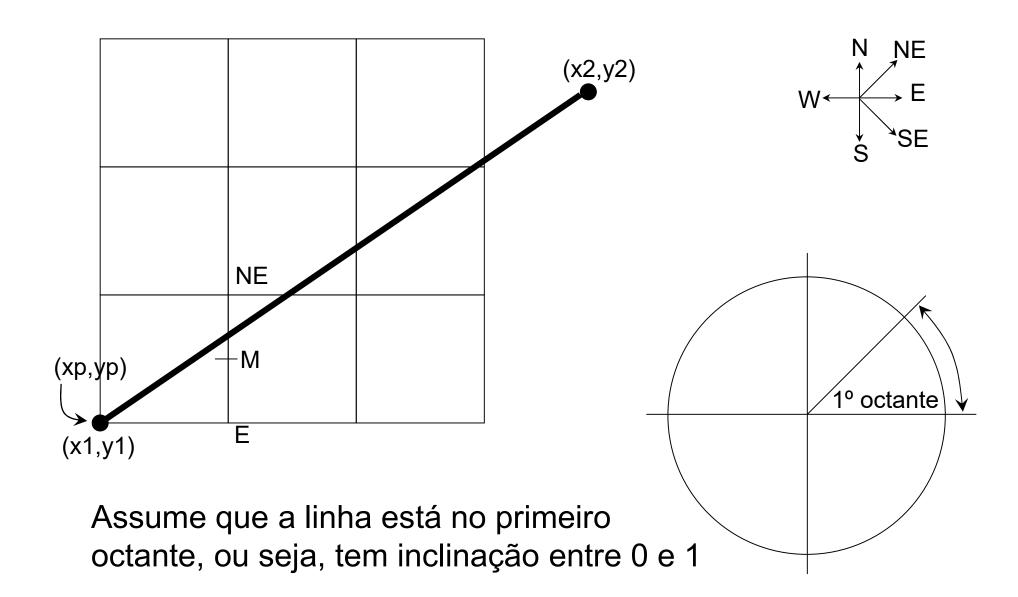
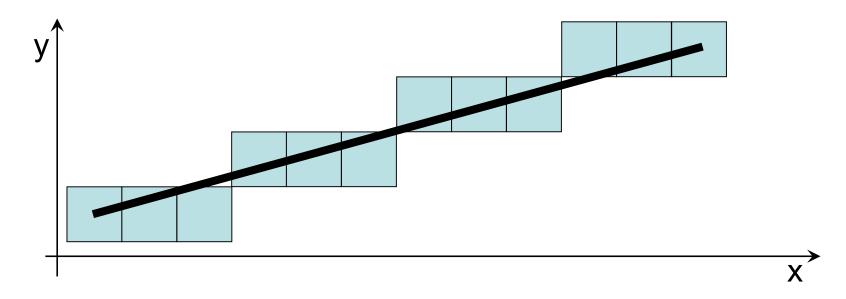
Aula 6

Algoritmo de Bresenham (ponto médio) para o traçado de linhas retas

Este algoritmo, de 1965, permite o traçado de linhas retas com importantes vantagens:

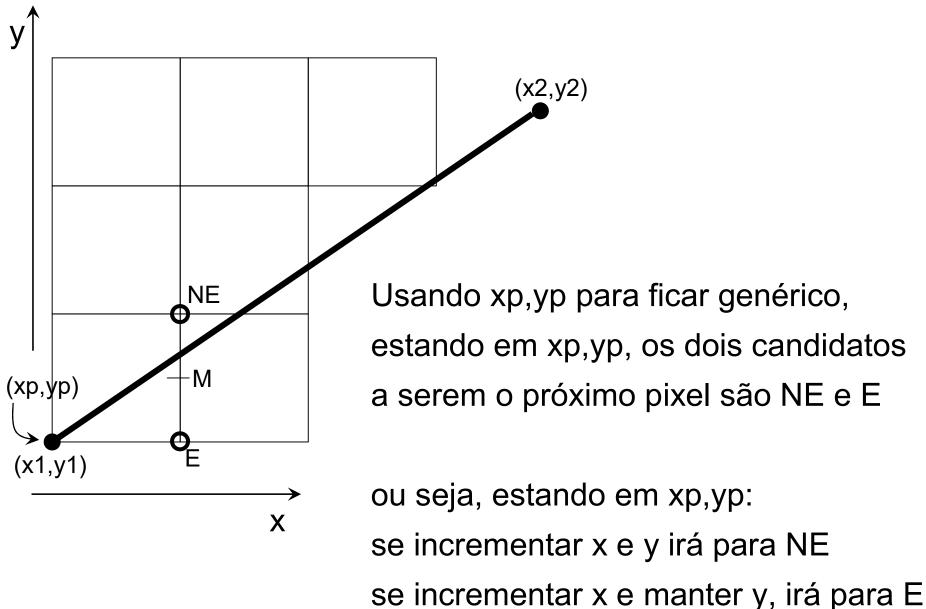
- Não usa operações em ponto flutuante, tornando mais rápida a sua execução
- Usa apenas operações de soma e subtração e multiplicações por dois, que podem ser substituídas por deslocamentos de bits
- Pode ser implementado em hardware simples ou em assembly de processadores mais básicos (anos 70)

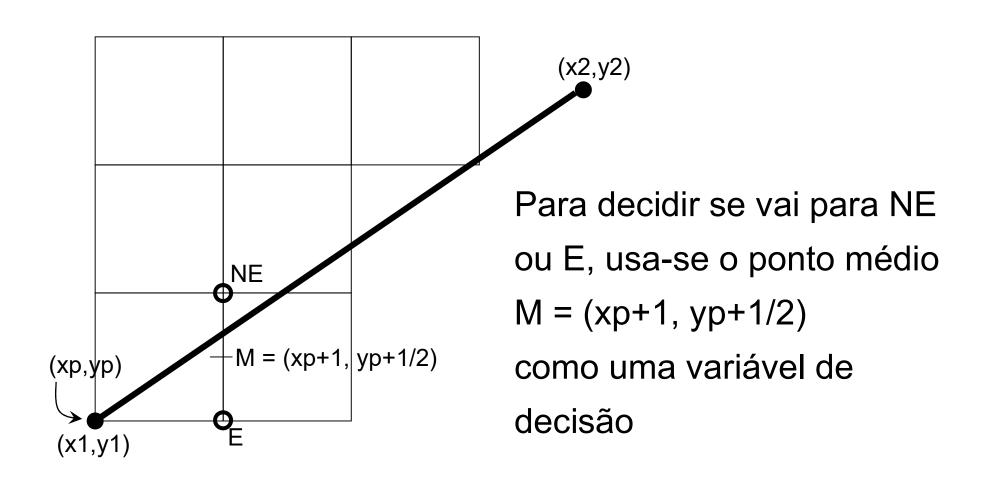




Neste octante, x sempre deve ser incrementado de um em um e, o y será calculado

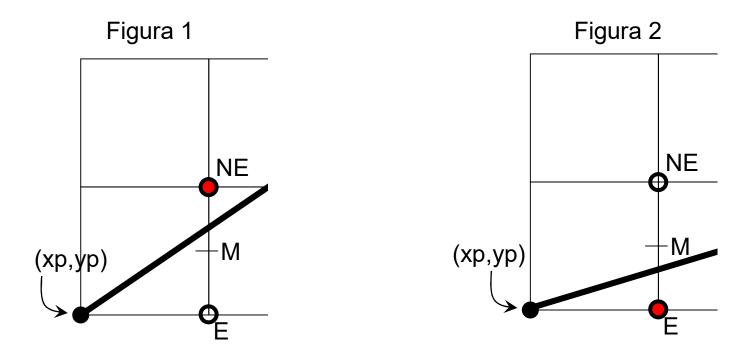
Em resumo, x sempre é incrementado e, y é ou não é incrementado





Se M está abaixo da reta (figura 1), a reta está mais próxima de NE

Se M está acima da reta(figura 2), a reta está mais próxima de E



A equação implícita da reta é f(x,y) = ax + by + c = 0

A equação da reta em termos de sua inclinação é:

$$y = A.x + B$$

e a inclinação da reta é dada por A = dy/dx

onde:
$$dx = x^2 - x^1$$

e $dy = y^2 - y^1$

assim:
$$y = \frac{dy}{dx}.x + B$$

$$y = \frac{dy.x + B.dx}{dx}$$

$$a = dy$$

$$b = -dx$$

$$c = B.dx$$

$$y.dx = dy.x + B.dx$$

$$f(x,y) = dy.x - dx.y + B.dx = 0$$
a b c

Sabe-se que:

- para pontos acima da reta, f(x,y) < 0
- para pontos na reta, f(x,y) = 0
- para pontos abaixo da reta, f(x,y) > 0

Para testar se *M* está acima ou abaixo da reta, toma-se uma variável de decisão *d*

assim, faz-se d = f(M)

Supondo que se inicia no ponto xp,yp,

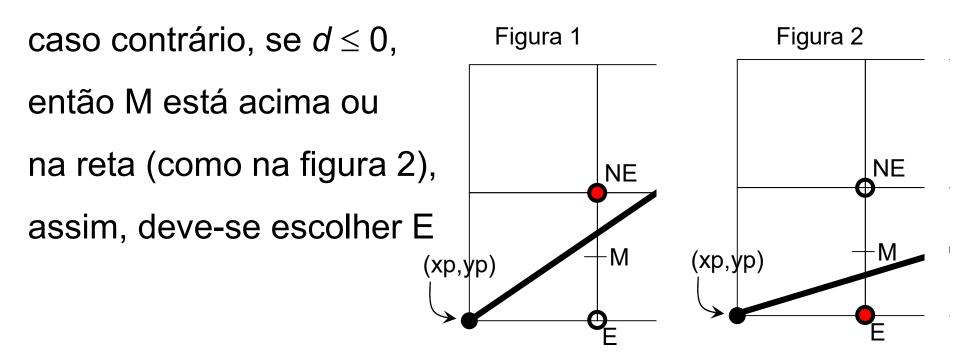
a tomada de decisão se dará no ponto M=(xp+1,yp+1/2)

ou seja, calcula-se d = f(M) = f(xp+1,yp+1/2)

aplicando a função f em f(xp+1,yp+1/2)

tem-se:
$$d = f(M) = a.(xp+1) + b(yp+1/2) + c$$

e, se *d* >0, significa que M está abaixo da reta (como na figura 1), logo, a reta está mais próxima de NE

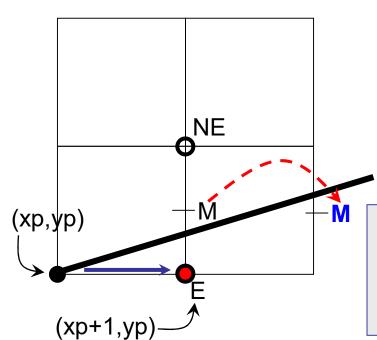


Qual o valor de *d* no próximo ponto ?

isto depende da escolha feita anteriormente, pois:

Se escolheu E, apenas o x será incrementado, ou seja,

estaremos em E = (xp+1, yp) e, assim, o próximo ponto M



será
$$M = xp + 2$$
, $yp + 1/2$

assim,
$$d_{\text{novo}} = f(M) = f(xp+2, yp+1/2)$$

logo,
$$d_{\text{novo}} = a(xp+2)+b(yp+1/2)+c$$

Para reduzir o número de cálculos, Bresenham faz uso do calculo incremental

assim, para calcular
$$d_{\text{novo}} = a(xp+2) + b(yp+1/2) + c$$

lembra-se que $d = a(xp+1) + b(yp+1/2) + c$
assim, $d_{\text{novo}} - d = a$
portanto, $d_{\text{novo}} = d + a$

e, recordando o quadro abaixo, tem-se que quando

Portanto:

$$a = dy$$

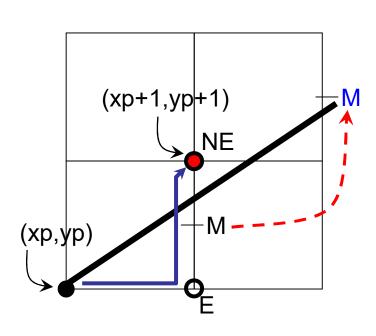
$$b = -dx$$

$$c = B.dx$$

se escolhe E, dnovo = d + dyeste acréscimo dy é chamado ΔE

é o incremento após escolher E

Por outro lado, se escolheu NE, ambos x e y serão incrementados, ou seja, estaremos em NE = (xp+1,yp+1) e, assim, o próximo ponto M



será
$$M = xp+2$$
, $yp+3/2$
assim, $d_{novo} = f(M) = f(xp+2, yp+3/2)$
 $logo, d_{novo} = a(xp+2)+b(yp+3/2)+c$

assim, para calcular
$$d_{\text{novo}} = a(xp+2) + b(yp+3/2) + c$$
 [lembra-se que $d = a(xp+1) + b(yp+1/2) + c$] assim, $d_{\text{novo}} - d = a + b$] portanto, $d_{\text{novo}} = d + a + b$] e, recordamos o quadro abaixo

Portanto:

$$a = dy$$

$$b = -dx$$

$$c = B.dx$$

então, quando se escolhe NE

dnovo = d + dy - dx

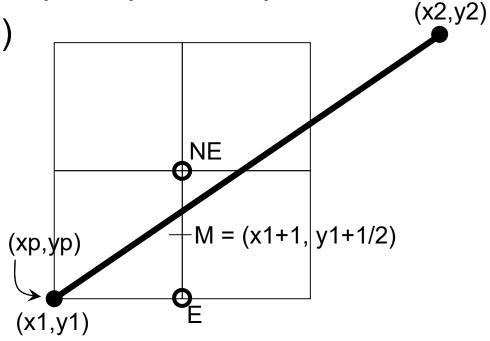
este acréscimo dy-dx é chamado ∆NE

é o incremento após escolher NE

Usando o cálculo incremental, Bresenham reduz muito a quantidade de operações, pois o valor de **d** é obtido a partir do **d** anterior, mas ainda resta resolver o problema de definir o primeiro **d**

Para isto, deve-se observar que o primeiro ponto

médio é M = (x1+1,y1+1/2)

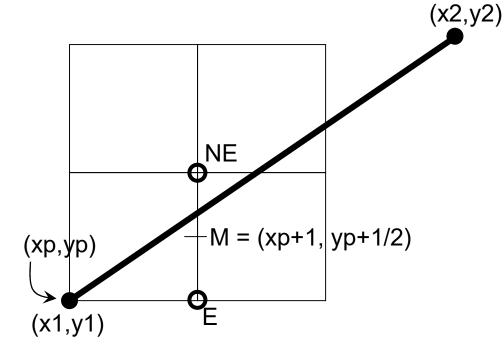


assim, deve-se calcular

$$f(M) = f(x1+1,y1+1/2)$$

$$d = a.(x1+1)+b.(y1+1/2)+c$$

$$d = a.x1+a + b.y1+b/2 + c$$



$$d = a.x1 + b.y1 + c + a + b/2$$
 como o ponto (x1,y1) está
= 0 na reta. $f(x1,y1)=0$

na reta, f(x1,y1)=0

$$d = a + b/2$$
 e, recordando o quadro \longrightarrow $a = dy$
 $b = -dx$
 $d = dy - dx/2$
 $c = B.dx$

Como se deseja saber apenas se d > 0, para escolher NE pode-se evitar a fração dx/2 em

d = dy - dx/2 multiplicando tudo por 2, ficando:

$$d = 2.dy - dx$$

Mas, então, é preciso fazer o mesmo com ΔNE e ΔE , ou seja, $\Delta NE = 2.(dy - dx)$

e
$$\Delta E = 2.dy$$

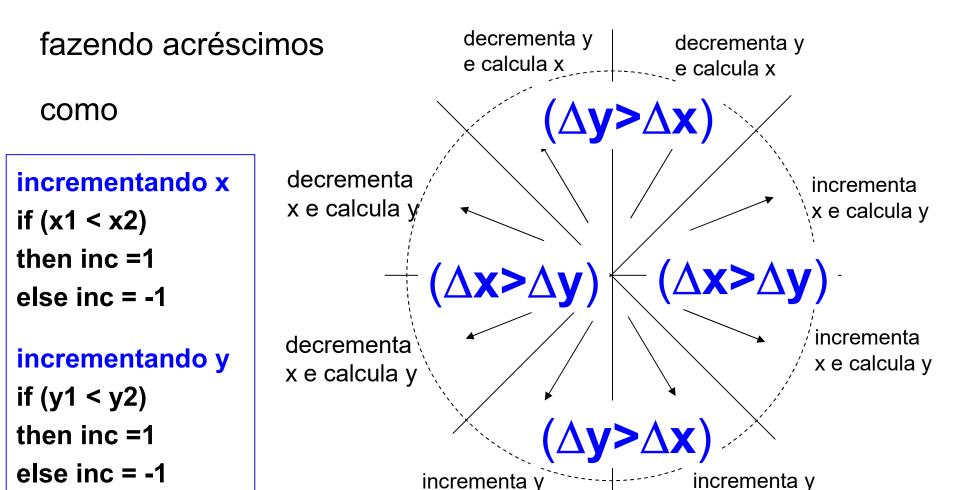
Algoritmo:

```
{ int x1,y1,x2,y2,cor;
 dx = x2 - x1
 dy = y2 - y1
 d = 2 * dy - dx
 dE = 2 * dy
 dNE = 2 * (dy - dx)
  x = x1
  y = y1
  pixel[x,y] = cor
```

```
while (x < x2)
 \{ \text{ if } (d < 0) // \text{ escolhe E } \}
     \{ d = d + dE \}
        x = x + 1
   else
     \{ d = d + dNE // escolhe NE \}
        x = x + 1
        y = y + 1
    pixel[x,y] = cor
```

Usa apenas operações com inteiros Usa apenas somas e subtrações As multiplicações podem ser implementadas usando deslocamento de bits

Este algoritmo funciona apenas no <u>1º octante</u>, mas pode ser adaptado para operar em todos os octantes



e calcula x

e calcula x

Prática: (para entregar)

Implementar o algoritmo de Bresenham para o traçado de linhas retas, para operar em todos os octantes.

Existem várias implementações na Internet, retiradas dos livros.

Pode-se usar estes códigos, mas o aluno precisa ver que, aquilo que viu nesta aula, está lá no código.