

View reference frame

Sistema di riferimento ortonormale che definisce posizione e orientamento dell'osservatore. Si definisce così:

- l'origine è la posizione;
- l'asse z è l'*opposto* della direzione di vista (normalizzata);
- si stabilisce un vettore (unitario) verso l'alto, y' ;
- si calcolano $x = y' \times z$ e $y = z \times x$.

y' è una direzione ideale, ma che non è necessariamente perpendicolare a z , e vogliamo un frame ortogonale.

Il VRF rappresenta i parametri *estrinseci* della camera.