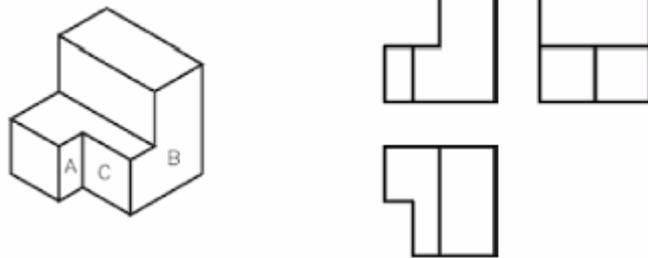


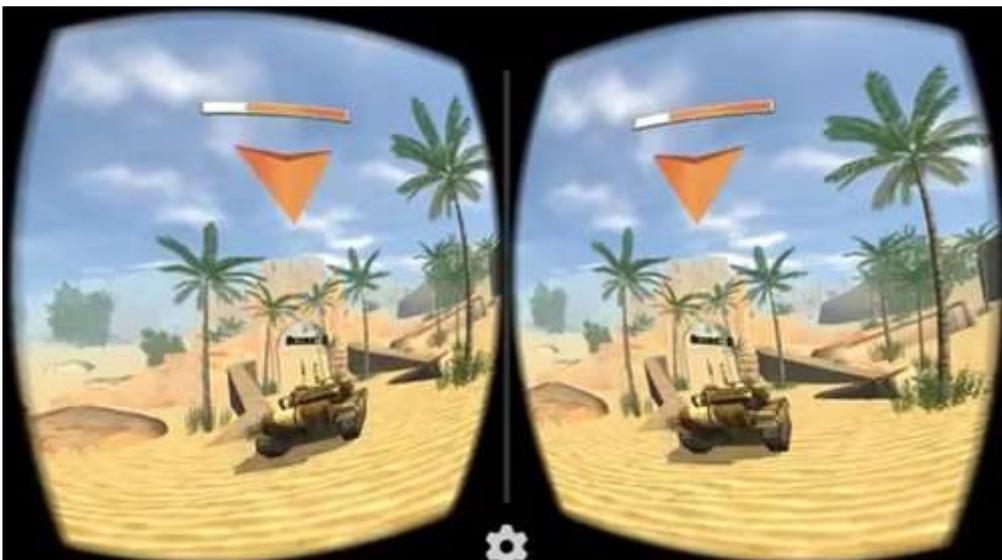
Lista de Exercícios 1

- 1- Identifique nas projeções a direita qual a face está sendo mostrada (Top, front, back....). Considere a face B como lateral direita.



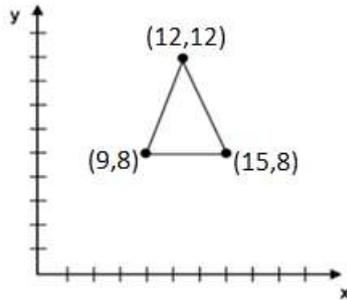
- 2- Demonstre como o símbolo π pode ser representado por um objeto matricial e um objeto vetorial

- 3- É comum encontramos sistemas de realidade virtual no qual possuem um sistema de óculos (HMD) como base. Estes sistemas projetam uma imagem na tela particionada em duas, sendo uma para cada olho. A imagem a seguir mostra um exemplo. Como é formada a visão estereoscópica para o usuário?



- 4- Scanner 3D é um dispositivo de entrada que comumente tem sido utilizado para captura de objetos tridimensionais e estimativas de espaço em aplicações de realidade aumentada.
- Descreva as duas formas de captura de dados por meio de um scanner tridimensional
 - O que é nuvens de pontos formadas pelos scanners
 - Represente um cubo em um plano tridimensional usando a analogia de nuvem de pontos

- 5- Faça a translação da figura a seguir em $(-4,2)$. Demonstre as matrizes.



- 6- Rotacione em 30° a figura original do exercício anterior usando o ponto (9,8) como referência.