

NNome	
N.º Nome	
Epoca Normal	2019-01-21

Duração da prova: 45 minutos

Cotação de cada pergunta: assinalada com parêntesis rectos

Perguntas de escolha múltipla: cada resposta incorrecta desconta 1/3 do valor da pergunta

Parte Teórica 10%

- a. [3.3] O design de uma interface WIMP (Windows, Icons, Menus, Pointer)
 - i. Não deve contemplar o uso de teclas aceleradoras, pois o mesmo implica um esforço de memorização considerável por parte do utilizador
 - ii. Deve ser centrado no sistema e não no utilizador, pois o comportamento deste último é imprevisível
 - iii. Não deve basear-se em analogias com o mundo real, pois pode suscitar confusão na mente do utilizador
 - iv. Nenhuma das anteriores
- b. [3.3] As transformações perspectivas
 - i. Obrigam a que o centro de projecção esteja sempre posicionado na origem
 - ii. São incompatíveis com o uso de coordenadas homogéneas
 - iii. Preservam as combinações afins
 - iv. Nenhuma das anteriores
- c. [3.3] Dados dois pontos distintos $P \in Q$ e a combinação linear afim $R = (1 \alpha)P + \alpha Q$, qual o valor de α para o qual o ponto R fica duas vezes mais afastado de P do que de Q?



- i. $\alpha = -0.33$
- ii. $\alpha = 0.33$
- iii. $\alpha = 1 0.33$
- iv. Nenhuma das anteriores



- d. [3.3] Quais das seguintes técnicas de codificação de malhas poligonais permite desenhar eficientemente a malha sem que cada aresta seja desenhada duas vezes?
 - i. Explícita e apontadores para uma lista de vértices
 - ii. Apontadores para uma lista de vértices e apontadores para uma lista de arestas
 - iii. Apontadores para uma lista de arestas e Winged-Edge
 - iv. Nenhuma das anteriores
- e. [3.3] A componente difusa do modelo de iluminação de Phong
 - i. Só pode ser definida para as fontes de luz direccionais
 - ii. É característica de materiais tais como o metal brilhante
 - iii. Não depende da posição do observador
 - iv. Nenhuma das anteriores
- f. [3.3] Uma função de mapeamento de textura
 - Devolve, para cada ponto do espaço de textura, o ponto correspondente da superfície do objecto
 - ii. Corresponde à forma com que a textura é usada para "embrulhar" (wrap) o objecto
 - iii. Pode basear-se na descrição paramétrica da superfície do objecto ao qual a textura está a ser aplicada
 - iv. Todas as anteriores



Épo	ooca Normal	2019-01-21
N.º ₋	.ºNome	
Part	arte Teórico-Prática	20%
Perguntas de escolha múltipla: cada resposta incorrecta desconta 1/3 do valor da pergunta Nota: Em todas as perguntas, a menos que algo seja dito em contrário, assuma a posição da câmara por omissão a. [4.0] Pretende-se mapear a textura representada na Figura 1 num rectângulo, de modo a que este fique com o aspecto ilustrado na Figura 2. Indique as coordenadas (s, t) de textura correspondentes a cada um dos vértices do polígono. Figura 1 Figura 2 V2		
a.	este fique com o aspecto ilustrado na Figura 2. I	múltipla: cada resposta incorrecta desconta 1/3 do valor da pergunta guntas, a menos que algo seja dito em contrário, assuma a posição da câmara e mapear a textura representada na Figura 1 num rectângulo, de modo a que o aspecto ilustrado na Figura 2. Indique as coordenadas (s, t) de textura a cada um dos vértices do polígono. Figura 1 Figura 2 V2 V3 V2 V3 V4 V1 Tama esfera constituída por um material cinzento escuro (0.1, 0.1, 0.1) iluminada nte de luz verde clara (0.75, 1, 0.75). Quais as componentes primárias (R, G, B)
	Figura 1	Figura 2
	v0:,	
	v1:,	
	v2:,	
b.	por uma única fonte de luz verde clara (0.75, 1, 0.75) da cor resultante? Indique os cálculos realizados.	. Quais as componentes primárias (R, G, B)
	B =	





Époc	Normal	2019-01-21
N.º _	Nome	
c.	4.0] Determine as componentes da normal unitária do quadrilátero apresent ace visível do polígono é a face da frente, a qual faz um ângulo de 45° com o	-
	(0, 10, 0) (10, 10, -10) (10, 0, -10) (10, 0, -10) (10, 0, -10)	
	Figura 3	
No	nal:,,	
fre mo	Pretende-se simular uma câmara montada no guiador de uma bicicleta, e, e que roda com o guiador. A posição do guiador é dada por modelo elo.z, a direcção para a qual o guiador está orientado é dada por model imara em relação ao guiador é dada por ALTURA_CAMARA.	.x, modelo.y ϵ
	plete a informação seguinte de modo a obter a câmara pretendida, consid cal o eixo dos Z (positivo para cima).	erando como eixo
Eye		
Cei	er:,,	
Up		

e. **[5.0]** Considere o objecto ilustrado na Figura 4 e a existência da função caixa() que desenha um cubo com 1 unidade de lado, alinhado com os eixos e centrado na origem.

Considere que:

d.

- As dimensões dos elementos são: elemento A (L_A , A_A e P_A); elementos B e C (L_{BC} , A_{BC} e P_{BC});
- A deslocação do elemento A ao longo do eixo dos X é dada por D_A;
- O valor absoluto do ângulo de rotação em relação à horizontal dos elementos B e C é dada por R_{BC} (atenção que para B e C os valores são simétricos);
- O elemento A desloca-se linearmente sobre o plano XZ;
- Os elementos B e C rodam em torno das arestas do elemento A, com ângulos simétricos em relação à horizontal;
- A origem do sistema de eixos está localizada no centro do elemento A.





Normal 2019		
$T(t_x)$	$t_{y}, t_{z})$ $R(r_{x}, r_{y}, r_{z})$ ou $R(r_{x}, e_{x}, e_{y}, e_{z})$ caixa()	$S(s_x, s_y, s_z)$
	Figura 5	J
as dimensões dos	o os parâmetros das diversos elementos.	
	o objecto, incluindo as dimensões dos	$R(r, e_x, e_y, e_z)$