Inatel

Engenharia de Computação - C209 - Computação Gráfica e Multimídia Prof. Me. Marcelo Vinícius Cysneiros Aragão

Lista de Exercícios 1 (aulas 01 – 08)

Questão 01 — Quais áreas, correlatas a computação gráfica, relacionam modelos matemáticos a imagens? Cite e explique brevemente cada um destes conceitos.

Questão 02 – Explique a(s) diferença(s) entre as representações vetorial e matricial de imagens.

Questão 03 — Calcule a memória total em MB e em MiB necessária para armazenar uma imagem sem compressão, de 1080p com razão de aspecto 4:3, amostrada com 24 bits por pixel.

Questão 04 – A imagem ao lado mostra a projeção de um ponto no Sistema de Coordenadas do Universo (SRU). Considerando a exibição em um monitor com resolução 800x600, calcule a coordenada do ponto P no Sistema de Referência do Dispositivo (SRD), ou seja, na tela.



Questão 05 – Considere um triângulo formado pelos pontos A(0,0), B(0, 5) e C(5,5).

- a) Efetue um escalonamento com fatores $S_x = S_y = 2$.
- b) O que deveria ser alterado em (b) para que acontecesse também uma reflexão em $x \in y$?

Questão 06 - Considere um retângulo formado pelos pontos A(4,1), B(10,1), C(10,6), D(4,6).

- a) Calcule o ponto médio do objeto. Lembre-se: $x_{médio} = \frac{1}{n} \sum_{i=0}^{n} x_i$ e $y_{médio} = \frac{1}{n} \sum_{i=0}^{n} y_i$.
- b) Considerando um ângulo de 30°, faca a rotação com referência no ponto médio.

Questão 07 – Considere um cubo formado pelos pontos A(1,1,1), B(4,1,1), C(4,4,1), D(1,4,1), E(1,1,4), F(4,1,4), G(4,4,4), H(1,4,4). Considerando o ângulo de 45°, faça a rotação em torno do eixo x (ou seja, no plano yz) com o ponto de referência na origem do plano cartesiano (ou seja, o ponto P₀(0,0,0)).

Questão 08 – Calcule a matriz de projeção perspectiva no eixo x (ou seja, no plano yz) de um ponto P(x,y,z) em relação a um centro de perspectiva $P_0(x_0,y_0,z_0)$. Em seguida, use esta matriz para calcular a nova posição do ponto A(8,4,10) considerando um centro de perspectiva em B(2,4,0) e com d=1. Lembre-se de normalizar as coordenadas resultantes.

Questão 09 — Qual a diferença entre o sistema de cores primárias aditivas (RGB) e subtrativas (CMY)? Qual a vantagem da adição da componente K ao sistema de cores CMY? Explique.

Questão 10 – Faça a conversão da cor RGB(0.44, 0.21, 0.30) para o padrão YIQ, tanto na faixa [0,1] quanto [0,255], considerando as seguintes matrizes de conversão:

$$\begin{bmatrix} Y \\ I \\ Q \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.30 & 0.59 & 0.11 \\ 0.60 & -0.28 & -0.32 \\ 0.21 & -0.52 & 0.31 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} R \\ G \\ B \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} R \\ G \\ B \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0.9563 & 0.6210 \\ 1 & -0.2721 & -0.6474 \\ 1 & -1.1070 & 1.7046 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} Y \\ I \\ Q \end{bmatrix}$$

Questão 11 – O que significa cada componente (ou seja, H, S e V) no sistema de cores HSV?

Questão 12 - De quais formas é possível representar curvas? Cite as principais.

Questão 13 - Qual(is) a(s) diferença(s) entre curvas do tipo Hermite, Bézier e B-Spline?

Questão 14 - Cite e explique brevemente as três técnicas para geração de superfícies.

Questão 15 — Qual a principal diferença na elaboração de quadros intermediários, quando comparadas as técnicas *pose-to-pose* e por quadro-chave (*keyframe*)?

Questão 16 — Cite e explique as principais técnicas e sistemas de captura de movimento, apontando as vantagens e desvantagens de cada uma.

Inatel

Engenharia de Computação - C209 - Computação Gráfica e Multimídia Prof. Me. Marcelo Vinícius Cysneiros Aragão

Lista de Exercícios 1 (aulas 01 – 08)

Referências para resolução

01) Aula 01 - Slide 8

02) Aula 02 - Slides 16-20

03) Aula 02 - Slides 24-26

04) Aula 03 - Slide 17

05) Aula 04 - Slides 7-8 e 19-21

06) Aula 04 - Slides 10-11

07) Aula 04 - Slide 12

08) Aula 05 - Slides 11-17

09) Aula 06 - Slides 8-11

10) Aula 06 - Slides 20-21

11) Aula 06 - Slides 25-27

12) Aula 07 - Slides 7-23

13) Aula 07 - Slides 15-23

14) Aula 07 - Slides 26-30

15) Aula 08 - Slides 11-13

16) Aula 08 - Slides 30-48