

GDV 2 – Theorie Übung 1



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT

Winter Semester 2018/19
Übungsgruppe F

Aufgabe 1 Quantisierung von Positionsdaten (4 Punkte)

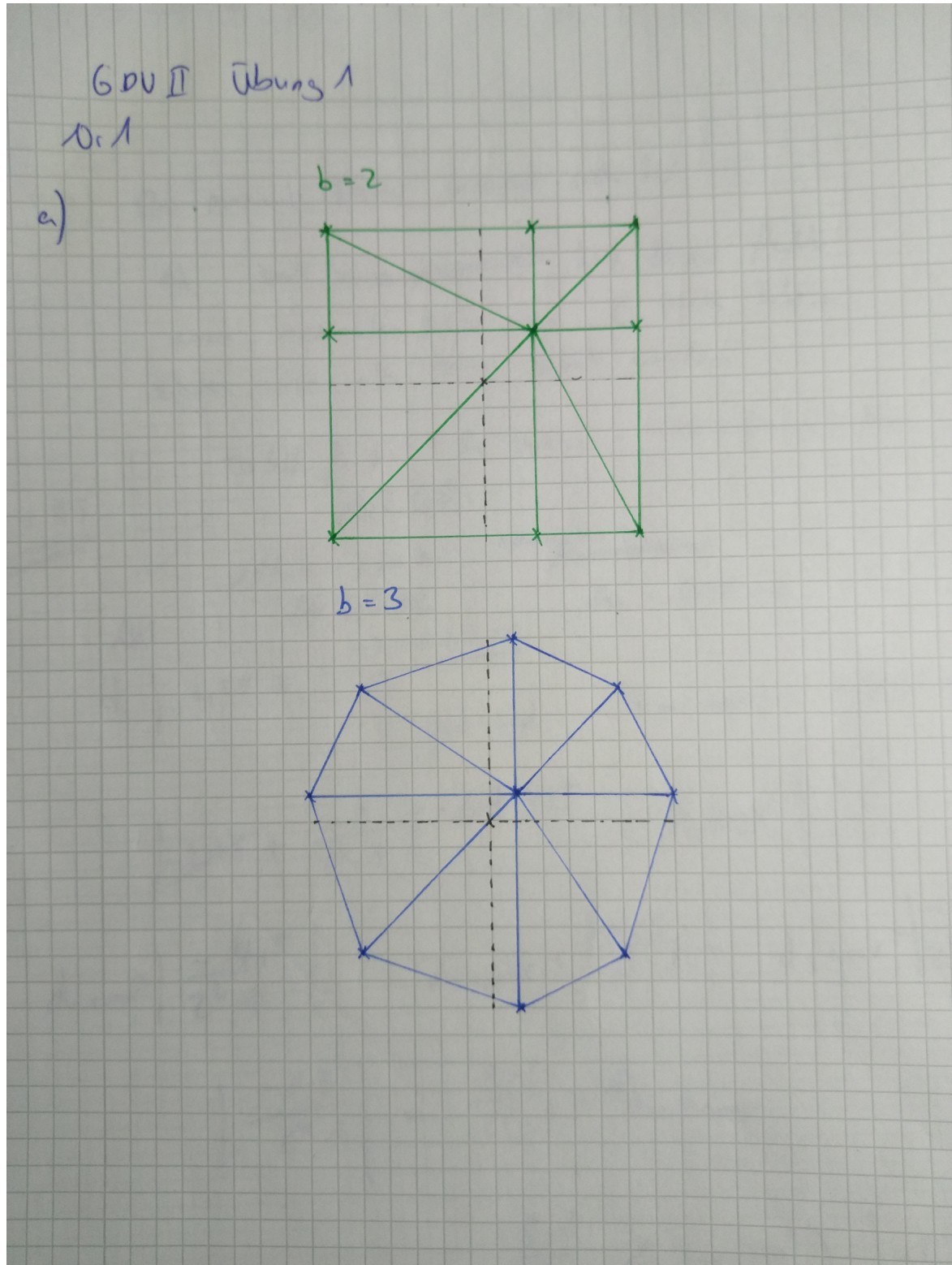
a) 2 Punkte

Quantisierung für $b=2$. Erster Pfeil Quantisierung und zweiter Pfeil Dekomprimierung.

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} &\rightarrow \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1/3 \\ 1 \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} -0.7 \\ -0.7 \end{pmatrix} &\rightarrow \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} 0.7 \\ 0.7 \end{pmatrix} &\rightarrow \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix} &\rightarrow \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} -1 \\ 1/3 \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} &\rightarrow \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 1/3 \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} -0.7 \\ 0.7 \end{pmatrix} &\rightarrow \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} 0.7 \\ -0.7 \end{pmatrix} &\rightarrow \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} &\rightarrow \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1/3 \\ 1/3 \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix} &\rightarrow \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1/3 \\ -1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Quantisierung für $b=3$.

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} &\rightarrow \begin{pmatrix} 4 \\ 7 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1/7 \\ 1 \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} -0.7 \\ -0.7 \end{pmatrix} &\rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} -5/7 \\ -5/7 \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} 0.7 \\ 0.7 \end{pmatrix} &\rightarrow \begin{pmatrix} 6 \\ 6 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 5/7 \\ 5/7 \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \end{pmatrix} &\rightarrow \begin{pmatrix} 0 \\ 4 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} -1 \\ 1/7 \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} &\rightarrow \begin{pmatrix} 7 \\ 4 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 1/7 \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} -0.7 \\ 0.7 \end{pmatrix} &\rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 6 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} -5/7 \\ 5/7 \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} 0.7 \\ -0.7 \end{pmatrix} &\rightarrow \begin{pmatrix} 6 \\ 1 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 5/7 \\ -5/7 \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} &\rightarrow \begin{pmatrix} 4 \\ 4 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1/7 \\ 1/7 \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix} &\rightarrow \begin{pmatrix} 4 \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} 1/7 \\ -1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$



b) 2 Punkte

Ein Punkt p mit einer $AABB(m, M)$ und Bildtiefe b auf den Punkt p^* . Daraus folgt das es ein $q \in [0.2^b - 1]$ gibt, sodass $dekomprimierung(q) = p_q = p^*$. Der maximale Fehler entsteht nun wenn ein Nachbarpunkt p_{q+1} dekomprimiert wird.

Der Abstand von p_q und p_{q+1} ist:

$$|p_{q+1} - p_q|_2 = \left| \frac{1}{2^b - 2^0} (M - m) \right|_2$$

p wird auf q abgebildet wird, folgt das p auf p^* abgebildet damit gilt für den maximalen Fehler:

$$Fehler_{kompression} = |p - p^*|_2 \leq \left| \frac{1}{2} \frac{1}{2^b - 2^0} (M - m) \right|_2$$

Der mittlere Fehler ist dann die Hälfte davon.

c) 1 Punkt

$$0.5 \leq \frac{1}{2} \frac{1}{2^b - 2^0} \cdot 5450$$

$$1 \leq \frac{1}{2^b - 2^0} \cdot 5450$$

$$\frac{1}{5450} \leq \frac{1}{2^b - 2^0}$$

$$5450 \geq 2^b - 1$$

$$5451 \geq 2^b$$

$$\log(5451) \geq \log(2) \cdot b$$

$$\approx 12,45 \geq b$$

Damit werden mindestens 13 Bit benötigt.

Aufgabe 2 Octahedron Normalen Kompression (5 Punkte)

a) 1

$$f : S^2 \rightarrow S^1$$

$$f(x) = \lambda * x$$

Berechnung von λ

$$\lambda(|x_1| + |x_2| + |x_3|) = \sqrt{x_1^2 + x_2^2 + x_3^2}$$

$$\lambda(|x_1| + |x_2| + |x_3|) = 1$$

$$\lambda = \frac{1}{|x_1| + |x_2| + |x_3|}$$

$$f(x) = \lambda * x = \frac{x}{|x_1| + |x_2| + |x_3|}$$

b) 2

$$n_3 = 1 - |n_1| - |n_2|$$

c) 1

$$S_+ : S_+^2 \rightarrow [-1, +1]^2$$

$$s_+(x) = \begin{pmatrix} \frac{x_1}{|x_1| + |x_2| + |x_3|} \\ \frac{x_2}{|x_1| + |x_2| + |x_3|} \end{pmatrix}$$

$$S_+^{-1} : [-1, +1]^2 \rightarrow S_+^2$$

$$S_+^{-1}(n) = \begin{pmatrix} \frac{n_1}{\sqrt{n_1^2 + n_2^2 + (1 - |n_1| - |n_2|)}} \\ \frac{n_2}{\sqrt{n_1^2 + n_2^2 + (1 - |n_1| - |n_2|)}} \\ \frac{1 - |n_1| - |n_2|}{\sqrt{n_1^2 + n_2^2 + (1 - |n_1| - |n_2|)}} \end{pmatrix}$$

Aufgabe 3 2

$$h(x) = \begin{cases} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} & \text{für } x_1 > 0 \wedge x_2 > 0 \\ \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -x_1 \\ -x_2 \end{pmatrix} & \text{für } x_1 < 0 \wedge x_2 > 0 \\ \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -x_1 \\ -x_2 \end{pmatrix} & \text{für } x_1 > 0 \wedge x_2 < 0 \\ \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} & \text{für } x_1 < 0 \wedge x_2 < 0 \end{cases}$$