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 re-				Ø
präsentieren.				
Der Farbraum wird nativ auf Peripheriegeräten	Ø			
verwendet.				

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?

Schnittpunkt mit einer Lichtquelle

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: Ein Texel wird auf viele Pixel abgebildet.
 - Problem: Bild ist unschaft
 - Lösung: Bilineare Interpolation
- Minification: Viele Texel werden auf einen Pixel abgebildet.
 - Problem: Aliasing durch Überabtastung
 - 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 hat den Nachteil, dass am Rand eine Singularität ist.
- 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 die Datenstruktur deshalb automatisch an die	Ø	Ø		Ø
Geometrie an.	,			,
Die Datenstruktur wird durch einen Binärbaum repräsentiert.	Ø	Ш		\square
Objekte werden bei der Traversierung potentiell mehrfach von demselben Strahl geschnitten.			Ø	
Bei der Traversierung wird leerer Raum effizient	Ø	Ø		Ø
übersprungen. Der Raum wird durch die Datenstruktur immer		Ø	Ø	
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?

TODO

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

TODO

Aufgabe 8

TODO

Aufgabe 9

TODO

Aufgabe 10

Teilaufgabe 10a

TODO

Teilaufgabe 10b

TODO

Teilaufgabe 10c

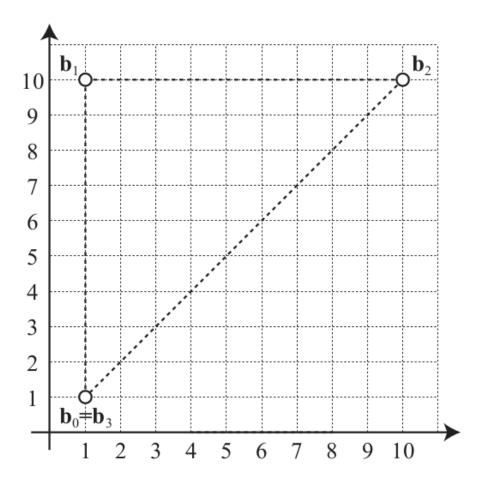


Abbildung 1: Skizze zu Aufgabe 10c