TRANSFORMASI 2D

Minggu 3

Isi

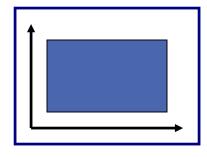
- Definisi & Motivasi
- Transformasi Geometrik 2D
 - Terjemahan
 - Rotasi
 - Scaling
- Representasi Matriks
- Koordinat Homogen
- Komposisi Matriks
- Transformasi Komposit
 - Rotasi Pivot-Point
 - Penskalaan Poin Tetap Umum
 - Refleksi dan Geser
 - Transformasi Antar Sistem Koordinasi

Transformasi Geometris

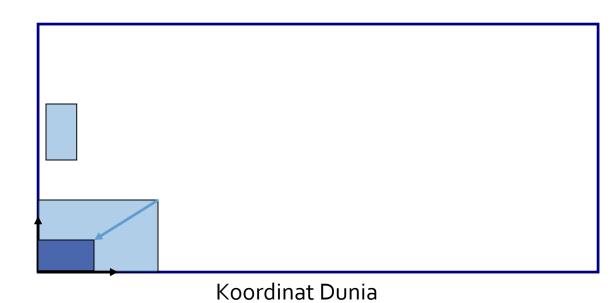
- Motivasi Mengapa kita membutuhkan transformasi geometris di CG?
 - Sebagai alat bantu melihat
 - Sebagai alat pemodelan
 - Sebagai alat manipulasi gambar

Contoh: Penskalaan 2D

Pemodelan Koordinat

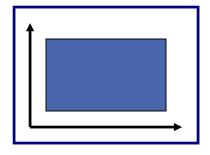


Skala (0,3, 0,3)

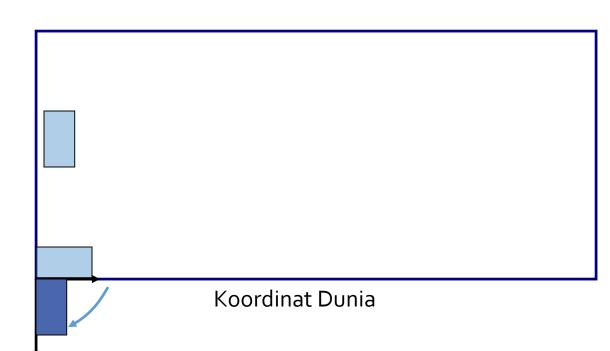


Contoh: Rotasi 2D

Pemodelan Koordinat

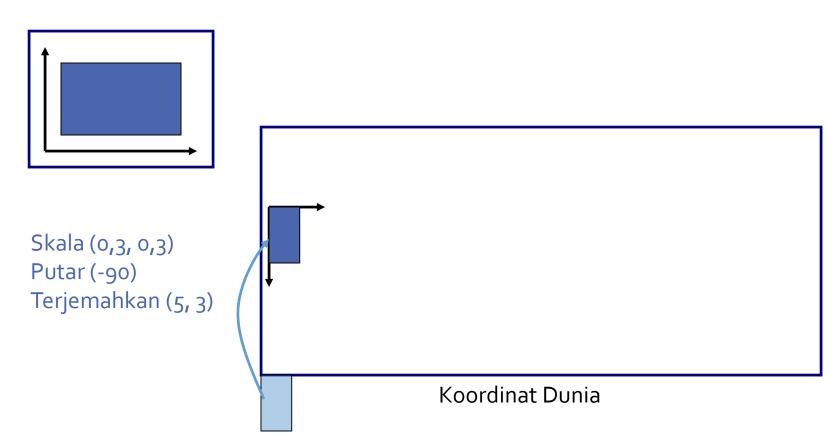


Skala (0,3, 0,3) Putar (-90)



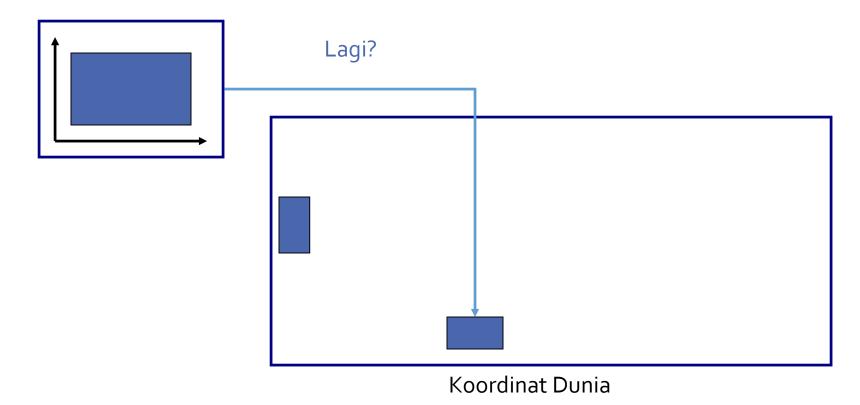
Contoh: Terjemahan 2D

Pemodelan Koordinat



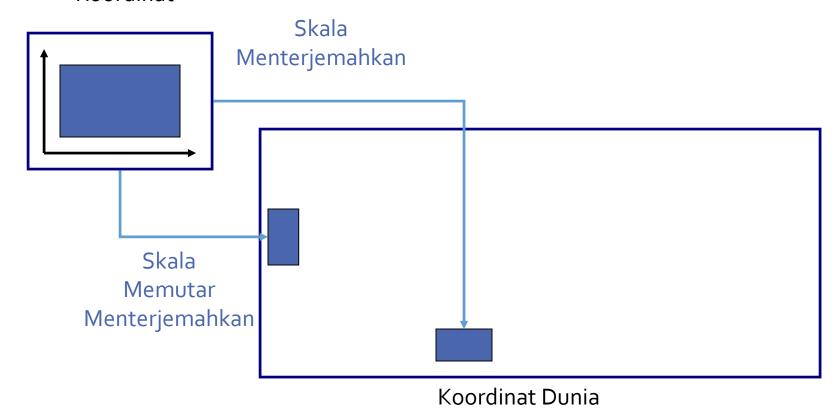
Contoh: Transformasi Geometris 2D

Pemodelan Koordinat



Contoh: Transformasi Geometris 2D

Pemodelan Koordinat



• Terjemahan
$$x' = x + tx$$

$$y' = y + ty$$

• Skala

$$x' = x \times sx$$

$$y' = y \times sy$$

Rotasi

$$\mathbf{x'} = \mathbf{x} \times \mathbf{cos}\theta - \mathbf{y} \times \mathbf{sin}\theta$$

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

$$x' = x + hx \times y$$
$$y' = y + hy \times x$$

• Terjemahan
$$x' = x + tx$$
• $y' = y + ty$

$$y' = y + ty$$

$$x' = x \times sx$$

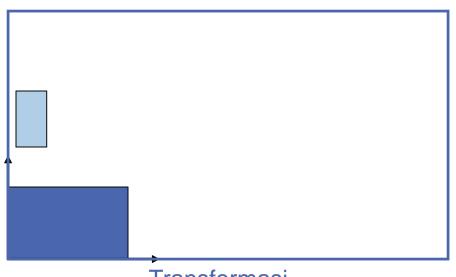
$$y' = y \times sy$$

Rotasi

$$\mathbf{x'} = \mathbf{x} \times \mathbf{cos}\theta - \mathbf{y} \times \mathbf{sin}\theta$$

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

$$x' = x + hx \times y$$
$$y' = y + hy \times x$$



Transformasi dapat dikombinasikan (dengan aljabar sederhana)

• Terjemahan
$$x' = x + tx$$

$$y' = y + ty$$

•

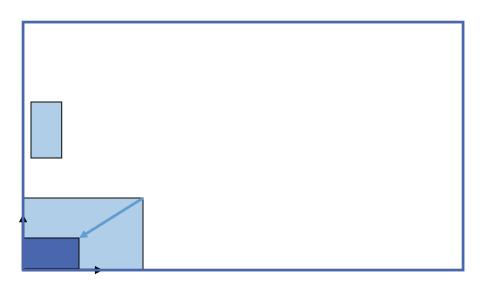
$$x' = x \times sx$$

$$y' = y \times sy$$



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

$$x' = x + hx \times y$$
$$y' = y + hy \times x$$



$$x' = x \times \underline{sx}$$
$$y' = y \times \underline{sy}$$

• Terjemahan
$$x' = x + tx$$

$$y' = y + ty$$

•

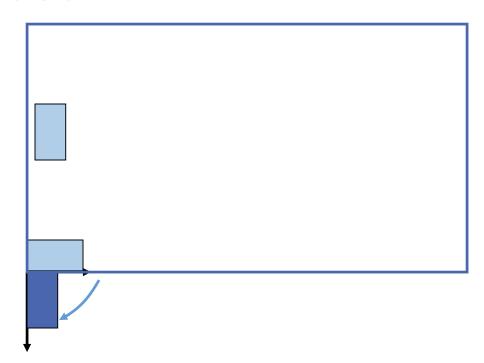
• Skala
$$x' = x \times sx$$

$$y' = y \times sy$$

Rotasi

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

$$x' = x + hx \times y$$
$$y' = y + hy \times x$$



$$x' = ((x \times sx) \times \underline{\cos \theta} - (y \times sy) \times \underline{\sin \theta})$$
$$y' = ((x \times sx) \times \underline{\sin \theta} + (y \times sy) \times \underline{\cos \theta})$$

• Terjemahan
$$x' = x + tx$$

$$y' = y + ty$$

•

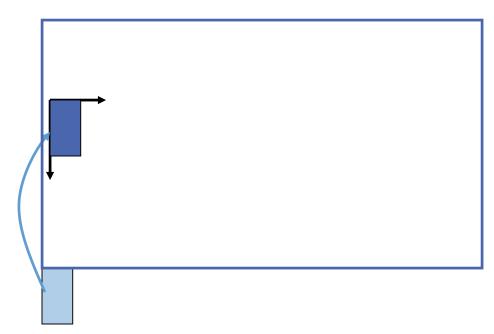
• Skala
$$x' = x \times sx$$

$$y' = y \times sy$$

Rotasi

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

$$x' = x + hx \times y$$
$$y' = y + hy \times x$$



$$x' = ((x \times sx) \times \cos\theta - (y \times sy) \times \sin\theta) + \underline{tx}$$
$$y' = ((x \times sx) \times \sin\theta + (y \times sy) \times \cos\theta) + \underline{ty}$$

• Terjemahan
$$x' = x + tx$$

$$y' = y + ty$$

•

$$x' = x \times sx$$

$$y' = y \times sy$$

Rotasi

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

$$x' = x + hx \times y$$
$$y' = y + hy \times x$$

$$x' = ((x \times sx) \times \cos \theta - (y \times sy) \times \sin \theta) + tx$$
$$y' = ((x \times sx) \times \sin \theta + (y \times sy) \times \cos \theta) + ty$$

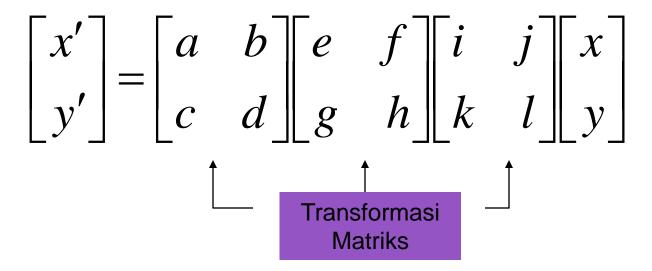
Representasi Matriks

• Mewakili Transformasi 2D oleh Matriks c d

• Terapkan Transformasi ke Titik x' = ax + by y' = cx + dy $\begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$ Transformasi Matriks

Representasi Matriks

• Transformasi dapat dikombinasikan dengan perkalian matriks



Matriks adalah a <u>mudah</u> dan <u>efisien</u> cara untuk mewakili urutan transformasi

2 × 2 Matriks

• Apa jenis transformasi yang dapat direpresentasikan dengan matriks 2 × 2?

Identitas 2D

$$x' = x$$

$$y' = y$$

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

Penskalaan 2D,

$$x' = sx \times x$$
 $\begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} sx & 0 \\ 0 & sy \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$

2 × 2 Matriks

• Apa jenis transformasi yang dapat direpresentasikan dengan matriks 2 × 2?

Rotasi 2D

$$x' = \cos \theta \times x - \sin \theta \times y \qquad \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ \sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y \\ y \end{bmatrix}$$

Geser 2D
$$x' = x + shx \times y$$
 $y' = shy \times x + y$
$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & shx \\ shy & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

2 × 2 Matriks

• Apa jenis transformasi yang dapat direpresentasikan dengan matriks 2 × 2?

Cermin 2D atas sumbu Y

$$x' = -x$$

$$y' = y$$
2D Mirror over (0,0)

$$x' = -x$$
$$y' = -y$$

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

2 X 2 Matriks

• Apa jenis transformasi yang dapat direpresentasikan dengan matriks 2 × 2?

Terjemahan 2D

$$x' = x + tx$$

 $y' = y + ty$
TIDAK!!

Hanya <u>transformasi 2D linier</u> dapat diwakili dengan matriks 2x2

Terjemahan 2D

- Terjemahan 2D dapat diwakili oleh matriks 3 × 3
 - Titik diwakili dengan koordinat homogen

$$x' = x + tx$$
$$y' = y + ty$$

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & tx \\ 0 & 1 & ty \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} y' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & ix \\ 0 & 1 & ty \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix}$$

• Transformasi 2D dasar sebagai Matriks 3x3
$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & ty & y \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$
 $\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} sx & 0 & 0 & x \\ 0 & sy & 0 & y \\ 0 & 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}$

Menterjemahkan

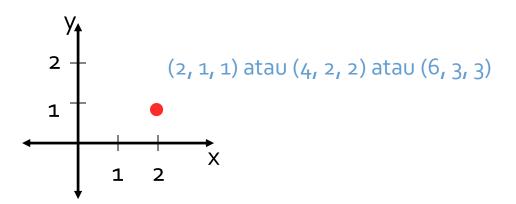
$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & shx & 0 \\ shy & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & shx & 0 \\ shy & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix}$$

Memutar

Koordinat Homogen

- Tambahkan koordinat ke-3 untuk setiap titik 2D
 - (x, y, w) mewakili titik di lokasi (x / w, y / w)
 - (x, y, o) mewakili titik tak terhingga
 - (o, o, o) Tidak diizinkan



Sistem Koordinasi yang Nyaman untuk Mewakili Banyak Transformasi yang Berguna

Komposisi Matriks

• Transformasi dapat dikombinasikan dengan perkalian matriks

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

$$p' = T(tx, ty) \qquad R(\theta) \qquad S(sx, sy) \qquad p$$

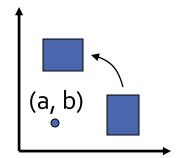
- Efisiensi dengan premultiplikasi
 - Perkalian matriks adalah asosiatif

$$p' = (T \times (R \times (S \times p))) \longrightarrow p' = (T \times R \times S) \times p$$

Komposisi Matriks

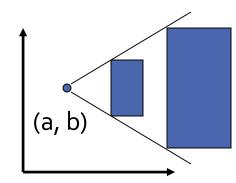
• Putar oleh θ sekitar titik arbitrer (a, b)

$$M = T(a, b) \times R(\theta) \times T(-a, -b)$$

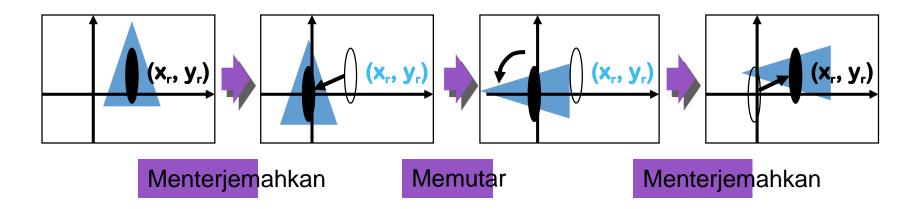


• Skala oleh sx, sy di sekitar titik arbitrer (a, b)

$$M = T(a,b) \times S(sx, sy) \times T(-a,-b)$$



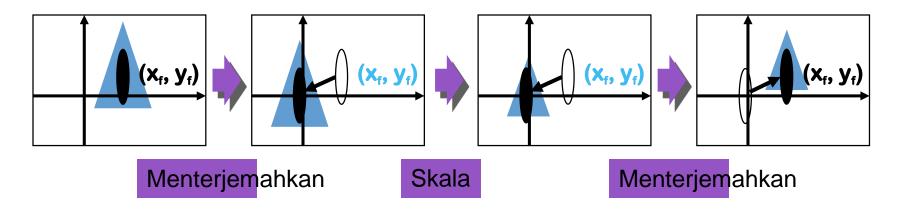
Rotasi Pivot-Point



$$T(x_r, y_r) \cdot R(\theta) \cdot T(-x_r, -y_r) = R(x_r, y_r, \theta)$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & x_r \\ 0 & 1 & y_r \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 & -x_r \\ 0 & 1 & -y_r \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & x_r (1 - \cos \theta) + y_r \sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta & y_r (1 - \cos \theta) - x_r \sin \theta \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Penskalaan Poin Tetap Umum



$$T(x_f, y_f) \cdot S(s_x, s_y) \cdot T(-x_f, -y_f) = S(x_f, y_f, s_x, s_y)$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & x_f \\ 0 & 1 & y_f \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} s_x & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 & -x_f \\ 0 & 1 & -y_f \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} s_x & 0 & x_f (1-s_x) \\ 0 & s_y & y_f (1-s_y) \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

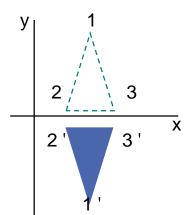
Refleksi

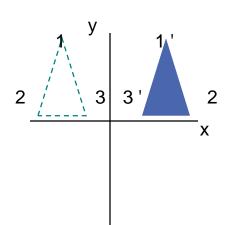
• Refleksi sehubungan dengan sumbu

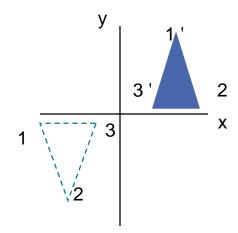
$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$







Mencukur

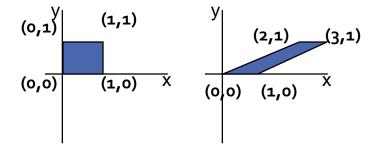
• Dikonversi menjadi jajar genjang

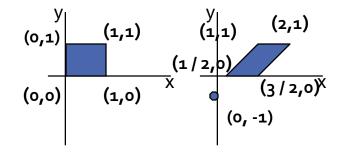
$$\begin{bmatrix}
1 & sh_x & 0 \\
0 & 1 & 0 \\
0 & 0 & 1
\end{bmatrix}$$

 $x' = x + sh_x \cdot y, y' = y$



$$\begin{bmatrix} 1 & sh_x & -sh_x \cdot y_{ref} \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

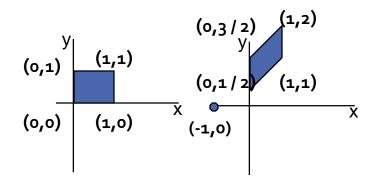




Mencukur

 Berubah menjadi jajar genjang (X = Xref)

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ sh_{y} & 1 & -sh_{y} \cdot x_{ref} \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



$$x'=x, y'=sh_y\cdot(xx_{ref})+y$$