

# Aufgabe 1: Das Phong-Beleuchtungsmodell

## Teilaufgabe 1a

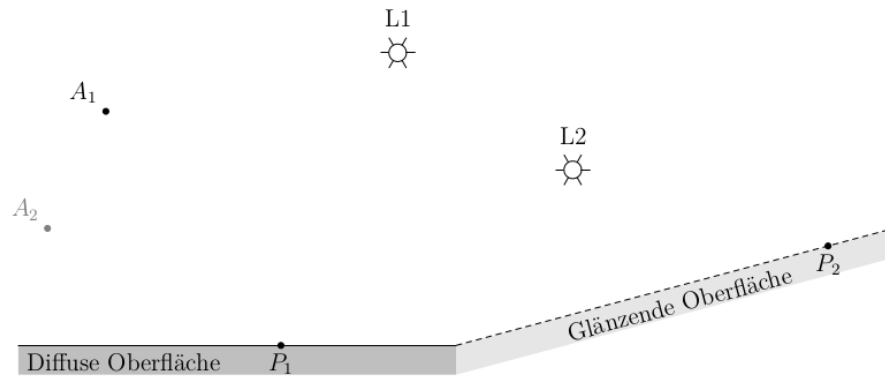


Abbildung 1: Skizze zu Aufgabe 1

## Teilaufgabe 1b

TODO

## Teilaufgabe 1c

TODO

## Teilaufgabe 1d

TODO

## Teilaufgabe 1e

TODO

## Teilaufgabe 1f

TODO

## Aufgabe 2: Raytracing

### Teilaufgabe 2a

- Anstelle einen Punkt für einen Pixel abzutasten, tastet man  $k^2$  mal in äquidistanten Intervallen ab.
- Aliasing wird dadurch verringert.

### Teilaufgabe 2b

- Maximale Rekursionstiefe erreicht
- Rekursion bis der Beitrag zur Farbe vernachlässigbar wird

### Teilaufgabe 2c

*Was ist der Unterschied zwischen Distributed Raytracing und Whitted-Style Raytracing?* TODO

*Welchen Lichttransport kann man durch Distributed Raytracing berechnen, den Whitted-Style Raytracing nicht erfassen kann?* TODO

### Teilaufgabe 2d

*Nennen Sie kurz und stichpunktartig die zwei Schritte, die zur Berechnung von Vertex-Normalen bei einem Dreiecksnetz notwendig sind! Gehen Sie dabei davon aus, dass nur die Vertex-Positionen und die Topologie des Netzes gegeben sind!* TODO

## Aufgabe 3: Farben und Farbwahrnehmung

### Teilaufgabe 3a

#### Teilaufgabe 3a (I)

Wie berechnet man die Sensorantwort  $a$  für ein Spektrum  $S(\lambda)$ ?

$$a(S(\lambda)) = \int_{\lambda} E(\lambda) \cdot S(\lambda) d\lambda$$

#### Teilaufgabe 3a (II)

Unter einem *Metamerismus* versteht man das Phänomen, das unterschiedliche Spektren den selben Farbeindruck vermitteln können. Es muss also

$$a_1 = a_2$$

gelten, damit  $S_1(\lambda)$  und  $S_2(\lambda)$  bzgl. der gegebenen Kamera Metamere sind.

### Teilaufgabe 3b

1. Das HSV-Farbmodell trennt Farbton von Helligkeit.  
⇒ Richtig (*Hue* (Farbton), *Saturation* (Sättigung), *Value* (Hellwert)).
2. Der Farbeindruck einer additiv gemischten Farbe hängt nicht vom Farbeindruck der Ausgangsfarben ab.  
⇒ TODO
3. Farbige Flächen werden unabhängig von ihrer Umgebung vom menschlichen Auge immer gleich wahrgenommen.  
⇒ Falsch. (TODO: Welche Folie?)
4. Der Machsche Bandeffekt ist vor allem bei Phong-Shading ein Problem.  
⇒ TODO

## Aufgabe 4: Bézier-Kurven

### Teilaufgabe 4a

Gegeben sei die Bézier-Kurve  $\mathbf{b}(u) = \sum_{i=0}^3 \mathbf{b}_i B_i^3(u)$  mit den Kontrollpunkten  $\mathbf{b}_i$ , wobei  $u \in [0, 1]$  und  $B_i^3$  das  $i$ -te Bernstein-Polynom vom Grad 3 ist.

#### Teilaufgabe 4a (I)

Werten Sie die Bézier-Kurve zeichnerisch mit dem de-Casteljau-Algorithmus an der Stelle  $u = 1/3$  aus! Markieren Sie den Punkt  $\mathbf{b}(1/3)$ !

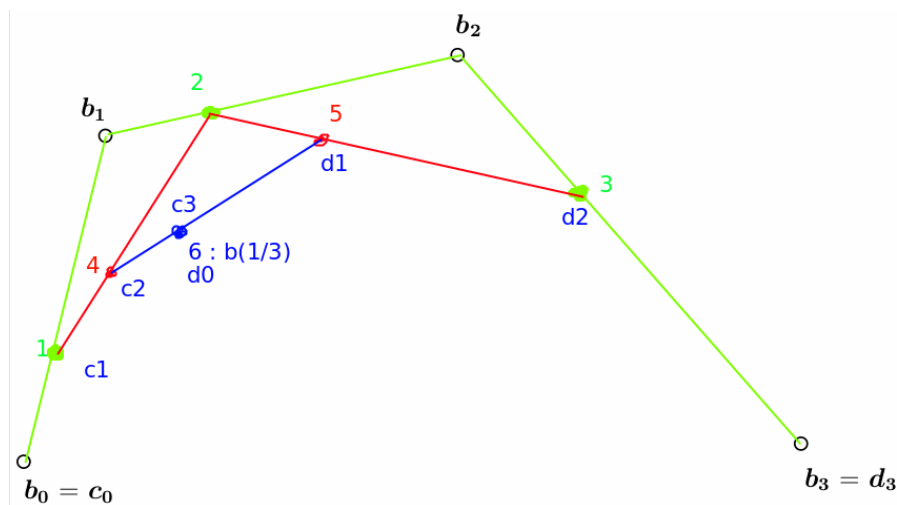


Abbildung 2: Skizze zu Aufgabe 4a und 4b

#### Teilaufgabe 4a (II)

vgl. Abbildung 2 (da bin ich mir aber unsicher, ob das stimmt).

### Teilaufgabe 4b

Siehe Nachklausur 2015, Aufgabe 11b für eine detaillierte Erklärung.

1. Nein, da die Kontrollpunkte auf den Ecken eines Rechtecks liegen, aber die Kurve nicht symmetrisch ist.
2. Nein, da die Kurve nicht in der konvexen Hülle der Kontrollpunkte liegt.
3. Ja
4. Nein, da die Kurve nicht tangential an  $b_0b_1$  ist.

## Aufgabe 5: Transformationen

Der Basiswechsel ist eine Verschiebung um  $\begin{pmatrix} 2 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$  und dann eine Rotation um  $180^\circ$  um die  $x$ -Achse. Daher:

$$M = \overbrace{\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos 180^\circ & -\sin 180^\circ & 0 \\ 0 & \sin 180^\circ & \cos 180^\circ & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}}^{\text{Rotation}} \cdot \overbrace{\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}}^{\text{Translation}} \quad (1)$$

$$M = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (2)$$

$$M = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 2 \\ 0 & -1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (3)$$

## Aufgabe 6: Texturierung

### Teilaufgabe 6a

$$\lambda_A = \frac{A_\Delta(P, B, C)}{A_\Delta(A, B, C)} = \frac{3}{6} \quad \lambda_B = \frac{A_\Delta(P, A, C)}{A_\Delta(A, B, C)} = \frac{1}{6} \quad \lambda_C = \frac{A_\Delta(P, A, B)}{A_\Delta(A, B, C)} = \frac{2}{6} \quad (4)$$

$$\begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix} = \lambda_A \cdot \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \end{pmatrix} + \lambda_B \cdot \begin{pmatrix} 12 \\ 6 \end{pmatrix} + \lambda_C \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 12 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \end{pmatrix} \quad (5)$$

### Teilaufgabe 6b

Siehe Kapitel 4, Folie 56

TODO

### Teilaufgabe 6c

Welchen Vorteil haben Summed-Area-Tables gegenüber Mipmaps bei der Texturfilterung?  
TODO

### Teilaufgabe 6d

Das Interpolationsschema heißt *Bilineare Interpolation* und funktioniert wie folgt:

$$t_{12} = (1 - a) \cdot t_1 + a \cdot t_2 \quad (6)$$

$$t_{23} = (1 - a) \cdot t_3 + a \cdot t_4 \quad (7)$$

$$t = (1 - b) \cdot t_{12} + b \cdot t_{23} \quad (8)$$

## Aufgabe 7: Cube-Maps und Environment-Mapping

### Teilaufgabe 7a

#### Teilaufgabe 7a (I)

Wie wird die Cube-Map-Seite bestimmt, auf die zugegriffen wird? Welche ist es für  $\mathbf{r}$ ? Es wird die betragsmäßig größte Komponente gewählt. Diese bestimmt ob es oben/unten oder links/rechts oder vorne/hinten wird. Das Vorzeichen bestimmt dann per Konvention die konkrete Fläche.

Im vorliegenden Fall ist  $|r_z|$  am größten, also ist es Fläche 1.

#### Teilaufgabe 7a (II)

Berechnen Sie die Texturkoordinaten des Zugriffs auf der für  $\mathbf{r}$  ausgewählten Cube-Map-Seite!

$$s = 1/2 + \frac{r_x}{2 \cdot r_z} = \frac{1}{4} \quad (9)$$

$$t = 1/2 + \frac{r_y}{2 \cdot r_z} = \frac{3}{4} \quad (10)$$

### Teilaufgabe 7a (III)

Vorteile von Cube-Maps gegenüber Sphere-Maps (Quelle):

- Keine Bildverzerrung
  - Unabhängigkeit vom Viewpoint  $P$
  - Schneller Berechenbar
- ⇒ Besser für Echtzeit-Rendering geeignet.

### Teilaufgabe 7b

#### Teilaufgabe 7b (I)

*Was wird in einer Environment-Map gespeichert?*

Ein Bild der Umgebung in einer Textur.

#### Teilaufgabe 7b (II)

*Nennen Sie ein Anwendungsbeispiel für Environment-Maps!* Terminator (Reflektion auf dem Terminator im Film, vgl. Kapitel 4, Folie 97)

#### Teilaufgabe 7b (III)

*Welche grundlegende Annahme wird bei Environment-Mapping gemacht?* Das Environment ist unendlich weit weg (also: nur die Richtung  $r$  wird verwendet, nicht jedoch der Ausgangspunkt  $P$ ).

## Aufgabe 8: Hierarchische Datenstrukturen

### Teilaufgabe 8a

TODO

### Teilaufgabe 8b

TODO

### Teilaufgabe 8c

TODO

### Teilaufgabe 8d

TODO

## Aufgabe 9: Rasterisierung und OpenGL

TODO

## Aufgabe 10: Tiefenpuffer und Transparenz

### Teilaufgabe 10a

TODO

### Teilaufgabe 10b

TODO

### Teilaufgabe 10c

TODO

## Aufgabe 11: Phong-Shading und Phong-Beleuchtungsmodell

```
shader.vert
1 uniform mat4 matN; // Normalentransformation (Objekt -> Kamera)
2 uniform mat4 matM; // Modelltransformation
3 uniform mat4 matV; // Kameratransformation
4 uniform mat4 matP; // Projektionstransformation
5 uniform mat4 matMV; // Model-View-Matrix
6 uniform mat4 matMVP; // Model-View-Projection-Matrix
7
8 in vec3 P; // Eingabe-Vertex in Objektkoordinaten
9 in vec3 n; // Eingabenormale in Objektkoordinaten
```



```
10
11 out vec3 P_k; // Vertex-Position in Kamerakoordinaten
12 out vec3 n_k; // Vertex-Normale in Kamerakoordinaten
13
14 void main() {
15     // P_k = TODO;
16     // n_k = TODO;
17     // gl_Position = TODO;
18 }
```

---