3. Preverjanje znanja - Računalniška grafika (20.1.2011)

 $\check{\mathbf{C}}\mathbf{as}$ za opravljanje preverjanja: 25 min

Skupno je možnih 13 točk.

4. Naloga (2 točki)

5. Naloga (2 točki)

Naštej 3 načine lepljenja tekstur na objekte:

Naštej vsaj 3 izmed 12 temeljev klasične animacije:

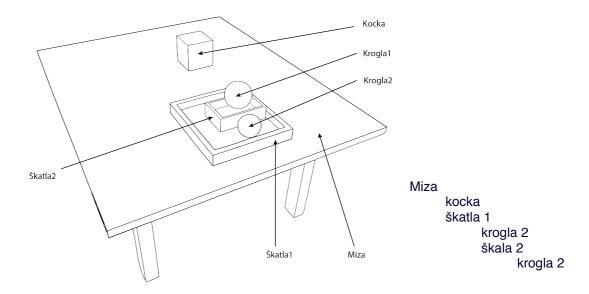
1. Naloga (1 točka) Za odpravljanje popačenosti tekstur, ki nastane pri perspektivni projekciji se uporablja: a) linearna interpolacija b) kubična interpolacija c) trilinearna interpolacija d) hiperbolična interpolacija 2. Naloga (1 točka) Kakšna je razlika med kinematiko z delovanjem naprej in inverzno kinematiko: KINEMATIKA Z DELOVANJEM NAPREJ:animator eksplicitno določi gibanje vseh sklepov strukture. INVERZNA KINEMATIKA:v primeru inverzne kinematike podamo samo položaj končnega izvršitelja X. Nato poiščemo položaj usmerjenost vseh sklepov v strukturi, ki vodijo do končnega izvršitelja. 3. Naloga (1 točka) Problem penaravnih (čudnih) rotaciji pri animaciji rotacije objektov v prostoru, imenujemo:	
a) linearna interpolacija b) kubična interpolacija c) trilinearna interpolacija d) hiperbolična interpolacija 2. Naloga (1 točka) Kakšna je razlika med kinematiko z delovanjem naprej in inverzno kinematiko: KINEMATIKA Z DELOVANJEM NAPREJ:animator eksplicitno določi gibanje vseh sklepov strukture. INVERZNA KINEMATIKA:v primeru inverzne kinematike podamo samo položaj končnega izvršitelja X. Nato poiščemo položaj usmerjenost vseh sklepov v strukturi, ki vodijo do končnega izvršitelja. 3. Naloga (1 točka)	1. Naloga (1 točka)
b) kubična interpolacija c) trilinearna interpolacija d) hiperbolična interpolacija 2. Naloga (1 točka) Kakšna je razlika med kinematiko z delovanjem naprej in inverzno kinematiko: KINEMATIKA Z DELOVANJEM NAPREJ:animator eksplicitno določi gibanje vseh sklepov strukture. INVERZNA KINEMATIKA:v primeru inverzne kinematike podamo samo položaj končnega izvršitelja X. Nato poiščemo položaj usmerjenost vseh sklepov v strukturi, ki vodijo do končnega izvršitelja. 3. Naloga (1 točka)	Za odpravljanje popačenosti tekstur, ki nastane pri perspektivni projekciji se uporablja:
c) trilinearna interpolacija d) hiperbolična interpolacija 2. Naloga (1 točka) Kakšna je razlika med kinematiko z delovanjem naprej in inverzno kinematiko: KINEMATIKA Z DELOVANJEM NAPREJ:animator eksplicitno določi gibanje vseh sklepov strukture. INVERZNA KINEMATIKA:v primeru inverzne kinematike podamo samo položaj končnega izvršitelja X. Nato poiščemo položaj usmerjenost vseh sklepov v strukturi, ki vodijo do končnega izvršitelja. 3. Naloga (1 točka)	a) linearna interpolacija
d) hiperbolična interpolacija 2. Naloga (1 točka) Kakšna je razlika med kinematiko z delovanjem naprej in inverzno kinematiko: KINEMATIKA Z DELOVANJEM NAPREJ:animator eksplicitno določi gibanje vseh sklepov strukture. INVERZNA KINEMATIKA:v primeru inverzne kinematike podamo samo položaj končnega izvršitelja X. Nato poiščemo položaj usmerjenost vseh sklepov v strukturi, ki vodijo do končnega izvršitelja. 3. Naloga (1 točka)	b) kubična interpolacija
2. Naloga (1 točka) Kakšna je razlika med kinematiko z delovanjem naprej in inverzno kinematiko: KINEMATIKA Z DELOVANJEM NAPREJ:animator eksplicitno določi gibanje vseh sklepov strukture. INVERZNA KINEMATIKA:v primeru inverzne kinematike podamo samo položaj končnega izvršitelja X. Nato poiščemo položaj usmerjenost vseh sklepov v strukturi, ki vodijo do končnega izvršitelja. 3. Naloga (1 točka)	c) trilinearna interpolacija
Kakšna je razlika med kinematiko z delovanjem naprej in inverzno kinematiko: KINEMATIKA Z DELOVANJEM NAPREJ:animator eksplicitno določi gibanje vseh sklepov strukture. INVERZNA KINEMATIKA:v primeru inverzne kinematike podamo samo položaj končnega izvršitelja X. Nato poiščemo položaj usmerjenost vseh sklepov v strukturi, ki vodijo do končnega izvršitelja. 3. Naloga (1 točka)	d) hiperbolična interpolacija
KINEMATIKA Z <u>DELOVANJEM NAPREJ:animator eksplicitno določi gibanje vseh sklepov strukture.</u> INVERZNA KINEMATIKA:v primeru inverzne kinematike podamo samo položaj končnega izvršitelja X. Nato poiščemo položaj usmerjenost vseh sklepov v strukturi, ki vodijo do končnega izvršitelja. 3. Naloga (1 točka)	2. Naloga (1 točka)
INVERZNA KINEMATIKA:v primeru inverzne kinematike podamo samo položaj končnega izvršitelja X. Nato poiščemo položaj usmerjenost vseh sklepov v strukturi, ki vodijo do končnega izvršitelja. 3. Naloga (1 točka)	Kakšna je razlika med kinematiko z delovanjem naprej in inverzno kinematiko:
	INEMATIKA:v primeru inverzne kinematike podamo samo položaj končnega izvršitelja X. Nato poiščemo položaj in
Problem nenaravnih (čudnih) rotacij pri animaciji rotacije objektov v prostoru, imenujemo:	3. Naloga (1 točka)
1 roblem hendravim (eddini) robacij pri ammaciji robacije objektov v probloru, imenajemo.	Problem nenaravnih (čudnih) rotacij pri animaciji rotacije objektov v prostoru, imenujemo:
Kardanska zapora ali gimbal lock	Kardanska zapora ali gimbal lock

kožno, prostorsko, ravninsko, sferično

sekundarne akcije, pretiravanje, akcija od poze do poze

6. Naloga (3 točke)

Glede na interakcijo človeka s prostorom sestavi ustrezen scenski graf objektov na podani sliki:



7. Naloga (3 točke)

Glede na naravo gibanja sestavi ustrezen scenski graf za animacijo objektov na podani sliki.

