

Paulo Henrique Araujo Nobre

TRABALHO RASTERIZAÇÃO DE RETAS

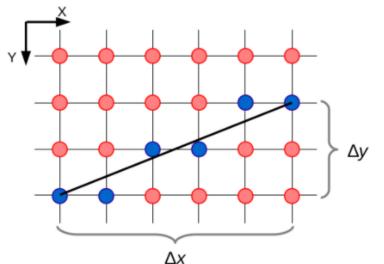
Sumário:

1 Resumo	2
2 Implementação	2
2.1 Declaração de variáveis	2
2.2 Variáveis de configurações	3
2.3 Rasterização	3
2.4 Plotting	
3 Resultados	
4 Conclusão	5

1 Resumo:

A Rasterização é uma aproximação de variáveis contínuas para um espaço discreto. Numa primeira observação é possível o utilizar o coeficiente angular da reta e sua equação, e um arredondamento para encontrar o ponto y a ser pintado, incrementando o ponto x:

Figura 1 - Exemplo de rasterização de retas



Since Δx is greater Δy :

$$m = \frac{\Delta y}{\Delta x}$$
$$y_i = m x_i + b$$

By incrementing *x* by 1, we can compute the corresponding *y*:

```
1<sup>st</sup> point: (x<sub>0</sub>, Round(mx<sub>0</sub>+ b))

2<sup>nd</sup> point: (x<sub>1</sub>, Round(mx<sub>1</sub>+ b))

3<sup>rd</sup> point: (x<sub>2</sub>, Round(mx<sub>2</sub>+ b))

.
.
.
n<sup>th</sup> point: (x<sub>0</sub>, Round(mx<sub>0</sub>+ b))
```

Fonte: https://johannesca.github.io/cg_t1/

2 Implementação:

A implementação da inicial é feita declarando 3(três) retas e em seguida chamando a função raster_config() 3(três) vezes e passando as retas para cada uma, no caso, cada chamada é feita para uma resolução distinta.

2.1 Declaração de variáveis:

Por padrão foi declarado 3(três) retas e 3(três) resoluções fixas representadas como reta x: [(xi, xf), (yi, yf)]:

- reta 1: [(0, 10), (0, 3)]
- reta 2: [(1, 5), (1, 7)]
- reta 3: [(2, 7), (3, 7)]
- resoluções: [(40x30), (800x600), (1600x1200)]

2.2 Variáveis de configurações:

Dentro da função raster_config() é feita medições para trabalhar com mais facilidade com os valores.

Nela são feitas as proporções de escala de acordo com a resolução para que os valores das retas sejam proporcionais às resoluções.

No mesmo é criado a matrix usada como estrutura de dados para armazenar os valores da rasterização, com ela é feita uma lógica para criar-lá de comod que comporte de forma sucinta os valores e que não ocorra overflows.

Também é feito os cálculos necessários para o passa seguinte, no caso são os valores de Delta e Coeficiente angular da reta.

Tendo todos os valores e a estrutura de dados, basta chamar a função raster() passando a reta, o coeficiente angular, a estrutura de dados, o objeto representante da reta e por final o direcionamento, que no caso é o dado utilizado para saber qual variação é a mais predominante entre ($\Delta y > \Delta x$) ou ($\Delta x > \Delta y$).

2.3 Rasterização:

Ao chamar a função raster() com todos os parâmetros é feito alguns cálculos antes de iniciar a rasterização.

É efetuado o cálculo do valor de b através da fórmula:

$$b = y - m * x$$

Verifica-se também através de uma condição para ver se a reta é crescente ou decrescente

Enfim é feita a rasterização, que no qual é realizada incrementando a variação predominantes entre Δy e Δx e recalculando o valor oposto utilizando a fórmula:

Para y:

$$y = m * x + b$$

Para x:
 $x = (y - b) / m$

É por final atribuindo o valor representante da cor nos pontos encontrados de x e y, sendo elas 5 - amarelo, 4 - verde e 3 - azul.

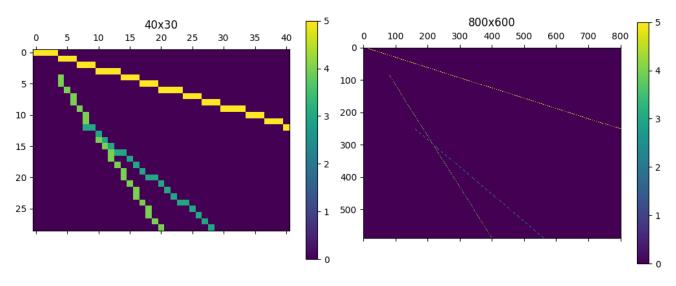
2.4 Plotting:

No final da implementação é feita a chamada de uma figura para realizar a plotagem da matriz, utilizando a biblioteca matplotlib.

3 Resultados:

Figura 2 - Resultado 1

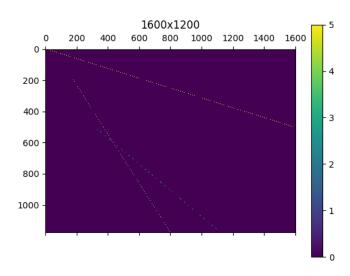
Figura 3 - Resultado 2



Fonte: Autor

Fonte: Autor

Figura 4 - Resultado 3



Fonte: Autor

4 Conclusão:

Tendo em vista os gráficos gerados pela aplicação, vemos a notória diferença da representação das retas de acordo com a distinta resolução de cada um. Vemos que quanto maior a resolução, maior a quantidade de pixels disponíveis na tela, em contrapartida temos gráficos mais pixelados com resoluções menores