

Computação Gráfica e Interfaces

2016-2017
Fernando Birra

Coordenadas Homogêneas

2016-2017
Fernando Birra

Objetivos

- Introduzir o conceito de Coordenadas Homogéneas
- Mudanças de referencial:
 - Caso dos vetores
 - Caso dos pontos

Representação Única de Pontos e Vetores

- Dado um referencial (v_1, v_2, v_3, P_0) , com origem no ponto P_0 e base $= \{v_1, v_2, v_3\}$, se definirmos as operações:

$$0 \cdot P = \mathbf{0} \text{ e } 1 \cdot P = P$$

← multiplicação de um escalar por um ponto

- então podemos escrever, qualquer vetor V e ponto P :

$$V = \alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2 + \alpha_3 v_3 = [\alpha_1 \ \alpha_2 \ \alpha_3 \ 0] [v_1 \ v_2 \ v_3 \ P_0]^T$$

$$P = \beta_1 v_1 + \beta_2 v_2 + \beta_3 v_3 + 1P_0 = [\beta_1 \ \beta_2 \ \beta_3 \ 1] [v_1 \ v_2 \ v_3 \ P_0]^T$$

- obtendo assim a representação $\mathbf{v}$ e $\mathbf{p}$, em coordenadas homogêneas do vetor V e do ponto P :

$$\mathbf{v} = [\alpha_1 \ \alpha_2 \ \alpha_3 \ 0]^T \quad \mathbf{p} = [\beta_1 \ \beta_2 \ \beta_3 \ 1]^T$$

Coordenadas Homogéneas em Computação Gráfica

- As coordenadas homogéneas são fundamentais em todos os sistemas gráficos
- Todas as transformações geométricas elementares (rotação, translação e mudança de escala) podem ser implementadas com o produto de matrizes 4×4 , aplicadas a pontos ou vetores representados em coordenadas homogéneas
- O pipeline implementado no hardware gráfico trabalha com representações 4D

Mudança de sistema de coordenadas

- Considerem-se duas representações **a** e **b**, dum mesmo vetor v , em relação a duas bases diferentes:

$$\mathbf{a} = [\alpha_1 \ \alpha_2 \ \alpha_3]^T$$

$$\mathbf{b} = [\beta_1 \ \beta_2 \ \beta_3]^T$$

- onde:

$$v = \alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2 + \alpha_3 v_3 = [\alpha_1 \ \alpha_2 \ \alpha_3][v_1 \ v_2 \ v_3]^T = \mathbf{a}^T[v_1 \ v_2 \ v_3]^T$$

$$= \beta_1 u_1 + \beta_2 u_2 + \beta_3 u_3 = [\beta_1 \ \beta_2 \ \beta_3][u_1 \ u_2 \ u_3]^T = \mathbf{b}^T[u_1 \ u_2 \ u_3]^T$$

$$\mathbf{a}^T[v_1 \ v_2 \ v_3]^T = \mathbf{b}^T[u_1 \ u_2 \ u_3]^T$$

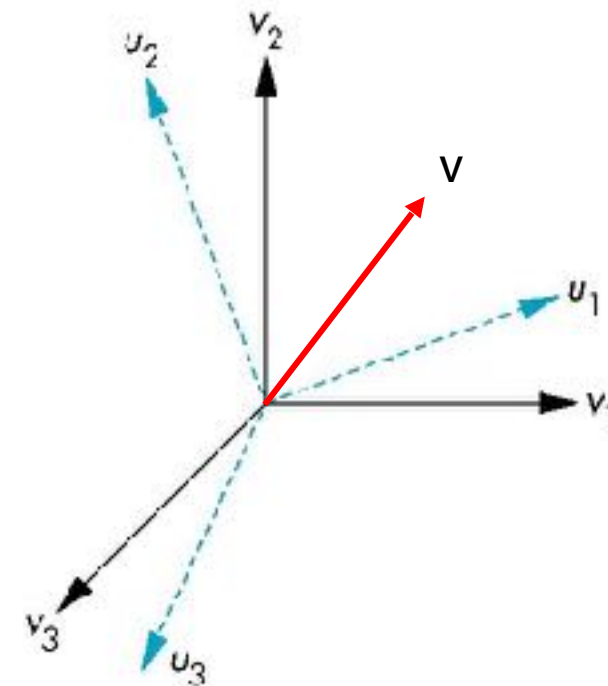
Representação duma base em relação a outra

- Cada um dos vetores u_1, u_2, u_3 de uma das bases, pode escrever-se como uma combinação linear dos vetores v_1, v_2, v_3 da outra base:

$$u_1 = \gamma_{11}v_1 + \gamma_{12}v_2 + \gamma_{13}v_3$$

$$u_2 = \gamma_{21}v_1 + \gamma_{22}v_2 + \gamma_{23}v_3$$

$$u_3 = \gamma_{31}v_1 + \gamma_{32}v_2 + \gamma_{33}v_3$$



Representação duma base em relação a outra

- Os coeficientes definem uma matriz **M**, de 3x3:

$$\mathbf{M} = \begin{bmatrix} Y_{11} & Y_{12} & Y_{13} \\ Y_{21} & Y_{22} & Y_{23} \\ Y_{31} & Y_{32} & Y_{33} \end{bmatrix}$$

- e podemos escrever:

$$\begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} Y_{11} & Y_{12} & Y_{13} \\ Y_{21} & Y_{22} & Y_{23} \\ Y_{31} & Y_{32} & Y_{33} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix} = \mathbf{M} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix}$$

Mudança de sistema de coordenadas

- Substituindo:

$$[u_1 \ u_2 \ u_3]^T = \mathbf{M}[v_1 \ v_2 \ v_3]^T$$

na igualdade:

$$\mathbf{a}^T[v_1 \ v_2 \ v_3]^T = \mathbf{b}^T[u_1 \ u_2 \ u_3]^T$$

obtém-se:

$$\mathbf{a}^T[v_1 \ v_2 \ v_3]^T = \mathbf{b}^T\mathbf{M}[v_1 \ v_2 \ v_3]^T$$

$$\mathbf{a}^T = \mathbf{b}^T\mathbf{M}$$

$$\mathbf{a} = \mathbf{M}^T\mathbf{b}$$

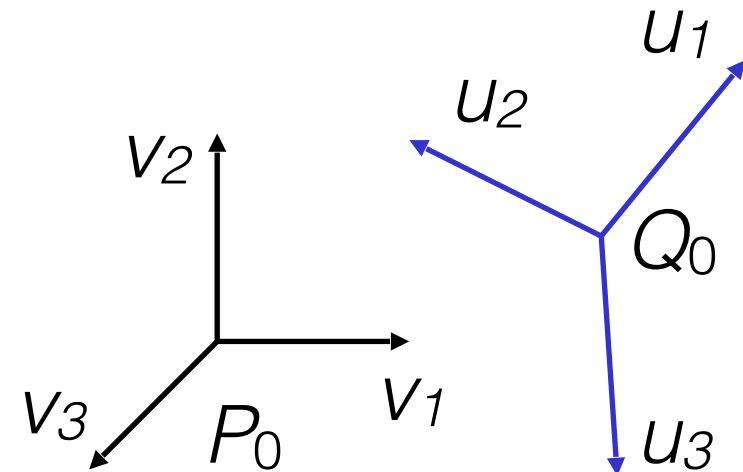
$$[\alpha_1 \ \alpha_2 \ \alpha_3]^T = \mathbf{M}^T[\beta_1 \ \beta_2 \ \beta_3]^T$$

Mudança de referenciais

- O mesmo processo pode ser aplicado em coordenadas homogéneas às representações, quer dos pontos, quer dos vetores

Considerando dois referenciais:

$$\begin{aligned} & (v_1, v_2, v_3, P_0) \\ & (u_1, u_2, u_3, Q_0) \end{aligned}$$



- Qualquer ponto ou vetor pode ser representado em qualquer dos referenciais.
- Pode representar-se (u_1, u_2, u_3, Q_0) em relação a (v_1, v_2, v_3, P_0)

Representação dum referencial em relação a outro

- Estendendo o que foi feito para a mudança de bases:

$$U_1 = \gamma_{11}V_1 + \gamma_{12}V_2 + \gamma_{13}V_3$$

$$U_2 = \gamma_{21}V_1 + \gamma_{22}V_2 + \gamma_{23}V_3$$

$$U_3 = \gamma_{31}V_1 + \gamma_{32}V_2 + \gamma_{33}V_3$$

$$Q_0 = \gamma_{41}V_1 + \gamma_{42}V_2 + \gamma_{43}V_3 + P_0$$

```
\left[ \begin{array}{c}
u_1 \\
u_2
\end{array} \right]
```

- Introduzimos a matrix **M** de 4x4, escrevendo:

$$\begin{bmatrix} U_1 \\ U_2 \\ U_3 \\ Q_0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \gamma_{11} & \gamma_{12} & \gamma_{13} & 0 \\ \gamma_{21} & \gamma_{22} & \gamma_{23} & 0 \\ \gamma_{31} & \gamma_{32} & \gamma_{33} & 0 \\ \gamma_{41} & \gamma_{42} & \gamma_{43} & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V_1 \\ V_2 \\ V_3 \\ P_0 \end{bmatrix} = M \begin{bmatrix} V_1 \\ V_2 \\ V_3 \\ P_0 \end{bmatrix}$$

Usando as representações

- Um ponto ou vetor tem uma única representação em cada um dos referenciais:

$$\mathbf{a} = [\alpha_1 \ \alpha_2 \ \alpha_3 \ \alpha_4]^T$$

$$\mathbf{b} = [\beta_1 \ \beta_2 \ \beta_3 \ \beta_4]^T$$

- onde $\alpha_4 = \beta_4 = 1$ para os pontos e $\alpha_4 = \beta_4 = 0$ para os vetores, podendo mudar-se a representação usando:

$$\mathbf{a} = \mathbf{M}^T \mathbf{b}$$

- A matrix **M** é uma matriz de 4x4 que define uma transformação afim (transformação linear seguida duma translação) em coordenadas homogêneas.

Transformações Afins

- Todas as transformações lineares equivalem a uma mudança de referencial
- Todas as transformações afins preservam as linhas
- Uma transformação afim apenas possui 12 graus de liberdade (porque os 4 elementos mais à direita na matriz da transformação são constantes fixas).
- As transformações afins são um subconjunto de todas as transformações 4x4 lineares possíveis.

Exemplo de mudança de referencial (Referenciais da câmara e do mundo)

- Quando se usa a representação de pontos e vetores, trabalha-se com tuplos de dimensão n ou arrays de números reais.
- Uma mudança de referencial é representada por uma matriz de 4×4
- Em webgl, o referencial em que se especificam os objetos duma cena é o referencial do mundo, sendo as suas coordenadas designadas por World Coordinates (WC)
- O pipeline gráfico, à saída do processamento efetuado pelos *vertex shaders*, espera que as coordenadas estejam no referencial da câmara ou do olho (Camera/Eye Coordinates)
- Se nenhuma transformação for efetuada pelo *vertex shader*, os referenciais coincidem (estão sobrepostos)

Deslocamento da câmara

- Se os vértices dos objetos estiverem em ambos os lados do eixo Z, então a câmara terá que ser deslocada em z para se conseguirem ver os objetos na totalidade...

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

Se estamos a deslocar a câmara positivamente no eixo Z, porquê o valor -d na matriz M?

