

コンピュータグラフィックス 基礎

第3回 3次元の座標変換

遠藤結城

学習の目標

- 3次元での座標変換について理解する
- 3次元空間の物体を2次元のスクリーンに投影するための透視投影変換を理解する
- 3次元物体をスクリーンに表示するプログラムを作成できるようになる

座標変換の式 (1/2)

- 拡大縮小

$$\begin{aligned} x' &= s_x x \\ y' &= s_y y \\ z' &= s_z z \end{aligned} \quad \begin{bmatrix} x' \\ y' \\ z' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} s_x & 0 & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 & 0 \\ 0 & 0 & s_z & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix}$$

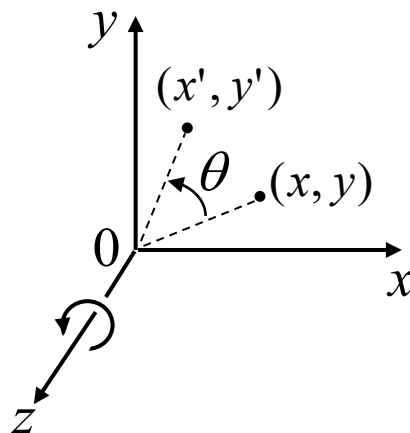
2次元の時と同様に、1つ次数の多いベクトルと行列の演算で表現する (同次座標または斉次座標)

座標変換の式 (2/2)

- 平行移動

$$\begin{aligned}x' &= x + t_x \\y' &= y + t_y \\z' &= z + t_z\end{aligned} \quad \begin{bmatrix} x' \\ y' \\ z' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & t_x \\ 0 & 1 & 0 & t_y \\ 0 & 0 & 1 & t_z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix}$$

座標軸周りの回転



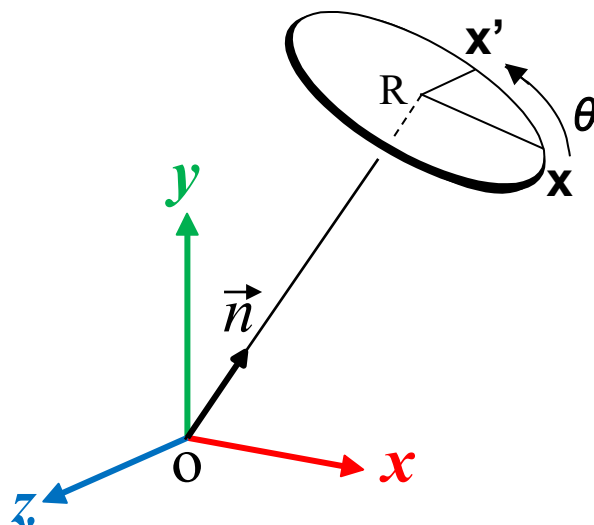
$$x' = x \cos \theta - y \sin \theta$$

$$y' = x \sin \theta + y \cos \theta$$

$$z' = z$$

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ z' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix}$$

参考：任意軸周りの回転



ロドリゲスの公式で回転行列 R を計算

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} n_x^2(1 - \cos \theta) + \cos \theta & n_x n_y(1 - \cos \theta) - n_z \sin \theta & n_x n_z(1 - \cos \theta) + n_y \sin \theta \\ n_x n_y(1 - \cos \theta) + n_z \sin \theta & n_y^2(1 - \cos \theta) + \cos \theta & n_y n_z(1 - \cos \theta) - n_x \sin \theta \\ n_x n_z(1 - \cos \theta) - n_y \sin \theta & n_y n_z(1 - \cos \theta) + n_x \sin \theta & n_z^2(1 - \cos \theta) + \cos \theta \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

- 3次元の座標変換は4x4 の変換行列で表現される
- OpenGLでの座標変換は4x4の行列で扱われる
- 以下の関数を使用すれば行列を直接指定しなくてよい

拡大縮小 `glScaled(sx, sy, sz);`

回転移動 `glRotated(theta, nx, ny, nz);`

回転角度 (0~360度) 回転軸ベクトル

平行移動 `glTranslated(tx, ty, tz);`

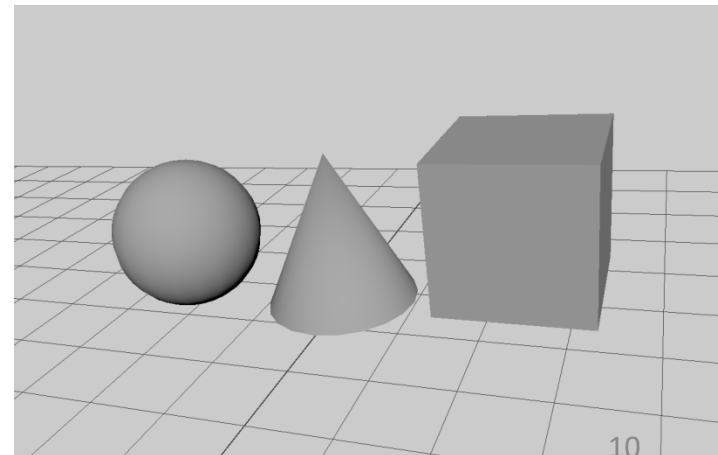
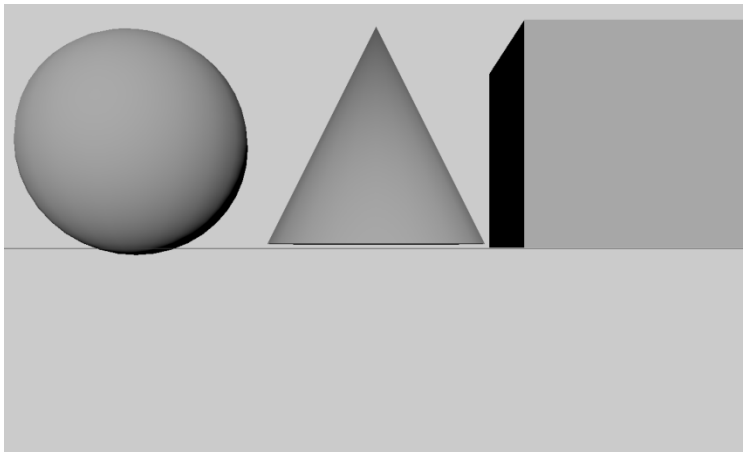
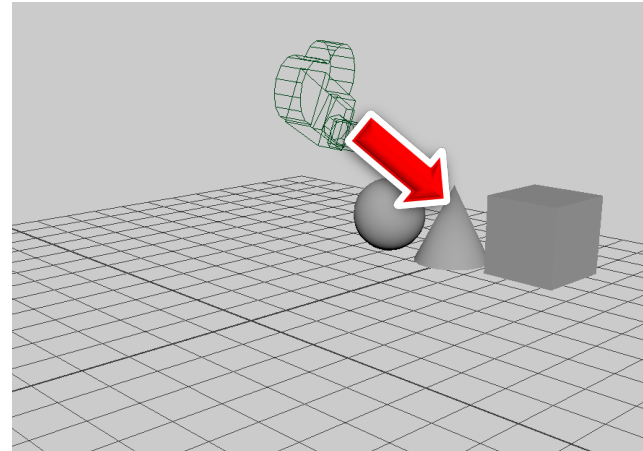
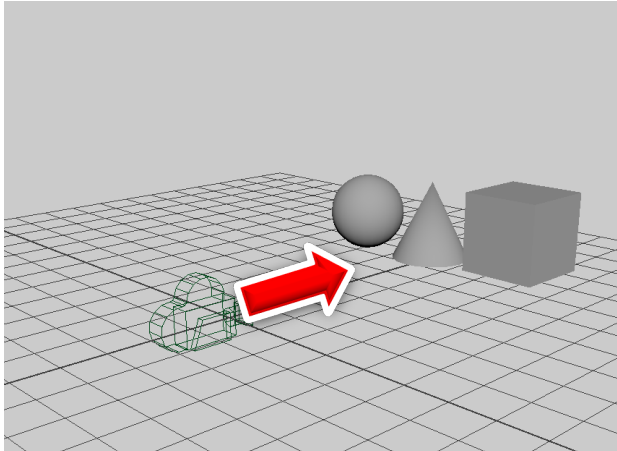
座標変換

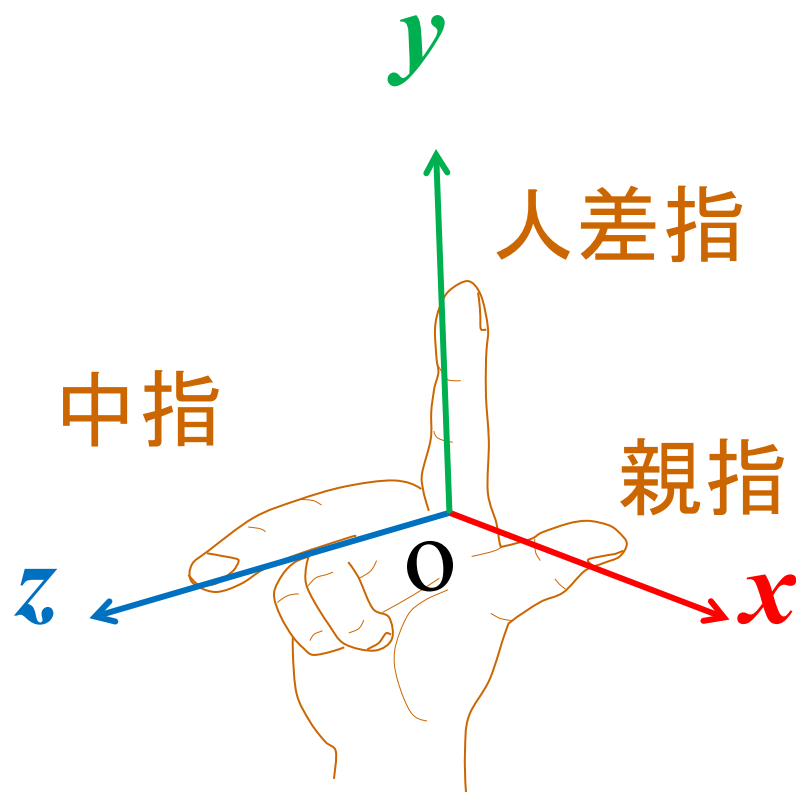
OpenGL での座標変換の指定

```
glViewport(0, 0, w, h);          // ビューポート変換行列の指定  
                                (スクリーンのどこに表示するか)  
  
glMatrixMode(GL_PROJECTION); // これ以降は投影変換行列の指定  
glLoadIdentity();           // 単位行列を指定  
gluPerspective( ... );      // 透視投影の行列を乗算  
                             (ビューボリューム (視野角、対象とする奥行の範囲) の指定)  
  
glMatrixMode(GL_MODELVIEW); // これ以降はモデルビュー変換行列の指定  
glLoadIdentity();           // 単位行列を指定  
gluLookAt( ... );          // カメラの位置・姿勢の行列を乗算  
                             (カメラの位置・姿勢はどうなっているか)  
  
glBegin(GL_TRIANGLES);      // 描画命令を発行  
glVertex3d( ... );          // ワールド座標系の座標を指定  
...  
glEnd();
```

「どこから見るか」

- 視点 (カメラ) の位置・姿勢で見え方が異なる





右手座標系

ビュー変換 (Viewing Transform)

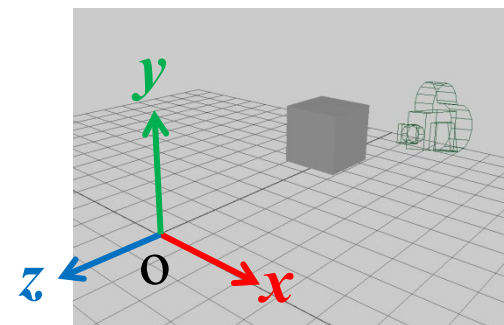
- 物体をどのように画面に表示するか
(どこから眺めるか) を指定したい



- カメラを基準とした座標系で物体の位置を表現する



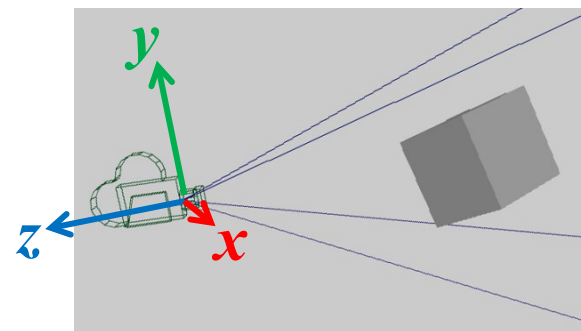
- 座標系を変換する (ビュー変換)



ビュー変換

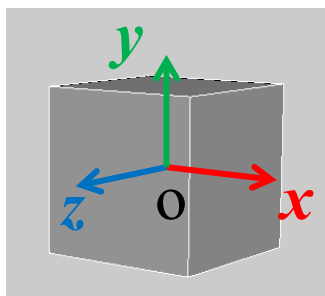


- カメラを基準とした座標系とは :
カメラの位置が原点
カメラの向きが $-z$ 方向

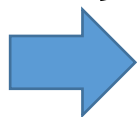


座標系の変換

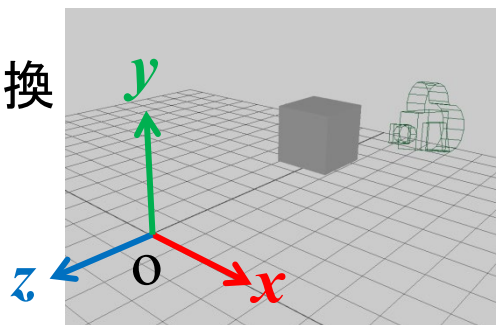
モデル座標系
(ローカル座標系)



モデル変換



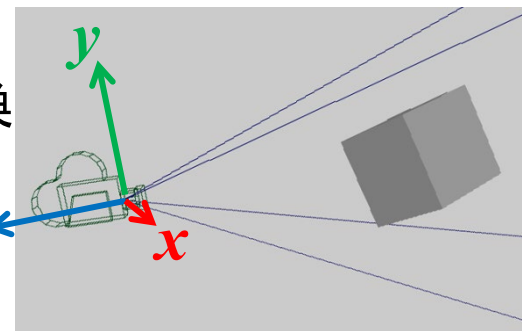
ワールド座標系



ビュー変換



ビュー座標系
(カメラ座標系)



カメラの位置が原点
カメラの向きは $-z$ 方向

物体ごとの座標系
物体の基準点が原点

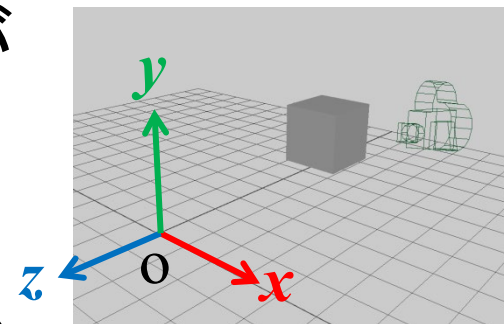
物体とカメラの
共通の基準点が原点

モデルビュー変換

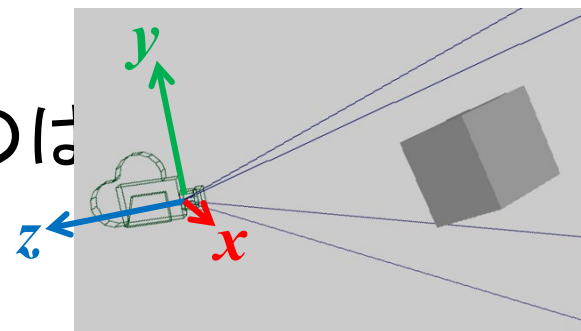
座標系の変換は4x4の行列を掛けることで実現される

ビュー変換 (Viewing Transform)

- ワールド座標系で表される物体の位置をカメラ座標系（カメラの位置が原点、カメラの向きが $-z$ 方向）で表す
- 次のような 4×4 行列 M を掛ければよい
行列 M を掛けるとカメラの位置が原点に、カメラの向きが $-z$ 方向になる
- このような行列を自分で計算するのは大変なので `gluLookAt()` が便利



ビュー変換



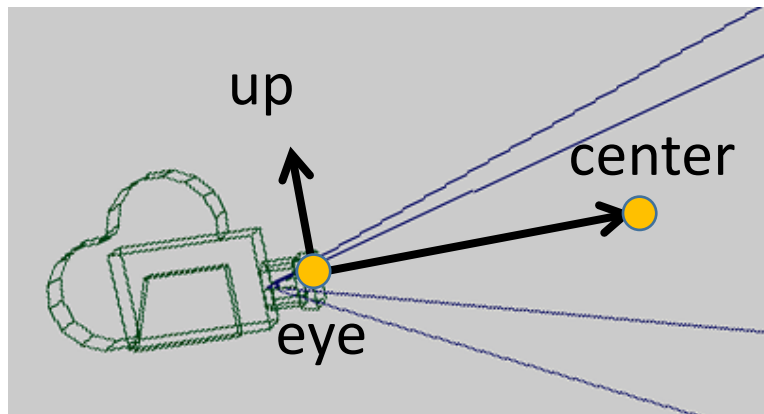
gluLookAt によるビュー変換行列

ビュー変換行列を自分で計算するのは大変だけど、`gluLookAt()` を使って直感的に（カメラの位置と向きを指定して）ビュー変換を実行できる。

```
gluLookAt(eyex, eyey, eyez,           // 視点位置  
          centerx, centery, centerz,  // 注視点  
          upx, upy, upz)              // up ベクトル
```

通常 (0, 1, 0) を指定

すべて
ワールド座標

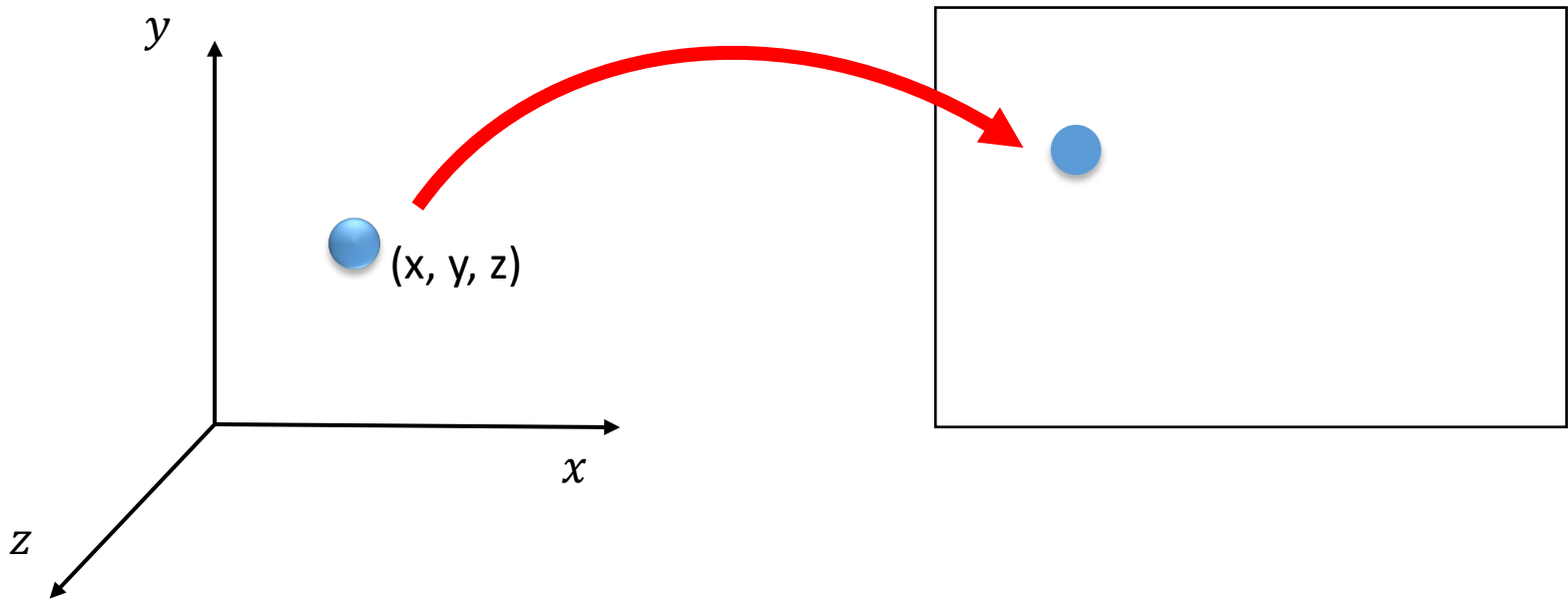


投影変換

立体をどのように平面スクリーンに投影するか

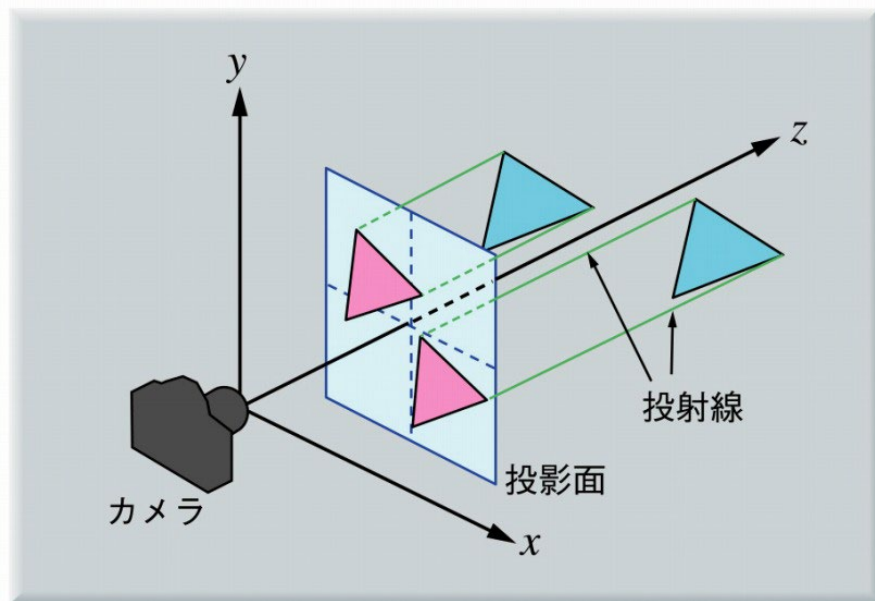
投影変換

点 (x, y, z) が、スクリーン上のどこに投影されるか？



平行投影

■図2.29——平行投影の原理

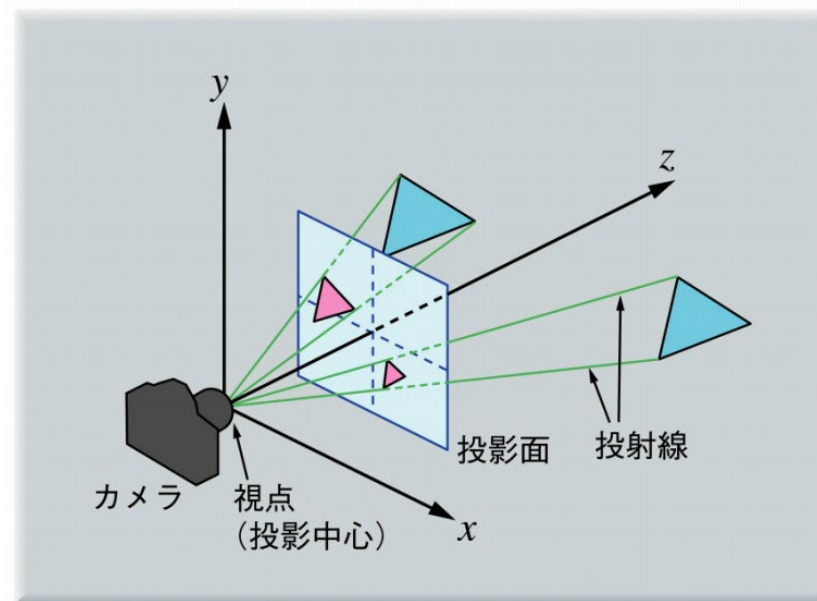


「コンピュータグラフィックス」2004年 / 財団法人画像情報教育振興協会 (CG-ARTS協会)

奥行情報 (z) の値を無視して
 x, y の値をそのまま使用すればよい

透視投影

■図2.27——透視投影の原理

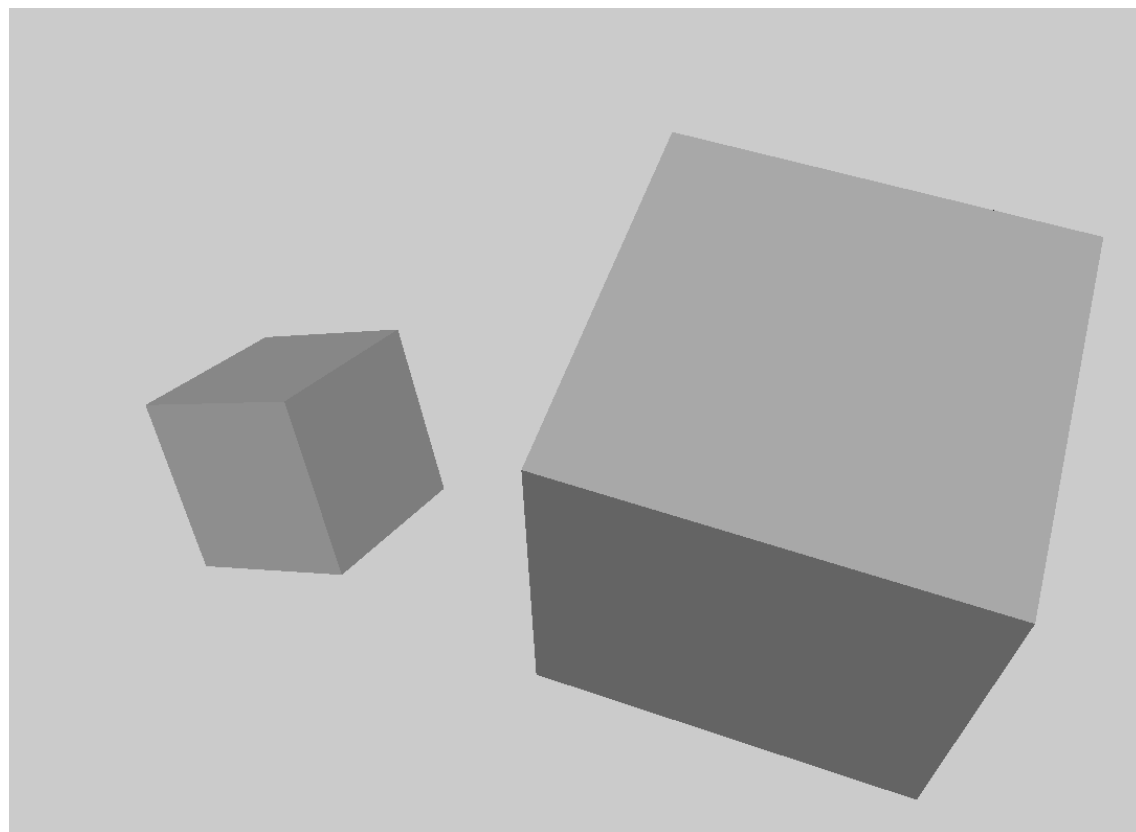
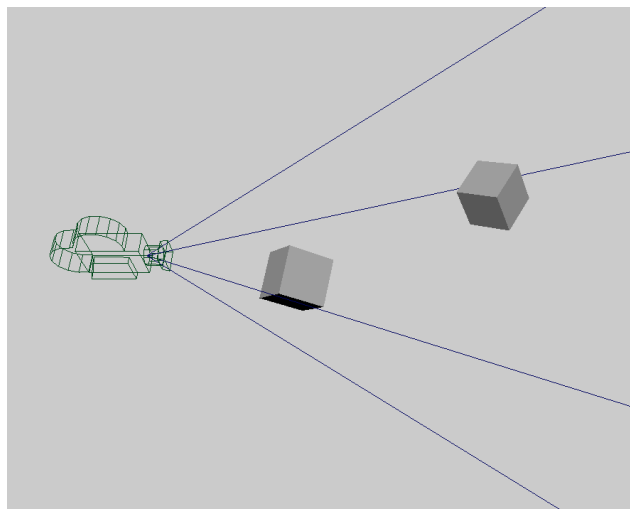


「コンピュータグラフィックス」2004年 / 財団法人画像情報教育振興協会 (CG-ARTS協会)

遠くのものほど小さい。
奥行情報 (z) の値で投影後の x, y の値
が異なる。

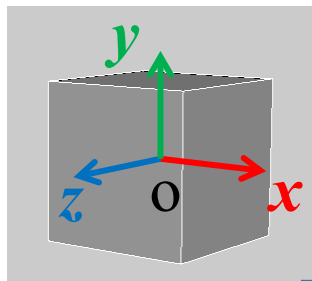
透視投影 (Perspective Projection)

- 透視投影の性質
 - 遠くのものは小さく、手前のものは大きく表示される
 - 直線は直線のまま保たれる

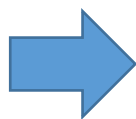


OpenGL の座標系と座標変換

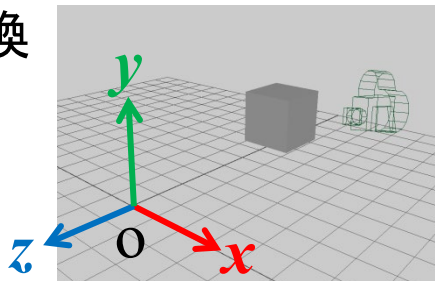
モデル座標系



モデル変換



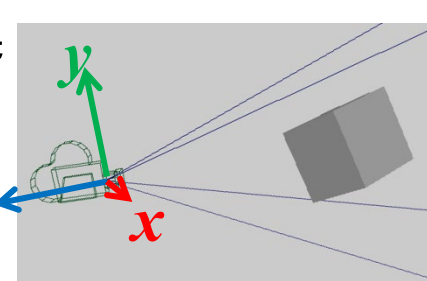
ワールド座標系



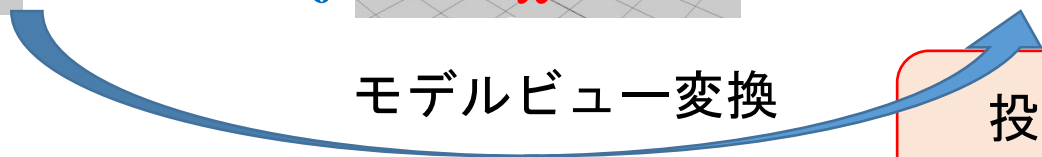
ビュー変換



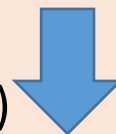
ビュー座標系



モデルビュー変換

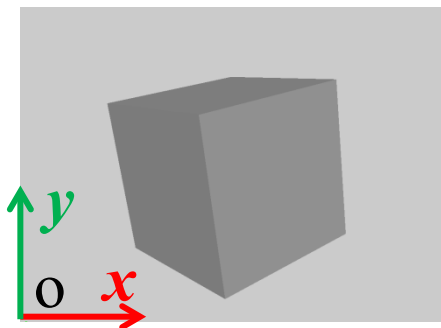


投影変換
(透視投影)

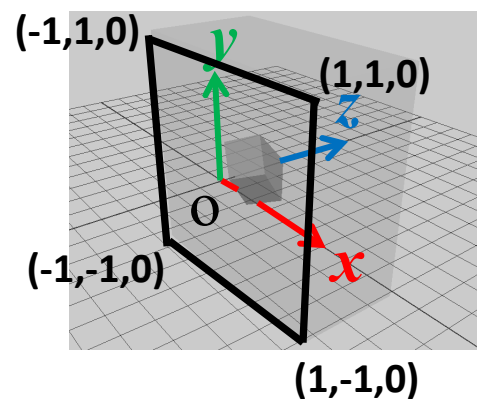


スクリーン座標系

(ウィンドウ座標系)



正規化デバイス座標系

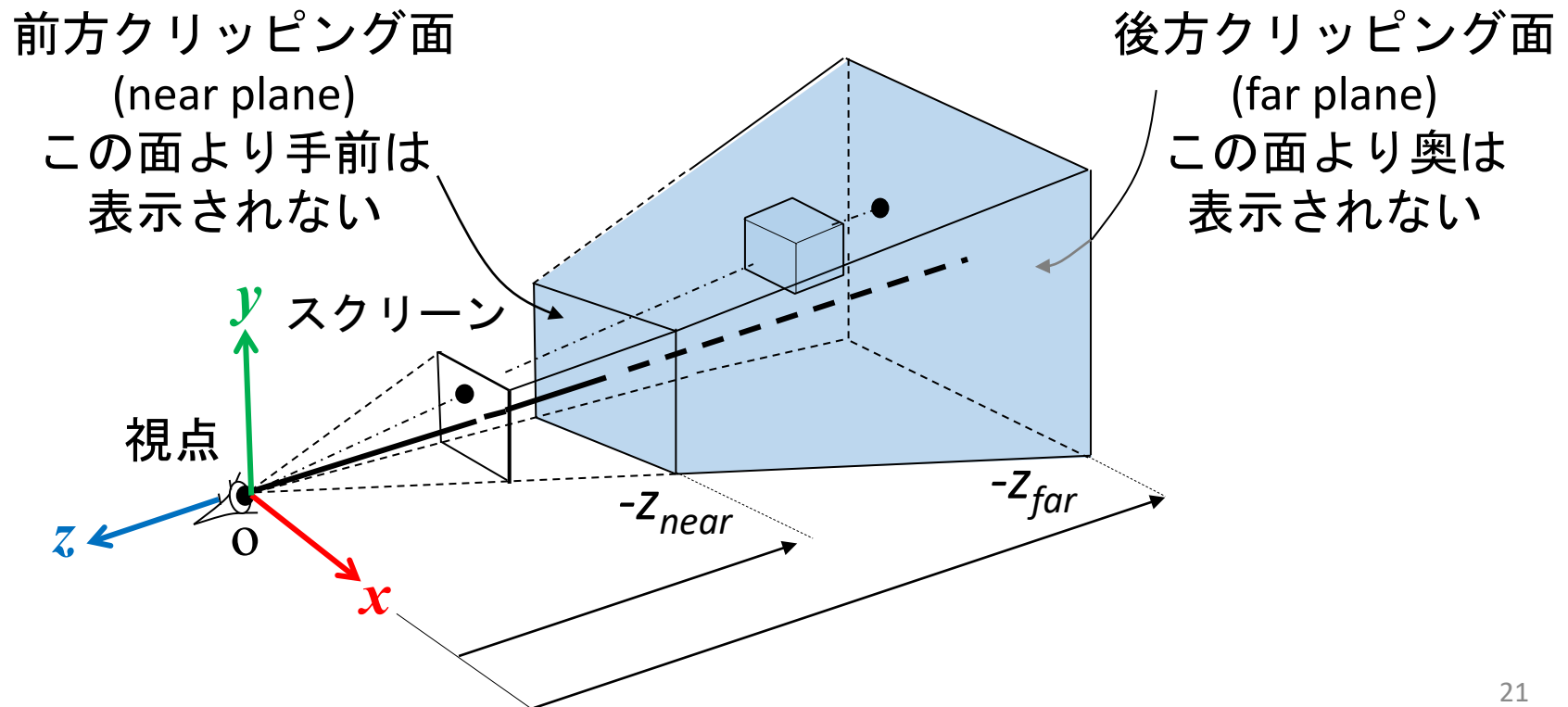


ビューポート
変換

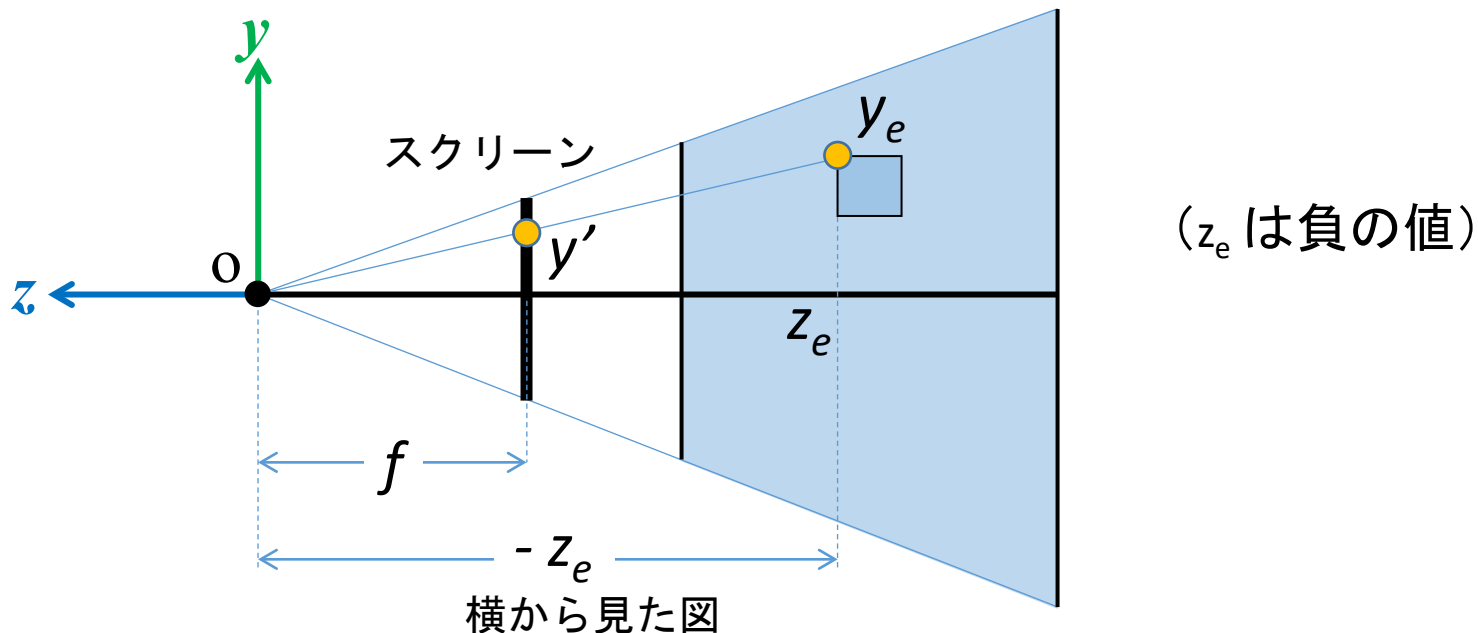


ビューボリューム (Viewing Volume)

- スクリーンに映る範囲を指定
- ビューボリューム（視野錐台）という四角錐台の形をした空間のみが最終的に画面に表示される



カメラ (原点) からスクリーンまでの距離を f と
してビュー座標 $(x_e, y_e, z_e, 1)^T$ の投影位置を考える



$$f : (-z_e) = y' : y_e \quad \rightarrow \quad y' = -f \frac{y_e}{z_e}$$

x 座標についても同様にして

$$x' = -f \frac{x_e}{z_e}$$

$-z_e$ で除算

透視投影の計算

- 単に 4×4 行列を掛けても $-z$ での除算は表せない (非線形な操作)
- 同次座標の導入
- 同次座標では w 座標で割る前/割った後を同一であると見なす ($w=0$ で無限遠点を表現できる)

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{pmatrix} \equiv \begin{pmatrix} x/w \\ y/w \\ z/w \\ 1 \end{pmatrix}$$

例えば、同次座標を用いた次のような演算で、
非線形な座標変換が行える

実際の値は、もっと複雑な形になる（のちほど説明）



$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \\ w' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_e \\ y_e \\ z_e \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_e \\ y_e \\ z_e + 1 \\ z_e \end{pmatrix} \equiv \begin{pmatrix} x_e/z_e \\ y_e/z_e \\ 1 + 1/z_e \\ 1 \end{pmatrix}$$

透視投影のための要素



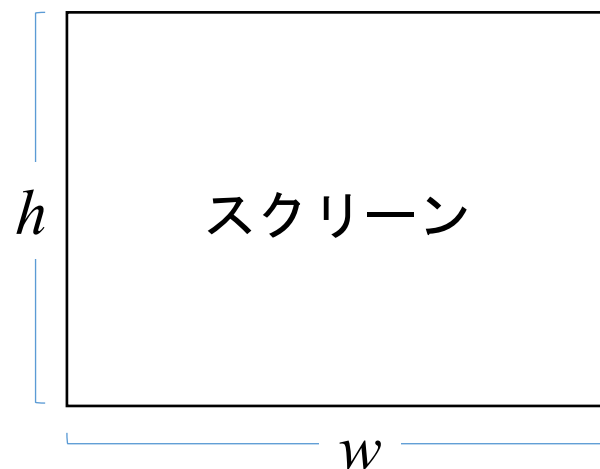
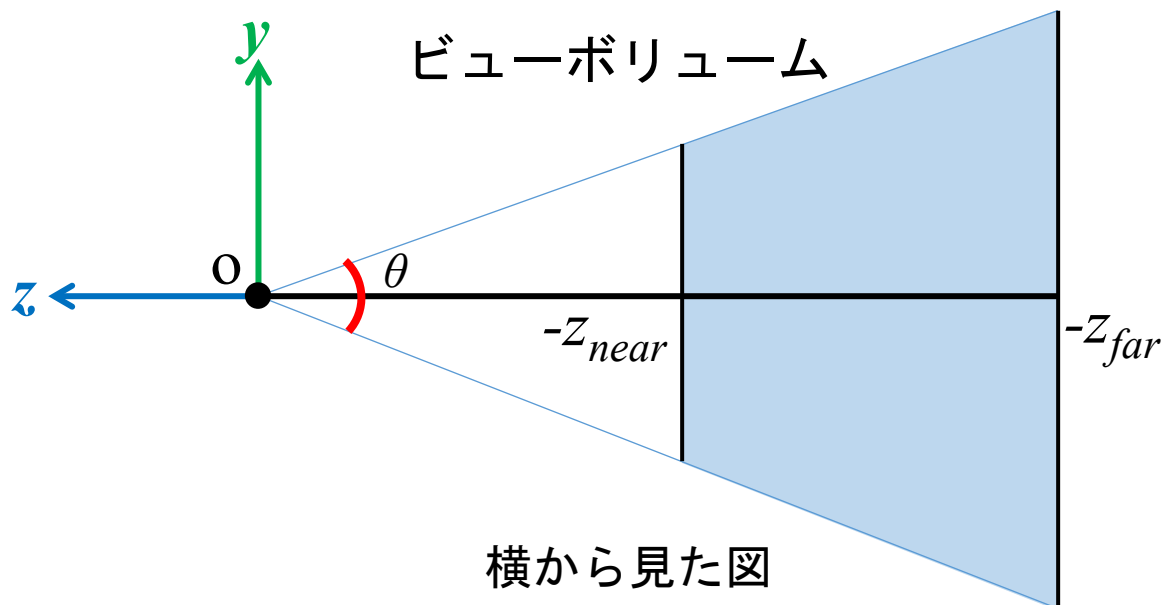
すべての要素を z_e で割る

※ スクリーン上での座標は $(x' \ y')$ がわかればよいが、
奥行き情報が必要なため（最も手前の物体だけが見える） z' の計算も必要になる

OpenGL での投影行列の指定

- 透視投影には `gluPerspective()` が便利

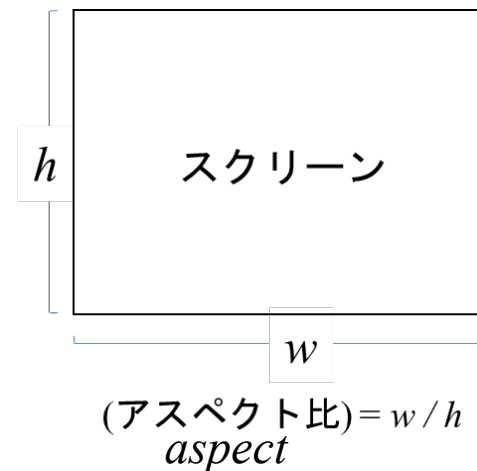
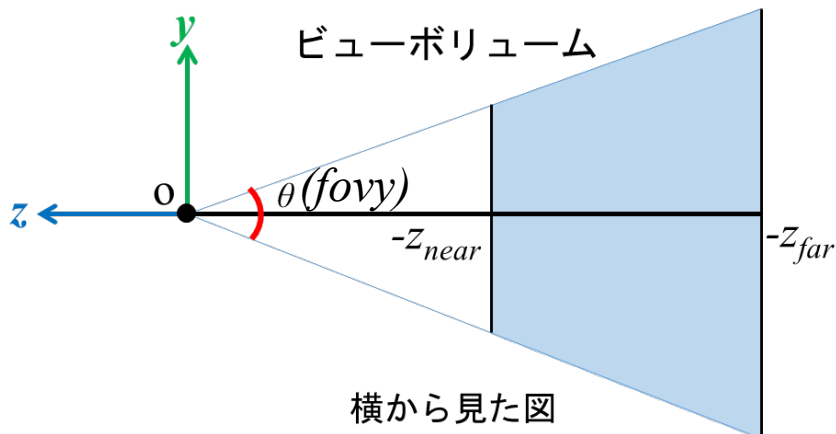
`gluPerspective(fovy, // 垂直方向の視野角 θ (度数で指定)
aspect, // アスペクト比 (スクリーンの縦横比)
znear, // near plane の z 座標 (正の値)
zfar) // far plane の z 座標 (正の値)`



(アスペクト比) = w / h

参考: gluPerspective() で指定される透視投影の行列 (1/2)

$$\begin{pmatrix} \frac{\cot(\frac{fovy}{2})}{aspect} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cot(\frac{fovy}{2}) & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -\frac{z_{far} + z_{near}}{z_{far} - z_{near}} & -\frac{2 z_{far} z_{near}}{z_{far} - z_{near}} \\ 0 & 0 & -1 & 0 \end{pmatrix}$$

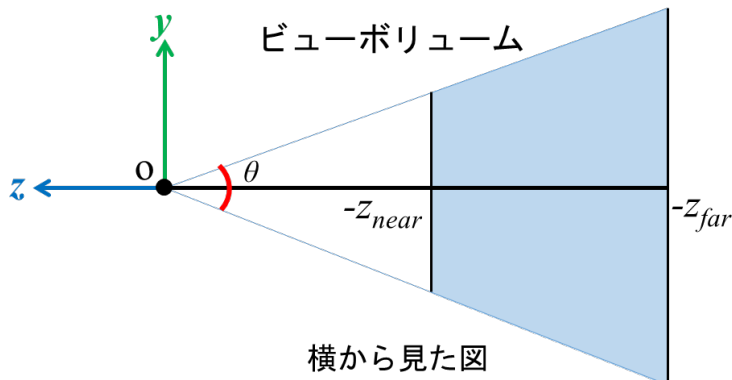


参考: gluPerspective() で指定される透視投影の行列 (2/2)

透視投影変換後の座標は

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \\ w' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{\cot(\frac{fovy}{2})}{aspect} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cot(\frac{fovy}{2}) & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -\frac{z_{far} + z_{near}}{z_{far} - z_{near}} & -\frac{2 z_{far} z_{near}}{z_{far} - z_{near}} \\ 0 & 0 & -1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \frac{\cot(\frac{fovy}{2})}{aspect} x \\ \cot(\frac{fovy}{2}) y \\ -\frac{z_{far} + z_{near}}{z_{far} - z_{near}} z - \frac{2 z_{far} z_{near}}{z_{far} - z_{near}} \\ -z \end{pmatrix} \equiv \begin{pmatrix} \frac{1}{-z} \frac{\cot(\frac{fovy}{2})}{aspect} x \\ \frac{1}{-z} \cot(\frac{fovy}{2}) y \\ \frac{z_{far} + z_{near}}{z_{far} - z_{near}} + \frac{1}{z} \frac{2 z_{far} z_{near}}{z_{far} - z_{near}} \\ 1 \end{pmatrix}$$

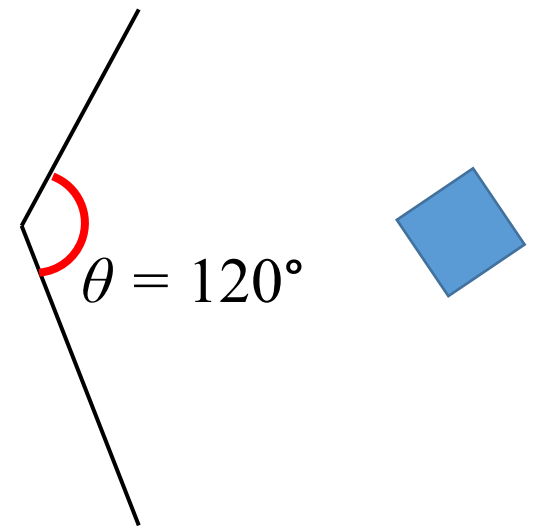
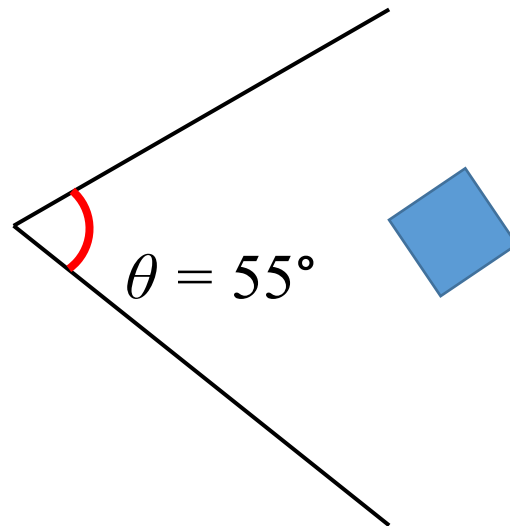
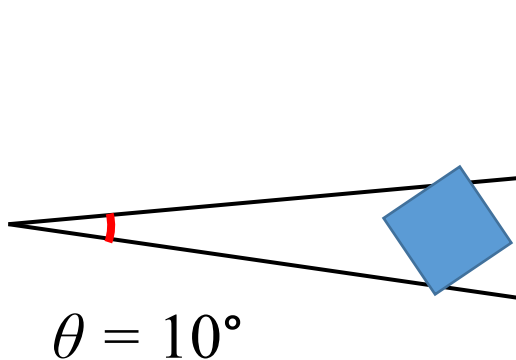
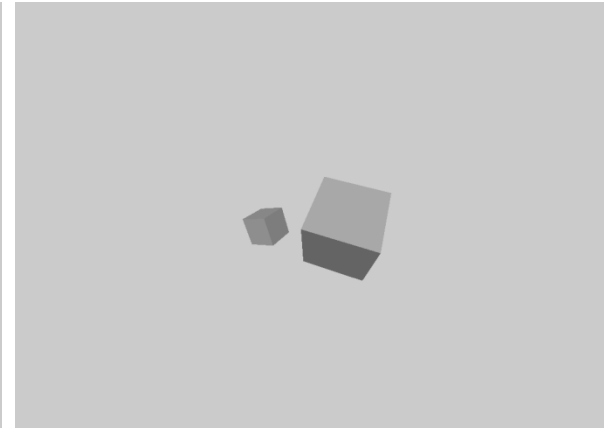
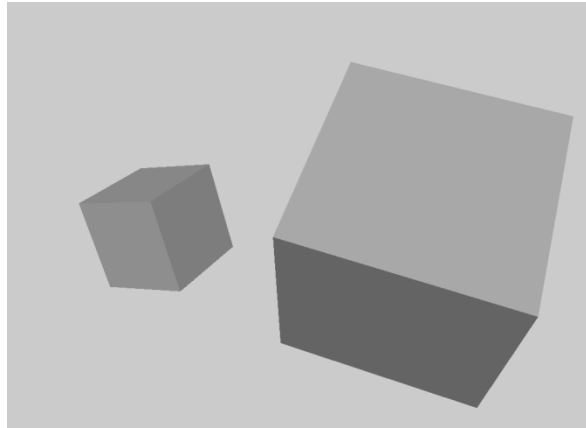
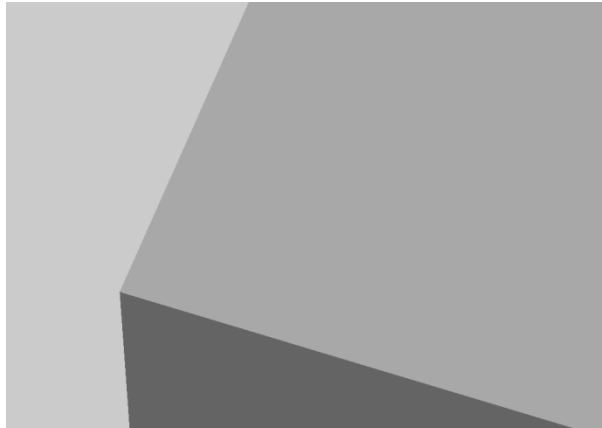


x' や y' は四角錐台内が-1以上1以下になるように (ある z と対応する四角錐台の端の座標で x や y を割った値)

z' は z が $-z_{near}$ のとき-1
 z が $-z_{far}$ のとき1になるように

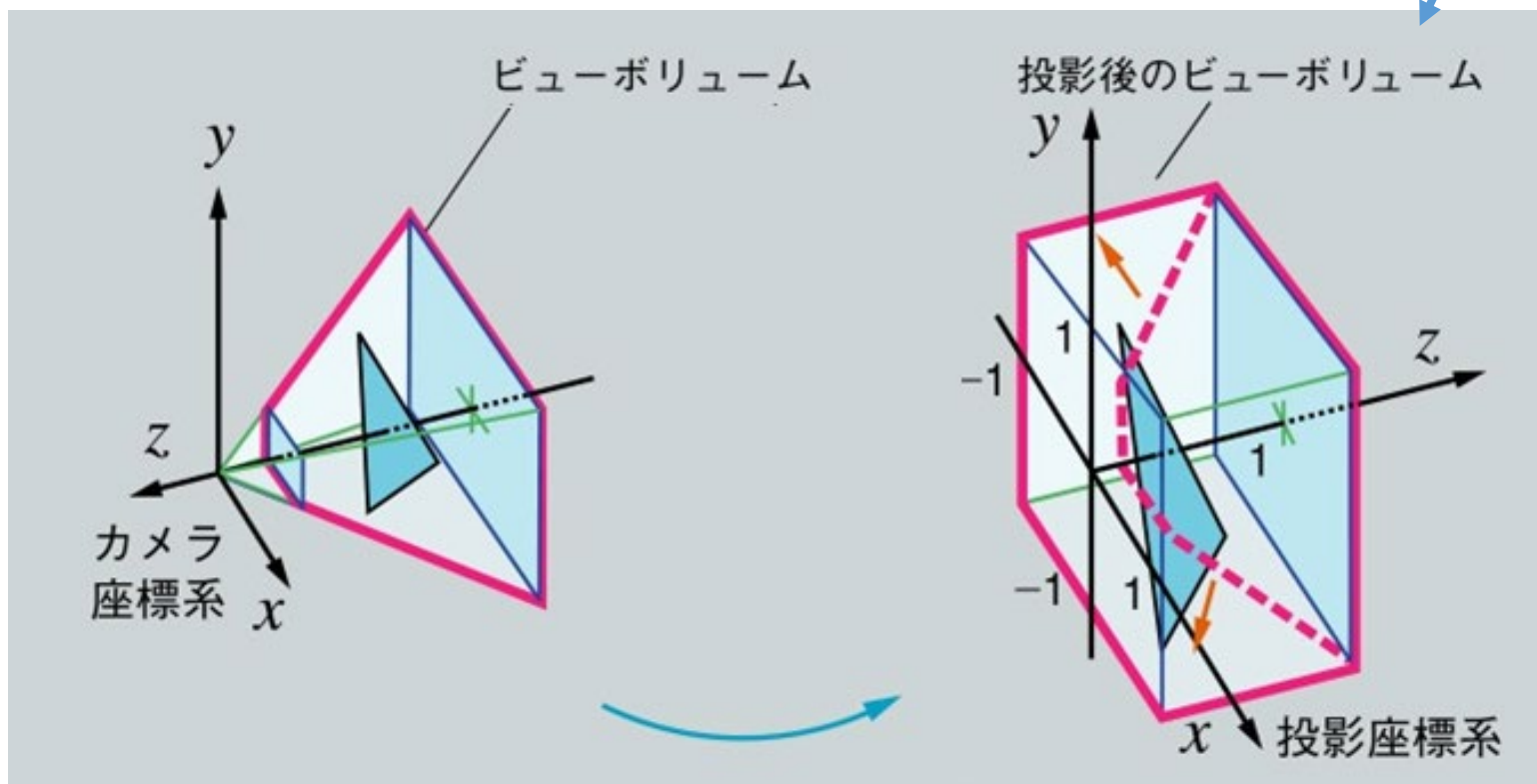
垂直視野角 θ の影響

- θ が大きくなるにつれて物体が小さく表示される



透視投影の計算

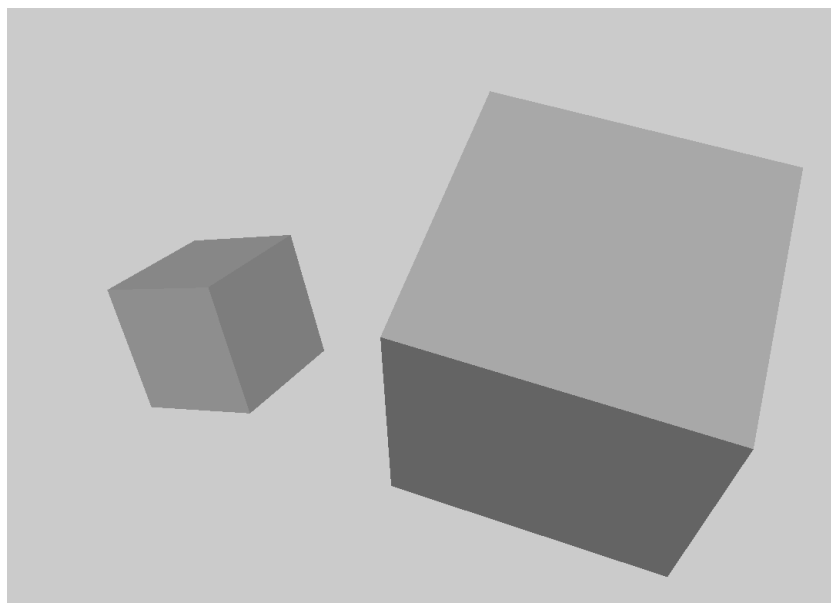
正規化デバイス座標系



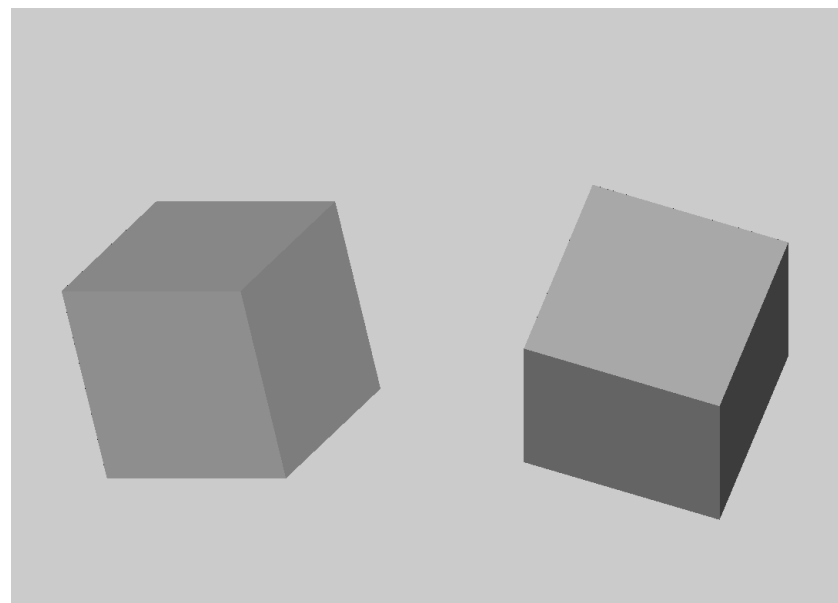
※右手座標系から左手座標系に変わっていることに注意 ($-z_e$ で除算するため)

平行投影 (Orthographic Projection)

- 無限遠のカメラで (≡ 望遠レンズでズームして) 撮影
- 投影された物体の大きさは遠近に依存しない
- OpenGL では `glOrtho()` や `gluOrtho2D()` が便利



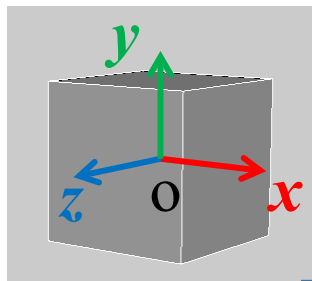
透視投影 ($\theta = 55^\circ$)



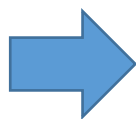
平行投影

OpenGL の座標系と座標変換

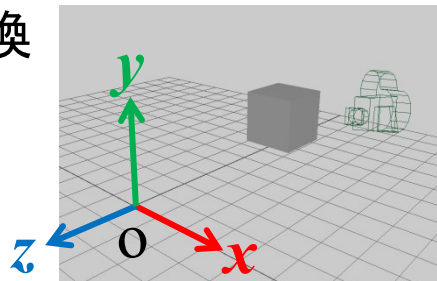
モデル座標系



モデル変換



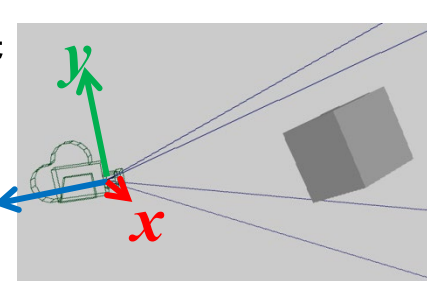
ワールド座標系



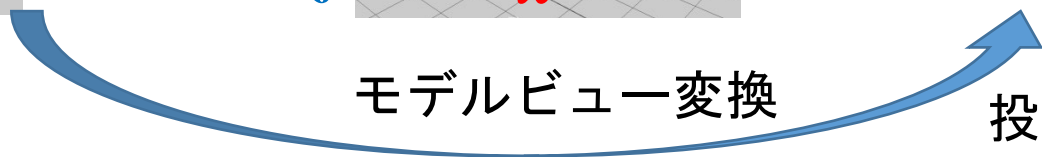
ビュー変換



ビュー座標系



モデルビュー変換

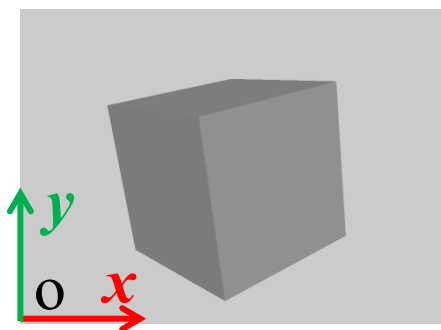


投影変換
(透視投影)



スクリーン座標系

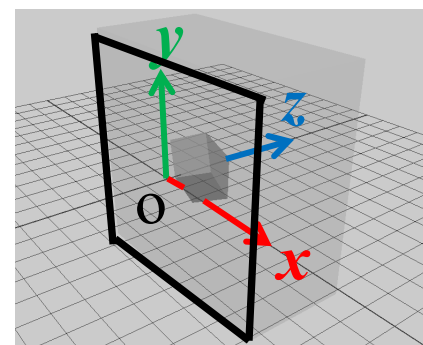
(ウィンドウ座標系)



ビューポート
変換



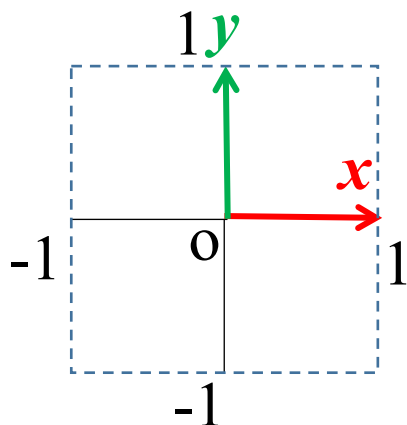
正規化デバイス座標系



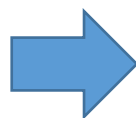
ビューポート変換

- 正規化デバイス座標系の x, y 座標をスクリーンの大きさに合わせて拡大する

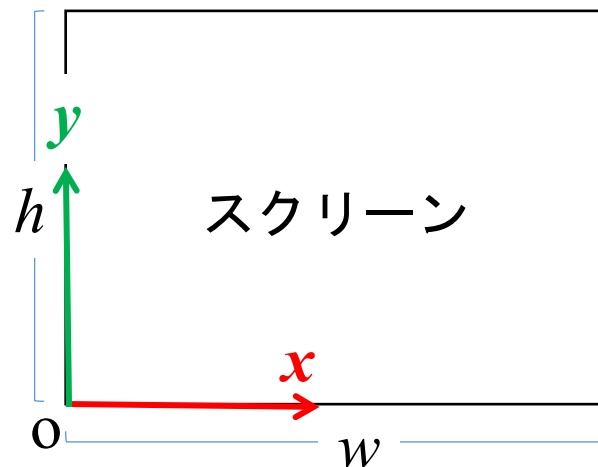
正規化デバイス座標系



ビューポート
変換



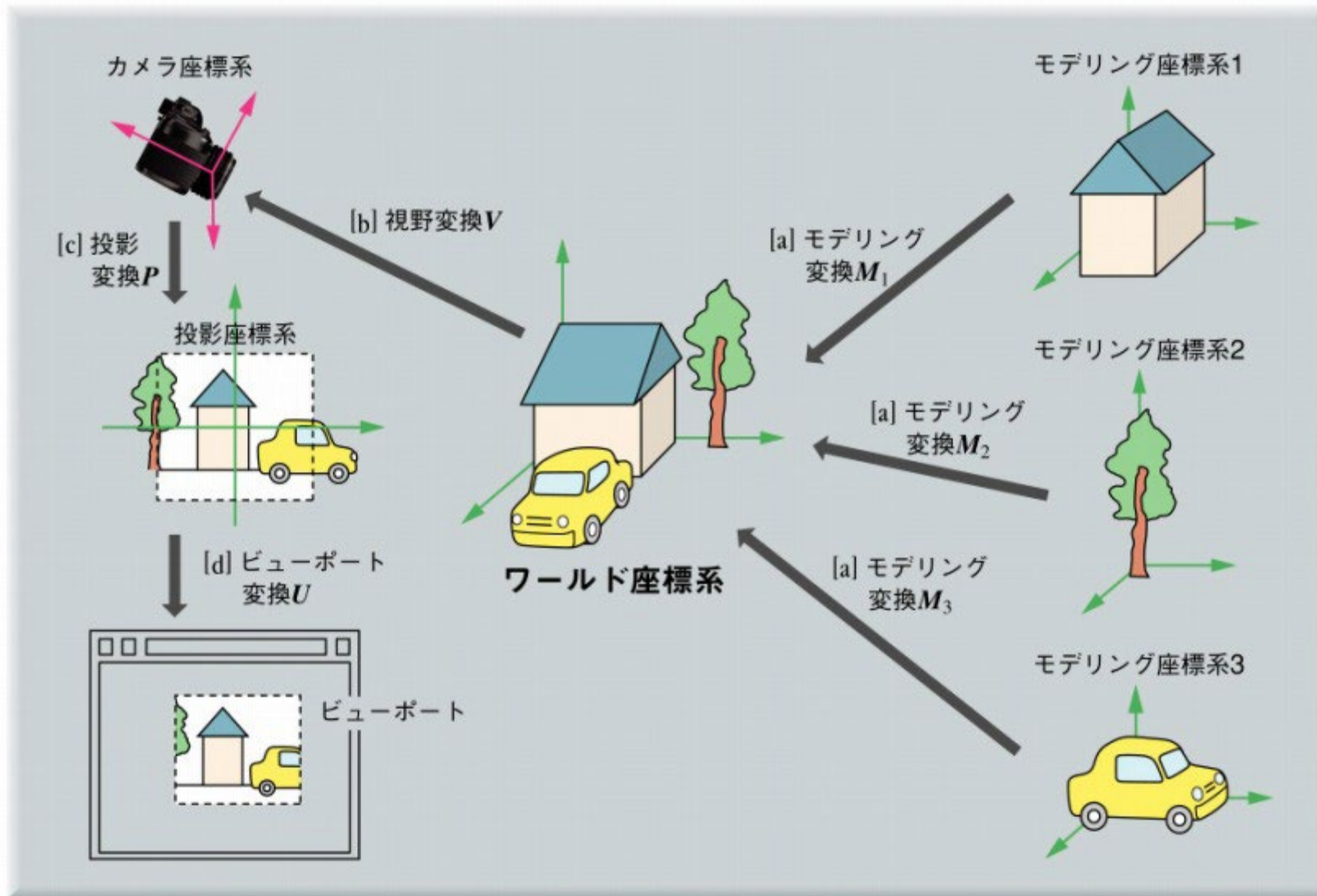
スクリーン座標系



- OpenGL では `glViewport()` で指定
`glViewport(x0, y0, w, h)`

通常はともに 0 を指定

■図2.43——モデルから表示までの変換(ビューイングパイプライン)



OpenGL での座標変換の指定

```
glViewport(0, 0, w, h);          // ビューポート変換行列の指定

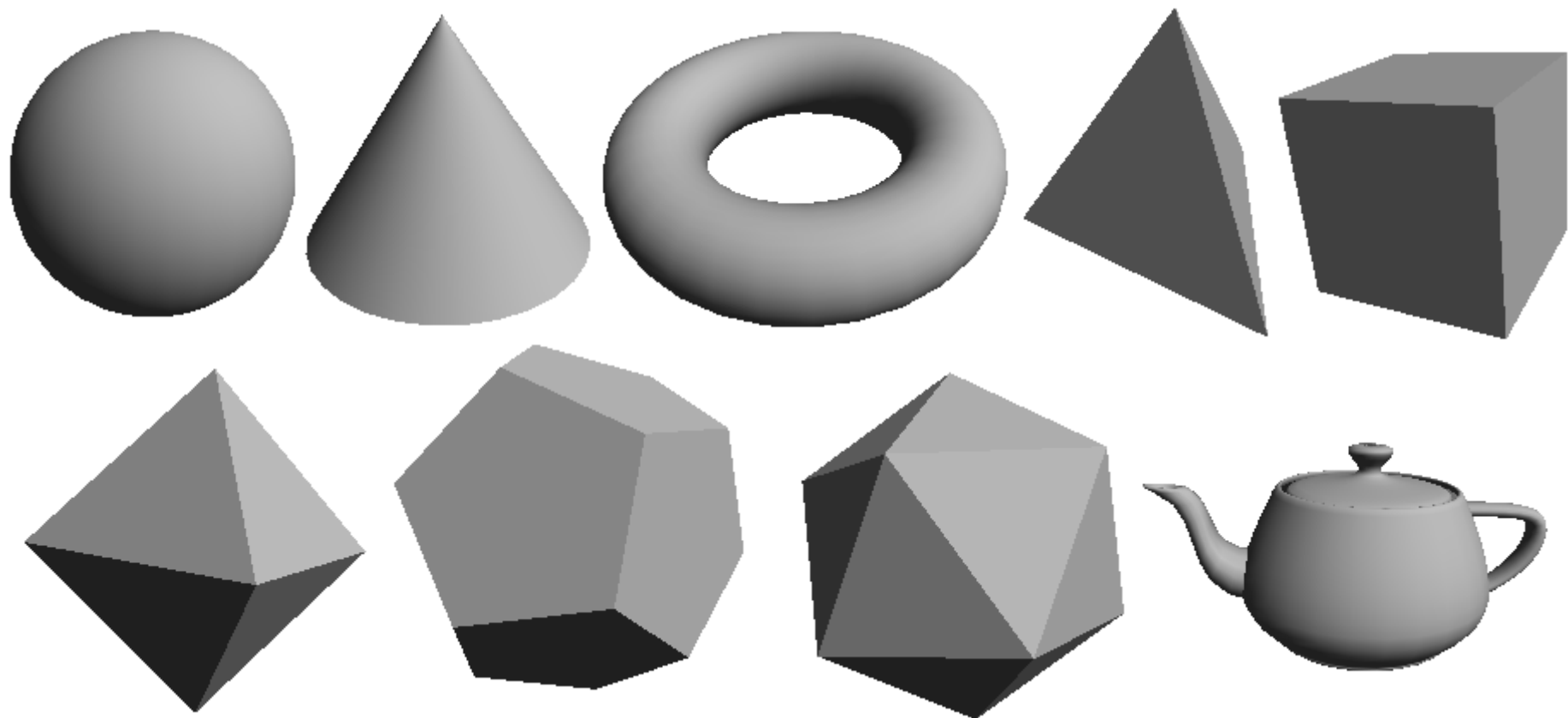
glMatrixMode(GL_PROJECTION); // これ以降は投影変換行列の指定
glLoadIdentity();             // 単位行列を指定
gluPerspective( ... );        // 透視投影の行列を乗算

glMatrixMode(GL_MODELVIEW); // これ以降はモデルビュー変換行列の指定
glLoadIdentity();           // 単位行列を指定
gluLookAt( ... );           // カメラの位置・姿勢の行列を乗算

glBegin(GL_TRIANGLES);       // 描画命令を発行
glVertex3d( ... );           // ワールド座標系の座標を指定
...
glEnd();
```

GLUT に予め用意されている立体形状

中心が原点で大きさが固定なのでモデル変換が必要



詳しくは <http://opengl.jp/glut/section11.html> を参照



```
void glutSolidSphere(  
    GLdouble radius,  
    GLint slices, GLint stacks);
```



```
void glutSolidTeapot(GLdouble size);
```

陰影の計算 (Shading / Lighting)

- glColor3d(...) などでは色を指定するとベタ塗りになる



陰影計算なし



陰影計算あり

- 法線ベクトルと光源と反射特性の指定が必要
 - GLUT に用意された立体形状なら法線ベクトルは計算済み
- 詳しくは本講義の後半「レンダリング」で学習

陰影の計算 (Shading / Lighting)

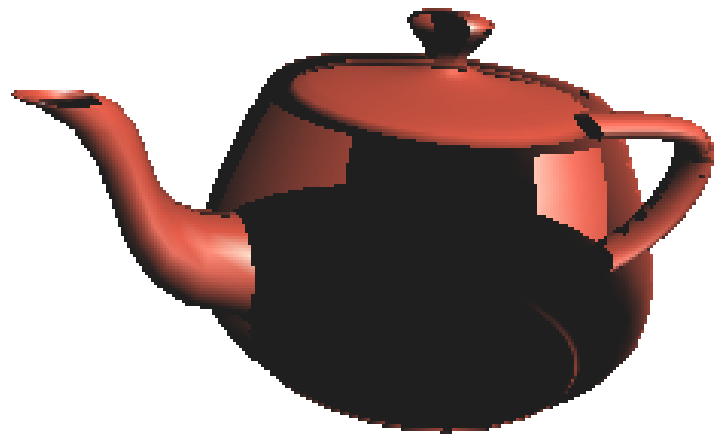
```
glEnable(GL_LIGHTING);    // 陰影計算を有効化
glEnable(GL_LIGHT0);      // 光源 0 を有効化 (1, 2, ...も指定可)
// 以下、光源のパラメータを設定
glLightfv(GL_LIGHT0, GL_AMBIENT, lightAmbient);
glLightfv(GL_LIGHT0, GL_DIFFUSE, lightDiffuse);
glLightfv(GL_LIGHT0, GL_SPECULAR, lightSpecular);
glLightfv(GL_LIGHT0, GL_POSITION, lightPosition);

// 以下、物体の反射特性を指定
glMaterialfv(GL_FRONT, GL_AMBIENT, ambientColor);
glMaterialfv(GL_FRONT, GL_DIFFUSE, diffuseColor);
glMaterialfv(GL_FRONT, GL_SPECULAR, specularColor);
glMaterialfv(GL_FRONT, GL_SHININESS, &shininess);

glBegin(GL_TRIANGLES);    // 描画命令を発行 (以下略)
...
```

隠れ面消去 (Hidden Surface Removal)

- 手前の面に隠される奥の面を除外する処理を「隠れ面消去」という



隠れ面消去なし



隠れ面消去あり

- OpenGL では glEnable(GL_DEPTH_TEST) を指定
- 詳しくは本講義の後半「レンダリング」で学習

課題の概要

(詳しくは課題用資料参照)

- ティーポットのメリーゴーラウンド
- ティーポットをゆっくり上下させながら回転させる
- 視点も移動させる

