

# projection perspective

François LEPAN

25 janvier 2013

## 1 Modèles simples d'objets 3D

- 1.1 un cube de côté 1 m dont le barycentre est l'origine du repère monde, et dont les côtés sont parallèles aux axes de ce repère
- 1.2 une grille plane composée de 15 carrés (5 selon x et 3 selon y) de côtés 1 m, dont le barycentre est l'origine du repère monde, et située dans le plan  $z=0$ .

## 2 Matrice extrinsèque

## 3 Matrice intrinsèque

## 4 Projection et affichage des objets