

順で求めよう。

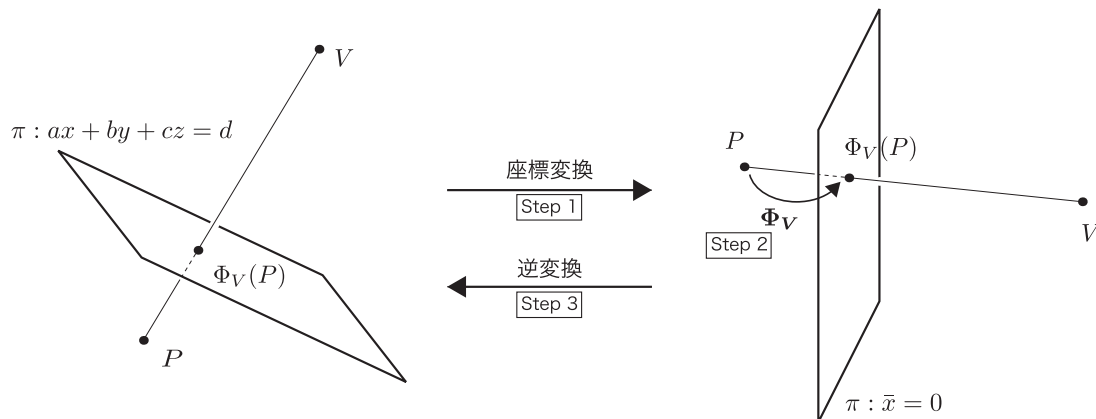


図9 一般の平面への透視投影を行列の積で表す手順

3.2.1 Step 1: どう座標変換したらよいか?

座標変換

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = M \begin{pmatrix} \bar{x} \\ \bar{y} \\ \bar{z} \end{pmatrix} + \vec{u} \tag{3.1}$$

によって, 方程式 $ax + by + cz = d$ が $\bar{x} = 0$ (つまり $\bar{y}\bar{z}$ -平面) となるように直交行列 M とベクトル \vec{u} を選ぶ. ここで, M の第 i 列の列ベクトルを \vec{m}_i (つまり, $M = (\vec{m}_1 \ \vec{m}_2 \ \vec{m}_3)$) とし, $\vec{x} = (x, y, z)$, $\vec{\bar{x}} = (\bar{x}, \bar{y}, \bar{z})$ とする. このとき, $ax + by + cz = d$ は

$$\vec{n} \cdot \vec{x} = d \tag{3.2}$$

と書ける. (3.1) を (3.2) に代入すると

$$\begin{aligned} \vec{n} \cdot \vec{x} = d &\iff \vec{n} \cdot (M\vec{\bar{x}} + \vec{u}) = d \\ &\iff \vec{n} \cdot (M\vec{\bar{x}}) + \vec{n} \cdot \vec{u} = d \\ &\iff (\vec{n} \cdot \vec{m}_1 \ \vec{n} \cdot \vec{m}_2 \ \vec{n} \cdot \vec{m}_3) \begin{pmatrix} \bar{x} \\ \bar{y} \\ \bar{z} \end{pmatrix} + \vec{n} \cdot \vec{u} = d \end{aligned} \tag{3.3}$$

となる. したがって, 最後の式が $\bar{x} = 0$ となるために,

$$\vec{n} \cdot \vec{m}_1 = k (\neq 0), \quad \vec{n} \cdot \vec{m}_2 = \vec{n} \cdot \vec{m}_3 = 0 \tag{3.4}$$

を満たすように \vec{m}_i ($i = 1, 2, 3$) を選び,

$$\vec{n} \cdot \vec{u} = d \quad (3.5)$$

となるように \vec{u} を選べばよい. たとえば, M については,

- $\vec{m}_1 = \frac{1}{\|\vec{n}\|} \vec{n}$,
- \vec{n} に直交する単位ベクトルを適当に選び, \vec{m}_2 とする,
- $\vec{m}_3 = \vec{m}_1 \times \vec{m}_2$

とすればよい.

問題 3.4. 上で述べたように直交行列 (を構成する 3 つの列ベクトル) を定めたものが, なぜ (3.4) を満たすのか, 「直交行列の定義 (性質)」と「空間ベクトルの外積の性質」を用いて説明しなさい.

例題 3.5. (3.1) のように座標変換したら, 平面 $x + y - z = 2$ の方程式が $\bar{x} = 0$ になったとする. このような変換を与える直交行列 M とベクトル \vec{u} をそれぞれ 1 つ求めなさい.

解. 平面 $x + y - z = 2$ の法線ベクトルは $\vec{n} = (1, 1, -1)$ であるから, $\vec{m}_1 = \frac{1}{\|\vec{n}\|} \vec{n} = (\frac{1}{\sqrt{3}}, \frac{1}{\sqrt{3}}, -\frac{1}{\sqrt{3}})$ とする. \vec{n} に直交するベクトルとして, $(1, -1, 0)$ を選び, これを適当に定数倍して単位ベクトルにしたものを $\vec{m}_2 = (\frac{1}{\sqrt{2}}, -\frac{1}{\sqrt{2}}, 0)$ とする. \vec{m}_3 は \vec{m}_1, \vec{m}_2 の両方に直交する単位ベクトルであるから $\vec{m}_3 = \vec{m}_1 \times \vec{m}_2 = (-\frac{1}{\sqrt{6}}, -\frac{1}{\sqrt{6}}, -\frac{2}{\sqrt{6}})$. したがって,

$$M = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{6}} \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{6}} \\ -\frac{1}{\sqrt{3}} & 0 & -\frac{2}{\sqrt{6}} \end{pmatrix}. \quad (3.6)$$

(3.5) を満たす \vec{u} は, たとえば $\vec{u} = (1, 1, 0)$ など.

問題 3.6. (3.1) のように座標変換したら, 平面 $3x - 4y + 5z = 6$ の方程式が $\bar{x} = 0$ になったとする. このような変換を与える直交行列 M とベクトル \vec{u} をそれぞれ 1 つ求めなさい.

3.2.2 Step 2: $\bar{x}\bar{y}\bar{z}$ -座標系へ変換

Step 1 で求めた直交行列 M とベクトル \vec{u} を用いて, (3.1) 式のように $\bar{x}\bar{y}\bar{z}$ -座標系に変換し, この座標系で透視投影する.

視点 V , 投影する点 P の xyz -座標系に付随する同次座標をそれぞれ $(\sigma_1 : \sigma_2 : \sigma_3 : \sigma_0)$, $(\mu_1 : \mu_2 : \mu_3 : \mu_0)$ とする. また, 点 P, V の $\bar{x}\bar{y}\bar{z}$ -座標系に付随する同次座標をそれぞれ $(\bar{\sigma}_1 : \bar{\sigma}_2 : \bar{\sigma}_3 : \bar{\sigma}_0)$, $(\bar{\mu}_1 : \bar{\mu}_2 : \bar{\mu}_3 : \bar{\mu}_0)$ とする. つまり, σ_i と $\bar{\sigma}_j$ は

$$\begin{bmatrix} \sigma_1 \\ \sigma_2 \\ \sigma_3 \\ \sigma_0 \end{bmatrix} = \left(\begin{array}{ccc|c} & & & \vec{u} \\ M & & & \\ \hline 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \begin{bmatrix} \bar{\sigma}_1 \\ \bar{\sigma}_2 \\ \bar{\sigma}_3 \\ \bar{\sigma}_0 \end{bmatrix} \quad (3.7)$$

を満たすので,

$$\begin{bmatrix} \bar{\sigma}_1 \\ \bar{\sigma}_2 \\ \bar{\sigma}_3 \\ \bar{\sigma}_0 \end{bmatrix} = \left(\begin{array}{ccc|c} & & & -{}^t M \vec{u} \\ {}^t M & & & \\ \hline 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \begin{bmatrix} \sigma_1 \\ \sigma_2 \\ \sigma_3 \\ \sigma_0 \end{bmatrix} \quad (3.8)$$

となる (μ_i と $\bar{\mu}_j$ も同様の関係式を満たす). $\bar{x}\bar{y}\bar{z}$ -座標系で平面 π へ透視投影した点は

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ -\bar{\sigma}_2 & \bar{\sigma}_1 & 0 & 0 \\ -\bar{\sigma}_3 & 0 & \bar{\sigma}_1 & 0 \\ -\bar{\sigma}_0 & 0 & 0 & \bar{\sigma}_1 \end{pmatrix} \begin{bmatrix} \bar{\mu}_1 \\ \bar{\mu}_2 \\ \bar{\mu}_3 \\ \bar{\mu}_0 \end{bmatrix} \quad (3.9)$$

と書ける.

3.2.3 Step 3 : xyz -座標系へ逆変換

Step 2 で求めた投影像を (3.8) の逆変換で xyz -座標系に戻す;

$$\left(\begin{array}{ccc|c} & & & \vec{u} \\ M & & & \\ \hline 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ -\bar{\sigma}_2 & \bar{\sigma}_1 & 0 & 0 \\ -\bar{\sigma}_3 & 0 & \bar{\sigma}_1 & 0 \\ -\bar{\sigma}_0 & 0 & 0 & \bar{\sigma}_1 \end{pmatrix} \left(\begin{array}{ccc|c} & & & -{}^t M \vec{u} \\ {}^t M & & & \\ \hline 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \begin{bmatrix} \mu_1 \\ \mu_2 \\ \mu_3 \\ \mu_0 \end{bmatrix} \quad (3.10)$$

以上が, 一般の平面への透視投影を行列の積の形で表すための手順である.

例題 3.7. 視点を $V(8, 9, -6)$, 投影面を $\pi : x + y - z = 2$ とする透視投影を Φ_V とする. Φ_V は同次座標において行列の積で表すことができる. その行列を求めなさい. また, この結果を利用して点 $P(3, 2, -1)$ の投影像 $\Phi_V(P)$ を求めなさい.

解. Step 1 の座標変換は例題 3.5 の結果を使う.

$\bar{x}\bar{y}\bar{z}$ -座標系における視点 V の同次座標を求めよう.

$${}^tM = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} & 0 \\ -\frac{1}{\sqrt{6}} & -\frac{1}{\sqrt{6}} & -\frac{2}{\sqrt{6}} \end{pmatrix}, \quad -{}^tM\vec{u} = \begin{pmatrix} -\frac{2}{\sqrt{3}} \\ 0 \\ \frac{2}{\sqrt{6}} \end{pmatrix}$$

であるから, (3.8) より

$$V = \left(\begin{array}{ccc|c} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{2}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} & 0 & 0 \\ -\frac{1}{\sqrt{6}} & -\frac{1}{\sqrt{6}} & -\frac{2}{\sqrt{6}} & \frac{2}{\sqrt{6}} \\ \hline 0 & 0 & 0 & 1 \end{array} \right) \begin{bmatrix} 8 \\ 9 \\ -6 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 7\sqrt{3} \\ -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ -\frac{3}{\sqrt{6}} \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 21\sqrt{2} \\ -\sqrt{3} \\ -3 \\ \sqrt{6} \end{bmatrix}. \quad (3.11)$$

したがって, $\bar{x}\bar{y}\bar{z}$ -座標系における Φ_V は行列

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ \sqrt{3} & 21\sqrt{2} & 0 & 0 \\ 3 & 0 & 21\sqrt{2} & 0 \\ -\sqrt{6} & 0 & 0 & 21\sqrt{2} \end{pmatrix} \quad (3.12)$$

の積である. (3.10) より, xyz -座標系における Φ_V を表す行列は

$$\begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{6}} & 1 \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{6}} & 1 \\ \frac{1}{\sqrt{3}} & 0 & -\frac{2}{\sqrt{6}} & 0 \\ -\frac{1}{\sqrt{3}} & 0 & -\frac{1}{\sqrt{6}} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ \sqrt{3} & 21\sqrt{2} & 0 & 0 \\ 3 & 0 & 21\sqrt{2} & 0 \\ -\sqrt{6} & 0 & 0 & 21\sqrt{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{2}{\sqrt{3}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} & 0 & 0 \\ -\frac{1}{\sqrt{6}} & -\frac{1}{\sqrt{6}} & -\frac{2}{\sqrt{6}} & \frac{2}{\sqrt{6}} \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \\ = \begin{pmatrix} 13\sqrt{2} & -8\sqrt{2} & 8\sqrt{2} & 16\sqrt{2} \\ -9\sqrt{2} & 12\sqrt{2} & 9\sqrt{2} & 18\sqrt{2} \\ 6\sqrt{2} & 6\sqrt{2} & 15\sqrt{2} & -12\sqrt{2} \\ -\sqrt{2} & -\sqrt{2} & \sqrt{2} & 23\sqrt{2} \end{pmatrix}$$

となる (これをスカラー倍した行列も同じ投影を表す). 点 $P(3:2:-1:1)$ の投影像は

$$\begin{pmatrix} 13\sqrt{2} & -8\sqrt{2} & 8\sqrt{2} & 16\sqrt{2} \\ -9\sqrt{2} & 12\sqrt{2} & 9\sqrt{2} & 18\sqrt{2} \\ 6\sqrt{2} & 6\sqrt{2} & 15\sqrt{2} & -12\sqrt{2} \\ -\sqrt{2} & -\sqrt{2} & \sqrt{2} & 23\sqrt{2} \end{pmatrix} \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 31\sqrt{2} \\ 6\sqrt{2} \\ 3\sqrt{2} \\ 17\sqrt{2} \end{bmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{31}{17} \\ \frac{6}{17} \\ \frac{3}{17} \\ 1 \end{pmatrix}.$$

問題 3.8. 視点を $V(8, -9, 6)$, 投影面を $\pi: 3x - 4y + 5z = 6$ とする透視投影を Φ_V とする. Φ_V は同次座標において行列の積で表すことができる. その行列を求めなさい. また, この結果を利用して点 $P(3, 2, -1)$ の投影像 $\Phi_V(P)$ を求めなさい.