## Computação Gráfica

Prof. Rodrigo Martins rodrigo.martins@francomontoro.com.br

Alguns slides foram cedidos pelo Prof. Jorge Cavalcanti da UNIVASF (UNIVERSIDADE FEDERAL DO VALE DO SÃO FRANCISCO)

### Dispositivos Gráficos

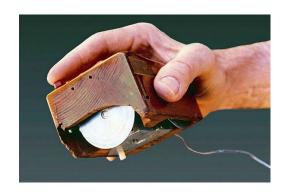
- Toda imagem criada através de recursos computacionais deve ser representada em algum dispositivo físico que permita a sua visualização.
- Diversas tecnologias e diferentes tipos de dispositivos são utilizados para gerar representações visuais, sendo que o desenvolvimento dessas tecnologias teve um papel fundamental na evolução da CG.
- Tanto para o usuário como para o implementador de sistemas gráficos é importante conhecer as características de cada uma dessas tecnologias para sua melhor utilização.
- Vamos discutir alguns aspectos da arquitetura e organização dos tipos mais comuns dos dispositivos de exibição gráfica, sem entrar em detalhes técnicos.

### Dispositivos Gráficos

- E possível classificar os dispositivos de exibição (traçadores, impressoras e terminais de vídeo) em duas principais categorias, segundo a forma pela qual as imagens são geradas: dispositivos vetoriais e dispositivos matriciais.
  - Os dispositivos gráficos vetoriais conseguem traçar segmentos de reta perfeitos entre dois pontos da malha finita de pontos definida por suas superfícies de exibição.
  - Os dispositivos matriciais, por outro lado, apenas conseguem traçar pontos, também em uma malha finita. Assim, segmentos de reta são traçados como sequências de pontos próximos.
- Através dos dispositivos gráficos interagimos com o sistema na busca de uma extensão dos limites do nosso corpo e uma melhor comunicação com a máquina.
- Os dispositivos podem ser classificados em:
  - Dispositivos gráficos de entrada
  - Dispositivos gráficos de saída

- Os dispositivos de entrada são componentes eletrônicos que permitem a movimentação e interação com os sistemas.
- A cada dia surge um novo dispositivo com novas propostas ergonômicas, recursos adicionais que agilizam a tarefa de interação ou simplesmente reduzem a quantidade de fios em sua mesa.

- Teclado
- Mouse
- Joystick













#### Mesa Digitalizadora

- Consiste em uma mesa e um apontador.
- Ao tocar a mesa o computador recebe as coordenadas do referido ponto.
- Resolução muito fina, medições muito precisas.
- Popular no leste da Ásia como dispositivo para entrada de caracteres.





#### Luvas

 Através de sensores detectam e medem as flexões e pressões dos dedos;





- Scanners Tridimensionais
  - Utilizam câmeras digitais acopladas a uma mesa especial que fornece as coordenadas para os sistemas;





- Roupa de RV
  - Permite a interação com o mundo virtual;
  - Usadas para gerar informações de movimento humano e transmitir sensações.

Prodigy 52 Channels

Pioneer 16 Channels







- É possível classificar os dispositivos de saída em duas principais categorias, segundo a forma pela qual as imagens são geradas (veja seção anterior de descrição vetorial e matricial de imagens): vetoriais e matriciais.
- Os dispositivos vetoriais conseguem traçar segmentos de reta perfeitos entre dois pontos.
- Os dispositivos matriciais apenas conseguem traçar pontos, ou seja, segmentos de reta são traçados como sequências de pontos próximos, são entretanto, bastante adequados para desenhar áreas cheias e sombras, onde os vetoriais mostram deficiência.

### Impressoras



Jato de tinta



Laser



**Térmicas** 

#### Plotters

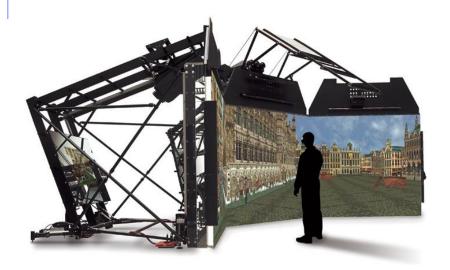
 Produzem desenhos em grandes dimensões, com elevada qualidade.





#### Cave

 Usam a idéia de colocar o usuário em uma sala com paredes que são na verdade telas para projeção de imagens.





Display de retina – Stereo Glasses





- Head Mounted Displays
  - Conhecidos como "óculos de realidade virtual" ou "capacete de realidade virtual";
  - Operam exibindo duas telas de imagens de uma cena virtual.



### Dispositivos gráficos de saída - Monitores

**CRT** 



**PLASMA** 



LCD



LED



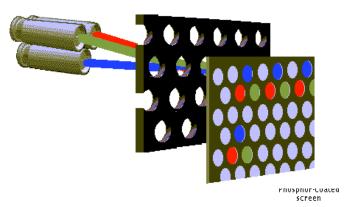
### Resolução de Imagens

- A resolução está associada a quantidade e a qualidade de informação que um dispositivo apresenta.
  - A resolução pode ser medida em pixels (*pictures elements*), no caso de monitores ou em DPI (impressoras).
  - O pixel representa uma unidade que pode ser controlada individualmente e que contém informações sobre cores e brilho.
  - O tamanho do pixel vai depender de como a resolução da tela foi configurada.
  - Relação entre o tamanho da tela e a resolução mínima recomendada:

Medida Nominal	Resolução	<b>Medida Nominal</b>	Resolução
15"	800 x 600	19"	1.280 x 1.024
17"	1.024 x 768	21"	1.600 x 1.200

### Resolução de Imagens

- Relação pixels X bits
  - Cada pixel requer uma quantidade de bits, de acordo com o seu modelo de cores.
  - Ex: Sistema RGB



Cada cor primária - 256 níveis (8 bits)

Cada pixel -3 cores (RGB) X 8 bits = 24 bits (true color) => 16 M de cores Cores de 32 bits => 8 bits para o canal alfa, com 256 níveis de transparência Cores Preto & Branco -1 bit (P.Ex: 0 Branco, 1 Preto)

### Resolução de imagens

#### dpi (pontos por polegada)

- Uma medida da resolução da impressora em pontos por polegada. Impressoras a laser/ink jet típicas de mesa imprimem em 300 dpi.
- Fotocompositoras imprimem em 1270 ou 2540 dpi. Impressoras com capacidades maiores de dpi produzem uma saída mais suave e mais limpa.
- O termo dpi também é usado para medir resolução de digitalização e para indicar resolução de bitmap.
- Imagens para visualização em monitores não precisam ter mais que 100 dpi.
- Imagens a serem impressas, o mínimo recomendado para uma boa resolução são 300 dpi.

### Resolução de imagens

- •O número de pixels por polegada de uma imagem em formato bitmap, é medida em ppi (pixels por polegada) ou dpi (pontos por polegada).
- Resoluções baixas podem resultar em aparência granulada na imagem em formato bitmap, e resoluções altas podem produzir imagens mais suaves, mas resultam em arquivos maiores.





### Resolução Gráfica

- Virtualmente todos os dispositivos de I/O gráficos usam uma malha retangular de posições endereçáveis - a qual é denominada "retângulo de visualização".
- A "resolução gráfica" de um dispositivo é o número de posições (ou pontos, ou pixels) horizontais e verticais que ele pode distinguir. Existem 4 parâmetros que definem a resolução.
  - 1. **ndh** número de posições endereçáveis horizontalmente.
  - 2. **ndv** número de posições endereçáveis verticalmente.
  - 3. width a largura do retângulo de visualização em mm.
  - 4. **height** a altura do retângulo de visualização em mm.
- A partir desses 4 parâmetros, vários números interessantes podem ser calculados.

### Resolução Gráfica

$$horiz\_res = \frac{ndh}{width}$$

$$horiz\_dot\_size = \frac{width}{ndh}$$

$$vert\_res = \frac{ndv}{height}$$

$$vert\_dot\_size = \frac{height}{ndv}$$

$$total\_nr\_dots = ndh.ndv$$

$$area\_res = \frac{total\_nr\_dots}{(width.height)}$$

$$aspect\_ratio = \frac{vert\_dot\_size}{horiz\_dot\_size}$$

$$physical\_aspect\_ratio = \frac{height}{width}$$

### Tipos de Imagens

As imagens podem ser classificadas como Vetorial e Matricial;



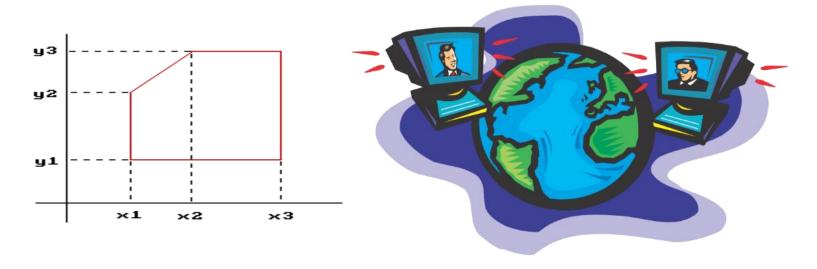
### Tipos de Imagens

- A representação vetorial é empregada para a definição e modelagens de objetos que serão representados pela imagem;
- Na representação vetorial são usados como elementos básicos os pontos, as linhas, as curvas, etc.;
- Esses elementos básicos são chamados primitivas gráficas;
- Cada primitiva gráfica possui um conjunto de atributos que define sua aparência e um conjunto de dados que define sua geometria.



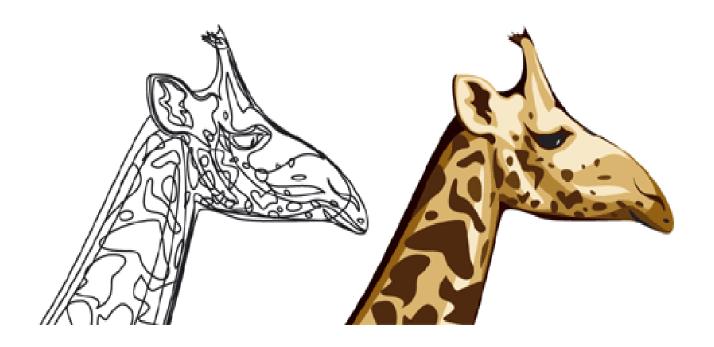
### **Imagens Vetoriais**

- Vantagens das imagens vetoriais:
  - Facilidade de armazenamento dos elementos geométricos;
  - Facilidade de manipulação (escala, rotação, etc.);
  - Alteração simples;
- Desvantagem das imagens vetoriais
  - Requer dispositivos de saída específicos para ter bons resultados;
  - Reconstrução mais lenta.



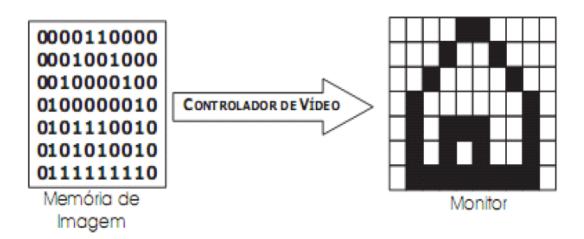
# **Imagens Vetoriais**

• Ilustração vetorial com e sem preenchimento de cor.



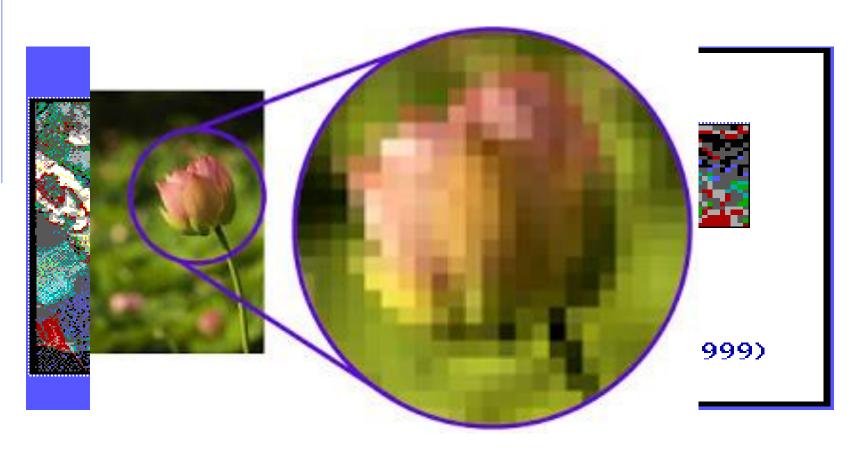
### **Imagens Matriciais**

- Na representação matricial, a imagem é descrita por um conjunto de células em um arranjo espacial bidimensional, uma matriz;
- Cada célula representa os pixels da imagem;
- Os objetos são formados usando adequadamente esses pixels;
- As imagens matriciais são também conhecidas como bitmaps;
- A representação matricial é usada para formar a imagem na memória e nas telas de computador.



# **Imagens Matriciais**

• Bitmaps ou Mapa de Bits



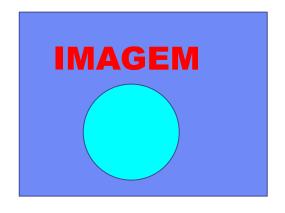
### **Imagens Matriciais**

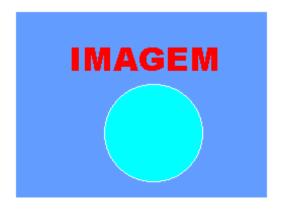
- Vantagens das imagens matriciais
  - Fácil tradução para dispositivos baseados em pontos (monitores, impressoras, etc.);
  - Fácil armazenamento e leitura;
  - Valores dos pixels podem ser alterados individualmente ou em grupo;
- Desvantagens das imagens matriciais
  - Imagens podem ser muito grandes;
  - Dificuldade em realizar operações de escala;

- Bitmap p/ Bitmap
  - Melhores resultados
  - Reajuste na informação de cor
  - Problemas com diferenças no tamanho da paleta de cor

- Vetorial p/ Vetorial
  - Problemas com diferenças entre o número e o tipo de objetos disponíveis
  - Problemas com interpretação de medidas e com a aparência dos elementos de imagem e das primitivas

- Vetorial p/ Bitmap
  - Imagem vetorial é decomposta em pixels e colocada numa matriz
  - Qualidade depende do tamanho da matriz
  - Problemas de serrilhado



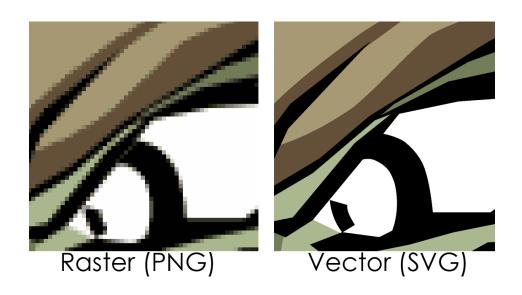


- Bitmap para vetorial
  - Conversão mais difícil, com altos índices de falha
  - Algoritmos e heurísticas de detecção de formas
  - Resultados bons para formas geométricas, ruins para imagens reais
  - Normalmente resulta na perda de cores





- Outros fatores que influenciam a conversão
  - Formatos proprietários ou específicos de uma aplicação
  - Número de cores
  - Tamanho da paleta
  - Formato da compressão



- O acesso ao dispositivo gráfico é mais lento que o acesso à memória.
  - Isso acontece devido à grande quantidade de componentes que atuam para que um *pixel* seja mostrado na tela.
  - O acesso ao controlador gráfico é feito via protocolos de hardware e software que são mais complicados que enviar um byte para memória.
- Assim, existem ocasiões que a velocidade é um fator importante:
  - Rasterização on-line, redesenho de imagens, jogos, animações etc.
- É necessário o desenvolvimento de técnicas de construção de imagens em memória.
  - Uma das principais é a criação do "frame -buffer".

- O frame-buffer é composto por uma região da memória que armazenará a imagem e por um grupo de rotinas de acesso à essa imagem.
- A memória é considerada como um "espaço" monodimensional, onde cada byte é endereçado por um único valor.
- Já uma imagem é um objeto gerado em espaço bidimensional (ou 3D), e isso acarretará:
  - Um pixel da imagem será representado por um número de bytes, dependendo de quantos bits serão necessários para compor a cor correspondente.
  - A quantidade de bytes na memória deverá ser suficiente para comportar todos os pixels a serem representados.
  - Deverá ter uma correspondência aritmética entre a posição (x, y) do pixel e seu endereço no frame-buffer.

- Essa condição de correspondência entre posições do pixel e do endereço – pode ser contornada se for utilizada uma linguagem de alto nível que aceite a definição de variáveis do tipo arrays ou matrizes bidimensionais.
- Por exemplo, seja uma imagem *true color* de 800 x 600 pixels de tamanho.
  - Cada pixel da imagem é representado por 32 bits (4 bytes).
- O tamanho total do frame-buffer para essa imagem será então 800  $\times$  600  $\times$  4 bytes = 1.920.000 bytes (~1,9 Mb).
- Em C, a declaração dessa área seria:

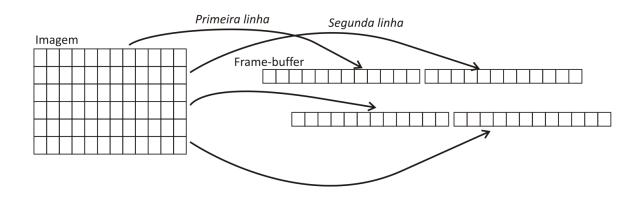
```
unsigned long int FB [800][600];
```

#### Frame-buffer

Ao longo do programa, o acesso ao pixel (x, y) pode ser feito por:

```
FB [X][Y] = 0; //O pixel será apagado Ou: FB [X+1][Y+1] = FB [X][Y];
```

- Caso seja usada uma linguagem que não suporte variáveis do tipo matrizes, deve-se implementar uma arquitetura de memória e uma correspondente conversão de endereços.
- Uma boa (e simples) representação do frame-buffer é considerar cada linha como uma sequência de bytes que se agrupam em linhas como sequencias consecutivas.



- Seguindo a imagem exemplo (800x600, true color) e estabelecendo que o primeiro byte do frame-buffer é designado pelo endereço FB, o segundo pixel vai está no endereço FB+4 (cada pixel ocupa 4 bytes).
  - O 3º pixel está em FB+2\*4 e o último byte da primeira linha está em FB+799\*4.
  - O 1º pixel da segunda linha está em FB+800\*4. O 2º em FB+800\*4+4 e o 3º em FB+800\*4+2\*4.
- De forma genérica, um pixel qualquer na posição (x,y) na imagem exemplo é dada por : FB+[800\*y+x]\*4.
- Para um caso qualquer, o endereço de um pixel no frame-buffer é dado por m = FB+[x+Ly]\*b, onde m é o endereço do início do pixel no frame-buffer, FB é o endereço inicial do frame-buffer, L é o no de pixels numa linha da imagem e b o tamanho que um pixel ocupa em bytes.

### Referências desta aula

- AZEVEDO, Eduardo; CONCI, Aura. 2007.
  Computação Gráfica: Teoria e Prática. Elsevier, Vol. 2, 2007.
- Aula montada com base no material do Prof. Jorge Cavalcanti - UNIVASF.