

《计算机图形学基础》

习题课1

助教 杨国烨 2022年3月13日

联系方式



• 邮箱:

yanggy19@mails.tsinghua.edu.cn lixl19@mails.tsinghua.edu.cn cgc21@mails.tsinghua.edu.cn

- 位置:
 - FIT楼3 区 523



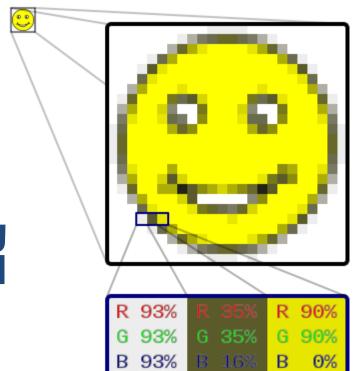
主要内容



- 光栅图形学
 - 直线段光栅化
 - 多边形光栅化
 - 字符光栅化
 - 裁剪
 - 反走样
 - 裁剪
- PA0:RasterGraphics
 - 实现细节
 - 环境配置



光栅图形学介绍 Raster Graphics



光栅图形学



• 全是像素点 (Pixels)

- 光栅化 Rasterizing
 - 确定最佳逼近图形的像素集合
- 裁剪 Cropping
 - 图形哪些部分该显示
- 反走样 (抗锯齿) Anti-aliasing
 - 有限屏幕分辨率下,减少畸变
- 消隐 Blanking
 - 留近不留远





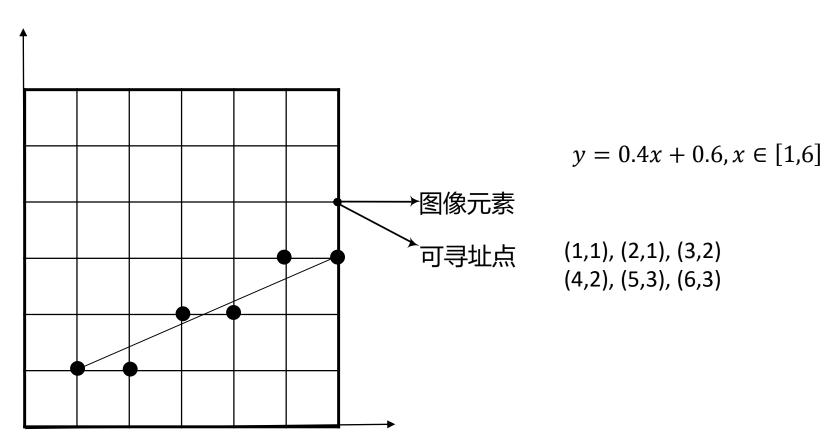




光栅化算法(线)



• 确定图形的最佳像素逼近

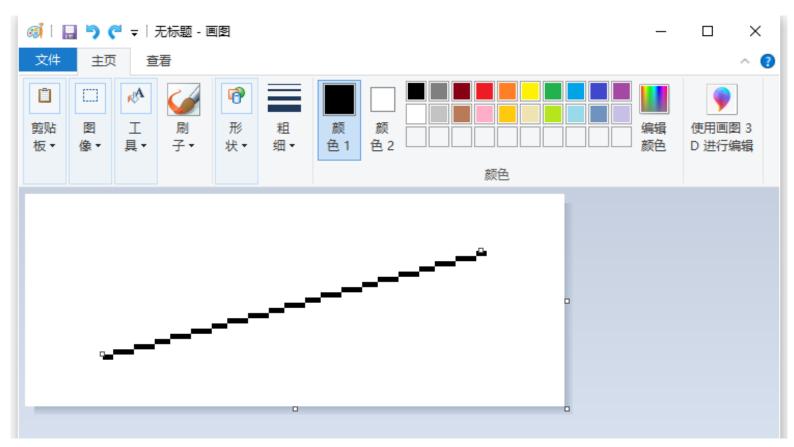


习题课

光栅化算法(线)



• Windows – 画图工具



习题课

计算机图形学基础

光栅化算法(线)



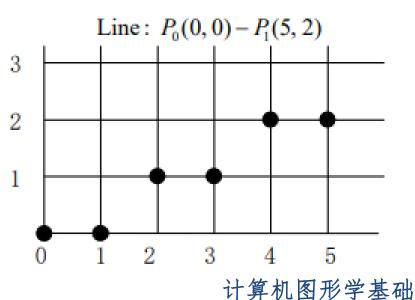
- 数值微分 (DDA)
- 中点画线
- Bresenham

光栅化算法(线) – 数值微分法



- · 从 x 的左端点开始,向右端点步进。
- 步长为 1 像素,每步按y=kx+b计算相应的 y 坐标。
- 并取像素点(x, round(y))作为当前点的坐标。

x	int(y+0.5)	v+0.5
0	0	0
1	0	0.4+0.5
2	1	0.8 + 0.5
3	1	1.2 + 0.5
4	2	1.6+0.5
5	2	2.0+0.5







```
void DDALine(int x0, int y0, int x1, int y1, int color) {
   int x;
   float dx, dy, y, k;
   dx = x1-x0, dy=y1-y0;
   k=dy/dx, y=y0;
   for (x=x0; x<=x1, x++) {
      drawpixel (x, int(y+0.5), color);
      y=y+k;
   }
}</pre>
```

光栅化算法(线) – 数值微分法



- 此算法当|k| > 1时应把x与y互换。
- 这个算法每一步都要进行浮点运算和四舍五入,不利于加速。

光栅化算法(线) – 中点画线法



- 通过观察可以发现,画直线段的过程中, 当前像素点为 (x_p,y_p) ,下一个像素点有两 种可选择点 $(X_p + 1, Y_p)$ 或 $(X_p + 1, Y_p + 1)$ 。
- 直线方程为 F(x,y) = ax + by + c = 0 $\exists c \Rightarrow a = y_0 - y_1$, $b = x_1 - x_0$, $c = x_0 y_1 - x_1 y_0$
- $\begin{cases} 线上: F(x,y) = 0 \\ \text{上方: } F(x,y) > 0 \\ \text{下方: } F(x,y) < 0 \end{cases}$ 有:

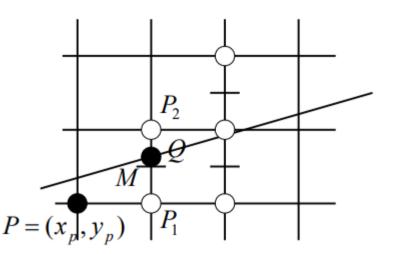
光栅化算法(线) - 中点画线法



- 通过判断 $(x_p + 1, y_p + 0.5)$ 与线的关系,即可判断出下一个点绘制在哪一个点。
- 即判断下式的正负:

$$d = F(M) = F(x_p + 1, y_p + 0.5) = a(x_p + 1) + b(y_p + 0.5) + c$$

• 为减少浮点运算,可以把该式乘2。



习题课

计算机图形学基础

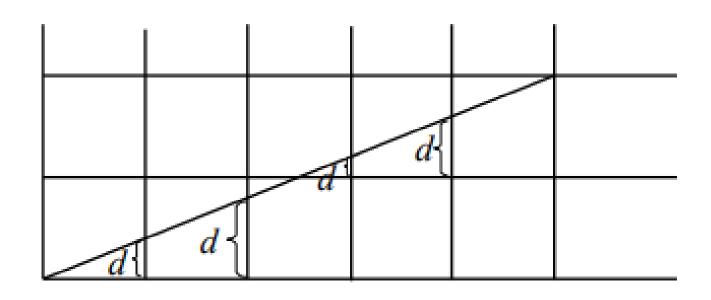
光栅化算法(线) - 中点画线法



```
void Midpoint_Line (int x_0, int y_0, int x_1, int y_1, int color) {
  int a, b, d_1, d_2, d, x, y;
  a=y_0-y_1, b=x_1-x_0, d=2*a+b;
  d_1=2*a, d_2=2*(a+b);
  X=X_0, Y=Y_0;
  drawpixel(x, y, color);
  while (x < x_1) {
    if (d<0)
      \{x++, y++, d+=d_2; \}
    else
      \{x++, d+=d_1;\}
    drawpixel (x, y, color);
```

光栅化算法(线) - Bresenham算法

该方法类似于中点法,由误差项符号决定 下一个像素取右边点还是右上点。



光栅化算法(线) - Bresenham算法

```
void Bresenhamline (int x_0, int y_0, int x_1, int y_1, int color)
 int x, y, dx, dy;
 float k, e;
 dx = x_1-x_0, dy = y_1-y_0, k=dy/dx;
 e=-0.5, x=x_0, y=y_0;
 for (i=0; i<=dx; i++) {
   drawpixel (x, y, color);
   x=x+1, e=e+k;
    if (e>=0) { y++, e=e-1;}
```

习题课

计算机图形学基础

光栅化算法(线) – Bresenham算法

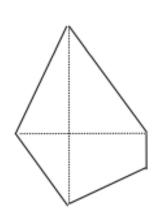
• 为避免除法与小数, 可以用 $e' = 2 \cdot dx \cdot e$ 替代。

```
void IntegerBresenhamline (int x<sub>0</sub>, int y<sub>0</sub>, int x<sub>1</sub>, int y<sub>1</sub>, int color) {
   int x, y, dx, dy, e;
   dx = x<sub>1</sub>-x<sub>0</sub>, dy = y<sub>1</sub>- y<sub>0</sub>, e=-dx;
   x=x<sub>0</sub>, y=y<sub>0</sub>;
   for (i=0; i<=dx; i++) {
      drawpixel (x, y, color);
      x++, e=e+2*dy;
      if (e>=0) { y++; e=e-2*dx;}
   }
}
```

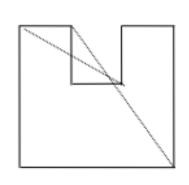
光栅化算法(形)



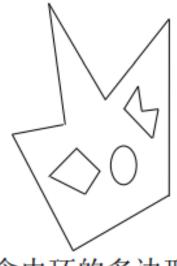
- 多边形有凸多边形、凹多边形和含内环的多边形等。
- 算法主要研究多边形的填色问题。



(a) 凸多边形



(b) 凹多边形



(c) 含内环的多边形

光栅化算法(形)

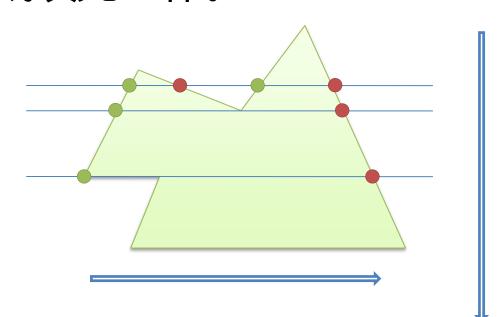


- 扫描线算法
- 边界标志算法
- 区域填充算法

光栅化算法(形) - 扫描线算法



- 按扫描线顺序,计算扫描线与多边形的相交区间
- 再用要求的颜色显示这些区间的像素,以完成填充工作。

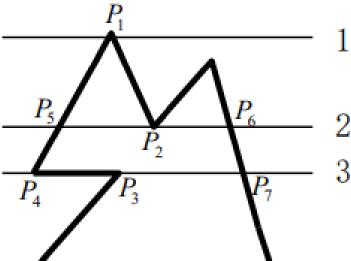


光栅化算法(形) - 扫描线算法



- 若扫描线与多边形相交的边分处扫描线的两侧, 则计一个交点,如P5。
- 若扫描线与多边形相交的边分处扫描线同侧,则 计零个交点,如P1,P2。

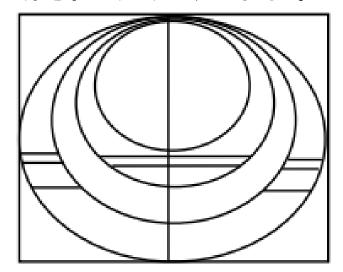
 若扫描线与多边形边界重合,则计1个交点,如边 P3P4。



光栅化算法(形) - 边界标志算法



- 对多边形边界所经过的像素打上标志。
- 对每条与多边形相交的扫描线依从左到右的顺序,逐个访问该扫描线上的像素。
- 遇到标志则将inside属性取反。
- 根据inside属性决定是否染色。





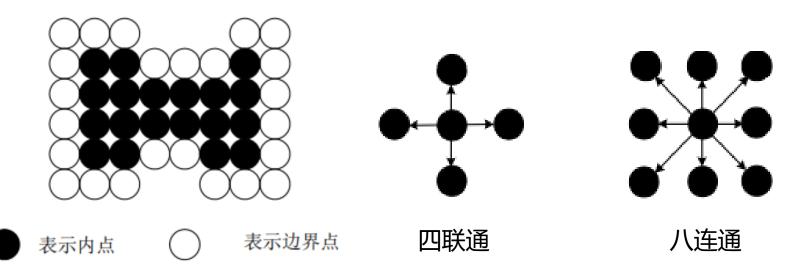


```
void edgemark_fill(多边形定义 polydef, int color) {
   对多边形 polydef 每条边进行直线扫描转换;
   for (每条与多边形 polydef 相交的扫描线 y) {
    inside = FALSE:
    for (扫描线上的每个像素 x) {
      if (像素 x 被打上边标志) inside = !inside;
      if (inside)
         drawpixel (x, y, color);
      else
         drawpixel (x, y, background);
```

光栅化算法(形) - 区域填充算法



- 区域填充指先将区域的一点赋予指定的颜色,然后将该颜色扩展到整个区域的过程。
- 区域可分为四连通区域和八连通区域。







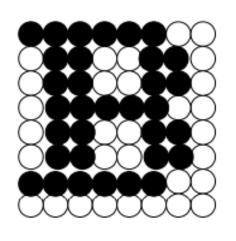
• 四联通填充算法

```
void FloodFill4(int x,int y,int oldcolor,int newcolor) {
   if (getpixel(x, y)==oldcolor) {
      drawpixel(x,y,newcolor);
      FloodFill4(x, y+1, oldcolor,newcolor);
      FloodFill4(x, y-1, oldcolor,newcolor);
      FloodFill4(x-1, y, oldcolor,newcolor);
      FloodFill4(x+1, y, oldcolor,newcolor);
   }
}
```

光栅化算法(字符)



- 为了在显示器等输出设备上输出字符,系统中必须装备有相应的字库。
- 字库中存储了每个字符的形状信息,分为 点阵和矢量型两种。



 1
 1
 1
 1
 1
 1
 0
 0

 0
 1
 1
 0
 0
 1
 1
 0

 0
 1
 1
 0
 0
 1
 1
 0

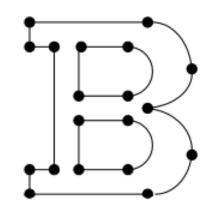
 0
 1
 1
 1
 1
 1
 0
 0

 0
 1
 1
 0
 0
 1
 1
 0

 0
 1
 1
 1
 1
 1
 0
 0

 1
 1
 1
 1
 1
 1
 1
 0
 0

 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0
 0



(a) 点阵字符

(b) 点阵字库中的位图表示

(c) 矢量轮廓字符 计算机图形学基础

习题课

光栅化算法(字符)



• 字符属性包括:

• 字体 例如: 宋体 仿宋体 楷体 黑体 隶书

字高
 例如: 宋体 宋体 宋体 宋体

• 字宽因子(扩展/压缩) 例如: 大海 大海 大海

字倾斜角
 例如: 倾斜 *倾斜*

• 对齐 左对齐、中心对齐、右对齐

• 字色 对字符设置各种颜色

• 写方式 "替换"方式时,对应字符掩膜中的空白区被置成背景色;

"与"方式时,这部分区域的颜色不受影响。

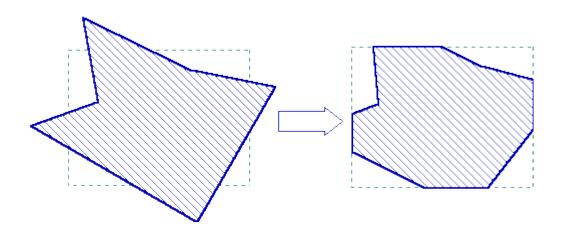
习题课

计算机图形学基础

裁剪



- 线段裁剪
- 多边形裁剪
- 字符裁剪



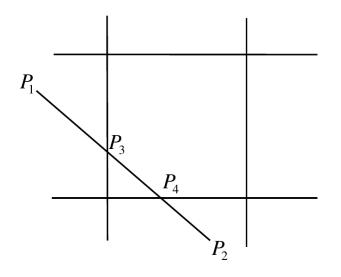
习题课

裁剪:直线段



- Cohen-Sutherland裁剪
- 三种情况:完全在外,完全在内,与边界相交
- code1 | code2 == 0 → 完全在内, 保留
- code1 & code2 != 0 → 完全在外, 删除
- otherwise → 求交点

100	100 0	101 0
000	000	001
010	010 0	011

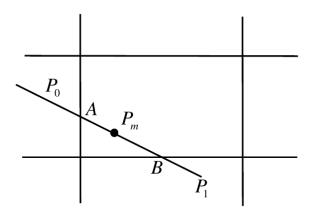


裁剪: 直线段



• 中点分割裁剪算法

跟 Cohen-Sutherland 裁剪方法相似,但是使用另一种求交算法。

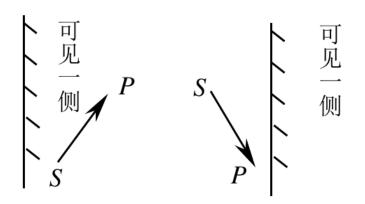


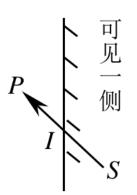
梁友栋 - Barskey算法不做展开

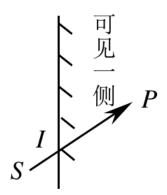
裁剪: 多边形



- Sutherland-Hodgeman 算法
 - •一次裁剪一个屏幕边界
 - 给多边形顶点规定顺序(顺时针或逆时针),按顺序裁剪边,得到新的顶点序列。







裁剪:字符



- 串精度裁剪
- 字符精度裁剪
- 笔画或像素精度裁剪

STRING STRING2

STRING2

RING

STRING2

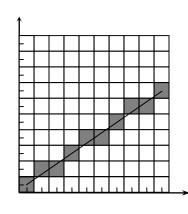
RING

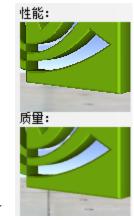
STRING2

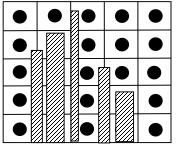
反走样: 走样现象



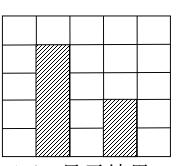
- 阶梯状边界
- 细节失真与遗失(小于 1 pixel)



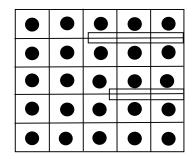




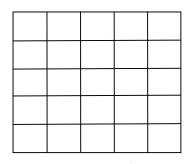
(a) 待显示的细小图形



(b) 显示结果



(a) 待显示的狭小矩形

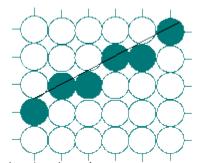


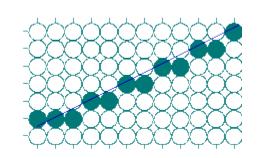
(b) 显示结果

反走样: 提高分辨率



- 更高分辨率的屏
 - 4倍存储, 2倍光栅化





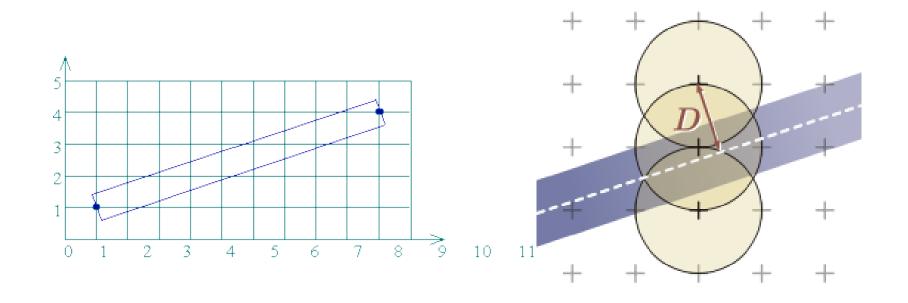
- 高分辨率计算,低分辨率显示
 - SSAA [全视窗提高分辨率渲染]
 - MSAA [仅对模型边缘区域提高]



反走样: 区域采样



像素有面积,根据覆盖面积或中心距离确定亮度值(公式见教材)



反走样: 区域采样加速

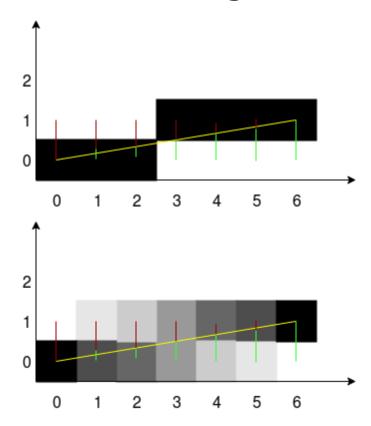


将像素分成子像素,计算落入直线区域的 子像素比例

反走样: 区域采样加速



Anti-aliasing version of Bresenham





反走样: 加权区域采样



非加权区域采样方法的缺点

- 像素的亮度与相交区域位置无关,仍会导致锯齿效应
- 相邻两个像素有时会有较大的灰度差

反走样: 加权区域采样

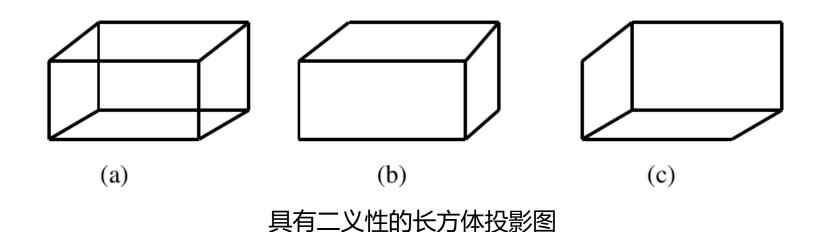


- 使相交区域对像素亮度的贡献依赖于该区域与像素中心的距离,权重函数可以取高斯函数
- 积分计算量大,一般采用离散计算方法, 将像素分成子像素计算

消隐



• 未经处理的投影图具有二义性,需要消除被遮挡的不可见的线或面,简称为消隐。



消隐: 分类



- 按消隐对象分类:
 - 线消隐
 - 面消隐
- 按消隐空间分类:
 - 物体空间的消隐算法
 - 图像空间的消隐算法
 - 物体空间和图像空间的消隐算法

消隐: 面消隐



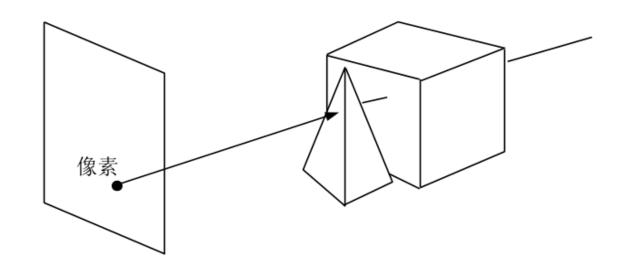
- 画家算法
- · Z-buffer 算法
- 扫描线 Z-buffer 算法
- 区间扫描线算法
- 区域子分割算法
- 光线投射算法

• . . .

消隐: 面消隐



• 光线投射算法





PA0: RasterGraphics

作业形式



- 给定一个代码框架,我们移除了一些核心 部分的算法实现,需要你补充完整
- · 每一个需要补充的位置都会加上TODO标记

代码讲解



- deps/vecmath: 矩阵和向量计算库
- image.hpp/cpp: 主要看图像是如何存储的

```
int width;
int height;
Vector3f *data;

const Vector3f &GetPixel(int x, int y) const {
    assert(x >= 0 && x < width);
    assert(y >= 0 && y < height);
    return data[y * width + x];
}

void SetPixel(int x, int y, const Vector3f &color) {
    assert(x >= 0 && x < width);
    assert(y >= 0 && y < height);
    data[y * width + x] = color;
}</pre>
```

代码讲解



- canvas_parser.hpp/cpp:需要绘制的图形在testcases文件夹中以txt的形式描述,其读取的代码已完整给出
- element.hpp: 定义了三种几何元素(线段/圆/区域填充),你需要实现其绘制算法。
 - 比如这个代码就画出了线段的两个端点。

```
class Line : public Element {

public:
    int xA, yA;
    int xB, yB;
    Vector3f color;
    void draw(Image &img) override {
        img.SetPixel(xA, yA, color);
        img.SetPixel(xB, yB, color);
    }
};
```

框架代码环境配置



- Linux
 - Cmake/make
- Windows
 - 虚拟机/双系统安装Linux



Thank You! Any Questions?