

### 23.3.8 PaintMatrix

Die Klasse *PaintMatrix* (*gb.qt4*) repräsentiert eine Transformationsmatrix die u.a. für die Ausführung affiner Abbildungen (Translation, Skalierung, Rotation) genutzt wird.

Beachten Sie, dass alle Methoden die Ergebnismatrix zurückgeben, so dass Sie in einer Code-Zeile durch Verketteten von Methodenaufrufen mehrere Transformationen durchführen können.

#### 23.3.8.1 Erzeugen einer PaintMatrix

Eine neue *PaintMatrix* kann mit `New PaintMatrix ([...])` generiert werden:

```
Dim hPaintMatrix As PaintMatrix
hPaintMatrix = New PaintMatrix ([XX As Float,XY As Float,YX As Float,YY As Float,X0 As Float,Y0 As Float])
```

Wenn die Matrix-Elemente nicht angegeben werden, so wird eine Einheitsmatrix (Identität) angelegt.

Sie können die Klasse auch wie eine statische Funktion einsetzen, die einen Funktionswert vom Typ *PaintMatrix* besitzt:

```
Function PaintMatrix ([XX As Float,XY As Float,YX As Float,YY As Float,X0 As Float,Y0 As Float])
```

#### 23.3.8.2 Methoden

Die Klasse *PaintMatrix* besitzt nur Methoden.

Methodenname	Beschreibung
Function Translate ( TX As Float, TY As Float ) As PaintMatrix	Ändert die PaintMatrix um die Verschiebungen TX und TY und gibt die geänderte Matrix zurück.
Function Scale ( SX As Float, SY As Float ) As PaintMatrix	Ändert die PaintMatrix mit den Skalierungsfaktoren SX und SY und gibt die geänderte Matrix zurück.
Function Rotate ( Angle As Float ) As PaintMatrix	Ändert die PaintMatrix mit dem Drehwinkel (Bogenmaß) und gibt die geänderte Matrix zurück.
Function Reset ( ) As PaintMatrix	Setzt die PaintMatrix auf die Identitätsmatrix (Einheitsmatrix) zurück und gibt die geänderte Matrix zurück.
Function Multiply ( Matrix2 As PaintMatrix ) As PaintMatrix	Ändert die PaintMatrix durch Multiplikation mit der angegebenen Matrix2 und gibt die geänderte Matrix zurück.
Function Invert ( ) As PaintMatrix	Invertiert die Matrix und gibt die geänderte Matrix zurück. Lässt sich die Matrix nicht invertieren, so wird NULL zurückgegeben - was zu prüfen ist.
Function Copy ( ) As PaintMatrix	Es wird eine Kopie der aktuellen PaintMatrix als eigenständiges Objekt zurückgegeben.
Function Map ( Point As PointF ) As PointF	Wendet die Transformation auf den gegebenen Punkt an (Matrix-Vektor-Produkt) und gibt den Bild-Vektor zurück.

Tabelle 23.3.8.2.1 : Methoden der Klasse PaintMatrix

#### 23.3.8.3 Hinweise

Für eine Translation eines Punktes  $P(x_0|y_0) \rightarrow P'(x_1|y_1)$  in einem kartesischen Koordinatensystem (xy-Ebene E) ergeben sich diese Transformationsgleichungen für  $P(x_0|y_0)$  als Original-Punkt und mit  $P'(x_1|y_1)$  als Bild-Punkt. Die rechte Gleichung ist die äquivalente *Matrix-Schreibweise* für die Beschreibung einer Translation oder Verschiebung:

$$\begin{aligned} x_1 &= x_0 + T_x \\ y_1 &= y_0 + T_y \end{aligned} \quad \rightarrow \quad \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} T_x \\ T_y \end{pmatrix}$$

Für alle anderen Punkte der Koordinatenebene E gilt diese Gleichung bei einer Verschiebung um die Verschiebungsweite von  $T_x$  in x-Richtung und  $T_y$  in y-Richtung ebenso.

Eine Skalierung der Koordinatenachsen kann mit diesen beiden Transformationsgleichungen beschrieben werden, wobei die Faktoren  $S_x$  und  $S_y$  die Skalierungsfaktoren in beiden Koordinatenrichtungen sind:

$$\begin{aligned} x_1 &= S_x \cdot x_0 \\ y_1 &= S_y \cdot y_0 \end{aligned} \quad \rightarrow \quad \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} S_x & 0 \\ 0 & S_y \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix}$$

Für die Rotation eines Punktes  $P(x_0|y_0)$  um den Koordinaten-Ursprung  $O(0|0)$  mit einem Drehwinkel  $\beta$  verwenden Sie die folgenden Transformationsgleichungen für Original- und Bild-Punkt:

$$\begin{aligned} x_1 &= \cos(\beta) \cdot x_0 + \sin(\beta) \cdot y_0 \\ y_1 &= -\sin(\beta) \cdot x_0 + \cos(\beta) \cdot y_0 \end{aligned} \quad \rightarrow \quad \begin{pmatrix} x_1 \\ y_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos(\beta) & \sin(\beta) \\ -\sin(\beta) & \cos(\beta) \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_0 \\ y_0 \end{pmatrix}$$

Das folgende Bild zeigt die erzielbare Wirkungen bei einer Translation einer einfachen Grafik:

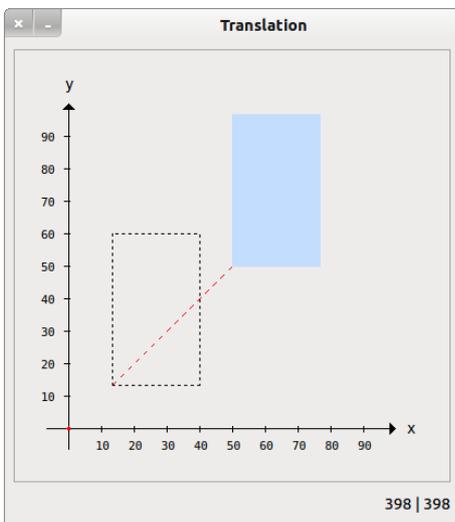


Abbildung 23.3.8.3.1: Verschiebung eines Rechtecks