Projeções

Prof. Márcio Bueno {cgtarde,cgnoite}@marciobueno.com

Projeções

- Visão humana: enxerga em 2D, a sensação de profundidade vem da diferença entre as vistas esquerda e direita do mesmo objeto
- Projeção: conversão genérica de entidades de uma dada dimensão para outra de menor ordem
- CG:
 - conversão 3D para 2D



Projeções

- Visão humana: enxerga em 2D, a sensação de profundidade vem da diferença entre as vistas esquerda e direita do mesmo objeto
- As *projeções* transformam pontos de uma dimensão *n* em uma dimensão *m* menor que *n*
 - ▶ Exemplo (utilizado em CG): $R^3 \rightarrow R^2$ ou $(x,y,z) \rightarrow (x,y)$

Tipos de projeção

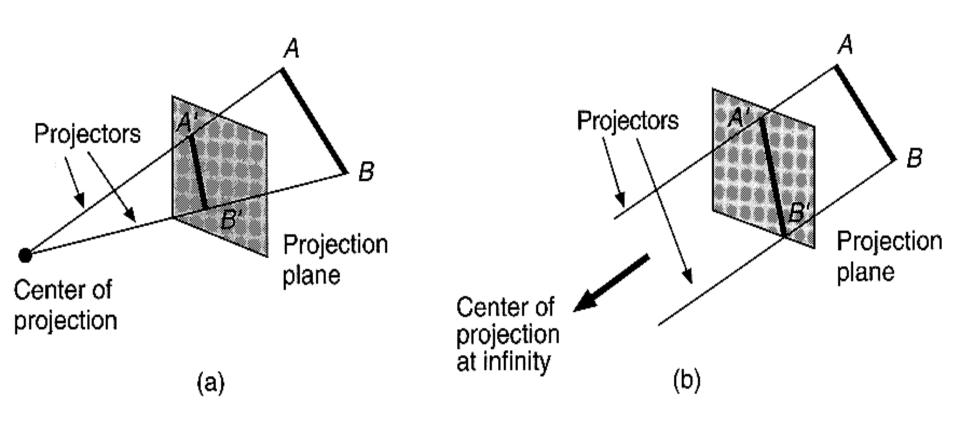
- Projeções Geométricas Planares
 - Projeção em Perspectiva (de grande interesse em CG)
 - Projetores originam-se em um centro de projeção
 - Projeção Paralela
 - Projetores paralelos a uma direção de projeção
- Determinam a projeção:
 - plano de projeção: quadro
 - centro de projeção: ponto de vista
- A projeção de um objeto 3D é definida por raios de projeção (projetoras) saindo de um centro de projeção, passando por cada ponto do objeto, e interseccionando o plano de projeção para formar a projeção

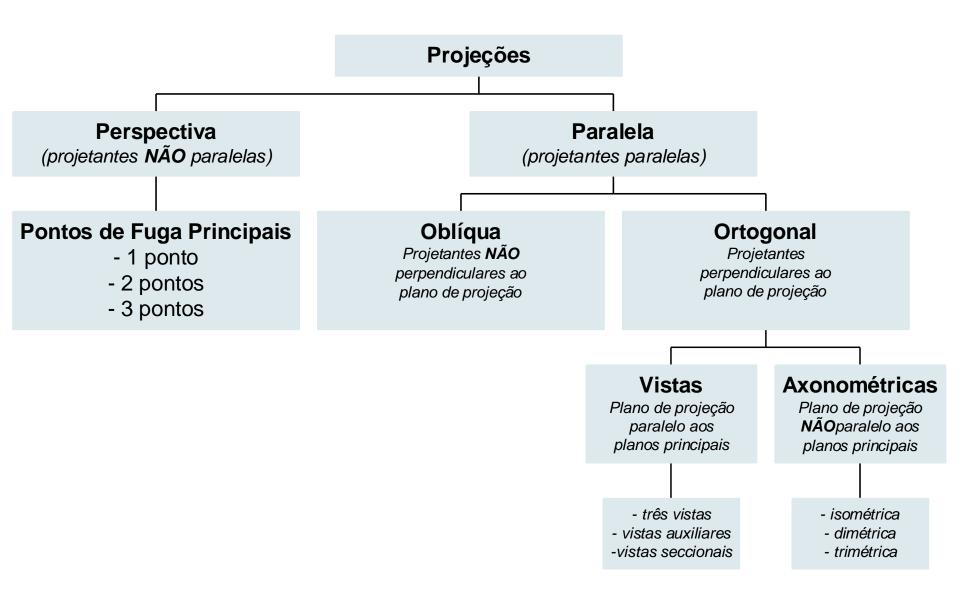
Tipos de Projeções

- Proj. Paralelas (cilíndricas): tem um ponto impróprio como centro de projeção - isto é; as linhas visuais encontram-se no infinito. Mantém a proporcionalidade da figura.
- Proj. Perspectiva (cônica): o centro de projeção é um ponto próprio, em coordenadas finitas no sistema tridimensional. Esta projeção deforma a figura, diminuindo os objetos mais distantes e distorcendo os ângulos.



Projeções Perspectiva e Paralela





Transformação de Projeção

- Projeções: forma específica de transformação geométrica
- necessidade de identificar matrizes 4x4 que, aplicadas a um dado ponto do espaço obtenham o ponto no plano equivalente
- o objeto a ser projetado deve estar descrito em relação a um sistema de coordenadas de tal forma que as direções principais do mesmo coincidam com os eixos do sistema
- o plano de projeção é um plano vertical, colocado perpendicularmente ao eixo z do sistema de coordenadas do objeto
- o objeto encontra-se modelado convenientemente por um conjunto de pontos

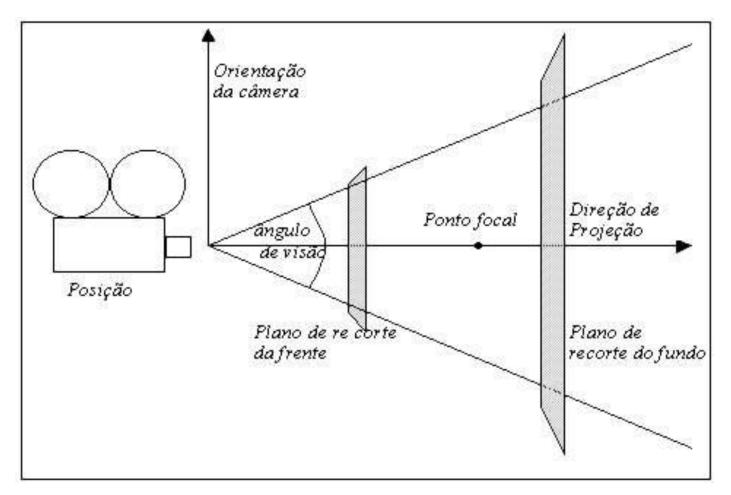


Transformação de Projeção

Dbs: havendo mais de um objeto em cena é necessário uma conversão entre os sistemas de coordenadas do objeto e da cena. Os pontos de cada objeto devem ser convertidos para o sistema global por uma transformação de mudança de base, antes de se efetuar as transformações de projeção.



Projeção



Atributos da câmera [Schröeder et al. 1998].

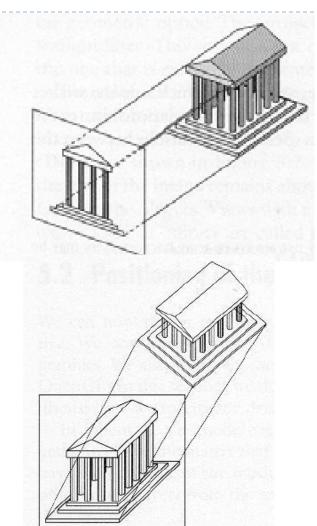
Projeções Cilíndricas - Paralelas

Ortogonais:

 a direção de projeção é a mesma direção da normal ao plano de projeção

Oblíqua:

- a direção de projeção não é a mesma direção da normal ao plano de projeção
- permite a vista de mais de um lado do objeto





Projeções Ortogonais ou Ortográficas

- Vistas: coleção das vistas de topo, frente e lado do objeto
- Plano de projeção paralelo aos eixos principais

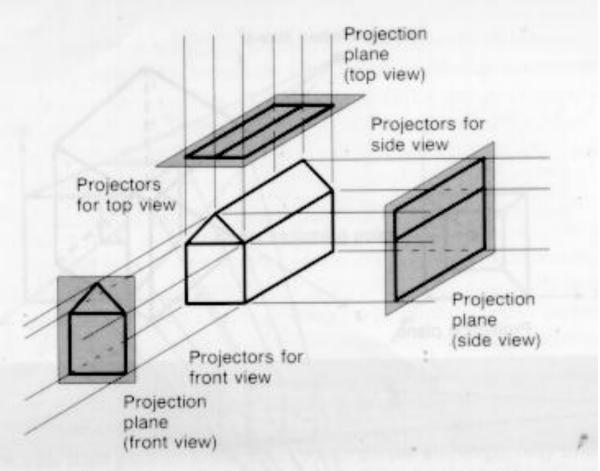
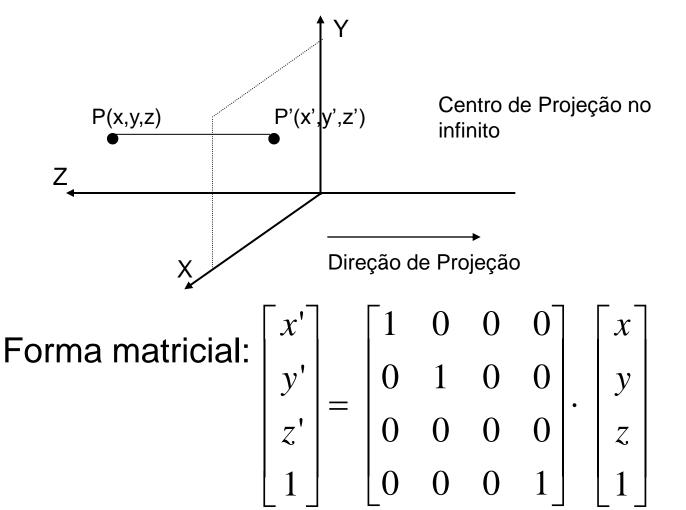


Fig. 6.6 Construction of three orthographic projections.

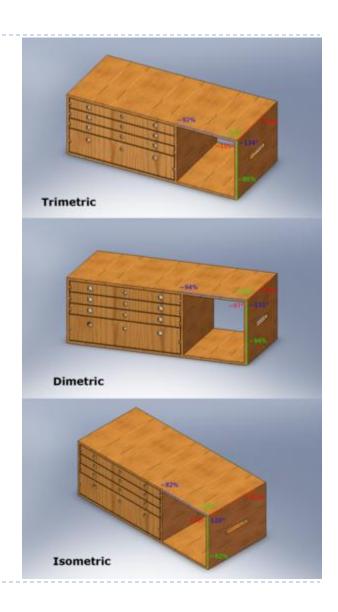


Projeção Ortogonal ou Ortográfica: Descrição Matemática



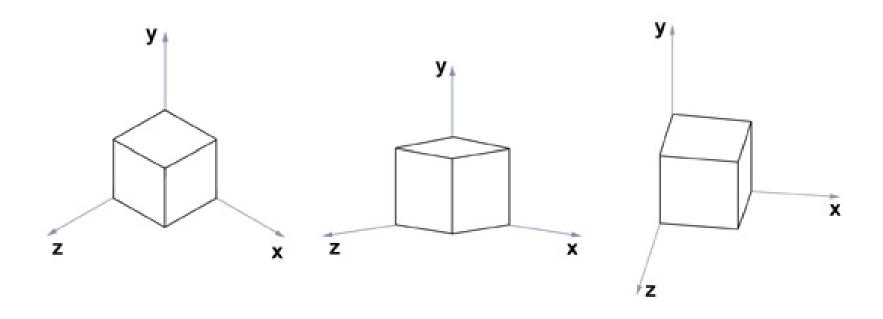
Projeções Axonométricas

- Usadas para dar sensação 3D, a partir da proj. paralela
- mostra mais de uma face do objeto projetado
- o plano de projeção não pode ser perpendicular a um eixo principal e estão classificadas em:
 - isométrica
 - dimétrica
 - trimétrica



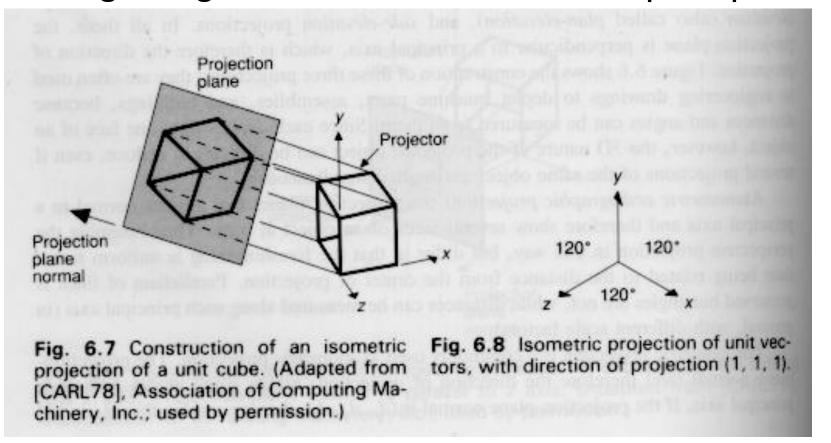


Projeções Axonométricas



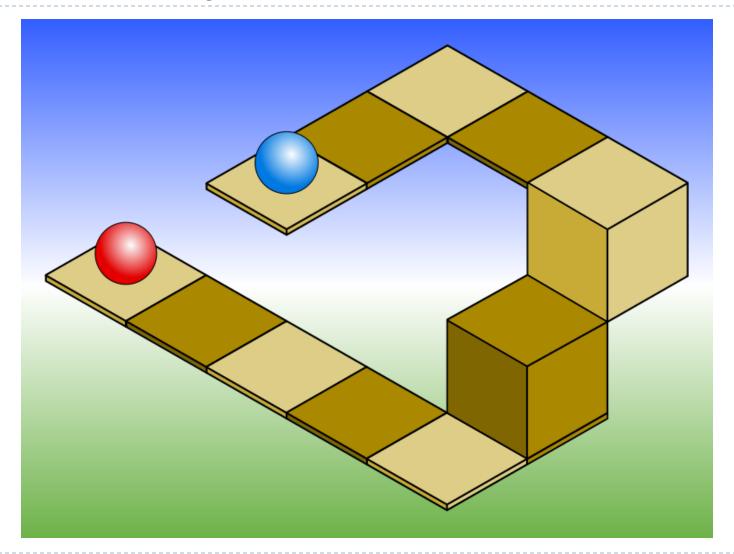
Projeções Axonométricas

Projeção isométrica: a normal ao plano de projeção faz ângulos iguais com cada um dos eixos principais.





Falha de Projeção Isométrica



- Fornecem sensação espacial e permitem medidas
- a direção de projeção não forma 90° com o plano de projeção, mas,
- o plano de projeção é paralelo a um dos 3 eixos
- Geralmente:
 - faz-se uma face paralela ao plano de projeção (normalmente, a face que tem mais detalhes)
 - a face paralela projeta-se em sua verdadeira grandeza
 - não há deformação das formas desta face.

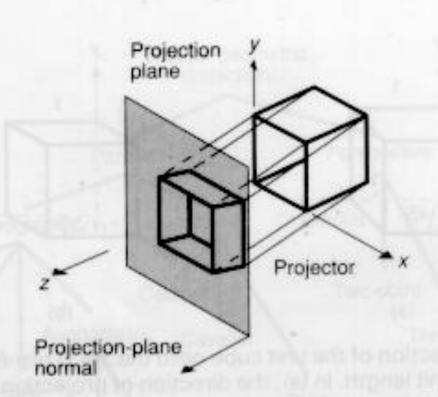
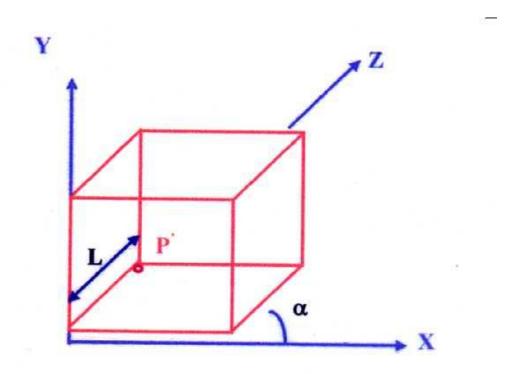


Fig. 6.9 Construction of oblique projection. (Adapted from [CARL78], Association for Computing Machinery, Inc.; used by permission.)

Seja o cubo unitário da figura, deseja-se projetá-lo no plano xy:



Matemática da projeção:

- ▶ o ponto (0,0,1) é projetado em xy como $(L.\cos\alpha, L.\sin\alpha)$, levando a outro ponto no espaço dado por P'($L.\cos\alpha$, $L.\sin\alpha$, 0)
- Como a linha projetora deve passar por P e P', sendo as demais paralelas a ela, temos, considerando a equação simétrica da reta:

$$\frac{x - x_p}{L \cdot \cos \alpha} = \frac{y - y_p}{L \cdot \sin \alpha} = \frac{z}{-1}; \text{ destas relacoes, temos}$$

$$\frac{x - x_p}{L \cdot \cos \alpha} = -z \implies x_p = x + z \cdot L \cos \alpha$$

$$e \qquad y_p = y + z \cdot L \sin \alpha$$

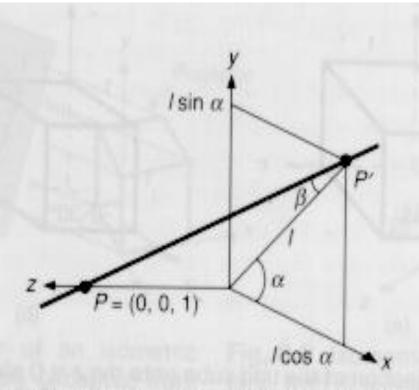


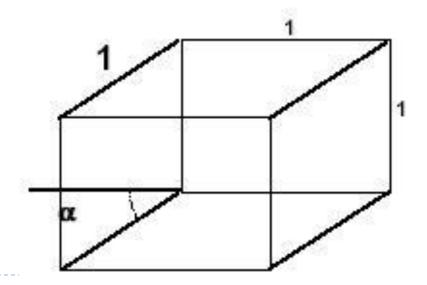
Fig. 6.12 Oblique parallel projection of P=(0,0,1) onto $P'=(l\cos\alpha,l\sin\beta,0)$. The direction of projection is $P'-P=(l\cos\alpha,l\sin\beta,-1)$.

Matriz da projeção:

$$Pobl. = egin{bmatrix} 1 & 0 & 1.\cos \alpha & 0 \ 0 & 1 & 1.\sin \alpha & 0 \ 0 & 0 & 0 & 0 \ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Se L = I e α = 45° (β = 45°) => projeção cavaleira (cavalier)

A projeção de uma linha perpendicular ao plano de projeção é de mesmo comprimento que a linha em si



Cavaleira

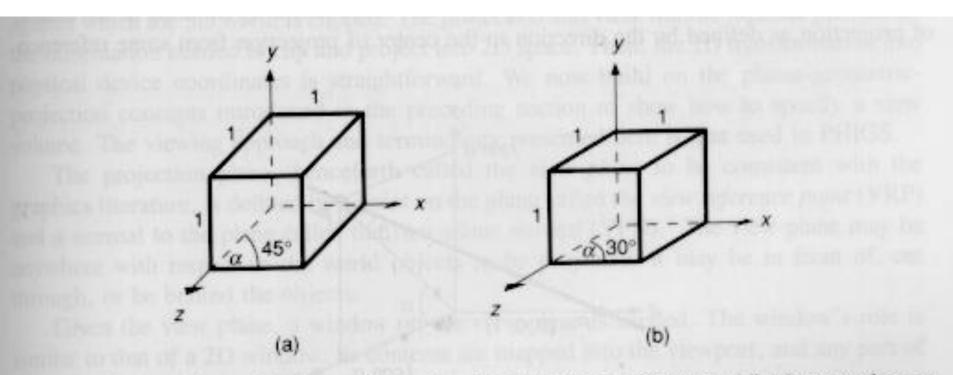
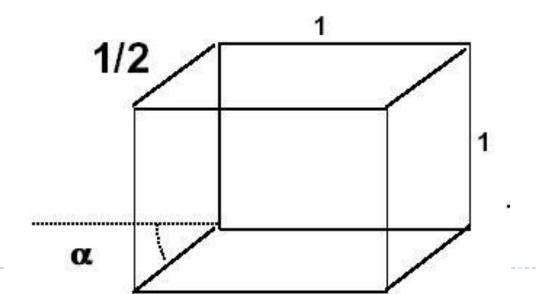


Fig. 6.10 Cavalier projection of the unit cube onto the z=0 plane. All edges project at unit length. In (a), the direction of projection is $(\sqrt{2}/2, \sqrt{2}/2, -1)$; in (b), it is $(\sqrt{3}/2, 1/2, -1)$.

- Se L = I/2 e α = 45°(β = arctg 2 aprox: 63,4°) a projeção é dita gabinete (cabinet)
- Direção de projeção forma aproximadamente 63,4° com o plano de projeção
- A projeção de uma linha perpendicular ao plano de projeção é da metade do comprimento que a linha em si



Gabinete

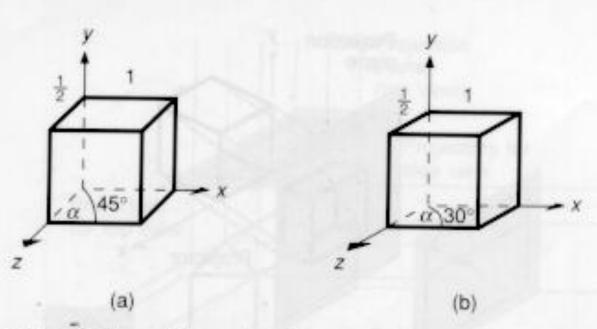
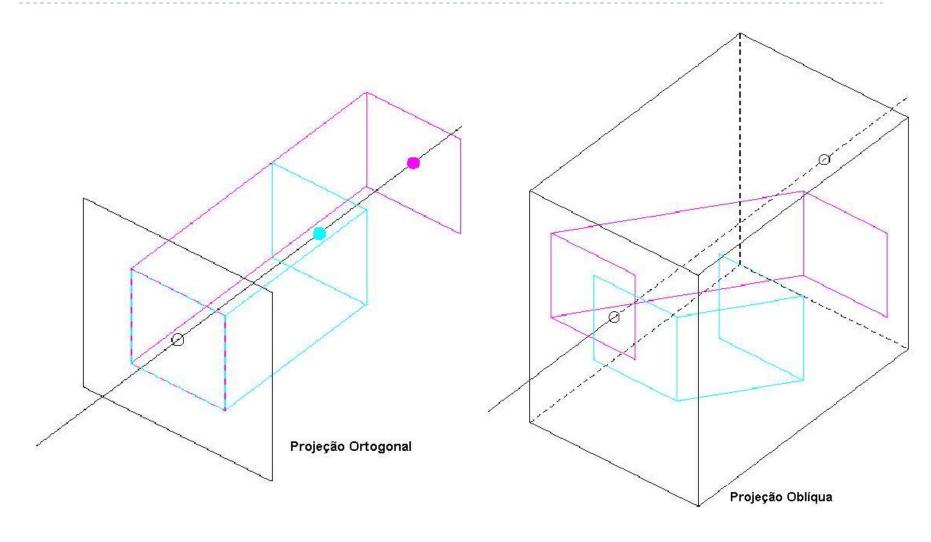


Fig. 6.11 Cabinet projection of the unit cube onto the z=0 plane. Edges parallel to the x and y axes project at unit length. In (a), the direction of projection is $(\sqrt{2}/4, \sqrt{2}/4, -1)$; in (b), it is $(\sqrt{3}/4, 1/4, -1)$.

Comparações

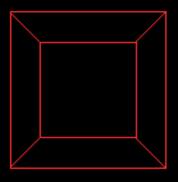


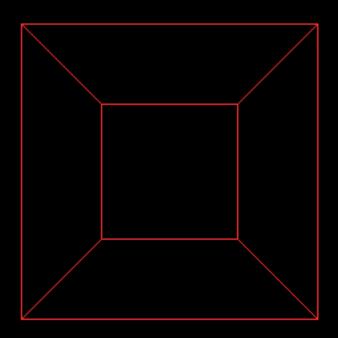
Projeções Perspectivas

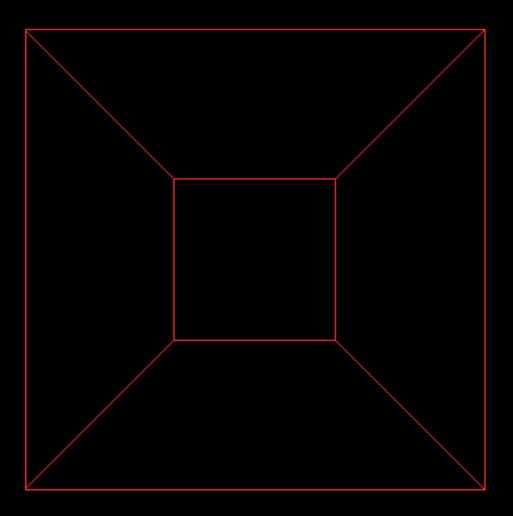
- Fortemente determinada pelo centro de projeção
- > similar à câmaras de vídeo e ao olho humano
- imagem parece mais realista
- não preserva ângulos (apenas em faces do objeto paralelas ao plano de projeção)
- não preserva escalas

Projeções Perspectivas

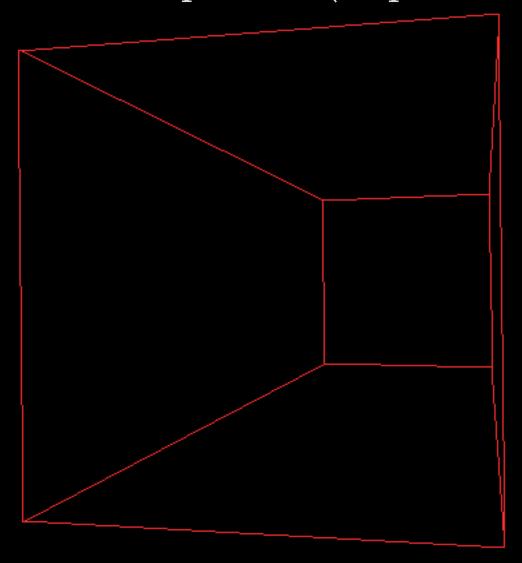
- não permite medidas diretas
- objetos mais distantes parecem menores
- retas paralelas se encontram em um ponto: ponto de fuga
- ▶ pode haver: 1, 2, 3 pontos de fuga.

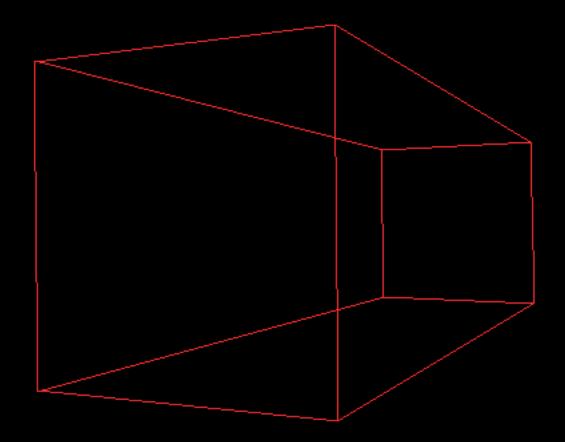




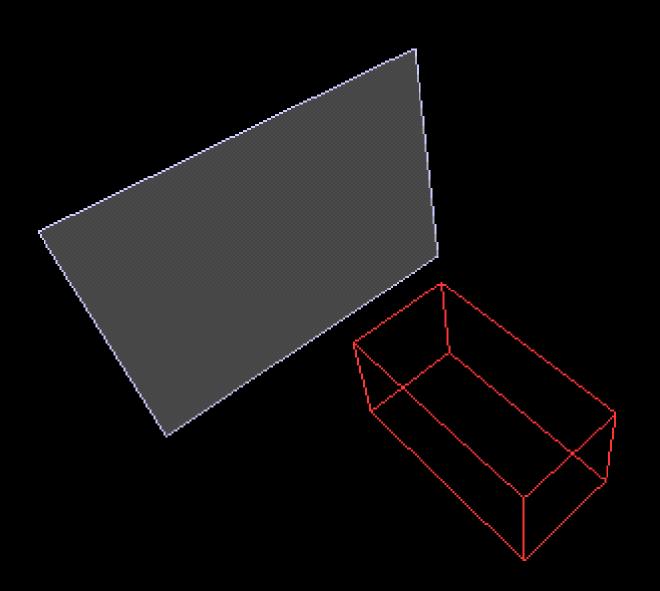


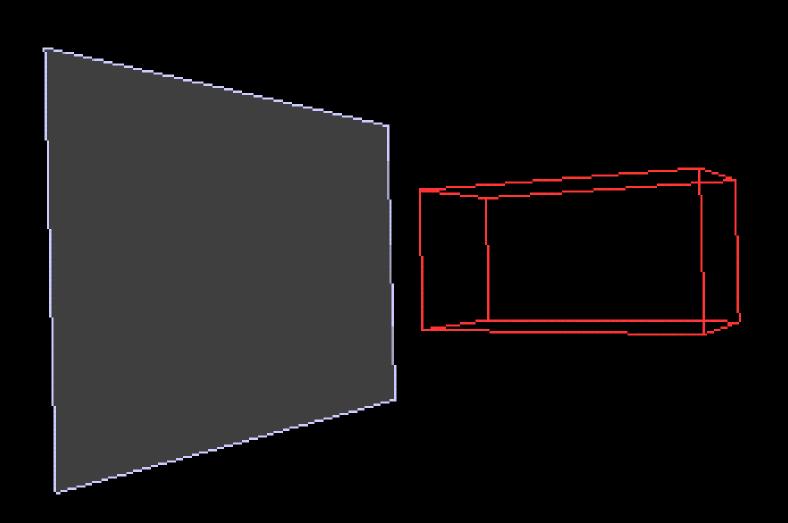
Objetos distantes aparecem menores, desvanecendo à distância

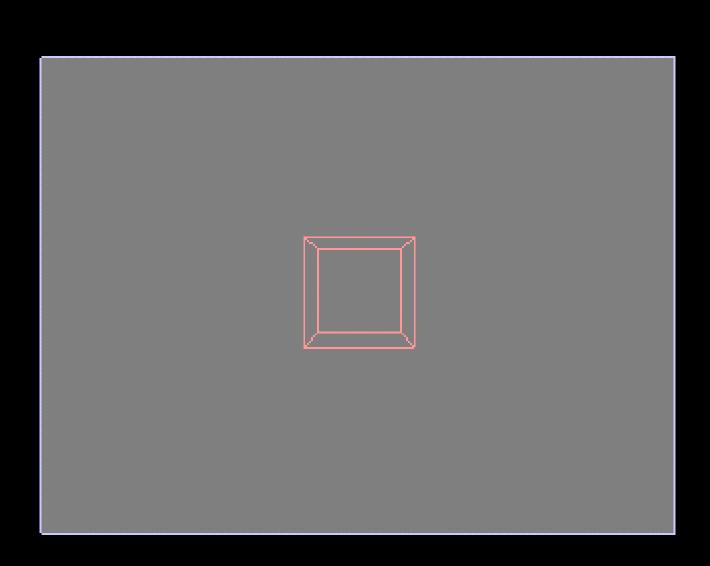




Objetos distorcem-se quando vistos de forma oblíqua







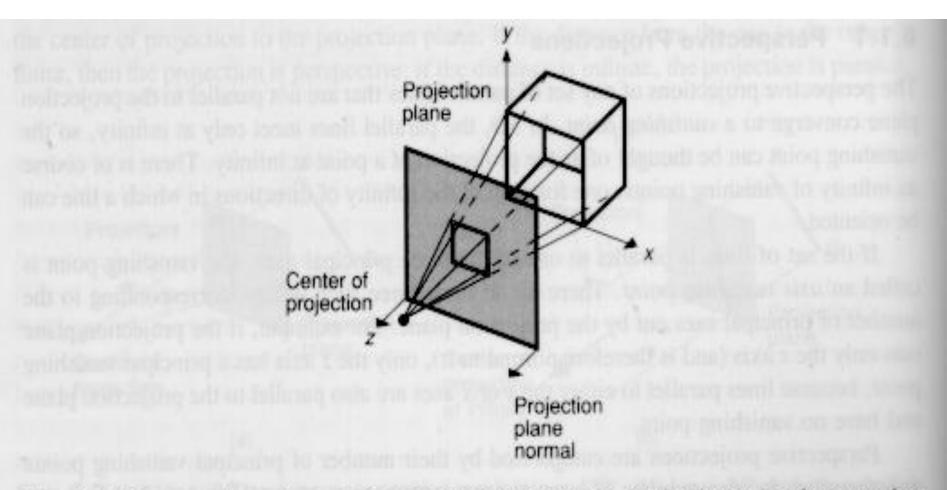


Fig. 6.4 Construction of one-point perspective projection of cube onto plane cutting the z axis. Projection-plane normal is parallel to z axis. (Adapted from [CARL78], Association for Computing Machinery, Inc.; used by permission.)

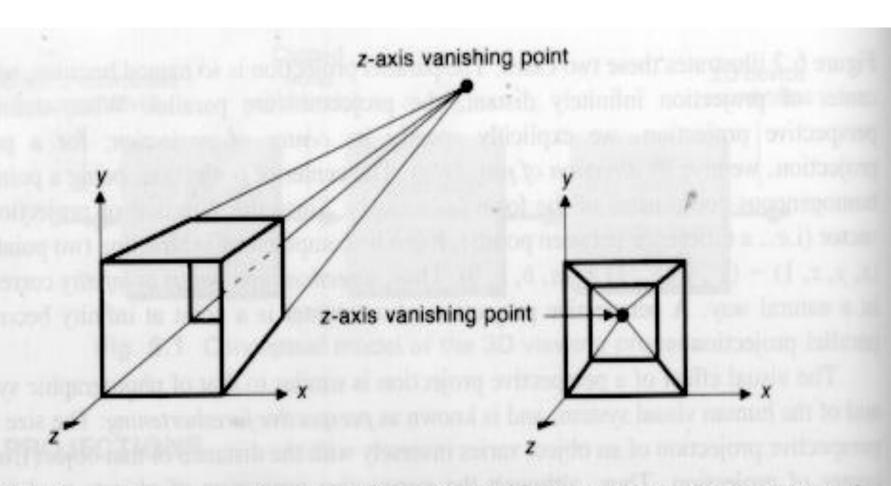


Fig. 6.3 One-point perspective projections of a cube onto a plane cutting the z axis, showing vanishing point of lines perpendicular to projection plane.

ti ti it it it is an in an in a server and it lines norallel to

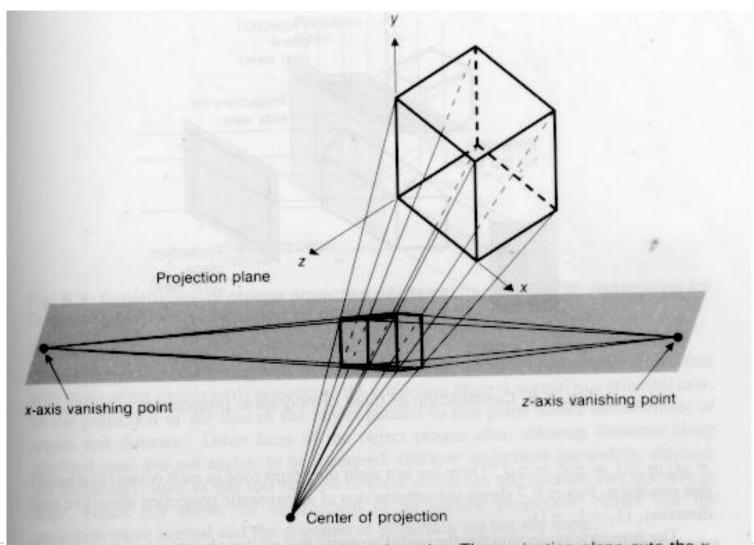


Fig. 6.5 Two-point perspective projection of a cube. The projection plane cuts the x and z axes.

Projeção Perspectiva

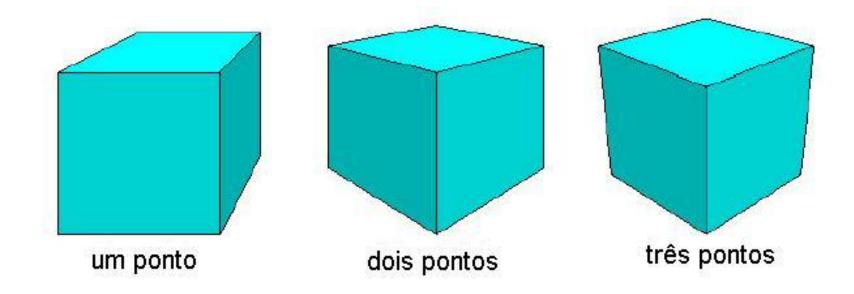
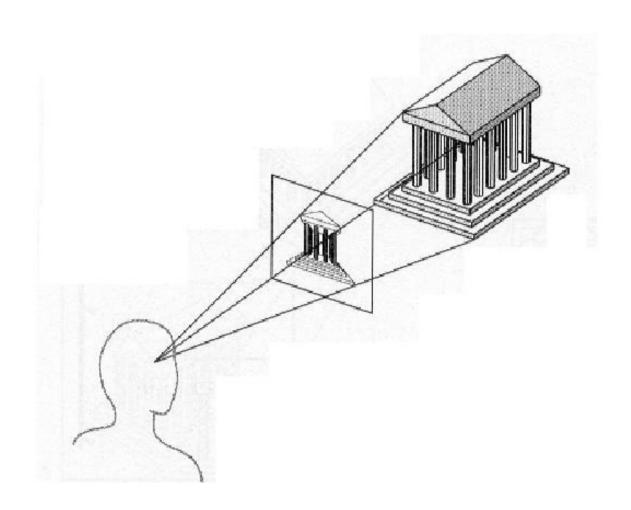
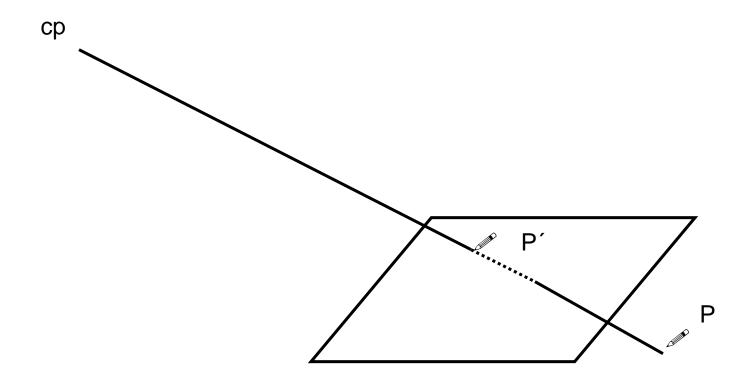


Figura: pontos de fuga possíveis

Projeção Perspectiva



I. Do ponto: ligar o ponto ao centro de projeção e obter a interseção da reta com o plano de projeção



 2. Da reta: ligar os dois pontos ao centro de projeção e obter a interseção das retas com o plano de projeção

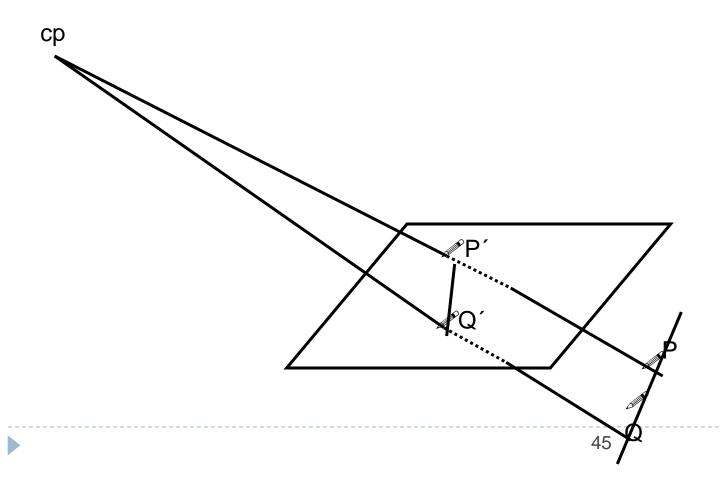


Figura: Trinity with the Virgin, St. John and Donors) feita em perspectiva por Masaccio, em 1427. Traçado com um ponto de fuga.

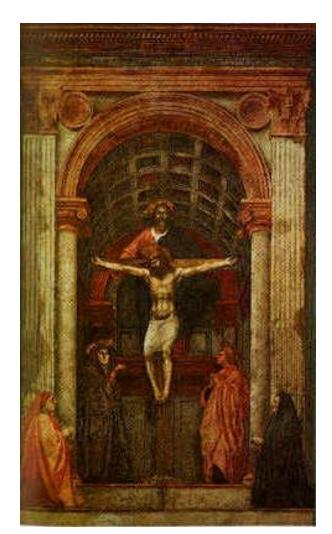




Figura: The Piazza of St. Mark, Venice) feita por Canaletto em 1735-45 - perspectiva com um ponto de fuga.

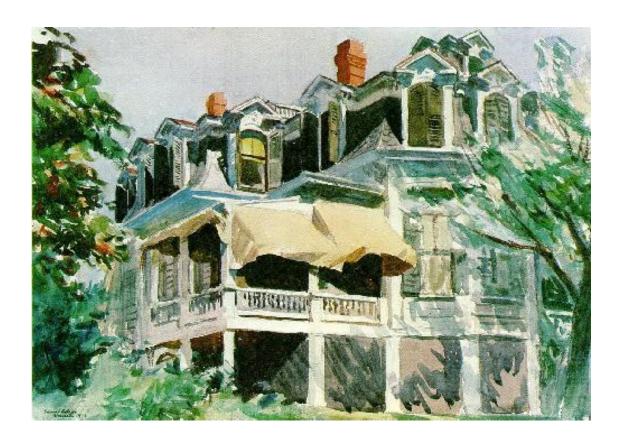


Figura: The Mansard Roof - 1923 por Edward Hopper com dois pontos de fuga.

Figura: (*City Night*, 1926) por Georgia O'Keefe, com, aproximadamente, três pontos de fuga.



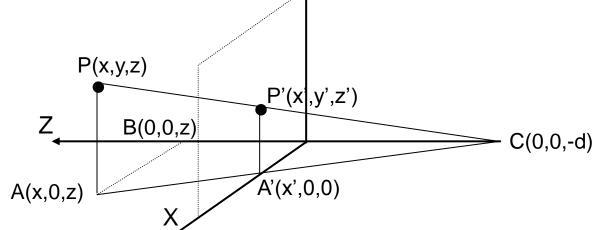
Anomalias da Perspectiva

- Encurtamento perspectivo: aumentando a distância do objeto ao centro de projeção: objeto parece ser menor;
- Pontos de fuga: as projeções são categorizadas pelo número de pontos de fuga principais (n° de eixos que o plano de projeção corta). Se a projeção é com I ponto de fuga principal então o plano de projeção corta o eixo z e linhas paralelas aos eixos x e y não convergem.

- Um ponto P(x,y,z) do objeto será transformado em um ponto P'(x',y',z') no plano de projeção
- Considere que o plano de projeção contém os eixos X e

O centro de projeção é o ponto C(0,0,-d)

P(x,y,z)



 Pode-se usar semelhança entre os triângulos ABC e A'OC. Assim,

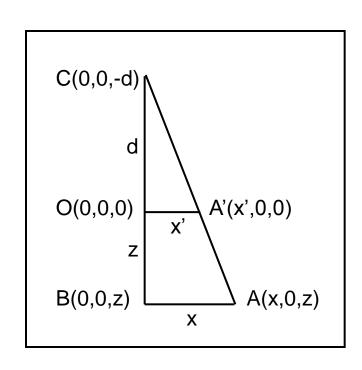
$$\frac{x'}{d} = \frac{x}{z+d} \Rightarrow x' = \frac{x \cdot d}{z+d}$$

Analogamente,

$$\frac{y'}{d} = \frac{y}{z+d} \Rightarrow y' = \frac{y \cdot d}{z+d}$$

Finalmente,

$$z'=0$$



- Problema: As equações para x', y' não são lineares, então como podemos representá-las na forma matricial?
- ▶ Solução: fazer $w \neq I$, em que w = z+d. Logo,

$$x' = x \cdot d$$

$$y' = y \cdot d$$

$$z' = 0$$

$$w' = z + d$$

equações lineares, possível de criar a fórmula matricial

Matriz em Perspectiva

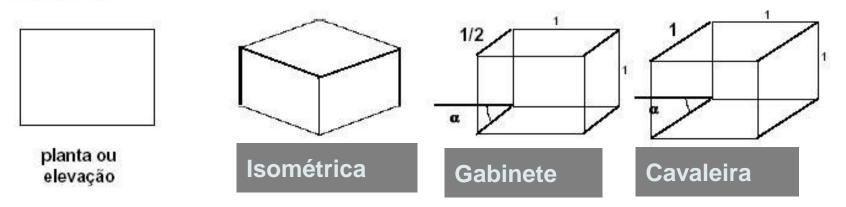
$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ z' \\ w' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} d & 0 & 0 & 0 \\ 0 & d & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x \cdot d \\ y \cdot d \\ 0 \\ z + d \end{bmatrix}$$

Em coordenadas homogêneas

$$\left[\frac{x \cdot d}{z + d} \quad \frac{y \cdot d}{z + d} \quad 0 \quad 1 \right]^{\mathrm{T}}$$

Comparações - projeções de um cubo

Paralelas



Cônicas



