

Definir parámetros de la transformación


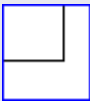


Imágenes

Trans. geométricas

Parámetros

- Se proporcionan dos formas distintas para definir los parámetros de la transformación:

1. Usando una **matriz de transformación**.

Transformación Afín	Ejemplo	Matriz de transformación	
Traslación		$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ t_x & t_y & 1 \end{bmatrix}$	t_x especifica el desplazamiento sobre el eje X t_y especifica el desplazamiento sobre el eje Y
Escalado		$\begin{bmatrix} s_x & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$	s_x especifica el factor de escala sobre el eje X s_y especifica el factor de escala sobre el eje Y
Sesgado		$\begin{bmatrix} 0 & sh_y & 0 \\ sh_x & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$	sh_x especifica el factor de sesgado sobre el eje X sh_y especifica el factor de sesgado sobre el eje Y
Rotación		$\begin{bmatrix} \cos(q) & \sin(q) & 0 \\ -\sin(q) & \cos(q) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$	q especifica el ángulo de rotación

2. Usando un **conjunto de puntos**.

- Se elige un conjunto de puntos en la imagen original y cómo queremos que queden en la imagen destino. Para transformaciones afines se deben indicar tres puntos no coplanares.

