

Mathematische Grundlagen der Computergeometrie

2. Übung: Koordinatentransformationen

1. Gesucht ist (in der Ebene) eine Transformationsmatrix, die mittels bekannter Elementartransformationen eine Strecke $\overline{P_1P_2}$ auf die Strecke $\overline{Q_1Q_2}$ abbildet.

Wie kann die Transformation so modifiziert werden, dass gleichzeitig eine Strecke $\overline{P_1P_3}$ auf $\overline{Q_1Q_3}$ abgebildet wird?

$$P_1 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}, P_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}, P_3 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}, Q_1 = \begin{bmatrix} x_1 \\ y_1 \end{bmatrix}, Q_2 = \begin{bmatrix} x_2 \\ y_2 \end{bmatrix}, Q_3 = \begin{bmatrix} x_3 \\ y_3 \end{bmatrix}.$$

2. Geben Sie die Koordinatentransformation an, die den Quader

$$\left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} : 2 \leq x \leq 4, 1 \leq y \leq 6, 10 \leq z \leq 50 \right\}$$

in den Einheitswürfel

$$\left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} : 0 \leq x \leq 1, 0 \leq y \leq 1, 0 \leq z \leq 1 \right\}$$

abbildet.

3. Geben Sie die Koordinatentransformation (in der Ebene) an, die das Parallelogramm mit den Eckpunkten (1,2), (5,3), (2,10), (6,11) in das Einheitsquadrat abbildet.

- 4.a) Geben Sie die Transformationsmatrix an, die

- 1) das Koordinatensystem so verschiebt, dass der Punkt (2,1,2) zum neuen Koordinatenursprung wird;
- 2) alle Objekte in x -, y - bzw. z -Richtung entsprechend um einen Faktor 4, 2 bzw. 3 streckt;
- 3) anschließend eine Drehung des Koordinatensystems um 45° um die z -Achse ausführt.

- b) Geben Sie die Koordinaten des Punktes $P = (3, 4, 5)^\top$ nach jedem der drei Transformationsschritte an.

5. Gegeben seien

- ein Zylinder, durch zwei Punkte P_1 und P_2 auf seiner Achse und den Radius r , sowie
- eine Ebene, durch einen Punkt P_0 mit dem Normalenvektor \vec{n} .

Die Ebene soll den (unendlich langen) Zylinder schneiden (nicht parallel zur Zylinderachse).

Geben Sie eine Koordinatentransformation an, durch die das Schnittgebilde in den Einheitskreis der xy -Ebene des neuen Koordinatensystems abgebildet wird. Die Abbildung soll umkehrbar sein (also keine Projektion)

Beispiel:

$$P_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, P_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, r = 1, P_0 = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix}, \vec{n} = \frac{1}{5} \begin{pmatrix} -3 \\ 0 \\ 4 \end{pmatrix}$$