

1. Mit kell tartalmaznia az idő függvényévé tett V „nézeti” transzformáció mátrixnak, amennyiben a kamera látószögét is szeretnénk módosítani (milyen transzformációkat)?
2. Hogyan néz ki egy valósídejű és egy nem valósídejű animációs program váza? Mik a főbb különbségek?
3. Hogyan érhetjük el, hogy valós idejű animáció során lassabb és gyorsabb gépeken is ugyanolyan sebességgel történjenek (logikailag) a szintérbeli események?
4. Mit jelent a pozíció és az orientáció?
5. Egy objektum (világ-)transzformációs mátrixából hogyan olvasható ki a pozíció?
6. Egy objektum (világ-)transzformációs mátrixának mely része tartalmazza az orientációt?
7. Mit határoz meg a yaw, pitch, roll modell? Mi van eltárolva, hogyan kell értelmezni?
8. Mi a kulcskocka/kulcskeret animáció?
9. Számolás: adott egy g tulajdonság, amire azt szeretném, hogy $g(5) = 4$ és $g(9) = 11$ teljesüljön. Lineáris interpolációval mi lesz a $g(t)$ interpolációja a g tulajdonságnak, $t \in [5, 9]$?
10. Hogyan épül fel egy hierarchikus szintérleírás? Hogyan tároljuk el az objektumok világtranszformációját? Hogyan számítható ki a tényleges világtranszformáció?
11. Hierarchikus rendszerben mit jelentenek a kényszerek?
12. Milyen feladatot old meg az előrehaladó kinematika?
13. Milyen feladatot old meg az inverz kinematika? Mitől függ, hogy a feladat megoldása egyértelmű-e?