

(v) 座標軸に平行な直線を軸とする回転  
 原点への平行移動を  $T_a$ , 回転移動を  $T_\theta$ ,  
 回転の中心への平行移動を  $T_b$  とすると

$$T_{b\theta a} = T_b T_\theta T_a = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & l \\ 0 & 1 & 0 & m \\ 0 & 0 & 1 & n \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} T_\theta = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & -l \\ 0 & 1 & 0 & -m \\ 0 & 0 & 1 & -n \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} X \\ Y \\ Z \\ 1 \end{pmatrix} = T_b T_\theta T_a \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{pmatrix} = T_b T_\theta \begin{pmatrix} x-l \\ y-m \\ z-n \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$T_{b\theta a} = \begin{pmatrix} \cos\theta \cos\theta_x + \sin\theta \sin\theta_x \sin\theta_z & \cos\theta \sin\theta_x & -\sin\theta \cos\theta_x + \sin\theta \cos\theta_x \sin\theta_z & l \\ -\cos\theta \sin\theta_x + \sin\theta \cos\theta_x \cos\theta_z & \cos\theta \cos\theta_x & \sin\theta \sin\theta_x + \sin\theta \cos\theta_x \sin\theta_z & m \\ \cos\theta \sin\theta_x & -\sin\theta & \cos\theta \cos\theta_x + \sin\theta \cos\theta_x \sin\theta_z & n \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

(vi) 任意の点を中心とする任意の軸回りの  
 の回転  
 方向余弦を  $(n_1, n_2, n_3)$ ,  $P=1-\cos\theta$  とすると

$$T_{\theta n} = \begin{pmatrix} pn_1^2 + \cos\theta & pn_1n_2 + n_3 \sin\theta & pn_1n_3 - n_2 \sin\theta & 0 \\ pn_1n_2 - n_3 \sin\theta & pn_2^2 + \cos\theta & pn_2n_3 + n_1 \sin\theta & 0 \\ pn_1n_3 + n_2 \sin\theta & pn_2n_3 - n_1 \sin\theta & pn_3^2 + \cos\theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} X \\ Y \\ Z \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & l \\ 0 & 0 & 0 & m \\ 0 & 0 & 0 & n \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} T_{\theta n} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{pmatrix}$$

(vii) 任意の点を中心とするスケーリング

$$T_{saa} = T_s T_a T_s = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & l \\ 0 & 0 & 0 & m \\ 0 & 0 & 0 & n \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} s & 0 & 0 & 0 \\ 0 & s & 0 & 0 \\ 0 & 0 & s & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & -l \\ 0 & 0 & 0 & -m \\ 0 & 0 & 0 & -n \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} X \\ Y \\ Z \\ 1 \end{pmatrix} = T_s T_a T_s \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{pmatrix} = T_s T_a \begin{pmatrix} x-l \\ y-m \\ z-n \\ 1 \end{pmatrix}$$

4. 透視投影

視点を基準として, 3次元図形の座標を  
 変換して遠近をつける処理を透視変換とい  
 う。また, 3次元図形を2次元に投影して  
 2次元図形を表示する処理を投影変換とい  
 う。両方をあわせて透視投影という。

5. クリッピング

スクリーンの表示範囲よりはみ出した部  
 分を取り去ることをクリッピングという。

IV まとめと今後の課題

3次元グラフィックス理論の中から, 物  
 体の見え方と3次元図形のスクリーンへの  
 表示ということに焦点をあて, コンピュ  
 ータによる透視と投影について簡単な直方体  
 をモデルにシミュレーションしてみた。

本研究で用いた理論は, 高等学校数学と  
 の関わりのある部分を追究しているために,  
 平易な行列の計算式が多く用いられている。  
 また空間に位置する立体図形を動かすため  
 の入力データの形式は, 移動方向の入力と  
 して方向余弦を用いているため, 三角関数  
 の学習としても役立つ部分を持っている。

一般に2次元クリッピングを行う場合に  
 は, グラフィックス画面制御命令で簡単に  
 プログラム処理できるが, クリッピングの  
 理論を考察していくと, 不等式による領域  
 指定の考え方や, 3次元空間における直線  
 の方程式とその交点の問題など, 高等学校  
 数学の教材の支援に役立つ領域を多く含ん  
 でいる。

本研究で考察した理論と実験は, コンピ  
 ュータ・グラフィックスの入門の部分であ  
 り, 今後の研究課題として, 奥の深い問題  
 を多く山積している。なかでも陰線処理の  
 理論は, ベクトルの外積や行列式などを用  
 い, 難しいといわれている分野でもある。

今日, パーソナル・コンピュータの普及  
 によって, 『コンピュータ・グラフィック  
 ス』は身近な研究分野として, 今後ますます  
 関心が高まっていくに相違ない。

《参 考 文 献》

『入門グラフィックス』 佐藤義雄著 アスキー出版局