

**СУ „Св. Кл. Охридски“, ФМИ, Изборен курс по CAGD**

## **Лекция2: Афинни изображения**

**Лектор:** Красимира Влъчкова

**сайт на курса:**

[www.fmi.uni-sofia.bg/fmi/companal/krassivl/CAGD.html](http://www.fmi.uni-sofia.bg/fmi/companal/krassivl/CAGD.html)

# Пресмятане на барицентрични координати

Разглеждаме  $\triangle abc$  и произволна точка  $p$ , като  $a, b, c, p \in \mathbb{R}^2$ .

# Пресмятане на барицентрични координати

Разглеждаме  $\triangle abc$  и произволна точка  $p$ , като  $a, b, c, p \in \mathbb{R}^2$ .

Нека  $\alpha, \beta, \gamma$  са барицентричните координати на  $p$  относно  $a, b, c$ .

# Пресмятане на барицентрични координати

Разглеждаме  $\triangle abc$  и произволна точка  $p$ , като  $a, b, c, p \in \mathbb{R}^2$ .

Нека  $\alpha, \beta, \gamma$  са барицентричните координати на  $p$  относно  $a, b, c$ .

$$\begin{cases} p = \alpha \mathbf{a} + \beta \mathbf{b} + \gamma \mathbf{c} \\ 1 = \alpha + \beta + \gamma. \end{cases}$$

Нека  $\mathbf{a}(a_x, a_y)$ ,  $\mathbf{b}(b_x, b_y)$ ,  $\mathbf{c}(c_x, c_y)$ ,  $\mathbf{p}(p_x, p_y)$ .

# Пресмятане на барицентрични координати

Разглеждаме  $\triangle abc$  и произволна точка  $p$ , като  $a, b, c, p \in \mathbb{R}^2$ .

Нека  $\alpha, \beta, \gamma$  са барицентричните координати на  $p$  относно  $a, b, c$ .

$$\begin{cases} p = \alpha a + \beta b + \gamma c \\ 1 = \alpha + \beta + \gamma. \end{cases}$$

Нека  $a(a_x, a_y)$ ,  $b(b_x, b_y)$ ,  $c(c_x, c_y)$ ,  $p(p_x, p_y)$ .

$$\begin{cases} p_x = \alpha a_x + \beta b_x + \gamma c_x \\ p_y = \alpha a_y + \beta b_y + \gamma c_y \\ 1 = \alpha + \beta + \gamma. \end{cases}$$

# Пресмятане на барицентрични координати...

$$D = \begin{vmatrix} a_x & b_x & c_x \\ a_y & b_y & c_y \\ 1 & 1 & 1 \end{vmatrix}$$

# Пресмятане на барицентрични координати...

$$D = \begin{vmatrix} a_x & b_x & c_x \\ a_y & b_y & c_y \\ 1 & 1 & 1 \end{vmatrix}$$
$$= 2S_{\triangle abc}.$$

# Пресмятане на барицентрични координати...

$$D = \begin{vmatrix} a_x & b_x & c_x \\ a_y & b_y & c_y \\ 1 & 1 & 1 \end{vmatrix}$$

$$= 2S_{\triangle abc}.$$

$$\alpha = \frac{S_{\triangle pbc}}{S_{\triangle abc}}, \quad \beta = \frac{S_{\triangle apc}}{S_{\triangle abc}}, \quad \gamma = \frac{S_{\triangle abp}}{S_{\triangle abc}}.$$

# Пресмятане на барицентрични координати...

$$D = \begin{vmatrix} a_x & b_x & c_x \\ a_y & b_y & c_y \\ 1 & 1 & 1 \end{vmatrix}$$

$$= 2S_{\triangle abc}.$$

$$\alpha = \frac{S_{\triangle pbc}}{S_{\triangle abc}}, \quad \beta = \frac{S_{\triangle apc}}{S_{\triangle abc}}, \quad \gamma = \frac{S_{\triangle abp}}{S_{\triangle abc}}.$$

- За да са добре дефинирани  $\alpha, \beta, \gamma$ , трябва  $D = 2S_{\triangle abc} \neq 0$ , т. е. точките a, b, c да са неколинеарни.

# Пресмятане на барицентрични координати...

$$D = \begin{vmatrix} a_x & b_x & c_x \\ a_y & b_y & c_y \\ 1 & 1 & 1 \end{vmatrix}$$

$$= 2S_{\triangle abc}.$$

$$\alpha = \frac{S_{\triangle pbc}}{S_{\triangle abc}}, \quad \beta = \frac{S_{\triangle apc}}{S_{\triangle abc}}, \quad \gamma = \frac{S_{\triangle abp}}{S_{\triangle abc}}.$$

- За да са добре дефинирани  $\alpha, \beta, \gamma$ , трябва  $D = 2S_{\triangle abc} \neq 0$ , т.е. точките  $a, b, c$  да са неколинеарни.
- Лицата на триъгълниците са ориентирани лица.

Пресмятане на барицентрични координати...

# Пресмятане на барицентрични координати...

<http://www.vis.uni-stuttgart.de/~kraus/LiveGraphics3D/cagd/index.html>

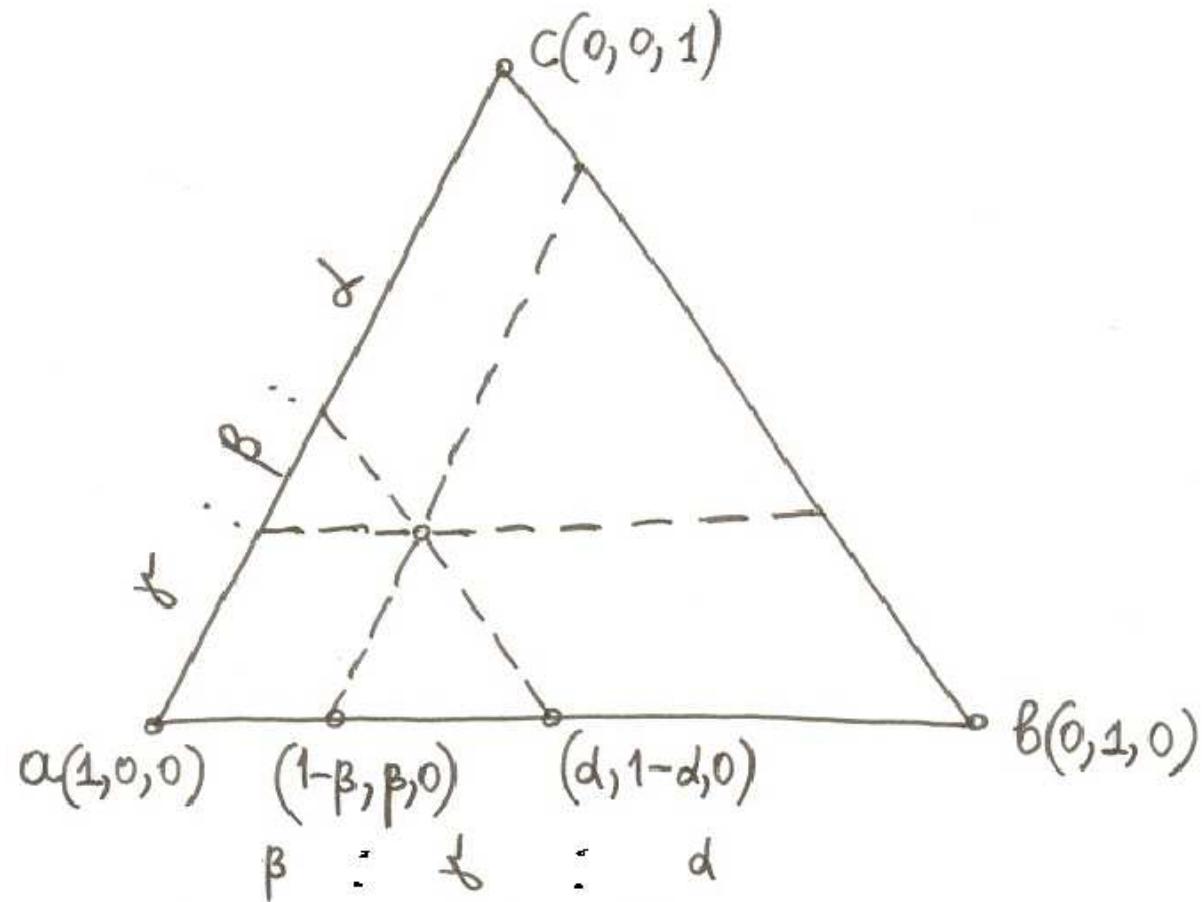
# Пресмятане на барицентрични координати...

<http://www.vis.uni-stuttgart.de/~kraus/LiveGraphics3D/cagd/index.html>

<http://i33www.ira.uka.de/applets/mocca/html/noplugin/inhalt.html>

# Пресмятане на барицентрични координати...

<http://www.vis.uni-stuttgart.de/~kraus/LiveGraphics3D/cagd/index.html>  
<http://i33www.ira.uka.de/applets/mocca/html/noplugin/inhalt.html>



# Пресмятане на барицентрични координати...

Задача: Дадени са точките  $a(0, 0)$ ,  $b(1, 0)$  и  $c(0, 1)$ . Намерете барицентричните координати относно  $a$ ,  $b$ ,  $c$  на следните точки:

# Пресмятане на барицентрични координати...

Задача: Дадени са точките  $a(0, 0)$ ,  $b(1, 0)$  и  $c(0, 1)$ . Намерете барицентричните координати относно  $a$ ,  $b$ ,  $c$  на следните точки:

- $p_1\left(\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right)$

# Пресмятане на барицентрични координати...

Задача: Дадени са точките  $a(0, 0)$ ,  $b(1, 0)$  и  $c(0, 1)$ . Намерете барицентричните координати относно  $a$ ,  $b$ ,  $c$  на следните точки:

- $p_1\left(\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right)$

Отг.  $p_1\left(0, \frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right)$

# Пресмятане на барицентрични координати...

Задача: Дадени са точките  $a(0, 0)$ ,  $b(1, 0)$  и  $c(0, 1)$ . Намерете барицентричните координати относно  $a$ ,  $b$ ,  $c$  на следните точки:

- $p_1\left(\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right)$

Отг.  $p_1\left(0, \frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right)$

- $p_2(1, 1)$

# Пресмятане на барицентрични координати...

Задача: Дадени са точките  $a(0, 0)$ ,  $b(1, 0)$  и  $c(0, 1)$ . Намерете барицентричните координати относно  $a$ ,  $b$ ,  $c$  на следните точки:

- $p_1\left(\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right)$

Отг.  $p_1\left(0, \frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right)$

- $p_2(1, 1)$

Отг.  $p_2(-1, 1, 1)$

# Пресмятане на барицентрични координати...

Задача: Дадени са точките  $a(0, 0)$ ,  $b(1, 0)$  и  $c(0, 1)$ . Намерете барицентричните координати относно  $a$ ,  $b$ ,  $c$  на следните точки:

- $p_1\left(\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right)$

Отг.  $p_1\left(0, \frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right)$

- $p_2(1, 1)$

Отг.  $p_2(-1, 1, 1)$

- $p_3\left(\frac{1}{3}, \frac{1}{3}\right)$

# Пресмятане на барицентрични координати...

Задача: Дадени са точките  $a(0, 0)$ ,  $b(1, 0)$  и  $c(0, 1)$ . Намерете барицентричните координати относно  $a$ ,  $b$ ,  $c$  на следните точки:

- $p_1\left(\frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right)$

Отг.  $p_1\left(0, \frac{1}{2}, \frac{1}{2}\right)$

- $p_2(1, 1)$

Отг.  $p_2(-1, 1, 1)$

- $p_3\left(\frac{1}{3}, \frac{1}{3}\right)$

Отг.  $p_3\left(\frac{1}{3}, \frac{1}{3}, \frac{1}{3}\right)$

# Афинни изображения

Голяма част от изображенията (трансформациите), които се използват за позициониране или мащабиране на обекти в компютърната графика, са *афинни изображения*.

# Афинни изображения

Голяма част от изображенията (трансформациите), които се използват за позициониране или мащабиране на обекти в компютърната графика, са *афинни изображения*.

*affinis* (лат.)-родствен

# Афинни изображения

Голяма част от изображенията (трансформациите), които се използват за позициониране или мащабиране на обекти в компютърната графика, са *афинни изображения*.

*affinis* (лат.)-родствен

*Афинната геометрия* е раздел от геометрията, в който се изучават свойствата на фигурите в  $\mathbb{R}^2$  (или  $\mathbb{R}^3$ ), които се запазват при всички афинни изображения.

# Афинни изображения

Голяма част от изображенията (трансформациите), които се използват за позициониране или мащабиране на обекти в компютърната графика, са *афинни изображения*.

*affinis* (лат.)-родствен

*Афинната геометрия* е раздел от геометрията, в който се изучават свойствата на фигурите в  $\mathbb{R}^2$  (или  $\mathbb{R}^3$ ), които се запазват при всички афинни изображения.

Основният афинен инвариант е простото отношение на три колинеарни точки

$$(a, b, c) = \frac{c - a}{c - b}.$$

# Афинни изображения...

# Афинни изображения...

**Дефиниция 1** Изображението  $\Phi : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  е афинно изображение, ако запазва афинните комбинации на точки:

$$\text{ако } \mathbf{x} = \sum \alpha_j \mathbf{a}_j \Rightarrow \Phi(\mathbf{x}) = \sum \alpha_j \Phi(\mathbf{a}_j), \quad \sum \alpha_j = 1.$$

# Афинни изображения...

**Дефиниция 2** Изображението  $\Phi : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  е афинно изображение, ако запазва афинните комбинации на точки:

$$\text{ако } \mathbf{x} = \sum \alpha_j \mathbf{a}_j \Rightarrow \Phi(\mathbf{x}) = \sum \alpha_j \Phi(\mathbf{a}_j), \quad \sum \alpha_j = 1.$$

$\Phi$  е линейно изображение  $\Rightarrow \Phi(\mathbf{x}) = A\mathbf{x} + \vec{v}$ .

# Афинни изображения...

**Дефиниция 3** Изображението  $\Phi : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  е афинно изображение, ако запазва афинните комбинации на точки:

ако  $\mathbf{x} = \sum \alpha_j \mathbf{a}_j \Rightarrow \Phi(\mathbf{x}) = \sum \alpha_j \Phi(\mathbf{a}_j), \sum \alpha_j = 1.$

$\Phi$  е линейно изображение  $\Rightarrow \Phi(\mathbf{x}) = A\mathbf{x} + \vec{v}.$

$A$  е  $(3 \times 3)$ - матрица и векторът  $\vec{v} \in \mathbb{R}^3.$

# Афинни изображения...

**Твърдение.** Изображение от вида  $\Phi(\mathbf{x}) = A\mathbf{x} + \vec{v}$  е афинно изображение.

**Доказателство.**

$$\begin{aligned}\Phi\left(\sum \alpha_j \mathbf{a}_j\right) &= A\left(\sum \alpha_j \mathbf{a}_j\right) + \vec{v} \\ &= \sum \alpha_j A\mathbf{a}_j + \sum \alpha_j \vec{v} \\ &= \sum \alpha_j (A\mathbf{a}_j + \vec{v}) \\ &= \sum \alpha_j \Phi(\mathbf{a}_j).\end{aligned}$$

# Примери на афинни изображения

# Примери на афинни изображения

- $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$  и  $\vec{v} \neq 0$

# Примери на афинни изображения

- $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$  и  $\vec{v} \neq 0$

Трансляция на вектор  $\vec{v}$ .

# Примери на афинни изображения

- $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$  и  $\vec{v} \neq 0$

Трансляция на вектор  $\vec{v}$ .

- $A = \begin{pmatrix} k_1 & 0 & 0 \\ 0 & k_2 & 0 \\ 0 & 0 & k_3 \end{pmatrix}$  и  $\vec{v} = 0$

# Примери на афинни изображения

- $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$  и  $\vec{v} \neq 0$

Трансляция на вектор  $\vec{v}$ .

- $A = \begin{pmatrix} k_1 & 0 & 0 \\ 0 & k_2 & 0 \\ 0 & 0 & k_3 \end{pmatrix}$  и  $\vec{v} = 0$

Мащабиране (scaling)

$$k = k_1 = k_2 = k_3 ?$$

# Примери на афинни изображения...

# Примери на афинни изображения...

- $A = \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha & 0 \\ \sin \alpha & \cos \alpha & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$  и  $\vec{v} = 0$

# Примери на афинни изображения...

- $A = \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha & 0 \\ \sin \alpha & \cos \alpha & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$  и  $\vec{v} = 0$

**Ротация около оси  $Oz$**

# Примери на афинни изображения...

# Примери на афинни изображения...

- $A = \begin{pmatrix} 1 & k_1 & k_2 \\ 0 & 1 & k_3 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$  и  $\vec{v} = 0$

# Примери на афинни изображения...

- $A = \begin{pmatrix} 1 & k_1 & k_2 \\ 0 & 1 & k_3 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$  и  $\vec{v} = 0$



Shear (изкривяване)

# Примери на афинни изображения...

# Примери на афинни изображения...

- $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$  и  $\vec{v} = 0$

# Примери на афинни изображения...

- $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$  и  $\vec{v} = 0$

**Ф е успоредна проекция от  $\mathbb{R}^3$  в  $\mathbb{R}^2$  (също така може да се разглежда и като хомотетия с коефициент 0 по направлението  $Oz$ ).**

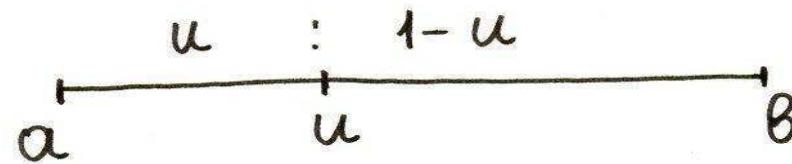
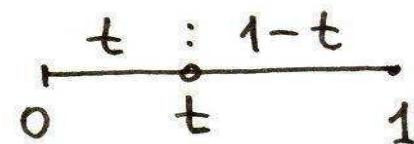
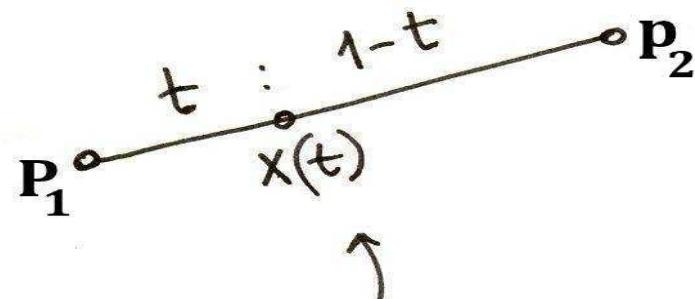
# Примери на афинни изображения...

- $A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$  и  $\vec{v} = 0$

**Ф е успоредна проекция от  $\mathbb{R}^3$  в  $\mathbb{R}^2$  (също така може да се разглежда и като хомотетия с коефициент 0 по направлението  $Oz$ ).**

**Твърдение.** Всяко афинно изображение може да се представи като суперпозиция на трансляции, ротации, машабирания (*scalings*) и *shears*.

# Примери на афинни изображения...



Линейна интерполяция на точките  $p_1$  и  $p_2$