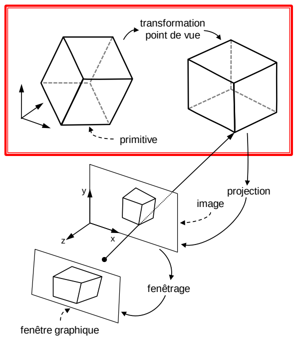
Les transformations

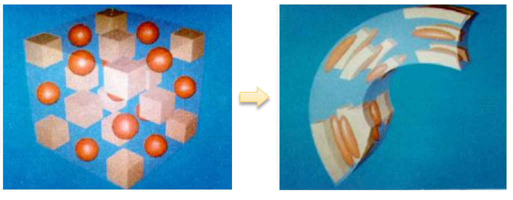
Transformations



- Modeling Transformations
- Illumination (Shading)
- Viewing Transformation (Perspective / Orthographic)
- Clipping
- Projection (to Screen Space)
- Scan Conversion (Rasterization)
- Visibility / Display

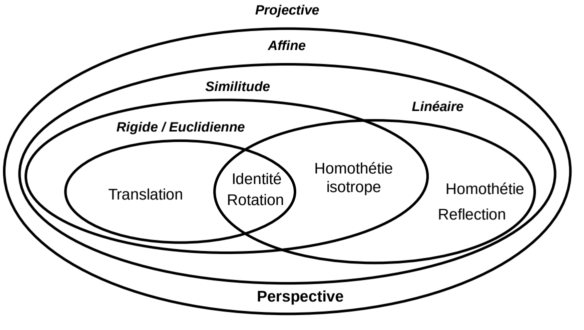
Qu'est-ce qu'une transformation ?

- Un fonction qui a un point x associe un point x'
  - Applications : animation, déformation, point de vue, ombres…



From Sederberg and Parry, SIGGRAPH 1986

Transformations



Coordonnée homogènes

- **Représentation matricielle** uniforme de tous les types de transformations

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \\ w' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & b & c & d \\ e & f & g & h \\ i & j & k & l \\ m & n & o & p \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{pmatrix}$$

$$p' = M \quad p$$

Coordonnée homogènes

- La plupart du temps **w** = 1
- Si on multiplie un vecteur par une transformation affine w n'est pas modifié
- On divise par w pour revenir en cartésien

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a & b & c & d \\ e & f & g & h \\ i & j & k & l \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{pmatrix}$$

Coordonnée homogènes

- Translations :

$$T = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & T_x \\ 0 & 1 & 0 & T_y \\ 0 & 0 & 1 & T_z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

- Changements d'échelles :

$$S = \begin{pmatrix} s_x & 0 & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 & 0 \\ 0 & 0 & s_y & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

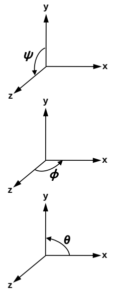
- Rotations représentées par les angles d'Euler :

$$R = R_z \cdot R_y \cdot R_x$$

$$R_x = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos\psi & -\sin\psi & 0 \\ 0 & \sin\psi & \cos\psi & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

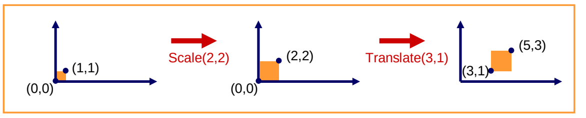
$$R_y = \begin{pmatrix} \cos\phi & 0 & \sin\phi & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ -\sin\phi & 0 & \cos\phi & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$R_z = \begin{pmatrix} \cos\theta & -\sin\theta & 0 & 0 \\ \sin\theta & \cos\theta & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

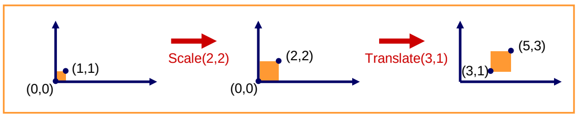


Composition

- **Multiplication de matrices**
- Question – 4mn :
  - Ecrire les matrices des deux transformations ci-dessous puis calculer la matrice composition
  - Que ce passe-t-il si on inverse la multiplication ?



Composition

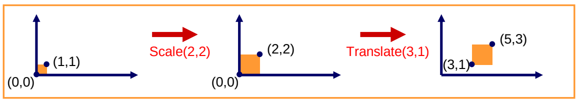


$$p' = T\,(\,S\,p\,) = TS\,p$$

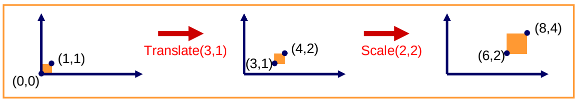
$$TS = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 0 & 3 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Non-commutatif !!!

homothétie puis translation : $p' = T\,(\,S\,p\,) = TS\,p$

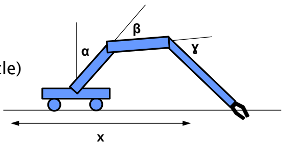


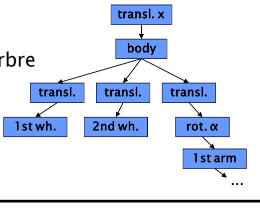
translation puis homothétie : $p' = S\,(\,T\,p\,) = ST\,p$



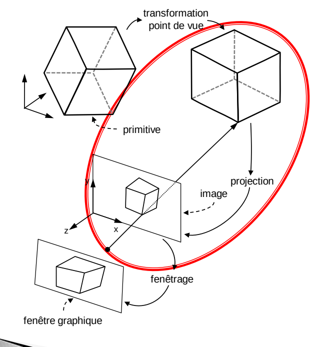
Hiérarchie de transformations

- Objet complexe
- Coordonnées relatives
  (ex : la roue par rapport au socle)
- Concaténation de transformations
- **Hiérarchie**
  - dessiner = parcourir un arbre
  - conserve la cohérence





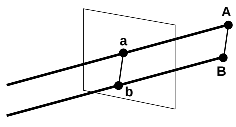
Projections



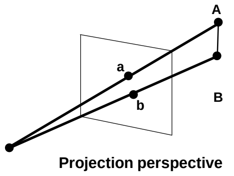
- Modeling Transformations
- Illumination (Shading)
- Viewing Transformation (Perspective / Orthographic)
- Clipping
- Projection (to Screen Space)
- Scan Conversion (Rasterization)
- Visibility / Display

Projections

- Utilisées en synthèse et en vision (modèles de caméras)
- Deux grandes familles :



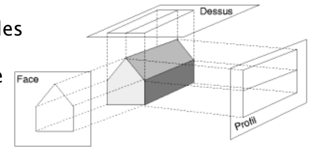
Projection parallèle



Projection perspective

Projections parallèle

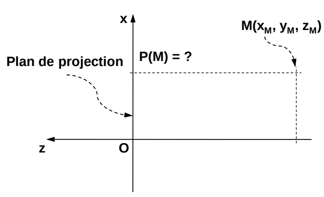
- Les **projections parallèles** :
  - **projection orthographique** lorsque la direction de projection est **perpendiculaire** au plan de projection
  - **projection oblique** sinon
- **Propriétés géométriques** des projections parallèles :
  - Les projections parallèles conservent le **parallélisme des droites**
  - Les projections parallèles conservent les **rapports des distances** selon une direction donnée



Projections parallèle

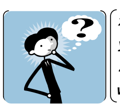
- Matrice en coordonnées homogènes de la projection orthographique canonique :

  $P(x_M, y_M, z_M, w_M) = ?$



Matrice de la projection orthographique sur xOy

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \\ w' \end{pmatrix} = \quad \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{pmatrix}$$

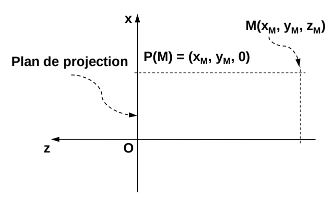


30s

Projections parallèle

- Matrice en coordonnées homogènes de la projection orthographique canonique :

  $P(x_M, y_M, z_M, w_M) = (x_M, y_M, 0, 1)$



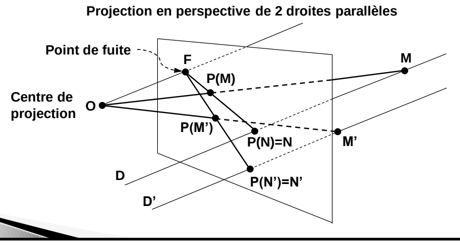
Matrice de la projection orthographique sur xOy

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \\ w' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ w \end{pmatrix}$$

Projections perspectives

- L'image d'un point M par une projection en perspective sur le plan P de centre O est l'intersection de la droite OM avec le plan P.
- Une projection en perspective dont le centre de projection est à l'infini est une projection parallèle.

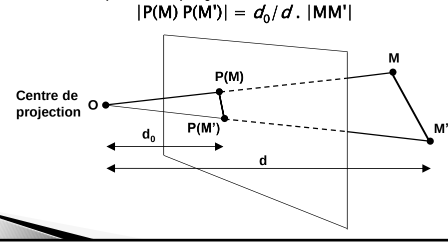
Projection en perspective de 2 droites parallèles



Projections perspectives

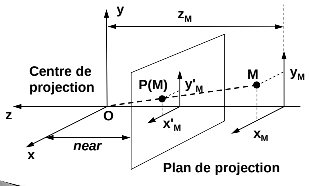
- **Propriétés géométriques** des projections en perspective
  - Les projections perspectives ne conservent pas le parallélisme des droites non parallèles au plan de projection.
  - La taille d'un objet est inversement proportionnelle à sa distance au point de projection :

    $|P(M)\,P(M')| = d_0 / d\,.\,|MM'|$



Projections perspectives

- Calcul des coordonnées projetées en perspective
- On se place dans le cas d'une projection canonique :
  Centre de projection O et plan de projection parallèle à *x*O*y*.
- **Coordonnées dans le plan de projection**
  - P(x_M, y_M) = ?



Matrice de la projection de centre O sur le plan z=*near*

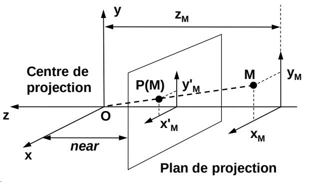
$$\begin{pmatrix}x'\\y'\\z'\\w'\end{pmatrix} =$$

$$\begin{pmatrix}x\\y\\z\\w\end{pmatrix}$$

45s

Projections perspectives

- Calcul des coordonnées projetées en perspective
- On se place dans le cas d'une projection canonique :
  Centre de projection O et plan de projection parallèle à *x*O*y*.
- **Coordonnées dans le plan de projection**
  - P(x_M, y_M) = (($near$. x_M) / (z_M), ($near$. y_M) / (z_M))



Matrice de la projection de centre O sur le plan z=*near*

$$\begin{pmatrix}x'\\y'\\z'\\w'\end{pmatrix} = \begin{pmatrix}1 & 0 & 0 & 0\\0 & 1 & 0 & 0\\0 & 0 & 1 & 0\\0 & 0 & 1/near & 0\end{pmatrix}\begin{pmatrix}x\\y\\z\\w\end{pmatrix}$$