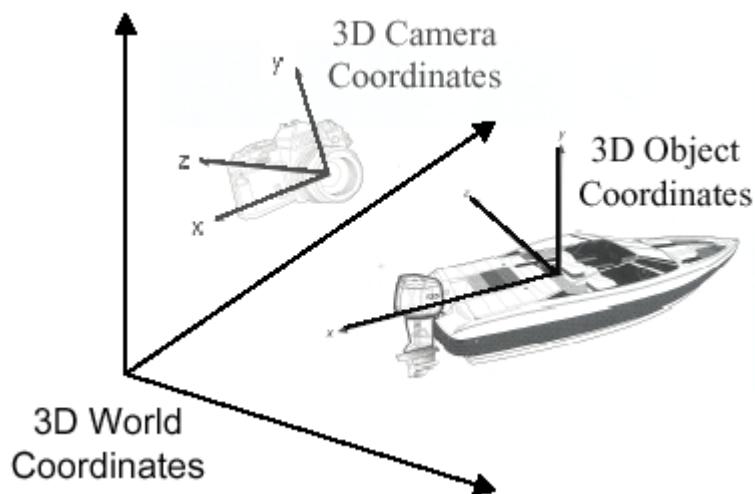


VIEWING TRANSFORMATIONS

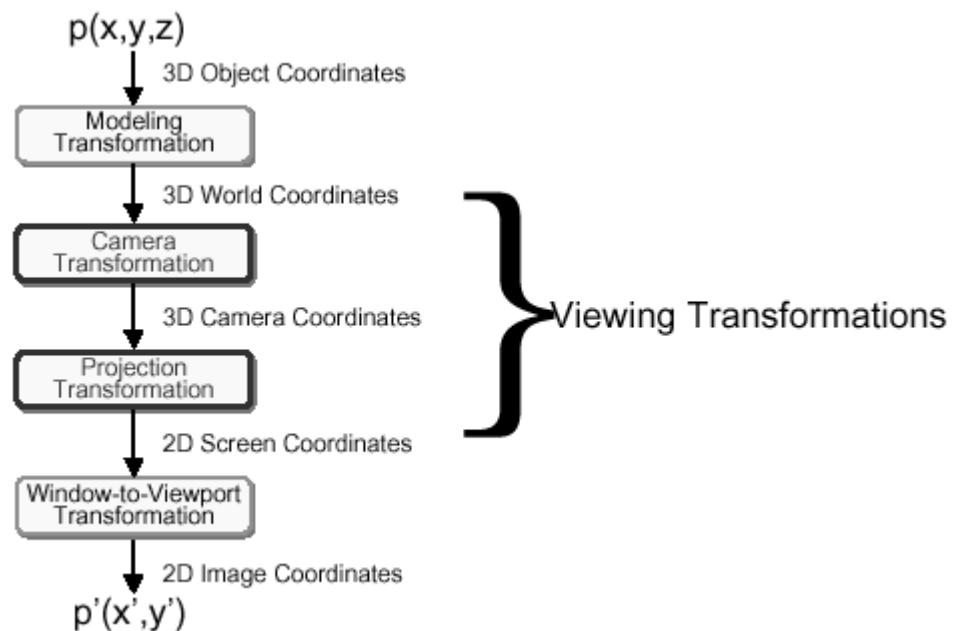


Danh nháp

- Sau công đoạn modeling transformation, ta sẽ cần các tọa độ riêng của nó để đặt trong cùng một hệ toạ độ chung (world coordinates).
- Bên cạnh công đoạn trivial rejection và illumination, chúng ta sẽ xem xét công đoạn biến đổi vào không gian quan sát (view transformation). Mục đích của công đoạn này là chuyển đổi các tọa độ riêng vào hệ toạ độ quan sát (eye coordinates hay 3D camera coordinates)

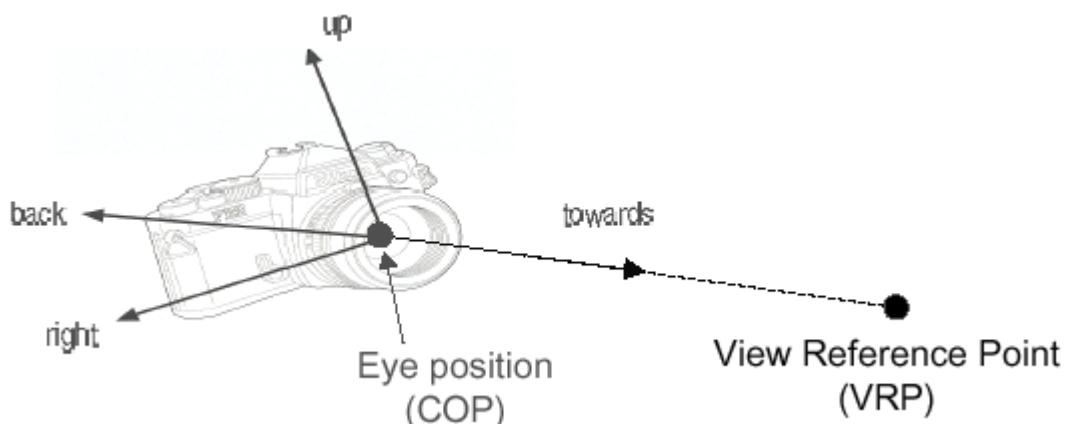


Qui trình hiển thị



Camera

- Các tham số của Camera
 - ◆ Vị trí mắt nhìn (x, y, z)
 - ◆ Hướng nhìn (towards vector, up vector)
 - ◆ Vùng quan sát



Camera Transformation



- Trong cảnh trên, góc toạ độ của world space là ngay dưới này ghi trực tiếp lên đến qua tâm của bình trà. Nếu thuận tiện, trực tiếp xem ý tưởng chọn song song với cách bối cảnh (chỉ yết các viên gạch trên nền nhà). Với hệ toạ độ này, ghi và bình trà rất dễ dàng biến đổi.
- Bước tiếp theo, ta cần mô tả ánh của mô hình ta đang mong muốn diễn tại Công việc này sẽ dễ dàng hơn nhiều nếu góc toạ độ trung với vị trí quan sát (vị trí của mắt hay camera). (Xem hình bên dưới)



- Ta cần thiết nhất nội dung này nhằm vào các phép biến đổi tinh vi hơn quay (*rigid body transformations*). Trước tiên, ta cần thỏa mãn phép quay riêng cho 2 trục toạ độ (world và camera) cùng phôáng.



- Sau đó ta thỏa mãn phép tinh vi nhất là góc toạ độ của world space với trung tâm góc toạ độ của eye space.



- Tại sao ta lại quay trước rồi mới tinh vi? Ta có thể thỏa mãn theo một cách khác không?
- Cách tiếp cận vẫn trình bày không nội dung trống quan trọng sẽ gây không ít khó khăn khi ta muốn giao tiếp với người dùng trong một hệ thống lập trình 3 chiều. Ta thường tiếp cận theo một cách khác.

- Thay cho việc xác định một hely toà nói quan sát mong muốn bằng 1 phép quay và 1 phép tịnh tiến hely toà nói thõic ta có thể sử dụng phöông pháp sau:

New Camera Transformation

- Trööic tien, ta xác định vò trí nhat camera (hoặc vò trí quan sát) trong không gian thõic. Ta gọi nó là vò trí mắt (*eye point*). Sau nữa ta xác định một vò trí trong cảnh (scene) mà ta muốn nó sẽ xuất hiện ở trung tâm của cõi nhìn. Ta gọi niềm này là niềm nhìn (*look-at point*). Tiếp theo ta xác định 1 vector dùng để chỉ hướng ní lên cõi ảnh tính từ **look-at point**. Ta gọi nó là vector hướng lên (*up-vector*).



- Cách biểu diễn trên rất tự nhiên. Ta có thể sử dụng cách biểu diễn này để mô tả một quát năöi cõi camera bằng cách chỉ thay nói eye-point con look-at point và up-vector không nói. Hoặc ta có thể quét camera từ nói tööing này nói tööing khác trên ảnh bằng cách chỉ thay nói look-at point.

- Bay giờ chúng ta sẽ xem xét, với mỗi tọa độ trên, ta sẽ xây dựng nó từ phép biến đổi từ tọa độ gốc sang tọa độ quan sát nhỏ hơn.
- Trước tiên, ta sẽ xác định phần quay của camera transformation (V).
- Ta cần thiết xác định vector I có phô đồng trung với tia nhìn theo công thức:

$$\begin{bmatrix} I_x \\ I_y \\ I_z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \text{lookat}_x \\ \text{lookat}_y \\ \text{lookat}_z \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} \text{eye}_x \\ \text{eye}_y \\ \text{eye}_z \end{bmatrix}$$

- Chuẩn hóa vector I ta có vector I_0 :

$$\vec{I}_0 = \frac{\vec{I}}{\sqrt{I_x^2 + I_y^2 + I_z^2}}$$

- Ta cần thiết để đang thấy rằng, phép biến đổi V mai ta năng xây dựng se chuyển I_0 thành vector $[0, 0, -1]$ (Tại sao?).

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & -1 \end{bmatrix} = I_0 V$$

- Ta còn cần thiết xác định một vector khác. Đó là vector là tích hợp hõi hõi của vector I và up-vector:

$$\vec{r} = \vec{I} \times \vec{\text{up}}$$

- Sau phép biến đổi V , r_0 (vector r sau khi chuẩn hóa) sẽ biến thành vector $[1, 0, 0]$.

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \end{bmatrix} = \vec{r}_0 V$$

trong đó

$$\vec{r}_0 = \frac{\vec{r}}{\sqrt{r_x^2 + r_y^2 + r_z^2}}$$

- Cuối cùng, ta có thể xác định vector có sói thời 3, vector u vuông góc với 2 vector r và l :

$$\vec{u} = \vec{r} \times \vec{l}$$

- Vector này, sau khi chuẩn hóa (thành vector u_0), sẽ biến thành vector $[0, 1, 0]$ bởi V .

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} = \vec{u}_0 V$$

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} = \frac{\vec{u}}{\sqrt{u_x^2 + u_y^2 + u_z^2}} V$$

- Tổng hợp các kết quả trên ta có:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \vec{r}_0 \\ \vec{u}_0 \\ -\vec{l}_0 \end{bmatrix} V$$

- Chuẩn y là rằng các vector ma trận chung ta phải tạo ra nếu có chiều dài là 1 (nghĩa là chung nếu hai số chuẩn hóa) và chung trục giao nhau với nhau. Nhỏ vậy, mà tranh tạo bởi 3 vector này là ma trận trục chuẩn (**orthonormal**). Tính chất lý thuyết của các ma trận loại này là

$$V^{-1} = V^T \text{ nếu } V \text{ là ma trận trục chuẩn}$$

- Lỗi dùng tính chất trên, ta có thể dễ dàng tính toán số chuẩn thành phần quay của phép biến đổi:

$$\begin{aligned} V_{\text{rotate}} &= [r_0 \quad u_0 \quad -l_0] \\ &= \begin{bmatrix} r_x^0 & u_x^0 & -l_x^0 \\ r_y^0 & u_y^0 & -l_y^0 \\ r_z^0 & u_z^0 & -l_z^0 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

- Tiếp theo, ta tính phần tinh tiến của viewing transformation. Nếu làm số chuẩn như này, trước tiên ta cần nhớ rằng phép quay chung ta vẫn xác định cói tâm quay là gốc toạ độ trong khi ta lại muốn phép quay xoay ra ôi điểm quan sát (eye point). Ta có thể thắc hiện phép quay với tâm quay không bằng cách vào gốc toạ độ của điểm nhìn sang xeit trong không gian thắc toạ độ của điểm quan sát. Ta có phôông trình (x',y',z') là điểm ảnh tống trong không gian quan sát:

$$\begin{bmatrix} x - \text{eye}_x & y - \text{eye}_y & z - \text{eye}_z \end{bmatrix} \begin{bmatrix} r_x & u_x & -l_x \\ r_y & u_y & -l_y \\ r_z & u_z & -l_z \end{bmatrix} = [x' \quad y' \quad z']$$

- Phương trình trên có thể viết lại như sau:

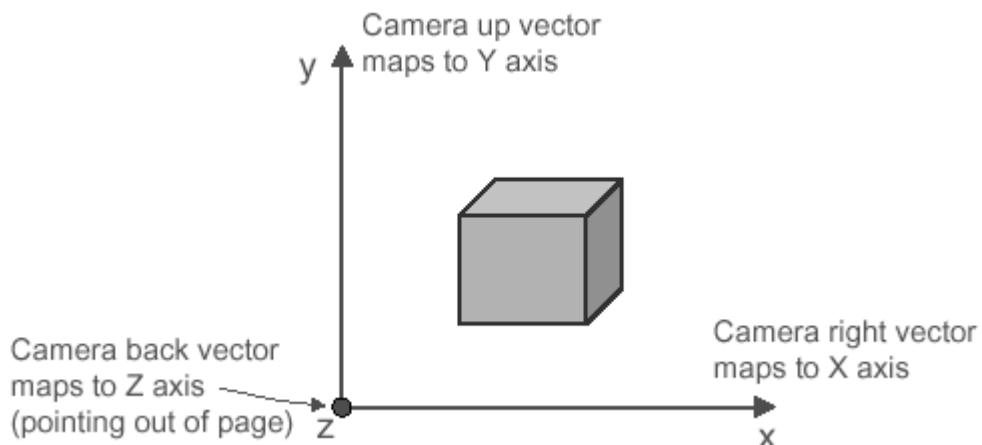
$$\begin{bmatrix} x' & y' & z' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x & y & z \end{bmatrix} \begin{bmatrix} r_x & u_x & -l_x \\ r_y & u_y & -l_y \\ r_z & u_z & -l_z \end{bmatrix} -$$

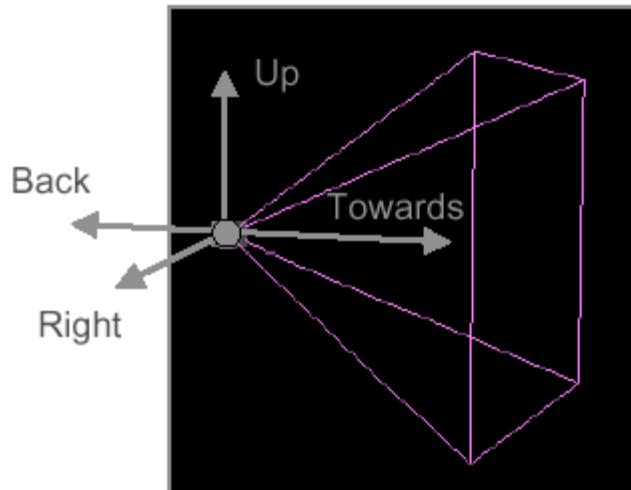
$$\begin{bmatrix} eye_x & eye_y & eye_z \end{bmatrix} \begin{bmatrix} r_x & u_x & -l_x \\ r_y & u_y & -l_y \\ r_z & u_z & -l_z \end{bmatrix}$$

- Cuối cùng, ta có thể chuyển phép biến đổi sang dạng biểu diễn trong hệ toạ độ thuận nhất. Nó chính là công thức cuối cùng của V:

$$\begin{bmatrix} x' & y' & z' & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x & y & z & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} r_x & u_x & -l_x & 0 \\ r_y & u_y & -l_y & 0 \\ r_z & u_z & -l_z & 0 \\ -r_0 \cdot eye & -u_0 \cdot eye & l_0 \cdot eye & 1 \end{bmatrix}$$

- Như vậy, ta có mô hình quan sát giờ là hệ toạ độ quan sát với hệ toạ độ thế giới như sau:





View Frustum