

判断题：像素是图像的基本单元，光栅是像素的阵列

判断题：使用mipMap处理纹理通常会多出三分之一的内存开销

判断题：当齐次坐标被仿射矩阵作用时， w 不会改变；而如果被透视投影矩阵作用， w 会改变

判断题： n 次B样条曲线具有 n 阶参数连续性

请说出图形学的三个顶会和一个重要杂志

为什么三维模型多用三角网格表示？说出五点理由

Modelview矩阵包括哪两个矩阵

投影矩阵分为哪两种？

请画出光栅化渲染管线流程图

说出线段光栅化的两种算法，指出它们的区别

反走样问题的数学本质是什么？

说出反走样的三种常见算法

什么是画家算法，画家算法有什么缺点，其改进算法是什么

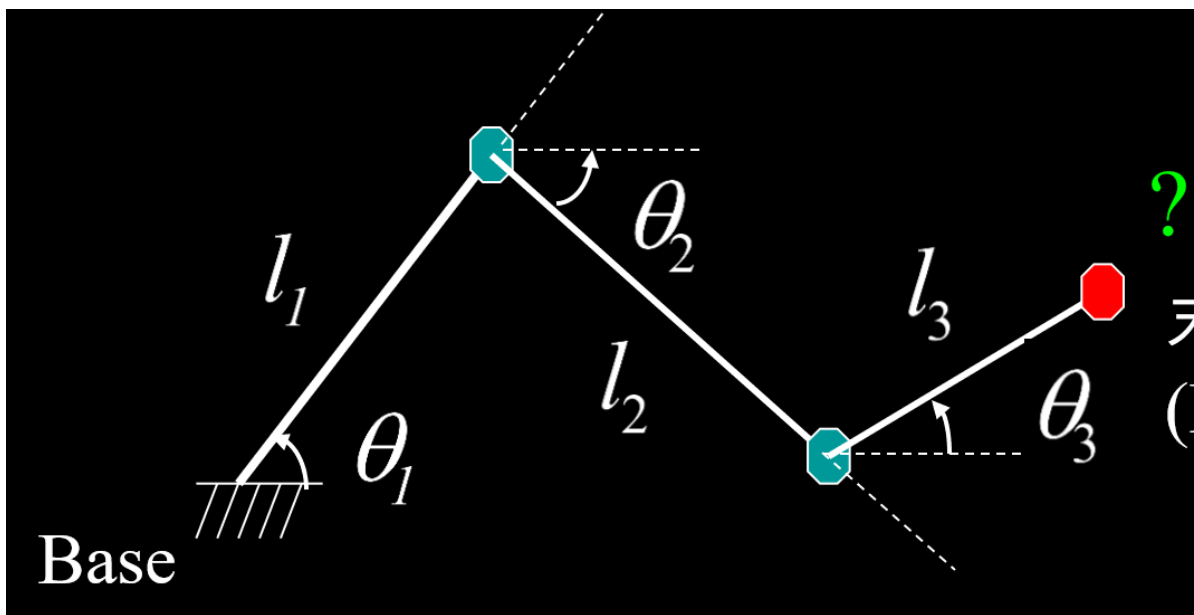
什么是early-Z

Gouraud shading和Phong shading有什么区别，Blinn-Phong shading和Phong又有什么区别

阴影图的算法思想是什么

基于图像的三维重建中的多视角重建分为哪几个步骤

正向运动学计算：给出下图红点直角坐标



详述光线与三角面片求交的标准求法:Möller Trumbore Algorithm

说出非均匀空间划分的三种算法，各自有什么特点

什么是BRDF，写出反射方程和渲染方程