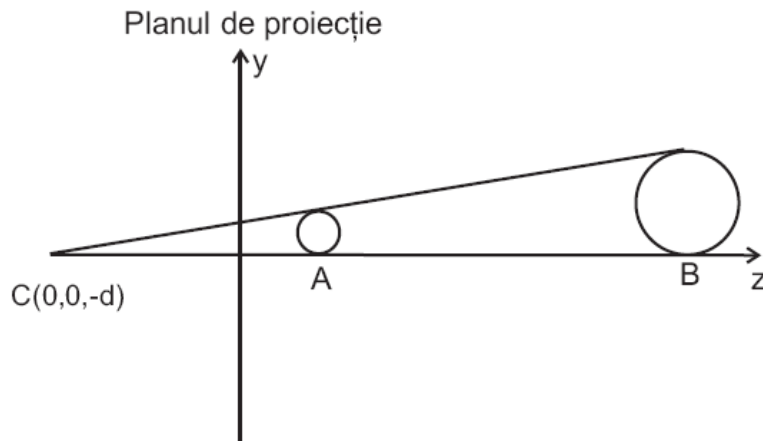
- Produc imagini asemănătoare celor obținute cu aparatele de fotografiat.

## Caracteristici:

### 1. Efectul de micșorare.

*Dimensiunea obiectului în proiecția 2D este invers proporțională cu distanța de la centrul de proiecție la obiect.*

*Exemplu:*



Proiecția sferelor A și B este un cerc în planul de proiecție.

$$r_B = 2 * r_A$$

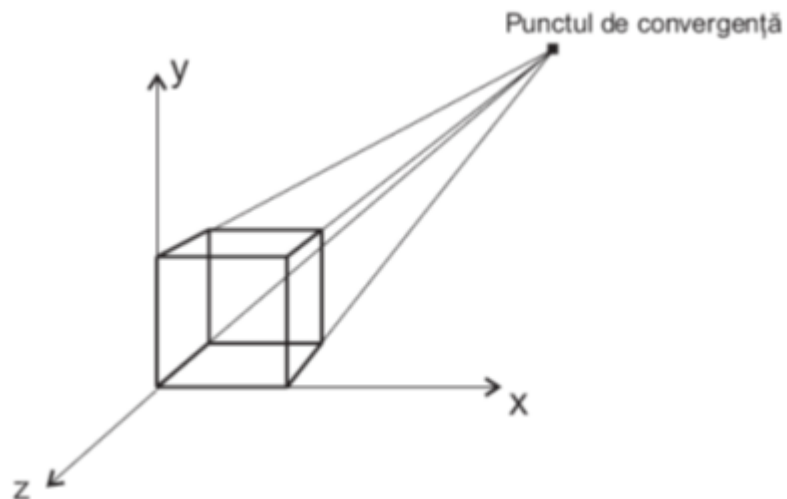
$$\text{Dist}(B-C) = 2 * \text{Dist}(A-C)$$

# *Proiecții perspectivă(2)*

## 2. Modifica unghiurile dintre dreptele care nu sunt paralele cu planul de proiecție

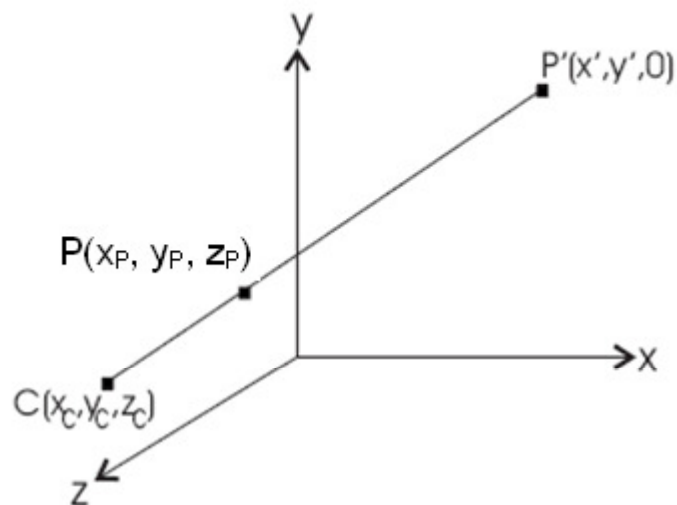
*Proiecțiile liniilor paralele care nu sunt paralele cu planul de proiecție converg către un punct din plan, numit punct de convergență*

- Punctul către care converg liniile paralele cu una dintre axele principale: ***punct de convergență principal***



Pot fi efectuate proiecții cu unul, doua sau trei ***puncte de convergență principale***.

## *Proiecția perspectivă în planul XOY cu un centru de proiecție oarecare(1)*



C – centrul de proiecție  
P – punctul proiectat  
P' – proiecția lui P în XOY

Ecuatiile parametrice ale proiectoarei care trece prin P:

$$x = x_c + (x_p - x_c) \cdot t$$

$$y = y_c + (y_p - y_c) \cdot t$$

$$z = z_c + (z_p - z_c) \cdot t$$

$0 \leq t \leq 1$ , pentru punctele aflate pe segmentul C-P

$$0 = z_c + (z_p - z_c) \cdot t' \rightarrow t' = -z_c / (z_p - z_c) \rightarrow x' = (x_c \cdot z_p - z_c \cdot x_p) / (z_p - z_c)$$

$$y' = (y_c \cdot z_p - z_c \cdot y_p) / (z_p - z_c)$$

# Proiecția perspectivă în planul XOY cu un centru de proiecție oarecare(2)

## Forma matricială

$$[x' \ y' \ z' \ 1] = [x_p \ y_p \ z_p \ 1] * P_{perspectiva}$$

- matricea proiecției depinde de coordonata z a punctului proiectat →
- se dorește o matrice de proiecție independentă de punctul proiectat pentru a se putea folosi pentru toate varfurile unui obiect

$$P_{perspectiva} = \begin{bmatrix} \frac{-z_c}{z_p - z_c} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{-z_c}{z_p - z_c} & 0 & 0 \\ \frac{x_c}{z_p - z_c} & \frac{y_c}{z_p - z_c} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$[x'_w \ y'_w \ z'_w \ w] = [x_p \ y_p \ z_p \ 1] * P_{perspectiva}$$

$$w = z_p - z_c$$

$$P_{perspectiva} = \begin{bmatrix} -z_c & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -z_c & 0 & 0 \\ x_c & y_c & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & -z_c \end{bmatrix}$$

Coordonatele carteziene ale punctului proiectat:

$$x' = x'_w / w \quad y' = y'_w / w : \text{impartirea perspectiva}$$

$$[x'_w \ y'_w \ z'_w \ w] = [x_p \ y_p \ z_p \ 1] * P_{perspectiva}$$

$$w = -(z_p - z_c) / z_c$$

$$P_{perspectiva} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ -\frac{x_c}{z_c} & -\frac{y_c}{z_c} & 0 & -\frac{1}{z_c} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



## *Proiectia perspectiva în planul XOY cu un centru de proiectie oarecare(3)*

Pentru conservarea informatiei de adancime (necesara pentru eliminarea din imagine a partilor nevizibile ale scenei 3D) se foloseste matricea :

$$P_{perspectiva} = \begin{bmatrix} -z_c & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -z_c & 0 & 0 \\ x_c & y_c & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & -z_c \end{bmatrix}$$

$$z' = z_p / (z_p - z_c)$$

**Proiectia perspectiva standard:**

$$X_c = 0, Y_c = 0, Z_c = -d$$

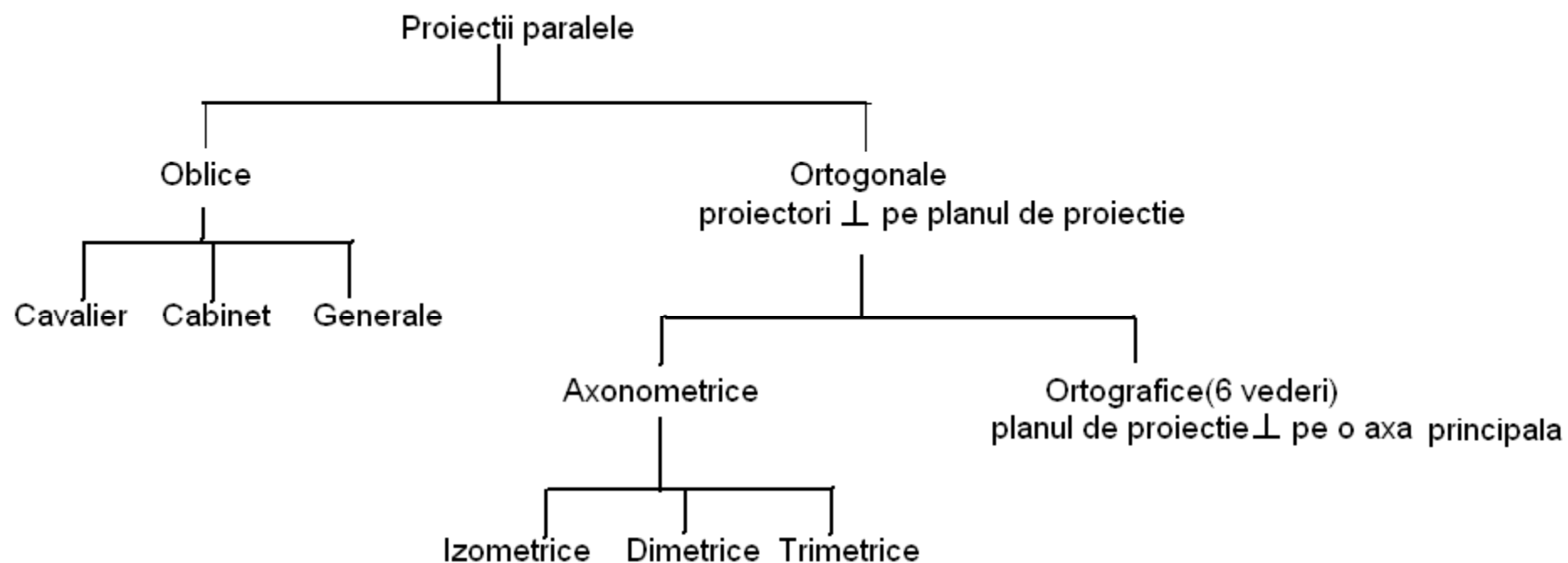
$$P_{perspectiva} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \frac{1}{d} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

# *Proiectii paralele(1)*

## **Caracteristici**

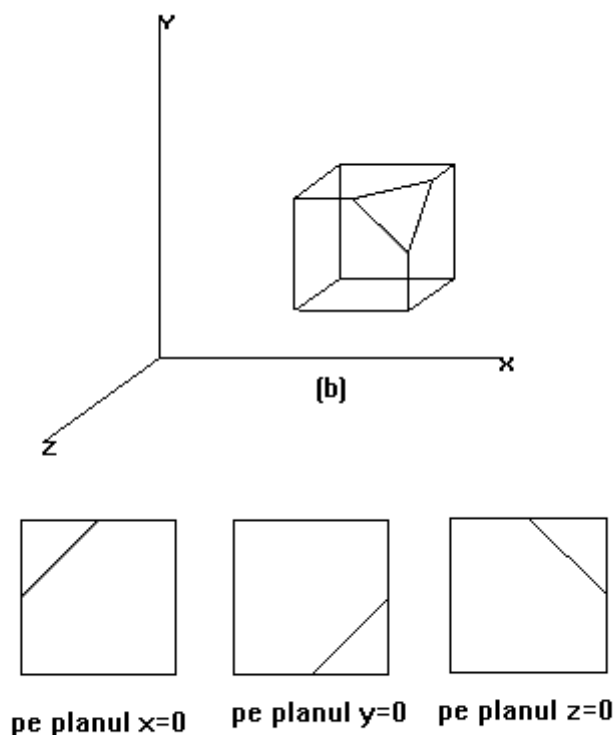
- **Proiectorii sunt drepte paralele de directie data: directia de proiectie**
- **Sunt transformari afine (conserva paralelismul liniilor)**
- **Unghiurile se conserva doar pentru fețele obiectului paralele cu planul de proiectie.**
- **Clasificare dupa unghiul dintre proiectori si planul de proiectie:**
  - *Proiectii **ortogonale***: proiectorii sunt perpendiculari pe planul de proiectie.
    - Ortografice: planul de proiectie este II cu un plan principal
    - Axonometrice: planul de proiectie este oarecare
  - *Proiectii **oblice***: proiectorii nu sunt perpendiculari pe planul de proiectie – cazuri particulare:
    - proiectii Cavalier (unghiul dintre proiectori si plan = 45 grade)
    - proiectii Cabinet (unghiul dintre proiectori si plan = 63.43 grade)

# *Proiecții paralele(2) - clasificare*



# Proiecții paralele(3)

## 1. Proiecții ortogonale - ortografice



Proiecții ortografice ale unui cub cu un colț tăiat

**Ortografice (Vederi):** proiecții în planele sistemului de coordonate (planul de proiecție perpendicular pe o axă principală)

– în YOZ: *vederea din stanga, vederea din dreapta,*

- în XOZ : *vederea de sus, vederea de jos,*

- în XOY : *vederea din fata, vederea din spate.*

➤ **Conserva lungimile laturilor și unghiurile dintre laturi**

➤ **Utile în desenul tehnic**

# *Proiecții paralele(4)*

## *2. Proiecții ortogonale - axonometrice*

- ❑ Planul de proiecție nu este perpendicular pe nici una din axele sistemului de coordonate.
- ❑ Redau mai multe fețe ale obiectului proiectat (ca și cele perspectiva): alegând planul de proiecție se poate controla scalarea laturilor.
- ❑ În funcție de unghiurile pe care planul de proiecție le face cu axele sistemului de coordonate:
  - **proiecții izometrice**, planul face unghiuri egale cu toate cele trei axe → laturile sunt scalate cu factori de scalare egali pe cele 3 axe.
  - **proiecții dimetrice**, planul face unghiuri egale cu două dintre axe → laturile sunt scalate cu factori de scalare egali pe 2 axe.
  - **proiecții trimetrice**, unghiurile dintre cele trei axe și plan sunt diferite → factorii de scalare ai laturilor pe cele 3 axe sunt diferiți.

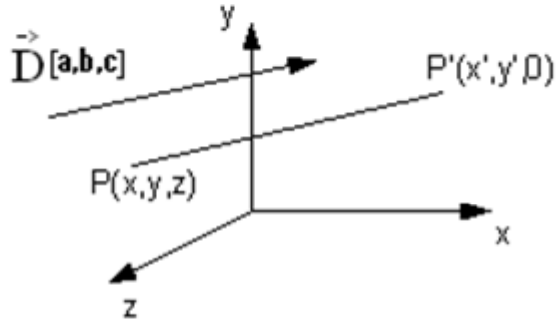
# *Proiecții paralele(5)*

## *3. Proiecții oblice*

- Planul de proiectie este perpendicular pe o axa principală.
- Direcția de proiectie nu este perpendiculară pe planul de proiectie.
- Fețele II cu planul de proiectie se proiectează fără alterarea unghiurilor și a mărimii laturilor
- Alegând direcția de proiectie se obțin cazurile particulare:
  - **Proiecții Cavalier** (unghiul proiectoarelor cu planul de proiectie = 45 grade)
    - Lungimea proiectiei unei laturi perpendiculare pe plan este egală cu lungimea laturii 3D (**conserva lungimea laturilor perpendiculare pe planul de proiectie**)
  - **Proiecții Cabinet** (unghiul proiectoarelor cu planul de proiectie = 63.43 grade)
    - Lungimea proiectiei unei laturi perpendiculare pe plan este egală cu jumătate din lungimea laturii 3D

## *Proiecții paralele în planul XOY(6)*

Fie P un punct din spațiu, de coordonate  $(x, y, z)$ , care se proiectează în punctul  $P'(x', y')$  din planul de proiecție, direcția proiectoarelor fiind  $D[a \ b \ c]$ .



Din condiția  $D \parallel PP'$ , rezulta:

$$\begin{aligned} PP' &= s \cdot D \\ x' - x &= s \cdot a \\ y' - y &= s \cdot b \\ 0 - z &= s \cdot c \quad \rightarrow s = -z/c \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} x' &= x - (a/c) \cdot z \\ y' &= y - (b/c) \cdot z \end{aligned}$$

# *Proiecții paralele în planul XOY(7)*

Exprimarea matricială a proiecțiilor paralele este:

$$[x' \ y' \ z' \ 1] = [x \ y \ z \ 1] \times P_{paralela} \quad \text{unde} \quad P_{paralela} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ -\frac{a}{c} & -\frac{b}{c} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

## *Cazuri particulare*

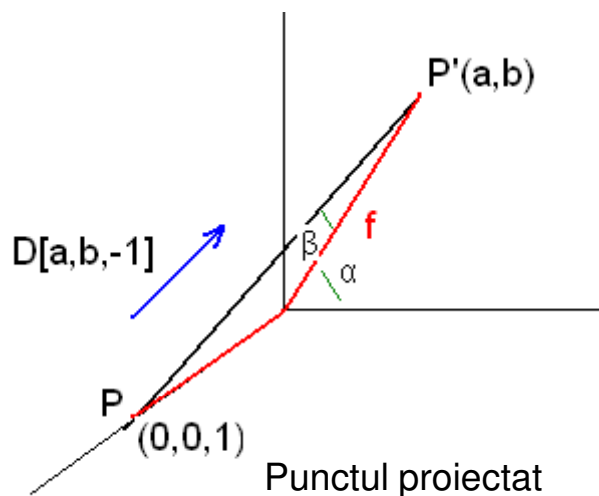
### *1. Proiecția ortografică în XOY:*

$$a=0, b=0 \rightarrow P_{O-XOY} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



# Proiecții paralele în planul XOY(8)

## 2. Proiecții oblice:



$$c = -1 \rightarrow P_{OBL} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ a & b & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$P_{OBL} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ f \cdot \cos(\alpha) & f \cdot \sin(\alpha) & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

OP de lungime 1 se proiectează în OP' de lungime f:  $\rightarrow$  **f este factorul de scalare al laturilor perpendiculare pe XOY** (OP este perpendicular pe XOY).

$$\tan(\beta) = 1/f$$

$f = 0 \rightarrow \beta = 90^\circ$  : proiectie ortografica

$f = 1 \rightarrow \beta = 45^\circ$  : proiectie Cavalier

$f = 0.5 \rightarrow \beta = 63.43^\circ$  : proiectie Cabinet

$\alpha$  este un parametru liber

in mod uzual,  $\alpha = 30^\circ$  sau  $45^\circ$

# *Proiecții paralele în planul XOY(9)*

## *3. Proiecții axonometrice(1)*

2 posibilitati de exprimare matematica:

- Proiectie ortogonala intr-un plan oarecare – **obiect fix in spatiu, alegere plan** astfel incat sa obtinem cele 3 cazuri (izometrice, dimetrice, generale):

$$[x_p \ y_p \ z_p \ 1] = [x \ y \ z \ 1]^* \text{Pax}(N, R_0)$$

- Transformare geometrica (TA) urmata de proiectie ortografica in XOY (Po-xoy)– cu efect echivalent – **plan de proiectie fix (XOY), pozitionare obiect in spatiu:**

$$[x_p \ y_p \ z_p \ 1] = [x \ y \ z \ 1]^* \text{TA} * \text{Po-xoy} = [x \ y \ z \ 1]^* \text{PA}$$

TA consta din rotatii in jurul axelor OX si OY. Particularizand unghiurile de rotatie obtinem cazurile de proiectii axonometrice: izometrice, dimetrice, generale.

# *Proiecții paralele în planul XOY(10)*

## *Proiecții axonometrice(2)*

Exemplu:

$$TA = Ry(uy) * Rx(ux) \quad PA = TA * Po-xoy = \begin{bmatrix} \cos(uy) & \sin(ux) * \sin(uy) & 0 & 0 \\ 0 & \cos(ux) & 0 & 0 \\ \sin(uy) & -\cos(uy) * \sin(ux) & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Se aplica transformarea PA versorilor axelor principale:

$$U * PA = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{bmatrix} * PA = \begin{bmatrix} Xu_x & Yu_x & 0 & 1 \\ Xu_y & Yu_y & 0 & 1 \\ Xu_z & Yu_z & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Factorii de scalare a laturilor pe cele 3 axe sunt:

$$sx = (Xu_x^2 + Yu_x^2)^{0.5}$$

$$sy = (Xu_y^2 + Yu_y^2)^{0.5}$$

$$sz = (Xu_z^2 + Yu_z^2)^{0.5}$$

# *Proiecții paralele în planul XOY(11)*

## *Proiecții axonometrice(3)*

### *1. Proiecții izometrice:*

- Se impune condiția:  $s_x = s_y = s_z$
- Rezulta:  $u_x = \pm 35.26$  grade ;  $u_y = \pm 45$  grade

### *2. Proiecții dimetrice:* doi dintre factorii de scalare sunt egali

- Dacă se impune condiția:  $s_x = s_y$ , rezulta:

$$u_x = \arcsin(\pm s_z / \sqrt{2}), \quad u_y = \arcsin(\pm s_z \sqrt{2 - s_z^2})$$

- $s_z$  poate fi ales între 0 și 1;
- pentru fiecare valoare a lui  $s_z$  există 4 proiecții dimetrice; de exemplu:
- pentru  $s_z = 0.5$  :  $u_x = \pm 20.705$  grade,  $u_y = 22.208$  grade