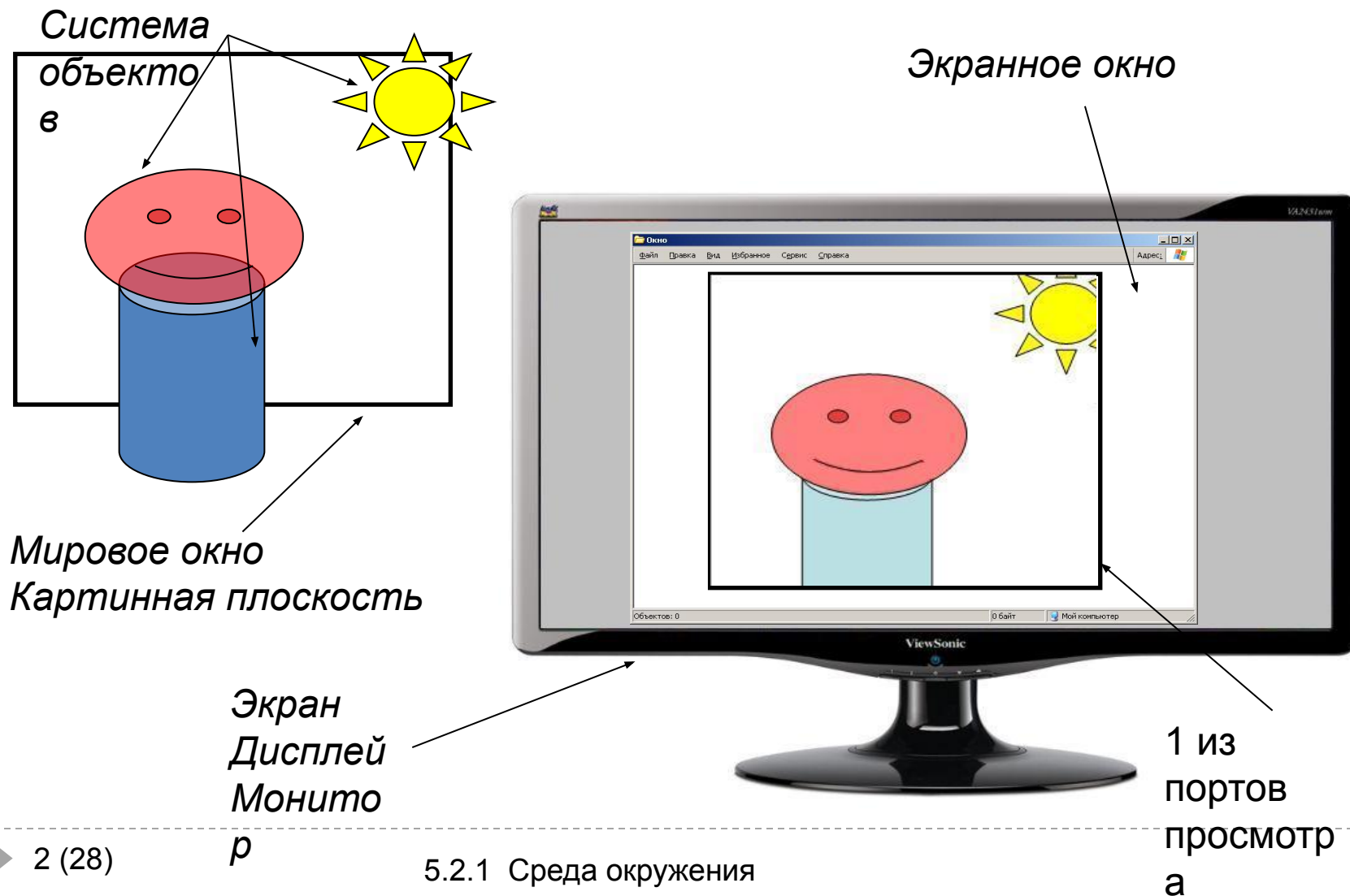


Интерактивная Компьютерная Графика

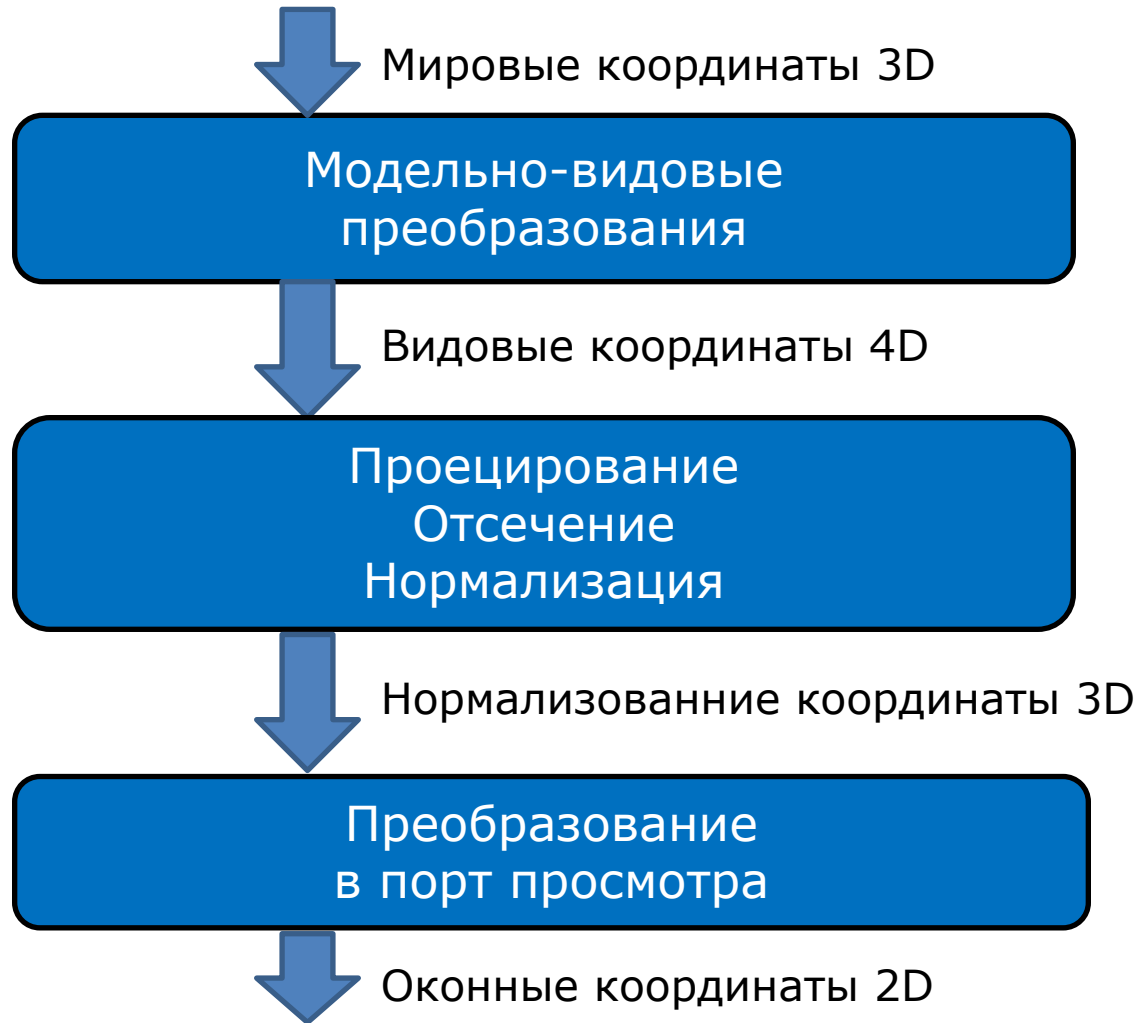
Часть 5-2

(системы координат)

Вход - выход



Конвейер систем координат



Модельно-видовые преобразования: сдвиг

Перемещение (сдвиг, перенос) на вектор $(dx, dy, dz)^T$

$$\square x' = x + dx$$

$$\square y' = y + dy$$

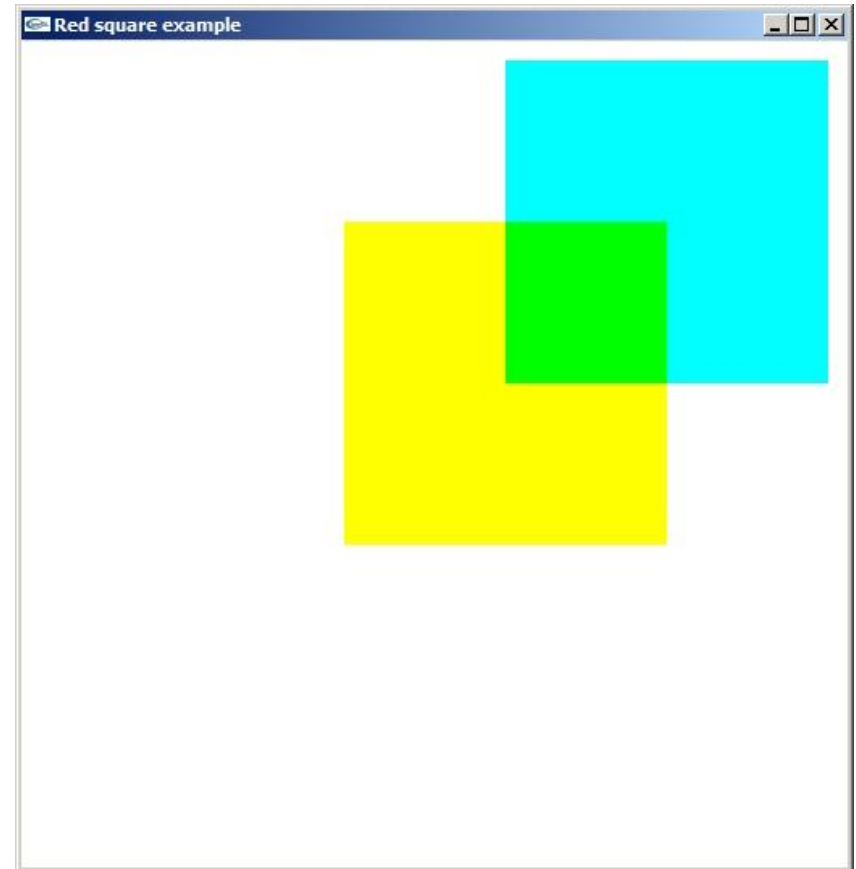
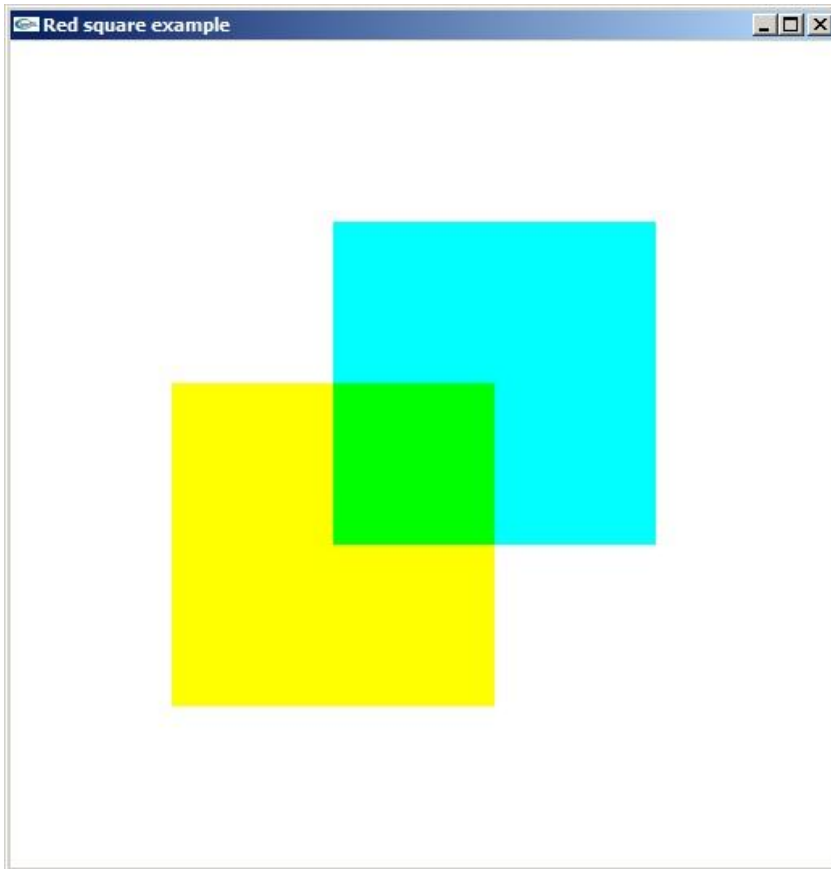
$$\square z' = z + dz$$

$$M_{trans} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & dx \\ 0 & 1 & 0 & dy \\ 0 & 0 & 1 & dz \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

`glTranslatef (dx, dy, dz)`

Модельно-видовые преобразования: сдвиг

```
glTranslatef ( 100, 100, 10 )
```



Модельно-видовые преобразования: масштабирование

Масштабирование (сжатие и растяжение)
вдоль осей в (s_x , s_y , s_z) раз

$$\square x' = x * s_x$$

$$\square y' = y * s_y$$

$$\square z' = z * s_z$$

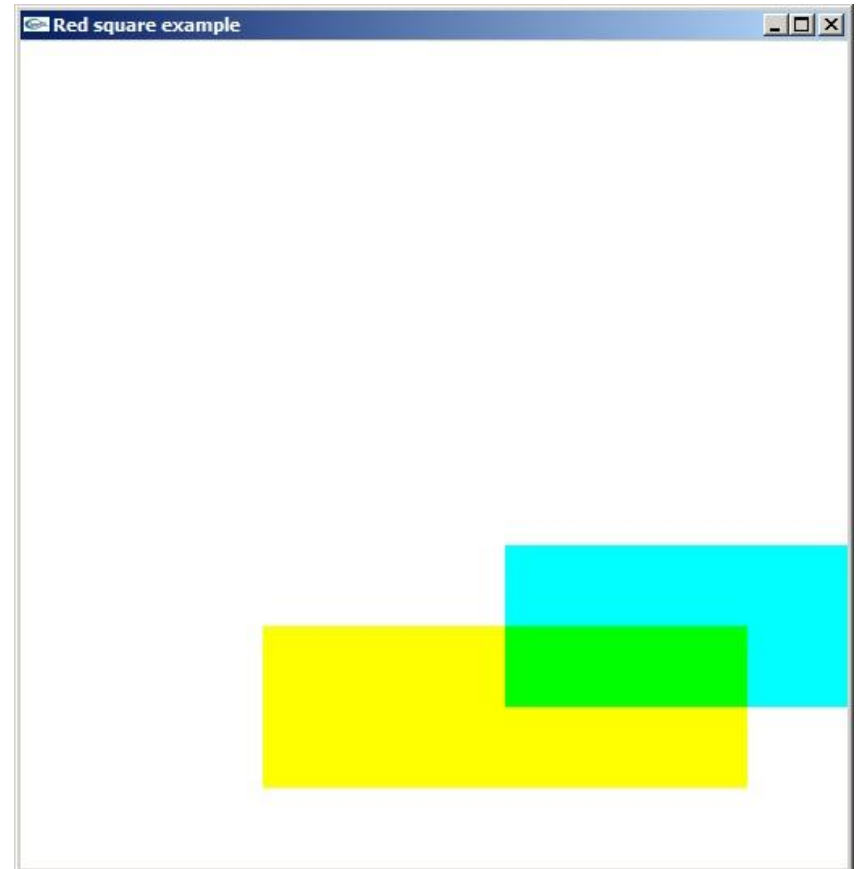
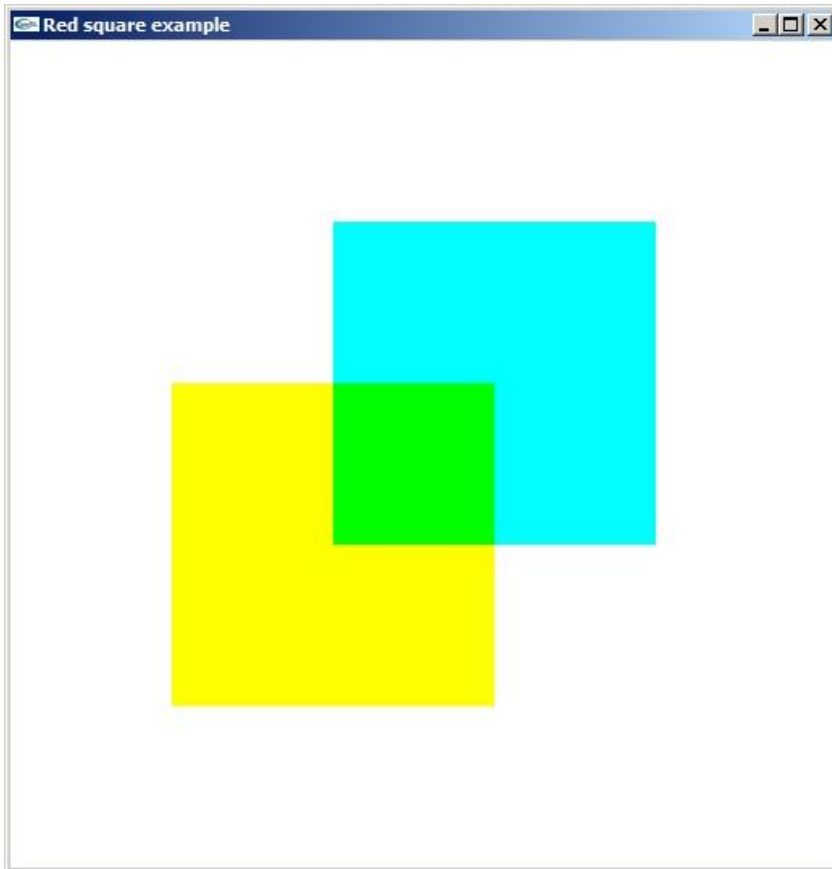
□ Примечание: если один из параметров равен **0**,
тогда преобразование не будет аффинным

$$M_{scale} = \begin{bmatrix} s_x & 0 & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 & 0 \\ 0 & 0 & s_z & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

`glScalef (sx, sy, sz)`

Модельно-видовые преобразования: масштабирование

```
glScalef ( 1.5, 0.5, 1 )
```



Модельно-видовые преобразования: поворот

Поворот на угол $angle$ против часовой стрелки
относительно начала координат
вдоль вектора (rx, ry, rz)

`glRotatef (angle, rx, ry, rz)`

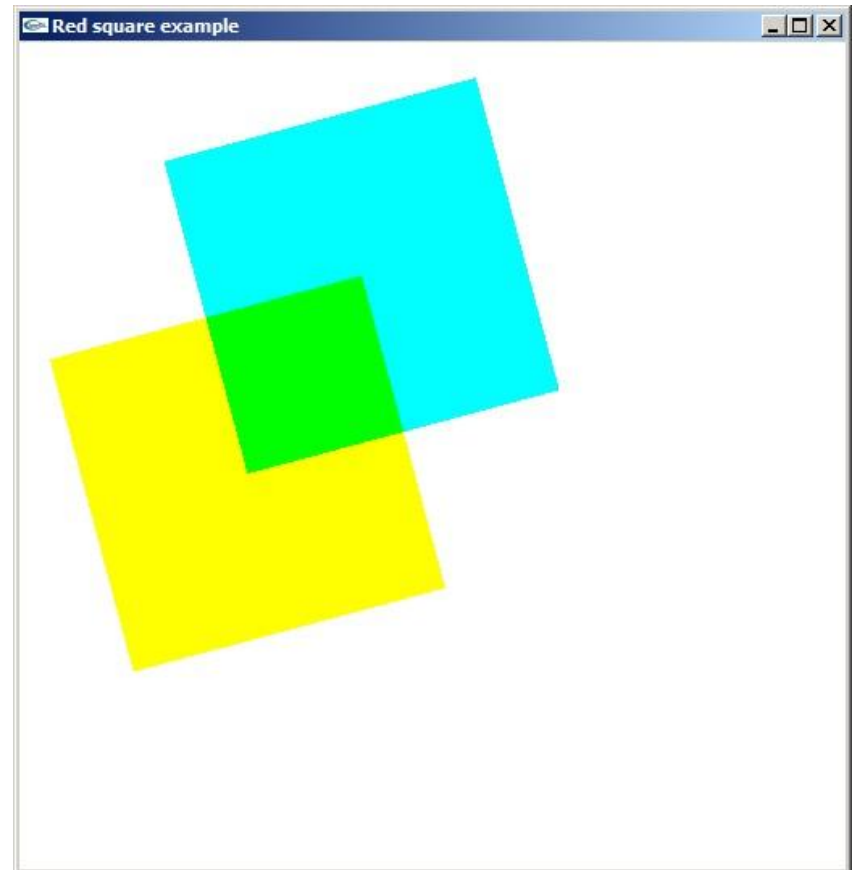
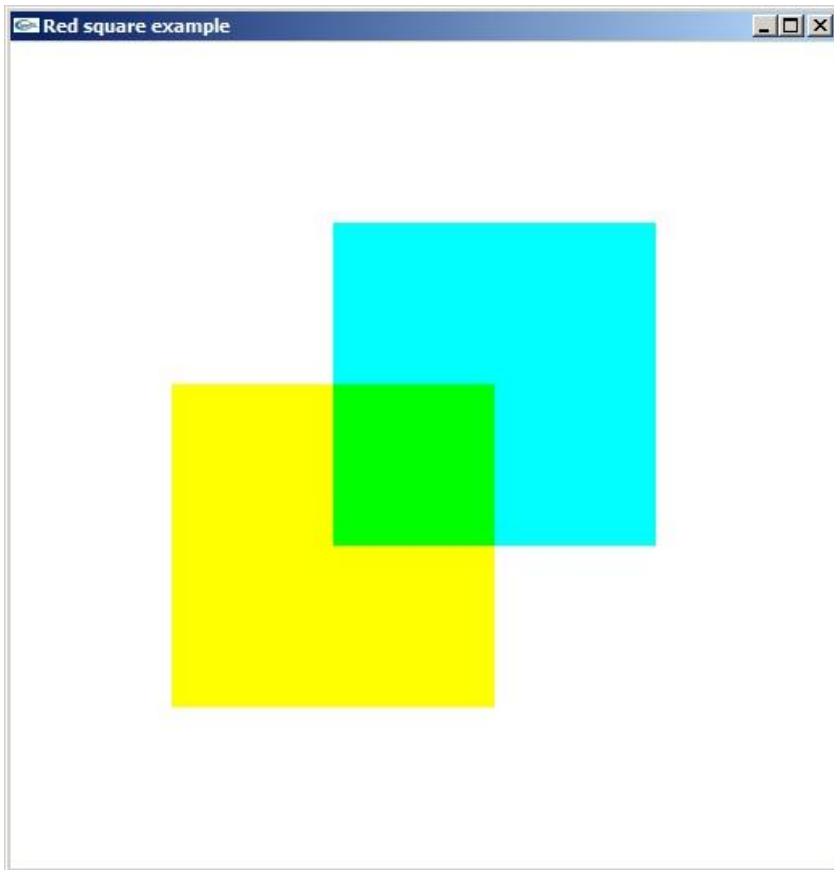
`glRotatef (angle, 1, 0, 0)` `glRotatef (angle, 0, 1, 0)` `glRotatef (angle, 0, 0, 1)`

$$M_{OX} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & c & -s & 0 \\ 0 & s & c & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad M_{OY} = \begin{bmatrix} c & 0 & s & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ -s & 0 & c & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad M_{OZ} = \begin{bmatrix} c & -s & 0 & 0 \\ s & c & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$M_{rotate} = M_{OZ} * M_{OY} * M_{OX} \quad \begin{array}{l} c = \cos(angle) \\ s = \sin(angle) \end{array}$$

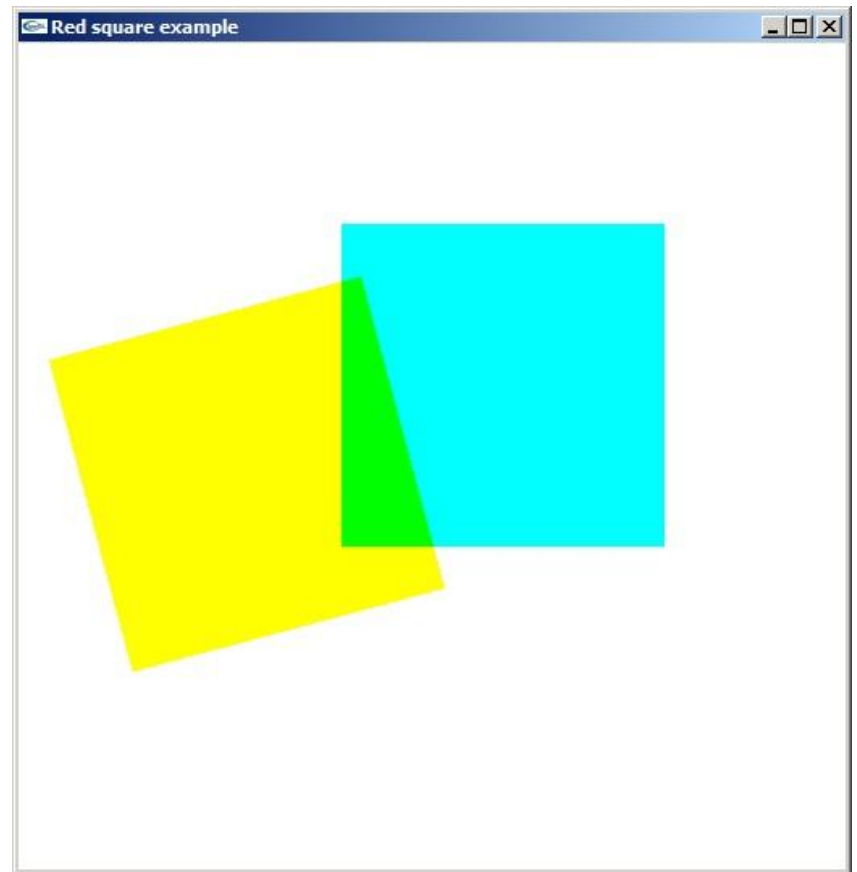
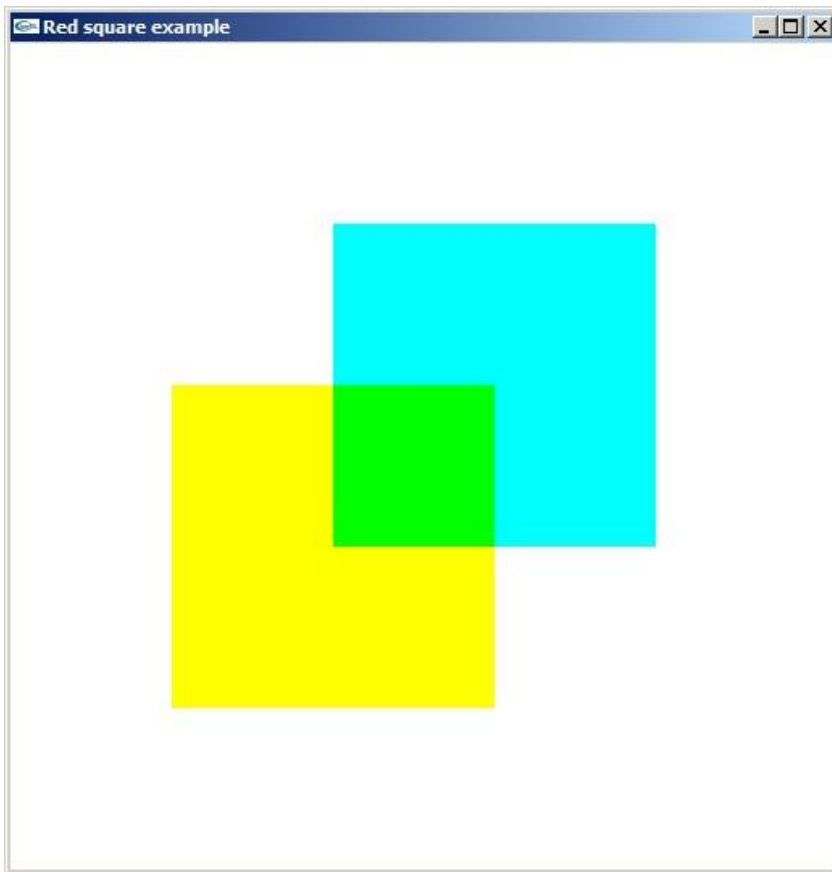
Модельно-видовые преобразования: поворот

```
glRotatef ( 15, 0,0,1 )
```



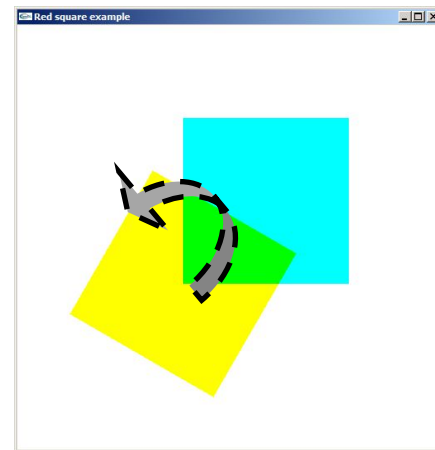
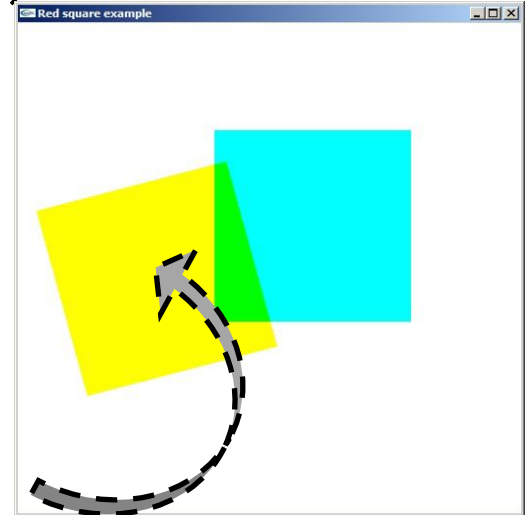
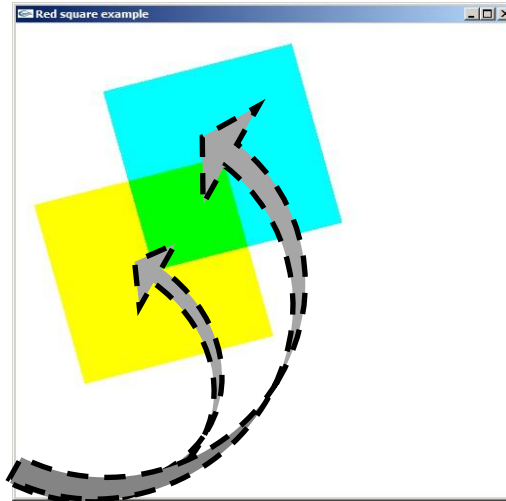
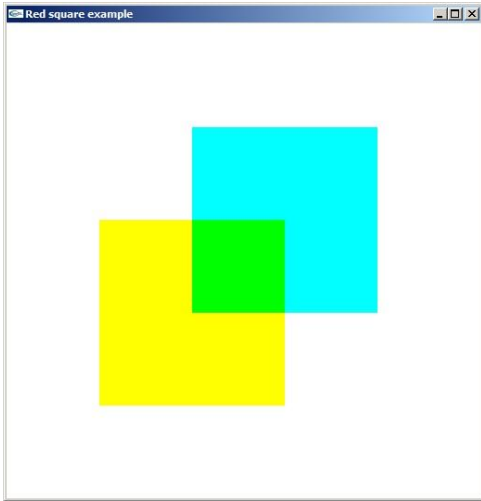
Модельно-видовые преобразования: поворот

```
glRotatef ( 15, 0,0,1 )
```



Модельно-видовые преобразования: поворот

`glRotatef (15, 0,0,1)`



Модельно-видовые преобразования: поворот

```
glRotatef ( 15, 0, 0, 1)
```

```
glColor3ub ( 255, 0, 0 );  
glBegin ( GL_QUADS );  
    glVertex2f ( 100, 100 );  
    glVertex2f ( 100, 300 );  
    glVertex2f ( 300, 300 );  
    glVertex2f ( 300, 100 );
```

```
glColor3ub ( 0, 255, 0 );
```

```
glVertex2f ( 200, 200 );  
glVertex2f ( 200, 400 );  
glVertex2f ( 400, 400 );  
glVertex2f ( 400, 200 );  
glEnd ();
```

```
glRotatef ( 15, 0, 0, 1)
```

```
glColor3ub ( 255, 0, 0 );  
glBegin ( GL_QUADS );  
    glVertex2f ( 100, 100 );  
    glVertex2f ( 100, 300 );  
    glVertex2f ( 300, 300 );  
    glVertex2f ( 300, 100 );  
glEnd ();
```

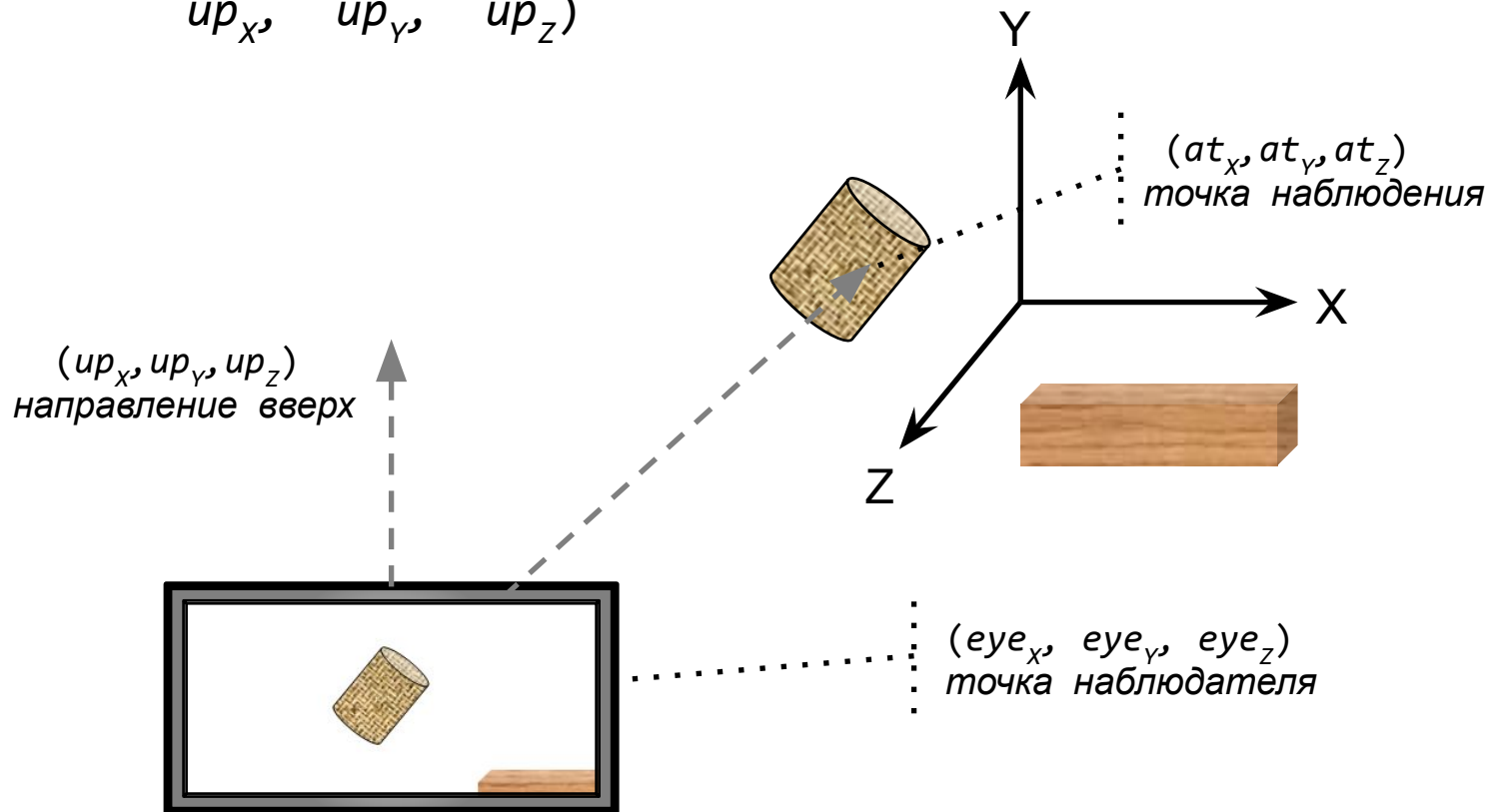
```
glColor3ub ( 0, 255, 0 );  
glBegin ( GL_QUADS );  
    glVertex2f ( 200, 200 );  
    glVertex2f ( 200, 400 );  
    glVertex2f ( 400, 400 );  
    glVertex2f ( 400, 200 );  
glEnd ();
```

glPushMatrix();

glPopMatrix();

Модельно-видовые преобразования: изменение положения камеры

```
gluLookAt (eyex, eyey, eyez,  
           atx, aty, atz,  
           upx, upy, upz)
```

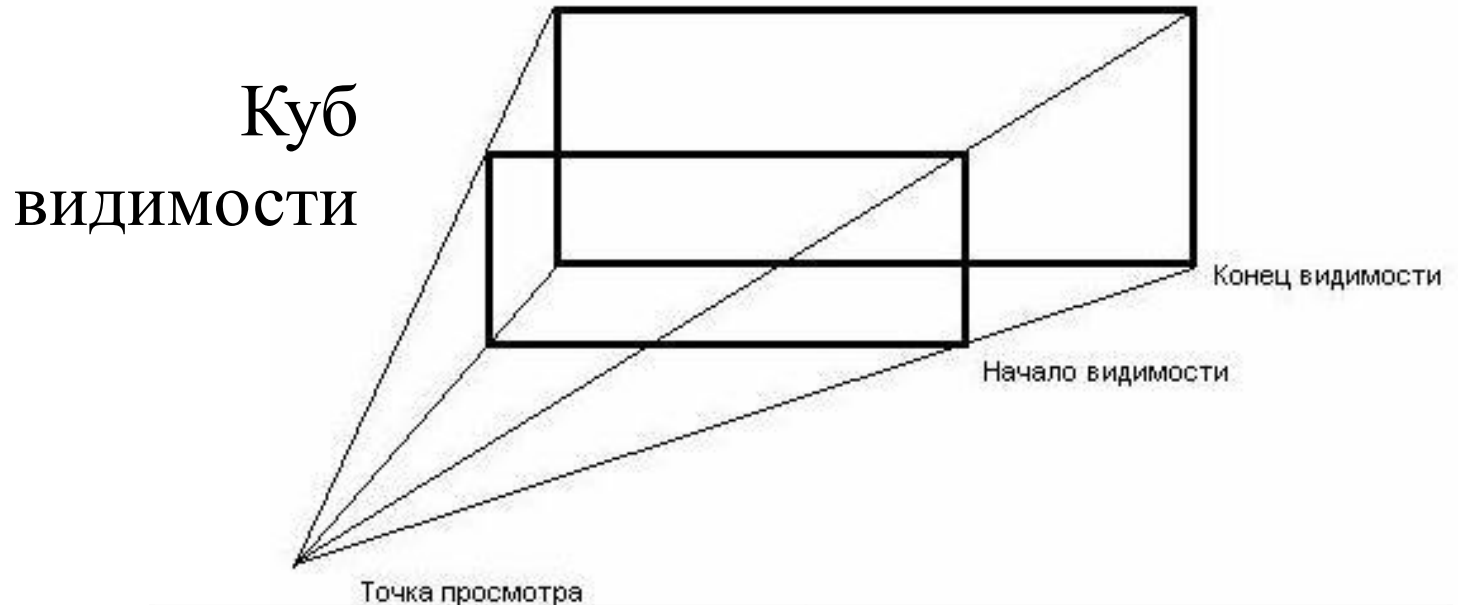


Модельно-видовые преобразования: изменение положения камеры

```
glTranslatef ( 100, 100, 10 )  
gluLookAt ( -100, -100, 10, -100, -100, 0, 0, 1, 0 )
```

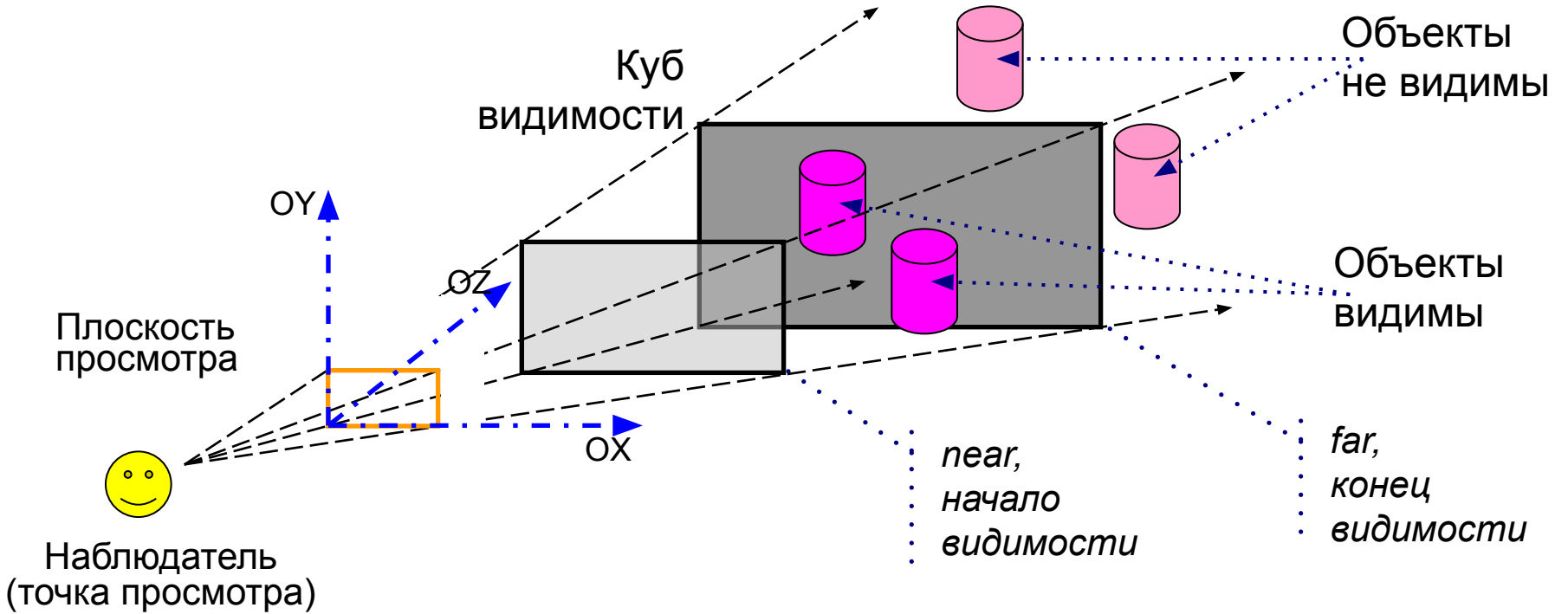


Преобразования проекции: куб видимости



Плоскости отсечения	<i>near</i>	Передняя (ближняя) по OZ
	<i>far</i>	Задняя (дальняя) по OZ
	<i>left</i>	Левая
	<i>right</i>	Правая
	<i>top</i>	Верхняя
	<i>bottom</i>	Нижняя

Преобразования проекции: куб видимости



Плоскости отсечения (границы видимости, границы куба видимости)	<i>near</i>	Передняя (ближняя) по OZ
	<i>far</i>	Задняя (дальняя) по OZ
	<i>left</i>	Левая
	<i>right</i>	Правая
	<i>top</i>	Верхняя
	<i>bottom</i>	Нижняя

Преобразования проекции: ортографическая (параллельная) проекция

- `glOrtho` (`GLdouble left`, `GLdouble right`,
`GLdouble bottom`, `GLdouble top`,
`GLdouble near`, `GLdouble far`)
- `gluOrtho2D` (`GLdouble left`, `GLdouble right`,
`GLdouble bottom`, `GLdouble top`)

`gluOrtho2D` (`left`, `right`, `bottom`, `top`)

≡

`glOrtho` (`left`, `right`, `bottom`, `top`, `-1`, `1`)

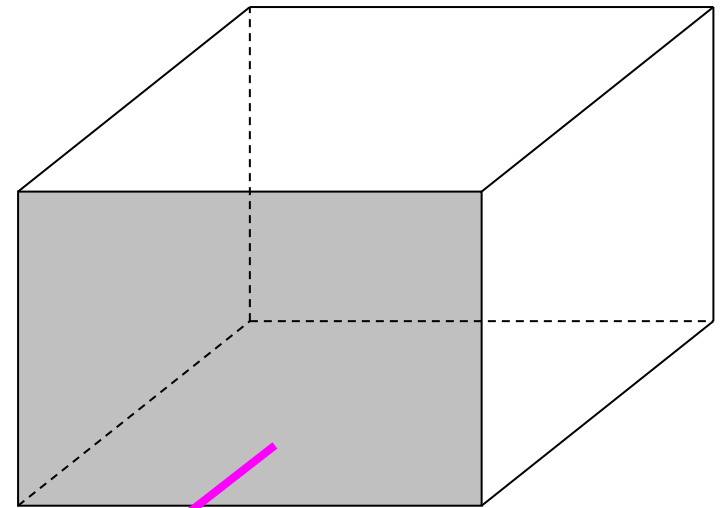
Куб видимости	Параллелограмм
Система координат	Левосторонняя
(<code>left</code> , <code>bottom</code> , <code>-near</code>)	левый нижний угол окна вывода
(<code>right</code> , <code>top</code> , <code>-near</code>)	правый верхний угол окна вывода

Преобразования проекции: ортографическая (параллельная) проекция

$$\begin{pmatrix} \frac{2}{right - left} & 0 & 0 & -\frac{right + left}{right - left} \\ 0 & \frac{2}{top - bottom} & 0 & -\frac{top + bottom}{top - bottom} \\ 0 & 0 & \frac{-2}{far - near} & -\frac{far + near}{far - near} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

`glOrtho`

```
(  
  left, right,  
  bottom, top,  
  near, far  
)
```



к точке наблюдения

Преобразования проекции: перспективная (центральная) проекция

□ `gluPerspective (GLdouble angle_y, GLdouble aspect,
GLdouble near, GLdouble far)`

□ `glFrustum (GLdouble left, GLdouble right,
GLdouble bottom, GLdouble top,
GLdouble near, GLdouble far)`

`glFrustum (-right, right, -top, top, near, far)`
≡
`gluPerspective (angle_y, aspect, near, far)`

$far > near > 0$

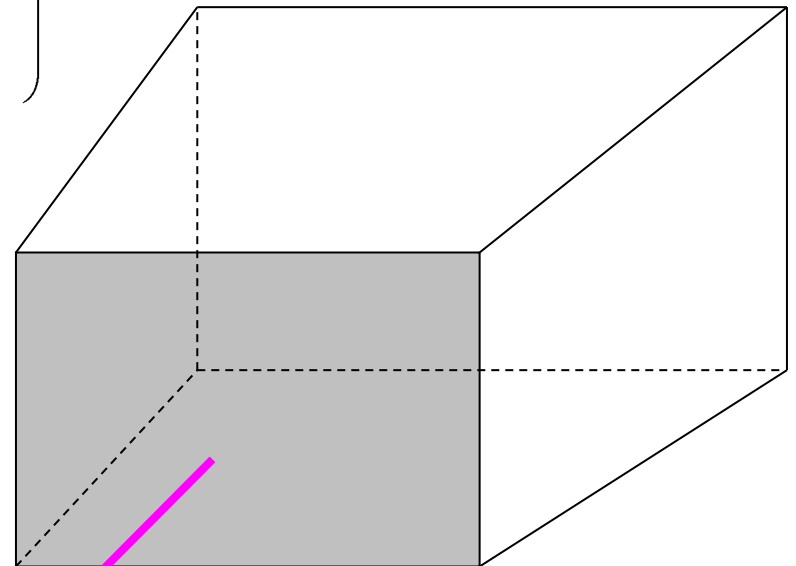
Куб видимости	Усеченная пирамида
Система координат	Левосторонняя
<i>angle_y</i>	Угол видимости по OY (0° - 180°) = $2 * \arctg(top / near)$
<i>aspect</i>	Угол видимости по OX = $right / top$

Преобразования проекции: перспективная (центральная) проекция

$$\begin{pmatrix} \frac{2 \times \text{near}}{\text{right} - \text{left}} & 0 & \frac{\text{right} + \text{left}}{\text{right} - \text{left}} & 0 \\ 0 & \frac{2 \times \text{near}}{\text{top} - \text{bottom}} & \frac{\text{top} + \text{bottom}}{\text{top} - \text{bottom}} & 0 \\ 0 & 0 & -\frac{\text{far} + \text{near}}{\text{far} - \text{near}} & -\frac{2 \times \text{far} \times \text{near}}{\text{far} - \text{near}} \\ 0 & 0 & -1 & 0 \end{pmatrix}$$

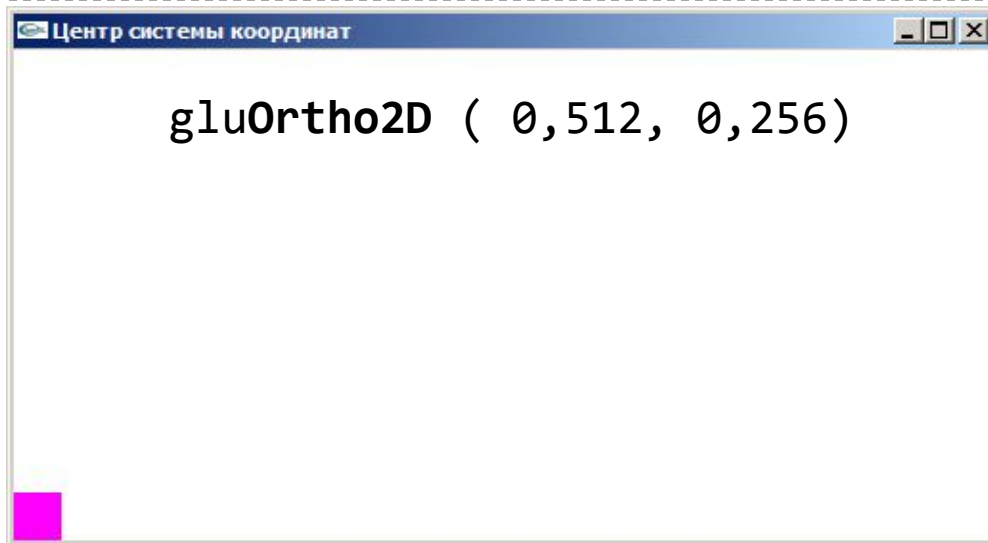
`glFrustum`

```
(  
  left, right,  
  bottom, top,  
  near, far  
)
```

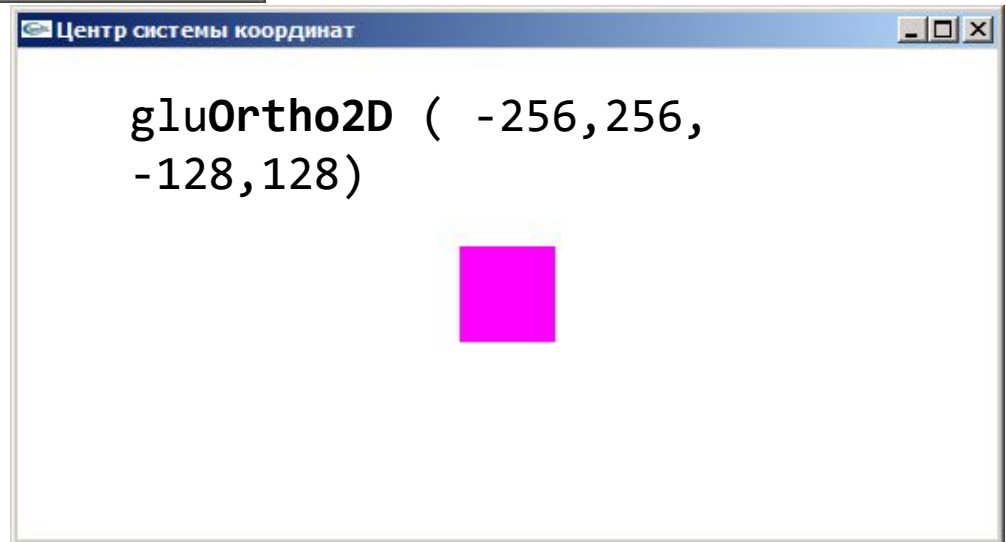


● к точке наблюдения

Преобразования проекции: задание центра системы координат



Центр системы координат задан в левом нижнем угле окна



Центр системы координат задан в центре окна

Дополнительные возможности отсечения

- ✓ Дополнительные плоскости отсечения в OpenGL (до 6 штук)

```
glClipPlane (*)
```

```
glEnable ( GL_CLIP_PLANE plane ) // включить
```

```
glDisable ( GL_CLIP_PLANE plane ) // выключить
```

- ✓ Прямоугольник области вырезания
(команды могут модифицировать только пиксели,
лежащие внутри этой области)

```
glEnable ( GL_SCISSOR_TEST ) // включить
```

```
glDisable ( GL_SCISSOR_TEST ) // выключить
```

```
glScissor ( x0,y0, width,height ) // область вырезания
```

Преобразование координат:

1. Мировые координаты

- На входе: координаты в локальных системах координат
 $(x_L, y_L, z_L)^T$

- Перевод в мировую (глобальную, правостороннюю) систему координат

$$(x_G, y_G, z_G)^T$$

Преобразование координат:

2. Видовые координаты

□ На входе: мировые координаты
 $(x, y, z)^T$

□ Перевод в расширенные координаты:
 $(x, y, z, 1)^T$

□ Модельно-видовые преобразования:
 $\mathbf{M} * (x, y, z, 1)^T = (x', y', z', 1)^T$

□ На выходе: видовые координаты
 $(x', y', z', 1)^T$

Преобразование координат :

3. Нормализованные координаты

□ На входе: видовые координаты
 $(x, y, z, w)^T$

□ Преобразования проекции и отсечения:
 $\mathbf{M} * (x, y, z, w)^T = (x_c, y_c, z_c, w_c)^T$

□ Преобразование нормализации:

$$\left(\frac{x_c}{w_c}, \frac{y_c}{w_c}, \frac{z_c}{w_c} \right)^T = (x_N, x_N, x_N)^T$$

На выходе: нормализованные координаты:

$$(x_N, x_N, x_N)^T$$

Преобразование координат :

4. Оконные координаты

- На входе: нормализованные координаты $(x, y, z)^T$

- Определяется порт просмотра:
`glViewport(xp, yp, width, height)`

- Определяются параметры буфера глубины:
`glDepthRange(near, far)`

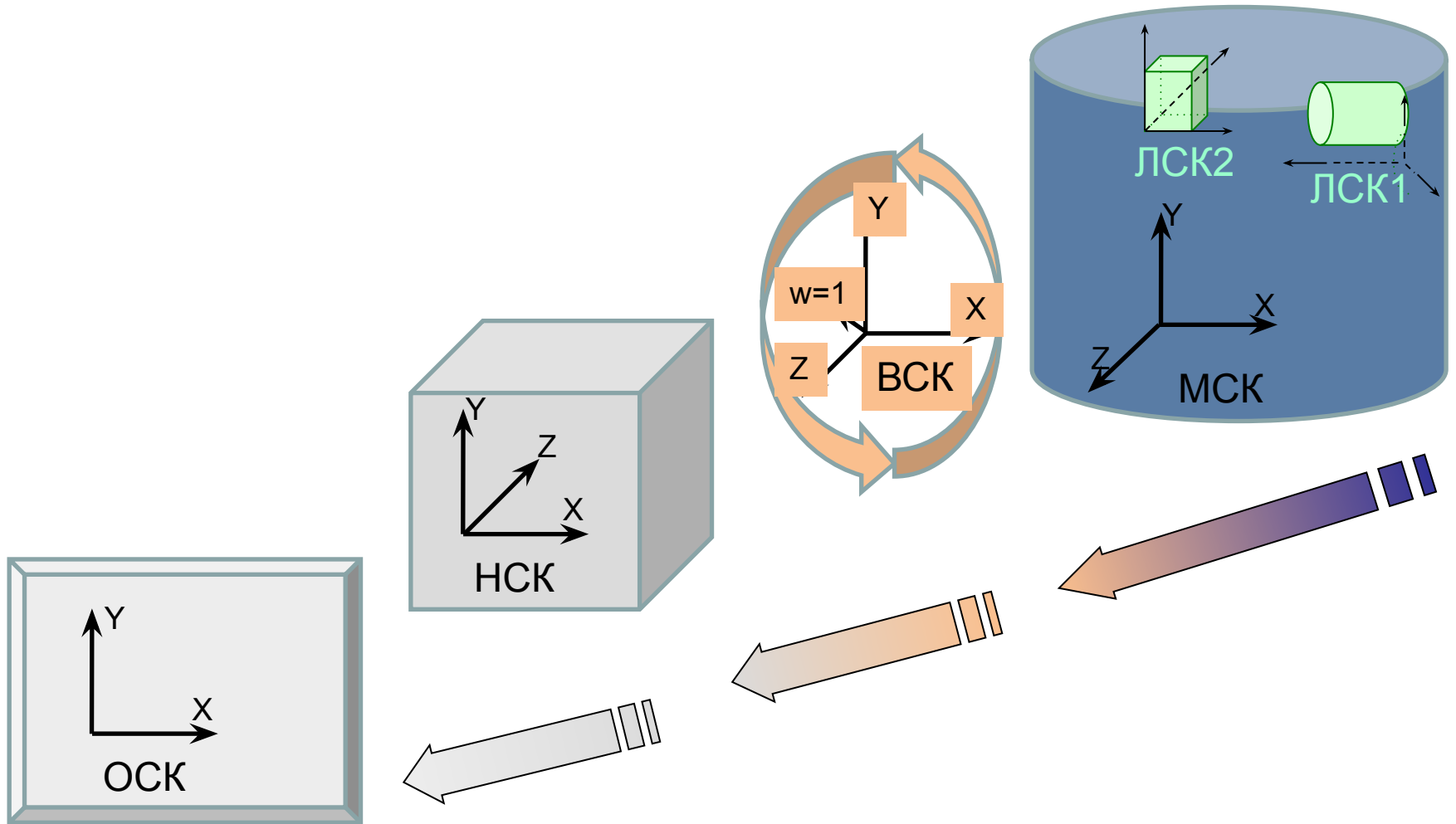
- Расчет оконных координат $(x_w, y_w, z_w)^T$:

$$x_w = \left(\frac{\text{width}}{2} + 1 \right) * x + x_p$$

$$y_w = \left(\frac{\text{height}}{2} + 1 \right) * y + y_p$$

$$z_w = \left(\frac{\text{far} - \text{near}}{2} \right) * z + \left(\frac{\text{far} + \text{near}}{2} \right) \rightarrow 0$$

Преобразование координат : конвейер



Матричные операции в OpenGL

- ✓ Выбор матрицы: `glMatrixMode(*)`
 - `GL_MODELVIEW` – модельно-видовая матрица
 - `GL_PROJECTION` – проекционная матрица
 - `GL_TEXTURE` – текстурная матрица

- ✓ Сохранение матрицы в массив 4x4 (16 элементов) по столбцам:
 - ✓ `glGetFloatv (GL_MODELVIEW_MATRIX, matr)`

- ✓ Загрузка матрицы из массива: `glLoadMatrix(matr)`

- ✓ Сброс матрицы: `glLoadIdentity()`

- ✓ Умножение матрицы слева: `glMultMatrix(matr)`

- ✓ Сохранение матрицы в стеке: `glPushMatrix()`

- ✓ Восстановление матрицы из стека: `glPopMatrix()`