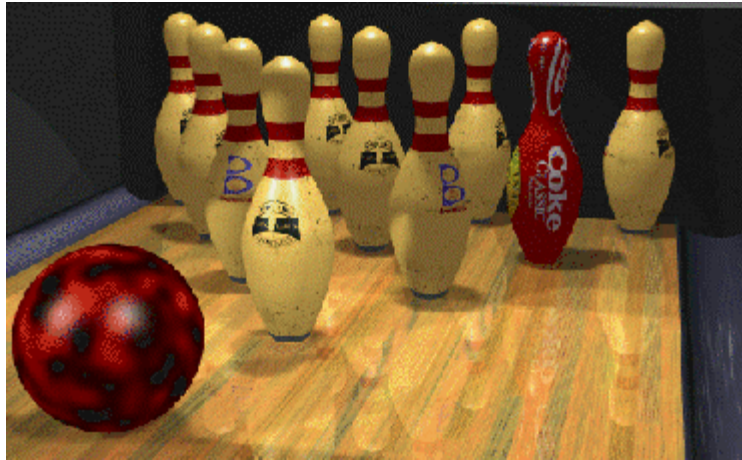


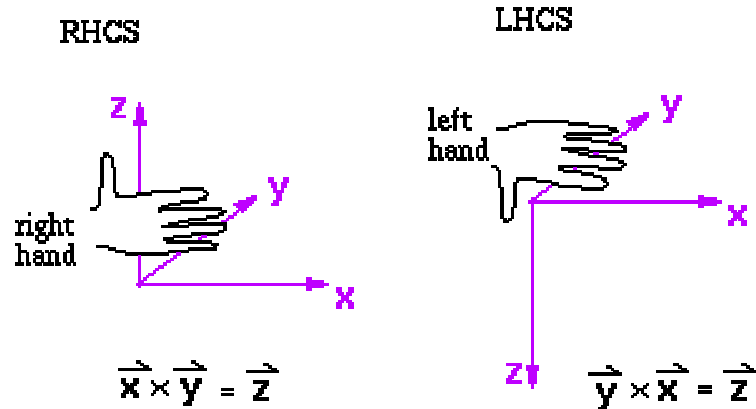
CÁC PHEP BIẾN 3 CHIỀU



Danh sách

- Cùng một loại ảnh tổng có thể xuất hiện trong nhiều cảnh và xuất hiện nhiều lần trong một cảnh với các thông số, màu sắc khác nhau.
- Nếu ta có các mô hình ảnh tổng tốt, ta có thể phát sinh ra các ảnh tổng khác nhau từ một mô hình duy nhất nhờ các phép biến ảnh.
- Các phép biến ảnh quan trọng nhất là các phép biến ảnh Affine và các phép chiếu.

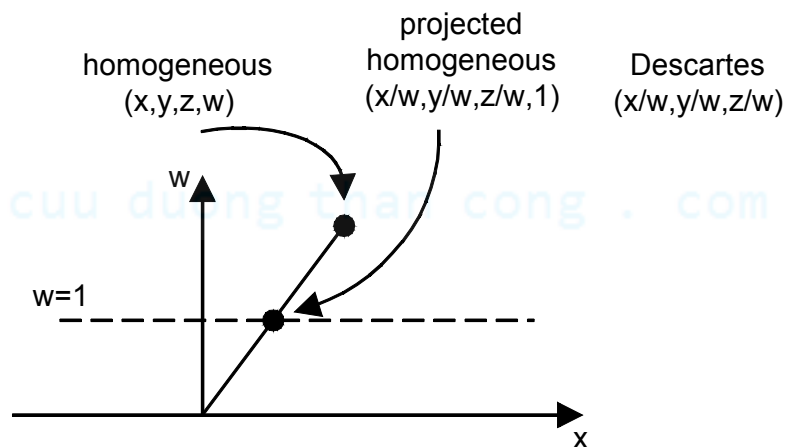
He toa ão ban tay phải/ban tay trái



- He toa ão theo quy ôc ban tay phải: ão ban tay phải sao cho ngón cái hõng theo trục z, khi nam tay lại, các ngón tay chuyển ãng theo hõng tũ trục x ãen trục y.
- He toa ão theo quy ôc ban tay trái: ão ban tay phải sao cho ngón cái hõng theo trục z, khi nam tay lại, các ngón tay chuyển ãng theo hõng tũ trục x ãen trục y.

He toa ão thuận nhất (Homogeneous Coordinates)

- Mọi ãiem (x, y, z) trong không gian Descartes ãõc biểu diễn bởi một bộ bốn toa ão trong không gian 4 chiều thu gọn (hx, hy, hz, h) . Ngõi ta thông chọn $h=1$.



- $(x, y, z)_{\text{Descartes}}$ $(x, y, z, 1)_{\text{Homogeneous}}$
- $(x, y, z, w)_{\text{Homogeneous}}$ $(x/w, y/w, z/w)_{\text{Descartes}}$ ($w \neq 0$).

Cac phép biến ñối tuyến tính

- Phép biến ñối tuyến tính là tổ hợp của các PBÑ:

♦ Tæ le

♦ Quay

♦ Biến dạng và

♦ Ñối xõng

$$(x' \ y' \ z') = (x \ y \ z) \begin{pmatrix} a & d & g \\ b & e & h \\ c & f & i \end{pmatrix} \text{ với } \begin{vmatrix} a & d & g \\ b & e & h \\ c & f & i \end{vmatrix} \neq 0$$

- Các tính chất của các phép biến ñối tuyến tính

♦ Thỏa mãn tính chất về tổ hợp tuyến tính.

$$T(s_1P_1 + s_2P_2) = s_1T(P_1) + s_2T(P_2)$$

♦ Góc toạ ñối là ñiểm bất ñồng.

♦ Ảnh của ñối thẳng là ñối thẳng.

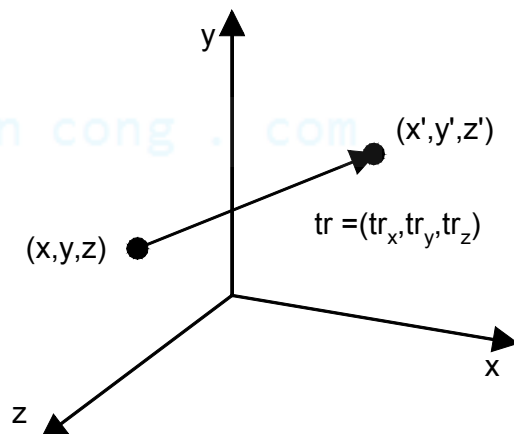
♦ Ảnh của các ñối thẳng song song là các ñối thẳng song song.

♦ Bảo toàn tæ le khoảng cách

♦ Tổ hợp các phép biến ñối có tính phản phối

Phép tịnh tiến

- Dịch chuyển một ñiểm từ vị trí ñến vị trí khác trong không gian theo vector offset **tr**.

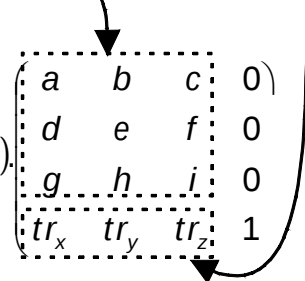


Phep bien ñoi Affine

- Phep bien ñoi Affine la to hōp cua cac phep bien ñoi:

- ♦ Tuyen tính tæ le, quay, bien dang
- ♦ Tōnh tien

$$(x' \ y' \ z' \ 1) = (x \ y \ z \ 1) \cdot \begin{pmatrix} a & b & c & 0 \\ d & e & f & 0 \\ g & h & i & 0 \\ tr_x & tr_y & tr_z & 1 \end{pmatrix}$$



- Cac tính chat

- ♦ Goc toa ñoi khōng la ñiem bat ñōng.
- ♦ Anh cua ñōōng thang la ñōōng thang.
- ♦ Anh cua cac ñōōng thang song song la cac ñōōng thang song song.
- ♦ Bao toan tæ le khōang cach
- ♦ To hōp cac phep bien ñoi cō tính phan phoi

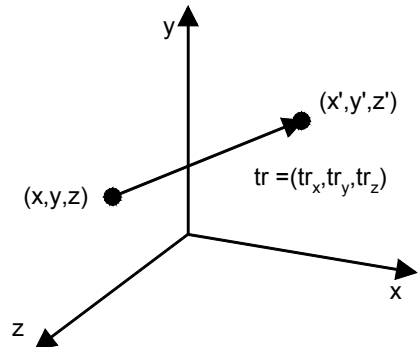
Cac phep bien ñoi Affine cō sō

- Phep bien ñoi Affine cō the xem la to hōp cua cac phep bien ñoi cō sō:

- ♦ Tōnh tien
- ♦ Tæ le (tam tæ le ñat tại goc toa ñoi)
- ♦ Quay quanh trục x
- ♦ Quay quanh trục y
- ♦ Quay quanh trục z
- ♦ Ñoi xōng qua trục x, y, z*
- ♦ Bien dang* (tam bien dang ñat tại goc toa ñoi)

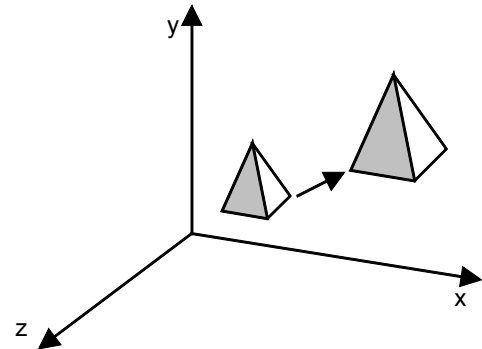
- Phep t nh tien

$$Tr(Tr_x, Tr_y, Tr_z) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ Tr_x & Tr_y & Tr_z & 1 \end{bmatrix}$$



- Phep bien  i t  le

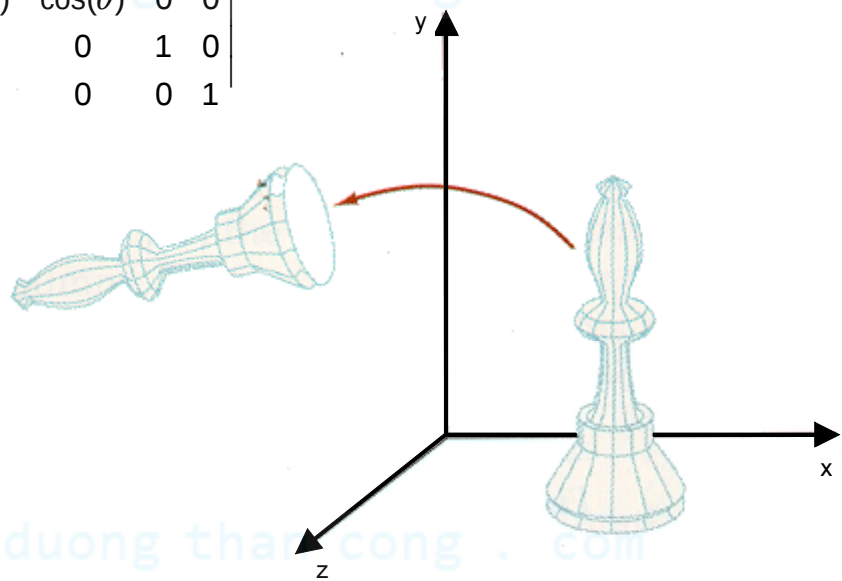
$$S(s_x, s_y, s_z) = \begin{bmatrix} s_x & 0 & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 & 0 \\ 0 & 0 & s_z & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



Khi $s_x = s_y = s_z$: **phep   ng d ng**

- Phep quay quanh trục z

$$R(z, \theta) = \begin{bmatrix} \cos(\theta) & \sin(\theta) & 0 & 0 \\ -\sin(\theta) & \cos(\theta) & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



- Phep quay quanh trục x

$$R(x, \theta) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos(\theta) & \sin(\theta) & 0 \\ 0 & -\sin(\theta) & \cos(\theta) & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

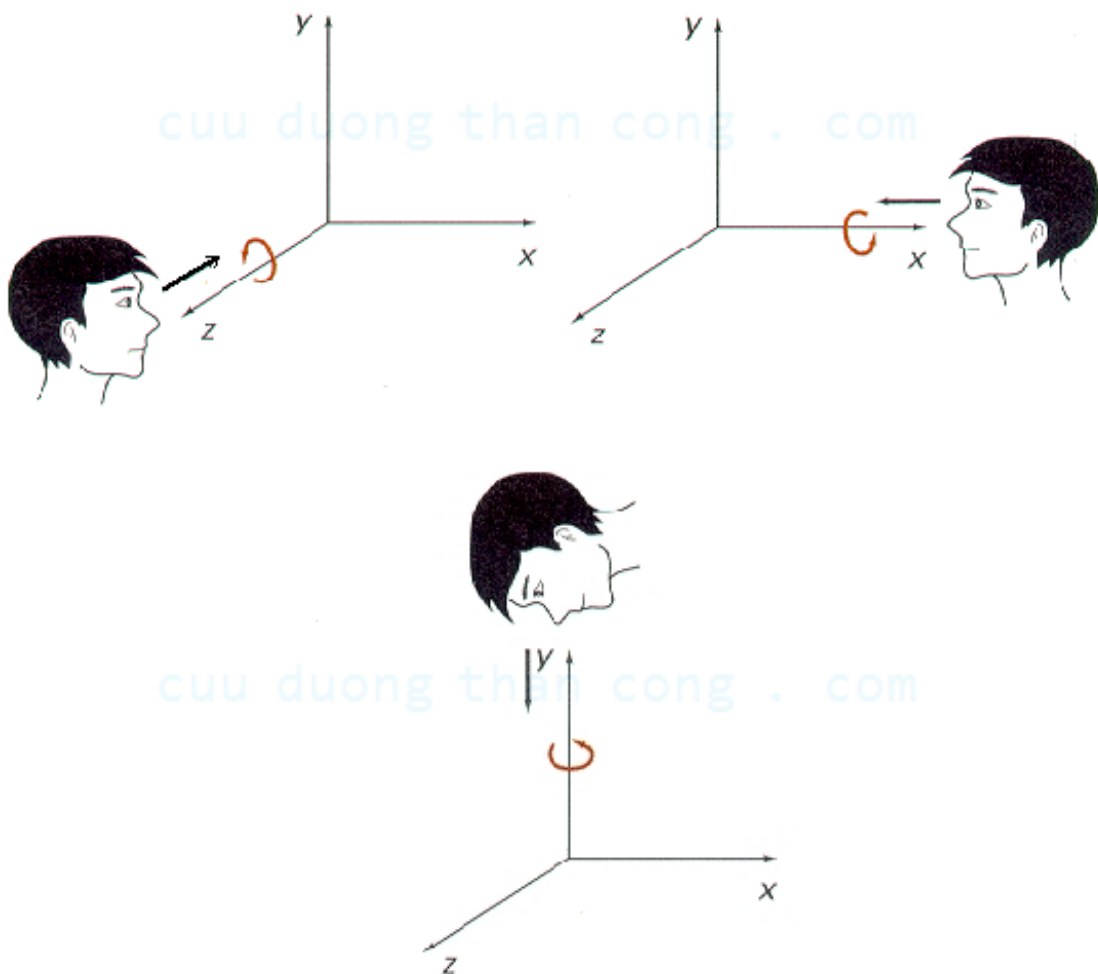
- Phep quay quanh trục y

$$R(y, \theta) = \begin{bmatrix} \cos(\theta) & 0 & -\sin(\theta) & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ \sin(\theta) & 0 & \cos(\theta) & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

- Cách xác ãnh chiều ðông trong các phép quay

Các ãnh nghóa về chiều quay ãõc ðung chung cho cả hệ toạ ãõ theo quy ãõ bàn tay phải và bàn tay trái. Cụ thể chiều ðông ãõ ãnh nghóa ãõ sau:

- ♦ Quay quanh trục x: từ trục ðông y ãến trục ðông z.
 - ♦ Quay quanh trục y: từ trục ðông z ãến trục ðông x.
 - ♦ Quay quanh trục z: từ trục ðông x ãến trục ðông y.
- Ví dụ, xét trên hệ toạ ãõ bàn tay trái, khi nhìn dọc từ phía trục quay về gốc toạ ãõ, chiều ðông sẽ là chiều ãõ chiều kim ãõ hồ

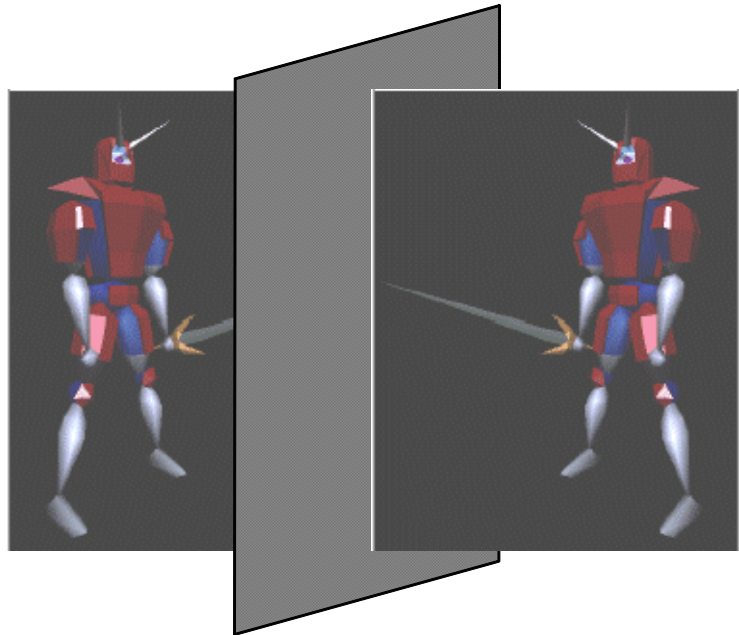


- Phép nối xống qua mặt phẳng yOz, zOx và xOy

$$M_r(x) = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$M_r(y) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$M_r(z) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

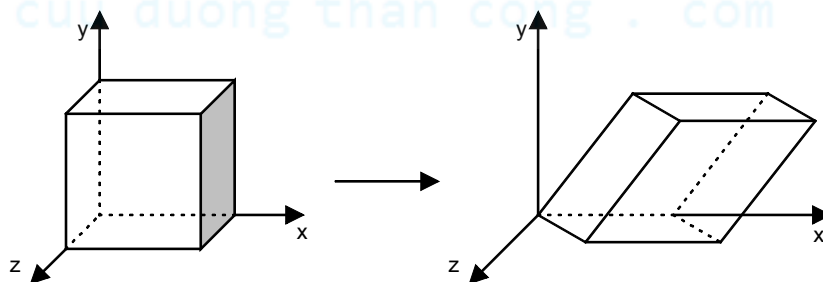


- Phép nối xống qua trục x, y và z

$$M_x = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad M_y = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad M_z = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

- Phép biến dạng

$$S_h = \begin{bmatrix} 1 & h_{yx} & h_{zx} & 0 \\ h_{xy} & 1 & h_{zy} & 0 \\ h_{xz} & h_{yz} & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

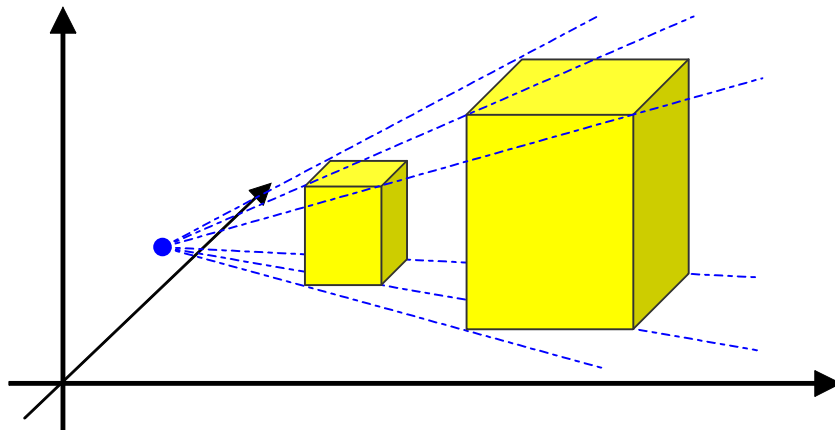


Cac phép biến đổi Affine tổng quát

- Tập hợp các phép biến đổi Affine là một phép biến đổi Affine.
- Mọi phép biến đổi Affine đều có thể phân ra thành tập hợp các phép biến đổi Affine cơ sở.

Phép tỉ lệ với tâm bất kỳ

- Phép tỉ lệ với tâm nhất tại điểm (x_f, y_f, z_f) có thể xét nhỏ tập hợp của các phép biến đổi cơ sở:
 - ◆ Dịch chuyển điểm bất động (x_f, y_f, z_f) về gốc tọa độ.
 - ◆ Thực hiện phép biến đổi tỉ lệ với tâm là gốc tọa độ.
 - ◆ Dịch chuyển ngược điểm bất động từ gốc tọa độ trở về vị trí ban đầu.



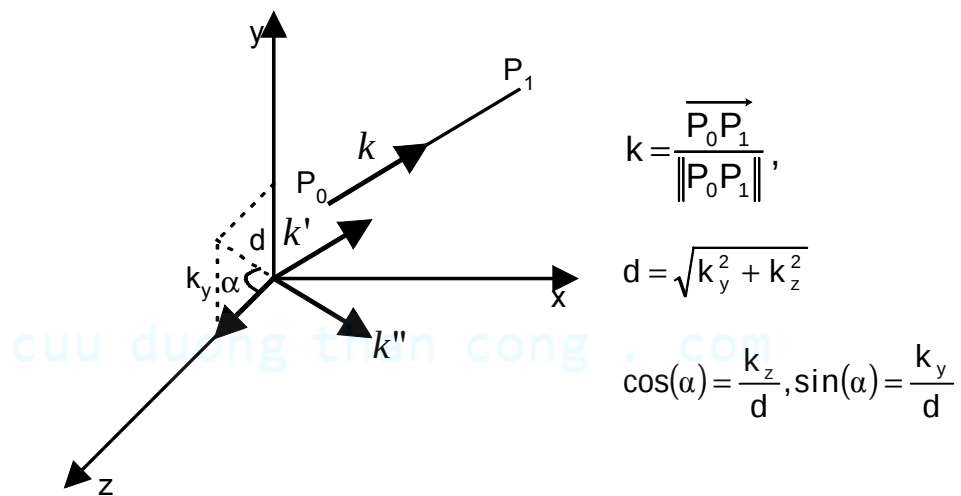
- Ma trận biến đổi sẽ là:
$$S_f(s_x, s_y, s_z) = \begin{pmatrix} s_x & 0 & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 & 0 \\ 0 & 0 & s_z & 0 \\ (1-s_x)x_f & (1-s_y)y_f & (1-s_z)z_f & 1 \end{pmatrix}$$

Phép quay quanh một trục bất kỳ

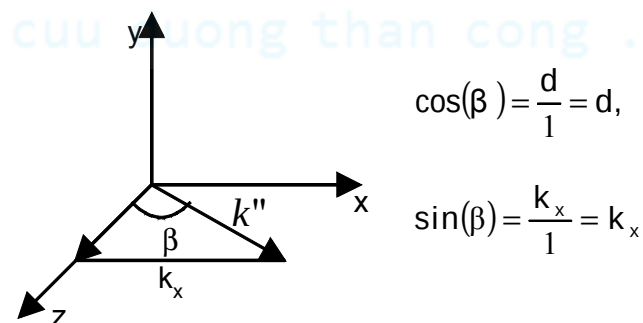
- Giả sử trục quay xác định bởi 2 điểm P_1 và P_2 (chiều dương hướng từ P_1 đến P_2 thể hiện bởi vector $\mathbf{k}$).

- Ỗ dụng qui tắc phân rã, ta có thể biểu diễn quay quanh k một góc θ thành dãy các phép biến ỹi cô sô sau:

- ♦ Tờnh tiến trục k về gốc toạ ỹi: $Tr(-P_0)$ (thành trục k')
- ♦ Quay quanh trục x ỹi ỹi trục k' nằm trên mặt phẳng xOz : $R(x, \alpha)$ (thành trục k'').
- ♦ Góc quay ỹiộc xác ỹiờnh dĩa trên chiều của k' lên mặt phẳng yOz . Ta không cần tính α cụ thể. Thay vào ỹi ta tính $\sin(\alpha)$ và $\cos(\alpha)$ một cách trực tiếp.



- ♦ Quay quanh trục y ỹi ỹi trục k' về trục z : $R(y, -\beta)$. Tổng ỹi bôc trôc, ta không cần tính cụ thể β .
- ♦ Thực hiện phép quay quanh trục z một góc θ : $R(z, \theta)$
- ♦ Thực hiện chuỗi các phép biến ỹi ngôc lại qua trình trên.

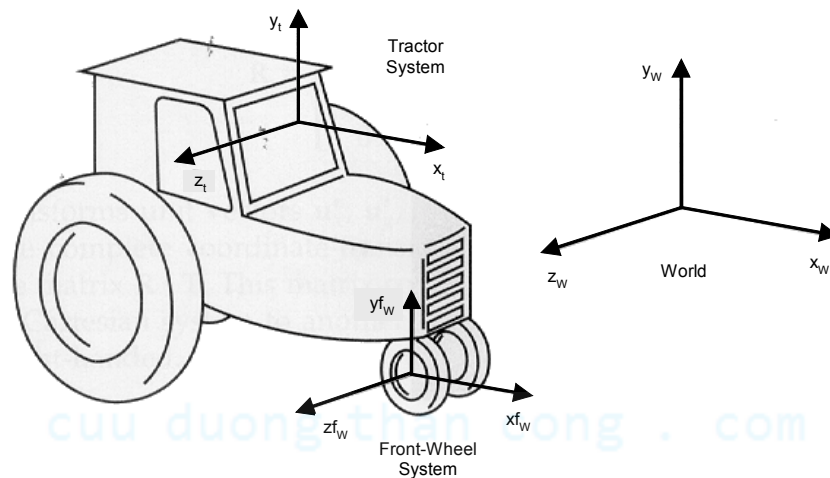


- Nhờ vậy, phép quay quanh 1 trục bất kỳ có thể ãi được phân ra thành chuỗi các biến ãi cơ sở sau:

$$\text{Tr}(-P_0) R(x, \alpha) R(y, -\beta) R(z, \theta) R(y, \beta) R(x, -\alpha) \text{Tr}(P_0)$$

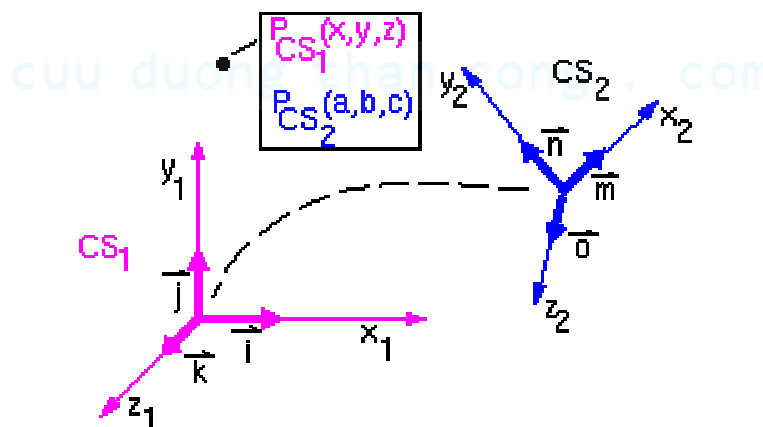
Modeling transformation

- Biến ãi từ Hệ tọa ãi ãi tổng sang Hệ tọa ãi thế giới thõc.



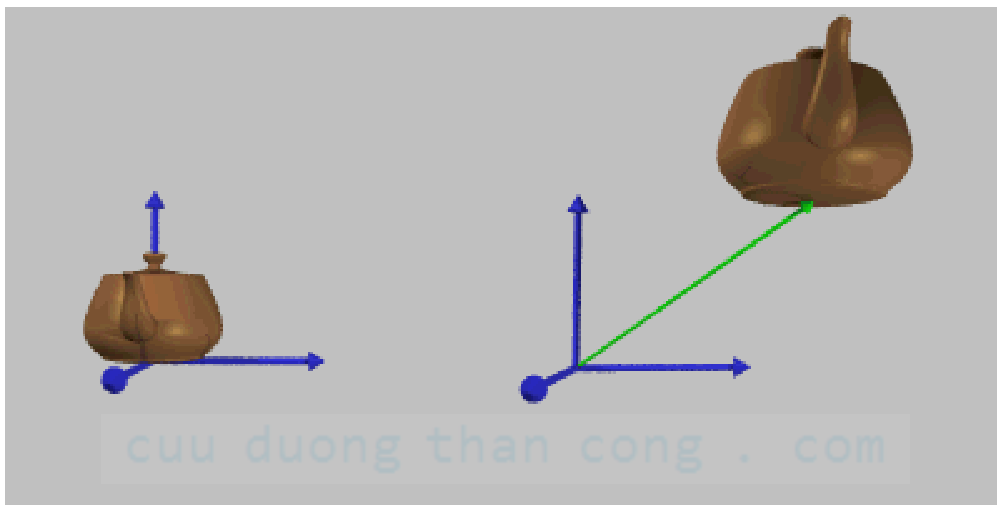
Phép biến ãi Hệ tọa ãi

- Cần thõc hiện một phép quay và một phép tõnh tiến (gõi là Rigid body transformation).
- Nếu chuyển ãi giữa hai hệ tọa ãi bạn tay trái và bạn tay phải thì cần thêm một phép ãi xõng nõa.

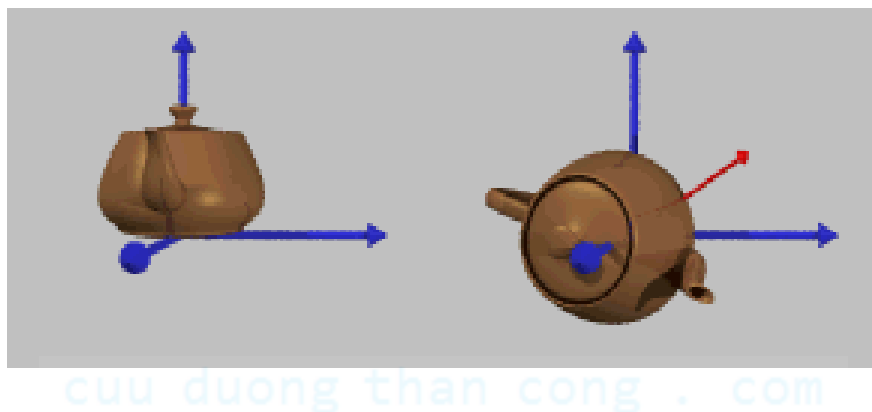


Rigid body transformation

- Bao gồm phép tịnh tiến và phép quay và các tổ hợp của chúng.
- Do không làm thay đổi hình dạng và kích thước nội tổng, chỉ làm thay đổi vị trí, phương hướng của chúng trong không gian.



Ví dụ về phép tịnh tiến



Ví dụ về phép quay