ТЕХНОЛОГІЇ ТА ЗАСОБИ РОЗРОБКИ КОМП'ЮТЕРНОЇ ГРАФІКИ ТА МУЛЬТИМЕДІА



ПИТАННЯ

• ТРИВИМІРНІ ПЕРЕТВОРЕННЯ

- **≻МАТРИЦЯ ПЕРЕТВОРЕНЬ**
- >ТРИВИМІРНЕ МАСШТАБУВАННЯ
- >ТРИВИМІРНІ ЗМІЩЕННЯ
- >ТРИВІМІРНЕ ОБЕРТАННЯ

ЗДАТНІСТЬ ВІЗУАЛІЗУВАТИ ПРОСТОРОВИЙ ОБ'ЄКТ Є ОСНОВОЮ ДЛЯ РОЗУМІННЯ ФОРМИ ЦЬОГО ОБ'ЄКТА.

У БАГАТЬОХ ВИПАДКАХ ДЛЯ ЦЬОГО ВАЖЛИВА ЗДАТНІСТЬ ОБЕРТАТИ, ПЕРЕНОСИТИ І БУДУВАТИ ВИДИ ПРОЄКЦІЙ ОБ'ЄКТА. ЦЕ ЛЕГКО ДЕМОНСТРУЄТЬСЯ НА ПРИКЛАДІ ЗНАЙОМСТВА З ВІДНОСНО СКЛАДНИМ НЕЗНАЙОМИМ ОБ'ЄКТОМ. ЩОБ зрозуміти його форму, ми починаємо обертати об'єкт, ПЕРЕМІЩАТИ НА ВІДСТАНЬ, ПЕРЕСУВАТИ ВГОРУ І ВНИЗ, ВПЕРЕД НАЗАД І Т. Д.

ЩОБ ЗРОБИТИ ТЕ Ж САМЕ ЗА ДОПОМОГОЮ КОМП'ЮТЕРА, МИ ПОВИННІ ПОШИРИТИ НАШ ПОПЕРЕДНІЙ ДВОВИМІРНИЙ АНАЛІЗ НА ТРИ ВИМІРИ.

ГРУНТУЮЧИСЬ НА ОТРИМАНОМУ ДОСВІДІ, МИ ВВОДИМО ОДНОРІДНІ КООРДИНАТИ. ТАКИМ ЧИНОМ, ТОЧКА В ТРИВИМІРНОМУ ПРОСТОРІ [x y z] ПРЕДСТАВЛЯЄТЬСЯ ЧОТИРИВИМІРНИМ ВЕКТОРОМ

$$[x' \quad y' \quad z' \quad h] = [x \quad y \quad z \quad 1][T],$$

ДЕ [**7**] Є МАТРИЦЕЮ ПЕВНОГО ПЕРЕТВОРЕННЯ.

ЯК І РАНІШЕ, ПЕРЕТВОРЕННЯ З ОДНОРІДНИХ КООРДИНАТ В ЗВИЧАЙНІ ЗАДАЄТЬСЯ ФОРМУЛОЮ

$$\begin{bmatrix} x^* & y^* & z^* & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x' & y' & z' & h \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{x'}{h} & \frac{y'}{h} & \frac{z'}{h} & 1 \end{bmatrix}$$

УЗАГАЛЬНЕНУ МАТРИЦЮ ПЕРЕТВОРЕННЯ РОЗМІРНОСТІ 4*4 ДЛЯ ТРИВИМІРНИХ ОДНОРІДНИХ КООРДИНАТ МОЖНА ПРЕДСТАВИТИ В НАСТУПНОМУ ВИГЛЯДІ: [a b c v]

$$[T] = \begin{bmatrix} a & b & c & p \\ d & e & f & q \\ g & i & j & r \\ l & m & n & s \end{bmatrix}$$

МАТРИЦЮ ПЕРЕТВОРЕННЯ 4*4 МОЖНА РОЗДІЛИТИ НА ЧОТИРИ ОКРЕМІ ЧАСТИНИ:

$$[T] = \begin{bmatrix} a & b & c & p \\ d & e & f & q \\ g & i & j & r \\ l & m & n & s \end{bmatrix}$$

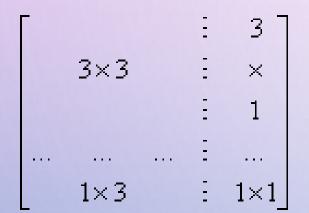
просторові перетворення

ВЕРХНЯ ЛІВА (3*3) - ПІДМАТРИЦЯ ЗАДАЄ ЛІНІЙНЕ ПЕРЕТВОРЕННЯ В ФОРМІ МАСШТАБУВАННЯ, ЗМІЩЕННЯ, ВІДДЗЕРКАЛЕННЯ І ОБЕРТАННЯ.

ЛІВА НИЖНЯ (1*3) - ПІДМАТРИЦЯ ЗАДАЄ ПЕРЕМІЩЕННЯ,

ПРАВА ВЕРХНЯ (3*1)- ПІДМАТРИЦЯ - ПЕРСПЕКТИВНЕ ПЕРЕТВОРЕННЯ.

ПРАВА НИЖНЯ (1*1) - ПІДМАТРИЦЯ ЗАДАЄ ЗАГАЛЬНЕ МАСШТАБУВАННЯ.



ЗАГАЛЬНЕ ПЕРЕТВОРЕННЯ, ОТРИМАНЕ ПІСЛЯ ЗАСТОСУВАННЯ ЦІЄЇ (4*4) - МАТРИЦІ ДО ОДНОРІДНОГО ВЕКТОРУ І ОБЧИСЛЕННЯ ЗВИЧАЙНИХ КООРДИНАТ, НАЗИВАЄТЬСЯ БІЛІНІЙНИМ ПЕРЕТВОРЕННЯМ.

У ЗАГАЛЬНОМУ ВИПАДКУ ДАНЕ ПЕРЕТВОРЕННЯ ЗДІЙСНЮЄ <u>КОМБІНАЦІЮ</u> ЗСУВУ, ЛОКАЛЬНОГО МАСШТАБУВАННЯ, ОБЕРТАННЯ, ВІДДЗЕРКАЛЕННЯ, ПЕРЕМІЩЕННЯ, ПЕРСПЕКТИВНОГО ПЕРЕТВОРЕННЯ І ЗАГАЛЬНОГО МАСШТАБУВАННЯ.

ТРИВИМІРНЕ МАСШТАБУВАННЯ

ДІАГОНАЛЬНІ ЕЛЕМЕНТИ (4*4) - МАТРИЦІ УЗАГАЛЬНЕНОГО ПЕРЕТВОРЕННЯ ЗАДАЮТЬ ЛОКАЛЬНЕ І ЗАГАЛЬНЕ МАСШТАБУВАННЯ.

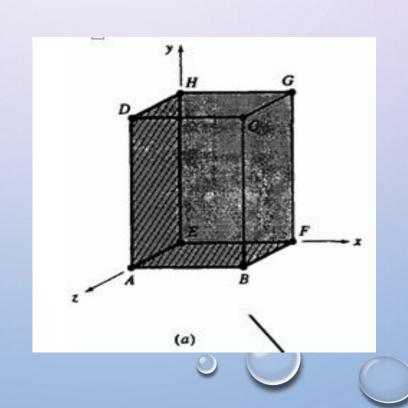
РОЗГЛЯНЕМО ПЕРЕТВОРЕННЯ, ЯКЕ ПОКАЗУЄ ДІЮ <u>ЛОКАЛЬНОГО</u> МАСШТАБУВАННЯ:

$$[X][T] = \begin{bmatrix} x & y & z & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a & 0 & 0 & 0 \\ 0 & e & 0 & 0 \\ 0 & 0 & j & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} ax & ey & jz & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x^* & y^* & z^* & 1 \\ x^* & y^* & z^* & 1 \end{bmatrix}$$

ПРИКЛАД ЛОКАЛЬНОГО МАСШТАБУВАННЯ

РОЗГЛЯНЕМО ПРЯМОКУТНИЙ ПАРАЛЕЛЕПІПЕД З НАСТУПНИМИ ОДНОРІДНИМИ КООРДИНАТАМИ ВЕРШИН:

$$[X] = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & 1 & 1 \\ 2 & 3 & 1 & 1 \\ 0 & 3 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & 0 & 1 \\ 2 & 3 & 0 & 1 \\ 0 & 3 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



ЩОБ ОТРИМАТИ ОДИНИЧНИЙ КУБ З ПРЯМОКУТНОГО ПАРАЛЕЛЕПІПЕДА ЗА ДОПОМОГОЮ ЛОКАЛЬНОГО МАСШТАБУВІАННЯ, НЕОБХІДНІ МАСШТАБНІ МНОЖНИКИ 1/2, 1/3, 1 УЗДОВЖ ОСЕЙ x, y, z ВІДПОВІДНО.

ПЕРЕТВОРЕННЯ ЛОКАЛЬНОГО МАСШТАБУВАННЯ ЗАДАЄТЬСЯ

МАТРИЦЕЮ

$$[T] = \begin{bmatrix} 1/2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1/3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

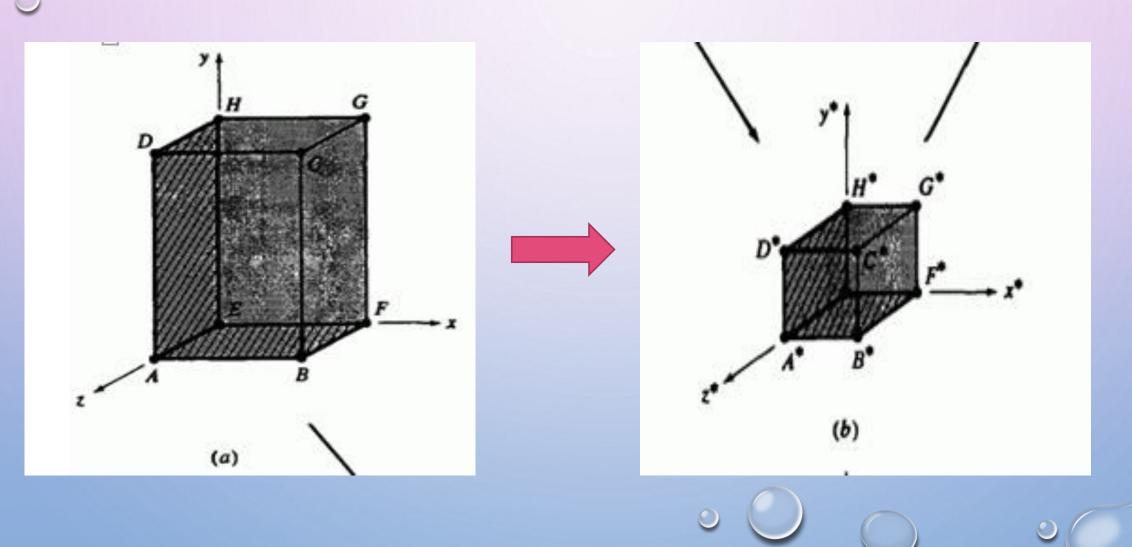
$$[X] = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & 1 & 1 \\ 2 & 3 & 1 & 1 \\ 0 & 3 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & 0 & 1 \\ 2 & 3 & 0 & 1 \\ 0 & 3 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

РЕЗУЛЬТУЮЧИЙ КУБ МАЄ НАСТУПНІ ОДНОРІДНІ КООРДИНАТИ ВЕРШИН:

$$[X^*] = [X][T] = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & 1 & 1 \\ 2 & 3 & 1 & 1 \\ 0 & 3 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & 0 & 1 \\ 2 & 3 & 0 & 1 \\ 0 & 3 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1/2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1/3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

ОДНОРІДНИЙ КООРДИНАТНИЙ МНОЖНИК **h** ДОРІВНЮЄ **1** ДЛЯ КОЖНОЇ З ПЕРЕТВОРЕНИХ ВЕРШИН.

РЕЗУЛЬТАТ МАСШТАБУВАННЯ



ЗАГАЛЬНЕ МАСШТАБУВАННЯ МОЖНА ЗДІЙСНИТИ, СКОРИСТАВШИСЬ ЧЕТВЕРТИМ ДІАГОНАЛЬНИМ ЕЛЕМЕНТОМ

$$[X][T] = \begin{bmatrix} x & y & z & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & s \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x' & y' & z' & s \end{bmatrix}$$

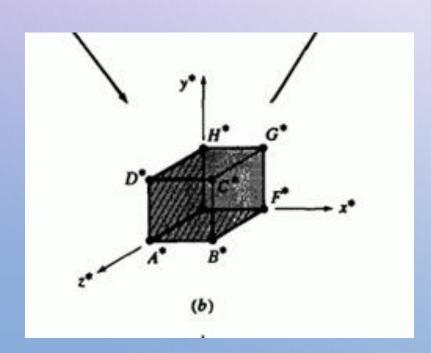
ЗВИЧАЙНІ АБО ФІЗИЧНІ КООРДИНАТИ МАЮТЬ ВИГЛЯД

$$\begin{bmatrix} x & y^* & z^* & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{x'}{s} & \frac{y'}{s} & \frac{z'}{s} & 1 \end{bmatrix}$$

ПРИКЛАД ЗАГАЛЬНОГО МАСШТАБУВАННЯ

ДЛЯ ЗАГАЛЬНОГО МАСШТАБУВАННЯ ОДИНИЧНОГО КУБА (РИС. Ь), НА МНОЖНИК ДВА (ПОДВОЄННЯ РОЗМІРУ), НЕОБХІДНЕ

ПЕРЕТВОРЕННЯ



$$[X][T] = \begin{bmatrix} x & y & z & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & s \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x' & y' & z' & s \end{bmatrix}$$

$$[T] = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1/2 \end{bmatrix}$$

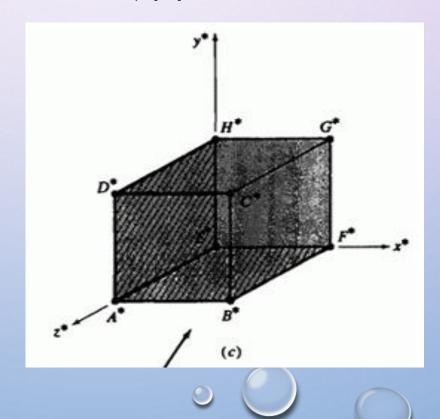
ОТРИМАНИЙ В РЕЗУЛЬТАТІ ПАРАЛЕЛЕПІПЕД МАЄ НАСТУПНІ ОДНОРІДНІ КООРДИНАТИ ВЕРШИН:

$$[X'] = [X^*][T] = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1/2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 0.5 \\ 1 & 0 & 1 & 0.5 \\ 0 & 1 & 1 & 0.5 \\ 0 & 0 & 0 & 0.5 \\ 1 & 1 & 0 & 0.5 \\ 1 & 1 & 0 & 0.5 \\ 0 & 1 & 0 & 0.5 \\ 0 & 1 & 0 & 0.5 \end{bmatrix}$$

ОДНОРІДНИЙ КООРДИНАТНИЙ МНОЖНИК **h** ДЛЯ КОЖНОЇ З ПЕРЕТВОРЕНИХ ВЕРШИН ДОРІВНЮЄ 0.5

ДЛЯ ТОГО ЩОБ ОТРИМАТИ ЗВИЧАЙНІ АБО ФІЗИЧНІ КООРДИНАТИ, КОЖЕН ВЕКТОР НЕОБХІДНО РОЗДІЛИТИ НА *h*. РЕЗУЛЬТАТ, ПОКАЗАНИЙ НА РИС. c, ДОРІВНЮЄ

$$\begin{bmatrix} X^* \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 2 & 1 \\ 2 & 0 & 2 & 1 \\ 2 & 2 & 2 & 1 \\ 0 & 2 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & 0 & 1 \\ 2 & 2 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



ТУТ, ЯК І В ВИПАДКУ ДВОВИМІРНОГО ЗАГАЛЬНОГО МАСШТАБУВАННЯ, ОДНОРІДНИЙ КООРДИНАТНИЙ МНОЖНИК НЕ ДОРІВНЮЄ ОДИНИЦІ. ЦЕ ОЗНАЧАЄ ПЕРЕТВОРЕННЯ З ФІЗИЧНОГО ОБ'ЄМУ h=1 В ІНШИЙ ОБ'ЄМ В 4-ВИМІРНОМУ ПРОСТОРІ. ПЕРЕТВОРЕНІ ФІЗИЧНІ КООРДИНАТИ ВИХОДЯТЬ ПРОЄКЦІЮВАННЯМ ЧЕРЕЗ ЦЕНТР 4-ВИМІРНОЇ КООРДИНАТНОЇ СИСТЕМИ НАЗАД В ФІЗИЧНИЙ ОБ'ЄМ h=1.

ЯК І РАНІШЕ, ЯКЩО s < 1, ВІДБУВАЄТЬСЯ ОДНОРІДНЕ РОЗШИРЕННЯ. ЯКЩО s > 1, ВІДБУВАЄТЬСЯ ОДНОРІДНЕ СТИСНЕННЯ КООРДИНАТНОГО ВЕКТОРА.

ТАКИЙ РЕЗУЛЬТАТ МОЖНА ОТРИМАТИ, ВИКОРИСТОВУЮЧИ ОДНАКОВІ КОЕФІЦІЄНТИ ЛОКАЛЬНИХ МАСШТАБУВАНЬ. В ЦЬОМУ ВИПАДКУ МАТРИЦЯ ПЕРЕТВОРЕННЯ МАЄ ВИГЛЯД

$$[T] = \begin{bmatrix} 1/s & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1/s & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1/s & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

ВІДЗНАЧИМО, ЩО ТУТ ОДНОРІДНИЙ КООРДИНАТНИЙ МНОЖНИК ДОРІВНЮЄ ОДИНИЦІ, ТОБТО h=1. ТАКИМ ЧИНОМ, ВСІ ПЕРЕТВОРЕННЯ ВІДБУВАЄТЬСЯ У ФІЗИЧНОМУ ОБ'ЄМІ h=1.

тривимірні зміщення

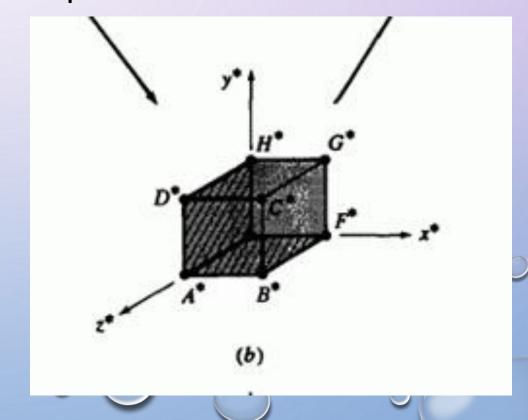
НЕДІАГОНАЛЬНІ ЕЛЕМЕНТИ У ВЕРХНІЙ ЛІВІЙ (3*3) - ПІДМАТРИЦІ УЗАГАЛЬНЕНОЇ МАТРИЦІ ПЕРЕТВОРЕННЯ РОЗМІРОМ (4*4) ЗАДАЮТЬ ЗМІЩЕННЯ В ТРЬОХ ВИМІРАХ, ТОБТО

$$[X][T] = \begin{bmatrix} x & y & z & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & b & c & 0 \\ d & 1 & d & 0 \\ g & i & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x + yd + gz & bx + y + iz & cx + fy + z & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

ПРИКЛАД ЗМІЩЕННЯ

РОЗГЛЯНЕМО ОДИНИЧНИЙ КУБ, ЗОБРАЖЕНИЙ НА РИС. b. ЗАСТОСУВАВШИ ПЕРЕТВОРЕННЯ ЗМІЩЕННЯ

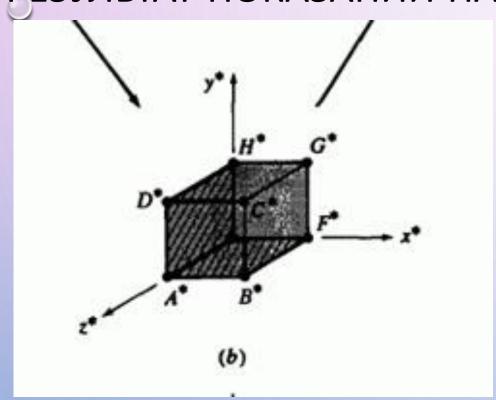
$$[T] = \begin{bmatrix} 1 & -0.85 & 0.25 & 0 \\ -0.75 & 1 & 0.7 & 0 \\ 0.5 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

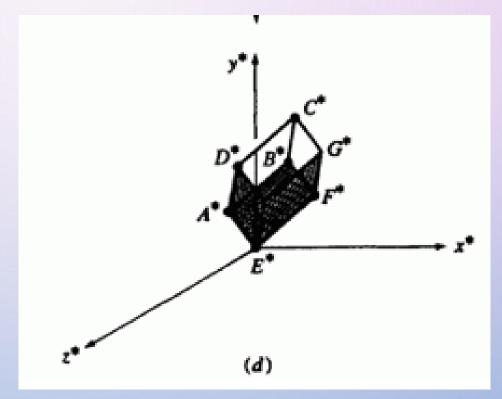


ОТРИМАЄМО

$$\begin{bmatrix} X^* \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} X \end{bmatrix} \begin{bmatrix} X \end{bmatrix}$$

РЕЗУЛЬТАТ ПОКАЗАНИЙ НА РИС. d.





У BCIX

ПРИКЛАДАХ ЗАЛИШАЄТЬСЯ НЕЗМІННОЮ ВЕРШИНА
ПАРАЛЕЛЕПІПЕДА, ЩО ЗНАХОДИТЬСЯ В ПОЧАТКУ КООРДИНАТ.

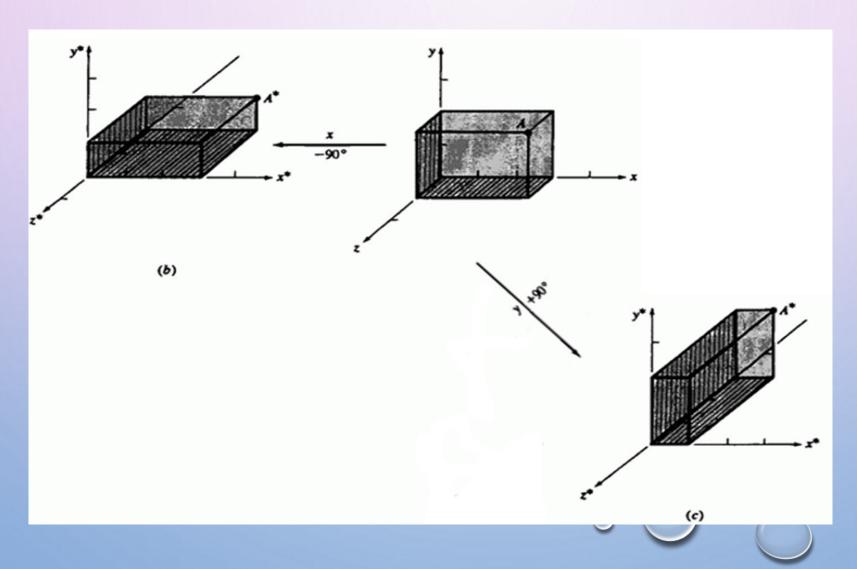
ТРИВИМІРНЕ ОБЕРТАННЯ

ПЕРШ НІЖ ПЕРЕХОДИТИ ДО ТРИВИМІРНОГО ОБЕРТАННЯ НАВКОЛО ДОВІЛЬНОЇ ОСІ, РОЗГЛЯНЕМО ОБЕРТАННЯ НАВКОЛО КОЖНОЇ З КООРДИНАТНИХ ОСЕЙ.

при обертанні навколо осі х залишаються незмінними х- координати координатного вектора.

ФАКТИЧНО ОБЕРТАННЯ ВІДБУВАЄТЬСЯ В ПЛОЩИНАХ, ПЕРПЕНДИКУЛЯРНИХ ОСІ x.

тривимірні обертання



АНАЛОГІЧНИМ ЧИНОМ ОБЕРТАННЯ НАВКОЛО ОСЕЙ у ТА z ВІДБУВАЄТЬСЯ В ПЛОЩИНАХ, ПЕРПЕНДИКУЛЯРНИХ ОСЯМ у ТА z ВІДПОВІДНО.

ПЕРЕТВОРЕННЯ КООРДИНАТНОГО ВЕКТОРА В КОЖНІЙ З ЦИХ ПЛОЩИН ЗАДАЄТЬСЯ МАТРИЦЕЮ ДВОВИМІРНОГО ОБЕРТАННЯ

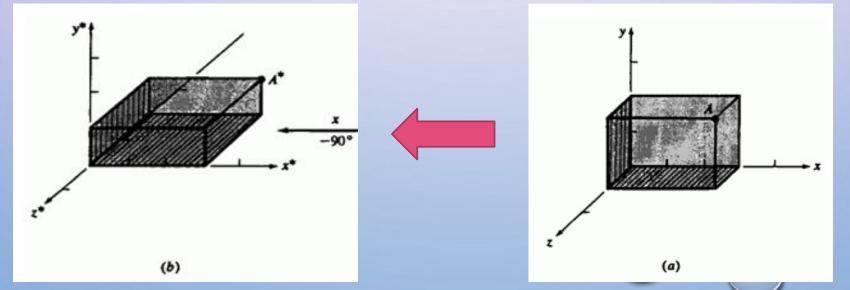
$$[T] = \begin{bmatrix} \cos \theta & \sin \theta \\ -\sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix}$$

ЦЯ МАТРИЦЯ І НЕЗМІННІСТЬ КООРДИНАТИ х ПРИ ОБЕРТАННІ НАВКОЛО ОСІ х ДОЗВОЛЯЮТЬ ЗАПИСАТИ (4*4) - ПЕРЕТВОРЕННЯ ОДНОРІДНИХ КООРДИНАТ ПРИ ОБЕРТІ НА КУТ ∄ У ВИГЛЯДІ

$$[T] = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos\theta & \sin\theta & 0 \\ 0 & -\sin\theta & \cos\theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

ОБЕРТАННЯ ВВАЖАЄТЬСЯ ДОДАТНІМ ЗА ПРАВИЛОМ ПРАВОЇ РУКИ (ЗА ГОДИННИКОВОЮ СТРІЛКОЮ), ЯКЩО ДИВИТИСЯ З ПОЧАТКУ КООРДИНАТ В ДОДАТНЬОМУ НАПРЯМКУ ОСІ ОБЕРТАННЯ.

НА РИС. Ь ПОКАЗАНИЙ ПАРАЛЕЛЕПІПЕД, ОТРИМАНИЙ ОБЕРТАННЯМ НА −90° НАВКОЛО ОСІ х ПАРАЛЕЛЕПІПЕДА НА РИС. а



АНАЛОГІЧНО МАТРИЦЯ ПЕРЕТВОРЕННЯ ДЛЯ ОБЕРТАННЯ НАВКОЛО ОСІ z на кут ₩ має вигляд

$$[T] = \begin{bmatrix} \cos \psi & \sin \psi & 0 & 0 \\ -\sin \psi & \cos \psi & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

ПРИ ОБЕРТАННІ НА КУТ Ø НАВКОЛО ОСІ у ПЕРЕТВОРЕННЯ МАЄ ВИГЛЯД

$$[T] = \begin{bmatrix} \cos \phi & 0 & -\sin \phi & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ \sin \phi & 0 & \cos \phi & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

ЗАУВАЖИМО, ЩО В (3) ЗНАКИ У СИНУСІВ ПРОТИЛЕЖНІ ЗНАКАМ ЦИХ ЧЛЕНІВ В РІВНОСТЯХ (1) І (2). ЦЕ ПОТРІБНО ДЛЯ ТОГО, ЩОБ ВИКОНУВАЛОСЬ ПОГОДЖЕННЯ ПРО ДОДАТНІЙ НАПРЯМОК ЗА ПРАВИЛОМ ПРАВОЇ РУКИ.

$$[T] = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \theta & \sin \theta & 0 \\ 0 & -\sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$[T] = \begin{bmatrix} \cos \psi & \sin \psi & 0 & 0 \\ -\sin \psi & \cos \psi & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$[T] = \begin{bmatrix} \cos \phi & 0 & -\sin \phi & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ \sin \phi & 0 & \cos \phi & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

3

3 РІВНОСТЕЙ (1), (2), (3) ВИПЛИВАЄ, ЩО ДЕТЕРМІНАНТ КОЖНОЇ З МАТРИЦЬ ПЕРЕТВОРЕНЬ ДОРІВНЮЄ 1, ЩО І НЕОБХІДНО ДЛЯ ЧИСТОГО ОБЕРТАННЯ.

$$[T] = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos\theta & \sin\theta & 0 \\ 0 & -\sin\theta & \cos\theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

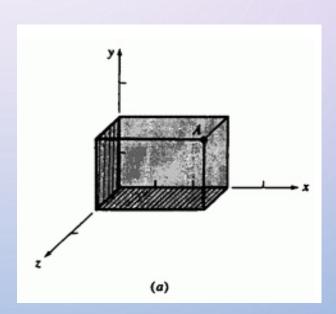
$$[T] = \begin{bmatrix} \cos \psi & \sin \psi & 0 & 0 \\ -\sin \psi & \cos \psi & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$[T] = \begin{bmatrix} \cos \phi & 0 & -\sin \phi & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ \sin \phi & 0 & \cos \phi & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

ПРИКЛАД ОБЕРТАННЯ

РОЗГЛЯНЕМО ПРЯМОКУТНИЙ ПАРАЛЕЛЕПІПЕД, ЗОБРАЖЕНИЙ НА РИС. a. МАТРИЦЯ [X] КООРДИНАТНОГО ВЕКТОРА МАЄ ВИГЛЯД

$$[X] = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 1 \\ 3 & 0 & 1 & 1 \\ 3 & 2 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 3 & 0 & 0 & 1 \\ 3 & 2 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



В ДАНОМУ ВИПАДКУ РЯДОК А В МАТРИЦІ [Х], ВІДПОВІДАЄ ТОЧЦІ А

РІВНІСТЬ (1) ДЛЯ ОБЕРТУ НА $\theta = -90^{\circ}$ НАВКОЛО ОСІ **х** ПРИЗВОДИТЬ ДО НАСТУПНОГО ПЕРЕТВОРЕННЯ:

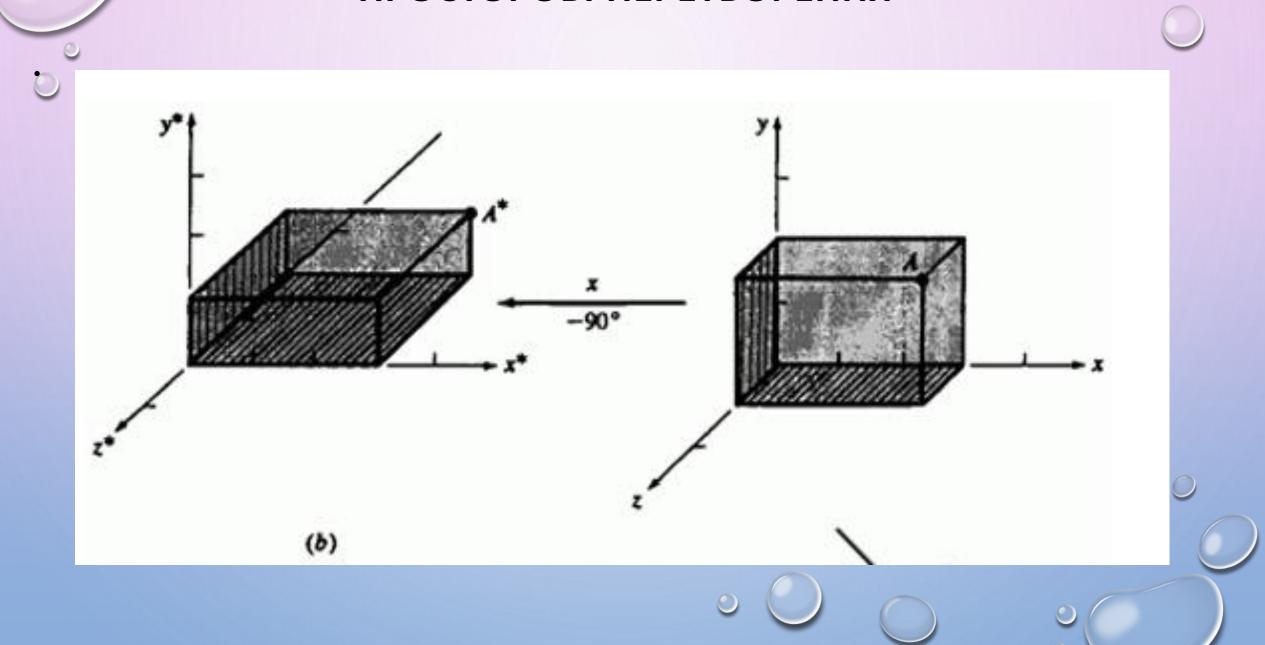
$$[T] = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos\theta & \sin\theta & 0 \\ 0 & -\sin\theta & \cos\theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$[T] = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

ЗАСТОСУВАННЯ ЦЬОГО ПЕРЕТВОРЕННЯ ДАЄ НОВІ КООРДИНАТИ:

$$\begin{bmatrix} X^* \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} X \end{bmatrix} \begin{bmatrix} T \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 1 \\ 3 & 0 & 1 & 1 \\ 3 & 2 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 3 & 0 & 0 & 1 \\ 3 & 2 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 1 \\ 3 & 1 & 0 & 1 \\ 3 & 1 & -2 & 1 \\ 0 & 1 & -2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 3 & 0 & 0 & 1 \\ 3 & 0 & -2 & 1 \\ 0 & 0 & -2 & 1 \end{bmatrix}$$

ВІДЗНАЧИМО, ЩО, ЯК І ПОВИННО БУТИ, \mathbf{x} -КОМПОНЕНТИ [X] ТА $\begin{bmatrix} X^* \end{bmatrix}$ ІДЕНТИЧНІ. РЕЗУЛЬТАТ ДАНОГО ПОВОРОТУ ЗОБРАЖЕНИЙ НА РИС. Ь.



ДЛЯ ОБЕРТУ НА КУТ $\phi = +90^{\circ}$ НАВКОЛО ОСІ у УРАВЛІННЯ (3) ДАЄ НАСТУПНУ МАТРИЦЮ ПЕРЕТВОРЕННЯ.

3

$$[T] = \begin{bmatrix} \cos \phi & 0 & -\sin \phi & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ \sin \phi & 0 & \cos \phi & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$[T'] = \begin{bmatrix} 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

ЗНОВУ ЗАСТОСУВАВШИ ПЕРЕТВОРЕННЯ ДО ВИХІДНОГО ПАРАЛЕЛЕПІПЕДА, ОТРИМАЄМО НОВІ КООРДИНАТИ:

$$\begin{bmatrix} X^{*'} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} X \end{bmatrix} \begin{bmatrix} T' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 1 \\ 3 & 0 & 1 & 1 \\ 3 & 2 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 3 & 0 & 0 & 1 \\ 3 & 2 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & -3 & 1 \\ 1 & 2 & -3 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -3 & 1 \\ 0 & 2 & -3 & 1 \\ 0 & 2 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

В ЦЬОМУ ВИПАДКУ ІДЕНТИЧНІ **у**-КОМПОНЕНТИ [X] ТА $\begin{bmatrix} X^* \end{bmatrix}$. РЕЗУЛЬТАТ ЗОБРАЖЕНИЙ НА РИС. с.

ТАК ЯК ТРИВИМІРНІ ОБЕРТАННЯ ВИХОДЯТЬ ЗА ДОПОМОГОЮ МНОЖЕННЯ МАТРИЦЬ, ТО ВОНИ НЕ КОМУТАТИВНІ (ПОРЯДОК ПЕРЕМНОЖЕННЯ ВПЛИВАЄ НА КІНЦЕВИЙ РЕЗУЛЬТАТ).

ЩОБ ПОКАЗАТИ ЦЕ, РОЗГЛЯНЕМО ДВА ПОСЛІДОВНИХ ОБЕРТИ НА ОДИН І ТОЙ ЖЕ КУТ - СПОЧАТКУ НАВКОЛО ОСІ x, ПОТІМ НАВКОЛО ОСІ y. ВИКОРИСТОВУЮЧИ (1), (2), (3)

$$[T] = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos\theta & \sin\theta & 0 \\ 0 & -\sin\theta & \cos\theta & 0 \end{bmatrix}$$

$$[T] = \begin{bmatrix} \cos \psi & \sin \psi & 0 & 0 \\ -\sin \psi & \cos \psi & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$[T] = \begin{bmatrix} \cos \phi & 0 & -\sin \phi & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ \sin \phi & 0 & \cos \phi & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

ОТРИМАЄМО

ПРОСТОРОВІ ПЕРЕТВОРЕННЯ

$$[T] = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos\theta & \sin\theta & 0 \\ 0 & -\sin\theta & \cos\theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos\theta & 0 & -\sin\theta & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ \sin\theta & 0 & \cos\theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos\theta & 0 & -\sin\theta & 0 \\ \sin^2\theta & \cos\theta & \cos\theta\sin\theta & 0 \\ \cos\theta\sin\theta & -\sin\theta & \cos^2\theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

3 ІНШОГО БОКУ, ЗВОРОТНЯ ОПЕРАЦІЯ - ОБЕРТ НАВКОЛО ОСІ y, А ПОТІМ НАВКОЛО ОСІ x З КУТОМ $\theta = \phi$ ДАЄ

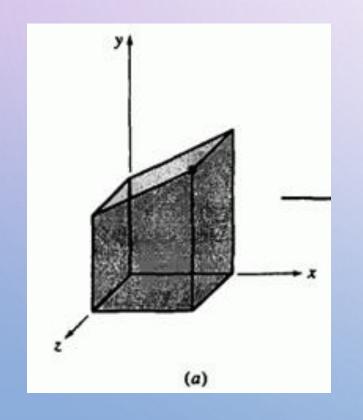
5

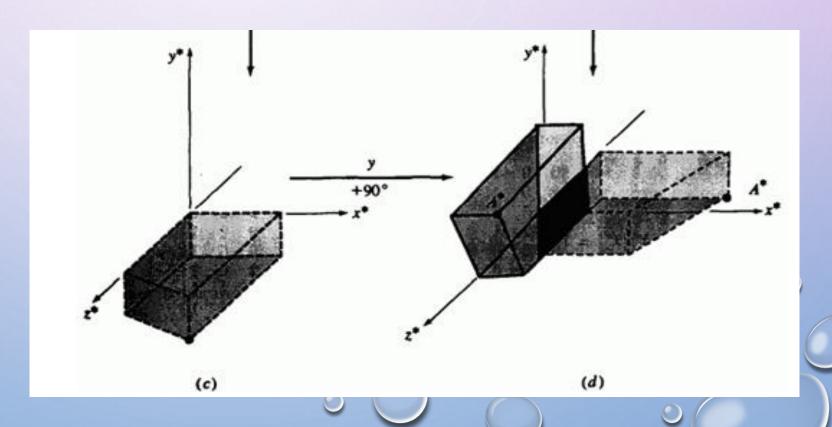
$$[T] = \begin{bmatrix} \cos\theta & 0 & -\sin\theta & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ \sin\theta & 0 & \cos\theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos\theta & \sin\theta & 0 \\ 0 & -\sin\theta & \cos\theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos\theta & \sin^2\theta & -\cos\theta\sin\theta & 0 \\ 0 & \cos\theta & \sin\theta & 0 \\ \sin\theta & -\cos\theta\sin\theta & \cos^2\theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

ПОРІВНЮЮЧИ ПРАВІ ЧАСТИНИ (4) ТА (5), БАЧИМО, ЩО ВОНИ <u>НЕ</u>
ОДНАКОВІ. ЯКЩО ПОТРІБНО ЗРОБИТИ БІЛЬШ ОДНОГО ОБЕРТУ, ТО
СЛІД ПАМ'ЯТАТИ ПРО НЕКОМУТОВАНІСТЬ ТРИВИМІРНИХ ОБЕРТАНЬ.

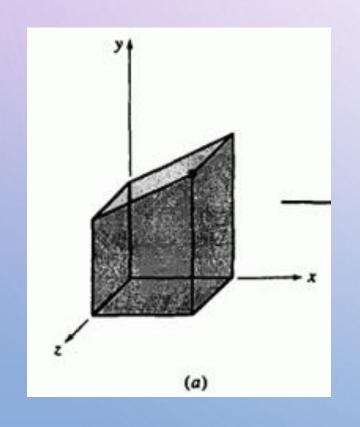
$$= \begin{bmatrix} \cos\theta & 0 & -\sin\theta & 0 \\ \sin^2\theta & \cos\theta & \cos\theta\sin\theta & 0 \\ \cos\theta\sin\theta & -\sin\theta & \cos^2\theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos\theta & \sin^2\theta & -\cos\theta\sin\theta & 0 \\ 0 & \cos\theta & \sin\theta & 0 \\ \sin\theta & -\cos\theta\sin\theta & \cos^2\theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

НА РИС. с ТА d ШТРИХОВОЮ ЛІНІЄЮ ЗОБРАЖЕНО РЕЗУЛЬТАТ ПЕРЕТВОРЕННЯ, ЩО СКЛАДАЄТЬСЯ З ДВОХ ОБЕРТІВ НА 90° ЗА ДОПОМОГОЮ ПЕРЕМНОЖЕННЯ МАТРИЦЬ З (4) ДЛЯ ОБ'ЄКТУ РИС. а.





ЗДІЙСНЮЮЧИ ОБЕРТАННЯ, ЗАДАНІ (5), В ЗВОРОТНЬОМУ ПОРЯДКУ, ОТРИМАЄМО ФІГУРИ, ЗОБРАЖЕНІ СУЦІЛЬНИМИ ЛІНІЯМИ НА РИС. Ь ТА d.



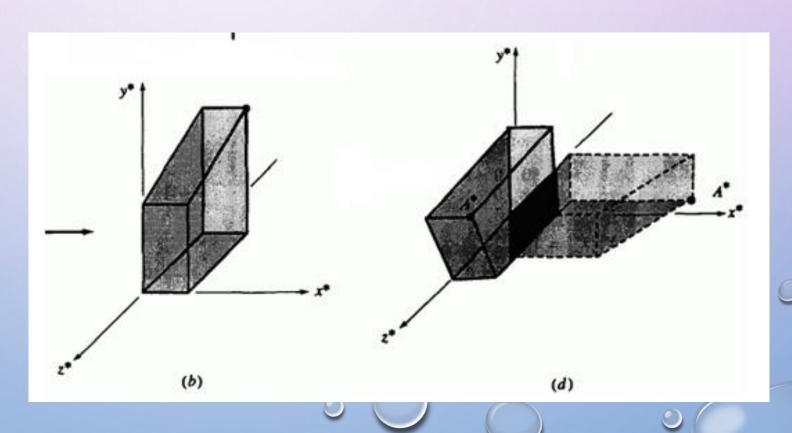
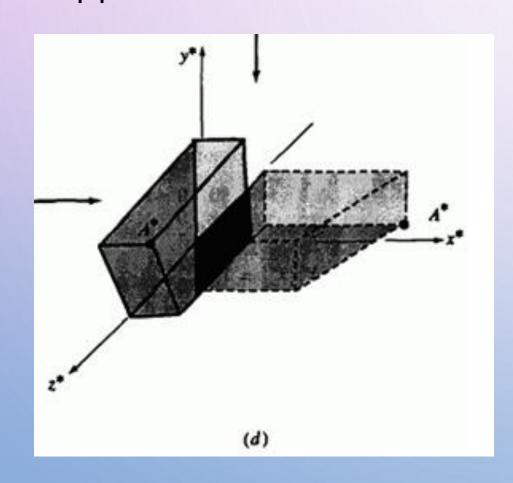


РИС. А НАОЧНО ПОКАЗУЄ, ЩО ПРИ ЗМІНІ ПОРЯДКУ ОБЕРТАННЯ ВИХОДЯТЬ РІЗНІ РЕЗУЛЬТАТИ.



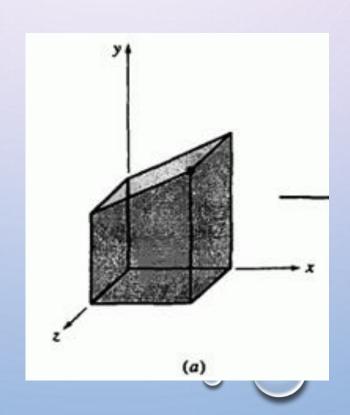
НЕКОМУТАТИВНІСТЬ ТРИВІМІРНИХ ОБЕРТІВ

НАВЕДЕНИЙ ЧИСЕЛЬНИЙ ПРИКЛАД ІЛЮСТРУЄ ЦЕ.

ПРИКЛАД - КОМБІНОВАНІ ПОВОРОТИ

ОБ'ЄКТ НА РИС. а МАЄ НАСТУПНІ КООРДИНАТНІ ВЕКТОРИ:

$$[X] = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & 1 & 1 \\ 2 & 2 & 1 & 1 \\ 0 & 3 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & 0 & 1 \\ 2 & 2 & 0 & 1 \\ 0 & 3 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



ЗАГАЛЬНА МАТРИЦЯ ДЛЯ ОБЕРТАННЯ СПОЧАТКУ НАВКОЛО ОСІ \mathbf{x} НА КУТ $\theta = -90^{\circ}$, А ПОТІМ НАВКОЛО ОСІ \mathbf{y} НА КУТ $\phi = 90^{\circ}$ ЗАДАЄТЬСЯ РІВНЯННЯМ (4) У ВИГЛЯДІ

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

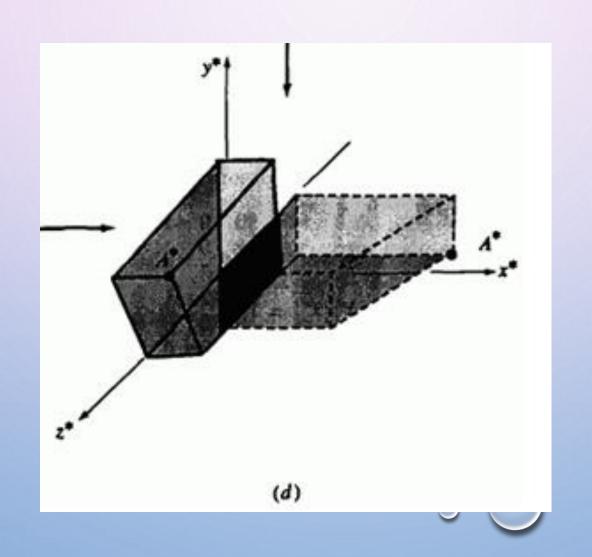
$$= \begin{bmatrix} \cos\theta & 0 & -\sin\theta & 0 \\ \sin^2\theta & \cos\theta & \cos\theta\sin\theta & 0 \\ \cos\theta\sin\theta & -\sin\theta & \cos^2\theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

ПЕРЕТВОРЕНІ КООРДИНАТНІ ВЕКТОРИ РІВНІ

$$\begin{bmatrix} X^* \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} X \end{bmatrix} \begin{bmatrix} T \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & 1 & 1 \\ 2 & 3 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & 0 & 1 \\ 2 & 3 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 0 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 & 1 \\ 3 & -1 & -2 & 1 \\ 2 & -1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -2 & 1 \\ 3 & 0 & -2 & 1 \\ 2 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

ПЕРЕТВОРЕНИЙ ОБ'ЄКТ ЗОБРАЖЕНИЙ ШТРИХОВИМИ ЛІНІЯМИ НА

РИС. d



ЗАГАЛЬНА МАТРИЦЯ ДЛЯ ОБЕРТАННЯ СПОЧАТКУ НАВКОЛО ОСІ у НА КУТ $\phi = 90^{\circ}$, А ПОТІМ НАВКОЛО ОСІ х НА КУТ $\theta = -90^{\circ}$ ЗАДАЄТЬСЯ РІВНЯННЯМ (5) У ВИГЛЯДІ

$$[T'] = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

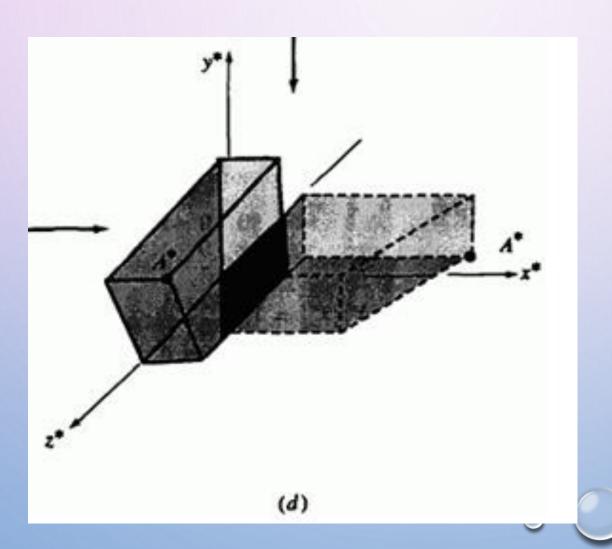
$$= \begin{bmatrix} \cos\theta & \sin^2\theta & -\cos\theta\sin\theta & 0 \\ 0 & \cos\theta & \sin\theta & 0 \\ \sin\theta & -\cos\theta\sin\theta & \cos^2\theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

В ЦЬОМУ ВИПАДКУ ПЕРЕТВОРЕНІ КООРДИНАТНІ ВЕКТОРИ РІВНІ

$$\begin{bmatrix} X^{**} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} X \end{bmatrix} \begin{bmatrix} T' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 2 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 0 & 1 \\ 0 & 2 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 1 \end{bmatrix}$$

ПЕРЕТВОРЕНИЙ ОБ'ЄКТ ЗОБРАЖЕНИЙ СУЦІЛЬНИМИ ЛІНІЯМИ НА

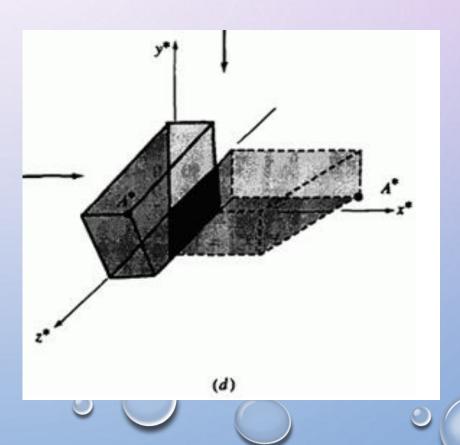
РИС. d.



ПОРІВНЯННЯ ДВОХ ЧИСЛОВИХ РЕЗУЛЬТАТІВ ТАКОЖ ПОКАЗУЄ, ЩО ОРІЄНТАЦІЯ ПЕРЕТВОРЕНИХ ОБ'ЄКТІВ АБСОЛЮТНО РІЗНА. ОТЖЕ, ПОРЯДОК МНОЖЕННЯ МАТРИЦЬ ДУЖЕ ВАЖЛИВИЙ.

0	-1	0	1	
0	-1	-2	1	
3	-1	-2	1	A^*
2	-1	0	1	
0	0	0	1	
0	0	-2	1	
3	0	-2	1	
2	0	0	1_	

1	0	0	1	
1	2	0	1	
1	2	3	1	$A^{'}$
1	0	2	1	
0	0	0	1	
0	2	0	1	
0	2	3	1	
0	0	2	1_	



ТЕХНОЛОГІЇ ТА ЗАСОБИ РОЗРОБКИ КОМП'ЮТЕРНОЇ ГРАФІКИ ТА МУЛЬТИМЕДІА

ДЯКУЮ ЗА

УВАГУ!

СТ. ВИКЛ. ІСТ ХМЕЛЮК М.С.