**1.** Różnice między rzutowaniem perspektywicznym i ortograficznym: Image Plane (rozmiar albo kąt inny) |View volume (W perspektywicznym to ucięty stożek a w ortograficznym to prostopadłościan) | Położenie kamery (to gościu napisał, nie jestem pewien) **2.** podana była macierz MVP i trzeba było napisać jakie transformacje wykonuje: translacja| skalowanie| przenosi bryłę ortogonalną na ekran o określonych wymiarach. **3.** podano dwa wektory, jak wyznaczyć prostopadły do nich? - iloczyn wektorowy. **4.** parametry niezbędne do definicji kamery - (górna, dolna bliska, daleka, lewa, prawa) płaszczyzna czyli inaczej bryła widzenia| - image/view plane. **5.** łatwe pytanko o zbufor| Z-Bufor jest używany do tworzenia głębokości. Są potrzebne dwie tablice. Jedna to bufor głębokości (kazdy piksel ma chyba priorytet). Druga to bufor klatek (trzyma indeksy wielokątów, zeby pozniej odnalezc kolor).

**1.** Różnice między rzutowaniem perspektywicznym i ortograficznym: Image Plane (rozmiar albo kąt inny) |View volume (W perspektywicznym to ucięty stożek a w ortograficznym to prostopadłościan) | Położenie kamery (to gościu napisał, nie jestem pewien) **2.** podana była macierz MVP i trzeba było napisać jakie transformacje wykonuje: translacja| skalowanie| przenosi bryłę ortogonalną na ekran o określonych wymiarach. **3.** podano dwa wektory, jak wyznaczyć prostopadły do nich? - iloczyn wektorowy. **4.** parametry niezbędne do definicji kamery - (górna, dolna bliska, daleka, lewa, prawa) płaszczyzna czyli inaczej bryła widzenia| - image/view plane. **5.** łatwe pytanko o zbufor| Z-Bufor jest używany do tworzenia głębokości. Są potrzebne dwie tablice. Jedna to bufor głębokości (kazdy piksel ma chyba priorytet). Druga to bufor klatek (trzyma indeksy wielokątów, zeby pozniej odnalezc kolor).

**1.** Różnice między rzutowaniem perspektywicznym i ortograficznym: Image Plane (rozmiar albo kąt inny) |View volume (W perspektywicznym to ucięty stożek a w ortograficznym to prostopadłościan) | Położenie kamery (to gościu napisał, nie jestem pewien) **2.** podana była macierz MVP i trzeba było napisać jakie transformacje wykonuje: translacja| skalowanie| przenosi bryłę ortogonalną na ekran o określonych wymiarach. **3.** podano dwa wektory, jak wyznaczyć prostopadły do nich? - iloczyn wektorowy. **4.** parametry niezbędne do definicji kamery - (górna, dolna bliska, daleka, lewa, prawa) płaszczyzna czyli inaczej bryła widzenia| - image/view plane. **5.** łatwe pytanko o zbufor| Z-Bufor jest używany do tworzenia głębokości. Są potrzebne dwie tablice. Jedna to bufor głębokości (kazdy piksel ma chyba priorytet). Druga to bufor klatek (trzyma indeksy wielokątów, zeby pozniej odnalezc kolor).

**1.** Różnice między rzutowaniem perspektywicznym i ortograficznym: Image Plane (rozmiar albo kąt inny) |View volume (W perspektywicznym to ucięty stożek a w ortograficznym to prostopadłościan) | Położenie kamery (to gościu napisał, nie jestem pewien) **2.** podana była macierz MVP i trzeba było napisać jakie transformacje wykonuje: translacja| skalowanie| przenosi bryłę ortogonalną na ekran o określonych wymiarach. **3.** podano dwa wektory, jak wyznaczyć prostopadły do nich? - iloczyn wektorowy. **4.** parametry niezbędne do definicji kamery - (górna, dolna bliska, daleka, lewa, prawa) płaszczyzna czyli inaczej bryła widzenia| - image/view plane. **5.** łatwe pytanko o zbufor| Z-Bufor jest używany do tworzenia głębokości. Są potrzebne dwie tablice. Jedna to bufor głębokości (kazdy piksel ma chyba priorytet). Druga to bufor klatek (trzyma indeksy wielokątów, zeby pozniej odnalezc kolor).

**1.** Różnice między rzutowaniem perspektywicznym i ortograficznym: Image Plane (rozmiar albo kąt inny) |View volume (W perspektywicznym to ucięty stożek a w ortograficznym to prostopadłościan) | Położenie kamery (to gościu napisał, nie jestem pewien) **2.** podana była macierz MVP i trzeba było napisać jakie transformacje wykonuje: translacja| skalowanie| przenosi bryłę ortogonalną na ekran o określonych wymiarach. **3.** podano dwa wektory, jak wyznaczyć prostopadły do nich? - iloczyn wektorowy. **4.** parametry niezbędne do definicji kamery - (górna, dolna bliska, daleka, lewa, prawa) płaszczyzna czyli inaczej bryła widzenia| - image/view plane. **5.** łatwe pytanko o zbufor| Z-Bufor jest używany do tworzenia głębokości. Są potrzebne dwie tablice. Jedna to bufor głębokości (kazdy piksel ma chyba priorytet). Druga to bufor klatek (trzyma indeksy wielokątów, zeby pozniej odnalezc kolor).

**1.** Różnice między rzutowaniem perspektywicznym i ortograficznym: Image Plane (rozmiar albo kąt inny) |View volume (W perspektywicznym to ucięty stożek a w ortograficznym to prostopadłościan) | Położenie kamery (to gościu napisał, nie jestem pewien) **2.** podana była macierz MVP i trzeba było napisać jakie transformacje wykonuje: translacja| skalowanie| przenosi bryłę ortogonalną na ekran o określonych wymiarach. **3.** podano dwa wektory, jak wyznaczyć prostopadły do nich? - iloczyn wektorowy. **4.** parametry niezbędne do definicji kamery - (górna, dolna bliska, daleka, lewa, prawa) płaszczyzna czyli inaczej bryła widzenia| - image/view plane. **5.** łatwe pytanko o zbufor| Z-Bufor jest używany do tworzenia głębokości. Są potrzebne dwie tablice. Jedna to bufor głębokości (kazdy piksel ma chyba priorytet). Druga to bufor klatek (trzyma indeksy wielokątów, zeby pozniej odnalezc kolor).