# CONVERSÃO DE COORDENADAS

Conversão de coordenadas entre: <u>Retangulares</u>, <u>Cilíndricas</u> e <u>Esféricas</u>.

Este algoritmo tem uma restrição onde é preciso um conjunto único de coordenadas para cada ponto.

- ⇒ Restringindo os raios ('r' ou ' $\rho$ ') de serem não negativos (r ≥ 0) ou ( $\rho$  ≥ 0). Sendo estes, para sistemas de coordenadas cilíndricas ou esféricas.
- $\rightarrow$  0 azimute ' $\theta$ ' para se passar por um intervalo específico que mede 360° ou  $2\pi$ , tal como:  $(-180^{\circ}, +180^{\circ}]$  ou  $(-\pi, +\pi]$ .
- $\Rightarrow$  A inclinação ' $\phi$ ' para se passar por um intervalo específico que mede 180° ou  $\pi$ , tal como: [0°,180°] ou [0, $\pi$ ].
- $\rightarrow$  A FUNÇÃO ATAN2(X,Y), USADA PARA RESOLVER O VALOR DE AZIMUTE ' $\theta$ ' NOS SISTEMAS DE COORDENADAS CILÍNDRICAS E ESFÉRICAS:

### Cilíndrico

 $\leftrightarrow$ 

# Retangular

```
r = \sqrt{(x^2+y^2)} x = r \cdot COS(\theta)

\theta = ATAN2(x,y) y = r \cdot SEN(\theta)

z = z z = z
```

#### Nota importante:

- O intervalo de azimute ' $\theta$ ' tem que ser: -180° <  $\theta \le$  180° ou - $\pi$  <  $\theta \le \pi$  .

### Esférico

# Retangular

```
\begin{array}{lll} \rho &=& \sqrt{(x^2+y^2+z^2)} & & x &=& \rho \cdot \text{SEN}(\phi) \cdot \text{COS}(\theta) \\ \theta &=& \text{ATAN2}(x,y) & y &=& \rho \cdot \text{SEN}(\phi) \cdot \text{SEN}(\theta) \\ \phi &=& \text{ACOS}[& z/\sqrt{(x^2+y^2+z^2)} &] & z &=& \rho \cdot \text{COS}(\phi) \end{array}
```

#### Nota importante:

- O intervalo de azimute ' $\theta$ ' tem que ser: -180° <  $\theta$  ≤ 180° ou - $\pi$  <  $\theta$  ≤  $\pi$  .
- O intervalo de inclinação ' $\phi$ ' tem que ser: O°  $\leq \phi \leq 180$ ° ou O  $\leq \phi \leq \pi$  .

### Esférico

 $\leftrightarrow$ 

# <u>Cilíndrico</u>

$$\begin{array}{lll} \rho = \sqrt{(r^2 + z^2)} & r = \rho \cdot \text{SEN}(\phi) \\ \theta = \theta & \theta & \theta = \theta \\ \phi = \text{ACOS}[z/\sqrt{(r^2 + z^2)}] & z = \rho \cdot \text{COS}(\phi) \end{array}$$

#### Nota importante:

- 0 intervalo de azimute ' $\theta$ ' tem que ser: -180° <  $\theta$  ≤ 180° ou - $\pi$  <  $\theta$  ≤  $\pi$  .
- O intervalo de inclinação ' $\phi$ ' tem que ser: O°  $\leq \phi \leq 180$ ° ou O  $\leq \phi \leq \pi$  .

BY: GUSTAVO MADUREIRA

E-MAIL: gtmadureira@gmail.com