2차원 캐릭터의 입체화

소속

경상대학교 수학과

이름

신영민 정예진 김성윤 정재훈

목차

I. 수행 개요

Ⅱ. 수행 계획

皿. 수행 과정

IV. 결론

1. 수행 개요

• 캐릭터가 가진 산업적 가치





<출처: 헤럴드 경제, 조선 비즈>

1. 수행 개요

• 캐릭터가 가진 산업적 가치





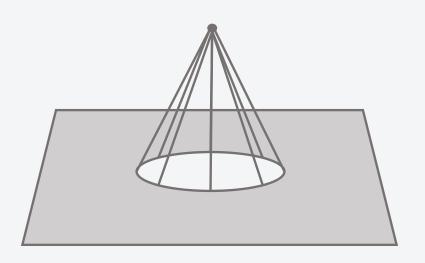
2. 수행계획



3. 수행 과정_{-수학적 내용}

• 사영

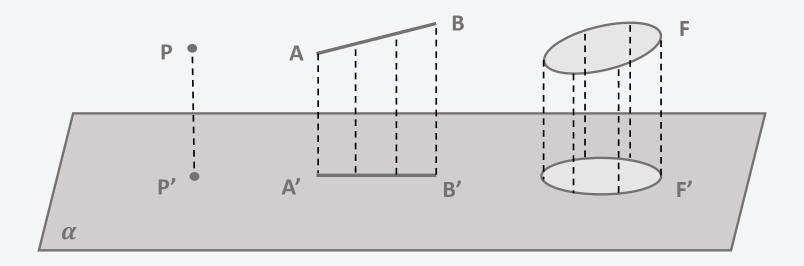
평면이나 공간 위에 있는 도형의 각 점을 평면이나 공간 위에 있지 않는 점을 잇는 직선을 긋는 것을 말합니다.



3. 수행 과정_{-수학적 내용}

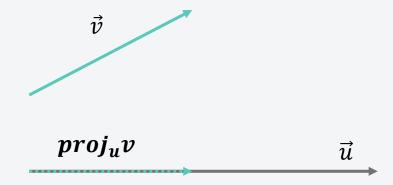
• 정사영

평면 α 밖의 점 P에서 α 에 그은 수선의 발 P'를 점 P의 평면 α 위로의 정사영이라한다. 또, 도형 F에 속하는 모든 점의 평면 α 위로의 정사영으로 이루어지는 도형 F'을 F의 α 위로의 정사영이라고 한다.



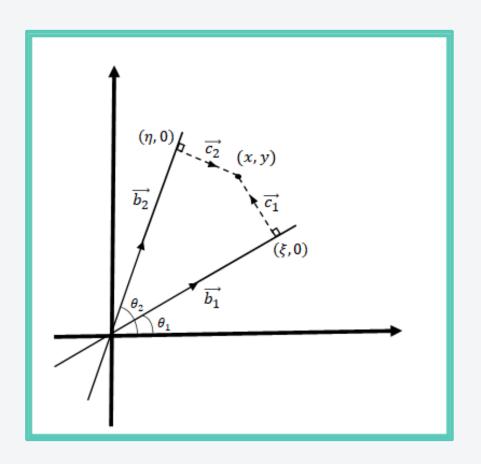
3. 수행 과정_{-수학적 내용}

• $proj_u(v)$: \vec{u} 위로의 \vec{v} 의 정사영 $proj_u(v) = \frac{\vec{u} \cdot \vec{v}}{\vec{u} \cdot \vec{u}} \vec{u}$



3. 수행 과정_{점과 직선}

• 점 $\mathbb{X} = (x, y) 를 \overrightarrow{b_1}$ 와 $\overrightarrow{b_2}$ 로의 정사영

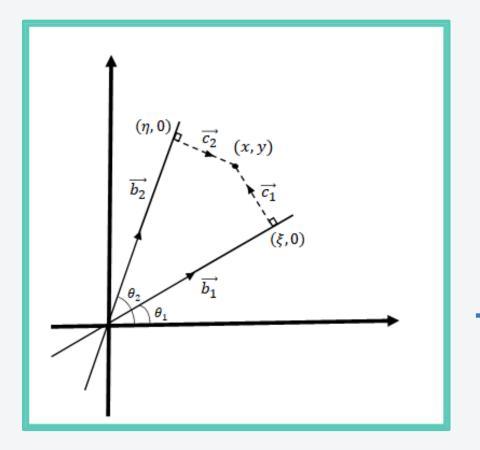


(1)
$$\left\| proj_{\overrightarrow{b_1}}(\mathbb{X}) \right\| = \xi$$

(2)
$$\left\| proj_{\overrightarrow{b_2}}(\mathbb{X}) \right\| = \eta$$

3. 수행 과정_{-점과 직선}

• 정사영한 점의 복원



$$\overrightarrow{b_1} \perp \overrightarrow{c_1}, \overrightarrow{b_1} \perp \overrightarrow{c_1}$$

$$\mathbb{X} - \xi \overrightarrow{b_1} = \overrightarrow{c_1}$$

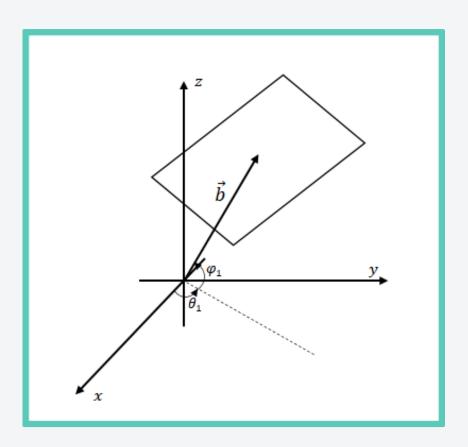
$$\mathbb{X} - \overline{\eta} \overrightarrow{b_2} = \overrightarrow{c_2}$$

$$\Rightarrow \overrightarrow{b_1} \cdot \mathbb{X} = \xi \|\overrightarrow{b_1}\|, \qquad \overrightarrow{b_2} \cdot \mathbb{X} = \eta \|\overrightarrow{b_2}\|$$

$$- - - \begin{bmatrix} \cos(\theta_1) & \sin(\theta_1) \\ \cos(\theta_2) & \sin(\theta_2) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \xi & \|\overrightarrow{b_1}\| \\ \eta & \|\overrightarrow{b_2}\| \end{bmatrix}$$

3. 수행 과정_{점과 평면}

• 점 $\mathbb{X} = (x, y)$ 를 평면으로의 정사영

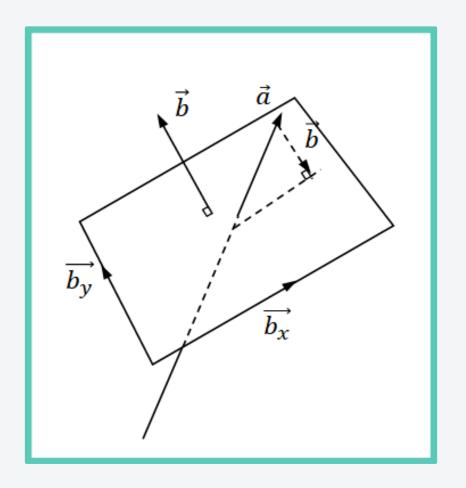


 $\vec{b} \cdot \mathbb{E} = 0 : \mathbb{E} \leftarrow \vec{b}$ 에 수직인 평면

 $\vec{b} = (\cos(\theta_1)\cos(\varphi_1), \sin(\theta_1)\cos(\varphi_1), \sin(\varphi_1))$

3. 수행 과정_{점과 평면}

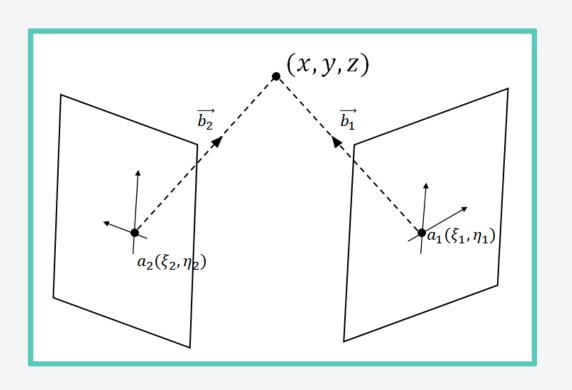
• 점 $\mathbb{X} = (x, y)$ 를 평면으로의 정사영



$$\vec{b} \cdot \mathbb{E} = 0 : \mathbb{E} \leftarrow \vec{b}$$
에 수직인 평면
$$\vec{b} = (\cos(\theta_1)\cos(\varphi_1), \sin(\theta_1)\cos(\varphi_1), \sin(\varphi_1)$$
 $\overrightarrow{b_x} = (-\sin(\theta_1 + \varphi_1), \cos(\theta_1 + \varphi_1), \cos(\varphi_1))$ $\overrightarrow{b_y} = \vec{b} \times \overrightarrow{b_x}$

3. 수행 과정_{-점과 평면}

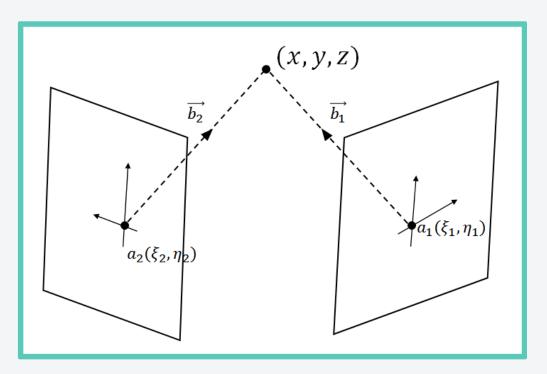
• 정사영한 점의 복원



(2-
$$x$$
) $\|proj_{\overrightarrow{b_2^x}}(X)\| = \xi_2$

3. 수행 과정_{점과 평면}

• 정사영한 점의 복원



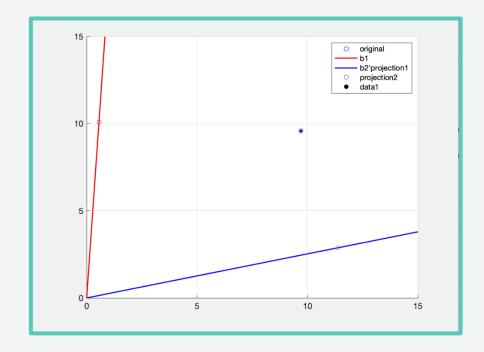
$$\overrightarrow{b_1^x} \left(x - \xi_1 \overrightarrow{b_1^x} \right) = 0 \qquad \overrightarrow{b_1^y} \left(y - \eta_1 \overrightarrow{b_1^y} \right) = 0$$

$$\overrightarrow{b_2^x} \left(x - \xi_2 \overrightarrow{b_2^x} \right) = 0 \qquad \overrightarrow{b_2^y} \left(y - \eta_2 \overrightarrow{b_2^y} \right) = 0$$

$$\begin{bmatrix} \overrightarrow{b_1}^{\overrightarrow{x}} \\ \overrightarrow{b_1}^{\overrightarrow{y}} \\ \overrightarrow{b_2}^{\overrightarrow{x}} \\ \overrightarrow{b_2}^{\overrightarrow{y}} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \xi_1 \parallel \overrightarrow{b_1}^{\overrightarrow{x}} \parallel^2 \\ \eta_1 \parallel \overrightarrow{b_1}^{\overrightarrow{y}} \parallel^2 \\ \xi_2 \parallel \overrightarrow{b_2}^{\overrightarrow{x}} \parallel^2 \\ \eta_2 \parallel \overrightarrow{b_2}^{\overrightarrow{y}} \parallel^2 \end{bmatrix}$$

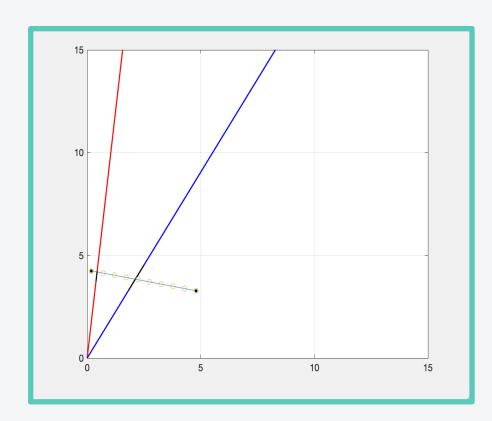
• 점과 벡터

```
clear; clc; close all;
       p=0:0.1:15; %2차원 좌표 만들기
       the1=rand*pi/2;
       the2=rand*pi/2;
       b1=sin(the1)/cos(the1);
       b2=sin(the2)/cos(the2);
 9
       x=10*rand; %random x 설정
       y=10*rand; %random y 설정 (0에서 10사이의 값)
12 -
       scatter(x,y,'b') %original (x,y)좌표 찍어보기
13
14 -
       grid on
15 -
       axis([0 15 0 15]);
       hold on
17 -
       plot(p,p*b1,'r','Linewidth',1.5); %b1벡터의 직선 그리기
18 -
       hold on
19 -
       plot(p,p*b2,'b','Linewidth',1.5);
20
       c1=(x*sin(the1)-y*cos(the1));
```



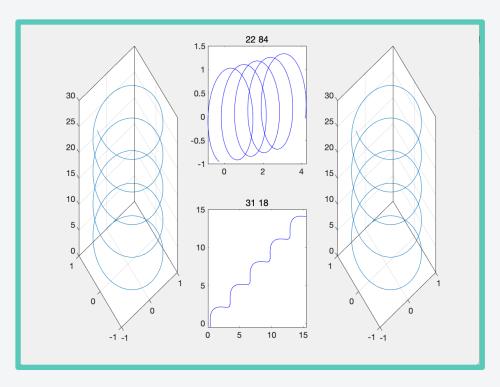
• 직선과 벡터

```
32 —
        grid on
33 —
        hold on
34 —
        plot(p,p*b1,'r','Linewidth',1.5)
35 —
        hold on
36 —
        plot(p,p*b2,'b','Linewidth',1.5)
37
        % return
38
39
        % Projection %
40
41 —
        c1 1=(x1*sin(the1)-y1*cos(the1));
                                             % Generate vector c1_1 for x1,y1
        c1_2=(x2*sin(the1)-y2*cos(the1));
                                                % Generate vector c1_2 for x2,y2
```

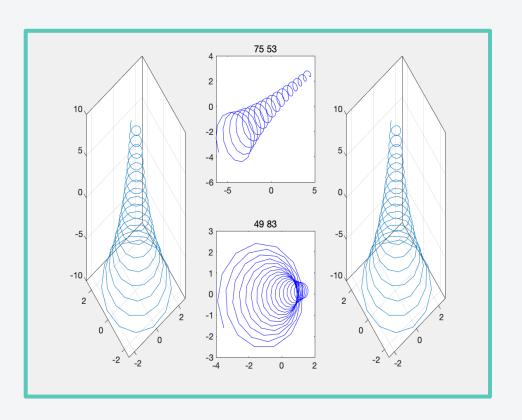


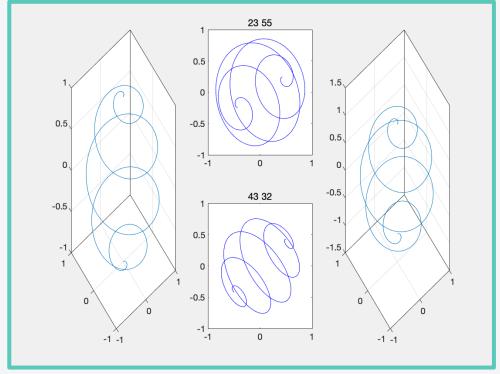
• 곡선과 평면

```
68
69 —
        mDataX2=real*bx2/sum(bx2.^2); % bx2 벡터에 투사한 좌표
70 —
        mDataY2=real*by2/sum(by2.^2); % by2 벡터에 투사한 좌표
72 —
        plot(mDataX2,mDataY2,'b');
                                % bx2 벡터와 by2 벡터의 좌표로 그리기
73 —
        title(sprintf('%1.0f %1.0f',the2*180/pi,phi2*180/pi));
74
75 —
       subplot(2,3,[3,6])
76
77 —
        B=[b\times1 bv1 bx2 bv2];
78 —
       b=[sum(bx1.^2)*mDataX1 sum(by1.^2)*mDataY1 ...
           sum(bx2.^2)*mDataX2 sum(by2.^2)*mDataY2];
79
80
        make=B'\b';
```



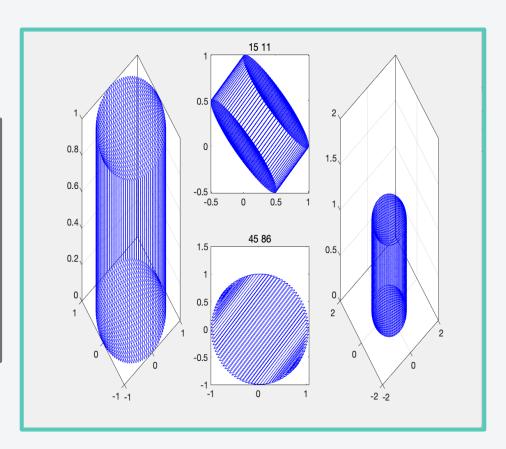
• 곡선과 평면



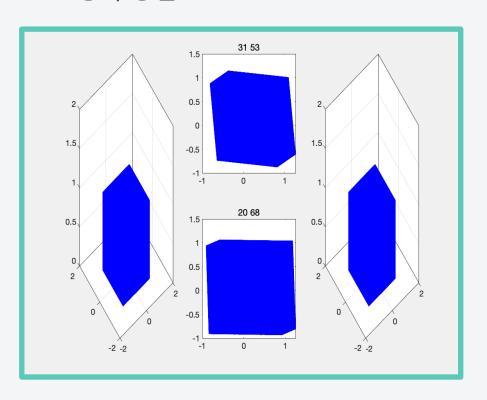


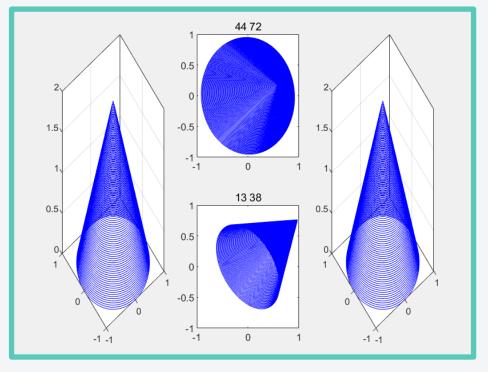
• 도형과 평면

```
clear; clc; close all;
       [x,y,z]=cylinder(1,100);
                                                        % 반지름이 1인 원기둥 그리기
                                                        % 원기둥 × 데이터 받기
       \times \times = \times (1, :)';
       yy=y(1,:)';
                                                        % 원기둥 y 데이터 받기
       t=0:0.01:1;
                                                        % 원기둥의 z 데이터 설정
 9
       the1=rand*pi/2;
                                                        % the1 각
10 —
11 —
       phil=rand*pi/2;
                                                        % phi1 각
12
13 —
       b1=[cos(the1)*cos(phi1)
           sin(the1)*cos(phi1)
```

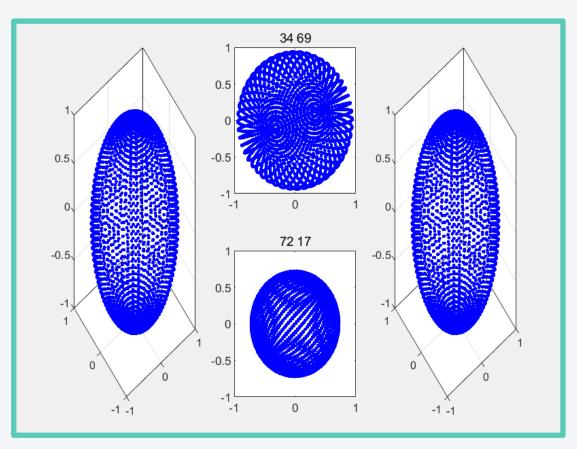


• 도형과 평면

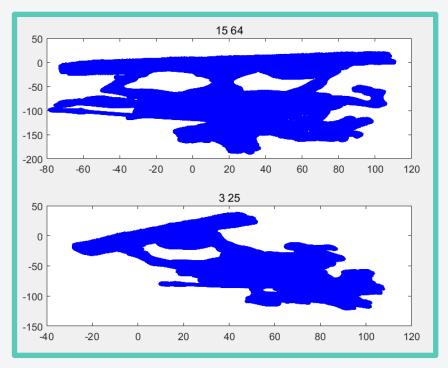


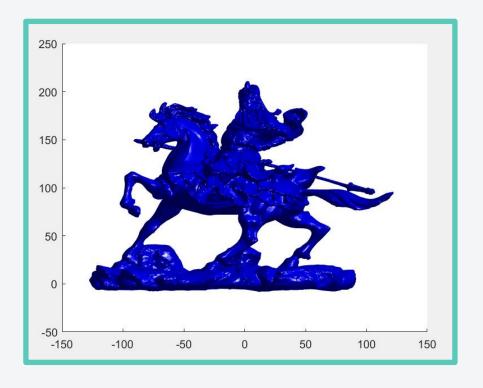


• 도형과 평면(구)

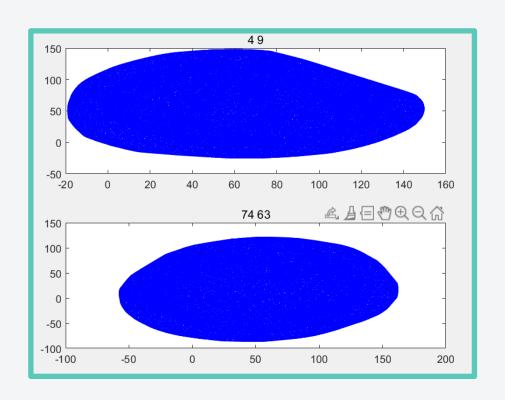


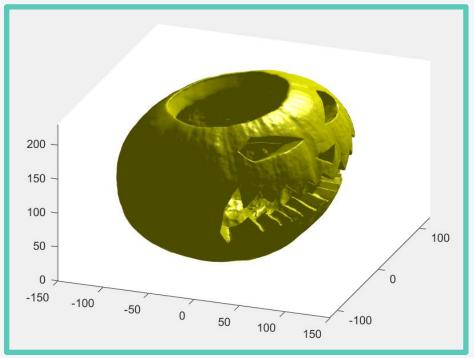
• stl (청동 조각상)





• stl (Pumkin)





4. 결론

2차원 도형 → 3차원 도형 → 3차원 대릭터 가능성 Q&A