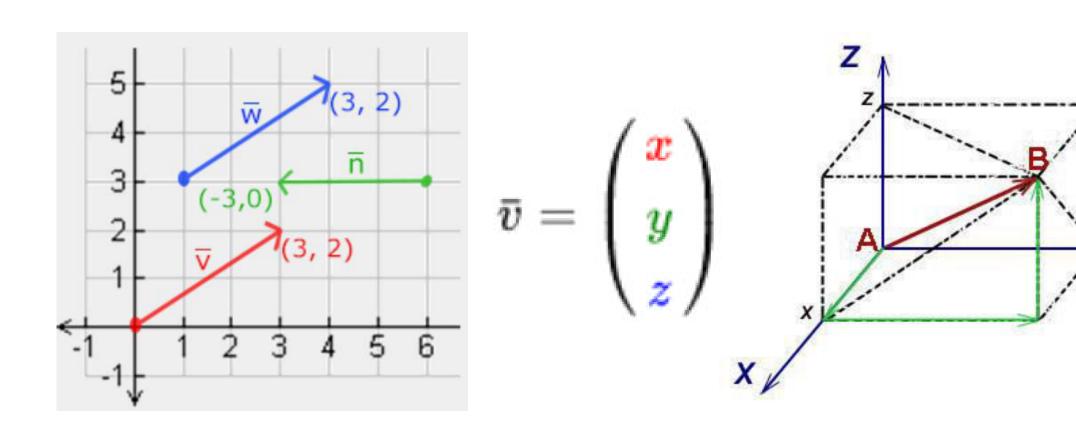


# Лінійна алгебра та 3D-графіка. Трансформації

КУРС З 3D-ПРОГРАМУВАННЯ «ВІД ТРИКУТНИКА ДО СЦЕНИ».

# Вектор



#### Вектор

# Вектор







Положення Швидкість Напрямок

#### Скаляр



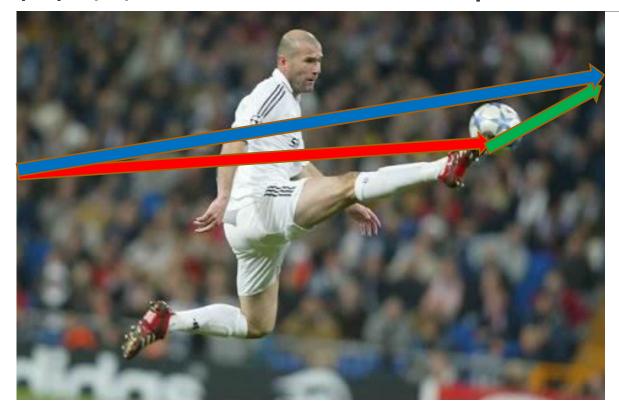
$$\begin{pmatrix} \mathbf{1} \\ \mathbf{2} \\ \mathbf{3} \end{pmatrix} + x = \begin{pmatrix} \mathbf{1} + x \\ \mathbf{2} + x \\ \mathbf{3} + x \end{pmatrix}$$

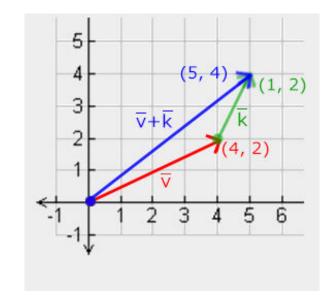
$$\boxed{-, *, /}$$

Швидкість руху супермена — (10, 20, 10), в кожному кадрі її потрібно зменшувати з урахуванням опору вітру на 0.9. Якою Буде нова швидкість в наступному кадрі?

0.9\*(10, 20) = (0.9 \* 10, 0.9 \* 20, 0.9\*10) = (9, 18, 9).

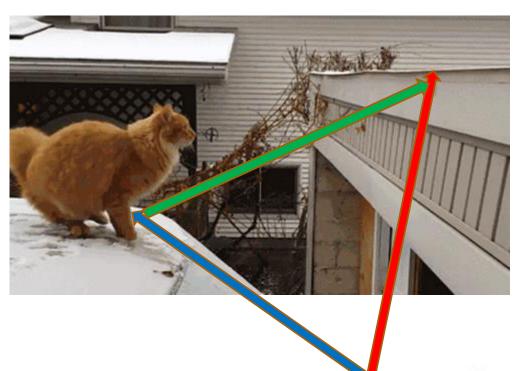
#### Додавання векторів

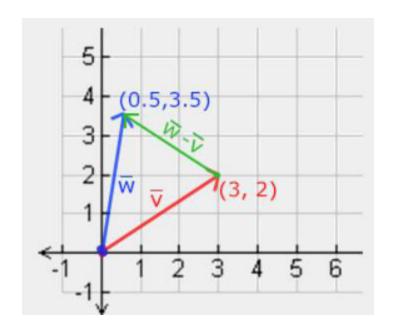




$$ar{v}=egin{pmatrix} rac{1}{2} \ 2 \ 3 \end{pmatrix}, ar{k}=egin{pmatrix} rac{4}{5} \ 6 \end{pmatrix} 
ightarrow ar{v}+ar{k}=egin{pmatrix} rac{1+4}{2+5} \ 2+5 \ 3+6 \end{pmatrix} =egin{pmatrix} rac{5}{7} \ 9 \end{pmatrix}$$

#### Віднімання векторів





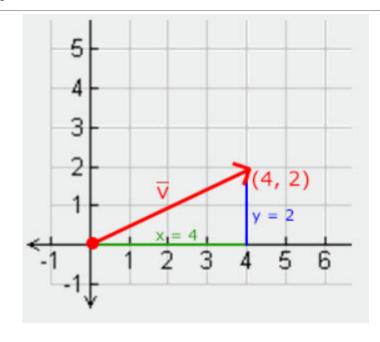
$$ar{v} = egin{pmatrix} rac{1}{2} \ 2 \ 3 \end{pmatrix}, ar{k} = egin{pmatrix} rac{4}{5} \ 5 \ 6 \end{pmatrix} 
ightarrow ar{v} + -ar{k} = egin{pmatrix} rac{1+(-4)}{2+(-5)} \ 2+(-5) \ 3+(-6) \end{pmatrix} = egin{pmatrix} -rac{3}{-3} \ -3 \end{pmatrix}$$

# Довжина (модуль) вектора



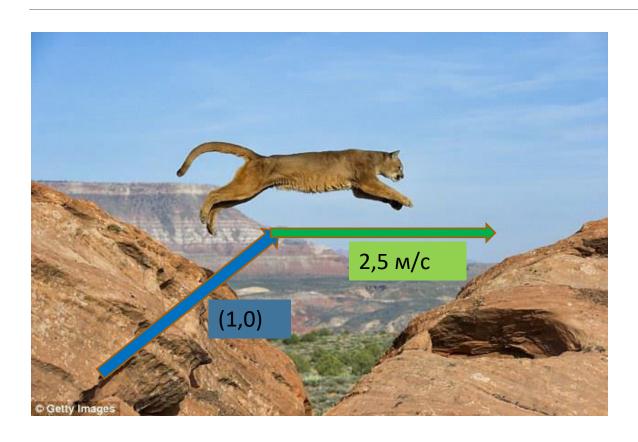
Швидкість удару в більярді (1.5, 1.2). На яку відстань відкотиться куля після удару?

S=sqrt(2.25+1.44) = 1.92 M



$$||oldsymbol{ar{v}}|| = \sqrt{x^2 + oldsymbol{y}^2}$$

#### Нормалізований вектор



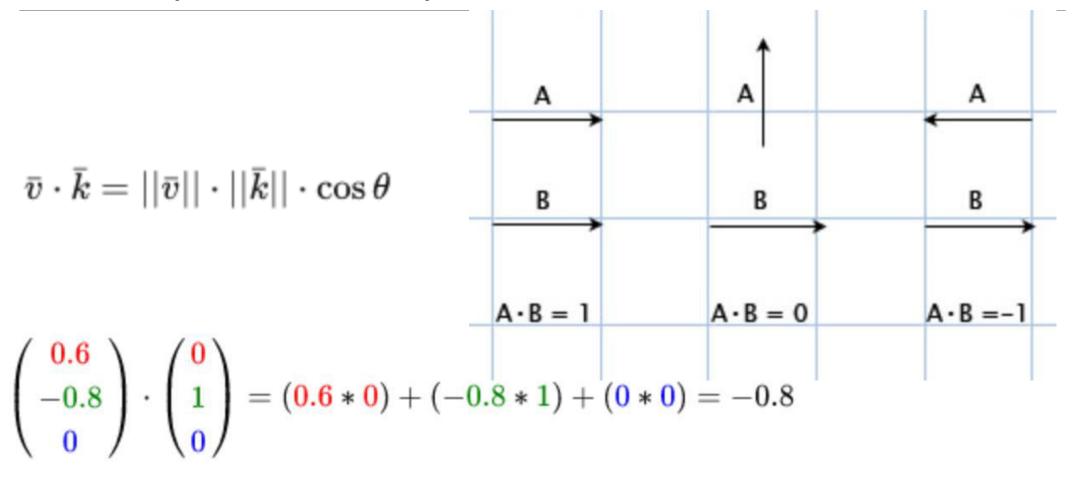
$$\hat{n} = \frac{\bar{v}}{||\bar{v}||}$$

Пума стрибає з місця в напрямку (1, 0)

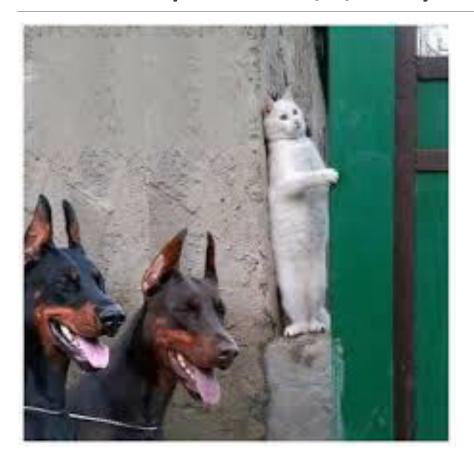
зі швидкістю 2,5 м/с.

На яку відстань вона вистрибне?

#### Скалярний добуток



#### Скалярний добуток



$$\bar{v} \cdot \bar{k} = 1 \cdot 1 \cdot \cos \theta = \cos \theta$$

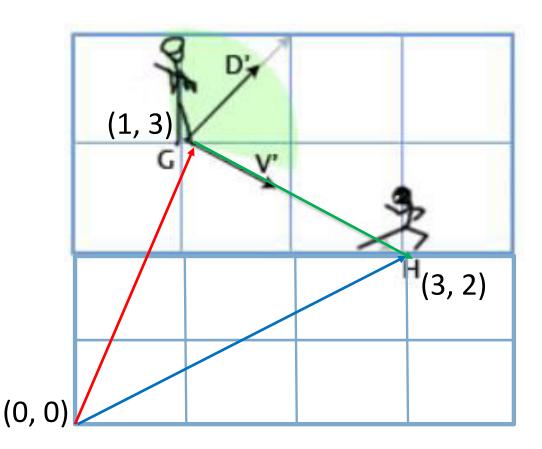
$$\theta = a\cos (v \cdot k)$$

Охоронець розташований у G(1, 3) дивиться у напрямку D(1,1), з кутом огляду  $120 \circ$ .

Головний герой знаходиться на позиції Н(3, 2).

Чи потрапить герой у поле зору охоронця?

#### Скалярний добуток



1) Знаходимо різницю векторів:

$$V = H - G = (3, 2) - (1, 3) = (3-1, 2-3) = (2, -1)$$

2) Нормалізуємо вектори V і D:

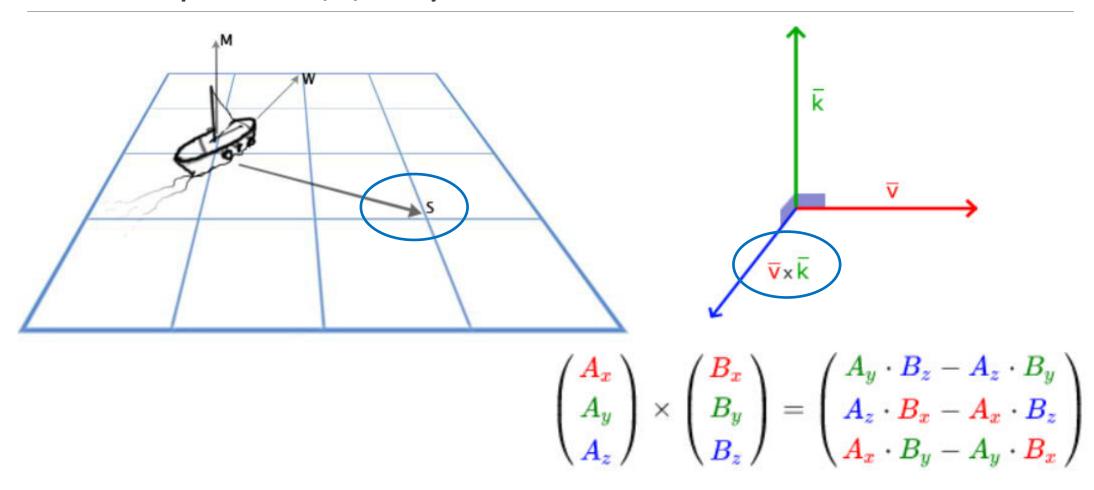
D' = D / |D| = (1, 1) / 
$$sqrt(1^2 + 1^2) = (1, 1) / sqrt(2) = (0.71, 0.71)$$
  
V' = V / |V| = (2, -1) /  $sqrt(2^2 + (-1)^2) = (2, -1) / sqrt(5) = (0.89, -0.45)$ 

3) Знаходимо кут між ними:

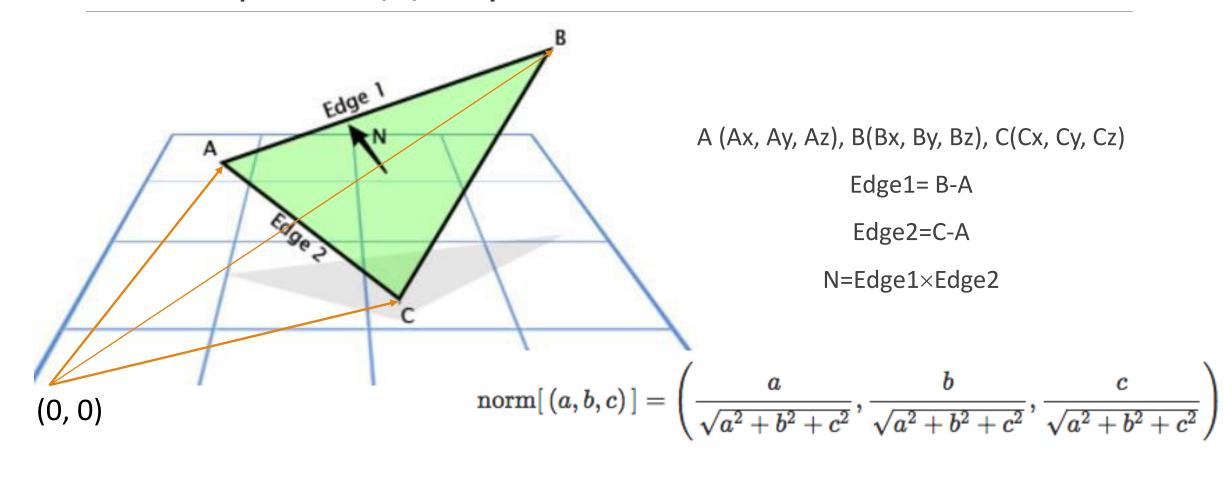
$$\Theta = a\cos(D'V') = a\cos(0.71*0.89 + 0.71*(-0.45)) = a\cos(0.31) = 72$$
 градуси. >(120/2)

#### НЕ БАЧИТЬ

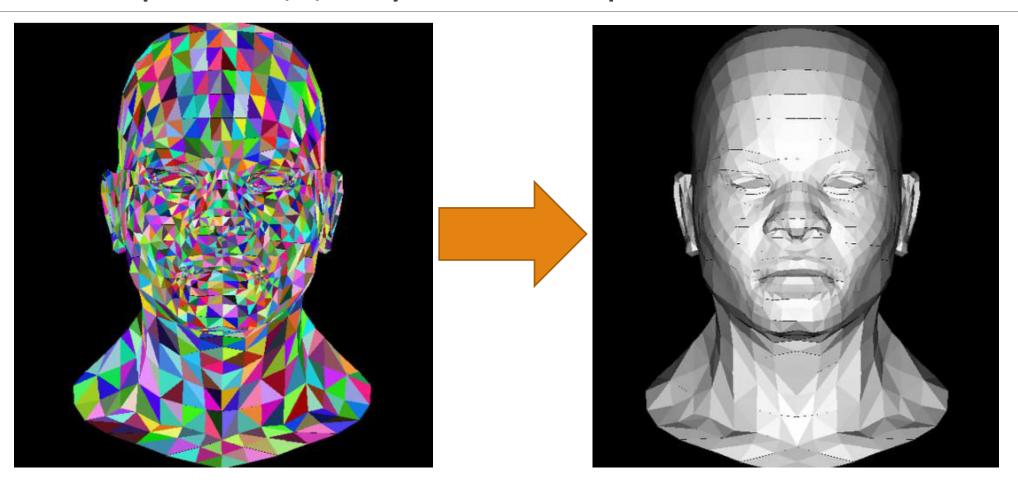
#### Векторний добуток



#### Векторний добуток



# Векторний добуток і нормалі



# Освітлення і векторний добуток

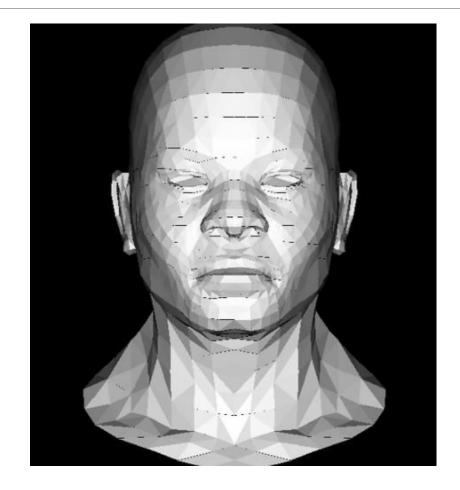
Вектор джерела світла S (**0**, **0**, **1**).

Визначаємо одиничну нормаль Ni для кожного трикутника.

Що дасть скалярний добуток S·Ni? -

Коефіцієнт оствітлення трикутника:

- 0, зовсім не освітлений чорний.
- 0.5, напівосвітлений сірий 50%.
- 1, повністю освітлений, білий.



#### Матриці

$$a = egin{bmatrix} 1 & 2 \ 3 & 4 \ 5 & 6 \end{bmatrix}$$

Добуток на скаляр:

$$2 \cdot \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \cdot 1 & 2 \cdot 2 \\ 2 \cdot 3 & 2 \cdot 4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ 6 & 8 \end{bmatrix}$$

Додавання/віднімання однорозмірних матриць:

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 5 & 6 \\ 7 & 8 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1+5 & 2+6 \\ 3+7 & 4+8 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6 & 8 \\ 10 & 12 \end{bmatrix}$$



#### Множення матриць

- 1. Можна множити матриці, в яких к-ть стовпців першої збігається з к-тю рядків другої.
- 2. A \* B != B \* A.
- 3. Результат: матриця (n,m), де n к-ть рядків лівої матриці, а m к-ть стовпців правої.

$$\begin{pmatrix} 0.6 \\ -0.8 \\ 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = (0.6 * 0) + (-0.8 * 1) + (0 * 0) = -0.8$$

Нічого не нагадує?

Скалярний добуток векторів

#### Матриця х Вектор

- Матриця 4x4
- •Вектор матриця 4х1
- •Результат: оновлений вектор 4х1

$$\begin{bmatrix} a & b & c & d \\ e & f & g & h \\ i & j & k & l \\ m & n & o & p \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} ax + by + cz + dw \\ ex + fy + gz + hw \\ ix + jy + kz + lw \\ mx + ny + oz + pw \end{bmatrix}$$

# Трансформації фігур





#### GLM: OpenGL Mathematics

```
#include <glm/glm.hpp>
#include <glm/gtc/matrix_transform.hpp>
#include <glm/gtc/type_ptr.hpp>
```

#### В програмі на С++:

```
glm::mat4 myMatrix;
glm::vec4 myVector;
// fill myMatrix and myVector somehow
glm::vec4 transformedVector = myMatrix * myVector;
```

#### В шейдері на GLSL:

```
mat4 myMatrix;
vec4 myVector;
// fill myMatrix and myVector somehow
vec4 transformedVector = myMatrix * myVector;
```

#### Матриця трансформації: одинична

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 * x + 0 * y + 0 * z + 0 * w \\ 0 * x + 1 * y + 0 * z + 0 * w \\ 0 * x + 0 * y + 1 * z + 0 * w \\ 0 * x + 0 * y + 0 * z + 1 * w \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x + 0 + 0 + 0 \\ 0 + y + 0 + 0 \\ 0 + 0 + z + 0 \\ 0 + 0 + 0 + w \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{bmatrix}$$

Щоб створити одиничну матрицю:

```
glm::mat4 myIdentityMatrix = glm::mat4(1.0f);
```

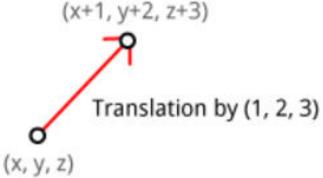
w – це гомогенна координата, використовується для 3D-візуалізації.

Коли  $\mathbf{w=1}$ , тоді вектор (x,y,z,1) — положення в просторі

Коли **w=0** , тоді вектор (x,y,z,0) — напрямок.

## Зсув (Translation)

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & X \\ 0 & 1 & 0 & Y \\ 0 & 0 & 1 & Z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x + X \cdot 1 \\ y + Y \cdot 1 \\ z + Z \cdot 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$



glm:: mat4 IdMatrix; // за замовчуванням одинична матриця

IdMatrix=glm:: translate(IdMatrix, glm::vec4(0.5f, -0.5f, 1.0f, 1.0f))

glm:: vec4 MyVector (0.5f, 0.5f, 0.0f, 1.0f);

glm:: vec4 TransVector=IdMatrix\*MyVector;

## Масштабування (Scale)

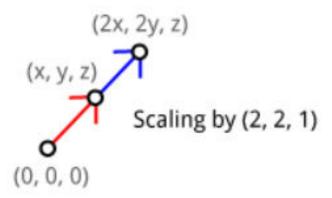
$$\begin{bmatrix} SX & 0 & 0 & 0 \\ 0 & SY & 0 & 0 \\ 0 & 0 & SZ & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} SX \cdot x \\ SY \cdot y \\ SZ \cdot z \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$(2x, 2y, z)$$

$$(x, y, z)$$

$$(x, y, z)$$

$$Scaling by (2, 2, 1)$$



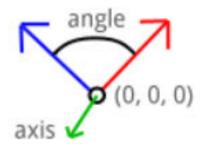
```
glm:: mat4 IdMatrix;
IdMatrix=glm:: scale(IdMatrix, glm::vec4(0.5f, 0.5f, 0.5f, 1.0f))
                                       SX SY SZ w
```

glm:: vec4 MyVector (1.0f, 1.0f, 1.0f, 1.0f);

glm:: vec4 TransVector=IdMatrix\*MyVector;

#### Обертання (Rotate)

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos\theta & -\sin\theta & 0 \\ 0 & \sin\theta & \cos\theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ \cos\theta \cdot y - \sin\theta \cdot z \\ \sin\theta \cdot y + \cos\theta \cdot z \\ 1 \end{pmatrix} \quad \text{Навколо X}$$



$$egin{bmatrix} \cos heta & 0 & \sin heta & 0 \ 0 & 1 & 0 & 0 \ -\sin heta & 0 & \cos heta & 0 \ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot egin{bmatrix} x \ y \ z \ 1 \end{pmatrix} = egin{bmatrix} \cos heta \cdot x + \sin heta \cdot z \ y \ -\sin heta \cdot x + \cos heta \cdot z \ 1 \end{pmatrix}$$
 Навколо Y

$$\begin{bmatrix} \cos\theta & -\sin\theta & 0 & 0 \\ \sin\theta & \cos\theta & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos\theta \cdot x - \sin\theta \cdot y \\ \sin\theta \cdot x + \cos\theta \cdot y \\ z \\ 1 \end{pmatrix} \text{ Навколо Z}$$

## Обертання

Поворот навколо вісі Z на 90°:

glm:: mat4 IdMatrix;

IdMatrix=glm:: rotate(IdMatrix, 90.0, glm::vec3(0.0f, 0.0f, 1.0f));

glm:: vec4 MyVector (0.5f, 0.5f, 0.0f, 1.0f);

glm:: vec4 TransVector=IdMatrix\*MyVector;

#### Матриця трансформації в шейдері

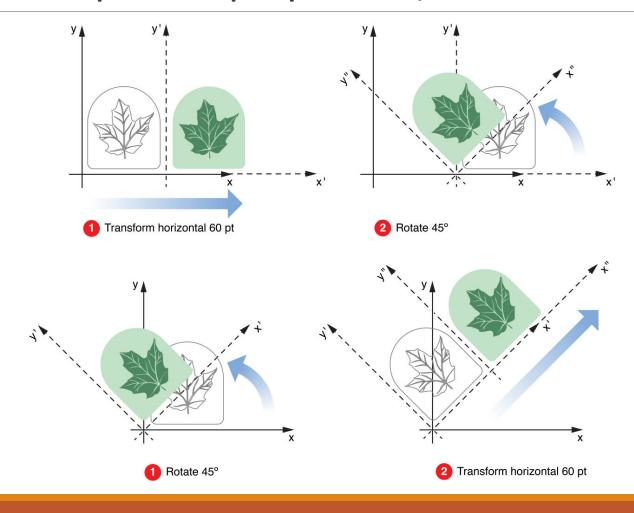
```
#version 330 core
layout (location = 0) in vec3 position;
layout (location = 1) in vec3 color;
layout (location = 2) in vec2 texCoord;
out vec3 ourColor;
out vec2 TexCoord;
uniform mat4 transform;
void main()
   gl Position = transform * vec4(position, 1.0f);
   ourColor = color;
   TexCoord = vec2(texCoord.x, 1.0 - texCoord.y);
```

#### Поєднання трансформацій

$$M_{ ext{translate}} \cdot M_{ ext{scale}} = egin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 \ 0 & 1 & 0 & 2 \ 0 & 0 & 1 & 3 \ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot egin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \ 0 & 2 & 0 & 0 \ 0 & 0 & 2 & 0 \ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = egin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 1 \ 0 & 2 & 0 & 2 \ 0 & 0 & 2 & 3 \ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} \mathbf{2} & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{1} \\ \mathbf{0} & \mathbf{2} & \mathbf{0} & \mathbf{2} \\ \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{2} & 3 \\ \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{0} & \mathbf{1} \end{bmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \mathbf{2}x + \mathbf{1} \\ \mathbf{2}y + \mathbf{2} \\ 2z + 3 \\ 1 \end{pmatrix}$$

# Порядок трансформацій



#### Поєднання трансформацій

TransformedVector = TranslationMatrix \* RotationMatrix \* ScaleMatrix \* OriginalVector;



```
glm:: mat4 IdMatrix;
IdMatrix =glm:: translate(IdMatrix, glm::vec4(0.5f, -0.5f, 1.0f, 1.0f));
IdMatrix=glm:: rotate(IdMatrix, 90.0, glm::vec3(0.0f, 0.0f, 1.0f));
IdMatrix=glm:: scale(IdMatrix, glm::vec4(0.5f, 0.5f, 0.5f, 1.0f))
glm:: vec4 MyVector (0.5f, 0.5f, 0.0f, 1.0f);
glm:: vec4 TransVector=IdMatrix*MyVector;
```

#### Корисні посилання:

- 1. Уроки OpenGL Game Institute: <a href="http://gameinstitute.ru/uroki-opengl/">http://gameinstitute.ru/uroki-opengl/</a>
- 2. Математика для розробників ігор: <a href="https://agulev.com/matematika-dlya-razrabotchikov-igr-chast-2-podborka-statej/">https://agulev.com/matematika-dlya-razrabotchikov-igr-chast-2-podborka-statej/</a>
- 3. Матрицы: http://www.opengl-tutorial.org/beginners-tutorials/tutorial-3-matrices/

