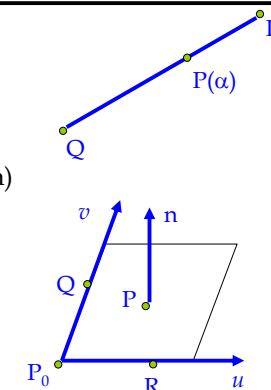


Geometric Objects and Transformation

321190
2009년 봄학기
4/7/2009
박경신

Geometric Objects

- 선 (Line)
 - 2 points: R, Q
 - $v = R - Q$
 - $P = Q + \alpha v = Q + \alpha(R - Q) = \alpha R + (1 - \alpha)Q$
 - $P = \alpha_1 R + \alpha_2 Q$ where $\alpha_1 + \alpha_2 = 1$ (affine sum)
- 평면 (Plane)
 - 3 points: P_0, Q, R
 - $T(\alpha, \beta) = P_0 + \alpha u + \beta v$
 - $n \cdot (P - P_0) = 0$ where $n = u \times v$
- 3차원 객체 (3D objects)
 - 3차원 공간 내의 점점들의 집합이다.
 - 표면(surface)에 의해 기술되고, 속이 비었다 (hollow).
 - 평면 볼록 다각형 (convex polygons)으로 구성될 수 있다.
 - 임의의 다각형 (arbitrary polygons)은 삼각 다각형(triangular polygons)으로 분할(tessellate)된다.



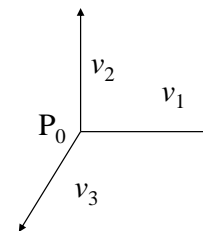
Coordinate Systems

- 기저벡터 (basis), v_1, v_2, \dots, v_n
- 임의의 벡터 v 는 $v = \alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2 + \dots + \alpha_n v_n$
- $\{\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n\}$ 는 기저에 대한 v 의 성분(component)이다.
- 기저에 대한 v 의 표현 (representation)을 행 행렬 또는 열 행렬로 기술 할 수 있다.

$$a = [\alpha_1 \quad \alpha_2 \quad \dots \quad \alpha_n]^T = \begin{bmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \vdots \\ \alpha_n \end{bmatrix}$$

Frames

- 아핀공간 (affine space)은 점(point)을 포함한다.
- 원점(origin)으로부터 기저벡터로 좌표축을 그리는 표현을 프레임 (frame)이라 부른다.
- 프레임: (P_0, v_1, v_2, v_3)
- 프레임에서 벡터의 표현: $v = \alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2 + \dots + \alpha_n v_n$
- 프레임에서 점의 표현: $P = P_0 + \beta_1 v_1 + \beta_2 v_2 + \dots + \beta_n v_n$



$$v = [\alpha_1 \quad \alpha_2 \quad \alpha_3 \quad 0]^T$$

$$p = [\beta_1 \quad \beta_2 \quad \beta_3 \quad 1]^T$$

Change of Coordinate Systems

□ 예를 들어, OpenGL에서는 모델 좌표계를 이용해서 기하를 정의한다. 그리고 세계 좌표계로 옮겨진다.

□ 2개의 다른 기저벡터 $\{v_1, v_2, v_3\}$, $\{u_1, u_2, u_3\}$

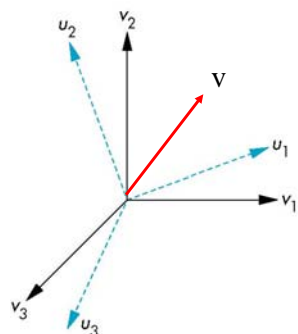
$$u_1 = \gamma_{11}v_1 + \gamma_{12}v_2 + \gamma_{13}v_3$$

$$u_2 = \gamma_{21}v_1 + \gamma_{22}v_2 + \gamma_{23}v_3$$

$$u_3 = \gamma_{31}v_1 + \gamma_{32}v_2 + \gamma_{33}v_3$$

$$\mathbf{M} = \begin{bmatrix} \gamma_{11} & \gamma_{12} & \gamma_{13} \\ \gamma_{21} & \gamma_{22} & \gamma_{23} \\ \gamma_{31} & \gamma_{32} & \gamma_{33} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{bmatrix} = \mathbf{M} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix}$$



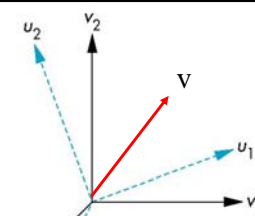
Change of Coordinate Systems

$$v = \alpha_1 v_1 + \alpha_2 v_2 + \alpha_3 v_3 = \begin{bmatrix} \alpha_1 & \alpha_2 & \alpha_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix}$$

$$v = \begin{bmatrix} \beta_1 & \beta_2 & \beta_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{bmatrix}$$

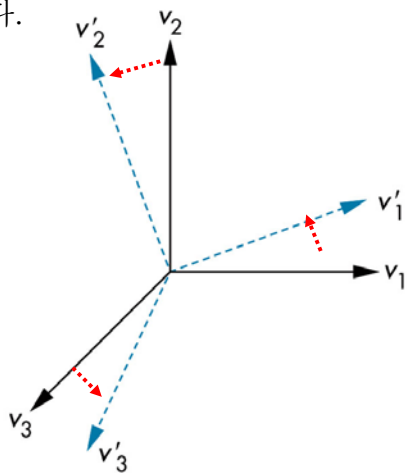
$$\begin{bmatrix} \alpha_1 & \alpha_2 & \alpha_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \beta_1 & \beta_2 & \beta_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \beta_1 & \beta_2 & \beta_3 \end{bmatrix} \mathbf{M} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \alpha_3 \end{bmatrix} = \mathbf{M}^T \begin{bmatrix} \beta_1 \\ \beta_2 \\ \beta_3 \end{bmatrix} \quad \therefore a = M^T b \quad \therefore b = (M^T)^{-1} a$$



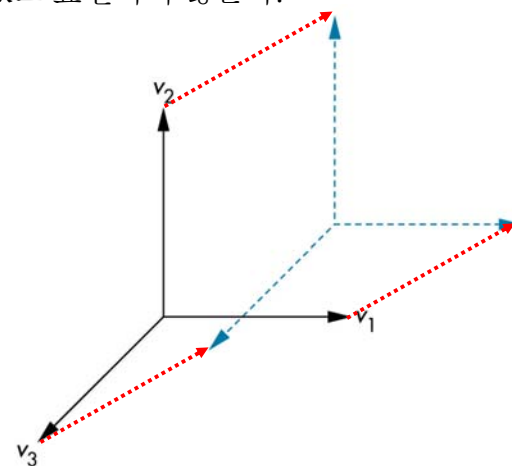
Rotation and Scaling of a Basis

□ 기저 벡터들의 집합의 회전(rotation)과 크기(scaling) 변환을 표현함으로써 다른 기저 벡터들의 집합을 유도할 수 있다.



Translation of a Basis

□ 그러나, 간단한 원점의 이동(translation) 변환은 3x3 matrix로 표현되지 않는다.

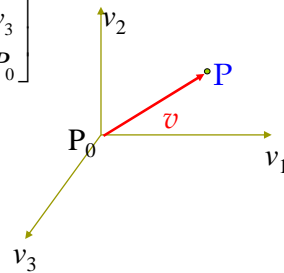


Homogeneous Coordinates

$$\text{vector } v = \sum \alpha_i v_i = \begin{bmatrix} \alpha_1 & \alpha_2 & \alpha_3 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ P_0 \end{bmatrix}$$

$$\text{point } P = P_0 + \sum \alpha_i v_i = \begin{bmatrix} \alpha_1 & \alpha_2 & \alpha_3 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ P_0 \end{bmatrix}$$

$$P = \begin{bmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \alpha_3 \\ 1 \end{bmatrix}, v = \begin{bmatrix} \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \alpha_3 \\ 0 \end{bmatrix}$$



Change of Frames

□ 2개의 프레임 (P_0, v_1, v_2, v_3) (Q_0, u_1, u_2, u_3)

$$u_1 = \gamma_{11}v_1 + \gamma_{12}v_2 + \gamma_{13}v_3$$

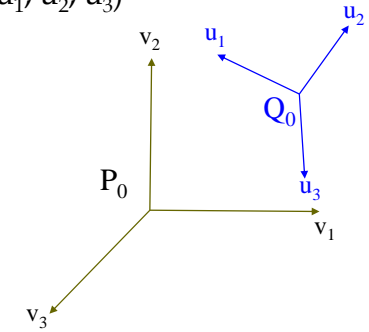
$$u_2 = \gamma_{21}v_1 + \gamma_{22}v_2 + \gamma_{23}v_3$$

$$u_3 = \gamma_{31}v_1 + \gamma_{32}v_2 + \gamma_{33}v_3$$

$$Q_0 = \gamma_{41}v_1 + \gamma_{42}v_2 + \gamma_{43}v_3 + P_0$$

$$\begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \\ Q_0 \end{bmatrix} = \mathbf{M} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ P_0 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{M} = \begin{bmatrix} \gamma_{11} & \gamma_{12} & \gamma_{13} & 0 \\ \gamma_{21} & \gamma_{22} & \gamma_{23} & 0 \\ \gamma_{31} & \gamma_{32} & \gamma_{33} & 0 \\ \gamma_{41} & \gamma_{42} & \gamma_{43} & 1 \end{bmatrix}$$



Change of Frames

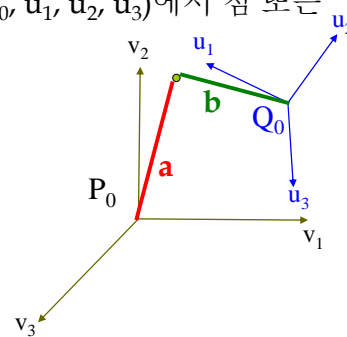
□ a, b는 두 프레임 (P_0, v_1, v_2, v_3) (Q_0, u_1, u_2, u_3)에서 점 또는 벡터의 동차 좌표 표현이다.

$$\begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \\ Q_0 \end{bmatrix} = b^T \mathbf{M} \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ P_0 \end{bmatrix} = a^T \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ P_0 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{M}^T = \begin{bmatrix} \alpha_{11} & \alpha_{12} & \alpha_{13} & \alpha_{14} \\ \alpha_{21} & \alpha_{22} & \alpha_{23} & \alpha_{24} \\ \alpha_{31} & \alpha_{32} & \alpha_{33} & \alpha_{34} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\therefore a = \mathbf{M}^T b$$

$$\therefore b = (\mathbf{M}^T)^{-1} a$$

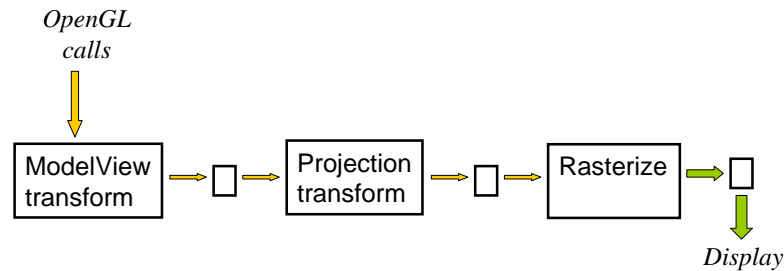


OpenGL Frames

- 객체(모델) 좌표계 (model-view coordinate system)
- 세계 좌표계 (world coordinate system)
- 눈(카메라) 좌표계 (camera coordinate system)
- 투영변환 및 클리핑 (clipping coordinate system)
- 정규화 장치 좌표계 (normalized device coordinate system)
- 윈도우(화면) 좌표계 (screen coordinate system)

Transformations

- 변환 (transformation)은 점(또는 벡터)을 취하여 그 점을 다른 점으로 매핑시키는 함수이다.
- OpenGL에서는 2차원 (x, y) 좌표를 3차원 (x, y, z)에서 z=0인 경우로 취급한다.

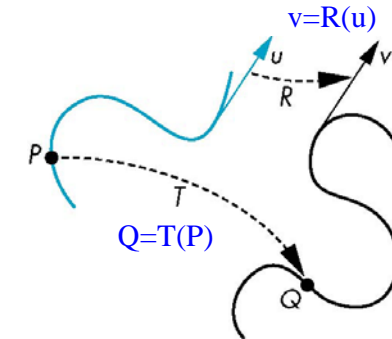


General Transformations

- 동차좌표(homogenous coordinates)를 사용한다면 벡터와 점을 4차원 열 행렬로 나타낼 수 있고, 주어진 프레임에서 점과 벡터의 표현을 변환하는 단일 함수 f 로 변환을 정의할 수 있다.

$$q = f(p)$$

$$v = f(u)$$



Affine Transformations

- 아핀변환 (affine transformation)은 선형성(colinearity)을 유지한다.
 - 즉, 직선을 보존한다. 한 선에 있는 모든 점이 변환 후에도 변환된 선 상에 존재 한다.
- 또한, 거리의 비례(ratio of distance)를 유지한다.
 - 즉, 한 선분의 중점 (midpoint of a line)이 변환 후에도 변환된 선분의 중점에 위치한다.
- $P' = f(P)$
- $P' = f(\alpha P_1 + \beta P_2) = \alpha f(P_1) + \beta f(P_2)$

Affine Transformation

- 컴퓨터 그래픽스에서 필요로 하는 변환의 대부분은 아핀 변환이다. 아핀변환은 이동 (Translation), 회전 (Rotation), 크기변환 (Scaling), 밀림 (Shearing)을 포함한다.
- 변환된 점 P' (x', y', z')는 원래 점 P (x, y, z)의 선형조합 (linear combination)으로 표현할 수 있다., i.e.

$$\begin{bmatrix} x' \\ y' \\ z' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha_{11} & \alpha_{12} & \alpha_{13} & \alpha_{14} \\ \alpha_{21} & \alpha_{22} & \alpha_{23} & \alpha_{24} \\ \alpha_{31} & \alpha_{32} & \alpha_{33} & \alpha_{34} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix}$$

Affine Transformation

- 변환된 점 $P'(x', y')$ 는 원래 점 $P(x, y)$ 의 선형조합 (linear combination)으로 표현할 수 있다., i.e.

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha_{11}x + \alpha_{12}y + \alpha_{13} \\ \alpha_{21}x + \alpha_{22}y + \alpha_{23} \\ 1 \end{pmatrix}$$



$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \alpha_{11} & \alpha_{12} & \alpha_{13} \\ \alpha_{21} & \alpha_{22} & \alpha_{23} \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} * \begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix}$$

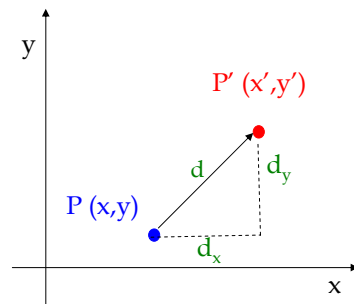
Geometric Transformation

- 기하학적 객체의 변환(geometric transformation)이란 하나 또는 그 이상의 기하학적 객체를 묘사하는 점의 그룹을 새로운 위치로 옮기는 함수를 의미한다.
- 이 때, 객체들의 정점들 사이의 관계를 유지하면서 하나의 변환으로 점들을 새로운 위치로 옮긴다.
- Basic transformation
 - 이동 (Translation)
 - 회전 (Rotation)
 - 크기변환 (Scaling)

2D Translation

- 이동 (translation)은 주어진 방향으로 일정한 거리 d (d_x , d_y)만큼 점 $P(x, y)$ 을 옮겨서 새로운 점 $P'(x', y')$ 을 찾는 연산이다.

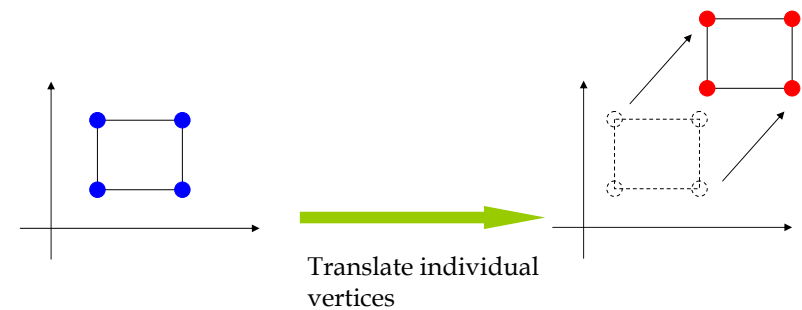
$$\begin{aligned} x' &= x + d_x \\ y' &= y + d_y \end{aligned}$$



$$P' = P + d \quad \text{where} \quad P' = \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} \quad P = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \quad d = \begin{pmatrix} d_x \\ d_y \end{pmatrix}$$

2D Translation

- 다수의 정점을 갖고 있는 객체를 이동한다면?



2D Translation

2D translation

$$x' = x + t_x$$

$$y' = y + t_y$$

Inverse translation

$$x = x' - t_x$$

$$y = y' - t_y$$

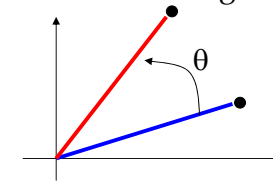
Identity translation

$$x' = x + 0$$

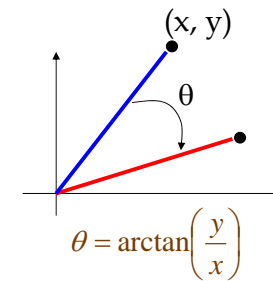
$$y' = y + 0$$

Rotation

- 2차원 점이 원점(0,0)에 대해 각도 θ 만큼 회전 (2D rotation about the origin by θ)



$\theta > 0$: Rotate counter clockwise in RHS



$\theta < 0$: Rotate clockwise in LHS

2D Rotation

- Rotation of a point $P(x,y)$ by θ about an origin $(0,0)$

$$x = r \cos(\phi) \quad y = r \sin(\phi)$$

$$x' = r \cos(\phi + \theta) \quad y' = r \sin(\phi + \theta)$$

$$x' = r \cos(\phi + \theta)$$

$$= r \cos(\phi) \cos(\theta) - r \sin(\phi) \sin(\theta)$$

$$= x \cos(\theta) - y \sin(\theta)$$

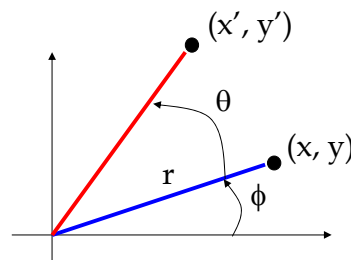
$$y' = r \sin(\phi + \theta)$$

$$= r \sin(\phi) \cos(\theta) + r \cos(\phi) \sin(\theta)$$

$$= y \cos(\theta) + x \sin(\theta)$$

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

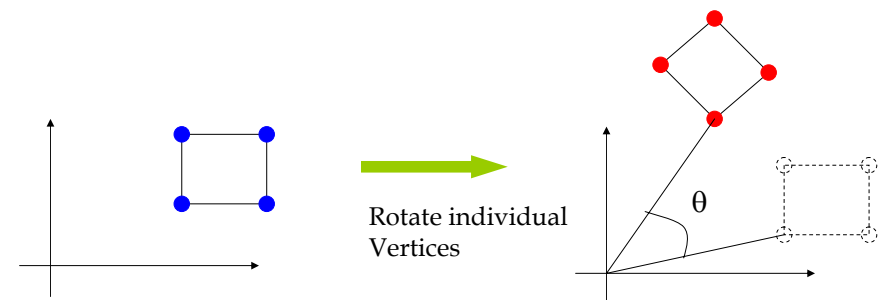
$$y' = y \cos(\theta) + x \sin(\theta)$$



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

2D Rotation

- 다수의 정점을 갖고 있는 객체를 회전한다면?



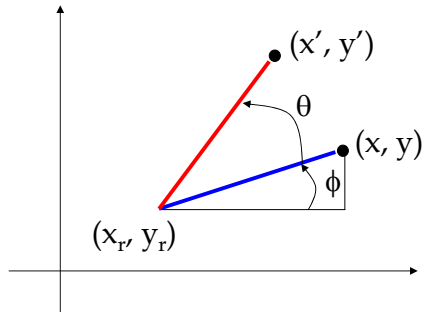
2D Rotation about an Arbitrary Pivot

- Rotation of a point $P(x,y)$ by θ about an arbitrary pivot point, (x_r, y_r) :

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

$$x' = x_r + (x - x_r) \cos\theta - (y - y_r) \sin\theta$$

$$y' = y_r + (x - x_r) \sin\theta + (y - y_r) \cos\theta$$



2D Rotation

- 2D rotation

$$R = \begin{bmatrix} \cos(\theta) & -\sin(\theta) \\ \sin(\theta) & \cos(\theta) \end{bmatrix}$$

- Inverse rotation

$$R^{-1} = \begin{bmatrix} \cos(\theta) & \sin(\theta) \\ -\sin(\theta) & \cos(\theta) \end{bmatrix}$$

- Identity rotation

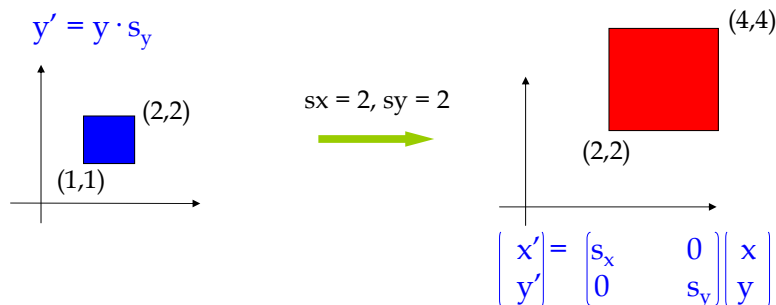
$$R_{\theta=0} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

2D Scale

- 크기변환 (scaling)은 객체를 scaling factor (s_x, s_y)로 크게 만들거나 작게 만들 수 있다. 즉, 아핀 비강체 (affine non-rigid-body transformation) 변환이다.
- 크기 변환은 고정점 (pivot point)을 가진다. 따라서 객체의 크기만 커지는 것이 아니라 위치도 바뀌게 된다.

$$x' = x \cdot s_x$$

$$y' = y \cdot s_y$$



2D Scale about an Arbitrary Pivot

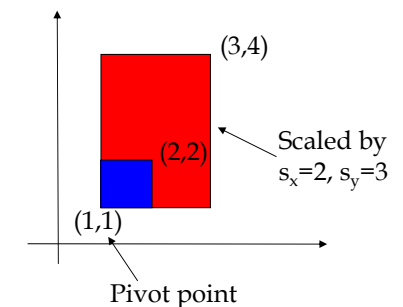
- Scale a point $P(x,y)$ by a scaling factor relative to an arbitrary pivot point, (x_f, y_f) : $P' = S(s_x, s_y) P$

$$x' = x_f + (x - x_f) s_x$$

$$y' = y_f + (y - y_f) s_y$$

$$x' = x s_x + x_f (1 - s_x)$$

$$y' = y s_y + y_f (1 - s_y)$$



2D Scale

2D scale

$$S = \begin{pmatrix} s_x & 0 \\ 0 & s_y \end{pmatrix}$$

Inverse scale

$$S^{-1} = \begin{pmatrix} 1/s_x & 0 \\ 0 & 1/s_y \end{pmatrix}$$

Identity scale

$$S = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

2D Reflection (Mirror)

- 반사 (Reflection)는 고정점에 대하여 객체가 반대방향으로 변환되는 것이다.

- 반사는 각도 (angles)과 크기 (lengths)를 보존한다.

2D reflection over x axis

$$x' = x$$

$$y' = -y$$

2D reflection over y axis

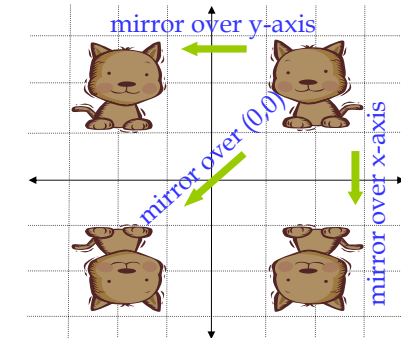
$$x' = -x$$

$$y' = y$$

2D reflection over (0,0)

$$x' = -x$$

$$y' = -y$$



2D Reflection (Mirror)

2D reflection over a line, $y = x$

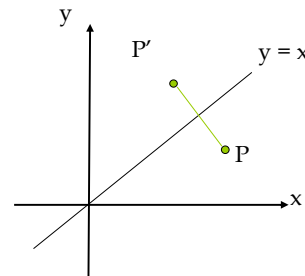
$$x' = y$$

$$y' = x$$

2D reflection over a line, $y = -x$

$$x' = -y$$

$$y' = -x$$



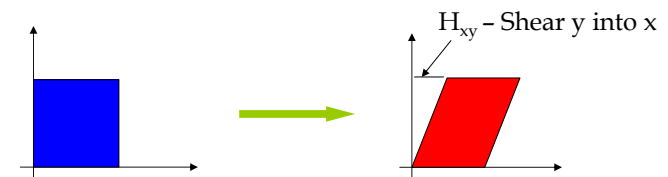
2D Shearing

- Y-축은 변하지 않고, x-축 방향으로 밀림 (shearing) 변환한다:

$$x' = x + y \cdot h_{xy}$$

$$y' = y$$

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & h_{xy} & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} * \begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix}$$



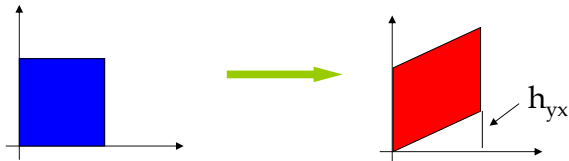
2D Shearing

- 밀림 (Shearing) 변환은 객체의 크기에 변화를 주지 않는다.
- X-축은 변하지 않고, y-축 방향으로 밀림 변환한다:

$$x' = x$$

$$y' = x \cdot h_{yx} + y$$

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ h_{yx} & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} * \begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix}$$



Homogeneous Coordinates

- 이동, 회전, 크기변환 행렬을 곱하기 위하여 동차좌표 (homogeneous coordinates)에서의 변환행렬로 바꿔서 사용한다.
- 동차 좌표는 2차원의 점 P (x, y)는 P (x, y, w)로 표현한다.
- (1, 2, 3)과 (2, 4, 6)은 같은 동차좌표 표현이다.
- 만약 점 P (x, y, w)의 w가 0이면, 그 점은 무한지점에 위치한다. 만약 w가 0가 아니라면, 그 점은 (x/w, y/w, 1)로 표현할 수 있다.

Transforming Homogeneous Coordinates

$$T(dx, dy) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & dx \\ 0 & 1 & dy \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

- 2차원 변환행렬은 동차좌표의 3x3 행렬로 표현할 수 있다.

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

$$S(sx, sy) = \begin{pmatrix} sx & 0 & 0 \\ 0 & sy & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

3x3 2D Translation Matrix

- 행렬과 벡터의 곱 (matrix-vector multiplication)으로 표현된다.

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} d_x \\ d_y \end{pmatrix}$$



$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & d_x \\ 0 & 1 & d_y \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} * \begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix}$$

3x3 2D Rotation Matrix

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



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

3x3 2D Scale Matrix

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} s_x & 0 \\ 0 & s_y \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$



$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} s_x & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} * \begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix}$$

3x3 2D Shearing Matrix

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & h_{xy} \\ h_{yx} & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$



$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & h_{xy} & 0 \\ h_{yx} & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} * \begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix}$$

Inverse 2D Transformation Matrix

$$T^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -d_x \\ 0 & 1 & -d_y \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

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

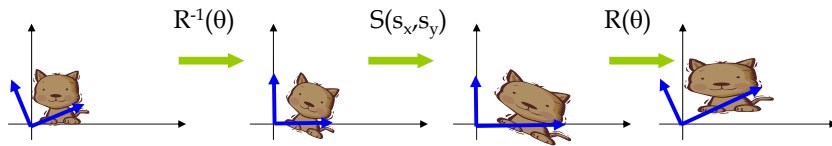
$$S^{-1} = \begin{pmatrix} 1/s_x & 0 & 0 \\ 0 & 1/s_y & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

2D Scale in an Arbitrary Direction

- 임의의 방향으로 크기 변환 (by rotating the object to align the desired scaling directions with the coordinate axes before scale transformation)

- $R^{-1}(\theta)$
- $S(s_x, s_y)$
- $R(\theta)$

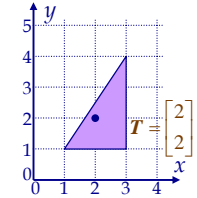
$$\begin{pmatrix} \cos\theta & -\sin\theta & 0 \\ \sin\theta & \cos\theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} s_x & 0 & 0 \\ 0 & s_y & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos\theta & \sin\theta & 0 \\ -\sin\theta & \cos\theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} s_x \cos^2\theta + s_y \sin^2\theta & (s_x - s_y) \cos\theta \sin\theta & 0 \\ (s_x - s_y) \cos\theta \sin\theta & s_y \cos^2\theta + s_x \sin^2\theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$



Example: 2D Rotate about an Arbitrary Pivot

정점 (1,1), (3,1), (3,4)를 갖는 한 삼각형을 점 (2,2)에 대하여 45도 회전하라.

1. Translate point to origin $T_1 = \begin{bmatrix} -2 \\ -2 \end{bmatrix}$



2. Rotate 45 degrees $R = \begin{bmatrix} .707 & -.707 \\ .707 & .707 \end{bmatrix}$

3. Translate back to original location $T_2 = \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \end{bmatrix}$

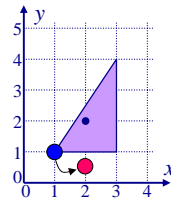
4. Composite transformation $P' = R(P + T_1) + T_2$

$$P' = \begin{bmatrix} .707 & -.707 \\ .707 & .707 \end{bmatrix} \left(\begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -2 \\ -2 \end{bmatrix} \right) + \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \end{bmatrix}$$

Example: 2D Rotate about an Arbitrary Pivot

- $P_1 (1, 1)$

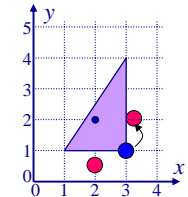
$$\begin{aligned} P_1' &= \begin{bmatrix} .707 & -.707 \\ .707 & .707 \end{bmatrix} \left(\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -2 \\ -2 \end{bmatrix} \right) + \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} .707 & -.707 \\ .707 & .707 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 0 \\ -1.414 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 2 \\ 0.586 \end{bmatrix} \end{aligned}$$



Example: 2D Rotate about an Arbitrary Pivot

- $P_2 (3, 1)$

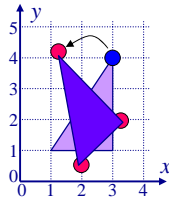
$$\begin{aligned} P_2' &= \begin{bmatrix} .707 & -.707 \\ .707 & .707 \end{bmatrix} \left(\begin{bmatrix} 3 \\ 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -2 \\ -2 \end{bmatrix} \right) + \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} .707 & -.707 \\ .707 & .707 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 1.414 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 3.414 \\ 2 \end{bmatrix} \end{aligned}$$



Example: 2D Rotate about an Arbitrary Pivot

□ $P_3(3, 4)$

$$\begin{aligned}
 P_3' &= \begin{bmatrix} .707 & -.707 \\ .707 & .707 \end{bmatrix} \left(\begin{bmatrix} 3 \\ 4 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -2 \\ -2 \end{bmatrix} \right) + \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \end{bmatrix} \\
 &= \begin{bmatrix} .707 & -.707 \\ .707 & .707 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \end{bmatrix} \\
 &= \begin{bmatrix} -.707 \\ 2.121 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 2 \\ 2 \end{bmatrix} \\
 &= \begin{bmatrix} 1.293 \\ 4.121 \end{bmatrix}
 \end{aligned}$$



Example: 2D Rotate about an Arbitrary Pivot

□ Result:



변환 전 삼각형의 세 점:
(1, 1), (3, 1), (3, 4)

점 (2, 2)를 중심으로 회전
변환 후:
(2, 0.59), (3.41, 2), (1.29, 4.2)

Example: 2D Rotate about an Arbitrary Pivot Using Composite Transformation Matrix

□ 정점 (1,1), (3,1), (3,4)를 갖는 한 삼각형을 점 (2,2)에 대하여 45도 회전하라.

□ $P' = T(2,2)R(45)T(-2,-2)P = MP$

$$M = T_{(2,2)}R_{45}T_{(-2,-2)}$$

$$\begin{aligned}
 &= \begin{pmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos(45^\circ) & -\sin(45^\circ) & 0 \\ \sin(45^\circ) & \cos(45^\circ) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \\
 &= \begin{bmatrix} .707 & -.707 & 2 \\ .707 & .707 & 2 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \\
 &= \begin{bmatrix} .707 & -.707 & 2 \\ .707 & .707 & -.828 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = M
 \end{aligned}$$

Example: 2D Rotate about an Arbitrary Pivot Using Composite Transformation Matrix

1. P_1

$$P_1' = MP_1 = \begin{bmatrix} .707 & -.707 & 2 \\ .707 & .707 & -.828 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ .586 \\ 1 \end{bmatrix}$$

2. P_2

$$P_2' = MP_2 = \begin{bmatrix} .707 & -.707 & 2 \\ .707 & .707 & -.828 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3.414 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

3. P_3

$$P_3' = MP_3 = \begin{bmatrix} .707 & -.707 & 2 \\ .707 & .707 & -.828 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 \\ 4 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1.293 \\ 4.121 \\ 1 \end{bmatrix}$$

