

# Computergrafik

## Übungsblatt 7

### Aufgabe 1 Invertierung der Perspektivischen Projektion

Aus der Vorlesung wissen wir, dass

$$\mathbf{P} = \mathbf{M}_O \cdot \mathbf{M}_P$$

$$\text{mit } \mathbf{M}_O = \mathbf{S}_{\frac{2}{r-l}, \frac{2}{f-n}, -\frac{2}{f-n}} \cdot \mathbf{T}_{-\frac{1}{2}(r+l), -\frac{1}{2}(t+b), \frac{1}{2}(f+n)} \text{ und } \mathbf{M}_P = \begin{bmatrix} -n & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -n & 0 & 0 \\ 0 & 0 & n+f & -nf \\ 0 & 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}.$$

Wie lautet die inverse Matrix  $\mathbf{P}^{-1}$ ?

*Hinweis:* Sie müssen die Inversen nicht kompliziert mittels der allgemeinen Formel zur Invertierung von 4x4 Matrizen verwenden. Nutzen Sie aus, dass

- die Inversen der Skalierung von  $\mathbf{S}_{\frac{2}{r-l}, \frac{2}{f-n}, -\frac{2}{f-n}}$  und der Translation  $\mathbf{T}_{-\frac{1}{2}(r+l), -\frac{1}{2}(t+b), \frac{1}{2}(f+n)}$  relative leicht bestimmt werden können,
- $\mathbf{P}^{-1}$  mittels Falk-Schema und der Tatsache, dass  $\mathbf{P}^{-1} \cdot \mathbf{P} = \mathbf{Id}$  ausgeknobelt werden kann
- allgemein für Matrizen gilt:  $(\mathbf{A} \cdot \mathbf{B})^{-1} = \mathbf{B}^{-1} \cdot \mathbf{A}^{-1}$ .

### Aufgabe 2 Verkehrte Linie

Die Projektion von dem View-Space-Koordinatensystem in das Eye-Space-Koordinatensystem lautet

$$\begin{bmatrix} e_x \\ e_y \\ e_z \\ 1 \end{bmatrix} = H(\mathbf{M}_P \cdot \vec{v}) = H \left( \begin{bmatrix} -n & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -n & 0 & 0 \\ 0 & 0 & n+f & -nf \\ 0 & 0 & -1 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} v_x \\ v_y \\ v_z \\ 1 \end{bmatrix} \right).$$

- Wie lautet die Matrix  $\mathbf{M}_P$  mit den folgenden Parameter:  $n = -2, f = -7$ ?
- Transformieren Sie die Punkte  $\vec{a} = [0, \frac{3}{2}, -3, 1]^T, \vec{b} = [0, 5, -5, 1]^T, \vec{c} = [0, -3, 3, 1]^T$  vom View-Space-Koordinatensystem das Eye-Space-Koordinatensystem.
- Wo liegen die Linien  $(\vec{a}, \vec{b})$  und  $(\vec{a}, \vec{c})$  vor der Projektion im View-Space-Koordinatensystem? Fertigen Sie eine Skizze an!  
*Hinweise:* Es reicht eine 2D Skizze anzufertigen. Dabei wird  $v_z$  auf die horizontale Achse,  $v_y$  auf die vertikale Achse angetragen wird (wie in der Vorlesung).
- Wo liegen die Linien  $(\vec{a}, \vec{b})$  und  $(\vec{a}, \vec{c})$  nach der Projektion auf der Near-Plane?  
*Hinweis:* Nicht die Normalisierungstransformation mit ausführen.
- Was stimmt mit der Projektion der Linie  $(\vec{a}, \vec{c})$  nicht? Wo sollte die Projektion eigentlich auf der Near-Plane liegen?