Unidade 3

→ Seleção: Scanline

→ Transformações Geométricas

→ Câmera Sintética

→ Grafo Cena

Raiz

Mundo

Dados

Matrizes

1/10 • Pixel (2D) Voxel (3D)

2/10 s

3,8 cm

Vetorial

→ Paridade

Scanline

Triângulo

Convexas

Côncavas

E → P → S

$t = 1\,s \sim 1{,}000{,}000\,c$

$P = P_1 + (P_2 - P_1) \cdot t$

A

B

AB

$t = 0{,}5$

4 Paridade = ∅
i) Definir Scanline
ii) Colisão entre
{ Scanline
Segmento
AB
EF
FG
HI
Pto Colisão (X, y)
y clique
iii) Xcol. > Xclique
3 → Impar: dentro
Par: fora
ti = yi - y1 / y2 - y1 = yi - Ay / By - Ay
AB
A(x,y)
B(x,y)
Pc (x,y)
(x,40)
A
B
C
E
F
G
I
J
K
L