



**UNIVERSIDAD DE LAS FUERZAS  
ARMADAS – ESPE**  
**Departamento de Ciencias de la Computación**  
**Ingeniería de Software**

Computación Gráfica – NRC 28467

**Deber 2 – Unidad 2**

Algoritmos Clásicos de la Computación Gráfica

**Nombre:**

Calvache Gabriel

**Profesor:**

Ing. Dario Javier Morales Caiza

**Fecha:**

12 de diciembre de 2025

---

Sangolquí – Ecuador

# Índice

<b>Resumen</b>	<b>1</b>
<b>1. Estructura y módulos principales</b>	<b>1</b>
<b>2. Interfaz y validaciones de entrada</b>	<b>1</b>
<b>3. Algoritmos de líneas</b>	<b>1</b>
3.1. DDA (Digital Differential Analyzer) . . . . .	1
3.2. Bresenham . . . . .	1
3.3. Punto Medio . . . . .	2
<b>4. Algoritmos de círculo</b>	<b>2</b>
4.1. Punto Medio . . . . .	2
4.2. Bresenham . . . . .	2
4.3. Polar . . . . .	2
<b>5. Algoritmos de relleno</b>	<b>2</b>
5.1. Flood Fill . . . . .	2
5.2. Boundary Fill . . . . .	2
5.3. Scanline Seed Fill . . . . .	2
<b>6. Recorte de líneas</b>	<b>2</b>
6.1. Cohen–Sutherland . . . . .	2
6.2. Liang–Barsky . . . . .	3
<b>7. Recorte de polígonos</b>	<b>3</b>
7.1. Sutherland–Hodgman . . . . .	3
7.2. Weiler–Atherton y Greiner–Hormann . . . . .	3
<b>8. Capturas de ejecución</b>	<b>3</b>
<b>9. Conclusiones</b>	<b>6</b>

# Resumen

Este documento describe las funciones y módulos implementados en el proyecto de algoritmos gráficos, detallando los parámetros utilizados y presentando un análisis comparativo entre las distintas variantes de cada algoritmo. El objetivo es facilitar la comprensión, mantenimiento y posible extensión del código fuente. El trabajo se entrega junto con el código fuente, capturas de pantalla de las pruebas realizadas y este documento explicativo.

## 1. Estructura y módulos principales

El proyecto se organiza de manera modular para mejorar la legibilidad y el mantenimiento del código:

- **CLinea**: discretización de líneas (DDA, Bresenham y Punto Medio) y generación de círculos mediante **CircleMidpoint**.
- **CRelleno**: implementación de Flood Fill, Boundary Fill y Scanline Seed Fill.
- **CRcorteLinea**: algoritmos de recorte de líneas (Cohen–Sutherland, Liang–Barsky).
- **CRcortePoligono**: recorte de polígonos con Sutherland–Hodgman.
- **Formularios (frmMetodo\*)**: interfaz gráfica, validación de entradas y visualización.

## 2. Interfaz y validaciones de entrada

Se implementaron validaciones para asegurar la correcta ejecución del programa:

- Conversión segura de datos mediante `int.TryParse`.
- Verificación y creación dinámica del `Bitmap`.
- Escalado automático del dibujo para ajustarse al área visible.
- Manejo de excepciones para evitar fallos en tiempo de ejecución.

## 3. Algoritmos de líneas

### 3.1. DDA (Digital Differential Analyzer)

Utiliza incrementos fraccionarios constantes para aproximar una línea recta.

**Justificación:** algoritmo simple y claro, adecuado para fines educativos.

### 3.2. Bresenham

Emplea aritmética entera para seleccionar el píxel más cercano a la línea ideal.

**Justificación:** elegido por su eficiencia y rapidez en tiempo real.

### 3.3. Punto Medio

Variante basada en una función de decisión evaluada en puntos medios.

**Justificación:** resultados comparables a Bresenham, útil para análisis.

#### Comparativa de líneas

- Precisión visual similar en los tres algoritmos.
- Bresenham y Punto Medio superan a DDA en rendimiento.

## 4. Algoritmos de círculo

### 4.1. Punto Medio

Algoritmo entero que aprovecha la simetría del círculo por octantes.

### 4.2. Bresenham

Variante eficiente que evita cálculos en punto flotante.

### 4.3. Polar

Basado en funciones trigonométricas.

**Justificación:** incluido solo con fines comparativos.

## 5. Algoritmos de relleno

### 5.1. Flood Fill

Rellena desde una semilla hasta la frontera.

### 5.2. Boundary Fill

Detiene el relleno al encontrar el color de frontera.

### 5.3. Scanline Seed Fill

Utiliza líneas horizontales para mejorar el rendimiento.

**Justificación:** más eficiente para áreas grandes.

## 6. Recorte de líneas

### 6.1. Cohen–Sutherland

Algoritmo basado en códigos de región.

## 6.2. Liang–Barsky

Método paramétrico más eficiente para ventanas rectangulares.

# 7. Recorte de polígonos

## 7.1. Sutherland–Hodgman

Adecuado para recorte contra polígonos convexos.

## 7.2. Weiler–Atherton y Greiner–Hormann

Mencionados como posibles extensiones futuras.

# 8. Capturas de ejecución

A continuación se presentan evidencias visuales de ejecucion de algunos de los algoritmos ejemplo



Figura 1: Interfaz inicial

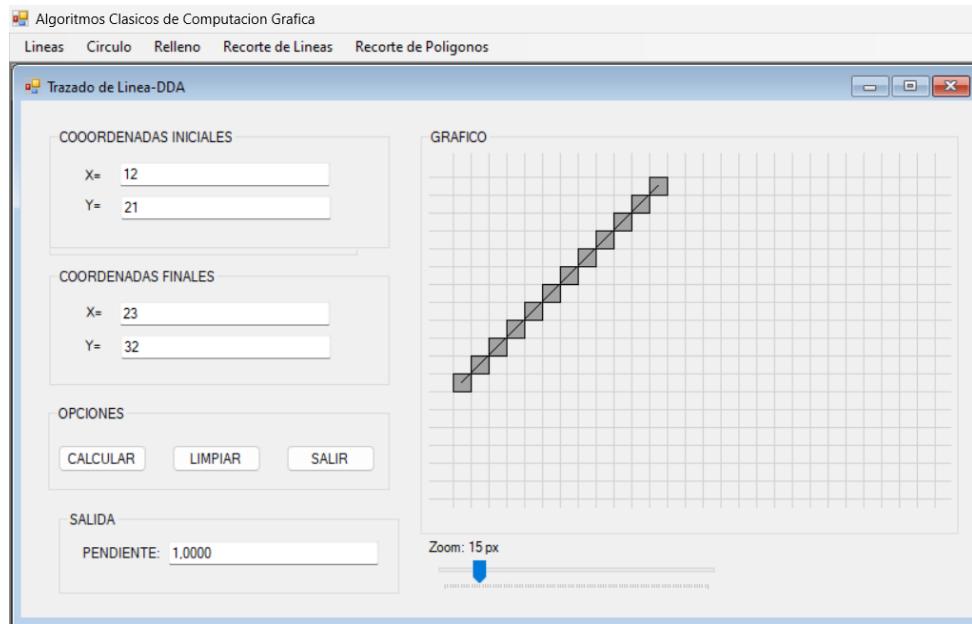


Figura 2: Dibujo de lineas

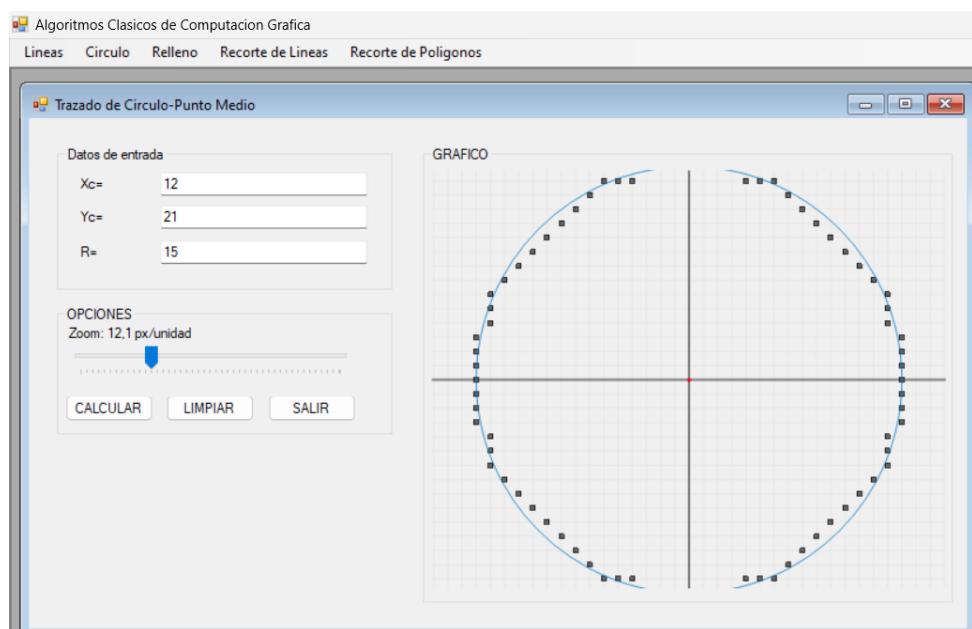


Figura 3: Dibujo de Circulos

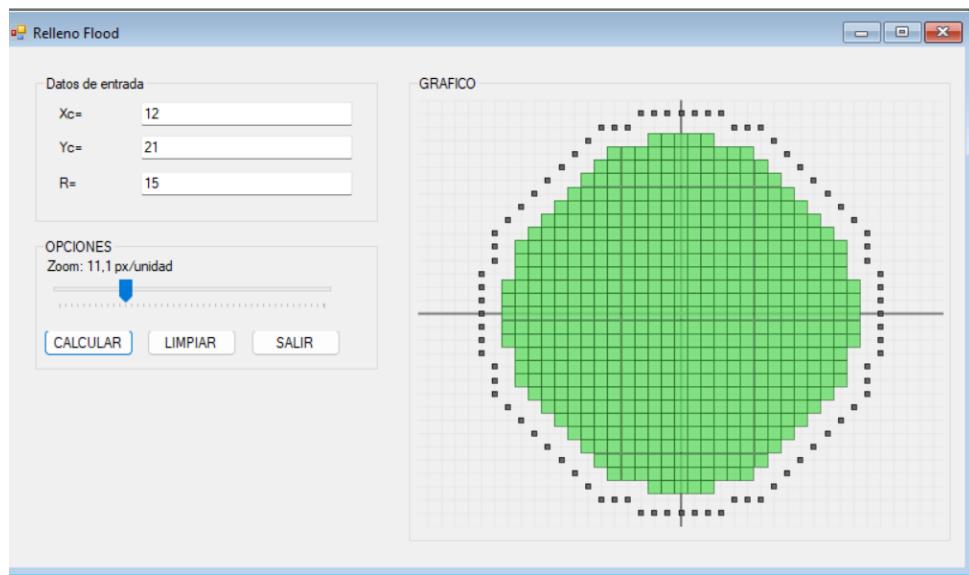


Figura 4: Dibujo de Relleno

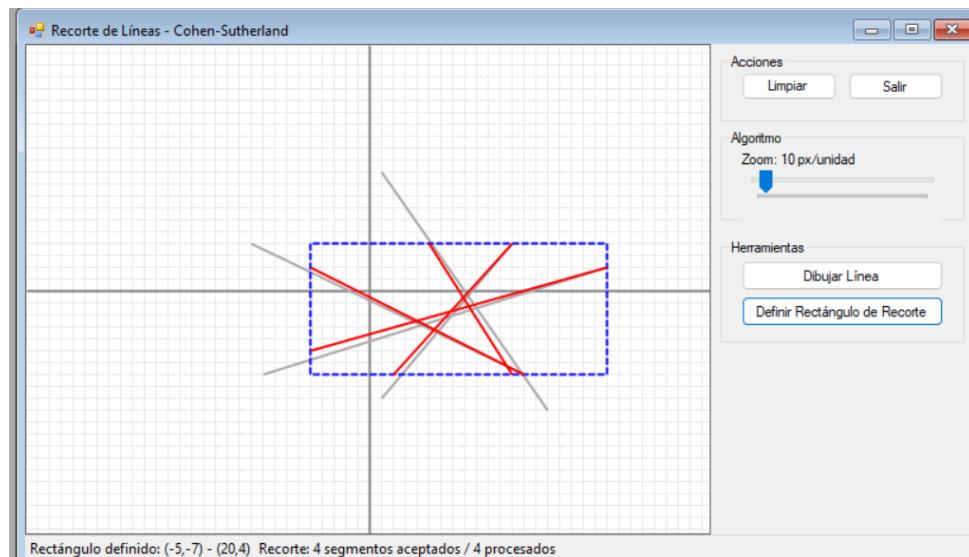


Figura 5: Corte de Lineas

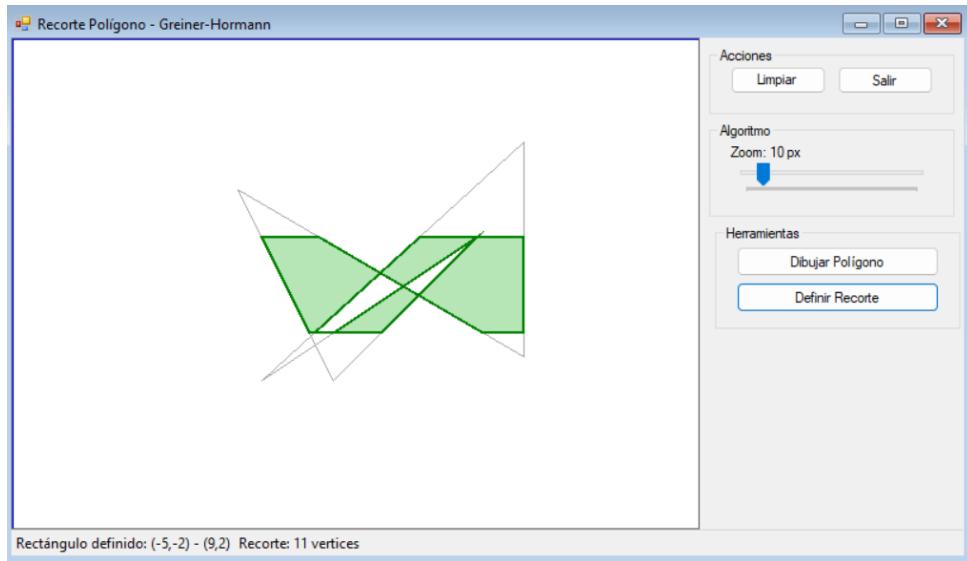


Figura 6: Corte de Polígonos

## 9. Conclusiones

Los algoritmos implementados representan las técnicas clásicas de la computación gráfica. La elección de algoritmos enteros como Bresenham y Punto Medio se justifica por su eficiencia, mientras que las versiones en punto flotante permiten comparación y análisis conceptual. La arquitectura modular facilita la extensión y el mantenimiento del proyecto.