## Esercizi sulle curve parametriche polinomiali

## May 12, 2015

- 1. Scrivere l'equazione parametrica vettoriale della superficie bilineare per quattro punti (-2,5,3), (2,10,-2), (3,2,-3), (-3,8,3).
- 2. Scrivere l'equazione parametrica vettoriale della superficie bilineare con punti di controllo [[[0,0,0],[2,-4,2]],[[0,3,1],[4,0,0]]].
- 3. Scrivere l'equazione parametrica vettoriale della superficie bicubica di Hermite, con manici geometrici [[[0,0,0],[2,0,1],[3,1,1],[4,1,1]],[[1,3,-1],[3,2,0], [4,2,0], [4,2,0]],[[0,4,0],[2,4,1],[3,3,2],[5,3,2]], [[0,6,0],[2,5,1],[3,4,1],[4,4,0]]]
- 4. Scrivere l'equazione parametrica vettoriale della superficie bicubica di Bézier, con manici geometrici [ [[ 0,0,0],[0 ,3 ,4],[0,6,3],[0,10,0]], [[ 3,0,2],[2 ,2.5,5],[3,6,5],[4,8,2]], [[ 6,0,2],[8 ,3 , 5],[7,6,4.5],[6,10,2.5]], [[10,0,0],[11,3 ,4],[11,6,3],[10,9,0]]]
- 5. Scrivere l'equazione parametrica vettoriale della superficie di rotazione S definita da una curva profilo di Bézier con poligono di controllo [[0,0,0],[10,0,0],[2,0,8],[5,0,10]]
- 6. Scrivere l'equazione vettoriale generale delle superfici rigate, e descrivere sinteticamente i simboli usati.
- 7. Scrivere l'equazione vettoriale delle superfici coniche (generalizzate), e descrivere sinteticamente i simboli usati.
- 8. Scrivere l'equazione vettoriale delle superfici cilindriche (generalizzate), e descrivere sinteticamente i simboli usati.
- 9. Scrivere l'equazione parametrica vettoriale della superficie bilineare nel parametro u e lineare nel parametro v.
- $10.\,$ Scrivere l'equazione parametrica vettoriale della superficie rigata definita da due curve 3D

- 11. Scrivere la trasformazione  $window \rightarrow vieport$  tra una window con box  $W = [w_1, w_2, w_3, w_4]$  e viewport  $V = [v_1, v_2, v_3, v_4]$
- 12. Scrivere la trasformazione  $window \rightarrow vieport$  tra una window con box W = [3.0, 8.25, 23.0, 20.8] e viewport V = [0, 0, 1, 1]
- 13. Scrivere la trasformazione  $window \rightarrow vieport$  tra una window con box W = [0, 0, 3840, 2160] e viewport V = [0, 0, 1, 1]
- 14. Scrivere la trasformazione  $window \rightarrow vieport$  tra una window con box W = [0, 0, 1920, 1080] e viewport V = [0, 0, 1, 1]
- 15. Descrivere come si caratterizza una proiezione centrale
- 16. Descrivere come si caratterizza una proiezione parallela
- 17. Disegnare il modello proiettivo utilizzato per specificare i parametri della proiezione nelle assonometrie ortogonali
- 18. Disegnare il modello proiettivo utilizzato per specificare i parametri della proiezione nelle assonometrie cavaliere
- 19. Specificare il significato dei quattro parametri vettoriali del modello di vista PHIGS
- 20. Specificare il significato dei sei parametri scalari del modello di vista PHIGS