

计算机图形学试题 B(卷一)答案

(适用班级: 0520541、542、551)

2005/2006 学年第二学期期末试题

题号	一	二	三	四	五	六	七	总分
得分								
评卷人								

一)用 Bresenham 算法计算 (0, 0) 到 (5, 2) 的直线并将结果填写下表。

(15 分)

坐标 x	坐标 y	判别式 d
0	0	1
1	0	-3
2	1	3
3	1	-1
4	2	3
5	2	-1

二)如图 1 所示多边形, 若采用 ET 边表算法进行填充, 试写出该多边形的 ET 表和当扫描线 Y=3 时的有效边表 (AET 表)。(15 分)

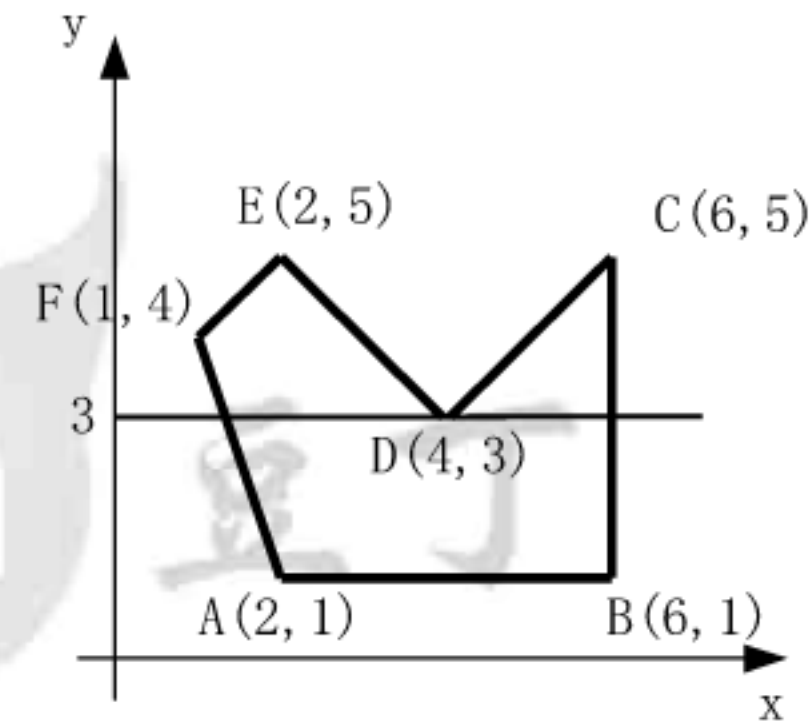


图 1

ET 表

1	→	2	4	-1/3	→	2	1	0	→
2									
3	→	4	5	-1	→	4	5	1	↗
4	→	1	5	-1	↗				
5									

AET 表



三)用梁友栋算法裁减如图 2 线段 AB, A、B 点的坐标分别为(3,3)、(-2,-1)

裁剪窗口为 $w_xl=0$, $w_xr=2$, $w_yb=0$, $w_yt=2$ 。(10 分)

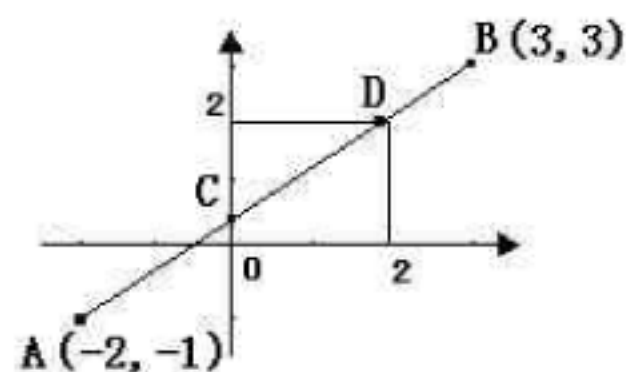


图 2

解：以 A (3, 3) 为起点, B(-2, -1)为终点

所以有 $x_1=3$, $y_1=3$, $x_2=-2$, $y_2=-1$, $w_xl=0$, $w_xr=2$, $w_yb=0$, $w_yt=2$

构造直线参数方程:

$$x=x_1+u(x_2-x_1) \quad (0 \leq u \leq 1)$$

$$y=y_1+u(y_2-y_1)$$

把 $x_1=3$, $y_1=3$, $x_2=-2$, $y_2=-1$ 代入得

$$x=3-5u$$

$$y=3-4u$$

计算各个 p 和 q 值有:

$$p_1=x_1-x_2=5 \quad q_1=x_1-w_xl=3$$

$$p_2=x_2-x_1=-5 \quad q_2=w_xr-x_1=-1$$

$$p_3=y_1-y_2=4 \quad q_3=y_1-w_yb=3$$

$$p_4=y_2-y_1=-4 \quad q_4=w_yt-y_1=-1$$

根据, $u_k=q_k/p_k$ 算出

$$p_k < 0 \text{ 时: } u_2=1/5 \quad u_4=1/4$$

$$p_k > 0 \text{ 时: } u_1=3/5 \quad u_3=3/4$$

$$u_{\max}=\max(0, u_2, u_4)=\max(0, 1/5, 1/4)=1/4 \quad (\text{取最大值})$$

$$u_{\min}=\min(u_1, u_3, 1)=\min(3/5, 3/4, 1)=3/5 \quad (\text{取最小值})$$

由于 $u_{\max} < u_{\min}$, 故此直线 AB 有一部分在裁减窗口内,

$p_k < 0$ 时, 将 $u_{\max}=1/4$ 代入直线参数方程

$$x=x_1+u(x_2-x_1)$$

$$x=3+1/4*(-5)=3-5/4=7/4$$

$$y=y_1+u(y_2-y_1)$$

$$y=3+1/4*(-4)=2$$

求出直线在窗口内部分的端点 C(7/4,2)

pk>0 时, 将 $u_{min}=3/5$ 代入直线参数方程

$$x=x_1+u(x_2-x_1)$$

$$x=3+3/5*(-5)=0$$

$$y=y_1+u(y_2-y_1)$$

$$y=3+3/5*(-4)=3/5$$

求出直线在窗口内部分的端点 D(0,3/5)。

所以, 直线在窗口内部分的端点为 C(7/4,2), D(0,3/5)。

四) 如图 3 所示三角形 ABC, 将其关于 A 点逆时针旋转 90°, 写出其变换矩阵。(10 分)

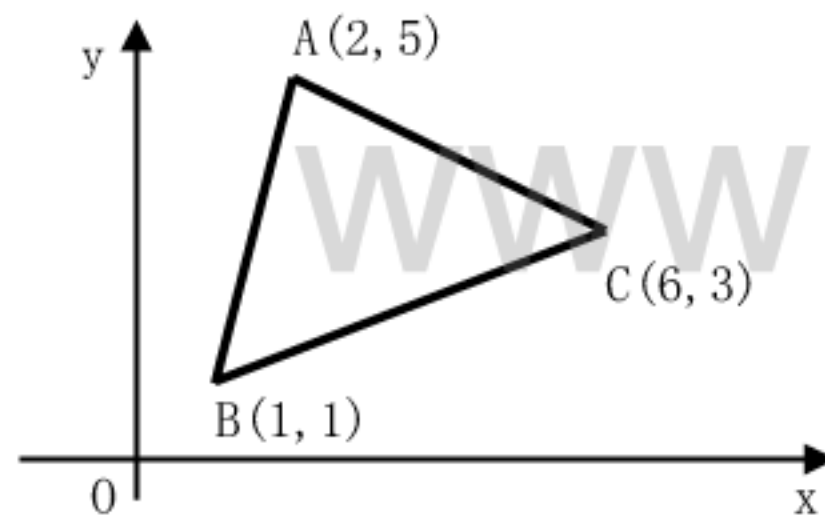


图 3

解: 1) 三角形绕 B 点(2,5)旋转 θ 的变换矩阵

$$T=T_t * T_R * T_t^{-1}$$

平移到 坐标原点	旋转角度 θ	反平移回 原来位置
1 0 0	$\cos\theta \sin\theta 0$	1 0 0
0 1 0	$-\sin\theta \cos\theta 0$	0 1 0
-2 -5 1	0 0 1	2 5 1

2) 三角形绕 B 点顺时针旋转 90 度的变换矩阵, $\theta=-90^\circ$

$$T=T_t * T_R * T_t^{-1}$$

平移到 坐标原点	旋转角度 θ	反平移回 原来位置
1 0 0	$\cos 90^\circ -\sin 90^\circ 0$	1 0 0
0 1 0	$\sin 90^\circ \cos 90^\circ 0$	0 1 0
-2 -5 1	0 0 1	2 5 1

变换过程: 三角形 ABC 的规范化齐次坐标(x,y,1) * 3 阶二维变换阵

$$P=P * T$$

得到三角形 ABC 变换后的规范化齐次坐标(x',y',1)

顶点	x	y	1
A	4.6	2	1
B	2	5	1
C	0	-1	1

可以写出顶点坐标: A'(4.6,2) B'(2,5) C'(0,-1)

五) 将图 4 中的空间四面体关于 E 点整体放大两倍, 写出变换矩阵以及变换后图形各点的规范化齐次坐标。(20 分)

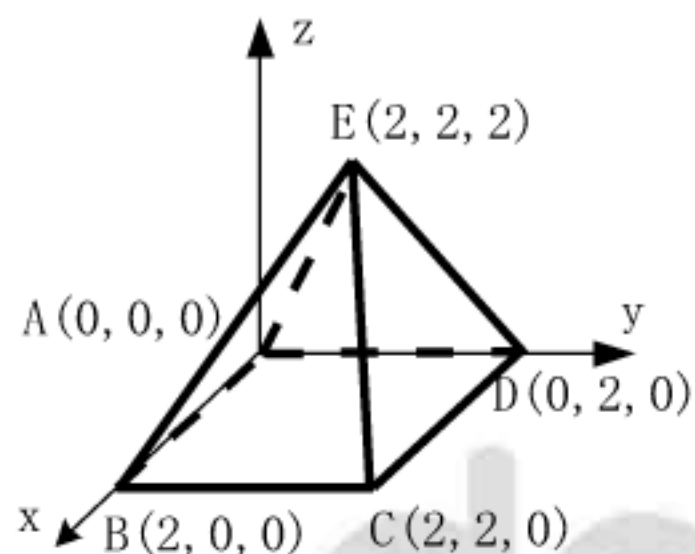


图 4

$$\begin{bmatrix} x' & y' & z' & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x & y & z & 1 \end{bmatrix} \cdot T_s = \begin{bmatrix} x & y & z & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \frac{1}{2} \end{bmatrix} =$$

$$\begin{bmatrix} 2x & 2y & 2z & 1 \end{bmatrix}$$

A(0,0,0) B(4,0,0) C(4,4,0) D(0,4,0) E(4,4,4)

六) 试作出图 4 中三维形体 ABCDE 的三视图 (平移矢量均为 1)。要求写清变换过程, 并画出生成的三视图。(10 分)

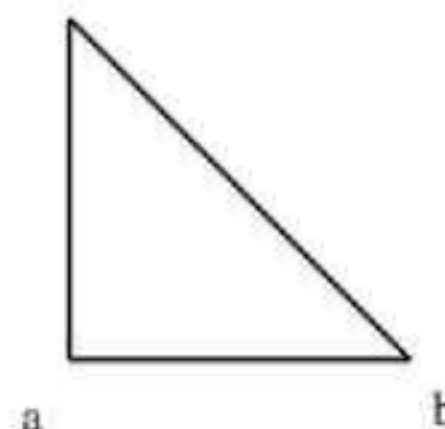
主视图:

将 xOz 面 (又称 V 面) 做垂直投影, 得到主视图。由投影变换前后三维形体上点到主视图上的点的关系, 投影变换矩阵应为:

$$T_V = T_{xOz} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

变换后点 A(0, 0, 0) B(2,0,0) C(2,0,0) D(0,0,0)
E(2,0,2)

e



2 俯视图

三维形体向 xOy 面 (又称 H 面) 作垂直投影得到俯视图, 其投影变换矩阵应为:

$$T_{xOy} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

为了使俯视图与主视图都画在一个平面内, 就要

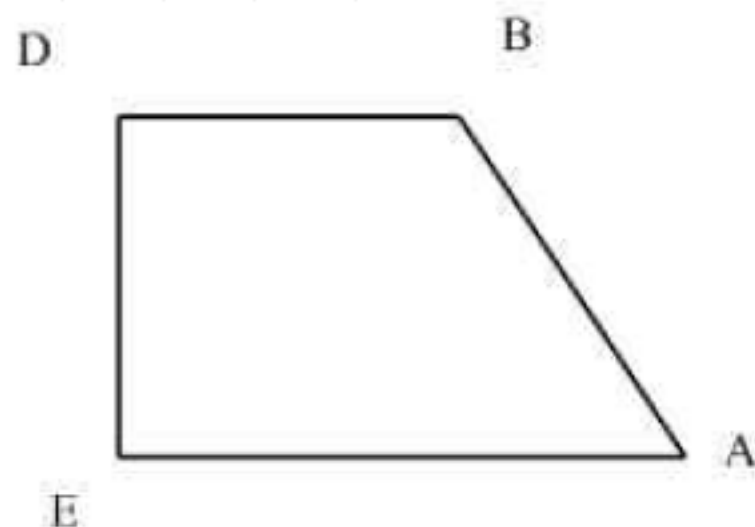
使 H 面绕 x 轴旋转负 90° 即应有一个旋转变换, 其变换矩阵为:

$$T_{Rx} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos(-90^\circ) & \sin(-90^\circ) & 0 \\ 0 & -\sin(-90^\circ) & \cos(-90^\circ) & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

为了使主视图和俯视图间有一定的间距，还要使 H 面沿 z 方向平移一段距离 $-z_0$ ，其变换矩阵为：

$$T_{xOy} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -z_0 & 1 \end{bmatrix}$$

于是，俯视图的投影变换矩阵为上面三个矩阵的乘积
变换后点 A(0,0,0) B(2,0,-1) C(2,0,-3)
D(0,0,-3) E(2,0,-3)



3 侧视图

获得侧视图是将三维形体往 yOz 面 (侧 W) 作垂直投影，所以侧视图的投影变换矩阵为：

$$T_{yOz} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

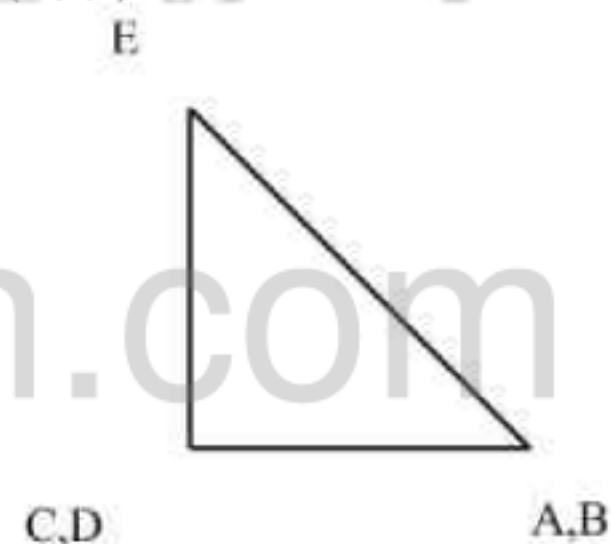
为使侧视图与主视图也在一个主平面内，就要使 W 面绕 z 轴正转 90° ，其旋转变换矩阵为：

$$T_{Rz} = \begin{bmatrix} \cos(90^\circ) & \sin(90^\circ) & 0 & 0 \\ -\sin(90^\circ) & \cos(90^\circ) & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

为了使主视图和侧视图有一定的间距，还要使 W 面沿 -x 方向平移一段 x_0 该平移矩阵为：

$$T_{tx} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ -x_0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

于是，侧视图的投影变换矩阵为上面三个变换矩阵的连乘积：
变换后的点: A(-1,0,0) B(-1,0,0) C(-3,0,0) D(-3,0,0)
E(-3,0,2)



七) 用编码裁剪算法裁剪线段 P1(0,2), P2(3,3), 裁剪窗口为 $wxl=1, wxr=4, wyb=1, wyt=4$, 要求写出: (20)

1) 窗口边界划分的 9 个区间的编码原则;

首先对直线段的端点进行编码, 即对直线段的任一端点 (x,y) , 根据其坐标所在的区域, 赋予一个四位的二进制码 $D_3D_2D_1D_0$

若 $x < wxl$, 则 $D_0=1$, 否则 $D_0=0$;

若 $x > wxr$, 则 $D_1=1$, 否则 $D_1=0$;

若 $y < wyb$, 则 $D_2=1$, 否则 $D_2=0$;

若 $y > wyt$, 则 $D_3=1$, 否则 $D_3=0$;

2) 线段端点的编码;

$code1=0001$

$code2=0000$

3) 裁剪的主要步骤:

(1) 输入直线的两端点坐标: $p1(x1,y1), p2(x2,y2)$, 以及窗口的四边界坐标:

wyt, wyb, wxl 和 wxr

(2) 对 $p1, p2$ 进行编码: 点 $p1$ 的编码为 $code1$, 点 $p2$ 的编码为 $code2$.

(3) 若 $code1|code2=0$, 对直线应减取之, 转(6); 否则, 若 $code1 \& code2 \neq 0$, 对直线段可简弃之, 转(7); 当上述两条均不满足时, 进行步骤(4).

(4) 确保 $p1$ 在窗口外部: 若 $p1$ 在窗口内, 则交换 $p1$ 和 $p2$ 的坐标值和编码。

(5) 按左, 右, 下, 上的顺序检查编码并要求出直线段与窗口边界的交点, 用该交点的坐标值替换 $p1$ 的坐标值。也即在交点, 假定为 S , S 处把线段

一分为二, 并去掉 $p1S$ 这一段(考虑 $p1$ 是窗口外的一点, 因此可以去掉 $p1S$) 转(2).

(6) 用直线扫描转换算法画出当前的 $p1p2$.

(7) 算法结束。

4) 裁剪的输出结果。

