Algoritmos

Trazado de Rectas:

- Algoritmo Básico
- · Algoritmo DDA (Digital Differential Analizer).
- Algoritmo de punto medio. Criterio del punto medio.
- Bresenham, J.E. Algorithm for computer control of a digital plotter, IBM Systems Journal, January 1965, pp. 25-30.

Trazado de Circunferencias:

- · Algoritmo basado en el criterio del punto medio.
- Bresenham, J.E. A linear algorithm for incremental digital display of circular Communications of the ACM, Vol. 20, pp. 100-106, 1977.

Trazado de Elipses y otras cónicas:

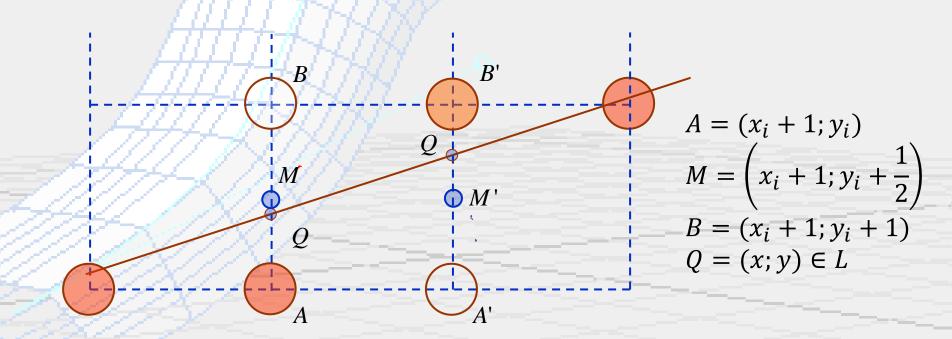
Otras curvas: evaluadores polinomiales basados en curvas de Bézier, Bsplines, etc.



J.E. Breshenham

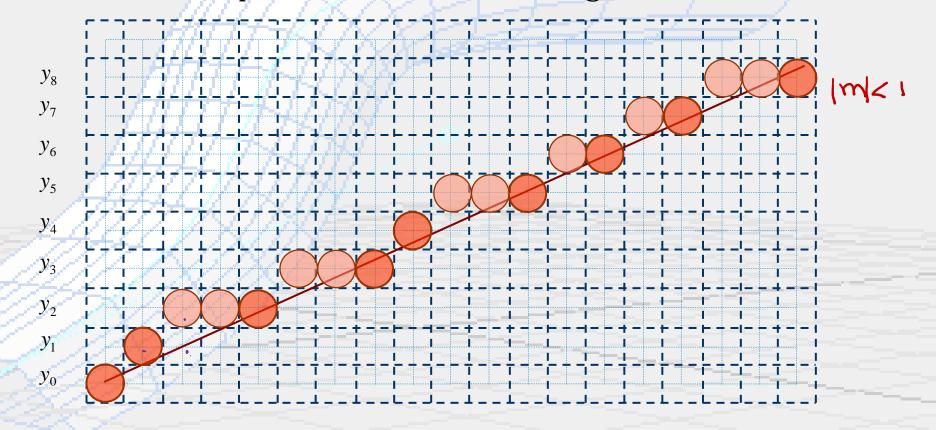
Algoritmo de punto medio para rectas

El signo de F(M) determina su ubicación con respecto a la recta ideal. Por lo tanto, puede elegirse quién es el píxel $(A \circ B)$ más próximo a dicha recta.



Observación

Si discretizamos verticalmente, perderemos información gráfica:



Algoritmo Básico

Algoritmo DDA

DIGITAL : XI = X; +1
AWALIZER

```
y_{0} = \begin{cases} x_{0} & x_{0} \\ x_
```

```
· | m/< 1
 Sea Pi (Xi; Yi) ya protado (Yi=mxi+b)
 Mientros que Xiti & Xn
       ·9 = m x ; + b
           = m (Xi+1)+b=mxi+m+b
         y = (mx;+b)+m
          y = y; +m
          Jiti= yitm
          ProTar (Xitij Yiti)
```

Algoritmo DDA

Johnny R. Avendaño Q.

Criterio

$$F(x;y) = y - x$$

$$F(x;$$

L:
$$y = \Delta y \cdot x + b$$

$$\Delta x \cdot y = \Delta x \cdot x + \Delta x \cdot b$$

$$\Delta x \cdot y - \Delta x \cdot x - \Delta x \cdot b = 0$$
L: $(-2\Delta x) x + (2\Delta x) y + (-2\Delta x b) = 0$

$$A \cdot A \cdot B \cdot A \cdot B \cdot C$$

$$A \cdot B \cdot A \cdot B \cdot C \cdot C$$

$$C \in \mathbb{R}$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B \cdot C \cdot C$$

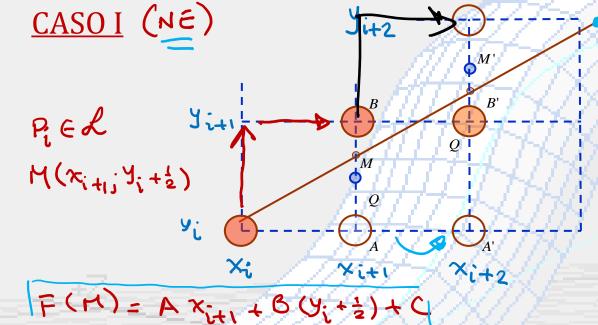
$$F(x; t) = Ax + B \cdot C$$

$$F(x; t) = Ax + B$$

m = 0.3 m = 0.9

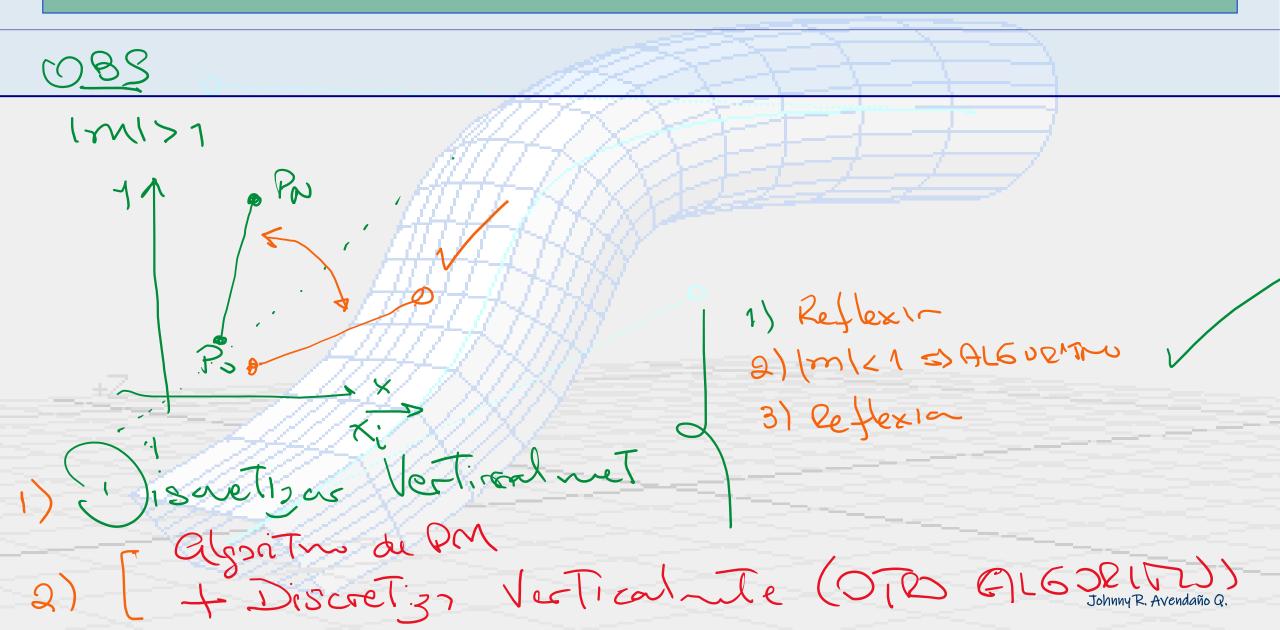
Discretización ALG. PUNDO, MEDIO (M) < 1

M = 0.01

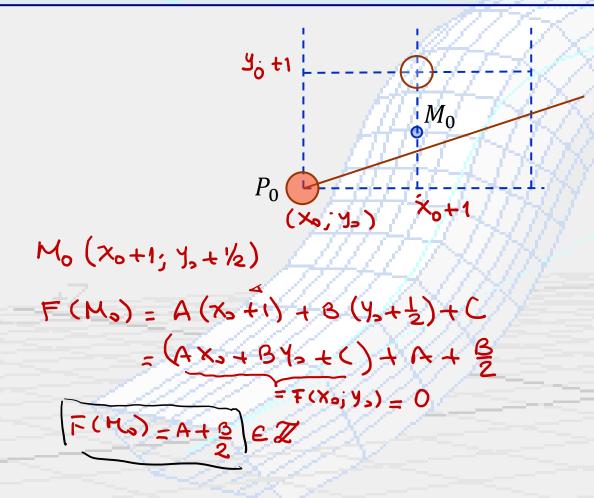


$$M'(x_{i+2}; Y_i + \frac{1}{2})$$
 $F(M') = Ax_{i+2} + B(Y_i + \frac{1}{2}) + ($
 $= Ax_{i+1} + A + B(Y_i + \frac{1}{2}) + ($
 $= (Ax_{i+1} + B(Y_i + \frac{1}{2}) + C) + A$
 $E(A') = F(M) + A$

Johnny R. Avendaño Q.



Discretización



RESUMEN
$$H_0, H_1, H_2, \dots$$

$$F_i = F(H_i), i \ge 0$$

$$F_0 = A + B_2$$

$$F(H_{i+1}) = F(H_i) + Q; \qquad R = A$$

$$Q_0 : \text{ Se emplean 1 Oper basices}$$