

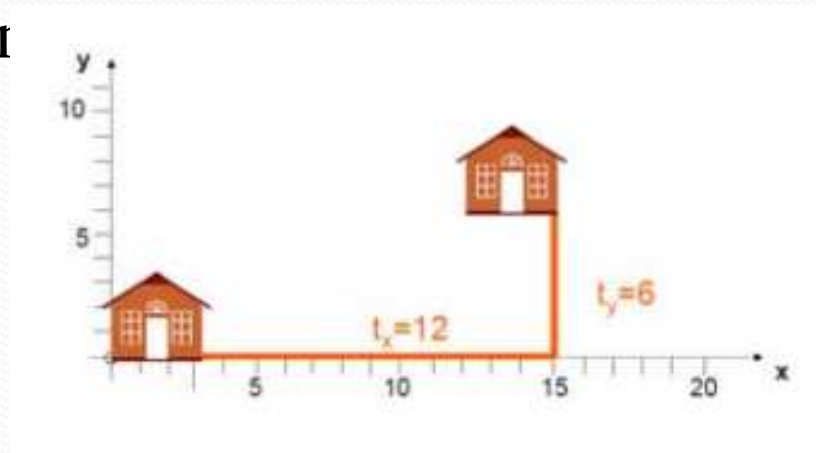
Transformaciones Geométricas

M.C. Beatriz Adriana Sabino Moxo

Transformaciones bidimensionales

Traslación

Esta operación se usa para *mover* un objeto o grupo de objetos de manera lineal a una nueva ubicación en el espacio bidir



Transformaciones bidimensionales

Traslación

Suponga que desea mover un punto $p=(x,y)$ dentro del plano por un factor de desplazamiento de t_x unidades en horizontal y t_y unidades en vertical, las coordenadas del nuevo punto p' serán:

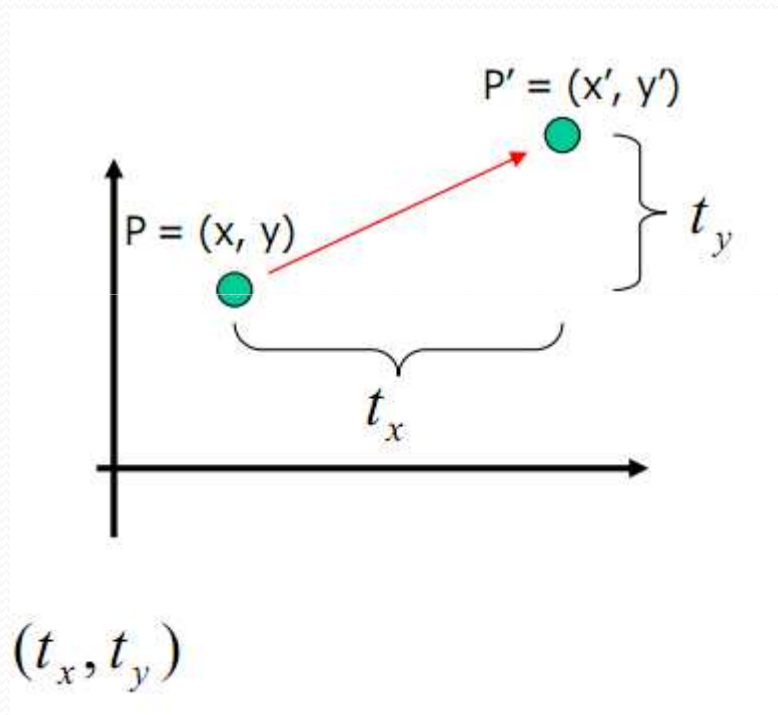
$$x' = x + t_x$$

$$y' = y + t_y$$

Transformaciones bidimensionales

Traslación

$$\begin{aligned}x' &= x + t_x \\ y' &= y + t_y\end{aligned}$$



Transformaciones bidimensionales

Traslación

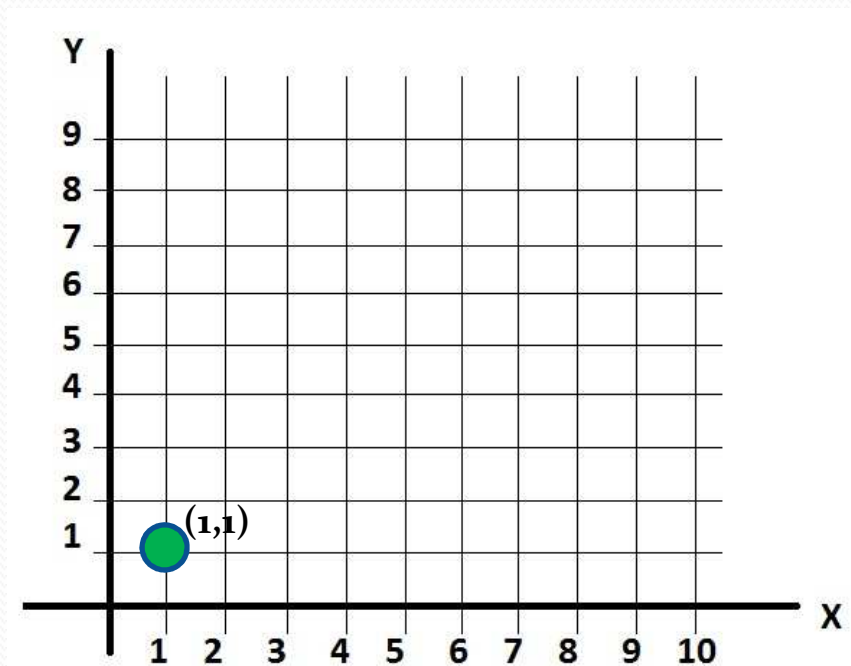
Ejemplo:

Se tiene el punto $p=(1,1)$ y se desea hacer una traslación $t_x=3$ y $t_y=4$, ¿Cuáles son las nuevas coordenadas?

$$x' = 1 + 3 = 4$$

$$y' = 1 + 4 = 5$$

$$p(x', y') = (4, 5)$$



Transformaciones bidimensionales

Traslación

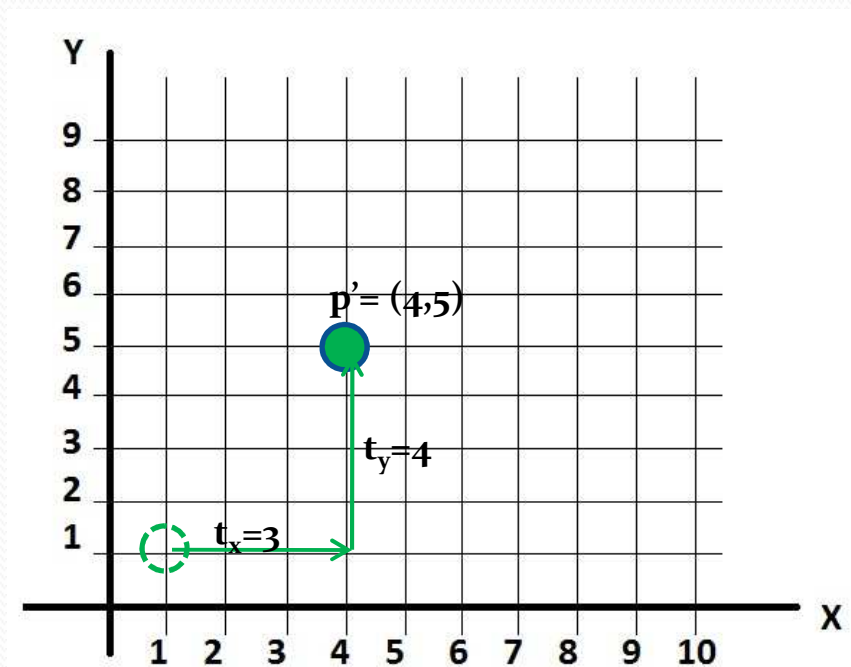
Ejemplo:

Se tiene el punto $(1,1)$ y se desea hacer una traslación $t_x=3$ y $t_y=4$, ¿Cuáles son las nuevas coordenadas?

$$x' = 1 + 3 = 4$$

$$y' = 1 + 4 = 5$$

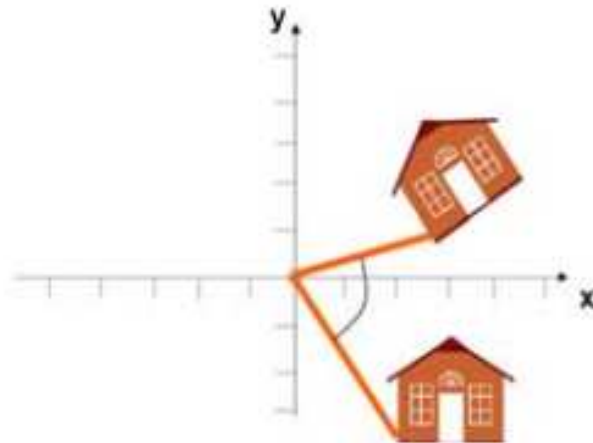
$$(x', y') = (4, 5)$$



Transformaciones bidimensionales

Rotación

Esta transformación geométrica se usa para *mover* un objeto o grupo de objetos *alrededor de un punto*.



Transformaciones bidimensionales

Rotación

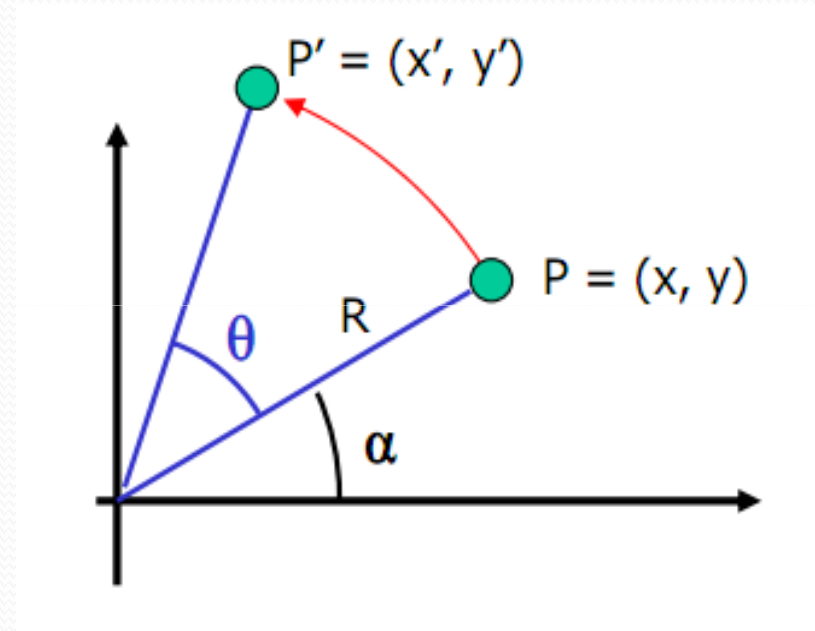
La ecuación para la rotación un punto $p=(x,y)$ es:

$$\begin{aligned}x' &= x\cos\theta - y\operatorname{sen}\theta \\y' &= x\operatorname{sen}\theta + y\cos\theta\end{aligned}$$

Transformaciones bidimensionales

Rotación

$$\begin{aligned}x' &= x \cos \theta - y \sin \theta \\y' &= x \sin \theta + y \cos \theta\end{aligned}$$



$$\begin{cases}x = R \cos \alpha \\y = R \sin \alpha\end{cases}$$

$$\begin{cases}x' = R \cos(\alpha + \theta) = \dots = x \cos \theta - y \sin \theta \\y' = R \sin(\alpha + \theta) = \dots = x \sin \theta + y \cos \theta\end{cases}$$

Transformaciones bidimensionales

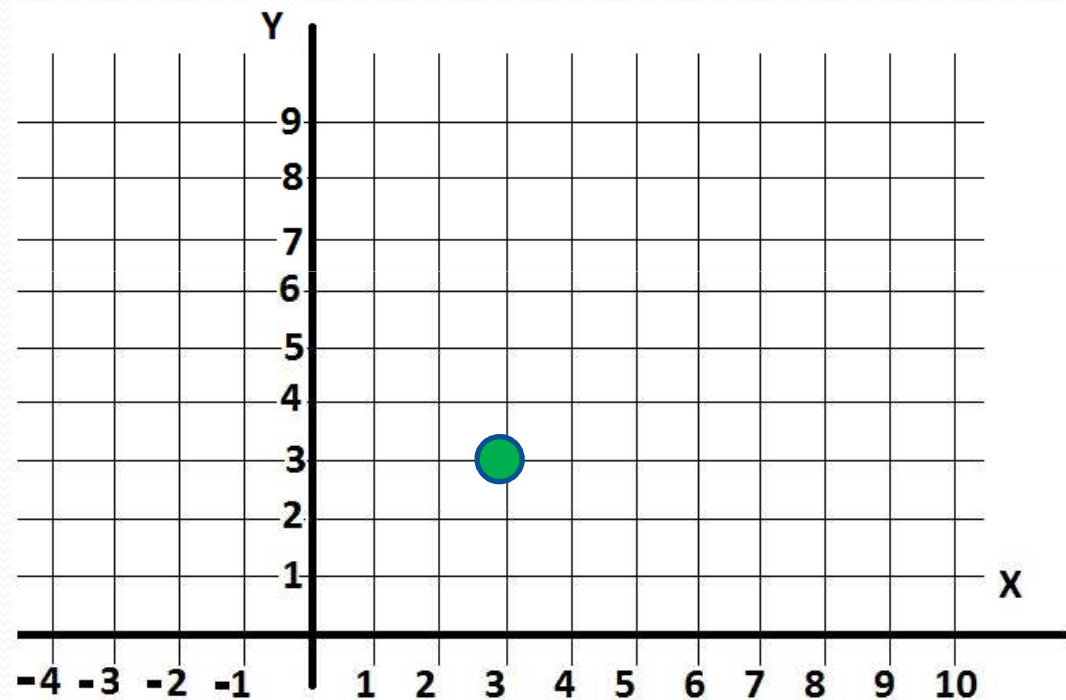
Rotación

Ejemplo:

Sea el punto $p = (3,3)$,
rotar por el factor
 $\theta = 90^\circ$

$$x' = 3\cos 90^\circ - 3\sin 90^\circ = -3$$

$$y' = 3\sin 90^\circ + 3\cos 90^\circ = 3$$



Transformaciones bidimensionales

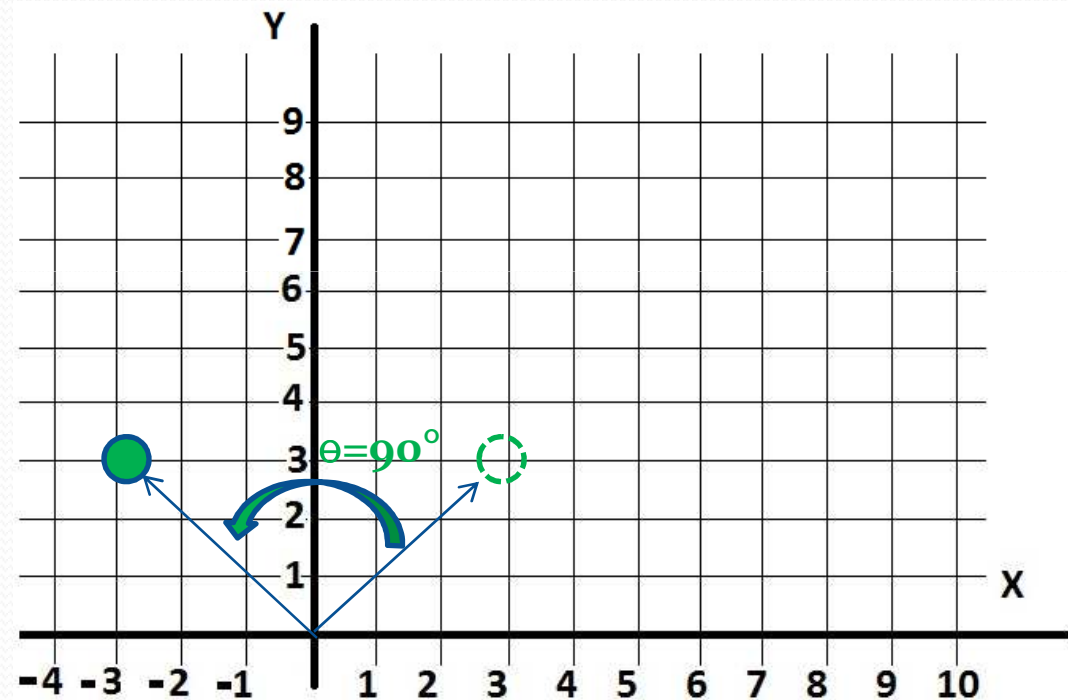
Rotación

Ejemplo:

Sea el punto $p = (3,3)$,
rotar por el factor
 $\theta = 90^\circ$

$$x' = 3\cos 90^\circ - 3\sin 90^\circ = -3$$

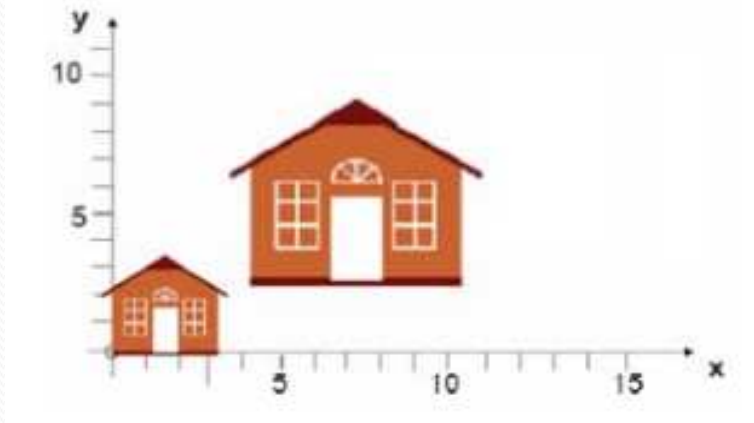
$$y' = 3\sin 90^\circ + 3\cos 90^\circ = 3$$



Transformaciones bidimensionales

Escalación

Es una transformación que permite *cambiar el tamaño o la proporción* de un objeto o grupo de objetos. Hay escalados proporcionales y no proporcionales.



Transformaciones bidimensionales

Escalación

La ecuación para el escalar un punto (x,y) es:

$$\begin{aligned}x' &= xS_x \\ y' &= yS_y\end{aligned}$$

Donde S_x y S_y son factores de escala sobre los ejes x y y respectivamente

Transformaciones bidimensionales

Escalación

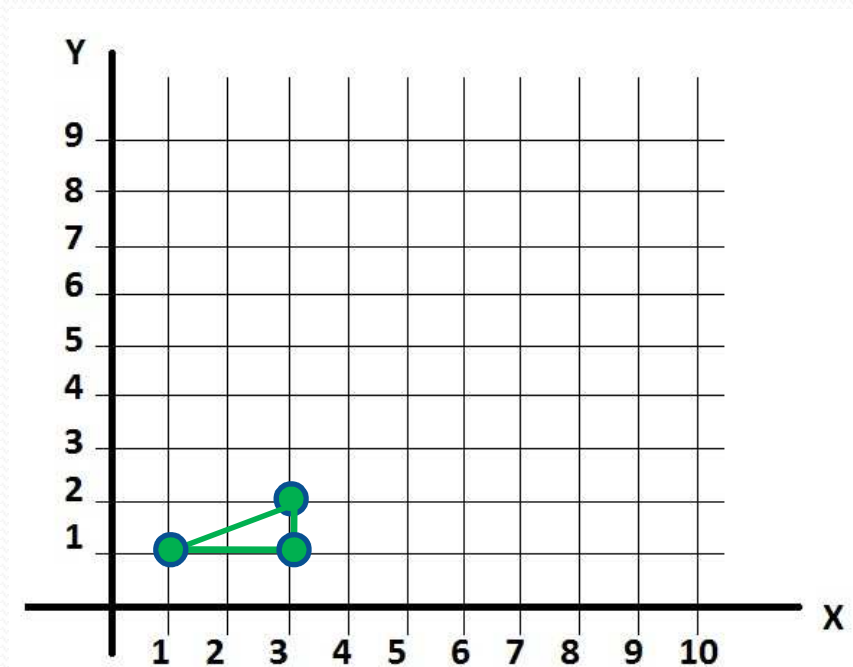
Ejemplo:

Sea un triángulo con los puntos $p_1=(1,1)$, $p_2=(3,1)$ y $p_3=(3,2)$ con $S_x=2$ y $S_y=2$.

$$\begin{aligned} P'_1 &= (1 \cdot S_x, 1 \cdot S_y) \\ &= (1 \cdot 2, 1 \cdot 2) = (2, 2) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} P'_2 &= (3 \cdot S_x, 1 \cdot S_y) \\ &= (3 \cdot 2, 1 \cdot 2) = (6, 2) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} P'_3 &= (3 \cdot S_x, 2 \cdot S_y) \\ &= (3 \cdot 2, 2 \cdot 2) = (6, 4) \end{aligned}$$



Transformaciones bidimensionales

Escalación

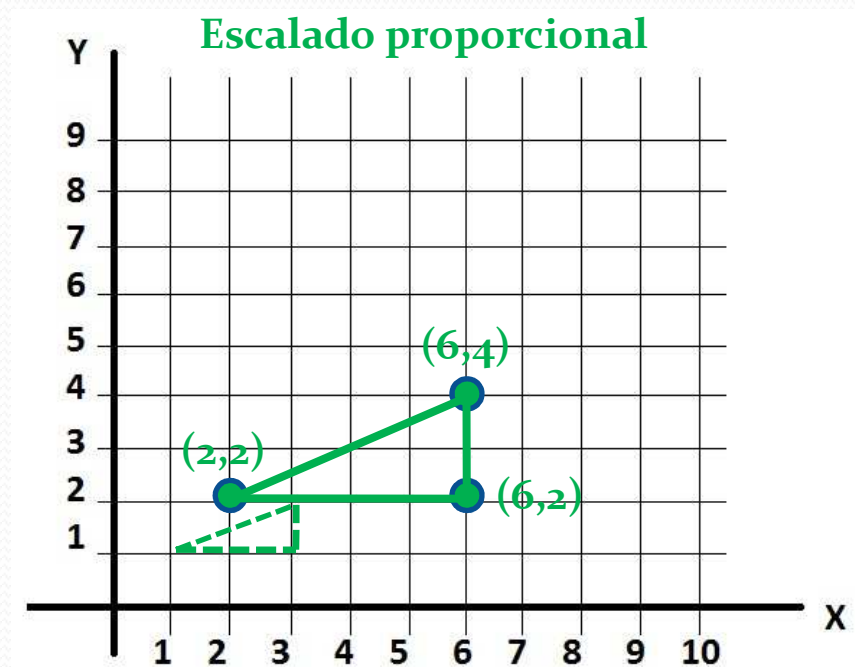
Ejemplo:

Sea un triángulo con los puntos $p_1=(1,1)$, $p_2=(3,1)$ y $p_3=(3,2)$ con $S_x=2$ y $S_y=2$.

$$\begin{aligned} P'_1 &= (1 \cdot S_x, 1 \cdot S_y) \\ &= (1 \cdot 2, 1 \cdot 2) = (2, 2) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} P'_2 &= (3 \cdot S_x, 1 \cdot S_y) \\ &= (3 \cdot 2, 1 \cdot 2) = (6, 2) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} P'_3 &= (3 \cdot S_x, 2 \cdot S_y) \\ &= (3 \cdot 2, 2 \cdot 2) = (6, 4) \end{aligned}$$



Transformaciones bidimensionales

Escalación

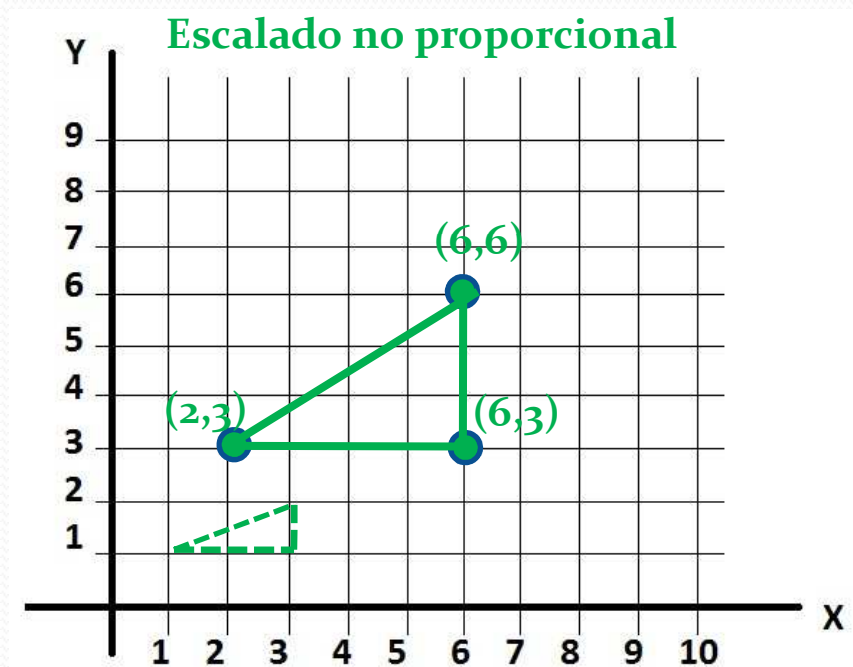
Ejemplo:

El mismo triángulo del ejemplo anterior con $S_x=2$ y $S_y=3$

$$P_1' = (1 \cdot S_x, 1 \cdot S_y) \\ = (1 \cdot 2, 1 \cdot 3) = (2, 3)$$

$$P_2' = (3 \cdot S_x, 1 \cdot S_y) \\ = (3 \cdot 2, 1 \cdot 3) = (6, 3)$$

$$P_3' = (3 \cdot S_x, 2 \cdot S_y) \\ = (3 \cdot 2, 2 \cdot 3) = (6, 6)$$

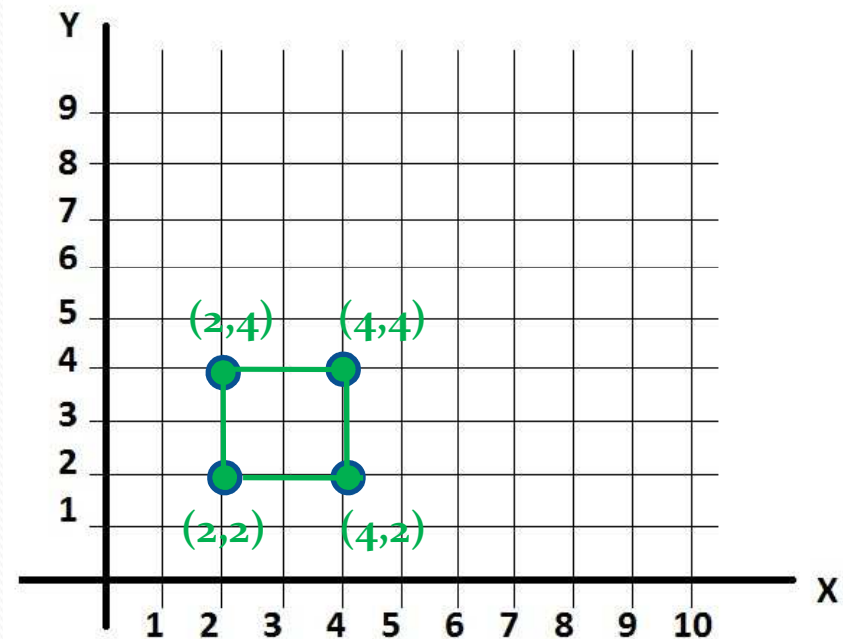


Transformaciones bidimensionales

Ejercicios

Sea el cuadrado con los puntos $p_1=(2,2)$, $p_2=(4,2)$, $p_3=(2,4)$ y $p_4=(4,4)$, realizar las siguientes transformaciones y graficarlas:

- Una traslación en $t_x=6$ y $t_y=3$.
- Un escalamiento $S_x=6$ y $S_y=3$.
- Una rotación con $\theta=45^\circ$



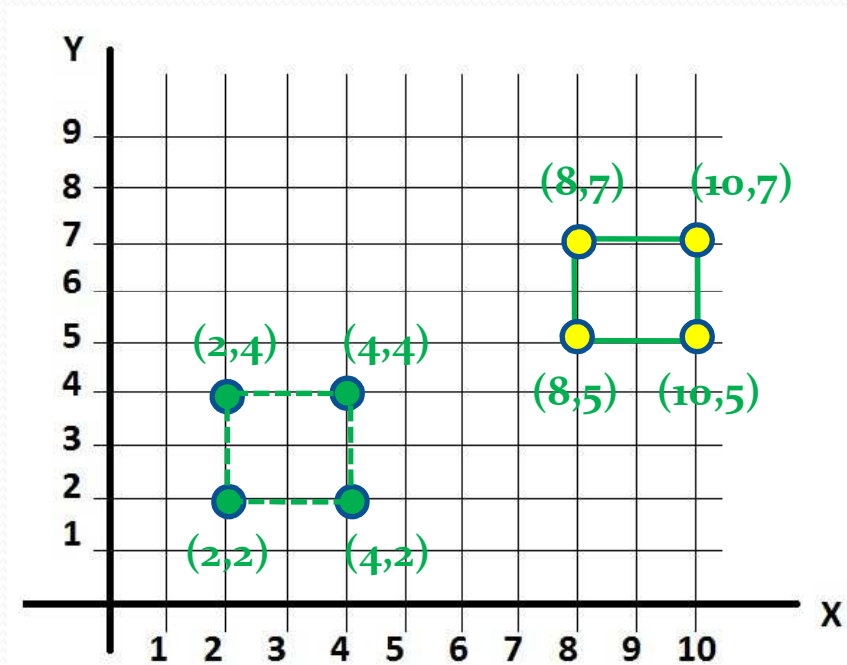
Transformaciones bidimensionales

Ejercicios

Soluciones

- Traslación en $t_x=6$ y $t_y=3$:

$$p_1'=(8,5), \quad p_2'=(10,5), \quad p_3'=(8,7), \\ p_4'=(10,7).$$



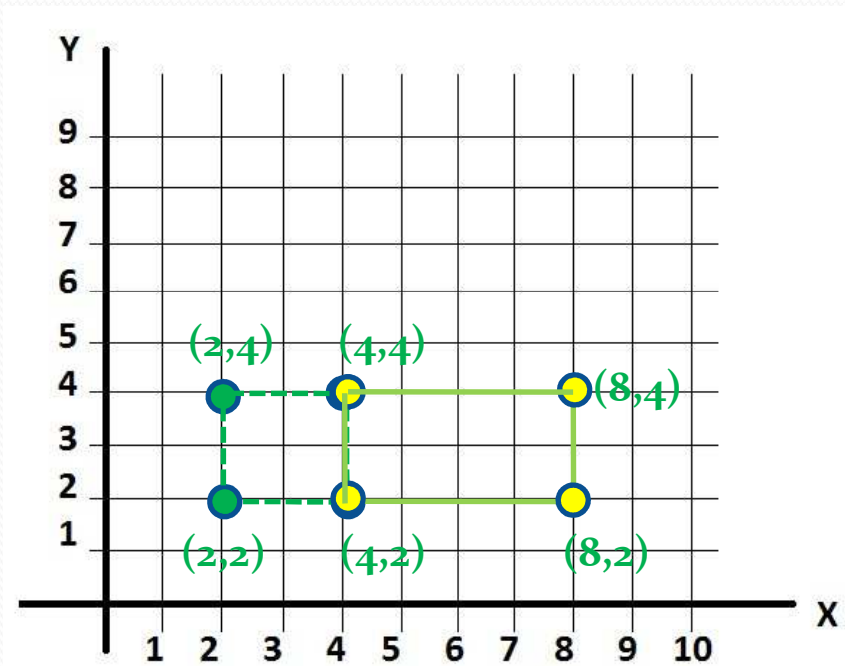
Transformaciones bidimensionales

Ejercicios

Soluciones

- Un escalamiento $S_x=2$ y $S_y=1$:

$$p_1'=(4,2), \quad p_2'=(8,2), \quad p_3'=(4,4), \\ p_4'=(8,4).$$



Transformaciones bidimensionales

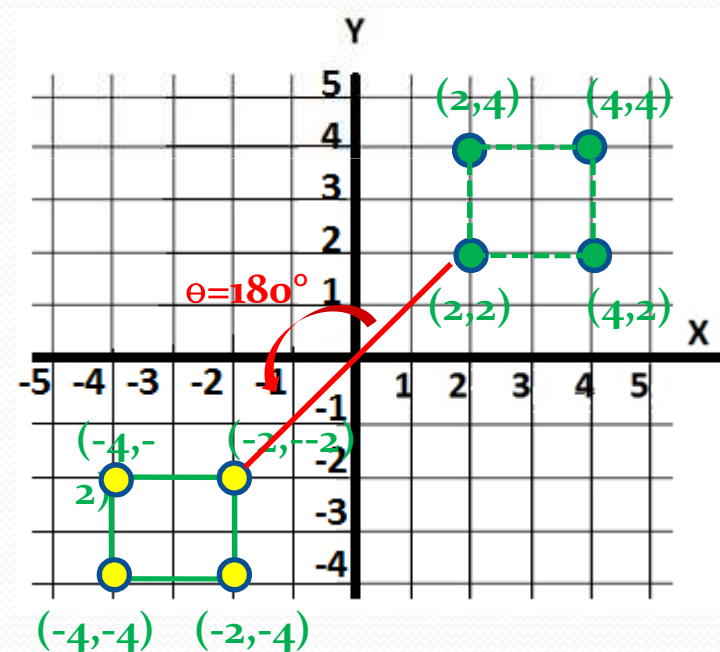
Ejercicios

Soluciones

- Una rotación con $\theta = 45^\circ$:

$$p_1' = (-2, -2), p_2' = (-4, -2),$$

$$p_3' = (-2, -4), p_4' = (-4, -4).$$



Coordenadas homogéneas y representación matricial

El uso de coordenadas homogéneas permite tratar todas las transformaciones geométricas como una *multiplicación de matrices*.

Las coordenadas agregan un tercer componente a las coordenadas bidimensionales. De tal forma que, un punto (x,y) pasa a ser (x,y,W) . El valor de W es generalmente 1.

Coordenadas homogéneas y representación matricial

Traslación

$$(x', y', 1) = (x, y, 1) \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ t_x & t_y & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} x' &= x + 0 + t_x \\ y' &= 0 + y + t_y \\ 1 &= 1 \end{aligned}$$

$$\mathbf{p}' = \mathbf{p} \cdot \mathbf{M}_t$$

$$\begin{aligned} x' &= x + t_x \\ y' &= y + t_y \end{aligned}$$

Coordenadas homogéneas y representación matricial

Traslación

Ejemplo:

Se tiene el punto $p=(1,1)$ y se desea hacer una traslación $t_x=3$ y $t_y=4$, ¿Cuáles son las nuevas coordenadas?

$$(x', y', 1) = (1, 1, 1) \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 3 & 4 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} x' &= 1 + 0 + 3 = 4 \\ y' &= 0 + 1 + 4 = 5 \\ 1 &= 1 \end{aligned}$$

$$p' = p \cdot M_t$$

$$p'(x', y') = (4, 5)$$

Coordenadas homogéneas y representación matricial

Rotación

$$(x', y', 1) = (x, y, 1) \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta & 0 \\ -\sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} x' &= x \cos \theta - y \sin \theta + \\ &0 \\ y' &= x \sin \theta + y \cos \theta + \\ &0 \\ 1 &= 1 \end{aligned}$$

$$\mathbf{p}' = \mathbf{p} \cdot \mathbf{M}_R$$

$$\begin{aligned} x' &= x \cos \theta - y \sin \theta \\ y' &= x \sin \theta + y \cos \theta \end{aligned}$$

Coordenadas homogéneas y representación matricial

Rotación

Ejemplo:

Rotar el punto $p = (3,3)$ con $\theta=90^\circ$

$$(x', y', 1) = (3, 3, 1) \begin{pmatrix} \cos 90^\circ & \sin 90^\circ & 0 \\ -\sin 90^\circ & \cos 90^\circ & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$
$$\begin{aligned} x' &= 0 - 3 + 0 = -3 \\ y' &= 3 + 0 + 0 = 3 \\ &1 = 1 \end{aligned}$$

$$\mathbf{p}' = \mathbf{p} \cdot \mathbf{M}_R$$

$$\mathbf{p}'(x', y') = (-3, 3)$$

Coordenadas homogéneas y representación matricial

Escalación

$$(x', y', 1) = (x, y, 1) \begin{pmatrix} S_x & 0 & 0 \\ 0 & S_y & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} x' &= S_x \\ y' &= S_y \\ 1 &= 1 \end{aligned}$$

$$\mathbf{p}' = \mathbf{p} \cdot \mathbf{M}_s$$

$$\begin{aligned} x' &= S_x \\ y' &= S_y \end{aligned}$$

Coordenadas homogéneas y representación matricial

Escalación

Ejemplo:

Escalar el $p = (3,3)$ con $S_x=3$, $S_y=5$

$$(x', y', 1) = (3, 3, 1) \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 5 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} x' &= 9 + 0 + 0 = 9 \\ y' &= 0 + 15 + 0 = 15 \\ 1 &= 1 \end{aligned}$$

$$p' = p \cdot M_s$$

$$p'(x', y') = (9, 15)$$

Composición de transformaciones bidimensionales

Para aplicar varias transformaciones a un conjunto de puntos basta con combinar las matrices de transformación en una sola mediante multiplicación matricial.

$$[M_1][M_2][M_3][M_4]\dots[M_N]=[M_R]$$

$$p' = p \cdot [M_R]$$

Composición de transformaciones bidimensionales

Ejemplo

Aplicar al punto $p(4,5)$ las siguientes transformaciones:

- Traslación $t_x=2, t_y=3$
- Escalación $S_x=4, S_y=4$
- Rotación de $\theta=90^\circ$

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 2 & 3 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos 90^\circ & \sin 90^\circ & 0 \\ -\sin 90^\circ & \cos 90^\circ & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = [M_R]$$

$$p'(x',y',1) = (4,5,1) \cdot [M_R]$$

Composición de transformaciones bidimensionales

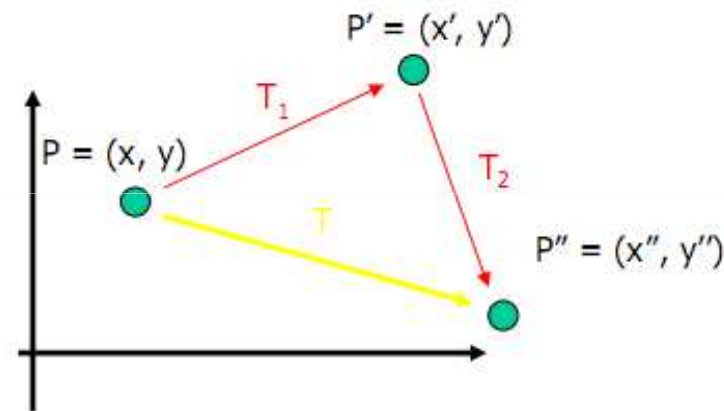
Ejemplo

Traslaciones sucesivas.

$$P' = P \cdot T_1(t_{x1}, t_{y1})$$

$$P'' = P' \cdot T_2(t_{x2}, t_{y2})$$

$$P'' = P' \cdot T_2 = P \cdot T_1 \cdot T_2 = P \cdot T$$



$$T = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ t_{x1} & t_{y1} & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ t_{x2} & t_{y2} & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ t_{x1} + t_{x2} & t_{y1} + t_{y2} & 1 \end{pmatrix}$$

Composición de transformaciones bidimensionales

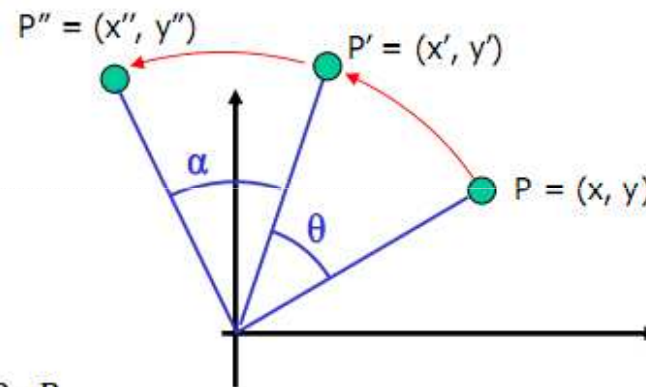
Ejemplo

Rotaciones sucesivas.

$$P' = P \cdot R(\theta)$$

$$P'' = P' \cdot R(\alpha)$$

$$P'' = P' \cdot R(\alpha) = P \cdot R(\theta)R(\alpha) = P \cdot R$$



$$R = \begin{pmatrix} \cos \theta & \sin \theta & 0 \\ -\sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \cos \alpha & \sin \alpha & 0 \\ -\sin \alpha & \cos \alpha & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos(\theta + \alpha) & \sin(\theta + \alpha) & 0 \\ -\sin(\theta + \alpha) & \cos(\theta + \alpha) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Composición de transformaciones bidimensionales

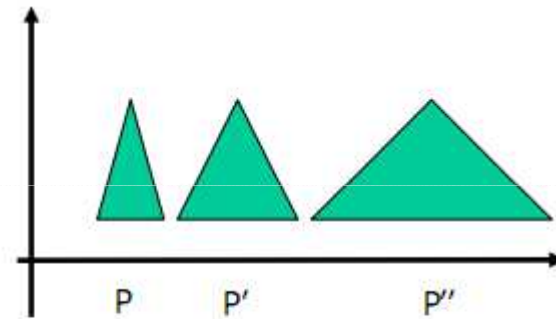
Ejemplo

Escalados sucesivos.

$$P' = P \cdot S_1(s_{x1}, s_{y1})$$

$$P'' = P' \cdot S_2(s_{x2}, s_{y2})$$

$$P'' = P' \cdot S_2 = P \cdot S_1 \cdot S_2 = P \cdot S$$



$$S = \begin{pmatrix} s_{x1} & 0 & 0 \\ 0 & s_{y1} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} s_{x2} & 0 & 0 \\ 0 & s_{y2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} s_{x1}s_{x2} & 0 & 0 \\ 0 & s_{y1}s_{y2} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Composición de transformaciones bidimensionales

Rotación de punto de pivote general

Para rotar un objeto respecto a un punto arbitrario P_C se siguen los siguientes pasos:

1. Trasladar el punto P_C al origen (M_t)
2. Rotar el objeto un ángulo θ (M_R)
3. Trasladar el punto P_C a su posición original (M_t^{-1})

Composición de transformaciones bidimensionales

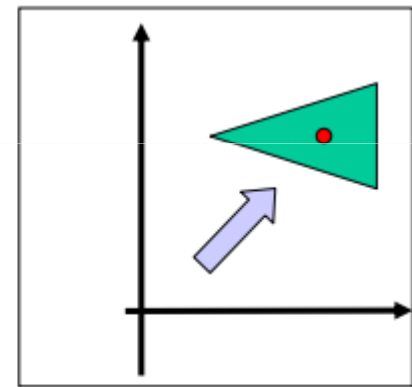
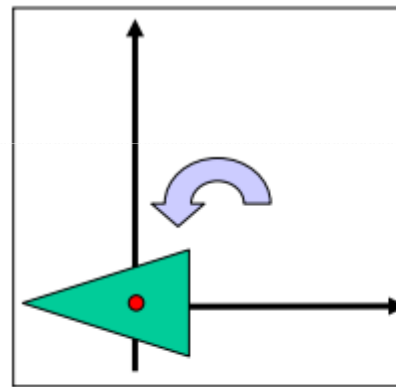
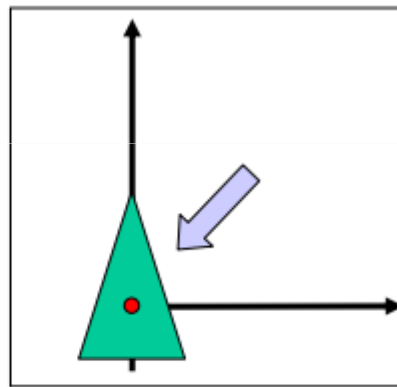
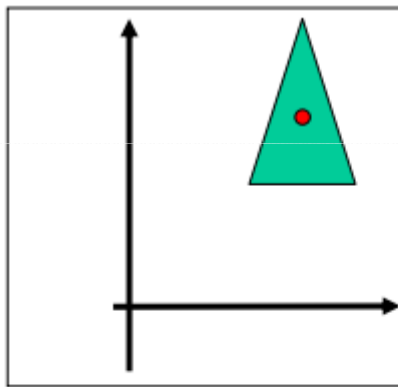
Rotación de punto de pivote general $C=(C_x, C_y)$

1. Trasladar el punto C al origen (M_t)
2. Rotar el objeto un ángulo θ (M_R)
3. Trasladar el punto C a su posición original (M_t^{-1})

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ -C_x & -C_y & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos\theta & \sin\theta & 0 \\ -\sin\theta & \cos\theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ C_x & C_y & 1 \end{pmatrix}$$

Composición de transformaciones bidimensionales

Rotación de punto de pivote general



Composición de transformaciones bidimensionales

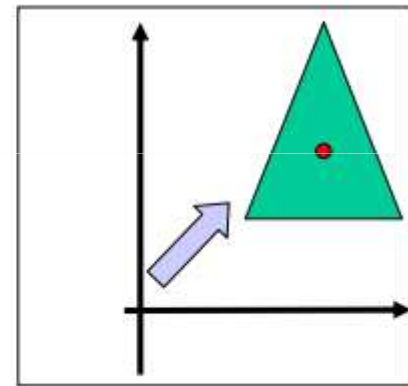
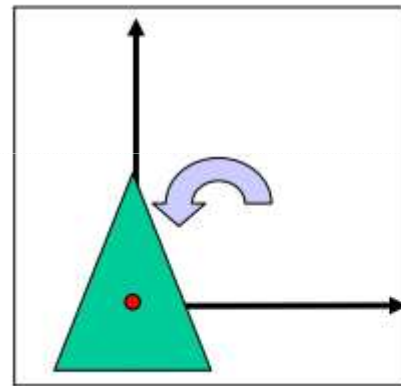
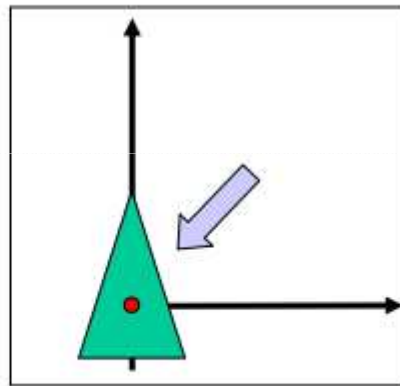
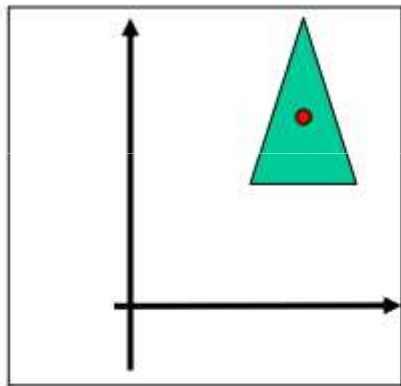
Escalación de punto de pivote general $C=(C_x, C_y)$

1. Trasladar el punto C al origen (M_t)
2. Escalar el objeto con S_x y S_y
3. Trasladar el punto C a su posición original (M_t^{-1})

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ -C_x & -C_y & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} S_x & 0 & 0 \\ 0 & S_y & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ C_x & C_y & 1 \end{pmatrix}$$

Composición de transformaciones bidimensionales

Escalación del punto fijo general



Algunas aplicaciones de la graficación

- Creación de escenas 3D





¡GRACIAS!