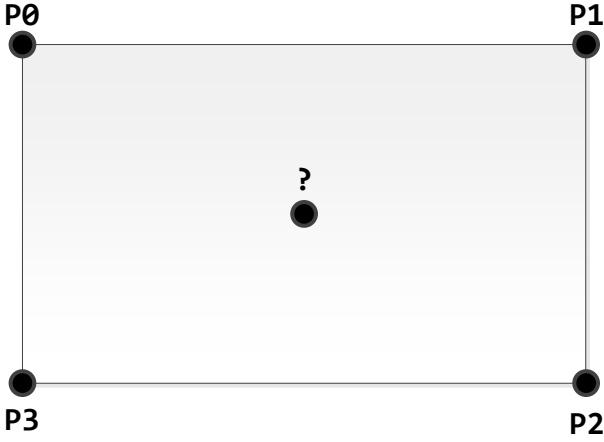




CEVAPLAR



1. Şekildeki P_0, P_1, P_2, P_3 köşe noktalarına bağlı olarak görüntü düzleminin merkezini hesaplayan aşağıdaki ifadelerden yanlış olanı işaretleyiniz. Doğrusunu aşağıdaki kutucuğa yazınız. (50P)

- (A) $P_0 + (P_1 - P_0) + 0.5(P_3 - P_1)$
(B) $P_1 + (P_2 - P_1) + 0.5(P_0 - P_2)$
(C) $P_2 + (P_3 - P_2) + 0.5(P_3 - P_1)$
(D) $P_3 + (P_0 - P_3) + 0.5(P_2 - P_0)$

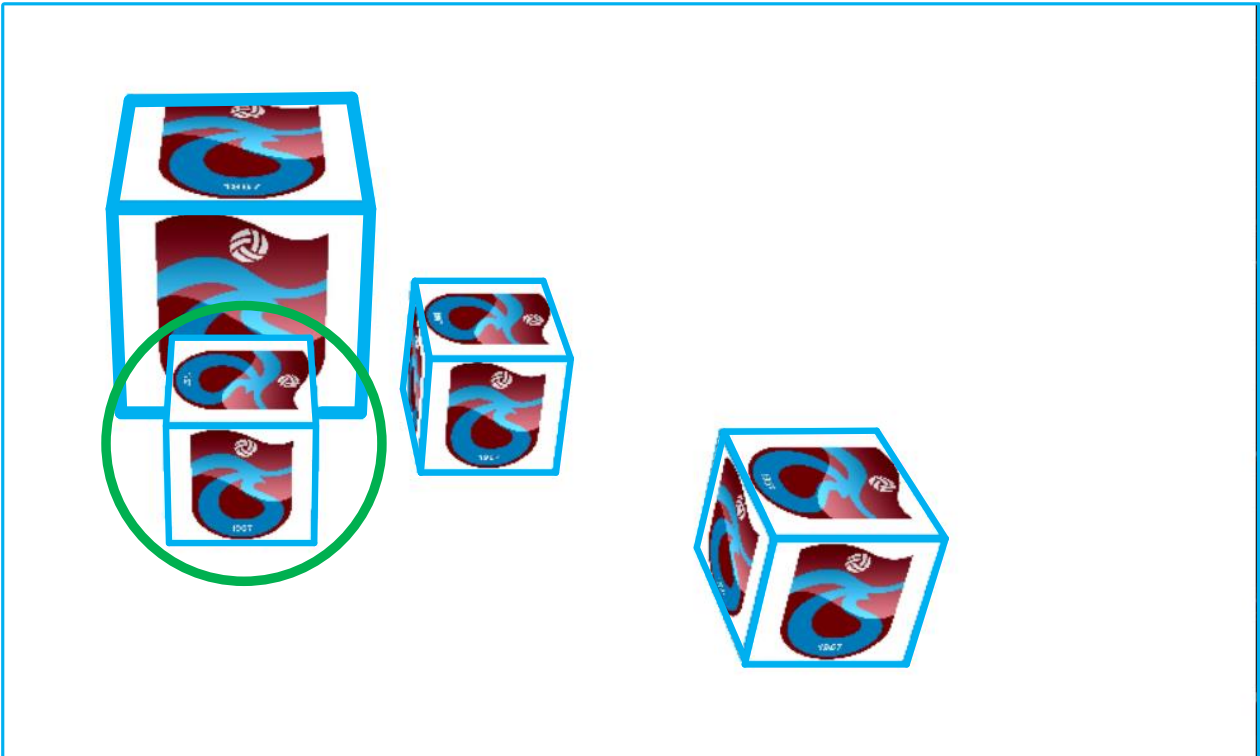
$$P_2 + (P_3 - P_2) + 0.5(P_1 - P_3)$$

```
Rot45 = XMMatrixRotationY(XM_PI / 4); // 45 CW  
Trans = XMMatrixTranslation(5.0f, 0.0f, 0.0f);  
Scale = XMMatrixScaling(0.5f, 0.5f, 0.5f);
```

```
g_World_1 = Rot45 * Trans * Rot45 * Scale;  
g_World_2 = Trans * Rot45 * Scale * Rot45;  
g_World_3 = Rot45 * Scale * Trans * Rot45;  
g_World_4 = Rot45 * Trans * Scale * Rot45;  
g_World_5 = Scale * Rot45 * Trans * Rot45;
```

2. Aşağıdaki şekilde, merkezi (0,0,0) olan büyük küpe uygulanan yukarıdaki transformasyon matrislerinden 2'sinin eşdeğeri vardır. 1'inin eşdeğeri yoktur. Eşdeğeri olmayan hangisidir? (50P)

- (A) g_World_1
(B) g_World_2
(C) g_World_3
(D) g_World_4
(E) g_World_5



2. SORUDA EŞDEĞERİ OLMAYAN TRANSFORMASYONA AİT KÜPÜ YUVARLAK İÇİNE ALINIZ