



**UFABC**

**Computação Gráfica**

**André Brandão**

# Aula 04

## Matrizes de transformação

# Sumário

- Transformações 2D
  - Escala
  - Cisalhamento
  - Rotação
  - Reflexão
- Transformações 3D
- Translação

# Sumário

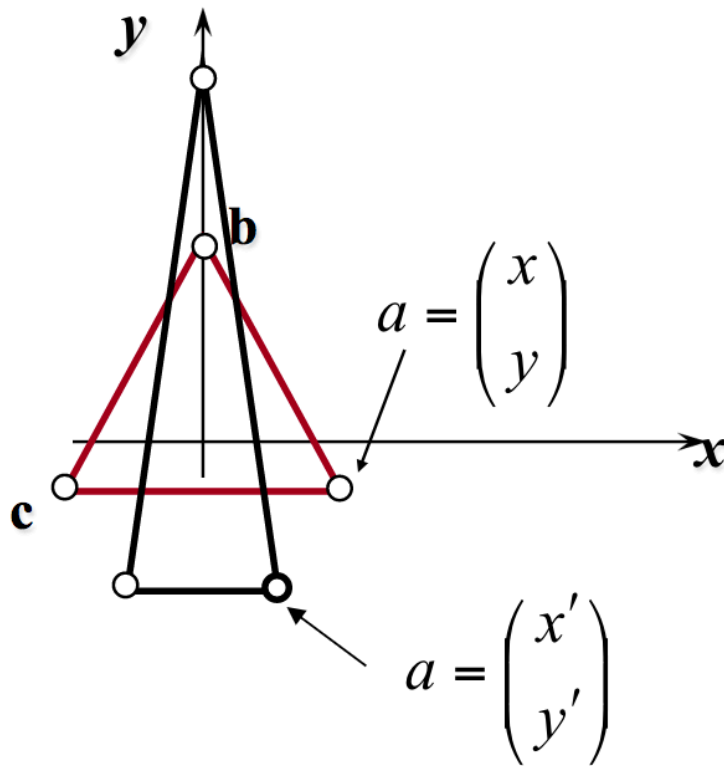
- Transformações 2D
  - Escala
  - Cisalhamento
  - Rotação
  - Reflexão
- Transformações 3D
- Translação

# Escala

$$Scale(s_x, s_y) = \begin{pmatrix} s_x & 0 \\ 0 & s_y \end{pmatrix} \quad S^{-1} = \begin{pmatrix} s_x^{-1} & 0 \\ 0 & s_y^{-1} \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} s_x & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 \\ 0 & 0 & s_z \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} s_x x \\ s_y y \\ s_z z \end{pmatrix}$$

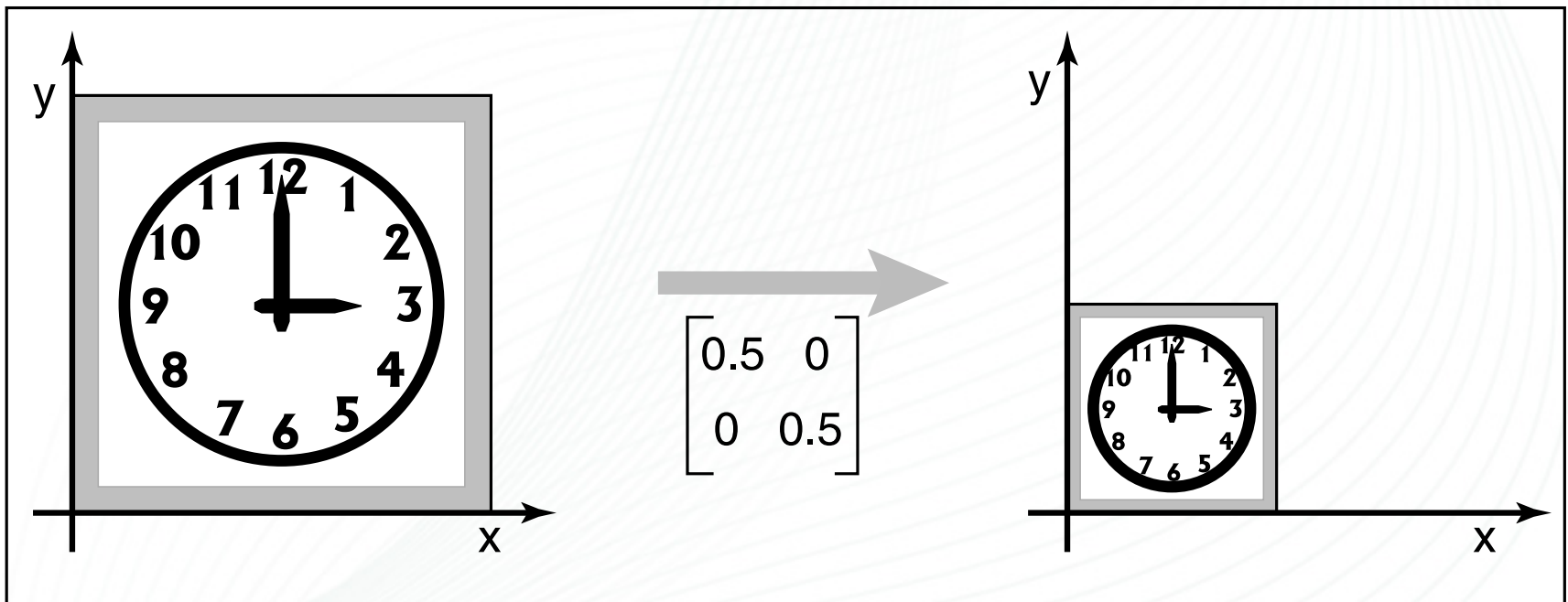
# Escala



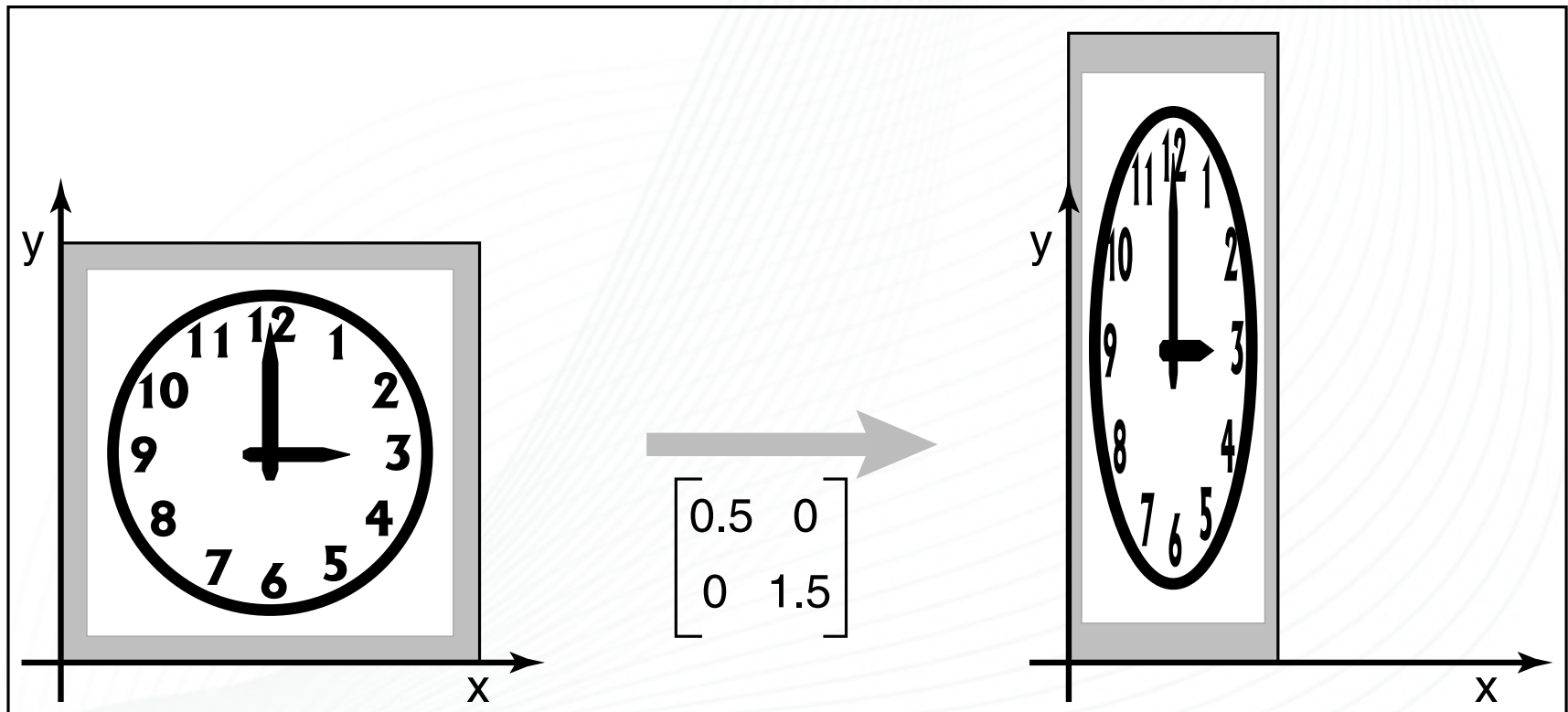
*Redução ( $0 < s_x < 1$ ),  
Aumento ( $s_y > 1$ )*

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} s_x \cdot x \\ s_y \cdot y \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} s_x & 0 \\ 0 & s_y \end{bmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

# Escala



# Escala



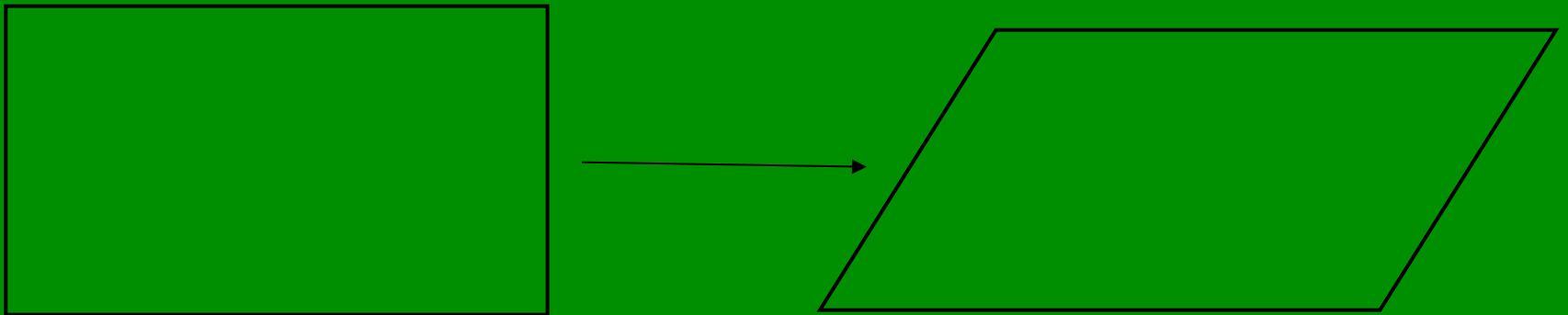


# Sumário

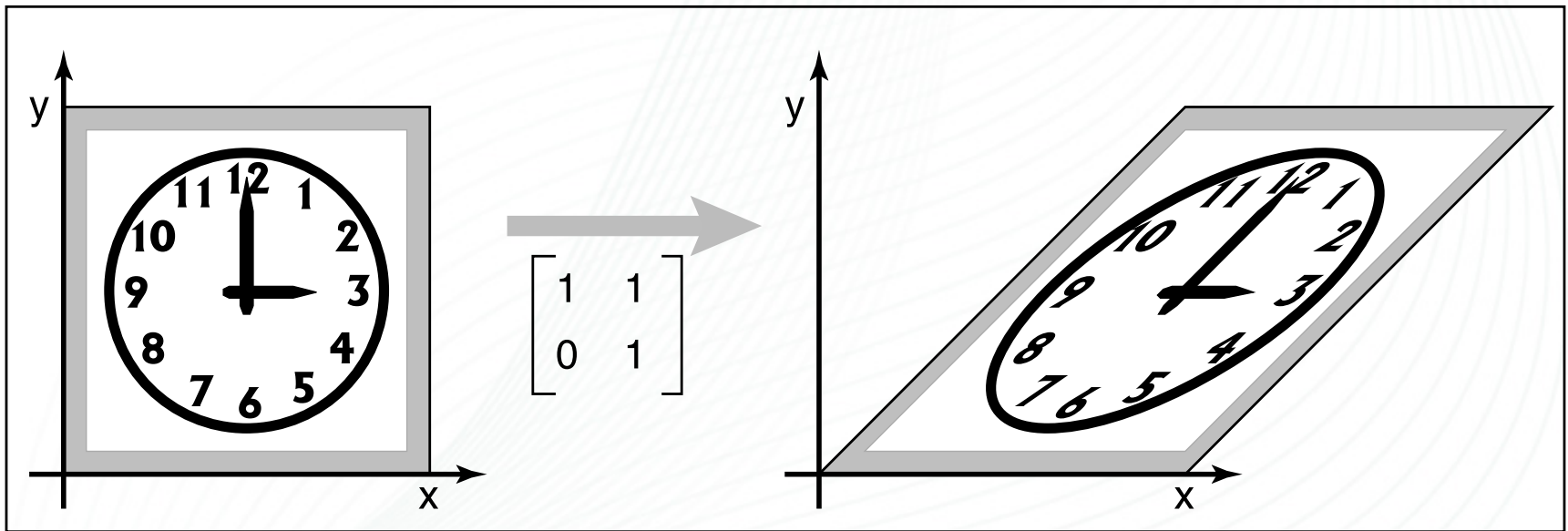
- Transformações 2D
  - ~~Escala~~
  - Cisalhamento
  - Rotação
  - Reflexão
- Transformações 3D
- Translação

# Cisalhamento (*Shear*)

$$\textit{Shear} = \begin{pmatrix} 1 & a \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad S^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & -a \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$



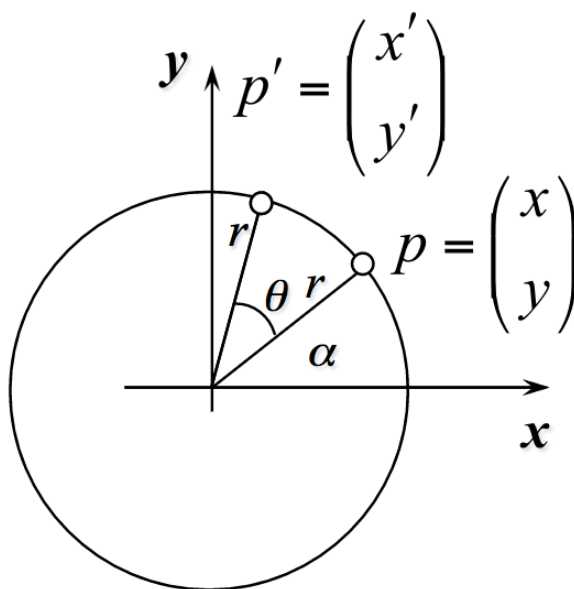
# Cisalhamento (*Shear*)



# Sumário

- Transformações 2D
  - ~~Escala~~
  - ~~Cisalhamento~~
  - Rotação
  - Reflexão
- Transformações 3D
- Translação

# Rotação



$$x = r \cos \alpha$$

$$y = r \sin \alpha$$

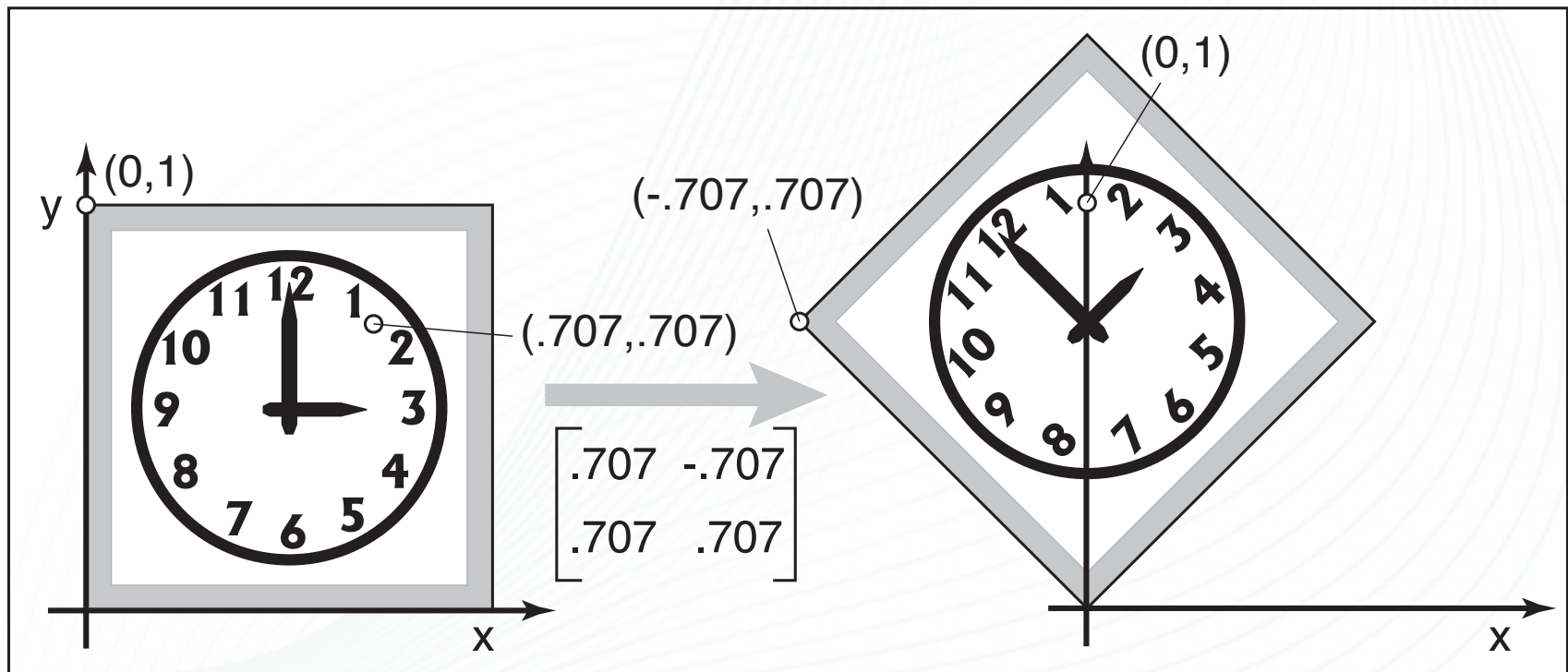
$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} r \cos(\alpha + \theta) \\ r \sin(\alpha + \theta) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} r \cos \alpha \cdot \cos \theta - r \sin \alpha \sin \theta \\ r \sin \alpha \cdot \cos \theta + r \cos \alpha \cdot \sin \theta \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \cos \theta - y \sin \theta \\ x \sin \theta + y \cos \theta \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

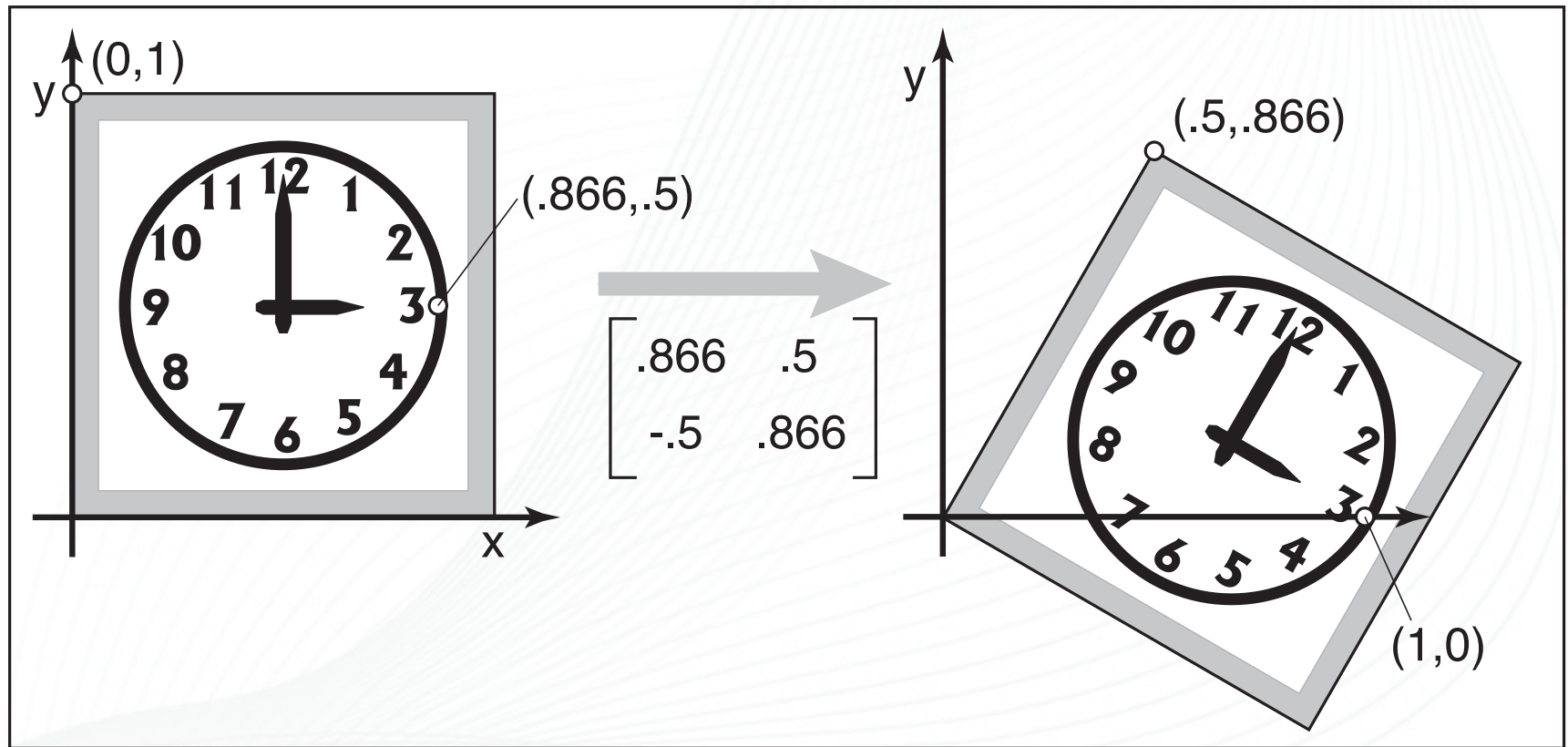
# Rotação

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

# Exemplo: Rotação de $\pi/4$



# Exemplo: rotação de $-30^\circ$

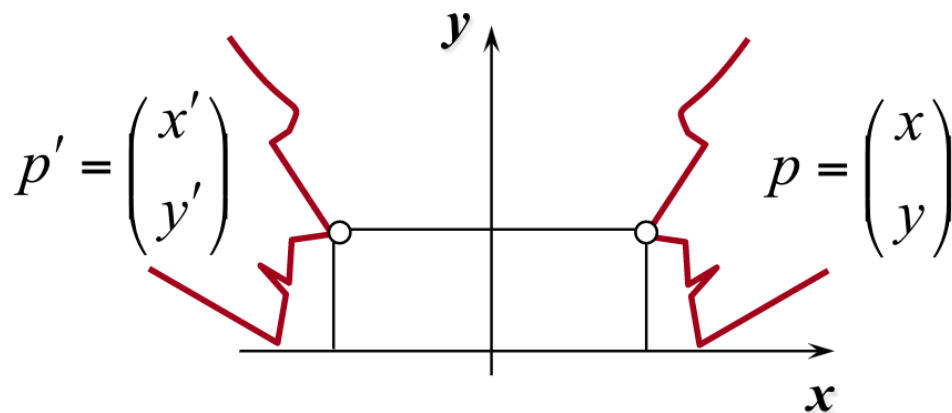




# Sumário

- Transformações 2D
  - ~~Escala~~
  - ~~Cisalhamento~~
  - ~~Rotação~~
  - Reflexão
- Transformações 3D
- Translação

# Reflexão (eixo y)

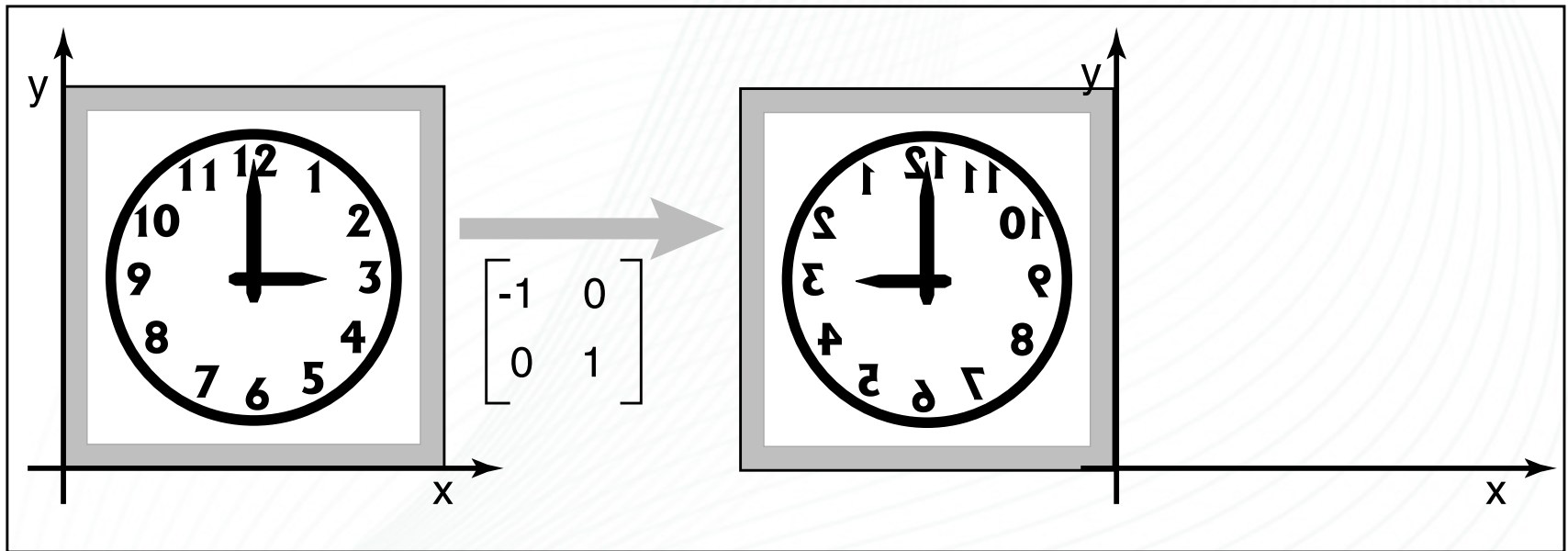


$$\begin{aligned}x' &= -1.x \\ y' &= y\end{aligned}$$

Espelhamento em  
relação ao eixo y

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -x \\ y \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

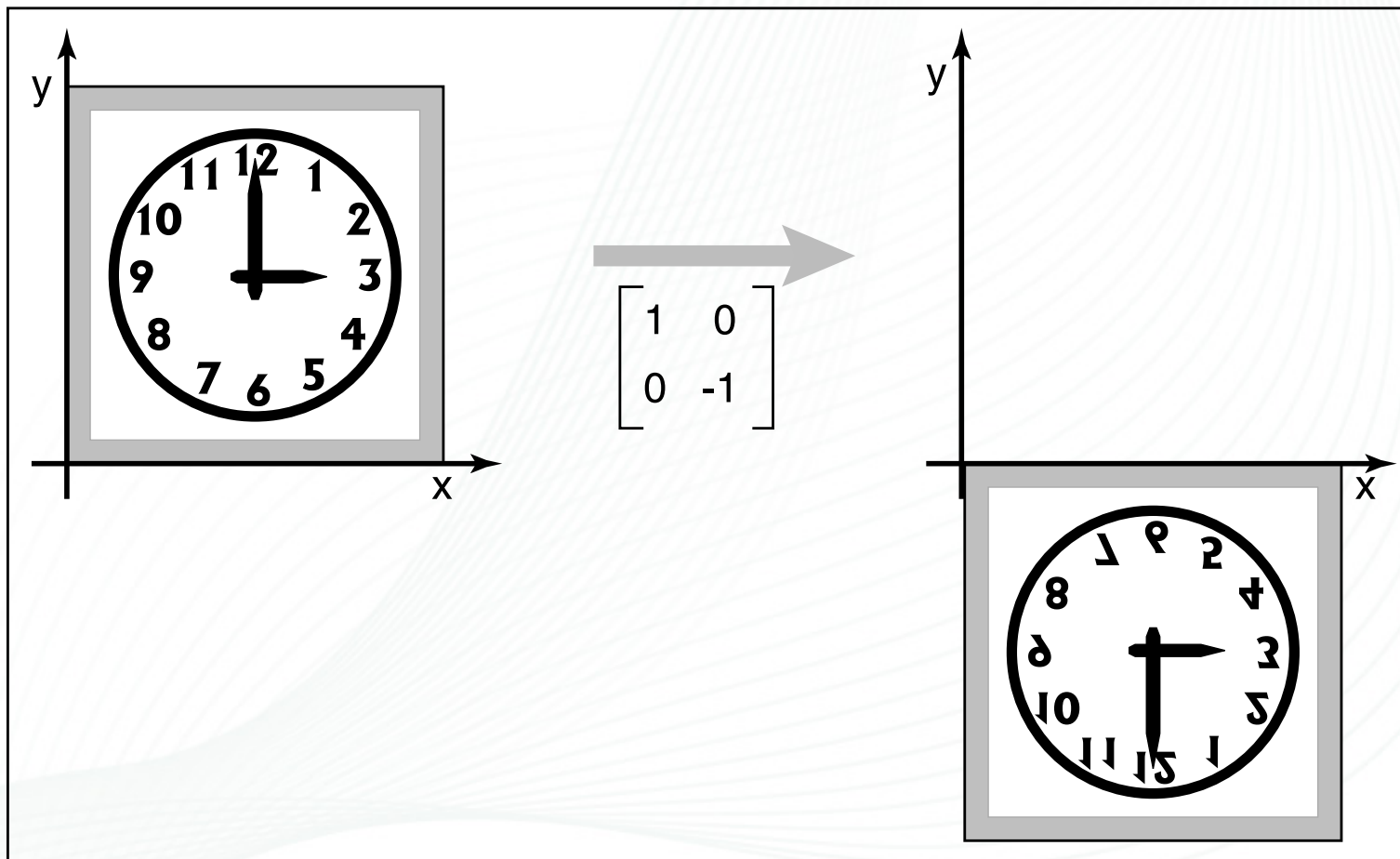
# Reflexão (eixo y)



## Reflexão (eixo x)

$$\text{reflect-}x = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$$

# Reflexão (eixo x)

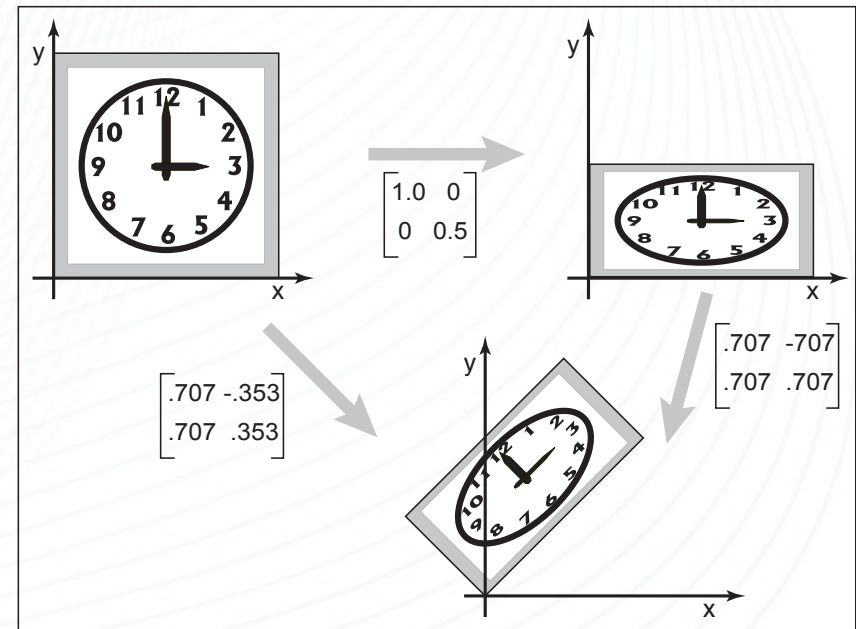


# Composição

- É comum aplicar diversas transformações a um elemento, em Computação Gráfica.
- Exemplo:
  - Aplicar uma escala  $S$  e, então, uma rotação  $R$  em um vetor  $v_1$ .
  - Primeiro,  $v_2 = S * v_1$ ,
  - Então,  $v_3 = R * v_2$
  - Outra forma de escrever:  $v_3 = R * (S * v_1)$

# Composição

- Portanto, ao invés de se realizar duas multiplicações, a matriz de resultante das operações poderia multiplicar o objeto, diretamente.
- Exemplo: diminuir a altura do objeto pela metade e, então, rotacioná-lo em 45 graus.



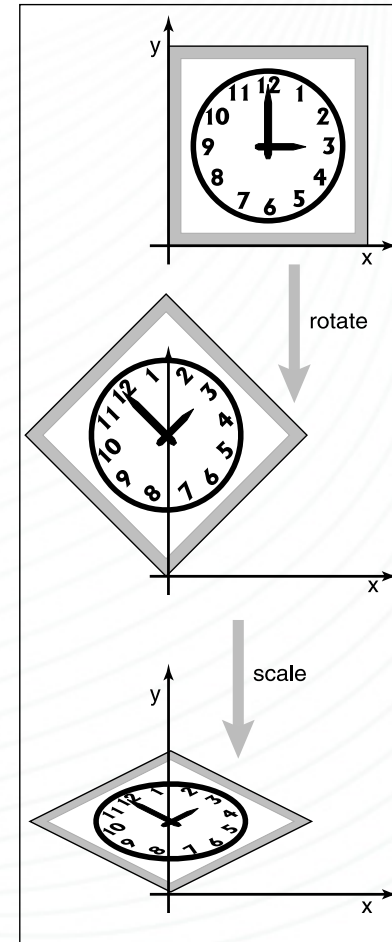
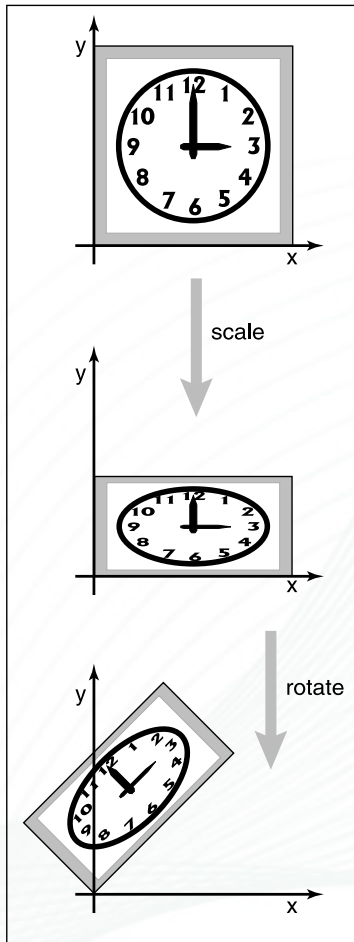
# Composição

- Lembre-se que, pela propriedade da multiplicação de matrizes, a ordem das operações importa, no resultado final.

$$A*B \neq B*A$$



# Composição



# Sumário

- ~~Transformações 2D~~
  - Escala
  - Cisalhamento
  - Rotação
  - Reflexão
- Transformações 3D
- Translação

# Transformações 3D

- As transformações básicas;
  - Escala,
  - Cisalhamento,
  - Rotação,
  - Reflexão,

São extensões das transformações 2D.

# Escala

$$\text{scale}(s_x, s_y, s_z) = \begin{bmatrix} s_x & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 \\ 0 & 0 & s_z \end{bmatrix}$$

# Rotação no eixo z

$$\text{rotate-z}(\phi) = \begin{bmatrix} \cos \phi & -\sin \phi & 0 \\ \sin \phi & \cos \phi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

# Rotação no eixo x

$$\text{rotate-x}(\phi) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \phi & -\sin \phi \\ 0 & \sin \phi & \cos \phi \end{bmatrix}$$

# Rotação no eixo y

$$\text{rotate-y}(\phi) = \begin{bmatrix} \cos \phi & 0 & \sin \phi \\ 0 & 1 & 0 \\ -\sin \phi & 0 & \cos \phi \end{bmatrix}$$

# Cisalhamento em um eixo qualquer

$$\text{shear-x}(d_y, d_z) = \begin{bmatrix} 1 & d_y & d_z \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



# Sumário

- ~~Transformações 2D~~
  - Escala
  - Cisalhamento
  - Rotação
  - Reflexão
- ~~Transformações 3D~~
- Translação

# Translação

- Definida pela soma de fatores de translação  $t_x$  e  $t_y$  as coordenadas  $x$  e  $y$  do ponto. É uma soma de matrizes.

$$x' = x + T_x$$

$$y' = y + T_y$$

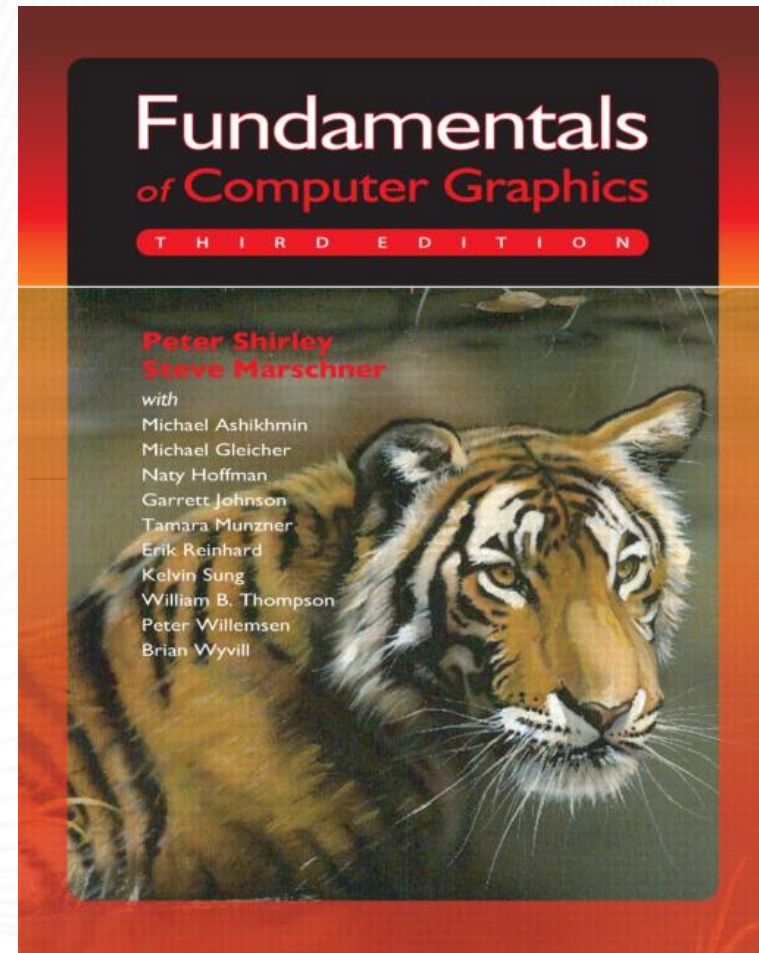
$$P' = P + T$$

$$P = \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \quad P' = \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix} \quad T = \begin{bmatrix} T_x \\ T_y \end{bmatrix} \quad P' = \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} T_x \\ T_y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x + T_x \\ y + T_y \end{bmatrix}$$

# Aula de hoje

Shirley, Peter, Michael Ashikhmin, and Steve Marschner. Fundamentals of computer graphics. CRC Press, 3<sup>rd</sup> Edition, 2009.

- **Capítulo 6**



# Fim da Aula 04

André Luiz Brandão