

## Aufgabe 1: Raytracing

### Teilaufgabe 1a

Phong-Beleuchtungsmodell anwenden:

- Berechnung des ambienten Anteils (indirekte Beleuchtung, Licht von anderen Oberflächen)
- Berechnung der Reflektion
  - Berechnung des spekularen Reflektion. Diese findet nur in Richtung  $R_L = 2N \cdot (N \cdot L)$  statt. In alle andren Richtungen fällt sie stark ab:

$$I_s = k_s \cdot I_L \cdot \cos^n \alpha = k_s \cdot I_L (R_L \cdot V)^n$$

wobei  $n$  der Phong-Exponent ist.

- Berechnung der diffusen (Lambertschen) Reflektion:

$$I_d = k_d \cdot I_L \cdot \cos \theta = k_d \cdot I_L \cdot (N \cdot L)$$

Also:

$$I = \underbrace{k_a \cdot I_L}_{\text{ambient}} + \underbrace{k_d \cdot I_L \cdot (N \cdot L)}_{\text{diffus}} + \underbrace{k_s \cdot I_L (R_L \cdot V)^n}_{\text{spekular}}$$

Auch:

- Berechnung von Schattenstrahlen
- Weitere, Strahlen rekursive verschießen

### Teilaufgabe 1b

TODO

## Aufgabe 2: Farben und Spektren

### Teilaufgabe 2a

- RGB: LCD/CRT-Displays
- CMYK: Drucker
- HSV: TODO
- HSI: TODO
- XYZ Color Space: Farbraum für Konversion zwischen Farbräumen
- Lab-Farbraum: TODO

## Teilaufgabe 2b

TODO

## Teilaufgabe 2c

Metamerismus ist das Phänomen, dass unterschiedliche Spektren gleich aussehen können. Dies ist wichtig für Monitore, da sie aufgrund dieses Phänomens mit nur 3 Farben den gleichen Farbeindruck erwecken können wie mit einem komplexeren Spektrum.

## Aufgabe 3: Transformationen

### Teilaufgabe 3a

Transformationen mit homogenen Koordinaten laufen Grundsätzlich nach folgendem Schema ab:

$$\begin{pmatrix} \tilde{x} \\ \tilde{y} \\ 1 \end{pmatrix} \leftarrow T \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix}$$

Die Transformationsmatrix  $T$  für die Translation von homogenen Koordinaten ist von der Form

$$T = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \Delta x \\ 0 & 1 & \Delta y \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Die Transformationsmatrix  $R$  für eine Rotation um den Punkt  $c = (c_x, c_y)$  um den Winkel  $\alpha$  ist

$$R_{\alpha, c} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & c_x \\ 0 & 1 & c_y \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha & 0 \\ \sin \alpha & \cos \alpha & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 0 & -c_x \\ 0 & 1 & -c_y \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Die Idee ist nun, zuerst eine Rotation um  $90^\circ$  gegen den Uhrzeigersinn um  $(0, 0)$  zu machen (Matrix  $R$ ). Dann wird das Rechteck in Richtung der  $x$ -Achse um die Hälfte gestaucht (Matrix  $S$ ) und schließlich um 0.5 nach links verschoben (Matrix  $T$ ):

$$R = \begin{pmatrix} \cos 90 & -\sin 90 & 0 \\ \sin 90 & \cos 90 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (1)$$

$$S = \begin{pmatrix} 0.5 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (2)$$

$$T = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -0.5 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (3)$$

$$M = T \cdot S \cdot R \quad (4)$$

$$= \begin{pmatrix} 0 & -0.5 & -0.5 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad (5)$$

Zur Kontrolle:

$$M \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -0.5 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad M \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -0.5 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad (6)$$

$$M \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad M \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad (7)$$

### Teilaufgabe 3b

TODO

### Teilaufgabe 3c

Die Transformation von Welt- in Kamerakoordinaten wird auch *Kameratransformation* genannt. Die virtuelle Kamera ist durch die Position  $\mathbf{e}$  und die negative Blickrichtung  $\mathbf{w}$  definiert. Mithilfe des Up-Vektors  $\mathbf{up}$  ergibt sich

$$\mathbf{u} = \mathbf{up} \times \mathbf{w} \quad \mathbf{v} = \mathbf{w} \times \mathbf{u}$$

Es wird zuerst eine Translation um  $-\mathbf{e}$  durchgeführt und dann eine Transformation in das Kamera-Koordinatensystem durchgeführt. Die Basis des Kamera-Koordinatensystems ist  $\mathbf{u}, \mathbf{v}, \mathbf{w}$ .

Das Verschieben ist einfach die Matrix

$$T = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & e_x \\ 0 & 1 & 0 & e_y \\ 0 & 0 & 1 & e_z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

nun muss noch rotiert werden:

$$R = \begin{pmatrix} u_x & u_y & u_z & 0 \\ v_x & v_y & v_z & 0 \\ w_x & w_y & w_z & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Die Gesamttransformationsmatrix ist also  $V = R \cdot T$ .

(vgl. 03\_ Transformationen und homogene Koordinaten.pdf, Folie 50)

## Aufgabe 4: Phong-Beleuchtungsmodell

### Teilaufgabe 4a

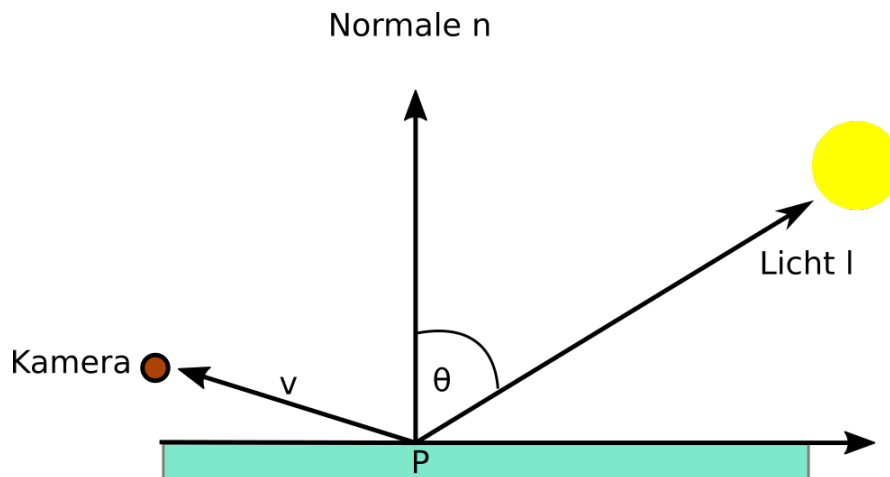


Abbildung 1: Situationsskizze.  $r_l$  ist senkrecht auf  $L$  in  $P$ .

$$\mathbf{r}_l = 2 \cdot \mathbf{n} \cdot (\mathbf{n} \cdot \mathbf{l}) - \mathbf{l}$$

Kapitel 2, Folie 96.

### Teilaufgabe 4b

Die spekulare Komponente im Phong Beleuchtungsmodell lautet

$$I_s = k_s \cdot I_L \cdot \cos^n \alpha = k_s \cdot I_L (\mathbf{r}_l \cdot \mathbf{v})^n$$

### Teilaufgabe 4c

- (i) Wie verändert sich das Glanzlicht, wenn  $e$  größer wird?  
⇒ TODO
- (ii) Wie verändert sich das Glanzlicht, wenn die Kugel um eine beliebige Achse rotiert?  
⇒ TODO

## Aufgabe 5: Dreiecke und Schattierung

### Teilaufgabe 5a

Drei Punkte  $P_1, P_2, P_3$  definieren eine Ebene. Diese Ebene ist eine Menge von Punkten

$$\{x \in \mathbb{R}^3 \mid x \text{ liegt auf der Ebene von } P_1, P_2, P_3\} = \{x \in \mathbb{R}^3 \mid n \cdot x = d\}$$

Es gilt also folgendes Gleichungssystem zu lösen:

$$\|n\| = 1 \tag{8}$$

$$n_x \cdot P_{1,x} + n_y \cdot P_{1,y} + n_z \cdot P_{1,z} = d \tag{9}$$

$$n_x \cdot P_{2,x} + n_y \cdot P_{2,y} + n_z \cdot P_{2,z} = d \tag{10}$$

$$n_x \cdot P_{3,x} + n_y \cdot P_{3,y} + n_z \cdot P_{3,z} = d \tag{11}$$

### Teilaufgabe 5b

Die Normalen der Vertices eines Dreiecksnetzes können wie folgt berechnet werden:

1. Berechne Normale jedes Dreiecks
2. Für jeden Vertex wird nun die Summe der Normalen der angrenzenden Dreiecke gebildet.
3. Die Vertex-Normalen werden normalisiert, indem sie durch ihre Länge geteilt werden.

### Teilaufgabe 5c

TODO

### Teilaufgabe 5d

Gouraud-Shading im Vergleich zu Phong-Shading

- Vorteil: Schnellere Berechnung
- Nachteil: Schlechtere Ergebnisse

## Aufgabe 6: Texturen und Texturfilterung

### Teilaufgabe 6a

vgl. geometrische Interpretation (Kaptiel 2, Folie 43)

$$\lambda_1 = \frac{A_{\Delta}(S, P_2, P_3)}{A_{\Delta}(P_1, P_2, P_3)} \quad (12)$$

$$\lambda_2 = \frac{A_{\Delta}(P_1, S, P_3)}{A_{\Delta}(P_1, P_2, P_3)} \quad (13)$$

$$\lambda_3 = \frac{A_{\Delta}(P_1, P_2, S)}{A_{\Delta}(P_1, P_2, P_3)} \quad (14)$$

### Teilaufgabe 6b

$$T_S = \sum_{i=1}^3 \lambda_i T_i$$

### Teilaufgabe 6c

- Aliasing-Artefakte durch Unterabtastung (Kapitel 4, Folie 45): Beispiel TODO
- TODO: Beispiel TODO

### Teilaufgabe 6d

TODO

## Teilaufgabe 6e

Unter trilinearer Texturfilterung versteht man eine bilineare Interpolation der Stufe  $n$ , eine bilineare Interpolation der Stufe  $n + 1$  und dann eine lineare Interpolation dieser beiden Farben.

## Teilaufgabe 6f

- **GL\_TEXTURE\_MAG\_FILTER:** The texture magnification function is used when the pixel being textured maps to an area less than or equal to one texture element. It sets the texture magnification function to either **GL\_NEAREST** or **GL\_LINEAR**. **GL\_NEAREST** is generally faster than **GL\_LINEAR**, but it can produce textured images with sharper edges because the transition between texture elements is not as smooth. The initial value of **GL\_TEXTURE\_MAG\_FILTER** is **GL\_LINEAR**.

Quelle: [www.talisman.org/opengl-1.1/Reference/glTexParameter.html](http://www.talisman.org/opengl-1.1/Reference/glTexParameter.html)

- **GL\_TEXTURE\_MIN\_FILTER:** The texture minifying function is used whenever the pixel being textured maps to an area greater than one texture element. There are six defined minifying functions. Two of them use the nearest one or nearest four texture elements to compute the texture value. The other four use mipmaps. [...]

Quelle: [www.talisman.org/opengl-1.1/Reference/glTexParameter.html](http://www.talisman.org/opengl-1.1/Reference/glTexParameter.html)

Bilineare Filterung (Kaptiel 4, Folie 38):

$$a = \frac{3}{8} - \frac{1}{4} = \frac{1}{8} \quad (15)$$

$$b = \frac{1}{2} - \frac{1}{4} = \frac{1}{4} \quad (16)$$

$$t_{12} = t_1 + a(t_2 - t_1) = 16 + \frac{1}{8} \cdot (-16) = 14 \quad (17)$$

$$t_{34} = (1 - a)t_3 + at_4 = \frac{7}{8} \cdot 0 + \frac{1}{8} \cdot 32 = 4 \quad (18)$$

$$t = (1 - b)t_{12} + bt_{34} = \frac{3}{4} \cdot 14 + \frac{1}{4} \cdot 4 = 10.5 + 1 = 11.5 \quad (19)$$

## Aufgabe 7: Projektionen

Wir müssen eine Matrix  $M \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$  finden, welche die Projektion von Punkten  $P \in [0, \infty)^2$  auf den Unterraum  $\{P \in [0, \infty)^2 | P_x + P_y = 1\}$  transformiert.

Die Homogenen Koordinaten  $(x, y, z)$  entsprechen den 2D-Koordinaten  $(\frac{x}{z}, \frac{y}{z})$ .

Es gilt, dass alle Punkte auf der  $x$ -Achse auf  $(1, 0)$  abgebildet werden:

$$m_{1,1} \cdot x_1 + m_{1,2} \cdot 0 + m_{1,3} \cdot 1 = m_{3,1} \cdot x_1 + m_{3,2} \cdot 0 + m_{3,3} \cdot 1 \quad \forall x_1 \in [0, \infty) \quad (20)$$

$$m_{2,1} \cdot x_1 + m_{2,2} \cdot 0 + m_{2,3} \cdot 1 = 0 \quad \forall x_1 \in [0, \infty) \quad (21)$$

Daraus folgt:  $m_{2,1} = 0, m_{2,3} = 0$ . Außerdem lässt sich Gleichung (20) vereinfachen:

$$m_{1,1} \cdot x_1 + m_{1,3} = m_{3,1} \cdot x_1 + m_{3,3} \quad \forall x_1 \in [0, \infty) \quad (22)$$

$$(m_{1,1} - m_{3,1}) \cdot x_1 + (m_{1,3} - m_{3,3}) = 0 \quad \forall x_1 \in [0, \infty) \quad (23)$$

Daher gilt:

- $m_{1,1} = m_{3,1}$
- $m_{1,3} = m_{3,3}$

Bisher wissen wir:

$$M = \begin{pmatrix} m_{1,1} & m_{1,2} & m_{3,3} \\ 0 & m_{2,2} & 0 \\ m_{1,1} & m_{3,2} & m_{3,3} \end{pmatrix}$$

Des weiteren gilt, dass alle Punkte auf der  $y$ -Achse auf  $(0, 1)$  abgebildet werden:

$$m_{1,1} \cdot 0 + m_{1,2} \cdot x_2 + m_{1,3} \cdot 1 = 0 \quad \forall x_2 \in [0, \infty) \quad (24)$$

$$m_{2,1} \cdot 0 + m_{2,2} \cdot x_2 + m_{2,3} \cdot 1 = m_{3,1} \cdot 0 + m_{3,2} \cdot x_2 + m_{3,3} \cdot 1 \quad \forall x_2 \in [0, \infty) \quad (25)$$

Wie zuvor, folgt:  $m_{1,2} = m_{1,3} = 0$ . Es verbleiben 3 Parameter.

Bisher wissen wir:

$$M = \begin{pmatrix} m_{1,1} & 0 & 0 \\ 0 & m_{2,2} & 0 \\ m_{1,1} & m_{3,2} & 0 \end{pmatrix}$$

Es gilt, dass alle Punkte auf der Diagonalen auf  $(1/2, 1/2)$  abgebildet werden:

$$m_{1,1} \cdot x = 1/2 \cdot (m_{1,1}x + m_{3,2}x) \quad \forall x \in [0, \infty) \quad (26)$$

$$m_{2,2} \cdot x = 1/2 \cdot (m_{1,1}x + m_{3,2}x) \quad \forall x \in [0, \infty) \quad (27)$$



Für  $x \neq 0$  kann man hier beide Gleichungen jeweils durch  $x$  teilen und erhält:

$$m_{1,1} = m_{3,2} \quad \forall x \in (0, \infty) \quad (28)$$

$$m_{2,2} = 1/2 \cdot (m_{1,1} + m_{3,2}) \quad \forall x \in (0, \infty) \quad (29)$$

$$\stackrel{29}{\Rightarrow} m_{2,2} = m_{1,1} \quad (30)$$

Bisher wissen wir:

$$M = \begin{pmatrix} m_{1,1} & 0 & 0 \\ 0 & m_{1,1} & 0 \\ m_{1,1} & m_{1,1} & 0 \end{pmatrix}$$

Nun gilt für die Transformation:

$$T\left(\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}\right) = M \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix} \quad (31)$$

$$= \begin{pmatrix} m_{1,1} \cdot x \\ m_{1,1} \cdot y \\ m_{1,1} \cdot (x + y) \end{pmatrix} \quad (32)$$

$$= \begin{pmatrix} \frac{x}{x+y} \\ \frac{y}{x+y} \\ 1 \end{pmatrix} \quad (33)$$

Die Konkrete Wahl von  $m_{1,1}$  ist also egal, solange  $m_{1,1} \neq 0$ . Wähle oBdA  $m_{1,1} = 1$  und daher:

$$M = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

Für den Punkt (2,1) gilt also:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}_H = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix}_H = \begin{pmatrix} 2/3 \\ 1/3 \end{pmatrix}$$

## Aufgabe 8: Beschleunigungsstrukturen

### Teilaufgabe 8a

Um Schnitttests zu beschleunigen, kann man den Raum durch ein Gitter in Zellen unterteilen. Für jede Zelle nimmt man die AABB des Objekts um zu bestimmen, ob ein Objekt in der Zelle ist. Wenn man dann den Schnitttest macht, schaut man zuerst welche Zellen der Strahl traversiert. Für jede Zelle schaut man ob dort Objekte sind und macht den Schnitttest mit den Objekten. Nun kann ein Objekt in mehreren Zellen sein, aber den Schnitttest macht man nur das erste mal. Dannach speichert man sich, dass der Schnitttest des Strahls mit dem Objekt bereits gemacht wurde. Dieses Speichern nennt man *mailboxing* (vgl. Kapitel 5, Folie 56).

Die Schnitttests sind in Abbildung 2 dargestellt.

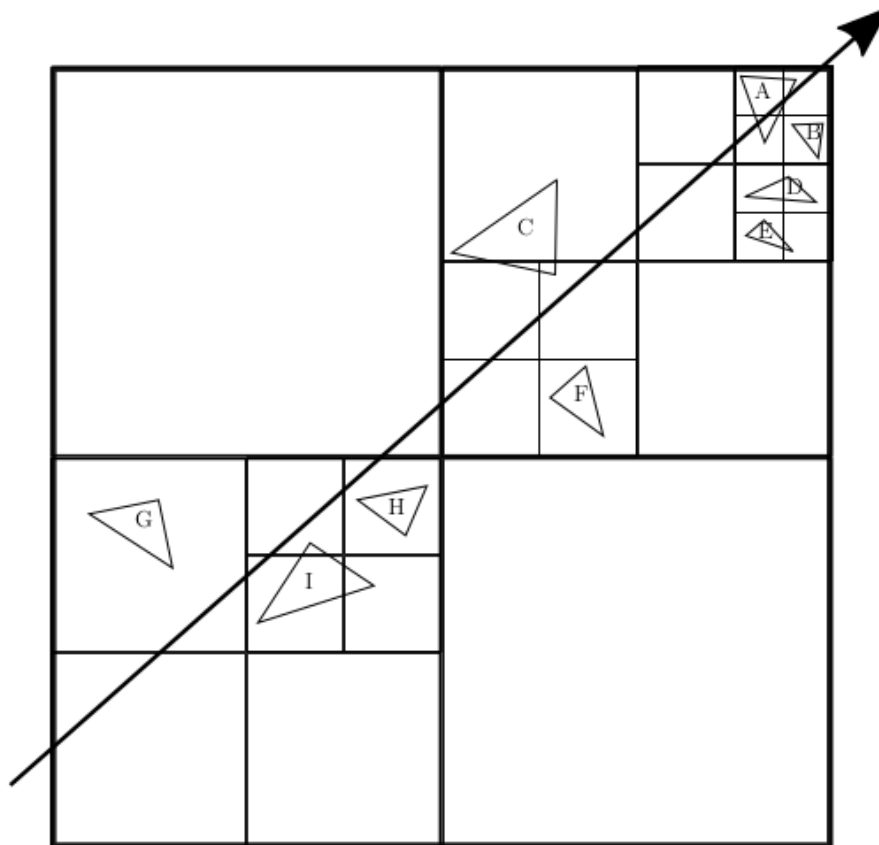


Abbildung 2: Alle durchgeführten Schnitttests.

### Teilaufgabe 8b

- 1 Der Baum einer Hüllkörperhierarchie ist immer balanciert.  
⇒ TODO
- 2 Der Speicherbedarf für ein reguläres Gitter ist unabhängig von der Anzahl der Primitive.  
⇒ TODO
- 3 Ein kD-Baum hat immer achsenparallele Split-Ebenen.  
⇒ TODO
- 4 Ein kD-Baum braucht spezielle Vorkehrungen, um redundante Schnittpunkte mit demselben Dreieck auszuschliessen.  
⇒ TODO
- 5 Ein Verfahren zur Erzeugung eines kD-Baumes erzeugt auch gültige BSP-Bäume.  
⇒ TODO
- 6 Reguläre uniforme Gitter leiden nicht unter dem Teapot-in-a-Stadium Problem.  
⇒ TODO
- 7 Die Komplexität der Bestimmung eines Schnittpunktes in einem BSP-Baum mit  $n$  Primitiven liegt im Optimalfall in  $\mathcal{O}(\log n)$ .  
⇒ TODO
- 8 Das Traversieren einer Hüllkörperhierarchie kann abgebrochen werden sobald ein Schnittpunkt gefunden wurde.  
⇒ Falsch. Es könnte einen Schnitt geben, der näher zur Kamera ist (TODO: Beispiel in Folien raussuchen.)

### Aufgabe 9: Instancing (GLSL)

TODO

### Aufgabe 10: Normal Mapping in Objektkoordinaten (GLSL)

TODO

### Aufgabe 11: Bézier-Kurven und Bézier-Splines

#### Teilaufgabe 11a

TODO

### **Teilaufgabe 11b**

TODO