

Computergrafik SS 2010

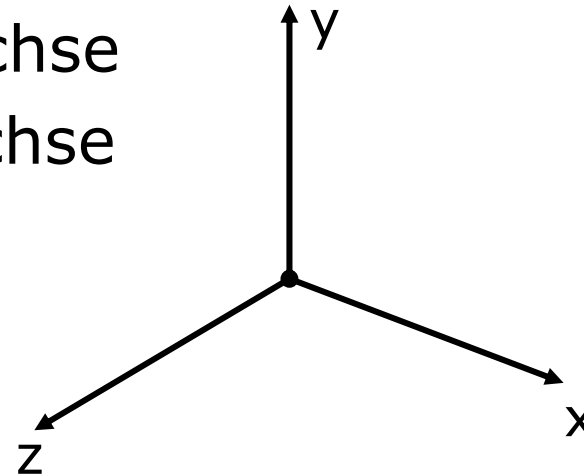
Oliver Vornberger

Kapitel 12:
Mathematische Grundlagen

3D-Koordinatensystem

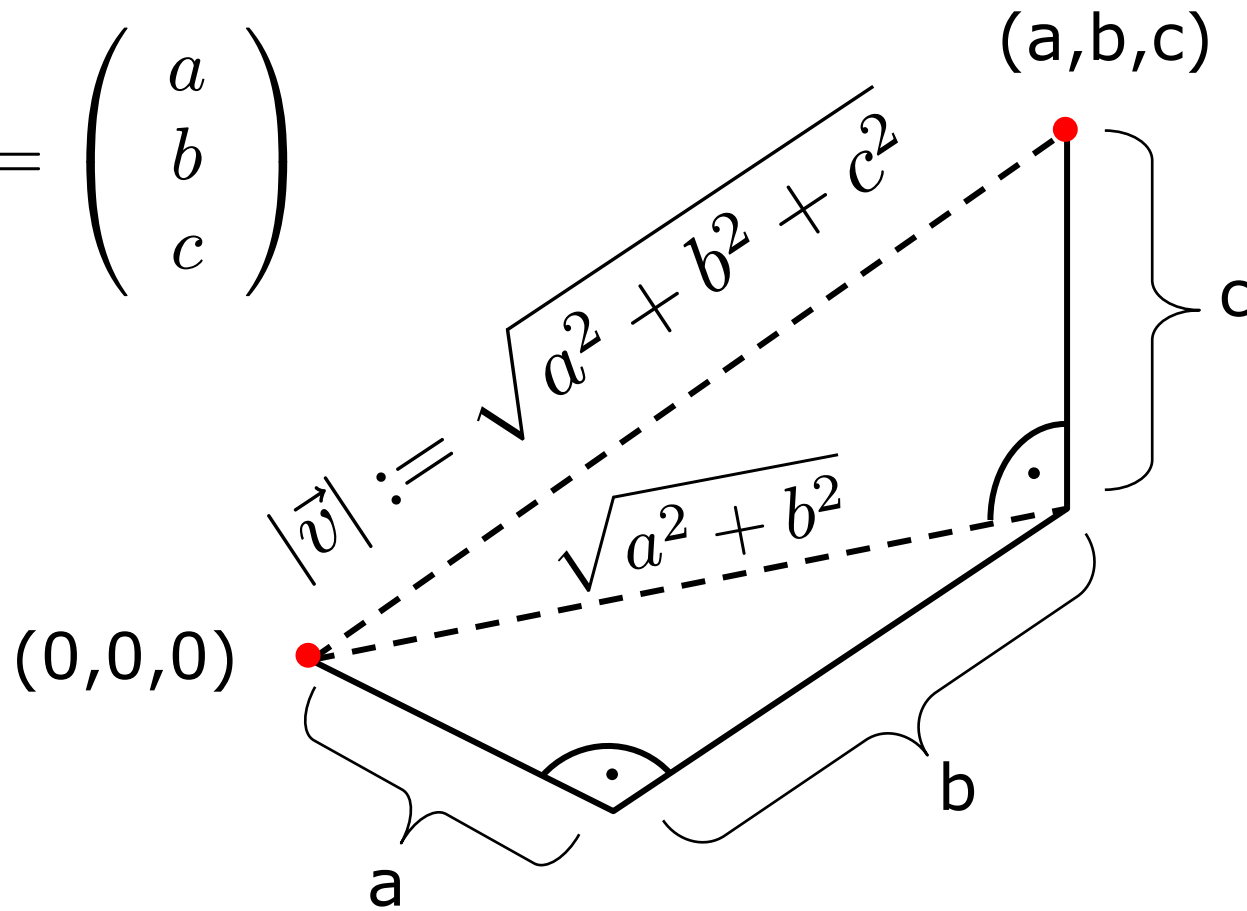
Das kartesische Koordinatensystem
in der rechtshändigen Form:

Daumen: x-Achse
Zeigefinger: y-Achse
Mittelfinger: z-Achse



Länge eines Vektors

$$\vec{v} = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$$



Skalarprodukt

$$\vec{v} \cdot \vec{w} := \sum_{i=1}^n v_i \cdot w_i$$

$$\vec{v}, \vec{w}, \vec{z} \in \mathbb{R}^3, s \in \mathbb{R}$$

Symmetrie: $\vec{v} \cdot \vec{w} = \vec{w} \cdot \vec{v}$

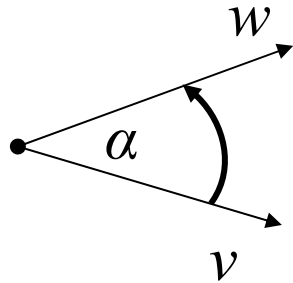
Linearität: $(\vec{v} + \vec{w}) \cdot \vec{z} = \vec{v} \cdot \vec{z} + \vec{w} \cdot \vec{z}$

Homogenität: $(s\vec{v}) \cdot \vec{w} = s(\vec{v} \cdot \vec{w})$

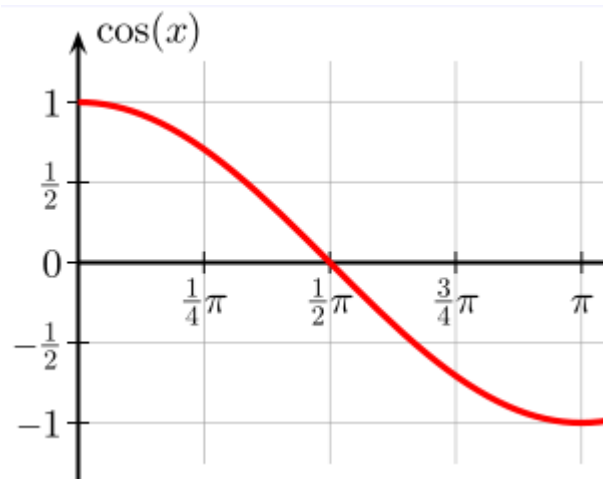
euklidische Norm: $|\vec{v}| = \sqrt{\vec{v} \cdot \vec{v}}$

$$|\vec{v}|^2 = \vec{v} \cdot \vec{v}$$

Skalarprodukt und Winkel



$$\cos(\alpha) = \frac{\vec{v} \cdot \vec{w}}{|\vec{v}| \cdot |\vec{w}|}$$



$$\vec{v} \cdot \vec{w} > 0$$

Winkel $< 90^\circ$

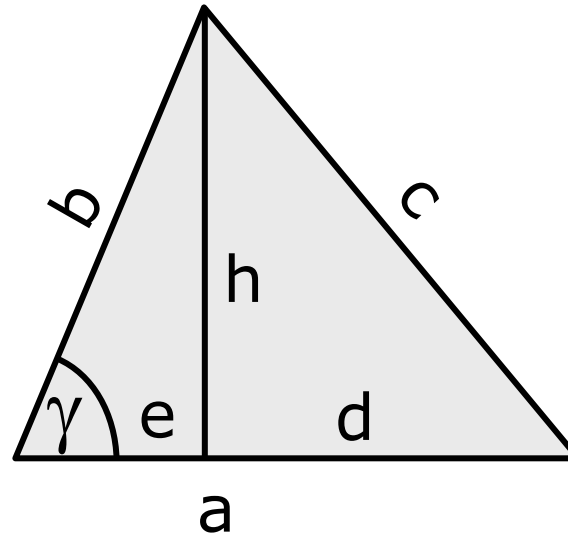
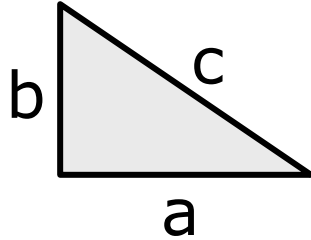
$$\vec{v} \cdot \vec{w} = 0$$

Winkel $= 90^\circ$

$$\vec{v} \cdot \vec{w} < 0$$

Winkel $> 90^\circ$

Kosinussatz



$$h^2 = b^2 - e^2$$

$$d^2 = (a - e)^2 = a^2 - 2ae + e^2$$

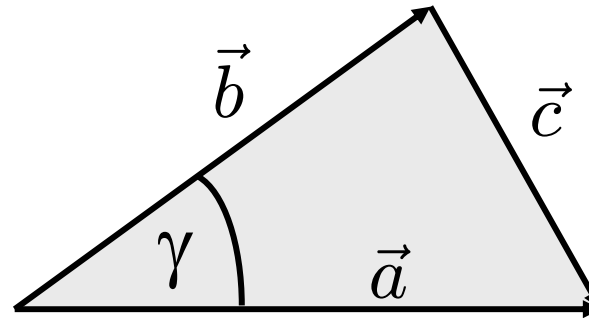
$$c^2 = h^2 + d^2$$

$$c^2 = b^2 - e^2 + a^2 - 2ae + e^2 = a^2 + b^2 - 2ae$$

$$\cos(\gamma) = e/b \Rightarrow e = b \cdot \cos(\gamma)$$

$$c^2 = a^2 + b^2 - 2ab \cdot \cos(\gamma)$$

Zusammenhang von Winkel und Skalarprodukt



$$|\vec{c}|^2 = |\vec{a}|^2 + |\vec{b}|^2 - 2|\vec{a}||\vec{b}| \cdot \cos(\gamma)$$

$$|\vec{a} - \vec{b}|^2 = |\vec{a}|^2 + |\vec{b}|^2 - 2|\vec{a}||\vec{b}| \cdot \cos(\gamma)$$

$$(\vec{a} - \vec{b}) \cdot (\vec{a} - \vec{b}) = \vec{a} \cdot \vec{a} + \vec{b} \cdot \vec{b} - 2|\vec{a}||\vec{b}| \cdot \cos(\gamma)$$

$$\vec{a} \cdot \vec{a} - 2\vec{a} \cdot \vec{b} + \vec{b} \cdot \vec{b} = \vec{a} \cdot \vec{a} + \vec{b} \cdot \vec{b} - 2|\vec{a}||\vec{b}| \cdot \cos(\gamma)$$

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}||\vec{b}| \cdot \cos(\gamma)$$

$$\frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{|\vec{a}||\vec{b}|} = \cos(\gamma)$$

Skalarprodukt und Ebene

Sei Ebene gegeben

... durch normierten Normalenvektor:

... durch Punkt \vec{a} auf der Ebene:

Für alle Punkte \vec{r} auf der Ebene gilt:

$$(\vec{r} - \vec{a}) \cdot \vec{n}_0 = 0$$

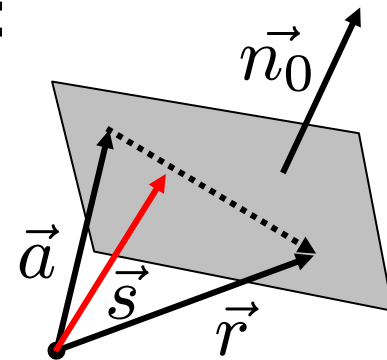
$$\vec{r} \cdot \vec{n}_0 - \vec{a} \cdot \vec{n}_0 = 0$$

$$\vec{r} \cdot \vec{n}_0 - D = 0 \quad D \in \mathbb{R}$$

$$\vec{s} \cdot \vec{n}_0 = D$$

$$= |\vec{s}| \cdot |\vec{n}_0| \cdot \cos(\gamma) = |\vec{s}|$$

D = Entfernung der Ebene zum Ursprung



Geradengleichung

$$y = -\frac{3}{2}x + 6$$

$$\frac{3}{2}x + y - 6 = 0$$

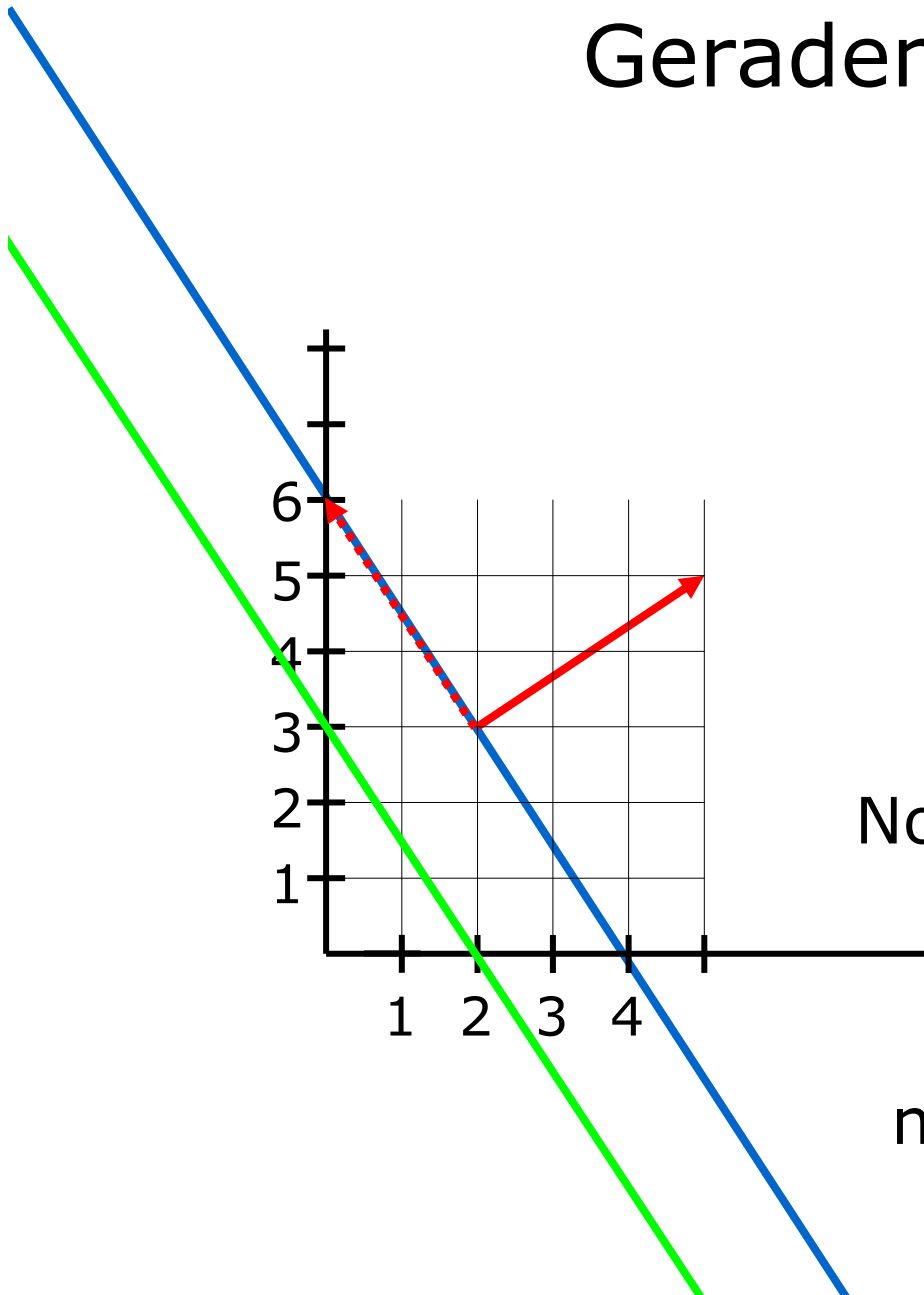
$$3x + 2y - 12 = 0$$

$$3x + 2y - 6 = 0$$

Normalenvektor: $\vec{v} = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}$

$$|\vec{v}| = 3.605$$

normiert: $\vec{v} = \begin{pmatrix} 0.832 \\ 0.554 \end{pmatrix}_9$



Ebenengleichung

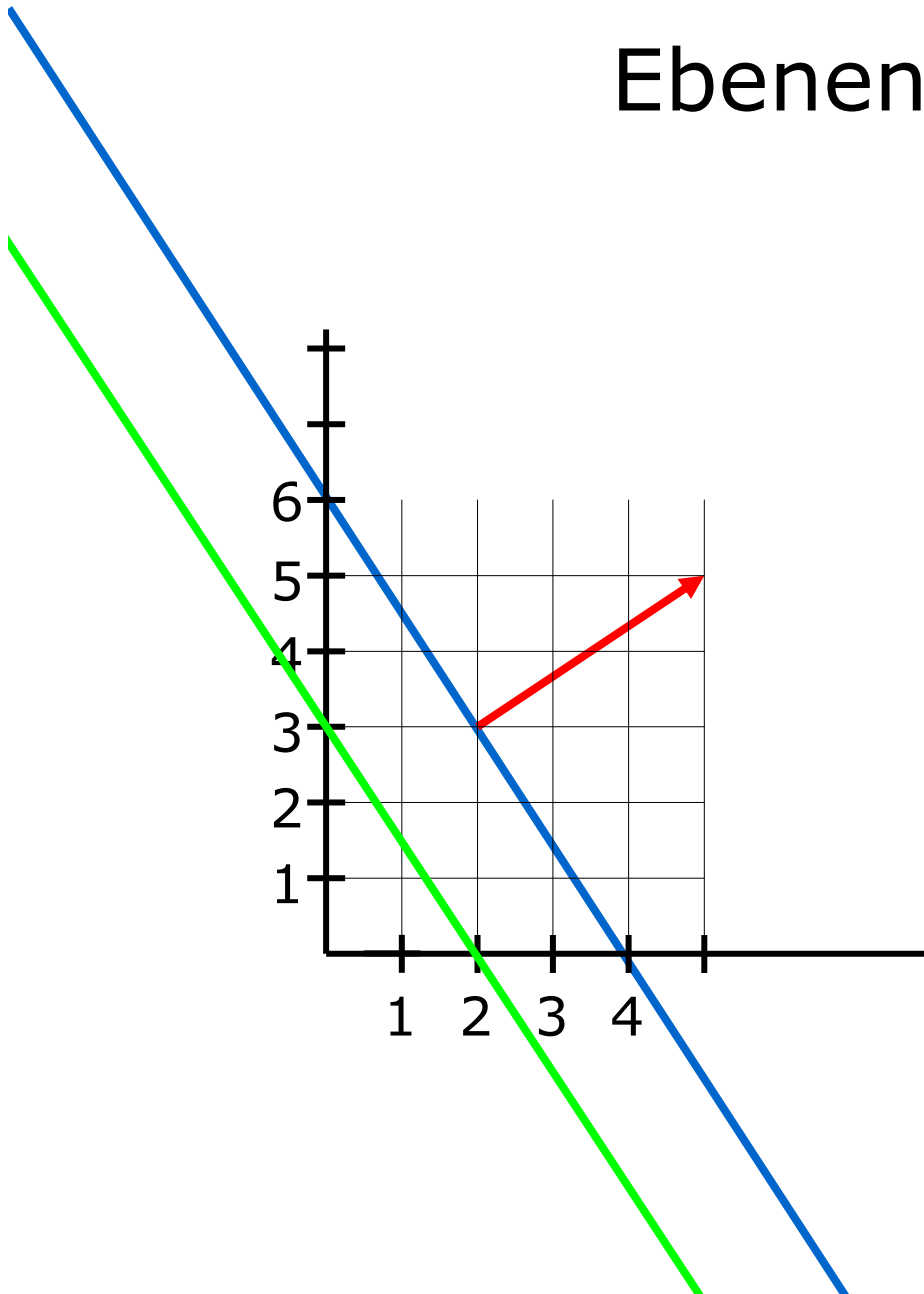
$$3x + 2y - 12 = 0$$

$$3x + 2y - 12 + 6 = 0$$

$$3x + 2y - 12 + 6z = 0$$

Normalenvektor:

$$\vec{v} = \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 6 \end{pmatrix}$$



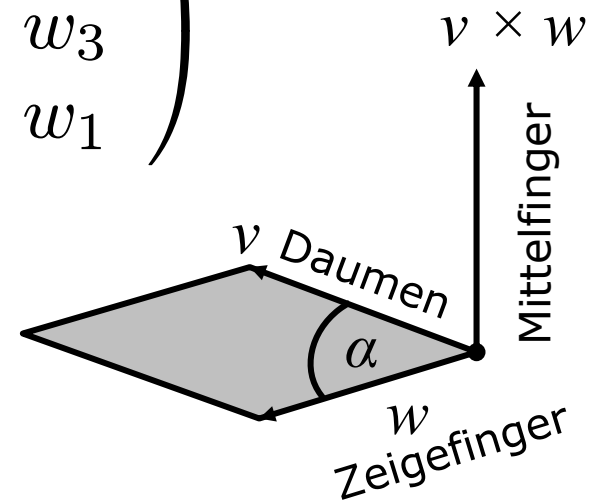
Kreuzprodukt

$$\vec{v} = \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix}$$

$$\vec{w} = \begin{pmatrix} w_1 \\ w_2 \\ w_3 \end{pmatrix}$$

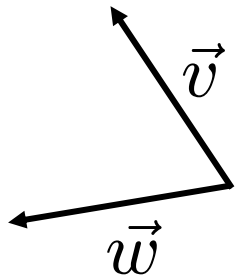
$$\vec{v} \times \vec{w} = \begin{pmatrix} v_2 \cdot w_3 - v_3 \cdot w_2 \\ v_3 \cdot w_1 - v_1 \cdot w_3 \\ v_1 \cdot w_2 - v_2 \cdot w_1 \end{pmatrix}$$

$$|\vec{v} \times \vec{w}| = |\vec{v}| \cdot |\vec{w}| \cdot \sin(\alpha)$$



[~cg/2010/skript/Applets/CrossProduct/](http://cg.2010.skript/Applets/CrossProduct/)

antikommutativ

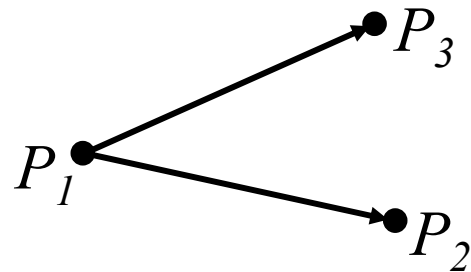


$$\vec{v} \times \vec{w} = \begin{pmatrix} v_2 \cdot w_3 - v_3 \cdot w_2 \\ v_3 \cdot w_1 - v_1 \cdot w_3 \\ v_1 \cdot w_2 - v_2 \cdot w_1 \end{pmatrix}$$

$$\vec{w} \times \vec{v} = \begin{pmatrix} w_2 \cdot v_3 - w_3 \cdot v_2 \\ w_3 \cdot v_1 - w_1 \cdot v_3 \\ w_1 \cdot v_2 - w_2 \cdot v_1 \end{pmatrix}$$

$$(\vec{v} \times \vec{w}) = -(\vec{w} \times \vec{v})$$

Kreuzprodukt und Ebene



$$\vec{P_2 - P_1} \times \vec{P_3 - P_1}$$

$$Ax + By + Cz + D = 0$$

$$\begin{pmatrix} A \\ B \\ C \end{pmatrix}$$

aus Normalenvektor + Punkteinsetzen $\Rightarrow D$
 \Rightarrow Ebenengleichung

aus Ebenengleichung \Rightarrow Normalenvektor

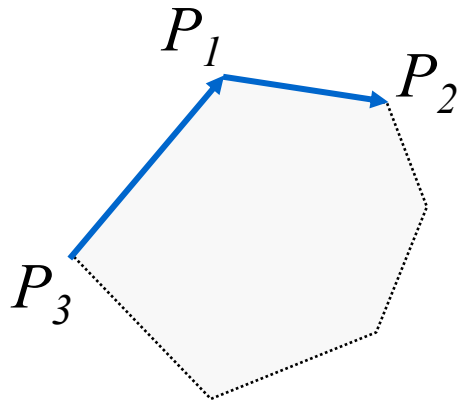
(x, y, z) liegt

...in der Ebene, falls $Ax + By + Cz + D = 0$

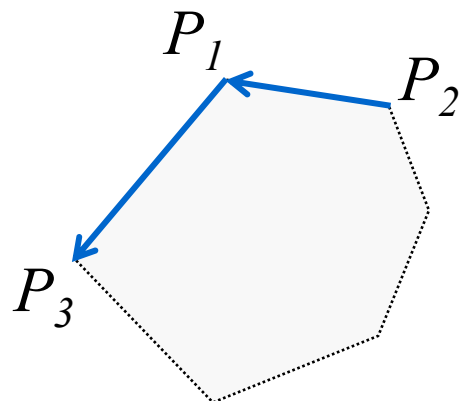
... oberhalb, falls $Ax + By + Cz + D > 0$

... unterhalb, falls $Ax + By + Cz + D < 0$

Kreuzprodukt und Polygon



$$n_{cw}^{\vec{}} = (P_1 \vec{-} P_3) \times (P_2 \vec{-} P_1)$$



$$n_{ccw}^{\vec{}} = (P_1 \vec{-} P_2) \times (P_3 \vec{-} P_1)$$

$$n_{cw}^{\vec{}} = -n_{ccw}^{\vec{}}$$

im konvexen Polygon
gegen Uhrzeiger (aus Sicht des Betrachters):

⇒ Normale zum Betrachter

Beispiel

Ebene gegeben durch 3 Punkte

$$P_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad P_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad P_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Normalenvektor

$$(P_2 - P_1) \times (P_3 - P_1) = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Länge des Normalenvektors

$$\sqrt{1^2 + 1^2 + 1^2} = \sqrt{3}$$

Normierter Normalenvektor

$$\vec{n}_0 = \begin{pmatrix} 1/\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{3} \end{pmatrix}$$

Abstand vom Ursprung

$$\vec{a} \cdot \vec{n}_0 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1/\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{3} \\ 1/\sqrt{3} \end{pmatrix} = 0.5773$$

Determinante

ordnet einer quadratischen Matrix

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & a_{14} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & a_{24} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & a_{34} \\ a_{41} & a_{42} & a_{43} & a_{44} \end{pmatrix}$$

eine Zahl zu: $\det(A)$ $|A|$

$|A|$ determiniert, ob A invertierbar ist
 $\neq 0$

Gleichungssystem

$$a \cdot x = b$$

$$x = b/a \quad \text{falls } a \neq 0$$

$$A \cdot \vec{x} = \vec{b}$$

$$\vec{x} = \vec{b}/A$$

$$\vec{x} = A^{-1} \cdot \vec{b} \quad \text{falls } A \text{ invertierbar}$$

Inversion einer Matrix

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & a_{14} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & a_{24} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & a_{34} \\ a_{41} & a_{42} & a_{43} & a_{44} \end{pmatrix}$$

gesucht A^{-1} mit $A \cdot A^{-1} = E = A^{-1} \cdot A$

möglich, falls Determinante von $A \neq 0$

Definition der Determinanten

$$\det(A) =$$

$$\sum_{\sigma \in S_n} (\operatorname{sgn}(\sigma) \prod_{i=1}^n a_{i, \sigma(i)})$$

$\operatorname{sgn}(\sigma)$

= Vorzeichen der Permutation

+ bei gerader Zahl von Vertauschungen

- bei ungerader Zahl von Vertauschungen

\Rightarrow n! Summanden

Determinante für $n=2$ und 3

$$\begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix} = \begin{array}{l} + a_{11} \cdot a_{22} \\ - a_{12} \cdot a_{21} \end{array}$$

$$\begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} = \begin{array}{l} + a_{11} \cdot a_{22} \cdot a_{33} \\ - a_{11} \cdot a_{23} \cdot a_{32} \\ - a_{12} \cdot a_{21} \cdot a_{33} \\ + a_{12} \cdot a_{23} \cdot a_{31} \\ + a_{13} \cdot a_{22} \cdot a_{31} \\ - a_{13} \cdot a_{21} \cdot a_{32} \end{array}$$

Adjunkte A_{ik}

$A_{ik} := (-1)^{i+k} \cdot$ Unterdeterminante bzgl i,k

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & a_{14} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & a_{24} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & a_{34} \\ a_{41} & a_{42} & a_{43} & a_{44} \end{pmatrix}$$

$$A_{23} = - \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{14} \\ a_{31} & a_{32} & a_{34} \\ a_{41} & a_{42} & a_{44} \end{vmatrix}$$

Berechnung der Adjunkten A_{ik}

$$A_{23} = - \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{14} \\ a_{31} & a_{32} & a_{34} \\ a_{41} & a_{42} & a_{44} \end{vmatrix}$$

$$\begin{aligned} &= -[+a_{11}(a_{32}a_{44} - a_{34}a_{42}) \\ &\quad -a_{12}(a_{31}a_{44} - a_{34}a_{41}) \\ &\quad +a_{14}(a_{31}a_{42} - a_{32}a_{41})] \end{aligned}$$

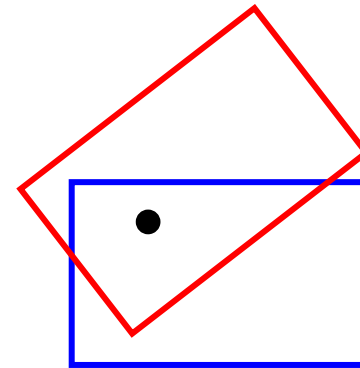
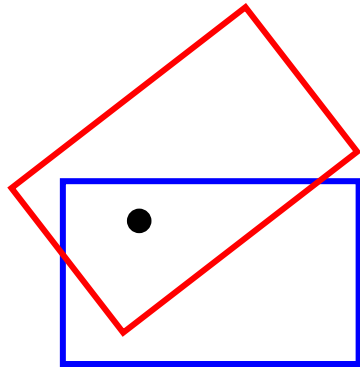
Berechnung der Matrix-Inversion

Wähle Zeile i

$$\det(A) = \sum_{k=1}^4 a_{ik} A_{ik}$$

$$A^{-1} = \frac{1}{\det(A)} \begin{pmatrix} A_{11} & A_{21} & A_{31} & A_{41} \\ A_{12} & A_{22} & A_{32} & A_{42} \\ A_{13} & A_{23} & A_{33} & A_{43} \\ A_{14} & A_{24} & A_{34} & A_{44} \end{pmatrix}$$

Koordinatensysteme



Gegeben: blaues + rotes Koordinatensystem

Gegeben:
P beschrieben in Blau

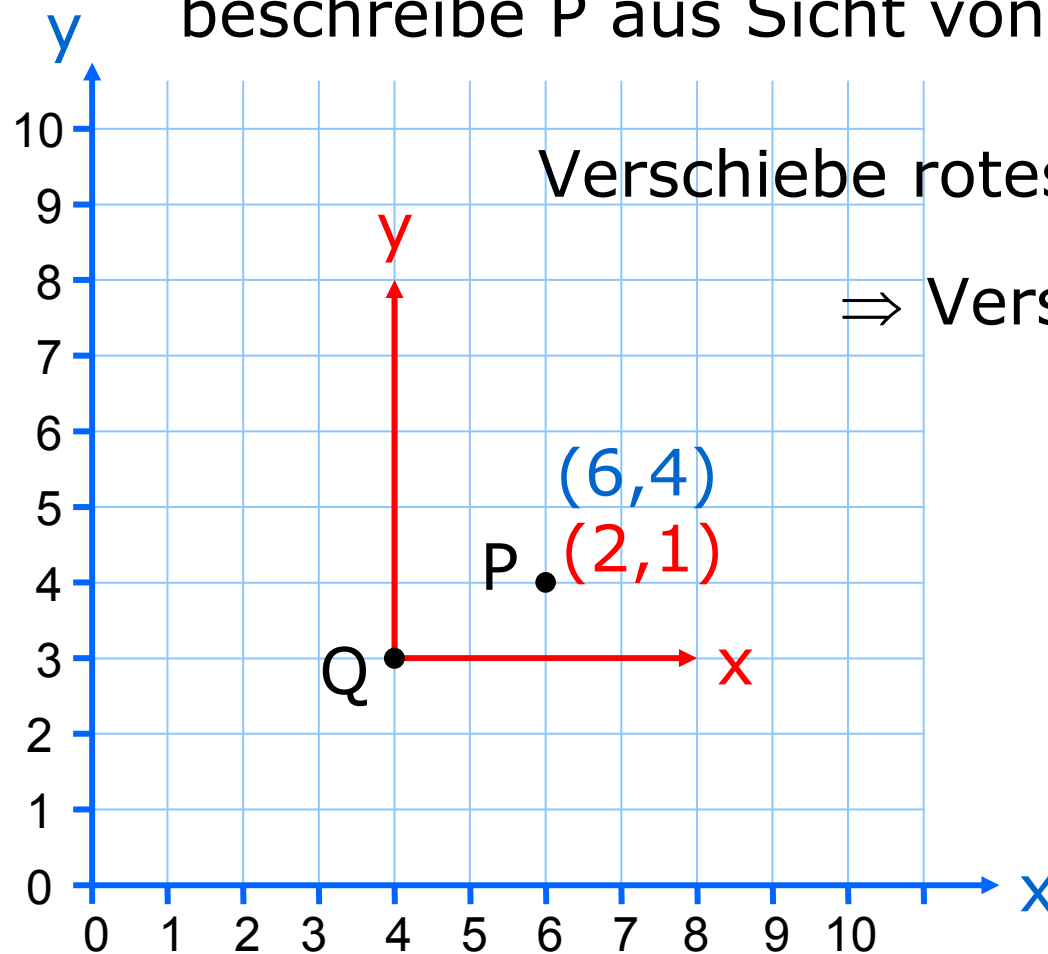
Gesucht:
P beschrieben in Rot

Gegeben:
P beschrieben in Rot

Gesucht:
P beschrieben in Blau

Koordinatensystemwechsel, die 1.

beschreibe P aus Sicht von blau



Verschiebe rotes System um $-Q$

\Rightarrow Verschiebe P um $+Q$

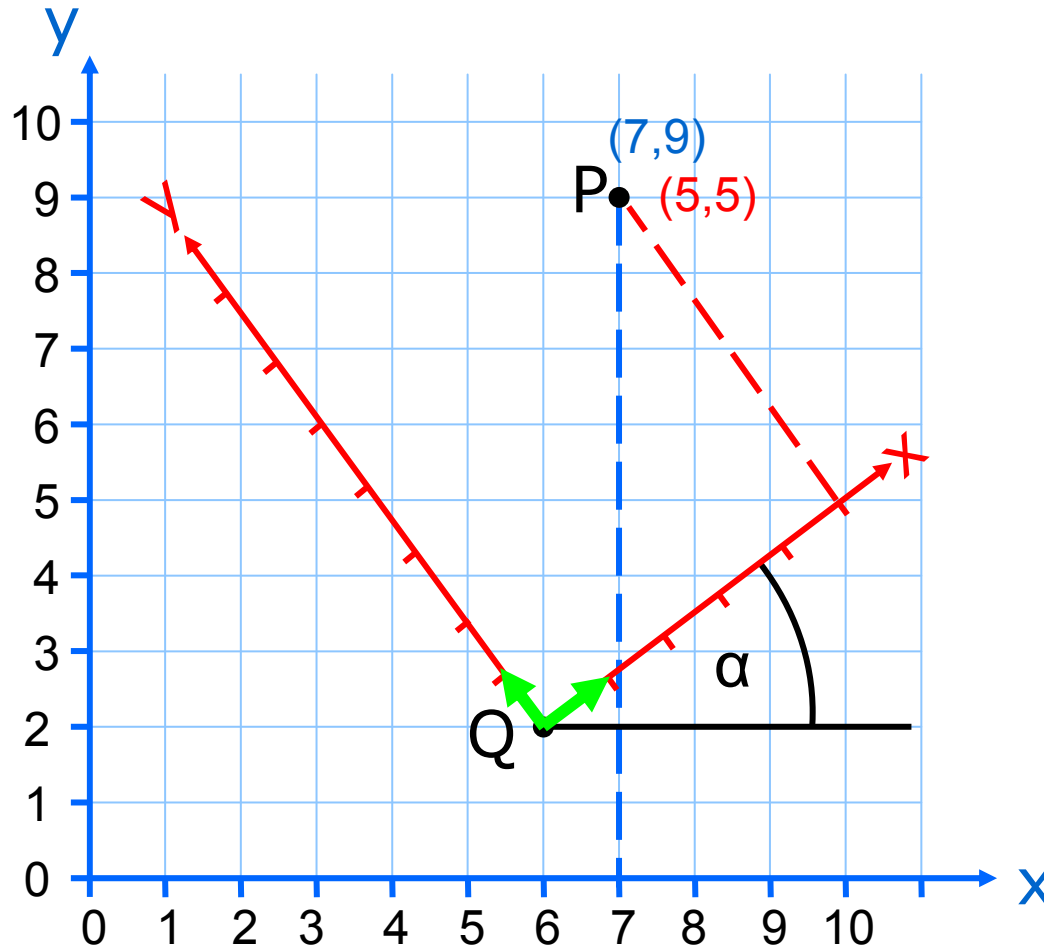
$$Q = (4, 3)$$

$$2 + 4 = 6$$

$$1 + 3 = 4$$

Koordinatensystemwechsel, die 2.

beschreibe P aus Sicht von blau



drehe **rotes System**

um α nach rechts \Rightarrow

drehe P um α nach links

verschiebe um Q

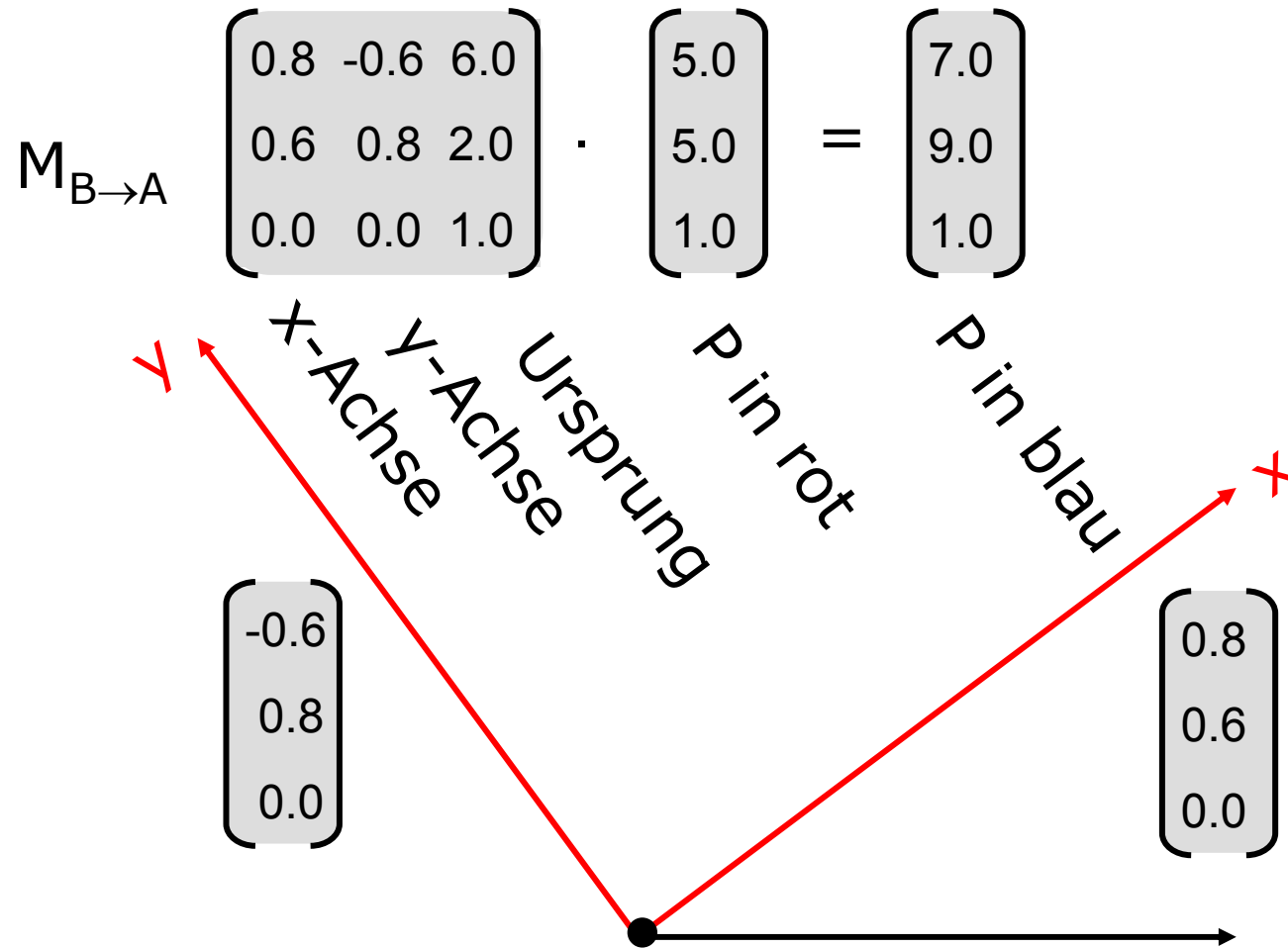
$$\cos(\alpha) = 4/5 = 0.8$$

$$\sin(\alpha) = 3/5 = 0.6$$

$$Q = (6, 2)$$

$$\begin{pmatrix} 0.8 & -0.6 & 6.0 \\ 0.6 & 0.8 & 2.0 \\ 0.0 & 0.0 & 1.0 \end{pmatrix}$$

Koordinatensystemwechsel, die 3.



Koordinatensystemwechsel, die 4.

$$M_{\mathcal{B} \rightarrow \mathcal{A}} \cdot \vec{p}_{\mathcal{B}} = \vec{p}_{\mathcal{A}}$$

$$\begin{pmatrix}
 X_x^A & Y_x^A & Z_x^A & Q_x^A \\
 X_y^A & Y_y^A & Z_y^A & Q_y^A \\
 X_z^A & Y_z^A & Z_z^A & Q_z^A \\
 0 & 0 & 0 & 1
 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} p_x^B \\ p_y^B \\ p_z^B \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} p_x^A \\ p_y^A \\ p_z^A \\ 1 \end{pmatrix}$$

x-Achse von B
y-Achse von B
z-Achse von B
Ursprung von B

Beschrieben im Koordinatensystem von A

Koordinatensystemwechsel, die 5.

Gegeben Punkt P_A , beschrieben in A

Gesucht Punkt P_B , beschrieben in B

$$M_{\mathcal{B} \rightarrow \mathcal{A}} \cdot \vec{p}_{\mathcal{B}} = \vec{p}_{\mathcal{A}}$$

$$\vec{p}_{\mathcal{B}} = M_{\mathcal{B} \rightarrow \mathcal{A}}^{-1} \cdot \vec{p}_{\mathcal{A}}$$

Multipliziere P_A mit der Inversen von $M_{\mathcal{B} \rightarrow \mathcal{A}}$