# Aufgabe 1: Wahrnehmung und Farbräume

## Teilaufgabe 1a

Welche Eigenschaft der menschlichen Wahrnehmung wird durch das Weber-Fechner-Gesetz beschrieben?

Das Weber-Fechner-Gesetz macht eine Aussage über die subjektiv empfundene Stärke von Sinneseindrücken im Abhängigkeit von der Intensität des Helligkeitsunterschiedes.

Es wird die Eigenschaft, dass die Stärke des Sinneseindrucks von der Intensität logarithmisch abhängt beschrieben.

#### Teilaufgabe 1b

Was ist der Gamut eines Monitors?

Der Gamut eines Monitors entspricht dem Spektrum der darauf darstellbaren Farben.

## Teilaufgabe 1c

Aussage	RGB	CMY	HSV	CIE xyY
Der Farbraum ist additiv.	Ø			
Der Farbraum ist subtraktiv.				
Der Farbraum ist multiplikativ.		Ø		
Der Farbraum trennt Luminanz von Chromi-				Ø
nanz. Der Farbraum kann alle sichtbaren Farben repräsentieren.				Ø
Der Farbraum wird nativ auf Peripheriegeräten verwendet.	Ø	Ø		

# Aufgabe 2: Prozedurale Modellierung

#### Teilaufgabe 2a

Nennen Sie einen Vorteil und einen Nachteil prozeduraler Beschreibungen! Nennen Sie zwei Beispiele für deren Modellierung prozedurale Modelle gut geeignet sind!

- Vorteil: Wenig Speicherplatz wird benötigt
- Nachteil: Komplexe Beschreibung
- Beispiele
  - Bäume, Gebirge, Vegetation
  - Hypertextures (Wolken)
  - Landschaften

#### Teilaufgabe 2b

Was versteht man unter Rauschtexturen nach Perlin?

Überlagerung verschiedener Frequenzbereiche (spektrale Synthese) zur Erzeugung von Rauschfunktionen für Texturen.

Was sind wichtige Eigenschaften dieser Rauschtexturen?

(1) Reproduzierbarkeit (2) Keine sichtbare Periodizität

Geben Sie eine einfache Möglichkeit an, um 2D-Rauschtexturen zu berechnen.

Rauschtexturen können anhand eines 2D-Gitters mit Zufallswerten und interpolation berechnet werden.

# Aufgabe 3: Ray-Tracing

## Teilaufgabe 3a

Nennen Sie die vier Arten von Strahlen, die beim Whitted-Style-Ray-Tracing auftreten können. Welche dieser Strahlen benötigen zur Berechnung Rekursion?

- (1) Primärstrahlen (2) Reflektionsstrahlen (rekursiv) (3) Transmissionsstrahlen (rekursiv)
- (4) Schattenstrahlen

#### Teilaufgabe 3b

Nennen Sie die zwei Abbruchkriterien für die Rekursion, die Sie in der Vorlesung kennengelernt haben! Welchen Vorteil haben die Kriterien jeweils?

- (1) Maximale Rekursionstiefe: Ist einfach zu implementieren
- (2) **Schwellwertunterschreitung** (der Zusätzliche Beitrag unterschreitet einen vorgegebenen Schwellwert): Ist adaptiv

#### Teilaufgabe 3c

In welchem Fall ist keine (weitere) Rekursion notwendig, nachdem ein Schnittpunkt gefunden wurde?

(1) Schnittpunkt mit einer Lichtquelle (2) Rekursionsabbruchbedingung erreicht (3) Schnittpunkt hinter Kamera (4) Näherer Schnittpunkt existiert

## Aufgabe 4: Texturen

#### Teilaufgabe 4a

Was versteht man unter Magnification und Minification bei der Texturierung? Nennen und erläutern Sie kurz je eine Möglichkeit, wie Sie den hierbei auftretenden Artefakten begegnen können.

- Magnification: Wenige Texel werden auf viele Pixel abgebildet.
  - Problem: Bild ist unscharf
  - Lösung: Bilineare Interpolation
- Minification: Viele Texel werden auf wenige Pixel abgebildet.
  - Problem: Aliasing durch Unterabtastung
  - Lösung: Supersampling oder Vorfilterung (z.B. Mipmaps, ripemaps)

#### Teilaufgabe 4b

Nennen Sie zwei Parametrisierungen für Environment Maps und für jede angegebene Parametrisierung einen Vorteil oder Nachteil.

- Sphere-Map
  - Singularität am Rand
  - + Mit Kamera, Chromkugel und Photoshop kann sie recht einfach aufgenommen / erstellt werden
- Cube-Map hat den Vorteil, sie bei korrekter Filterung Nahtlos ist.

• LatLong-Map hat den Nachteil, dass die Pole ungleichmäßig abgetastet werden.

# Aufgabe 5: Räumliche Datenstrukturen

### Teilaufgabe 5a

Begründen Sie, warum und wofür räumliche Datenstrukturen für Ray-Tracing von komplexen Szenen besonders wichtig sind!

Zur Beschleunigung der Schnittpunktberechnung bei Szenen mit vielen Objekten / Primitiven.

#### Teilaufgabe 5b

Aussage	BVH	Octree	Gitter	BSP
Der Aufbau-Algorithmus ist adaptiv und passt	Ø	Ø		Ø
die Datenstruktur deshalb automatisch an die				
Geometrie an.				
Die Datenstruktur wird durch einen Binärbaum	Ø			Ø
repräsentiert.				
Objekte werden bei der Traversierung potentiell		Ø	Ø	
mehrfach von demselben Strahl geschnitten.				
Bei der Traversierung wird leerer Raum effizient	Ø	$\square$		Ø
übersprungen.				
Der Raum wird durch die Datenstruktur immer		Ø	$\square$	
achsenparallel unterteilt.				
Bei der Konstruktion kann die Surface-Area-	Ø			Ø
Heuristik sinnvoll eingesetzt werden.				

# Aufgabe 6: Clipping

#### Teilaufgabe 6a

Mit welchen Kanten der Clipping-Region wird die Strecke  $\overline{P_1P_2}$  beim Cohen-Sutherland-Clipping-Algorithmus potenziell geschnitten?

- 1.  $Outcode(P_1)$ : 1010;  $Outcode(P_2)$ : 0100
- 2. Outcode( $P_1$ ) | Outcode( $P_2$ ) = 1110  $\neq$  0000  $\Rightarrow$  kein trivial accept.
- 3. Outcode( $P_1$ ) & Outcode( $P_2$ ) = 0000  $\Rightarrow$  kein trivial reject.
- 4. Es werden potentiell die linke (10xx), untere (xx10) und rechte (01xx) Kante geschnitten, da die entsprechenden Optcodes gesetzt sind

Wovon hängt es ab, mit welchen Kanten die Strecke tatsächlich geschnitten wird?

Welche Kanten tatsächlich geschnitten werden hängt von der Reihenfolge der Schnitte ab.

## Teilaufgabe 6b

In welchen Fällen kann der Algorithmus ausschließlich anhand der Outcodes eine beliebige Strecke  $\overline{AB}$  eliminieren?

In den trivial accept und trivial reject Fällen kann der Alglorithmus ausschlieslich anhand der Optcodes eine Strecke eliminieren.

Welche Bitoperation wird mit den Outcodes hierzu durchgeführt?

Bit-weises und (&) für trivial reject und bit-weises oder (|) für trivial accept.

# Aufgabe 7: Shading

## Teilaufgabe 7a

Aussage	Flat	Gouraud	Phong
Die Normale wird für jeden Pixel aus Normalen			Ø
der Eckpunkte interpoliert.			
Der Mach-Band-Effekt (Machsche Streifen) kann	Ø	Ø	
sichtbar werden / auftreten.			
Die Beleuchtung wird ausschließlich an den		$\square$	
Vertex-Positionen berechnet und anschließend			
interpoliert.			
Für die Berechnung der Beleuchtung wird die			
Flächennormale des Dreiecks verwendet.			
Die Ebene in Abbildung 1, repräsentiert durch			Ø
ein Dreiecksnetz, soll diffuse und spekulare Refle-			
xionseigenschaften aufweisen. Dann ändert sich			
durch eine feinere Unterteilung der Ebene die			
berechnete Beleuchtung nicht.			
Wird in der Fixed-Function-Pipeline von	Ø	Ø	
OpenGL unterstützt.			

### Teilaufgabe 7b

Wie werden Normalenvektoren beim Phong-Shading interpoliert?

Normalen werden im linear Verhältnis des Abstands zu den Eckpunkten berechnet (Baryzentrische Koordinaten).

Warum muss im Allgemeinen nach der Interpolation erneut normalisiert werden?

Die ermittelte normale kann eine Länge  $\neq 1$  aufweisen.

## Teilaufgabe 7c

Kann man das Blinn-Phong-Beleuchtungsmodell mit Flat-Shading kombinieren?

Ja. Man kann die Dreiecksnormale für die Berechnung des Diffusanteils pro Pixel verwenden.

# Aufgabe 8: Rasterisierung

Aussage	Wahr	Falsch
Sichtbarkeit wird vor der Rasterisierung berechnet.		
Opake Primitive können mit korrekter Verdeckungsberechnung	Ø	
rasterisiert werden, ohne vorher explizit sortiert zu werden.		
Der Tiefenwert (z-Wert) kann mit Hilfe von baryzentrischen Koor-	abla	
dinaten korrekt im Bildraum interpoliert werden.		
Der Tiefenwert, der im Tiefenpuffer gespeichert wird, hängt von	abla	
den Abständen der Near- und Far-Plane zur Kamera ab.		
Transparente Oberflächen können ohne vorherige Sortierung kor-		abla
rekt dargestellt werden.		
In OpenGL wird der Tiefentest vor den Alpha- und Stenciltests		abla
durchgeführt.		

# Aufgabe 9: OpenGL

#### Teilaufgabe 9a

Welchen Vorteil haben Dreiecksstreifen (GL\_TRIANGLE\_STRIP) im Vergleich zu isolierten Dreiecken (GL\_TRIANGLES)?

Beim Triangle-Strip werden die Vertices für mehrere Dreiecke verwendet. Es muss also weniger gespeichert werden.

#### Teilaufgabe 9b

Was versteht man unter einem Indexed Face Set? Welche Optimierung bei der Geometrieverarbeitung wird dadurch erst ermöglicht?

Liste von Indices für die Vertices in einem Polygonmesh. Die Vertices werden also indirekt referenziert. Dadurch wird die Verwendung eines Vertexcache ermöglicht.

### Teilaufgabe 9c

Was versteht man bei OpenGL unter "Blending"? Nennen Sie eine wichtige Anwendung wofür es eingesetzt werden kann!

Blending bezeichnet die Farbkombination (z.B. Überlagerung) von erzeugten Fragmenten und Pixeln im Framebuffer. Dadurch lassen sich semi-transparente Objekte darstellen.

#### Teilaufgabe 9d

Geben Sie zwei kommutative Blending-Einstellungen mittels OpenGL-Befehlen an. Gehen Sie dabei davon aus, dass als Blending-Verknüpfungsoperation die Addition eingestellt ist.

- glBlendFunc(GL\_ONE, GL\_ONE)
- glBlendFunc(GL\_ZERO, GL\_ZERO)

## Teilaufgabe 9e

Erläutern Sie die Aufgaben eines Vertex-Shaders bzw. Vertex-Programms und welche Einund Ausgabedaten zur Verfügung stehen und erzeugt werden müssen bzw. können! Ein Vertex-Shader transformiert einen Vertex und verarbeitet dessen Attribute (Position, Normale, Farbe/Texturkoordinate, . . . ).

- Input: gl\_Vertex, Matrizen (MVP-Matrix)
- Output: gl\_Position nach MVP-Transformation, gl\_Normal

## Aufgabe 10: Bézierkurven

#### Teilaufgabe 10a

Wie nennt man den Algorithmus zur rekursiven Auswertung von Bézierkurven, der auch eine grafische Repräsentation hat?

Algorithmus von De Casteljau.

## Teilaufgabe 10b

Zählen Sie vier wichtige Eigenschaften von Bézierkurven, die Sie in der Vorlesung kennengelernt haben, auf.

- Tangentenbedingung:  $c_0c_1$  ist Tangential an die Bezierkurve am Anfang,  $c_2c_3$  ist Tangential an die Bezierkurve am Ende.
- Wertebereich: Bézierkurven liegen innerhalb der konvexen Hülle, die durch die 4 Kontrollpunkte gebildet werden.
- Endpunktinterpolation: Bézierkurven beginnen immer beim ersten Kontrollpunkt und enden beim letzten Kontrollpunkt.
- Variationsredukion: Eine Bézierkurve F wackelt nicht stärker als ihr Kontrollpolygon B ( $\sharp (H \cap F) \leq \sharp (H \cap B)$ ).
- Affine Invarianz

## Teilaufgabe 10c

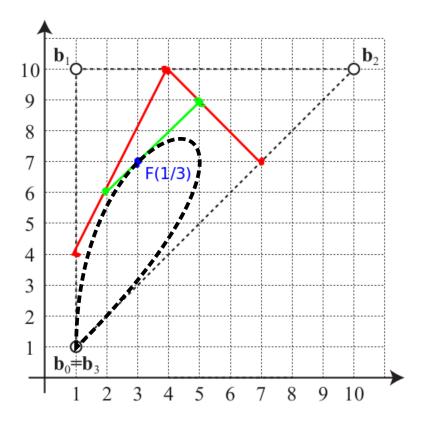


Abbildung 1: Skizze zu Aufgabe 10c