

Q: natureza dos dados numa imagem

R: imagens vetoriais tem vantagem significativa como manter qualidade

Q: estratégia geral criação imagem

R: ray tracing gera resultados mais realistas

Q: etapas síntese de imagens

R: vértices > transformação geométrica > recorte > projeção > determinação super > pixel

Q: tabela associativa

R: eixo 3d > um ponto 3d e vetor 3d, sistemas coords 2d > dois vetores e um ponto

Q: classificação matrizes

R: cisalhamento escala translação e rotação

Q: sobre rotação

R: rotação em Y, Z e X

Q: coordenadas homogêneas

R: $(1, 2, 4, 5) = (0.25, 0.5, 0.75)$ e $(4, 3, 2, 1) = (4, 3, 2)$

Q: soldado que se move

R: raiz > trans usuário > rot usuário > rot instância > escala instância > soldado

Q: questão do violão

R: trans $(-55, -147)$, escala $(104/146, 104/146)$, rotação de $-\theta$ na origem, trans $(79, 188)$ nesta ordem

Q: projeção paralela elementos

R: 3) sistema coords 2d, 2 vetores e um ponto sistemas coordenadas mundo

4) sistema coords 2d, 2 eixos e um ponto, sistema do mundo

Q: trans proj perspectiva genérica em perspectiva especial

R: 1) trans leva centro para origem do scm

2) sequência rotações leva o plano para o plano scm

3) cisalhamento que leva origem do plano de proj sobre eixo Z

Q: Cohen-Sutherland, não está de acordo

R: o seguimento 1 será descartado nos testes iniciais, antes que sejam calculadas coordenadas de interseção

Q: testes para indicar “ser paralelo” e “estar de fora” respectivamente

R: denominador igual a zero, numerador menor que zero¹

Q: recorte paramétrico, indique relação algébrica, gráfico

R: $N1 (P(t) - Pli) > 0$ $N1 (P(t) - Pli) = 0$ $N1 (P(t) - Pli) < 0$

Q: transformação instancia que não requer escala, marque a alternativa com a sequência

R: A rotação deve ser feita antes da translação pois facilita a determinação da translação a partir da posição desejada e da rotação por meio de rotações aplicadas ao estado inicial do objeto