

Wintersemester 2010/2011

Übungen zu Computergraphik I - Blatt 3

Abgabe am 24. 11. 2010

Aufgabe 1 (C++-Programmierung, 7+5+2+6 Punkte)

- a) Implementieren Sie eine Klasse für $n \times m$ -Matrizen mit Floating-Point-Zahlen als Werten. Die Klasse sollte folgende Funktionalität bieten:

```
class Matrix
{
public:
    Matrix( unsigned int n, unsigned int m );
    Matrix( const Matrix& m );
    ~Matrix();

    float *operator [] ( unsigned int i );
    const float *operator [] const ( unsigned int i );

    const Matrix& operator = ( const Matrix& m );

    const Matrix& operator += ( const Matrix& m );
    const Matrix& operator -= ( const Matrix& m );
    const Matrix& operator *= ( const Matrix& m );
    const Matrix& operator *= ( float s );

    void print();

protected:
    ... // Ueberlegen Sie sich die interne Instanzvariable
};

Matrix operator + ( const Matrix& lhs, const Matrix& rhs );
Matrix operator - ( const Matrix& lhs, const Matrix& rhs );
Matrix operator * ( const Matrix& lhs, const Matrix& rhs );
Matrix operator * ( const Matrix& m, float s );
```

Die Wirkung der Funktionen sei wie folgt definiert:

- `Matrix(unsigned int n, unsigned int m);` Der Konstruktor bekommt die Anzahl der Zeilen und Spalten der Matrix übergeben.
- `Matrix(const Matrix& m);` Kopierkonstruktor
- `~Matrix();` Destruktor (Hinweis: Denken Sie daran, daß Sie im Konstruktor dynamisch Speicher alloziert haben!)
- `float *operator [] (unsigned int i);` Zugriffsoperator, der den Zugriff mittels `a[i][j]` auf die Matrix erlaubt. Analog für `const float *operator [] const (unsigned int i);`.

- `const Matrix& operator = (const Matrix& m);` Zuordnungsoperator, der es erlaubt, Ordnung und Inhalt einer Matrix `m` zu kopieren.
- `const Matrix& operator *= (float s);` bzw
`Matrix operator * (const Matrix& m, float s);` Multiplikation jedes Eintrags der Matrix mit dem skalaren Faktor `s`.
- `void print();` Gibt die Matrix auf `stdout` aus.

Die restlichen Funktionen entsprechen der bekannten Matrizen-Multiplikation, -Addition bzw -Subtraktion. Bei all diesen Operationen soll die Dimension der Matrizen überprüft werden und eine Fehlermeldung ausgeben, wenn die Matrizen nicht kompatibel sind.

Achtung: Vermeiden Sie bei der Überladung der Operatoren mit fast gleicher Funktionalität redundanten Code (siehe C++ Wiederholung, Folie 41)

- b) Leiten Sie von der Matrix-Basisklasse eine Klasse `Vec3` zur Repräsentation von 3D-Vektoren ab. Der Header sollte folgendermassen aussehen:

```
class Vec3 : public Matrix
{
public:
    Vec3();
    Vec3( const Vec3& v );

    float operator [] ( unsigned int i );

    float normalize( );
};

float operator * ( const Vec3& lhs, const Vec3& rhs );
Vec3 cross( const Vec3& lhs, const Vec3& rhs );
float norm2( const Vec3& v );
```

Die Wirkung der Funktionen sei wie folgt:

- `float operator [] (unsigned int i);` Zugriffsoperator, der den Zugriff mittels `a[i]` auf den Vektor erlaubt.
- `float operator * (const Vec3& lhs, const Vec3& rhs);` Liefert das Skalarprodukt zweier Vektoren.
- `Vec3 cross(const Vec3& lhs, const Vec3& rhs);` Berechnet das Kreuzprodukt/Vektorprodukt zweier Vektoren.
- `float norm2(const Vec3& v);` Gibt die euklidische Norm des Vektors zurück.
- `float normalize();` Normalisiert einen Vektor und gibt zusätzlich die Norm zurück.

Bemerkung: In sogenanntem „production code“ würde man die Klasse `Vec3` nicht direkt von `Matrix` ableiten.

- c) Leiten Sie aus der Matrix-Basisklasse eine Klasse `Mat3` für 3×3 Matrizen ab. Die Klasse soll folgende Funktionen enthalten:

```
class Mat3 : public Matrix
{
public:
    Mat3();
    Mat3( const Mat3& m );
};
```

```
Vec3 operator * ( const Mat3& m, const Vec3& v );
float det( const Mat3& m );
```

Die Wirkung der Funktionen sei wie folgt:

- `Vec3 operator * (const Mat3& m, const Vec3& v);` Eine normale Matrix-Vektor-Multiplikation wird durchgeführt.
- `float det(const Mat3& m);` Berechnet die Determinante der Matrix.

- d) Schreiben Sie ein kleines Programm zum Testen Ihrer Klassen.