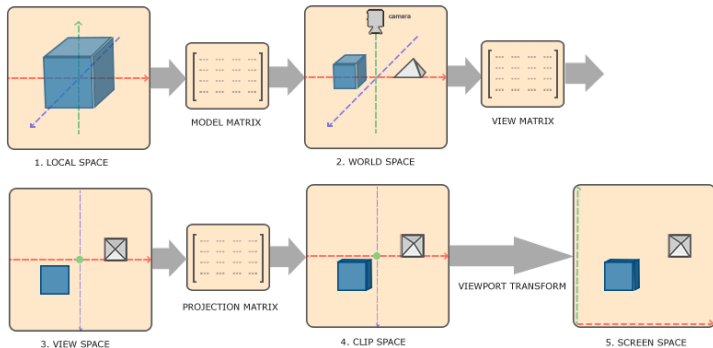


Espaços de Coordenadas



$$P' = \text{Projection} \times \text{View} \times \text{Model} \times P$$

Matriz *View*

Matriz *View*

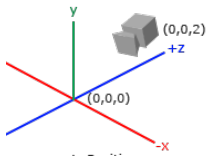
Espaço de Mundo → Espaço de Visão

- ▶ Transferência de objetos do cenário (mundo) para sistema de coordenada da visão.
- ▶ Dada a posição do observador/câmera:
 - ▶ Transladar o observador para a origem do sistema de coordenadas do mundo.
 - ▶ Rotacionar os eixos x_{view} , y_{view} , z_{view} do observador para alinhar com os eixos do mundo x_{world} , y_{world} , z_{world} .
- ▶ A Matriz *View* é composta por Rotação e Translação.

Matriz View

Determinando Ponto de Visão e *Target*:

- ▶ É preciso definir as coordenadas da câmera em relação ao Espaço Mundo.
- ▶ É o ponto de visão (olho) do observador.



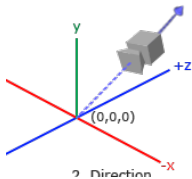
$$P_0 = (x_0, y_0, z_0)$$

Neste exemplo, o ponto de visão é a coordenada $(0, 0, 2)$ e o *Target* é a coordenada $(0, 0, 0)$.

Matriz View

Determinando o vetor normal N :

- ▶ A partir do ponto de visão e *target*, conseguimos uma "direção" da câmera.
- ▶ Obtém o eixo z da câmera (z_{view}).



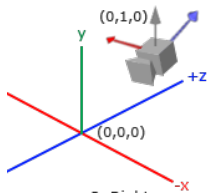
$$n = \frac{N}{|N|} = (n_x, n_y, n_z)$$

Uma forma de calcular o vetor normal N é subtrair o ponto de visão com o *target* e depois normalizar.

Matriz View

Determinando o vetor *view-up* V :

- ▶ O vetor V usualmente é definido como $(0, 1, 0)$.
- ▶ Usaremos para obter o eixo y da câmera (y_{view}).



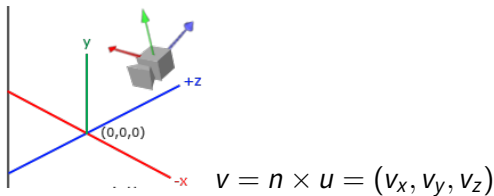
$$u = \frac{V \times n}{|V \times n|} = (u_x, u_y, u_z)$$

O vetor normalizado u é utilizado para obter o x_{view} . A partir de u e n , obtemos o y_{view} .

Matriz View

Determinando o vetor *view-up* V :

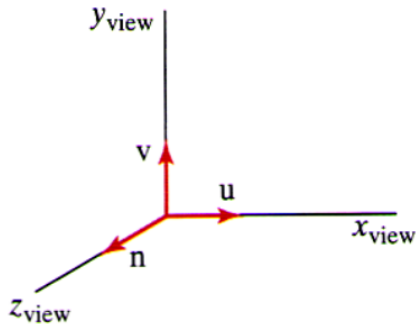
- ▶ O vetor V usualmente é definido como $(0, 1, 0)$.
- ▶ Usaremos para obter o eixo y da câmera (y_{view}).



O vetor normalizado u é utilizado para obter o x_{view} . A partir de u e n , obtemos o y_{view} .

Matriz View

Coordenadas da Visão



$$n = \frac{N}{|N|} = (n_x, n_y, n_z)$$

$$u = \frac{V \times n}{|V \times n|} = (u_x, u_y, u_z)$$

$$v = n \times u = (v_x, v_y, v_z)$$

Matriz *View*

Gerada por Translação e Rotação

Se a origem do sistema de visão for $P_0 = (x_0, y_0, z_0)$, a matriz de translação será:

$$T = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & -x_0 \\ 0 & 1 & 0 & -y_0 \\ 0 & 0 & 1 & -z_0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Matriz *View*

Gerada por Translação e Rotação

A matriz de rotação pode ser obtida dos vetores $u = (u_x, u_y, u_z)$, $v = (v_x, v_y, v_z)$, e $n = (n_x, n_y, n_z)$:

$$R = \begin{bmatrix} u_x & u_y & u_z & 0 \\ v_x & v_y & v_z & 0 \\ n_x & n_y & n_z & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Matriz *View*

Gerada por Translação e Rotação

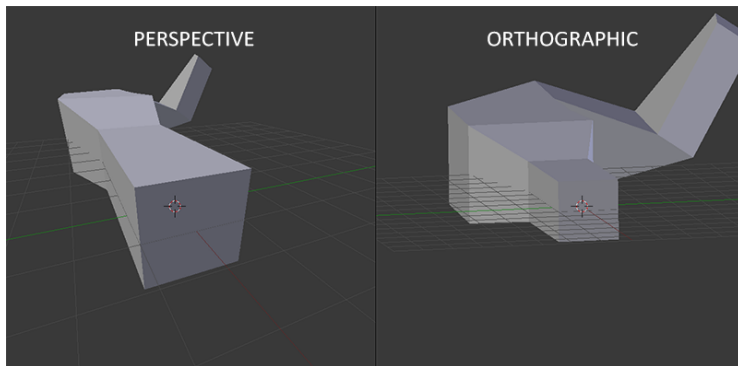
$$R \cdot T = \begin{bmatrix} u_x & u_y & u_z & -u \cdot P_0 \\ v_x & v_y & v_z & -v \cdot P_0 \\ n_x & n_y & n_z & -n \cdot P_0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Matriz *Projection*

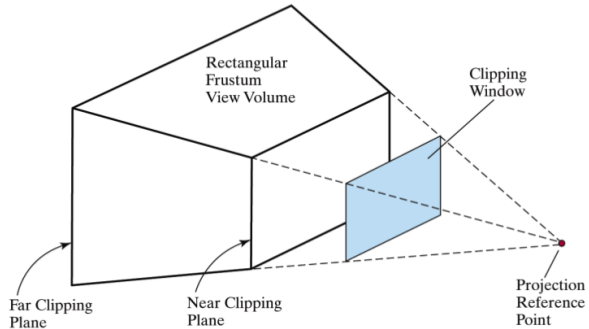
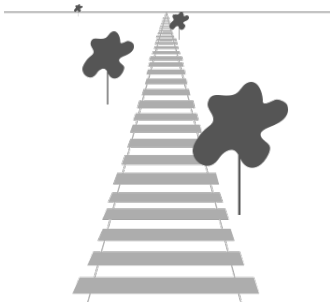
The background of the slide features a white central area where the text is located. This central area is framed by two large teal-colored triangles that point towards each other, meeting at a point at the bottom center. The overall effect is a stylized, modern geometric design.

Matriz *Projection*

Dois tipos de projeção:

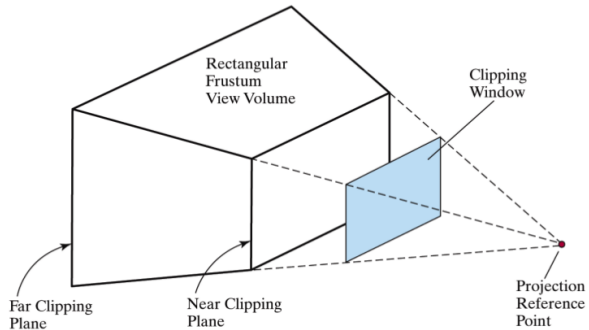
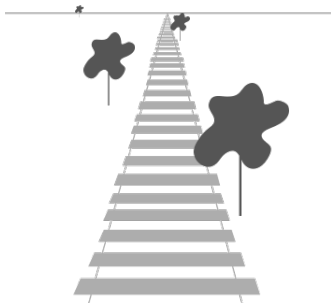


Projeção Perspectiva



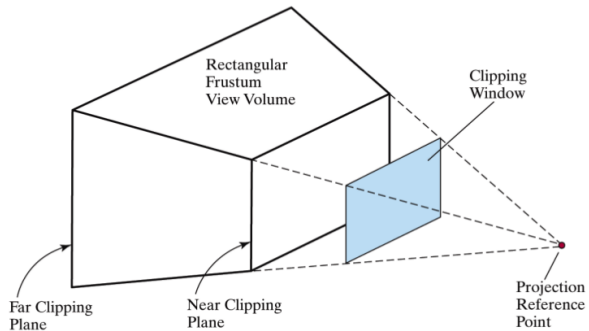
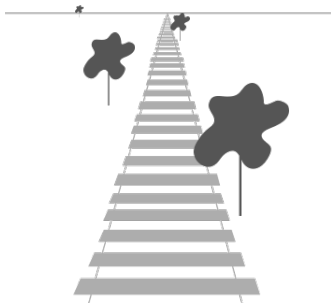
$$\left(\frac{x}{w}, \frac{y}{w}, \frac{z}{w} \right)$$

Projeção Perspectiva



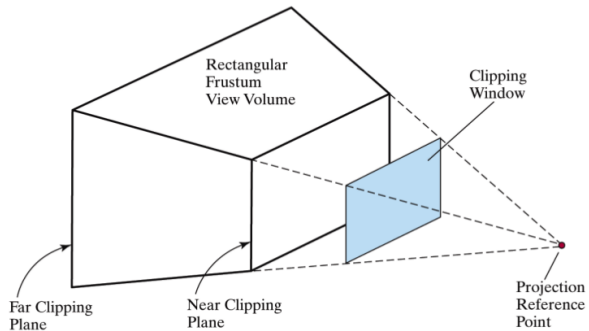
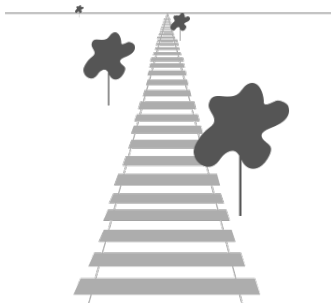
Janela de Recorte: cenas 3D projetadas/visíveis no plano de projeção.

Projeção Perspectiva



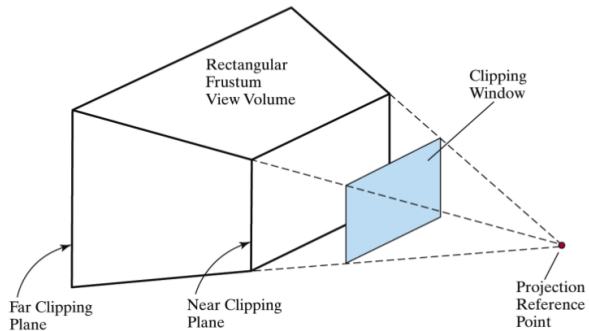
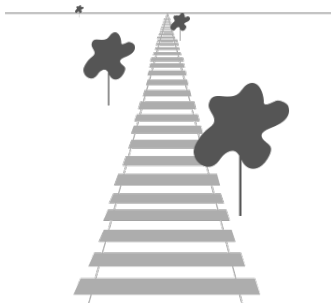
θ : ângulo do campo de visão.

Projeção Perspectiva



Planos de Recorte (*Near/Far*): perpendiculares ao eixo z_{view} .

Projeção Perspectiva



Frustum: porção visível do mundo.

Matriz de Projeção Perspectiva

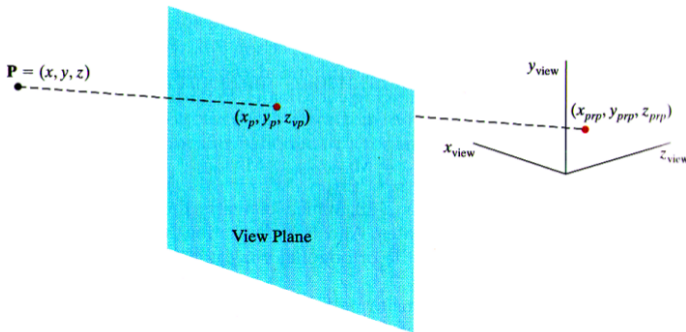
$$M_{\text{normpers}} = M_{\text{xyscale}} \cdot M_{\text{pers}}$$
$$M_{\text{xyscale}} = \begin{bmatrix} s_x & 0 & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, M_{\text{pers}} = \begin{bmatrix} \frac{\text{width} \cdot \cot(\frac{\theta}{2})}{2 \cdot \text{aspect}} & 0 & -x_{\text{prp}} & x_{\text{prp}} z_{\text{vp}} \\ 0 & \frac{\text{width} \cdot \cot(\frac{\theta}{2})}{2 \cdot \text{aspect}} & -y_{\text{prp}} & y_{\text{prp}} z_{\text{vp}} \\ 0 & 0 & s_z & t_z \\ 0 & 0 & -1 & z_{\text{prp}} \end{bmatrix}$$

Matriz de Projeção Perspectiva

$$M_{\text{normpers}} = \begin{bmatrix} \frac{\cot(\frac{\theta}{2})}{\text{aspect}} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cot(\frac{\theta}{2}) & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -\frac{z_{\text{far}} + z_{\text{near}}}{z_{\text{far}} - z_{\text{near}}} & -\frac{2 \cdot z_{\text{far}} \cdot z_{\text{near}}}{z_{\text{far}} - z_{\text{near}}} \\ 0 & 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

Matriz de Projeção Perspectiva

Primeiramente, definimos um cenário simplificado:



Matriz de Projeção Perspectiva

Escrevemos x_p e y_p em função dos outros pontos:

$$x_p = x \left(\frac{z_{prp} - z_{vp}}{z_{prp} - z} \right) + x_{prp} \left(\frac{z_{vp} - z}{z_{prp} - z} \right)$$
$$y_p = y \left(\frac{z_{prp} - z_{vp}}{z_{prp} - z} \right) + y_{prp} \left(\frac{z_{vp} - z}{z_{prp} - z} \right)$$

Matriz de Projeção Perspectiva

Convertendo estas equações em uma matriz de transformação geométrica 3D:

- ▶ Coordenadas homogêneas: $x_p = \frac{x_h}{h}, y_p = \frac{y_h}{h}$.
- ▶ Parâmetro homogêneo: $h = z_{prp} - z$.

Portanto:

$$x_h = x (z_{prp} - z_{vp}) + x_{prp} (z_{prp} - z_{vp})$$

$$y_h = y (z_{prp} - z_{vp}) + y_{prp} (z_{prp} - z_{vp})$$

Matriz de Projeção Perspectiva

Definindo uma matriz perspectiva M_{pers} para $P_h = M_{\text{pers}} \cdot P$ onde:

- ▶ P é o ponto a ser projetado.
- ▶ P_h é o ponto projetado em coordenadas homogêneas.

Uma matriz possível:

$$M_{\text{pers}} = \begin{bmatrix} z_{\text{prp}} - z_{\text{vp}} & 0 & -x_{\text{prp}} & x_{\text{prp}}z_{\text{vp}} \\ 0 & z_{\text{prp}} - z_{\text{vp}} & -y_{\text{prp}} & y_{\text{prp}}z_{\text{vp}} \\ 0 & 0 & s_z & t_z \\ 0 & 0 & -1 & z_{\text{prp}} \end{bmatrix}$$

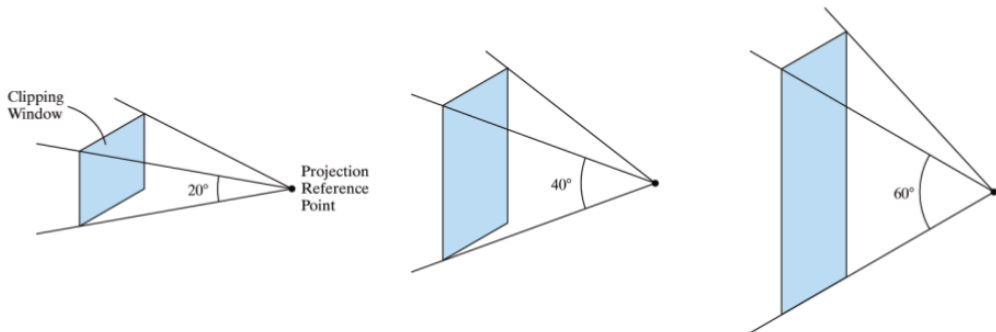
Matriz de Projeção Perspectiva

M_{pers} pode ser obtida de forma direta:

$$\begin{bmatrix} x_h \\ y_h \\ z_h \\ h \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} z_{prp} - z_{vp} & 0 & -x_{prp} & x_{prp}z_{vp} \\ 0 & z_{prp} - z_{vp} & -y_{prp} & y_{prp}z_{vp} \\ 0 & 0 & s_z & t_z \\ 0 & 0 & -1 & z_{prp} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix}$$

Matriz de Projeção Perspectiva

Precisamos normalizar a projeção em relação à escala, considerando a janela de recorte.



Matriz de Projeção Perspectiva

Diminuir o ângulo do campo de visão diminui a janela de recorte:

- ▶ Move o ponto de projeção para longe do plano de visão.
- ▶ *Zoom-in* de uma pequena região da cena.

$$M_{xyscale} = \begin{bmatrix} s_x & 0 & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Matriz de Projeção Perspectiva

Aumentar o ângulo do campo de visão aumenta a janela de recorte:

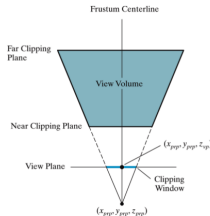
- ▶ Move o ponto de projeção para próximo do plano de visão.
- ▶ *Zoom-out* da cena.

$$M_{xyscale} = \begin{bmatrix} s_x & 0 & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Matriz de Projeção Perspectiva

Usamos um sistema de visão simplificada, que utiliza *frustum* simétrico:

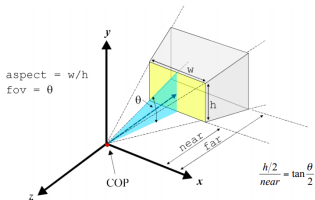
- ▶ A linha que liga o centro de projeção ao meio do plano de visão, perpendicular a esse, é a linha central do *frustum* simétrico.



Matriz de Projeção Perspectiva

Usamos um sistema de visão simplificada, que utiliza *frustum* simétrico:

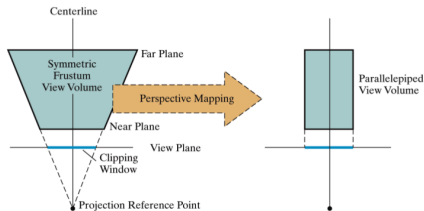
- ▶ A direção de observação é paralela a $-z$.
- ▶ O centro de projeção está na origem: $(x_{prp}, y_{prp}, z_{prp}) = (0, 0, 0)$.
- ▶ O plano de visão está sobre o plano de recorte: $z_{vp} = z_{near}$.



Matriz de Projeção Perspectiva

Usamos um sistema de visão simplificada, que utiliza *frustum* simétrico:

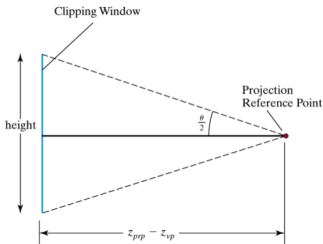
- Simplifica localizações dentro do *frustum* para um paralelepípedo retangular.



Matriz de Projeção Perspectiva

Dado um *frustum* simétrico, normalizamos a projeção em relação à escala.

- Encontramos a largura e altura da janela de recorte (*clipping window*) conforme o ângulo.



$$\tan\left(\frac{\theta}{2}\right) = \frac{\frac{height}{2}}{z_{prp} - z_{vp}}$$

Matriz de Projeção Perspectiva

Dado um *frustum* simétrico, normalizamos a projeção em relação à escala.

- Encontramos a largura e altura da janela de recorte (*clipping window*) conforme o ângulo.

$$height = 2 (z_{prp} - z_{vp}) \tan \left(\frac{\theta}{2} \right)$$
$$z_{prp} - z_{vp} = \frac{height}{2} \cot \left(\frac{\theta}{2} \right)$$

Matriz de Projeção Perspectiva

Dado um *frustum* simétrico, normalizamos a projeção em relação à escala.

- ▶ Encontramos a largura e altura da janela de recorte (*clipping window*) conforme o ângulo.
- ▶ No caso da largura, vamos usar o "aspecto" da janela: $aspect = \frac{width}{height}$.

$$z_{prp} - z_{vp} = \frac{width \cdot \cot\left(\frac{\theta}{2}\right)}{2 \cdot aspect}$$

Matriz de Projeção Perspectiva

Substituindo, temos a matriz perspectiva:

$$M_{\text{pers}} = \begin{bmatrix} \frac{\text{width} \cdot \cot(\frac{\theta}{2})}{2 \cdot \text{aspect}} & 0 & -x_{\text{prp}} & x_{\text{prp}} z_{\text{vp}} \\ 0 & \frac{\text{width} \cdot \cot(\frac{\theta}{2})}{2 \cdot \text{aspect}} & -y_{\text{prp}} & y_{\text{prp}} z_{\text{vp}} \\ 0 & 0 & s_z & t_z \\ 0 & 0 & -1 & z_{\text{prp}} \end{bmatrix}$$

Matriz de Projeção Perspectiva

Agora, calculando de fato a matriz normalizada:

$$M_{\text{normpers}} = M_{\text{xy scale}} \cdot M_{\text{pers}}$$
$$M_{\text{normpers}} = \begin{bmatrix} (z_{\text{prp}} - z_{\text{vp}}) s_x & 0 & (-x_{\text{prp}}) s_x & (x_{\text{prp}} z_{\text{vp}}) s_x \\ 0 & (z_{\text{prp}} - z_{\text{vp}}) s_y & (-y_{\text{prp}}) s_y & (y_{\text{prp}} z_{\text{vp}}) s_y \\ 0 & 0 & s_z & t_z \\ 0 & 0 & -1 & z_{\text{prp}} \end{bmatrix}$$

Matriz de Projeção Perspectiva

Utilizando a simplificação do *frustum* simétrico:

$$M_{\text{normpers}} = \begin{bmatrix} -Z_{\text{near}}s_x & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -Z_{\text{near}}s_y & 0 & 0 \\ 0 & 0 & s_z & t_z \\ 0 & 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

Matriz de Projeção Perspectiva

Coordenadas homogêneas:

$$\begin{bmatrix} x_h \\ y_h \\ z_h \\ h \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -Z_{\text{near}}S_x & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -Z_{\text{near}}S_y & 0 & 0 \\ 0 & 0 & s_z & t_z \\ 0 & 0 & -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix}$$

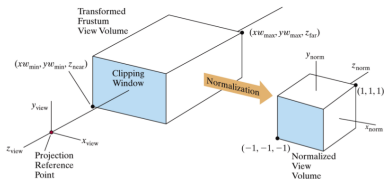
Matriz de Projeção Perspectiva

Resultando nas coordenadas de projeção (parâmetro homogêneo $h = z_{prp} - z$):

$$\begin{aligned}x_p &= \frac{x_h}{h} = \frac{-z_{\text{near}} \cdot s_x \cdot x}{-z} \\y_p &= \frac{y_h}{h} = \frac{-z_{\text{near}} \cdot s_y \cdot y}{-z} \\z_p &= \frac{z_h}{h} = \frac{s_z \cdot z + t_z}{-z}\end{aligned}$$

Matriz de Projeção Perspectiva

Entendendo a normalização:



Queremos mapear os pontos (x, y, z) para (x_p, y_p, z_p) de forma a respeitar os intervalos

$(x, y, z) = (xw_{min}, yw_{min}, z_{near})$ em $(x_p, y_p, z_p) = (-1, -1, -1)$ e

$(x, y, z) = (xw_{max}, yw_{max}, z_{far})$ em $(x_p, y_p, z_p) = (1, 1, 1)$.

Matriz de Projeção Perspectiva

Portanto, temos:

$$xw_{\min} = -\frac{width}{2}, xw_{\max} = \frac{width}{2}$$
$$yw_{\min} = -\frac{height}{2}, yw_{\max} = \frac{height}{2}$$

Matriz de Projeção Perspectiva

Substituimos e resolvemos:

$$x_p = \frac{x_h}{h} = \frac{-z_{\text{near}} \cdot s_x \cdot x}{-z}$$

$$y_p = \frac{y_h}{h} = \frac{-z_{\text{near}} \cdot s_y \cdot y}{-z}$$

$$z_p = \frac{z_h}{h} = \frac{s_z \cdot z + t_z}{-z}$$

Matriz de Projeção Perspectiva

Resolvendo as equações anteriores¹, encontramos:

$$s_x = \frac{2}{width}, s_y = \frac{2}{height}$$
$$s_z = -\frac{z_{far} + z_{near}}{z_{far} - z_{near}}, t_z = -\frac{2 \cdot z_{far} \cdot z_{near}}{z_{far} - z_{near}}$$

¹Resolução: http://www.songho.ca/opengl/gl_projectionmatrix.html.

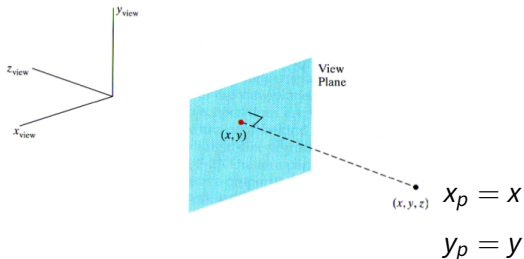
Matriz de Projeção Perspectiva

Substituindo s_x , s_y , s_z , e t_z , encontramos a matriz de Projeção Perspectiva normalizada:

$$M_{\text{normpers}} = \begin{bmatrix} \frac{\cot(\frac{\theta}{2})}{\text{aspect}} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cot(\frac{\theta}{2}) & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -\frac{z_{\text{far}} + z_{\text{near}}}{z_{\text{far}} - z_{\text{near}}} & -\frac{2 \cdot z_{\text{far}} \cdot z_{\text{near}}}{z_{\text{far}} - z_{\text{near}}} \\ 0 & 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

Projeção Ortogonal

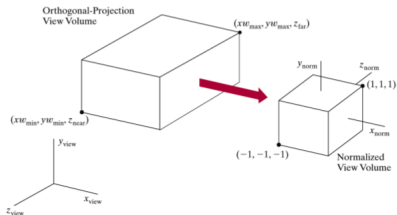
- ▶ Um vértice (x, y, z) em uma Projeção Ortogonal é mapeado diretamente para (x, y) .
- ▶ As coordenadas dentro do volume de visão já são as coordenadas de projeção.
- ▶ Paralela ao eixo Z_{view} .



Projeção Ortogonal

Dado os parâmetros z_{near} , z_{far} , e a janela de recorte, é preciso apenas mapear para um volume normalizado.

- Primeiro, estruturar o sistema de equações que faz a normalização.



Projeção Ortogonal

Dado os parâmetros z_{near} , z_{far} , e a janela de recorte, é preciso apenas mapear para um volume normalizado.

- ▶ Primeiro, estruturar o sistema de equações que faz a normalização.
- ▶ Segundo, "transformar" as equações no modelo de sistema de coordenadas homogêneas (matriz 4×4).

$$M_{\text{ortho,norm}} = \begin{bmatrix} \frac{2}{xw_{\text{max}} - xw_{\text{min}}} & 0 & 0 & -\frac{xw_{\text{max}} + xw_{\text{min}}}{xw_{\text{max}} - xw_{\text{min}}} \\ 0 & \frac{2}{yw_{\text{max}} - yw_{\text{min}}} & 0 & -\frac{yw_{\text{max}} + yw_{\text{min}}}{yw_{\text{max}} - yw_{\text{min}}} \\ 0 & 0 & -\frac{2}{z_{\text{near}} - z_{\text{far}}} & \frac{z_{\text{near}} + z_{\text{far}}}{z_{\text{near}} - z_{\text{far}}} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Material de base para a aula

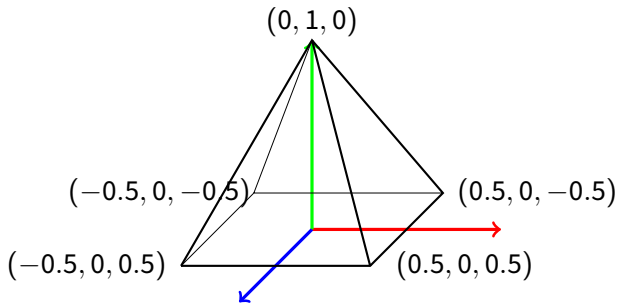
- ▶ Hughes, J. F., Van Dam, A., Foley, J. D., McGuire, M., Feiner, S. K., & Sklar, D. F. (2014). Computer graphics: principles and practice. Terceira Edição. Pearson Education.
- ▶ LearnOpenGL. Coordinate-Systems.
<https://learnopengl.com/Getting-started/Coordinate-Systems>. Acesso em Abril/2020.
- ▶ Computação Gráfica: Aulas 07 e 08. Slides de Ricardo M. Marcacini. Disciplina SCC0250/0650, ICMC/USP, 2021.

Exercícios

The background of the slide features a minimalist design with teal-colored geometric shapes. Two large teal triangles point towards each other from the bottom corners, meeting at a point just below the center of the slide. This creates a dark teal triangular area at the bottom. The rest of the slide is white, providing a high-contrast background for the black text.

Exercícios I

Para a resolução, use o dia de seu nascimento como D e o mês como M . Considere a pirâmide, em seu espaço de coordenadas local:



Exercícios II

1. Multiplique o tamanho dos lados da base da pirâmide por M e sua altura por D , e posicione-a totalmente no 1º octante, isto é, com $\forall x, y, z \geq 0$. Mostre a matriz *Model* que realiza estas transformações e use-a para calcular as coordenadas da pirâmide no espaço de Mundo.
2. Tome o Ponto de Visão $P_0 = (0, 0, M)$, o *Target* na origem, e o vetor *View-Up* $V = (0, 1, 0)$. Exiba a matriz *View* obtida com estes parâmetros e utilize-a para converter as coordenadas do exercício anterior para o espaço de Visão.

Exercícios III

3. Considere o plano de projeção próximo posicionado em $z_{\text{near}} = \frac{D}{100}$ e o distante em $z_{\text{far}} = 10D$. Apresente uma matriz de Projeção Perspectiva Normalizada (*Projection*), construída usando estes parâmetros, com o ângulo e aspecto da projeção a sua escolha. Transforme as coordenadas obtidas no exercício anterior para o espaço de *Clip* usando esta matriz.