

Formation et Analyse d'Images

James L. Crowley

ENSIMAG 3 - Option IRV

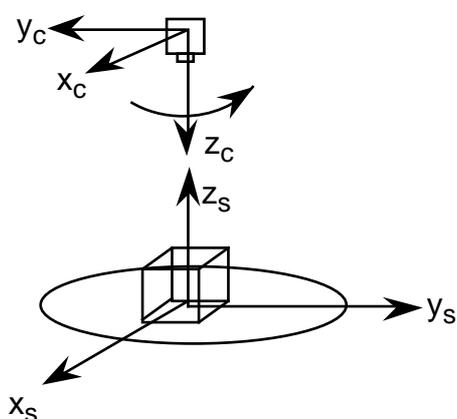
Premier Bimestre 2006/2007

Séance 2

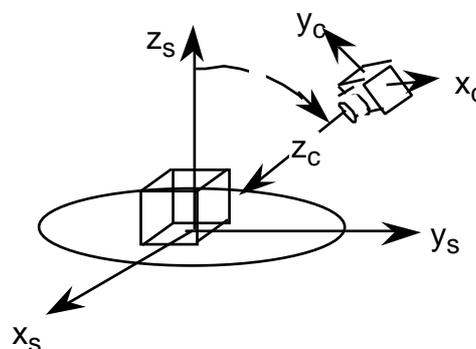
29 septembre 2006

Exercices

Vous êtes demandés de faire un système de visualisation pour les modèles d'objets composé de segments 3D. Chaque segment est une paire de points 3D (P_1, P_2) (en mètres) exprimé dans le repère d'une estrade circulaire d'un rayon de 50 centimètre. La camera virtuelle peut être placée à n'importe quel point dans un hémisphère de rayon 1 mètre autour de cette estrade, avec son axe optique toujours orienté vers l'origine de l'estrade. Votre système doit avoir comme paramètre les angles d'azimut, α , et de site, β , du point de vue, ainsi qu'un paramètre d'échelle, S . Déterminer la formule pour la matrice de projection M_s^i . Est ce qu'un changement d'échelle est équivalent d'un changement à la rayonne du hémisphère?



Rotation en azimut



Rotation en site