Подгонка полиномиальной кривой и Матричные преобразования.

Кейела Патачона 11 декабря, 2021, Москва, Россия

Российский Университет Дружбы Народов

Цели и задачи

Цель лабораторной работы

Ознакомление с некоторыми операциями в среде Octave для решения таких задач, как подгонка полиномиальной кривой, матричных преобразований, вращений, отражений и дилатаций.

Выполнение лабораторной

работы

Подгонка полиномиальной кривой

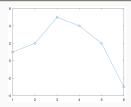


Figure 1: Подгонка полиномиальной кривой 01

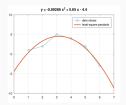


Figure 2: Подгонка полиномиальной кривой 02

Подгонка полиномиальной кривой

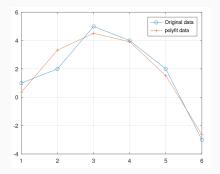


Figure 3: Подгонка полиномиальной кривой 03

Матричные преобразования

```
>> D = [1 1 3 3 2 1 3; 2 0 0 2 3 2 2]

D =

1 1 3 3 2 1 3
2 0 0 2 3 2 2

>> x = D(1, :)
x =

1 1 3 3 2 1 3

>> y = D(2, :)
y =

2 0 0 2 3 2 2

>> plot(x, y)
```

Figure 4: Матричные преобразования код

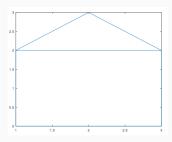


Figure 5: Матричные преобразования граф

Вращение

```
2 1 - (DECEMBER) - MERIDERRI() RECEMBER() DECEMBER()
2 - LIBERT - L-COMMENT
2 - LIBERT - LIBERT
```

Figure 6: Вращение код 02

```
>> theta2 = 255*pi/180
theta2 = 4,4506
>> theta2 = 225*p1/180
theta2 = 3,9270
>> R2 = [cos(theta2) -sin(theta2); sin(theta2) cos(theta2)]
 -0.7071 0.7071
>> RD2 = R2*D
  0.7071 -0.7071 -2.1213 -0.7071 0.7071 0.7071 -0.7071
 -2,1213 -0,7071 -2,1213 -3,5355 -3,5355 -2,1213 -3,5355
>> x2 = RD2(1.:)
  0.7071 -0.7071 -2.1213 -0.7071 0.7071 0.7071 -0.7071
>> y2 = RD2(2,1)
 -2.1213 -0.7071 -2.1213 -3.5355 -3.5355 -2.1213 -3.5355
>> plot(x,y,'bo-',x1,y1,'ro-',x2,y2,'qo-')
>> axis([-4 4 -4 4], 'equal');
>> grid on
>> legend('Original', 'Rotated 90 degrees', 'Rotated 225 degrees')
```

Figure 7: Вращение код 03

Вращение

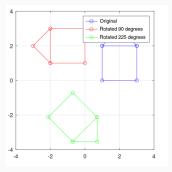
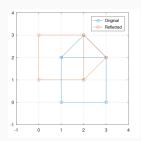


Figure 8: Вращение граф

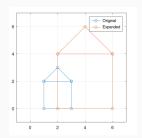
Отражение

Figure 9: Отражение код



Дилатация

Figure 11: Дилатация код



Выводы

Результаты выполнения лабораторной работы

В ходе выполнения данной работы я ознакомился с некоторыми операциями в среде Octave для решения таких задач, как подгонка полиномиальной кривой, матричных преобразованийЖ: вращений, отражений и дилатаций.