



KANDIDATNUMMER:

EKSAMEN

EMNENAVN: Matematikk for spillprogrammering

EMNENUMMER: REA2061

EKSAMENS DATO: 7. juni

KLASSE:

TID: 09-14

EMNEANSVARLIG: Nils Fjeldsø

ANTALL SIDER UTLEVERT: 4 (med forside)

TILLATTE HJELPEMIDLER: Alle trykte og skrevne.
Programmerbar kalkulator.

INNFØRING MED PENN.

Ved innlevering skilles hvit og gul besvarelse og legges i hvert sitt omslag.

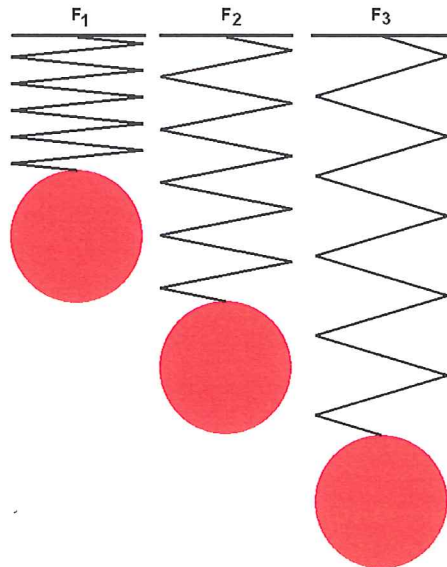
Oppgavetekst, kladd og blå kopi beholder kandidaten.

Husk kandidatnummer på alle ark.

I alle oppgavene gjelder det at regninger skal vises, og tankegang forklares. Presentasjon av et resultat uten regning og forklaring vil bli tillagt liten vekt.

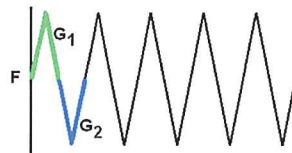
1.

Ei kule henger i ei fjær i et koordinatsystem med x -aksen mot høyre og y -aksen opp. Fjæra er festet i origo, og kula kan bevege seg opp og ned langs y -aksen omkring et likevektspunkt. Tre situasjoner er vist ved siden av. Den første (F_1) viser fjæra presset sammen til halv lengde, den andre (F_2) viser likevektssituasjonen uten verken sammenpressing eller strekking, og den tredje (F_3) viser fjæra utstrukket en halv lengde.



Fjæra har lengde 4 når systemet er i likevekt. Kulas radius er 1. Bredden til fjæra er 2 (samme som diameter til kule).

På bildet under er likevektsstillingen til fjæra tegnet horisontalt, og et "grunnelement" G_1 er tegnet i grønt.



I regningene under skal du hele tiden bruke bare hele tall og brøk.

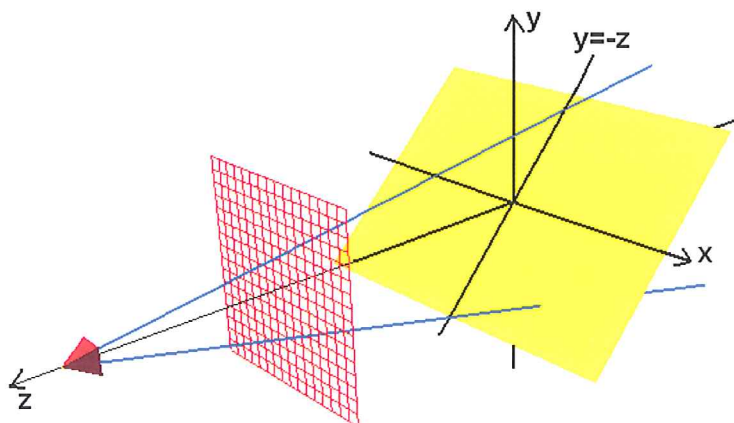
- Kall den blå delen av fjæra for G_2 . Skriv ned matrisene til de transformasjonene du trenger for å tegne G_2 gitt G_1 . Gi transformasjonene navn (som for eksempel R , S , T). Finn så G_2 ved å anvende disse symbolene (navnene) på G_1 . Er rekkefølgen av disse transformasjonene likegyldig? Begrunn svaret.
- Hva er koordinatene til toppunktet til G_1 ?
Bruk disse koordinatene sammen med transformasjonsmatrisene du fant i forrige punkt til å beregne det tilsvarende transformerte punktet i G_2 .
- Hele fjæra kan du angi ved symbolet F . Hvilke transformasjoner trenger du for å tegne den sammentrykte fjæra F_1 ?
Beregn den samlede transformasjonsmatrisen M slik at $F_1 = MF$.
Er rekkefølgen av transformasjoner likegyldig? Begrunn svaret.

En kraft F_y som virker fra fjæra på kula i y -retningen er gitt ved $F_y = -ky$. Fjærkonstanten er $k = 2$.

- (d) Bruk Newtons første lov $F_y = ma$ til å skrive ned differensiallikningene for kulas oppførsel. Her er a akselerasjonen til kula i y -retningen, og $m = \frac{1}{2}$ er massen til kula.
- (e) Diskretiser likningene du har funnet med Symplektisk Euler. Beskriv størrelsene som inngår. Bruk kulas senter som posisjon, og angi startverdiene som svarer til situasjonen \mathbf{F}_3 i den første tegningen.

Beregn verdier for posisjon og fart etter én oppdatering med de verdiene du har valgt.

2. Kameraet for en raytracer er plassert i $z = 5$. Skjermen har oppløsning på 16×16 piksler, og er plassert i $z = 3$. Størrelse til skjermen er 2×2 , og den går fra -1 til 1 i både x -retning og y -retning. Et plan som skal tegnes er plassert slik at x -aksen ligger i planet, og linjen $y = -z$ ligger i planet. To stråler fra kameraet er tegnet med blå farge. Se tegningen under.



Langs x -aksen går planet fra -2 til 2. Minste verdi for både y og z er -1, og største verdi for y og z er 1. Pikslene på skjermen angis med en parameter p_x i x -retningen og p_y i y -retningen. Både p_x og p_y har verdier i mengden $\{0, 1, 2, \dots, 15\}$. Minste verdier $(p_x, p_y) = (0, 0)$ er i nedre venstre hjørne.

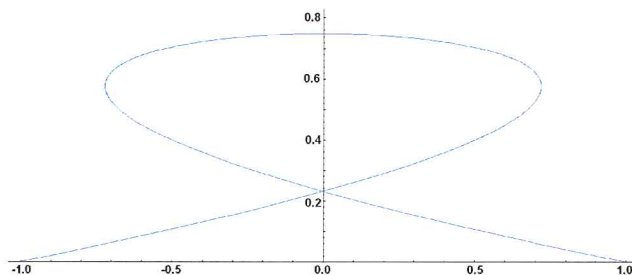
- (a) Vis at parameterframstillingen for en stråle $S(t)$ fra kameraet gjennom piksel nummer (p_x, p_y) kan bli

$$S(t) = \left(t \left(\frac{p_x}{8} - 1 \right), t \left(\frac{p_y}{8} - 1 \right), 5 - 2t \right).$$

Tegn skjermen og angi sammenhengen mellom pikselkoordinat og skjermkoordinat.

- (b) Den tegnede strålen som ikke treffer planet går fra kameraposisjonen og gjennom punktet $(1.0, 1.5, -1.0)$. Hvilken piksel går denne strålen gjennom ?
- (c) Strålen som treffer planet går gjennom piksel nummer $(p_x, p_y) = (11, 5)$. Hvor på planet treffer denne strålen ?

3. På tegningen under er gjengitt en kubisk bezier-spline.



- (a) Tegn spline-funksjonen sammen med kontrollpunktene slik du mener de må være. Kontrollpunktene skal nummereres og gis koordinater.
- (b) Bruk kontrollpunktene fra punkt (a) og beregn spline-funksjonen. Bruk $t \in \{0, 0.25, 0.5, 0.75, 1.0\}$ og beregn verdiene til funksjonen. Gjengi verdiene i en tabell. Tegn grafen.

4. En rotasjons-kvaternione q_θ er gitt ved

$$q_\theta = (0.8, \mathbf{a} \cdot 0.6) \quad \text{med rotasjonsakse} \quad \mathbf{a} = \left(\frac{1}{\sqrt{2}}, 0, \frac{1}{\sqrt{2}} \right)$$

- (a) Hvorfor kan q_θ benyttes til rotasjon ? Beregn rotasjonsvinkelen θ .
- (b) Gitt en vektor-kvaternione q_v ved

$$q_v = (0, \mathbf{v}) \quad \text{der vektoren } \mathbf{v} \text{ er gitt ved} \quad \mathbf{v} = (3, 1, 0).$$

Hvorfor representerer q_v en vektor (eller et punkt) ?

Skriv ned uttrykket som roterer \mathbf{v} en vinkel θ om aksen \mathbf{a} . Alle symboler skal erstattes med tall.