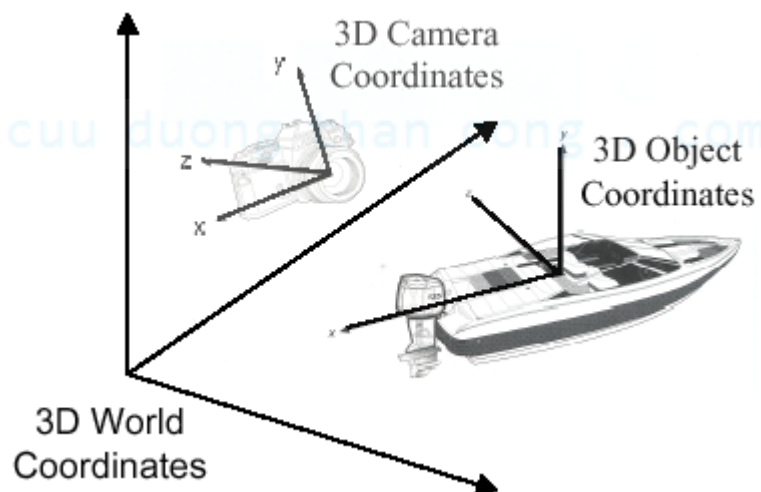


VIEWING TRANSFORMATIONS

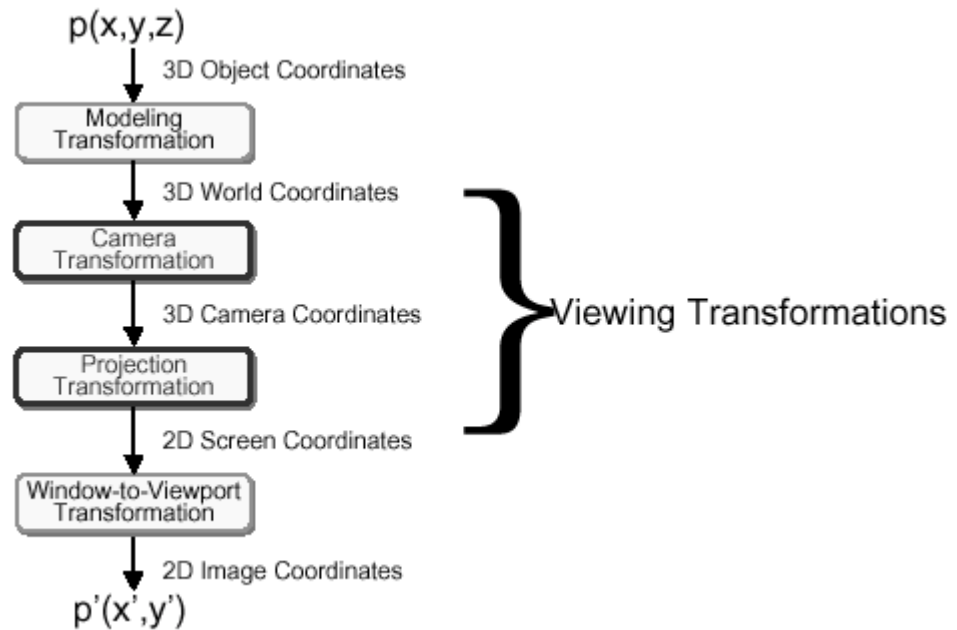


Đã nhậ

- Sau công ñoại modeling transformation, tất cả các ñối tượng ñều ñặt trong cùng một hệ tọa ñối chung (world coordinates).
- Bỏ qua công ñoại trivial rejection và illumination, chúng ta sẽ xem xét công ñoại biến ñổi vào không gian quan sát (view transformation). Mục đích của công ñoại này là chuyển ñối các ñối tượng vào hệ tọa ñối quan sát (eye coordinates hay 3D camera coordinates)

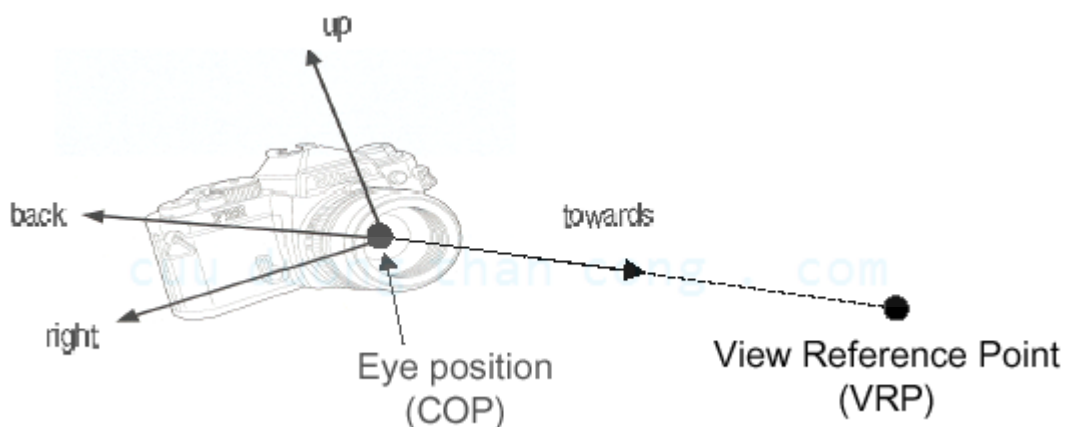


Quy trình hiển thị



Camera

- Các tham số của Camera
 - ◆ Vị trí mắt nhìn (x, y, z)
 - ◆ Hướng nhìn (towards vector, up vector)
 - ◆ Vùng quan sát



Camera Transformation



- Trong cảnh trên, góc toạ của world space rất gần với trục z hướng lên vì qua tâm của bình trà. Nếu thuận tiện, trục x và y nối với chọn song song với các bức tường (chủ yếu các viên gạch trên nền nhà). Với hệ toạ này, ghe và bình trà rất dễ dàng biểu diễn.
- Bước tiếp theo, ta cần mô tả ảnh của mô hình ta đang mong muốn diễn tại Công việc này sẽ dễ dàng hơn nhiều nếu góc toạ của trục z với trục z quan sát (trục của mắt hay camera). (Xem hình bên dưới)



- Ta coi thể nhất nớc nều nay nh vào các phép biến đổi tịnh tiến và quay (*rigid body transformations*). Trước tiên, ta cần thực hiện phép quay để cho 2 trục tọa độ (world và camera) cùng phương.



- Sau đó ta thực hiện phép tịnh tiến để đưa gốc tọa độ của world space về trùng với gốc tọa độ của eye space.



- Tại sao ta lại quay trước rồi mới tịnh tiến ? Ta có thể thực hiện theo một cách khác không ?
- Cách tiếp cận với trình bày không nớc trước quan và sẽ gây không ít khó khăn khi ta muốn giao tiếp với người dùng trong một hệ xử lý nh 3 chiều. Ta có thể tiếp cận theo một cách khác.

- Thay cho việc xác định một hệ tọa độ quan sát mong muốn bằng 1 phép quay và 1 phép tịnh tiến hệ tọa độ gốc ta có thể sử dụng phương pháp sau:

New Camera Transformation

- Trước tiên, ta xác định vị trí mắt camera (hoặc vị trí quan sát) trong không gian gốc. Ta gọi nó là vị trí mắt (*eye point*). Sau đó ta xác định một vị trí trong cảnh (scene) mà ta muốn nó sẽ xuất hiện ở trung tâm của cửa sổ nhìn. Ta gọi điểm này là điểm nhìn (*look-at point*). Tiếp theo ta xác định 1 vector dùng để chỉ hướng đi lên của ảnh tính từ **look-at point**. Ta gọi nó là vector hướng lên (*up-vector*).



- Cách biểu diễn trên rất tối nhiên. Ta có thể sử dụng cách biểu diễn này để mô tả một quá trình của camera bằng cách thay đổi vị trí eye-point con look-at point và up-vector không đổi. Hoặc ta có thể quét camera từ một tổng này đến một tổng khác trên ảnh bằng cách thay đổi look-at point.

- Bây giờ chúng ta sẽ xem xét, với mỗi tài trên, ta sẽ xây dựng một phép biến đổi từ hệ tọa độ thế sang hệ tọa độ quan sát nhờ thế này.
- Trước tiên, ta sẽ xác định phần quay của camera transformation (V).
- Ta có thể xác định vector I có phương trùng với tia nhìn theo công thức:

$$\begin{bmatrix} I_x \\ I_y \\ I_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \text{lookat}_x \\ \text{lookat}_y \\ \text{lookat}_z \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} \text{eye}_x \\ \text{eye}_y \\ \text{eye}_z \end{bmatrix}$$

- Chuẩn hóa vector I ta được vector I_0 :

$$\vec{I}_0 = \frac{I}{\sqrt{I_x^2 + I_y^2 + I_z^2}}$$

- Ta có thể dễ dàng thấy rằng, phép biến đổi V mà ta đang xây dựng sẽ chuyển I_0 thành vector $[0, 0, -1]$ (Tại sao?).

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & -1 \end{bmatrix} = I_0 V$$

- Ta còn có thể xác định một vector khác. Nó là vector r là tích hữu hướng của vector I và up-vector:

$$\vec{r} = \vec{I} \times \vec{up}$$

- Sau phép biến đổi V , r_0 (vector r đã được chuẩn hóa) sẽ biến thành vector $[1, 0, 0]$.

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} = \vec{r}_0 V$$

trong đó

$$\vec{r}_0 = \frac{\vec{r}}{\sqrt{r_x^2 + r_y^2 + r_z^2}}$$

- Cuối cùng, ta có thể xác định vector cô sinit thứ 3, vector u vuông góc với 2 vector r và l :

$$\vec{u} = \vec{r} \times \vec{l}$$

- Vector này, sau khi được chuẩn hóa (thành vector u_0), sẽ biến thành vector $[0, 1, 0]$ bởi V .

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} = \vec{u}_0 V$$

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} = \frac{\vec{u}}{\sqrt{u_x^2 + u_y^2 + u_z^2}} V$$

- Tổng hợp các kết quả trên ta có:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \vec{r}_0 \\ \vec{u}_0 \\ -\vec{l}_0 \end{bmatrix} V$$

$V^{-1} = V^T$ nếu V là ma trận trực chuẩn

- $$V = \left[\begin{array}{cc} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{array} \right]$$

$$\mathbf{V}_{\text{rotate}} = \begin{bmatrix} \mathbf{r}_0 & \mathbf{u}_0 & -\mathbf{l}_0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} r_x^0 & u_x^0 & -l_x^0 \\ r_y^0 & u_y^0 & -l_y^0 \\ r_z^0 & u_z^0 & -l_z^0 \end{bmatrix}$$

- $$[r_{11} \quad \dots \quad 1]$$

$$\begin{bmatrix} x-eye_x & y-eye_y & z-eye_z \end{bmatrix} \begin{bmatrix} r_x & u_x & -l_x \\ r_y & u_y & -l_y \\ r_z & u_z & -l_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x' & y' & z' \end{bmatrix}$$

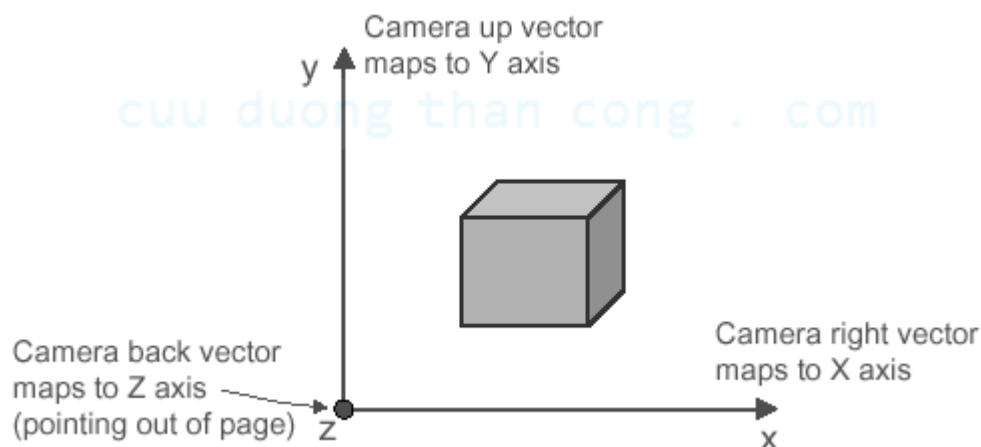
- Phương trình trên có thể viết lại như sau:

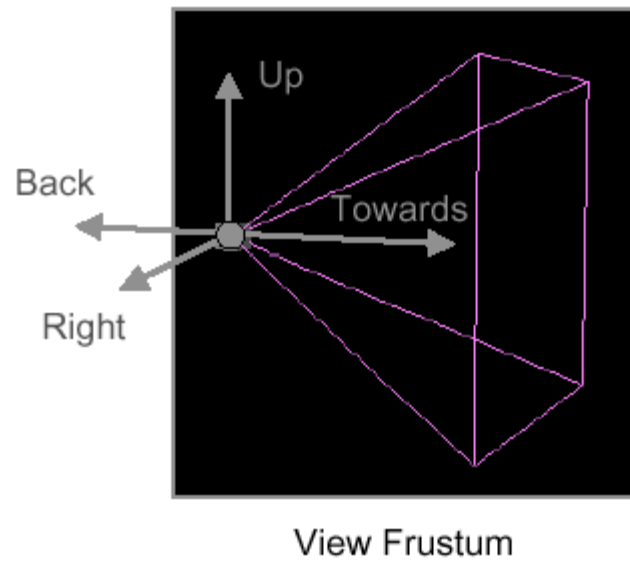
$$[x' \ y' \ z'] = [x \ y \ z] \begin{bmatrix} r_x & u_x & -l_x \\ r_y & u_y & -l_y \\ r_z & u_z & -l_z \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} eye_x & eye_y & eye_z \end{bmatrix} \begin{bmatrix} r_x & u_x & -l_x \\ r_y & u_y & -l_y \\ r_z & u_z & -l_z \end{bmatrix}$$

- Cuối cùng, ta có thể chuyển phép biến đổi sang dạng biểu diễn trong hệ tọa độ thuần nhất. Nội chính là công thức cuối cùng của V:

$$[x' \ y' \ z' \ 1] = [x \ y \ z \ 1] \begin{bmatrix} r_x & u_x & -l_x & 0 \\ r_y & u_y & -l_y & 0 \\ r_z & u_z & -l_z & 0 \\ -r_0 \cdot eye & -u_0 \cdot eye & l_0 \cdot eye & 1 \end{bmatrix}$$

- Như vậy, ta có mối quan hệ giữa hệ tọa độ thuần nhất và hệ tọa độ thế giới như sau:





cuu duong than cong . com

cuu duong than cong . com