

Naam: Eamon Van Doorn Adres: Postcode en Woonplaats:	Studentnummer: 148044 Studierichting: Jaar van eerste inschrijving:	Bladnr.: 1/3 Tentamen: Datum: Naam docent:
---	---	---

2.5 pt

a) De midpointmethode loopt over een vaste
 aantal in stappen van 1, en kiest steeds
 of relatief van aan de vorige stap de waarde
 van de andere zijde opdraait met worden.
 Dit impliceert ook dat bij een eenvoudige
 implementatie de basis van de
 een stap kan flug. \rightarrow wij de waarde
 of de \rightarrow we doen ofwel $\frac{dy}{dx} = \frac{1}{2R}$ max min
 1 kan worden. $\frac{dy}{dx} > 1$, met
 het gespiegeld worden $\frac{dy}{dx}$, met een
 loop in y en bestemming over x. (Niet zo in $\frac{dy}{dx} = -1$)

Maar:

$$4Ry = x^2$$

$$\Rightarrow \frac{dy}{dx} = \frac{1}{2R} x$$

$$\Rightarrow \max\left(\frac{dy}{dx}\right) = \frac{1}{2R} \max(x)$$

$$\max(x) = \frac{1}{2R}$$

$$\Rightarrow \max\left(\frac{dy}{dx}\right) = 1$$

Met zo valt ook om te zien dat $-1 \leq \frac{dy}{dx}$

$$\text{of } -1 \leq \frac{dy}{dx} \leq 1$$

In dit voorbeeld wordt alleen over x geïtaliëerd. 9

6

in een punt (x_k, y_k) of de maximum
 van de parabool met dus worden
 restit of \rightarrow ~~want~~ ~~geen~~ ~~of~~ punt
 $(x_k - 1, y_k - 1)$ want of $(x_k + 1, y_k)$
 (x_{k+1}, y_{k+1})

x_k of door $x_k + 1$. Het midpunt nemende, is duidelijk dat als de lijn erboven verloopt, $x_k + 1$ goed is en x_k anders. De parabool interpreterende als nullijn van $F(x, y)$ in de x -richting, kun je zien dat als $F(x_k, y_k)$ positief is, de parabool onder y_k verloopt, en als $F < 0$, anders om.

Verblijft nog F te berekenen.

v Het eerste beslispunt is $(1, \frac{1}{2})$, waar $F = 2R - 1$.
 Het volgende punt is telkens $(x+1, y+1)$ of $(x+1, y)$

Je moet het midpunt
 nemen

$$F(x+1, y) = 4Ry - (x^2 + 2x + 1) = F(x, y) - 2x - 1$$

$$F(x+1, y+1) = 4R(y+1) - (x^2 + 2x + 1) = F(x, y) + 4R - 2x - 1$$

$$\Delta F_x = -2x - 1 \quad \text{als } y \text{ niet opgehoogd wordt}$$

$$\Delta F_y = 4R - 2x - 1 \quad \text{als } y \text{ wel opgehoogd wordt}$$

helix $\Delta F > 0$ neg. een verandering aan x , ook deze valt mee te werken:

$$\Delta \Delta F = -2$$

Al deze berekeningen zijn gewoon geheel te automatiseren!

6

Dus in pseudocode (erg C-rechtig)

$$\text{int } x=0, y=0, F=2 \times R - 1, dF0=1, dF1=4R-1$$

putpixel(x, y)

while (x < 2 * R) {

if (F > 0) {

F += dF0;

if else {

F += dF1; y += 1;

}

x += 1; dF0 += 2; dF1 += 2;

putpixel(x, y); putpixel(-x, y);

}

8

Naam: Eamon Verbeek
Adres:
Postcode en
Woonplaats:

Studentnummer: 1148044
Studierichting:
Jaar van eerste inschrijving:

Bladnr.: 2/3
Tentamen:
Datum:
Naam docent:

Let ook dat gebruik gemaakt is van de ~~symmetrie~~ symmetrie rond de y -as om zowel op $-x$ als x te rekenen. 9

1b) Het algoritme is is rekent telkens nieuwe paren $(-x, y)$ en (x, y) punten op. Interbasen moet worden opgevuld. Dit elke ~~rij~~ ~~de~~ ~~is~~ ~~aan~~ ~~de~~ ~~kan~~ ~~doen~~ is een basis, immers veranderd, meestal niet. We gaan dus alleen rekenen als y gemiddeldsteert wordt. 9

Voeg gewoon toe dus meteen nu $i++$ en nog voor de sluit waer lade:

`for(i=-x; i<=x; i++) putpixel(i, y);` nu worden de eindpunten nog x getekend
 i moet in x worden als i gedeclareerd worden.

In dit ~~alg~~ algoritme is geen pixel twee keer getekent.

2) a) Voor elke pixel in ons beeld, ~~er~~ schiet er een ray doorheen.

Voor elke ray, bereken de dicht-bij zijnde snijpunt met de scene. De licht waarde van de ray is de emissie van dit object in de scene, plus de som van alle zichtbare lichtbronnen in diffuse belichting ~~pp~~ (dwaaz ook spec. maar afhankelijk van je belichtings model), plus de licht termen van alle subrays. De hele optelling is gewogen afhankelijk van je belichtings model, wat te maken heeft met het materiaal van het geraakte object. Er kunnen ook termen in zitten voor allemaal andere uitbreidingen; bijv zou je een distance attenuation kunnen doen van alle rays om fog te simuleren. Subrays kunnen weer voor vandoes zijn zoals reflectie en

foreach pixel:

calc: ray through eye and pixel, find closest intersection
pixel = ray.shoot();

f

ray.shoot(): don't process if recursed "too far"

color = weighted color model average of:

- surface emission
- diffuse reflection (foreach light source)
- ambient lighting
- sub-ray colors for: (so calc. sub-ray directions) + intersections
 - reflection (possibly multiple)
 - diffraction

return color; (maybe attenuated by distance/atmospheric term)

de recursie is
niet evident in
deze pseudocode

Er is veel flexibiliteit voor uitbreiding in dit recursief model. Je zou bijvoorbeeld van elke subray voor je om zelf evaluerd, zijn coëfficiënt uitrekenen en op basis daarvan en niet recursie diepte beslissen wel of niet verder te rekenen.

b) ~~Ab~~ Arbitraire algebraïsche oppervlakken kunnen niet zondermeer in een gesloten expressie (dus zonder trial and error zoektocht) worden opgelost. Dit is wel mogelijk als de graad laag is. Substitutie u van y en z bijv. levert dan een oplossing op tot set. Omdat lijnen (intersektie) lineair zijn, is substitutie altijd mogelijk en blijft de graad van het resulterende ook gelijk. ?

5

Normalen zijn berekenbaar door partiele differentiatie. Er zijn formules om lage graads polynomen op te lossen, deze zijn gewoon opzoekbaar.

Als je bijv. de part. diff met resp. tot x en tot y uitrekent, krijg je twee vectoren die allebei parallel aan de oppervlakte zijn maar onderling orthogonaal. Met een kruisproduct kan je dan de normaal vinden. Het is niet de bedoeling om in de code part. diff. enzo uit te rekenen, dit kun je van tevoren zodat al deze stappen gewoon reduceren tot het berekenen van een polynoom.

$$\vec{n} = \begin{pmatrix} \frac{\partial F}{\partial x} \\ \frac{\partial F}{\partial y} \\ \frac{\partial F}{\partial z} \end{pmatrix}$$

c) ~~3~~

Bounding boxes: bereken alleen die snijpunten die ~~over~~ überhaupt in de buurt komen van je object, en depth-sorting: als je object volledig achter een ~~and~~ ander object zit, heb je het snijpunt ook niet uit te rekenen - terwijl normaliter je alle snijpunten vindt en dan de meest dichtbijzijnde kiest. *Werk met 4 transp. objecten*

3

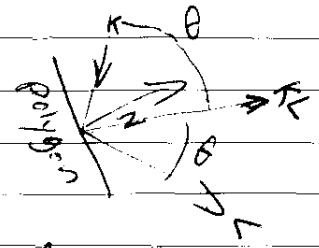
d)

Radiosity: Deze methode spijlt de scene op oppervlaktes in regio's, en berekent hoe goed elke oppervlak elke andere kan "zien". Met deze informatie en een vrij simpel belichtings model met ~~het~~ absorptie en emissie en een "zien"-gebaseerde diffuse reflectie, kun je een heleboel ~~parallel~~ simultane verslijkingen maken. Deze worden meestal gewoon iteratief opgelost, en je hebt per oppervlak een diffuse licht waarde. *1e deel van niet beantwoord.*

2

3. d)

Gouraud en Phong verschillen subtiel. Beiden proberen de gereflecteerde lichtintensiteit te berekenen ~~naar~~ door de normaal van de oppervlakte van het polygoon ~~te~~ en het semi-circulaire tussen kijker en licht te nemen en hier van een inproduct te nemen en ~~er~~ dit tot een macht nemen. dus: $(KL \cdot N)^P$ met KL en N genormaliseerde



hoort gelijk θ maar het diagram is scheef.

4


Maar ~~kan~~ Gouraud maakt deze ~~per~~ berekening per vertice en interpoleert de pixelkleurwaarden dan, en Phong interpoleert de vectors en berekent dan per het resultaat. \uparrow

b)

Als de highlight in het inwendige van het polygoon valt zullen alle vertexes ~~donkerder~~ donkerder dan de echte highlight. Maar ~~Gouraud~~ Gouraud-shading interpoleert kleuren en zal dan ook een (vaak veel-) te donker resultaat opleveren op het highlight. Bij animaties bijzonder storend

6

en centrum van een poly goon beweegt en je dan
(vooral bij een hoge macht p) een irritant ~~flicker~~
flitsen ziet (flicker).

60 c) Om de berekening goed uit te voeren heb je de
licht vector en de kijk vector nodig. Bij gerand-
shading maakt het dus niet echt uit wanneer je dit
doet (maar intern moet je wel al een camera positie
en licht positie hebben), maar Phong is per pixel
en moet dus perse tijdens de rasterisatie, en dus na
de kijktransformatie. 

3