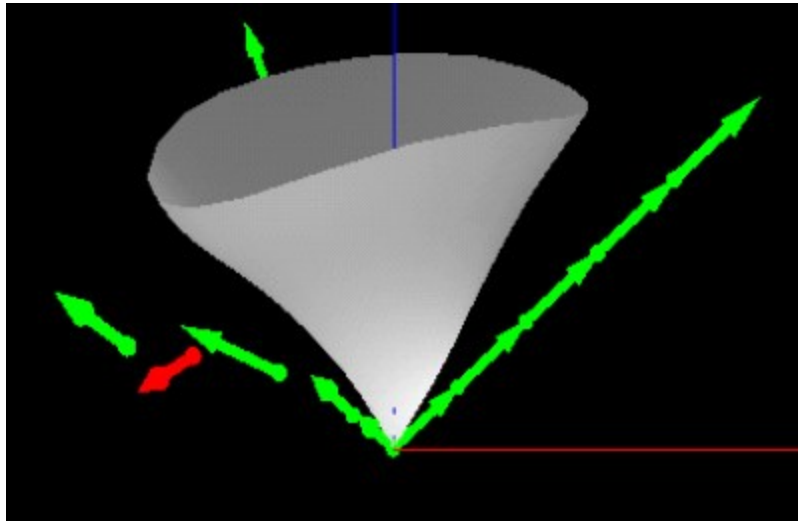


情報工学

2020年度後期 第3回 [10月21日]



静岡大学

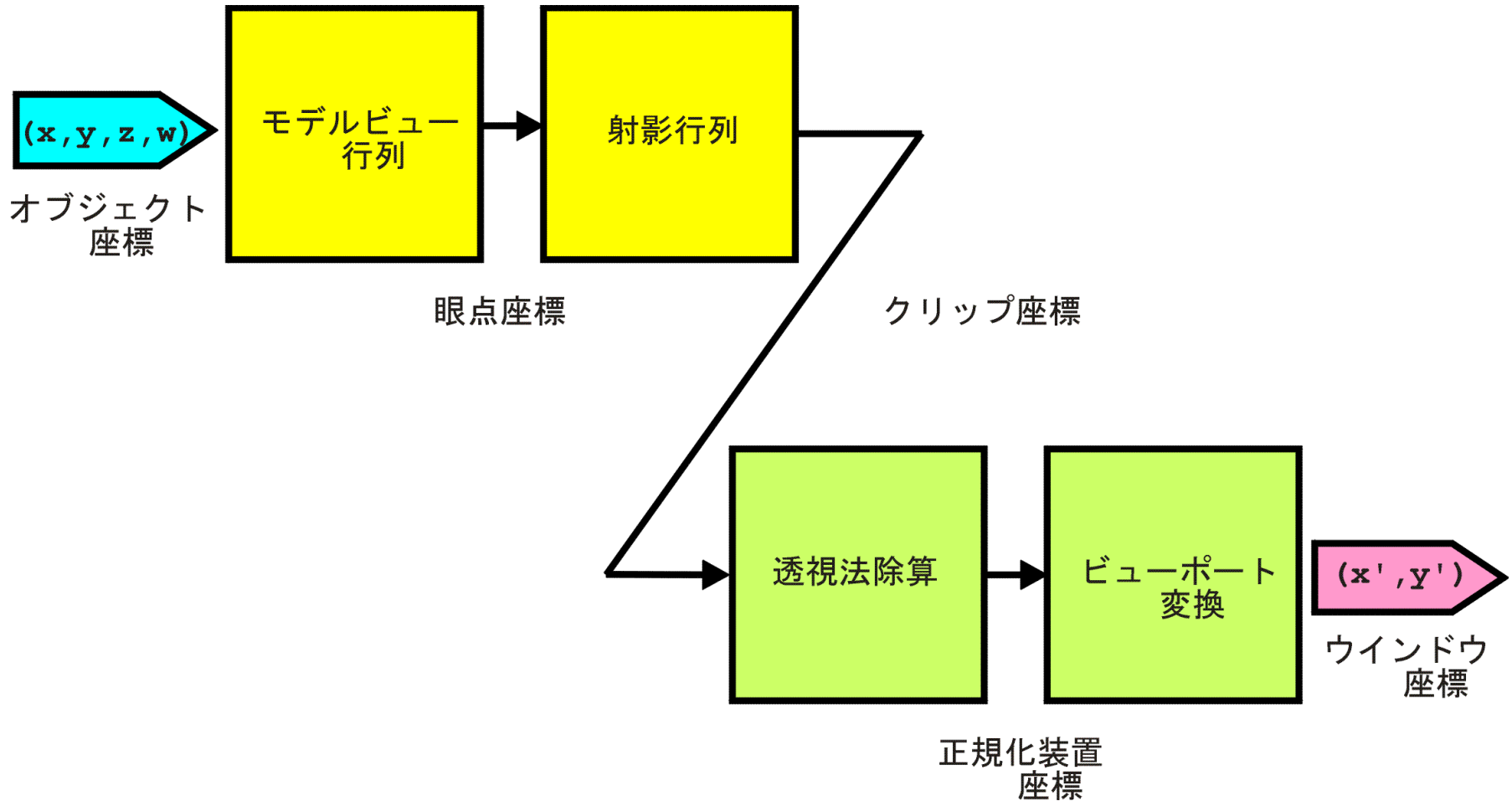
工学研究科機械工学専攻
ロボット・計測情報講座
創造科学技術大学院
情報科学専攻

三浦 憲二郎

講義アウトライン [10月21日]

- 平行移動, 回転移動, 拡大・縮小
- 同次座標系 (homogeneous coordinate system)
- ローカル座標系

頂点変換の手順



3D図形の移動と拡大・縮小

1. 平行に移動させる: 平行移動 (translation)
2. 回転させる: 回転移動 (rotation)
3. 大きさを変える: 拡大・縮小 (scaling)

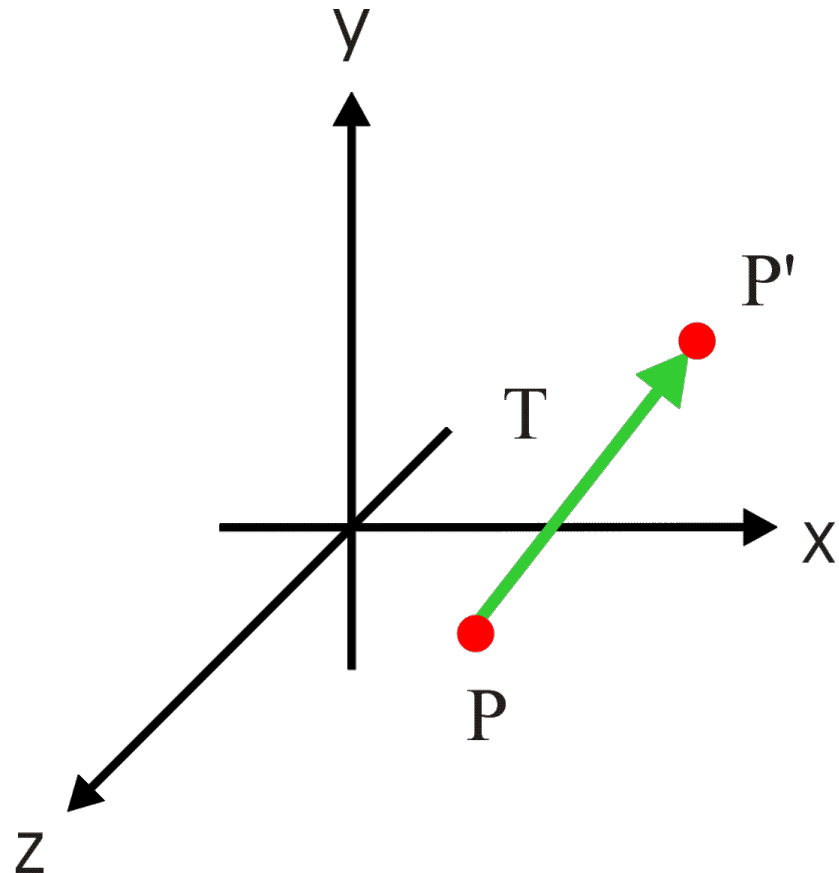
平行移動 (translation)

$P(x, y, z)$ を $T(x_t, y_t, z_t)$ だけ平行移動させる.

$$x' = x + x_t$$

$$y' = y + y_t$$

$$z' = z + z_t$$



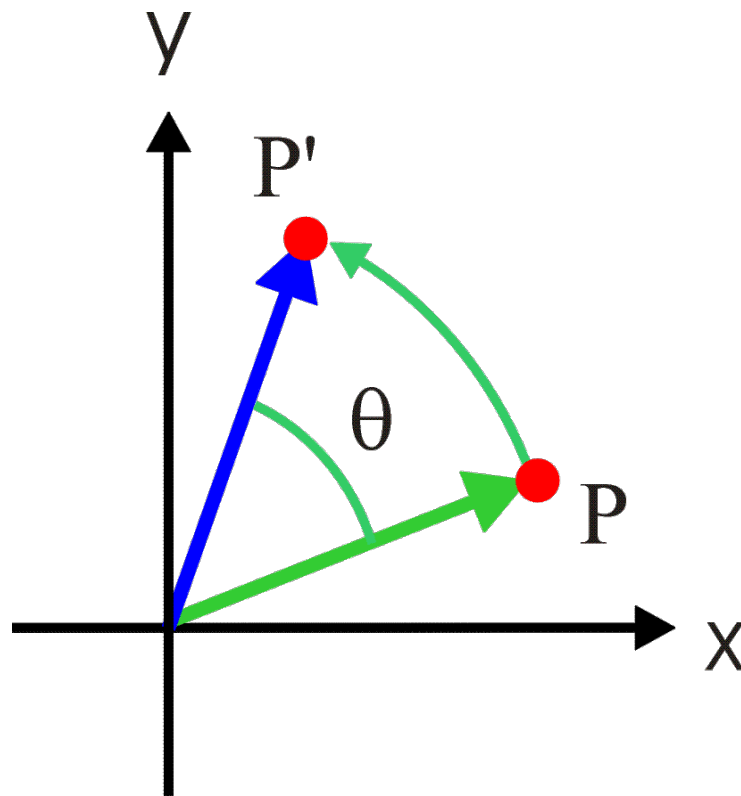
回転移動 (rotation)

例えば, $P(x, y, z)$ を z 軸回りに θ 度回転移動させる.

$$x' = x \cos \theta - y \sin \theta$$

$$y' = x \sin \theta + y \cos \theta$$

$$z' = z$$



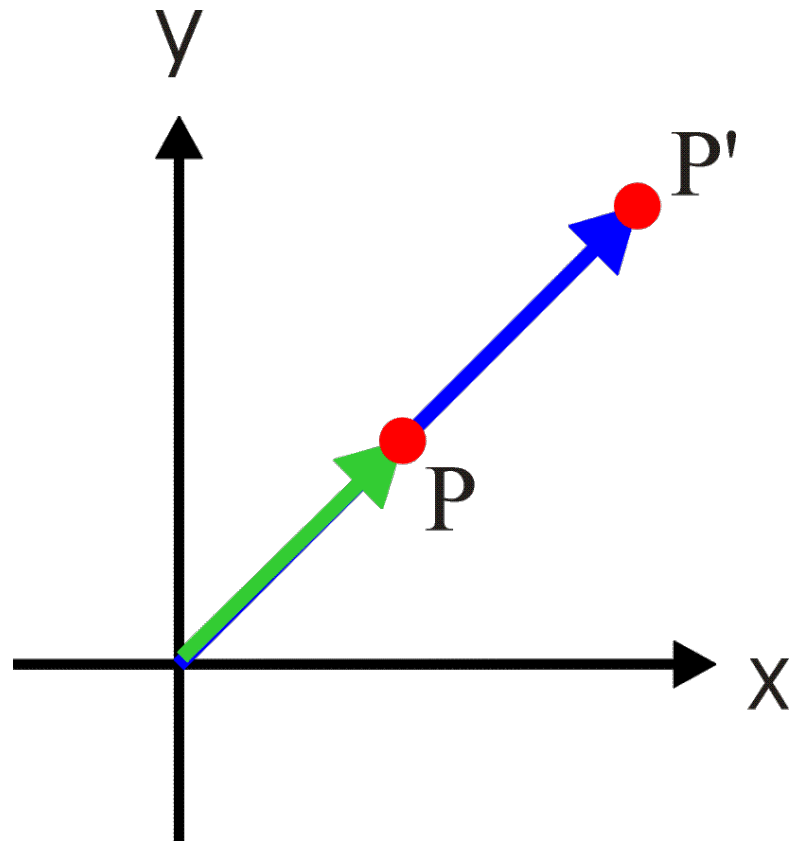
拡大・縮小(scaling)

原点を中心としたスケーリング.

$$x' = s_x x$$

$$y' = s_y y$$

$$z' = s_z z$$



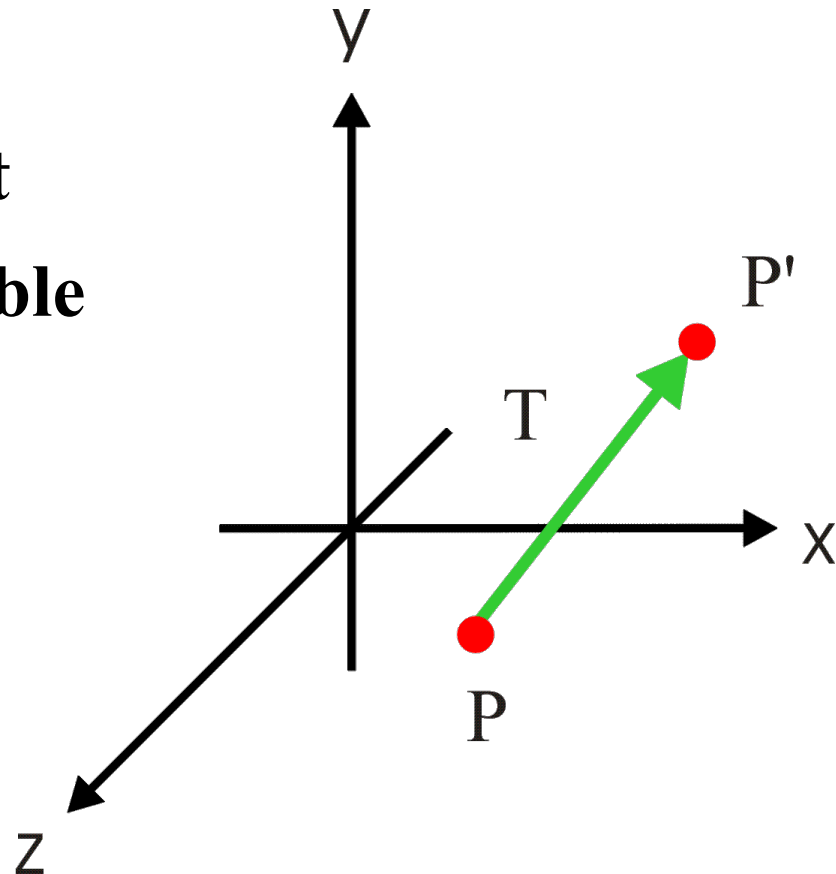
OpenGLのコマンド:平行移動

```
void glTranslate{fd}(TYPE x, TYPE y, TYPE z)
```

オブジェクトを (x, y, z) だけ平行移動させる.

TYPE f ... GLfloat

d ... GLdouble



OpenGLのコマンド:回転移動

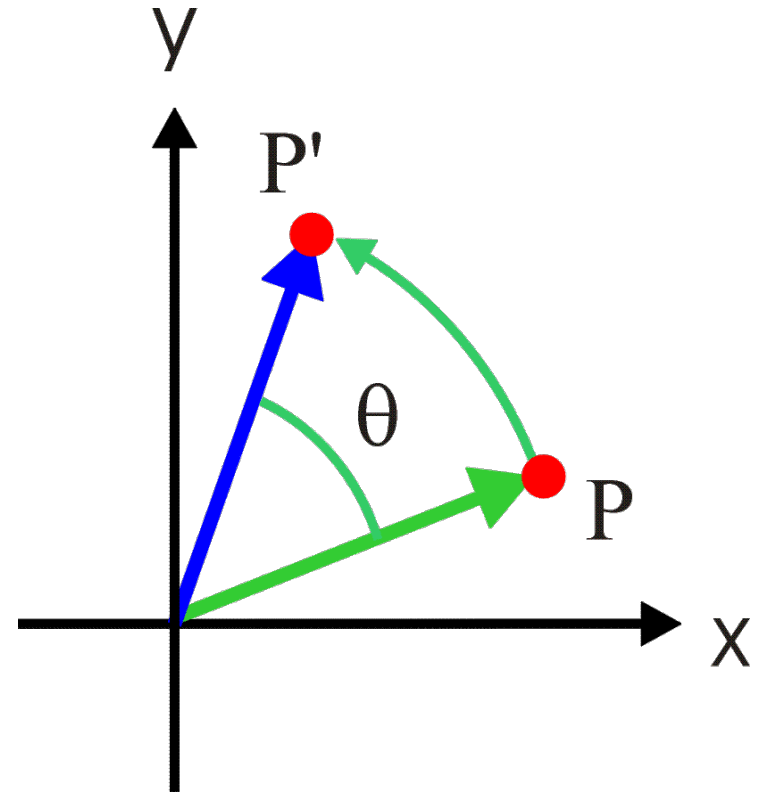
`void glRotate{fd}(TYPE angle, TYPE x, TYPE y, TYPE z)`

オブジェクトを軸(x, y, z)回りに *angle* 度回転移動させる。

TYPE f ... GLfloat

d ... GLdouble

右図では $(x, y, z) = (0, 0, 1)$

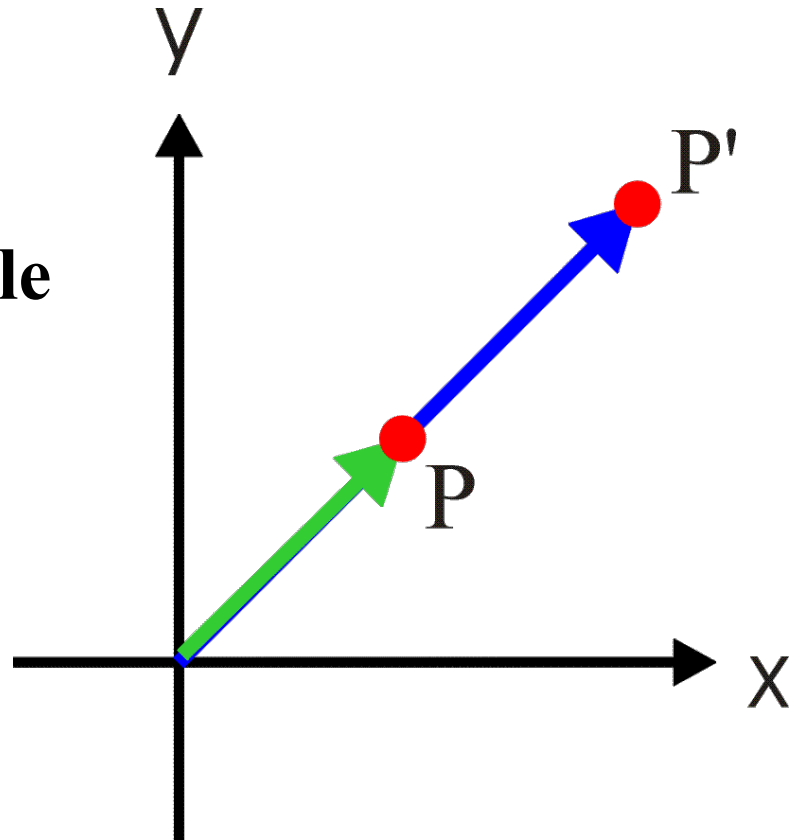


OpenGLのコマンド:拡大・縮小

`void glScale{fd}(TYPE x, TYPE y, TYPE z)`

オブジェクトを軸に沿って拡大・縮小する.

TYPE f ... GLfloat
d ... GLdouble



平行移動 (translation): 同次座標

同次座標系 (homogeneous coordinate)

3次元 (x, y, z) $\rightarrow$ 4次元 (x_h, y_h, z_h, w) として表す.

$$(x, y, z) = \left(\frac{x_h}{w}, \frac{y_h}{w}, \frac{z_h}{w} \right)$$

平行移動を表す行列 T

$$T = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & x_t \\ 0 & 1 & 0 & y_t \\ 0 & 0 & 1 & z_t \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

平行移動 (translation): 行列表現

$$P' = TP = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & x_t \\ 0 & 1 & 0 & y_t \\ 0 & 0 & 1 & z_t \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x + x_t \\ y + y_t \\ z + z_t \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$P' = (x + x_t, y + y_t, z + z_t, 1)$$

回転移動 (rotation): 同次座標

Z軸回りの回転移動を表す行列 R

$$T = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

回轉移動 (rotation): 行列表現

$$P' = RP = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x \cos \theta - y \sin \theta \\ x \sin \theta + y \cos \theta \\ z \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$P' = (x \cos \theta - y \sin \theta, x \sin \theta + y \cos \theta, z, 1)$$

拡大・縮小 (scaling):同次座標

拡大・縮小を表す行列 S

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

拡大・縮小 (scaling):行列表現

$$P' = SP = \begin{bmatrix} s_x & 0 & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 & 0 \\ 0 & 0 & s_z & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} s_x x \\ s_y y \\ s_z z \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$P' = (s_x x, s_y y, s_z z, 1)$$

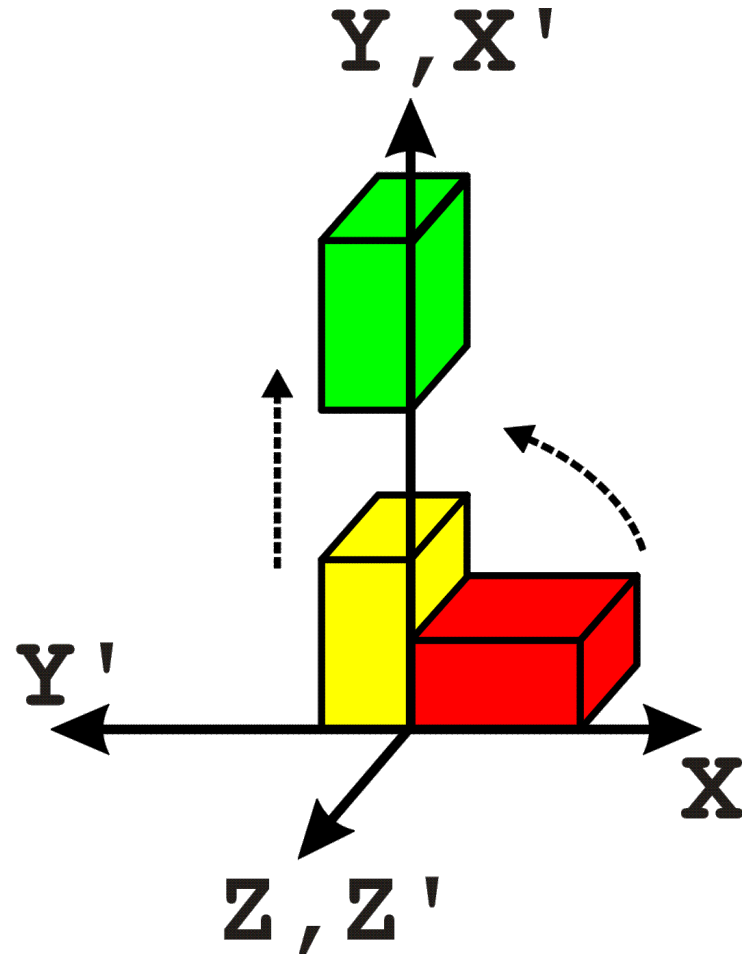
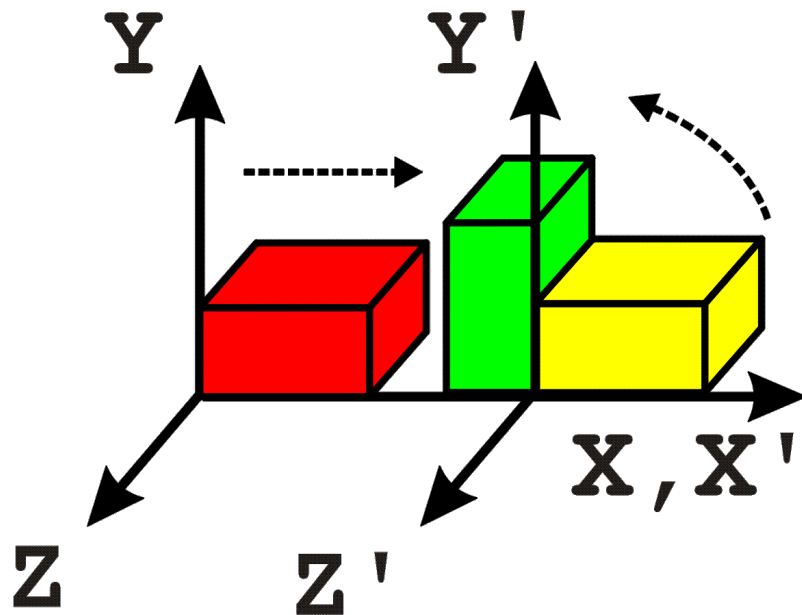
同次座標系のメリット

平行移動, 回転移動, 拡大・縮小の複数の幾何変換が4行4列の1つの行列で表現できる.

$$M_{total} = M_0 M_1 \cdot \cdot \cdot M_n$$

ローカル座標系

オブジェクトとともに座標系にも変換を施す。



ローカル座標系による行列の定義

各行列 M_i はローカル座標系で定義される.

$$P' = M_{total} P = M_0 M_1 \cdot \cdot \cdot M_n P$$

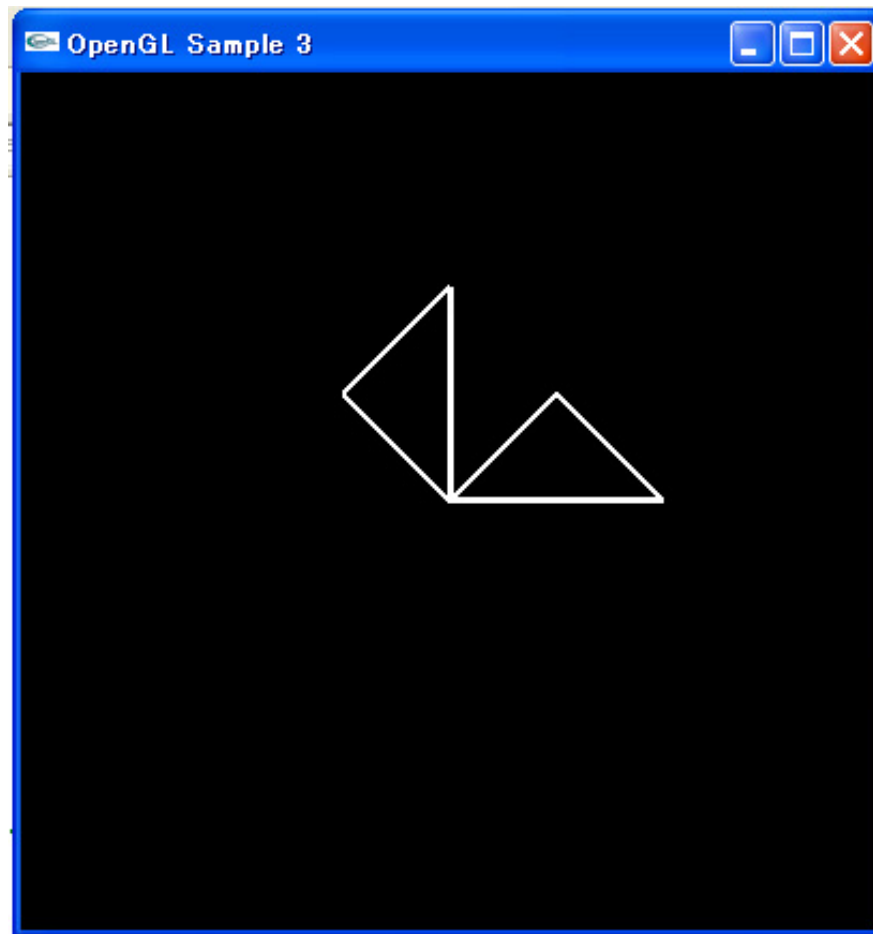
課題3 回転, 平行移動, 拡大縮小

グラフィック

- ・OpenGLの利用
- ・線の描画(GL_LINES)
- ・ウィンドウ座標
- ・色の指定(glColor(), glColor())
- ・太さの指定(glLineWidth())

- ・四則演算
- ・和, 差, 積, 商, 余りの計算
- ・浮動小数型変数 (double 型)

課題3 サンプルプログラム (実行結果)



exer3.c(main())

```
int main(int argc, char **argv){
    glutInit(&argc, argv); /* GLUTの初期化 */
    glutInitDisplayMode(GLUT_SINGLE | GLUT_RGB);
                          /* 表示モードの指定 */
    glutInitWindowSize(400, 400);
                          /* ウィンドウサイズの指定 */
    glutInitWindowPosition(100, 100);
                          /* ウィンドウの位置の指定 */
    glutCreateWindow("OpenGL Sample 2");
                          /* ウィンドウのオープン */
    init();               /* 初期化処理 */
    glutDisplayFunc(display);
                          /* 表示の関数の指定 */
    glutMainLoop();       /* GLUTのメインループ */
    return 0;
}
```

exer3.c(init())

```
void init(void)
{
    glClearColor ( 0.0, 0.0, 0.0, 0.0 ); /*背景色の指定*/
    glMatrixMode(GL_PROJECTION);
    glLoadIdentity();
    glOrtho(-1.0, 1.0, -1.0, 1.0, -1.0, 1.0);
                                     /*描画のための投影法の指定*/
                                     /*正射影投影法                      */
}
```

*初期状態ではカメラ位置は (0,0,0),
z軸の負の向きを向く. y軸が上方向.

exer3.c(drawTriangle(),display())

```
void drawTriangle() {                                /* 三角形の描画          */
    glBegin(GL_LINE_LOOP);                          /* 線分を描画する      */
    glVertex2f(0.0, 0.0);                           /* 第1点の指定          */
    glVertex2f(0.5, 0.0);                           /* 第2点の指定          */
    glVertex2f(0.25, 0.25);                         /* 第3点の指定          */
    glEnd();
}

void display(void) {
    glClear(GL_COLOR_BUFFER_BIT); /* 背景のクリア          */
    drawTriangle();
    glRotatf(90.0, 0.0, 0.0, 1.0);
    drawTriangle();
    glFlush();                                     /* 画面を再描画する    */
}
```

三角形の描画

課題

課題A

for文を用いて1個の三角形を90度回転させ、4個の三角形を描画する。

Hint. display()関数の中で、z軸を回転軸とし、回転角度を90度にしてglRotatef()を呼び出しては、drawTriangle()を呼ぶことを繰り返す。

課題B

for文を用いて1個の三角形をx軸方向に0.1ずつ平行移動して4個の三角形を描画する。

課題C

for文を用いて1個の三角形をx軸, y軸方向ともに1.2倍ずつ拡大して4個の三角形を描画する。2つ目の三角形は1.2倍, 3つ目の三角形は $1.2 \times 1.2 = (1.2)^2$ 倍となればよい。

課題D(時間に余裕のある人のために)

三角形に対して、回転、平行移動、およびスケーリングを組み合わせて意味のある形状や模様を作成せよ。

まとめ

- 平行移動, 回転移動, 拡大・縮小
- 同次座標系 (homogeneous coordinate system)
- ローカル座標系