

Lineární algebra, transformace v rovině, fraktály

Radek Pelánek

IV122, jaro 2014

Lineární algebra – pojmy

- skalár, vektor, matice
- sčítání, násobení, transpozice, inverze
- diagonální matice

Lineární a afinní transformace

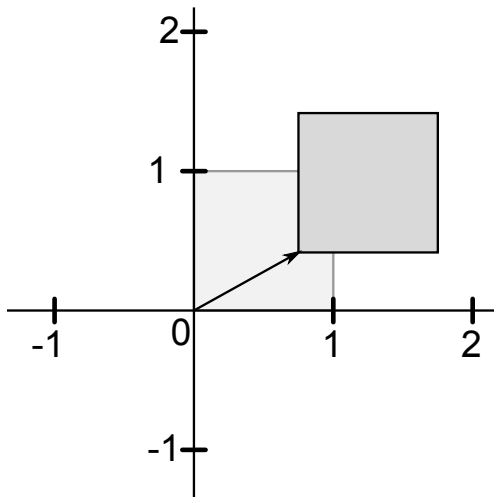
- lineární transformace:
 - $f(a + b) = f(a) + f(b)$
 - $f(ka) = kf(a)$
- afinní transformace: lineární transformace + posun

Lineární a afiní transformace v rovině

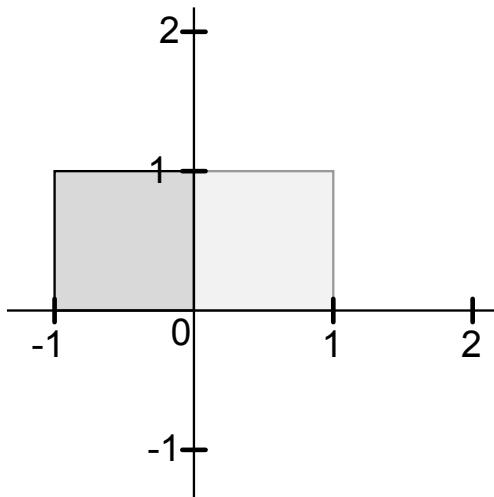
- posunutí
- překlopení
- rotace
- změna velikosti

Jak zapsat pomocí vektorů a matic?

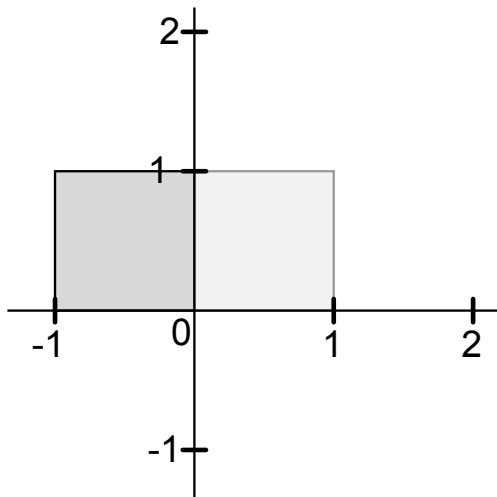
Posunutí (translation)



Překlopení (reflexion)

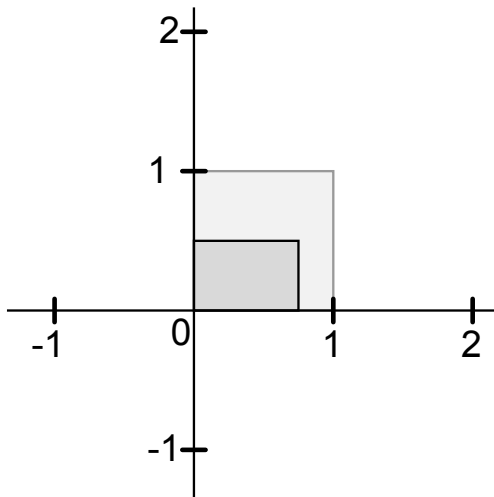


Překlopení (reflexion)

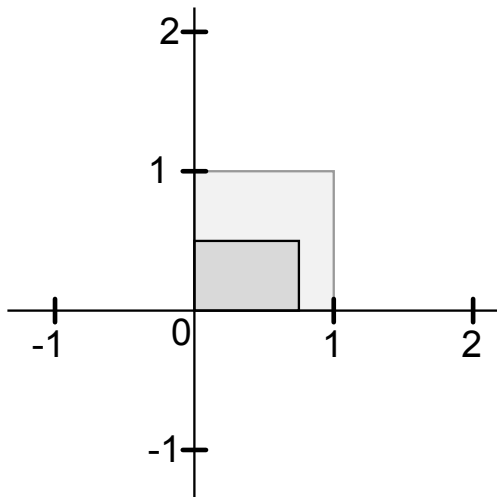


$$\begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Změna velikosti (scaling)

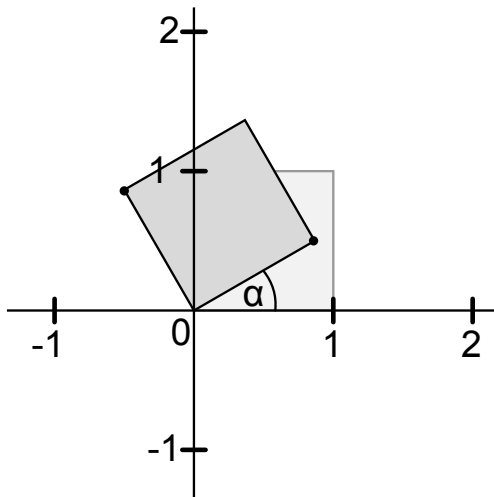


Změna velikosti (scaling)

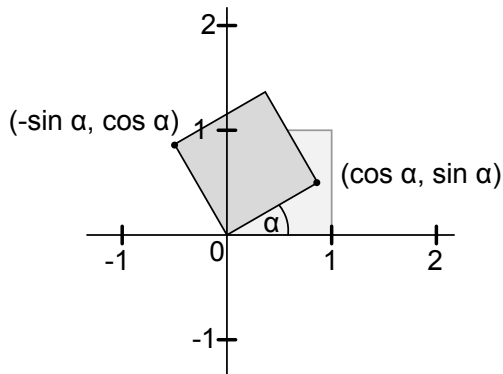


$$\begin{pmatrix} sx & 0 \\ 0 & sy \end{pmatrix}$$

Rotace (rotation)

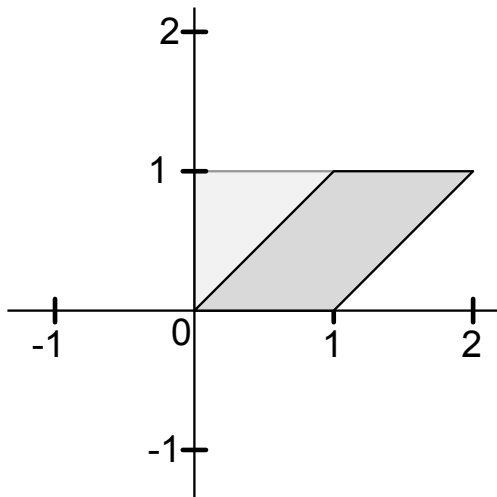


Rotace (rotation)



$$\begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) \end{pmatrix}$$

Shear



$$\begin{pmatrix} 1 & k \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Tutor – úloha Transformace

- `tutor.fi.muni.cz`
- úloha Transformace
- úlohy obsahující v názvu „matice“

Homogenní souřadnice

- reprezentace afinních transformací pomocí matice 3×3
- bod (x, y) reprezentujeme vektorem $(x, y, 1)$
- skládání transformací = násobení matic
(pozor na pořadí násobení)

Rotace

$$\begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) & 0 \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Posunutí

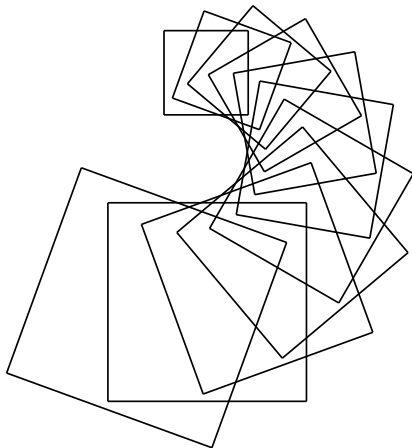
$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & tx \\ 0 & 1 & ty \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Úkol: implementace transformací

- transformace reprezentujte maticí 3×3
- zvolte vhodnou reprezentaci obrazce v rovině (např. seznam úseček)
- implementujte:
 - generování základních transformací, např. `rotation(angle)`, `scaling(sx, sy)`
 - skládání transformací
 - aplikaci transformace na obrazec
- otestujte

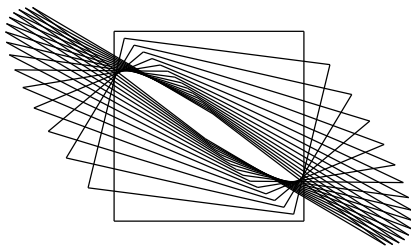
Ukázka 1

Repeat 10: rotation(20), scaling(1.1, 1.1), translation(5, 10)



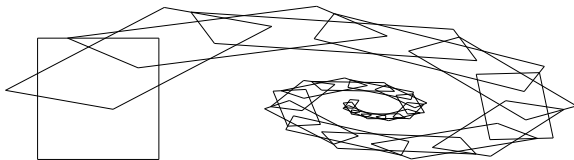
Ukázka 2

Repeat 15: rotation(10), scaling(1.1, 0.8)



Ukázka 3

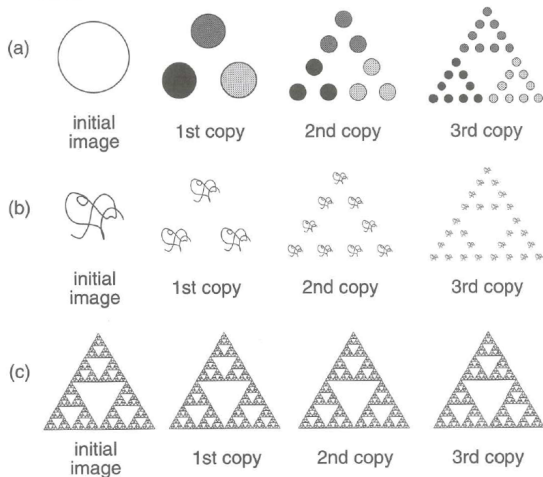
Repeat 25: shear(1.3), rotation(10), scaling(0.9,0.9),
translation(50, 50)



Multiple Reduction Copy Machine (MRCM)

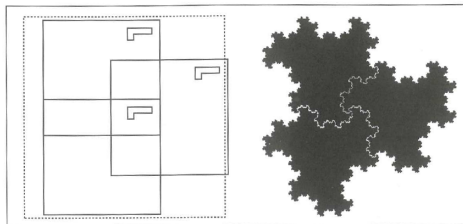
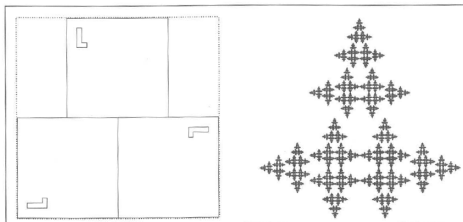
- speciální případ konceptu *deterministic iterated function system*
- iterovaně provádíme operaci:
„nahrad' obrazec několika zmenšenými kopiemi“
- iniciální obrázek není důležitý
- „atraktor“ operace (pevný bod, invariant) – typicky fraktál
- definice „zmenšených kopií“ pomocí afinních transformací

MRCM: princip

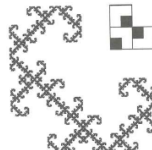
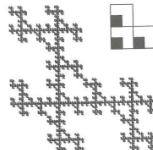
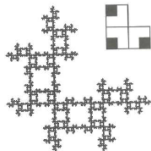
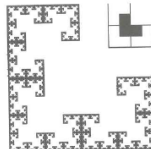
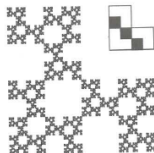
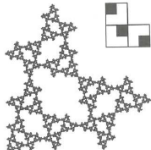
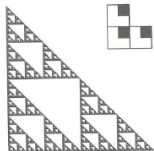


Peitgen, Jurgens, Saupe. *Chaos and Fractals*

MRCM: příklady

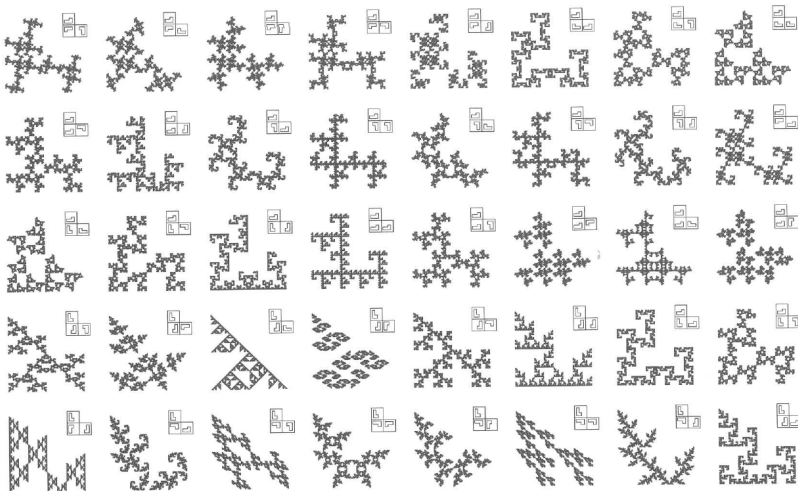


Sierpińského příbuzní



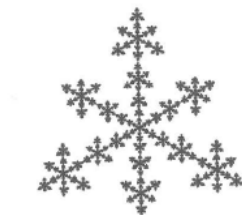
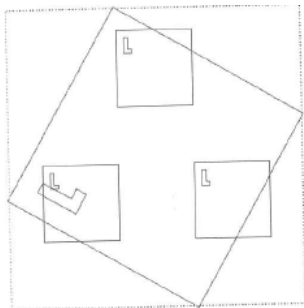
Peitgen, Jurgens, Saupe. *Chaos and Fractals*

Sierpińského příbuzní



Peitgen, Jurgens, Saupe. *Chaos and Fractals*

Hvězda

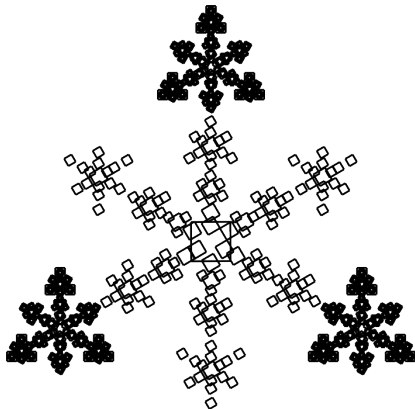


a	b	c	d	e	f
0.255	0	0	0.255	0.3726	0.6714
0.255	0	0	0.255	0.1146	0.2232
0.255	0	0	0.255	0.6306	0.2232
0.370	-0.642	0.642	0.370	0.6356	-0.0061

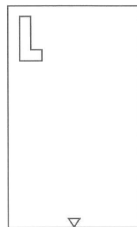
Interpretace uvedených konstant

$$\begin{pmatrix} a & b & e \\ c & d & f \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

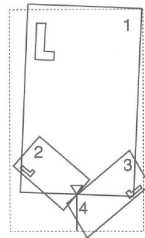
Hvězda – přímočaré generování



Kapradí (Barnsley fern)



Initial Image



Stage 1

Peitgen, Jurgens, Saupe. *Chaos and Fractals*

Kapradí (Barnsley fern)

a	b	c	d	e	f
0.849	0.037	-0.037	0.849	0.075	0.183
0.197	-0.226	0.226	0.197	0.4	0.049
-0.15	0.283	0.26	0.237	0.575	0.084
0	0	0	0.16	0.5	0

Kapradí – přímočaré generování

