

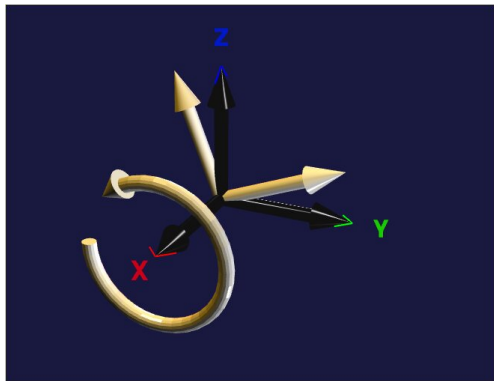
# Curve e Superfici per il Design Laboratorio - 1

Prof. Anna Scotti

2 Aprile 2019

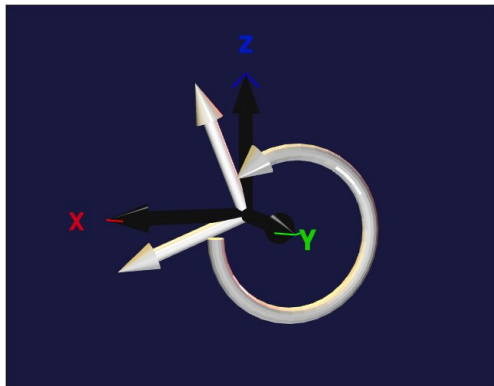
## Rotazioni: Asse x

$$R_x(\theta) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos(\theta) & -\sin(\theta) \\ 0 & \sin(\theta) & \cos(\theta) \end{bmatrix} \quad (1)$$



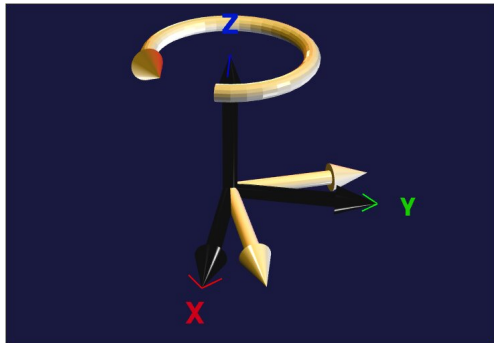
## Rotazioni: Asse y

$$R_y(\theta) = \begin{bmatrix} \cos(\theta) & 0 & \sin(\theta) \\ 0 & 1 & 0 \\ -\sin(\theta) & 0 & \cos(\theta) \end{bmatrix} \quad (2)$$



## Rotazioni: Asse z

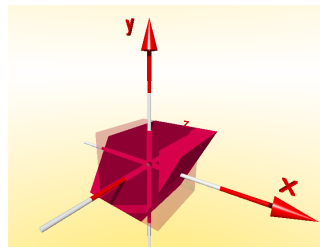
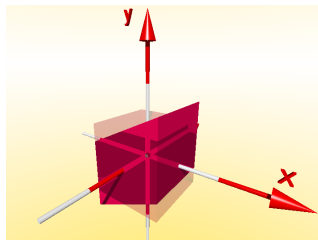
$$R_z(\theta) = \begin{bmatrix} \cos(\theta) & -\sin(\theta) & 0 \\ \sin(\theta) & \cos(\theta) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad (3)$$



# Tagli

Taglio in direzione x sulle facce con normale y:

$$T_{xy} = \begin{bmatrix} 1 & k_x & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad (4)$$



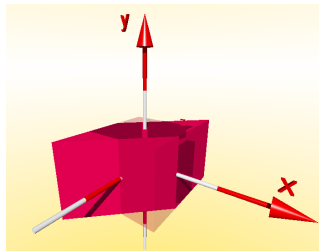
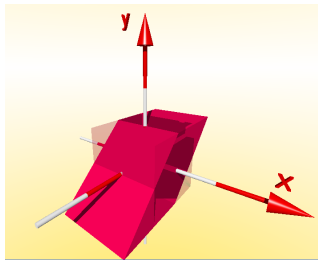
Taglio in direzione y sulle facce con normale x:

$$T_{yx} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ k_y & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad (5)$$

## Tagli[2]

Taglio in direzione z sulle facce  
con normale x:

$$T_{zx} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ k_z & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad (6)$$



Taglio in direzione z sulle facce  
con normale y:

$$T_{zy} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & k_z & 1 \end{bmatrix} \quad (7)$$

# Scalatura, Riflessione, Proiezione

## ► Scalatura

$$S = \begin{bmatrix} S_x & 0 & 0 \\ 0 & S_y & 0 \\ 0 & 0 & S_z \end{bmatrix} \quad (8)$$

## ► Riflessione

$$F = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} - 2 \begin{bmatrix} n_x \\ n_y \\ n_z \end{bmatrix} \begin{bmatrix} n_x & n_y & n_z \end{bmatrix} \quad (9)$$

## ► Proiezione

$$P = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} n_x \\ n_y \\ n_z \end{bmatrix} \begin{bmatrix} n_x & n_y & n_z \end{bmatrix} \quad (10)$$

# Coordinate omogenee

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & t_1 \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & t_2 \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & t_3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{11}x + a_{12}y + a_{13}z + t_1 \\ a_{21}x + a_{22}y + a_{23}z + t_2 \\ a_{31}x + a_{32}y + a_{33}z + t_3 \\ 1 \end{bmatrix}$$



# Il FranzPlot in breve

FranzPlot nasce come strumento software specificamente come supporto per la didattica di questo corso.

- ▶ È in grado di rappresentare attraverso un rendering superfici e curve parametriche.
- ▶ La creazione e la trasformazione degli oggetti rappresentati avviene attraverso la produzione di diagrammi (grafi).
- ▶ Ogni elemento del grafo ha una funzione specifica ed usualmente è legato ad uno o più elementi aggiuntivi.
- ▶ FranzPlot è al momento disponibile come eseguibile per Windows su Beep nella cartella FranzPlot-DCS.

# Come avviare FranzPlot

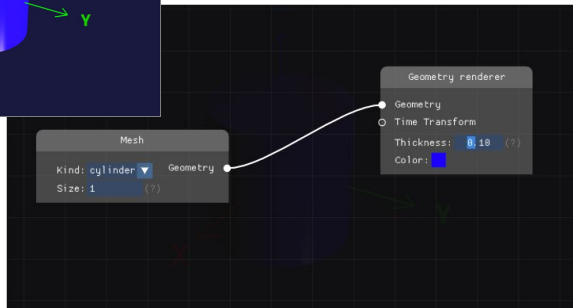
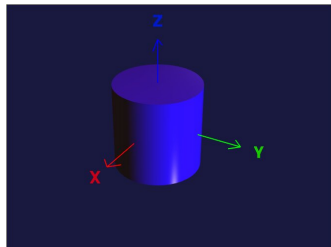
- ▶ Una volta scaricato l'eseguibile `franzplot.exe` e spostato nella cartella dove si intende lavorare (possibilmente sul disco locale - nei computer del laboratorio informatico è usualmente indicato con `Z:`), è possibile eseguirlo normalmente per avviare il programma.
- ▶ Nel caso si presentassero problemi di visualizzazione, potrebbe rivelarsi necessario scaricare dalla stessa cartella BeeP anche il file `launcher.bat` ed eseguirlo.

# Esercizio 1: prendere familiarità con FranzPlot

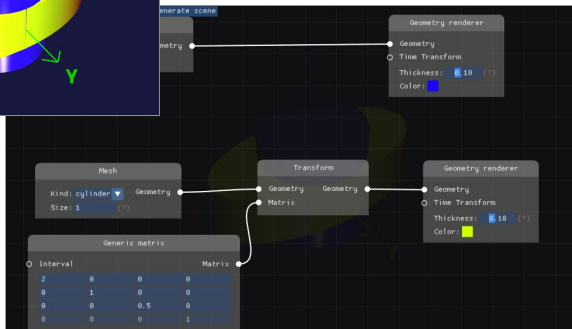
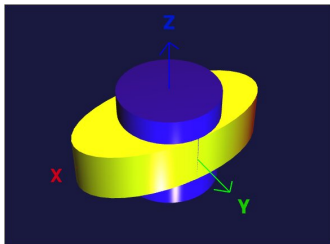
FranzPlot ha a disposizione una piccola libreria di figure geometriche primitive, figure solide già costruite, accessibile attraverso il menu: Geometries  $\rightarrow$  Primitive.

- ▶ Disegnare un cilindro con asse parallelo a  $z$  ed altezza 1.
  - ▶ *Elementi da utilizzare:* Geometries  $\rightarrow$  Primitives, Geometry Renderer.
- ▶ Effettuare uno scaling con  $S_x = 2$ ,  $S_y = 1$ ,  $S_z = 0.5$ .
  - ▶ *Elementi aggiuntivi da utilizzare:* Transformations  $\rightarrow$  Generic Matrix e Transformations  $\rightarrow$  Transform

# Esercizio 1 - i



# Esercizio 1 - ii



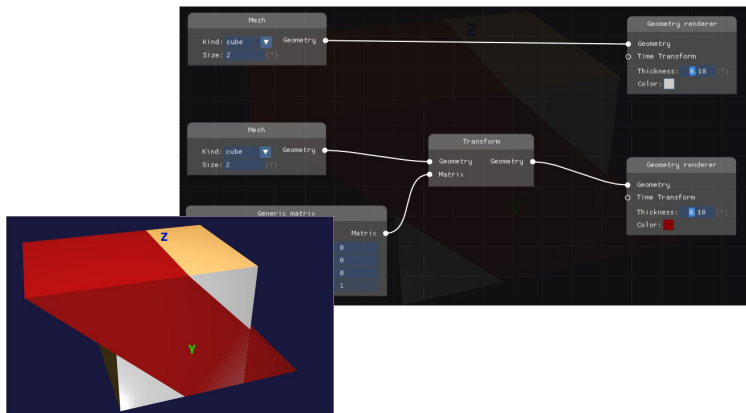
## Esercizio 2: Identificare una trasformazione

- ▶ Disegnare un cubo centrato sull'origine, con lati di misura 2 (notare che nella primitiva è possibile fissare un parametro che influenza la dimensione dell'oggetto).
- ▶ Applicare al cubo la seguente matrice:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

- ▶ Di che trasformazione si tratta? Qual'è il volume del cubo deformato?

# Esercizio 2 - i

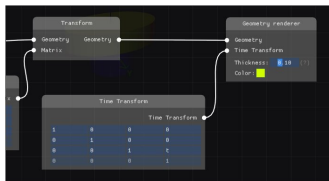


## Esercizio 3: Trasformazioni tempo dipendenti con FranzPlot

- Riprendendo il grafo dell'Es.1, aggiungere al cilindro deformato una trasformazione nel tempo del tipo:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & t \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

- Utilizzare l'elemento Transformations → Time Transform  
*Attenzione: l'uso della lettera t per indicare la variabile temporale in questa matrice è mandatoria.*





## Esercizio 4 - Riflessione

- ▶ Creare un oggetto 'dado' utilizzando il comando Primitive, con fattore di scala 0.5.
- ▶ Traslare il centro dell'oggetto in  $\langle 2, 1, 0 \rangle$  (combinando gli elementi Transformations  $\rightarrow$  Translation Matrix e Vector).
- ▶ Riflettere l'oggetto rispetto al piano con normale  $\mathbf{N} = [1, 1, 0]^T$ .
- ▶ Rappresentare il piano di riflessione.

## Esercizio 4 - i - La matrice di trasformazione

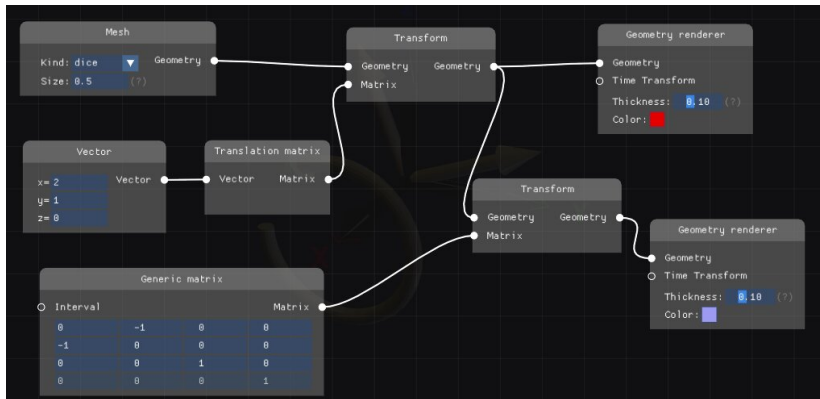
Come prima cosa, occorre normalizzare **N**.

$$\sqrt{\mathbf{N} \cdot \mathbf{N}} = \sqrt{N_x^2 + N_y^2 + N_z^2} = \frac{\sqrt{2}}{2}$$

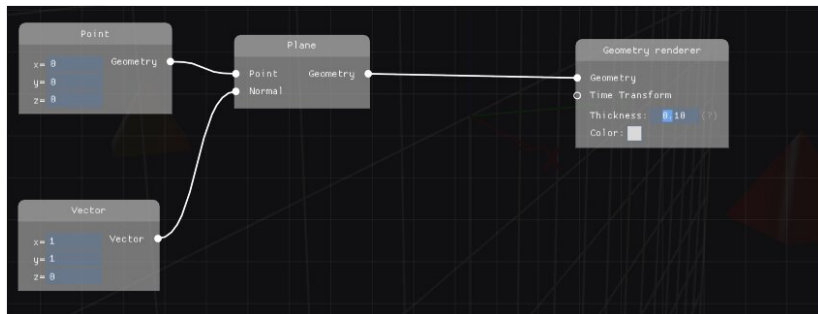
Applicando la formula per la trasformazione di 'proiezione':

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} - 2 \left( \frac{\sqrt{2}}{2} \right)^2 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} [1 \quad 1 \quad 0] = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$
$$= \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

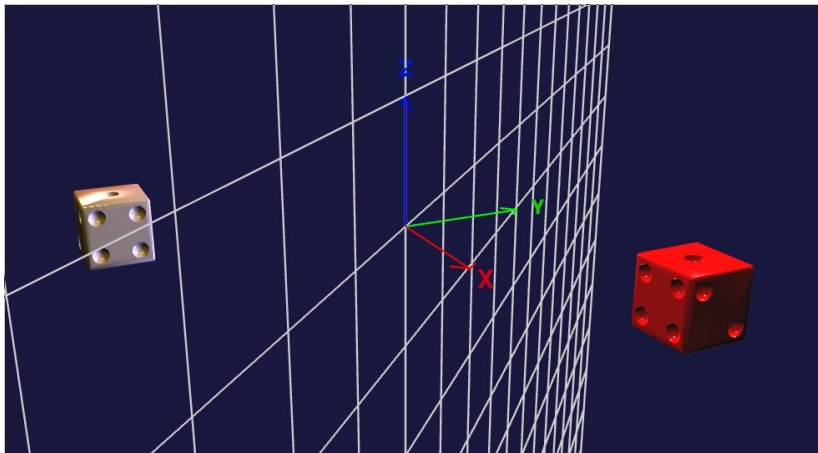
## Esercizio 4 - ii - L'oggetto riflesso



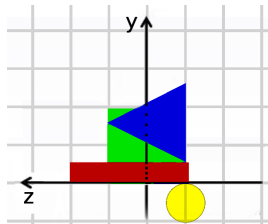
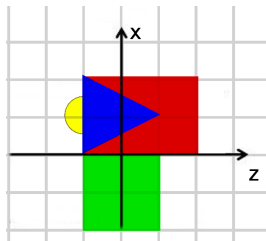
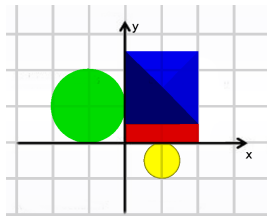
## Esercizio 4 - iii - Il piano



## Esercizio 4 - iv



## Per Casa: Proiezioni ortogonali



Creare un'organizzazione di oggetti le cui proiezioni sui piani cartesiani riproducono le figure sovrastanti.