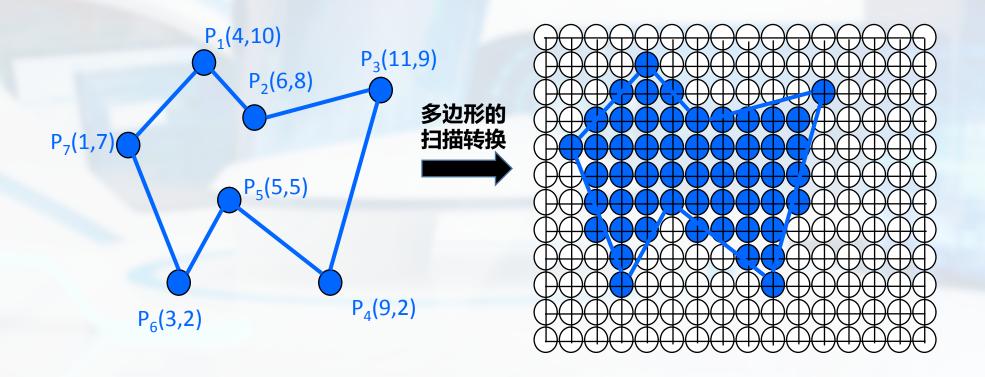




- 1 奇妙的想法

输入:多边形顶点序列 $P_1(x_1,y_1)$ 到 $P_7(x_7,y_7)$

输出:最佳逼近这个多边形的像素点集

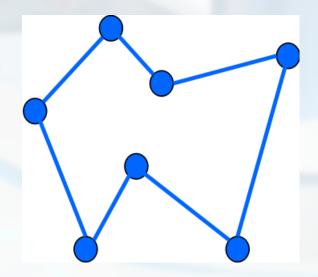


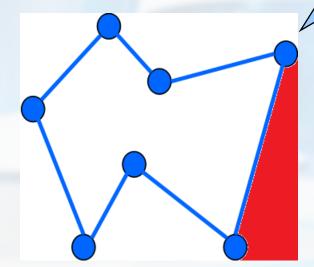


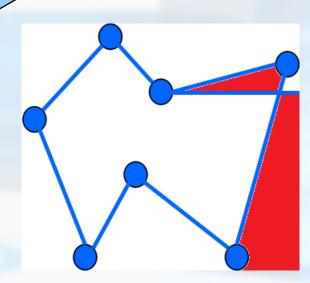
输入:多边形顶点序列 $P_1(x_1,y_1)$ 到 $P_7(x_7,y_7)$

输出:最佳逼近这个多边形的像素点集

逐边向右取反

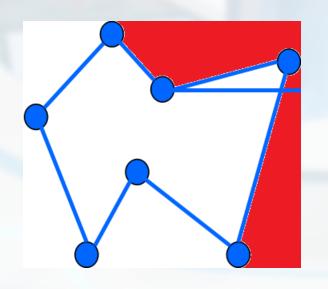


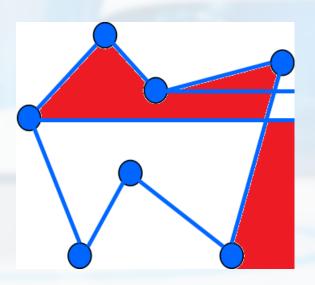


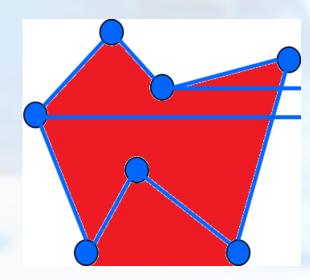


输入:多边形顶点序列 $P_1(x_1,y_1)$ 到 $P_7(x_7,y_7)$

输出:最佳逼近这个多边形的像素点集





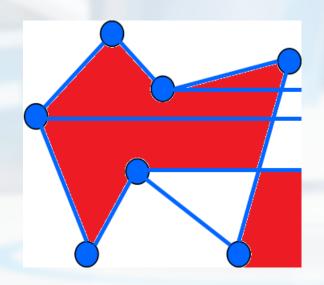


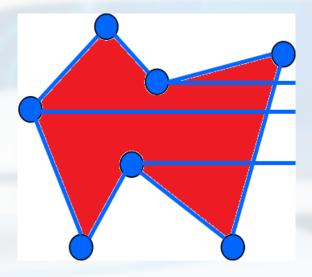


输入:多边形顶点序列 $P_1(x_1,y_1)$ 到 $P_7(x_7,y_7)$

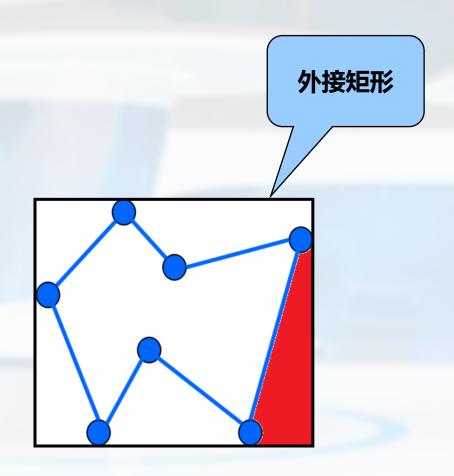
输出:最佳逼近这个多边形的像素点集

边缘填充 算法





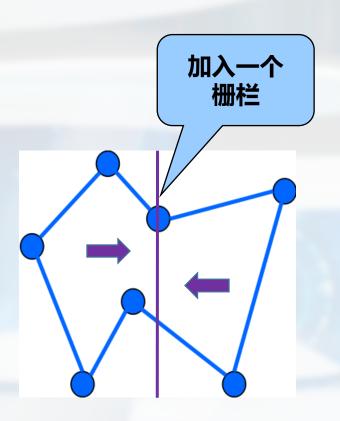
奇妙的想法已经做的简化



1

奇妙的想法

改进!





边标志算法

分为两个步骤:

(1)打标记

(2)填充

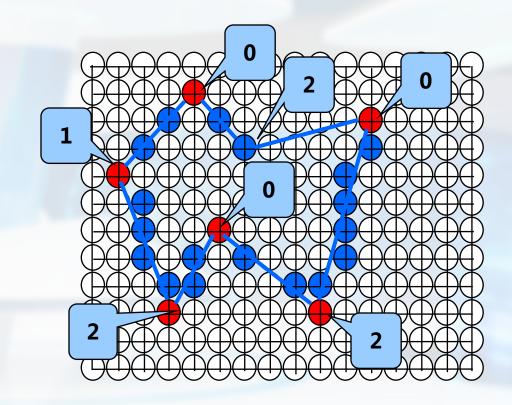
Inside

初值:假

遇到标记点:取反

真:填充;

假:不填充



2 边标志算法

分为两个步骤:

(1)打标记

(2)填充

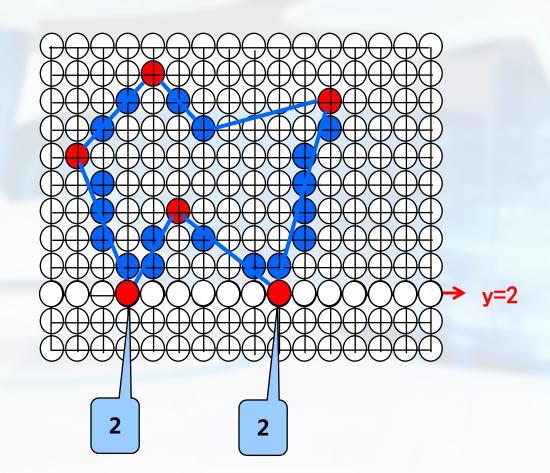
Inside

初值:假

遇到标记点:取反

真:填充;

假:不填充



2

边标志算法

分为两个步骤:

(1)打标记

(2)填充

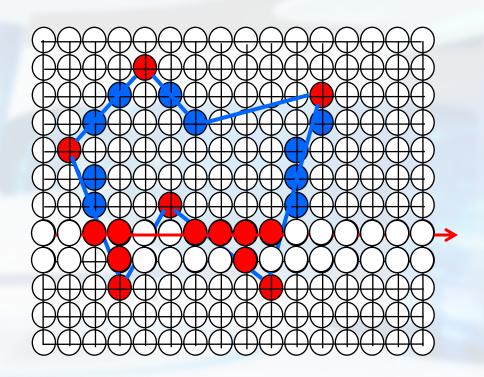
Inside

初值:假

遇到标记点:取反

真:填充;

假:不填充



3 算法分析

- ◆边标志算法对每个象素仅访问一次。与边缘填充算法和栅栏填充算法相比,避免了对帧缓存中大量元素的多次赋值,但仍然需逐条扫描线地对帧缓存中的元素进行搜索和比较。
- ◆ 当用软件实现本算法时,速度与Y向连贯性算法相当,但本算法用硬件实现后速度会有很大提高。

