# Aula 08

# Traçado de Circunferências usando Bresenham

#### Algoritmo de Bresenham - Traçado de Retas

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

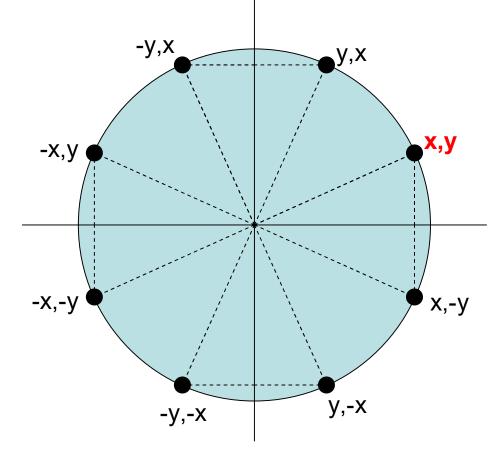
- Não usa operações em ponto flutuante, tornando mais rápida a sua execução
- Usa apenas operações de soma e subtração e multiplicações por dois, que podem ser substituídas por deslocamentos de bits
- Pode ser implementado em hardware simples ou em assembly de processadores mais básicos (anos 70)
- Não deixa buracos entre os pixels da circunferência
- Nenhum pixel é acessado mais de uma vez

É importante lembrar que a circunferência é um objeto simétrico, assim, os cálculos em seu traçado podem ser bem reduzidos, pois pode se calcular

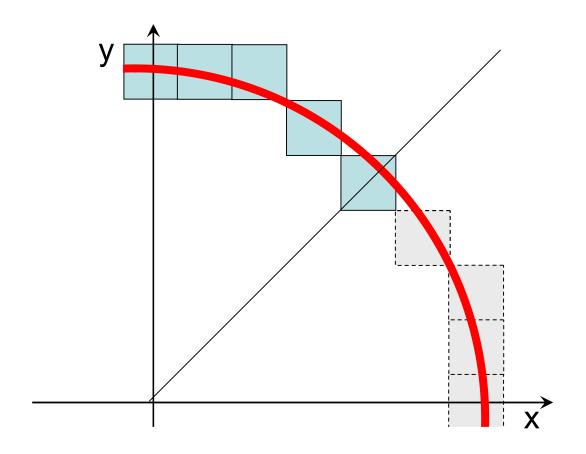
uma parte dos pontos e,

espelhar os demais

Por exemplo, basta calcular os pontos apenas entre 0 e 45° e espelhar eles em outros sete



Assume que a circunferência está no segundo octante

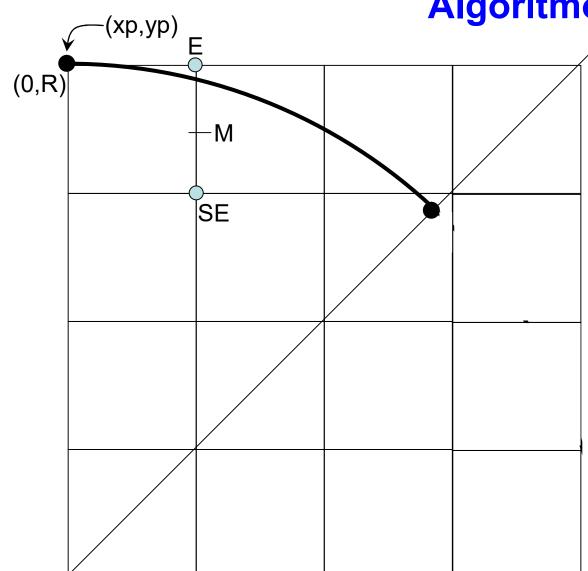


Neste octante, x sempre deve ser incrementado de um em um e, o y será decrementado ou não

A equação de uma circunferência com raio R, centrada na origem é  $x^2 + y^2 = R^2$  e a sua equação geral é  $f(x,y) = x^2 + y^2 - R^2 = 0$  Sabe-se que dado um ponto (x,y), se:

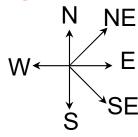
 $\begin{cases} f(x,y)=0, \text{ então, o ponto está sobre a circunferência} \\ f(x,y)<0, \text{ então, o ponto está dentro da circunferência} \\ f(x,y)>0, \text{ então, o ponto está fora da circunferência} \end{cases}$ 

#### Algoritmo do ponto Médio



As decisões são tomadas na grade

Quando M está dentro da circunferência, escolhe-se o ponto E, caso contrário, escolhe-se SE



Considerando estar em xp,yp, o ponto M será:

M = 
$$(xp+1,yp-1/2)$$
  $f(x,y) = x^2 + y^2 - R^2 = 0$ 

Usa-se uma variável de decisão

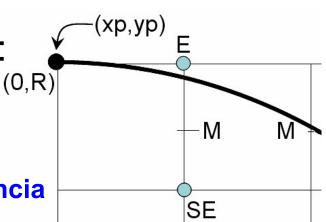
$$d = f(M) = (xp+1)^2 + (yp-1/2)^2 - R^2$$

se <u>d < 0</u>, escolhe-se E e o próximo ponto M será

incrementado apenas em x, ficando:

$$M = (xp+2, yp-1/2)$$

f(x,y)<0, então, o ponto está dentro da circunferência



Assim, 
$$d_{\text{novo}} = f(M) = (xp+2)^2 + (yp-1/2)^2 - R^2$$

Usando o cálculo incremental, é possível obter d<sub>novo</sub> a partir de d, pois:

$$Logo, d_{novo} = d + 2xp + 3$$

Este é o valor que deve ser somado à d, quando se escolhe E, ou seja,  $\Delta E = 2xp + 3$ 

Se M está fora da circunferência

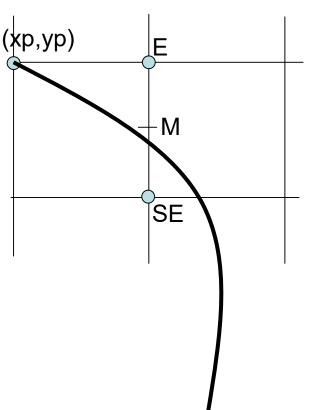
 $d \ge 0$ , escolhe-se SE e o

próximo ponto M será incrementado

em x e decrementado em y, ficando:

$$M = (xp+2, yp-3/2)$$

Neste caso, 
$$d_{\text{novo}} = f(M) = (xp+2)^2 + (yp-3/2)^2 - R^2$$



Usando o cálculo incremental, é possível obter d<sub>novo</sub> a partir de d, pois:

Logo,  $d_{novo} = d + 2xp - 2yp + 5$ 

Este é o valor que deve ser somado à d, quando se

escolhe SE, ou seja,  $\triangle$ SE = 2xp - 2yp + 5

ou ainda,  $\triangle SE = 2 * (xp - yp) + 5$ 

Observar que  $\Delta E$  e  $\Delta SE$  são variáveis e não constantes, como no caso da reta

Usando este cálculo incremental, os valores novos de d são calculados a partir dos anteriores

A questão é como obter o primeiro d?

Para isto, deve-se considerar que o primeiro d é calculado com xp,yp em (0,R)

Logo o primeiro ponto M é (0+1,R – 1/2)

assim, 
$$d = f(M) = 1^2 + (R - 1/2)^2 - R^2$$

logo, 
$$d = 5/4 - R$$

O problema aqui é que **d = 5/4 – R** usa cálculos em ponto flutuante

Para eliminar a fração, toma-se uma nova variável de decisão h, tal que  $\mathbf{h} = \mathbf{d} - \mathbf{1}/4$ , logo,  $\mathbf{d} = \mathbf{h} + \mathbf{1}/4$  substituindo d por  $\mathbf{h} + \mathbf{1}/4$  em  $\mathbf{d} = \mathbf{5}/4 - \mathbf{R}$ 

tem-se  $h + 1/4 = 5/4 - R \rightarrow h = 1 - R$ 

Mas, a decisão se d < 0 (para escolher E) se transforma em h + 1/4 < 0

ou seja, h < -1/4

Entretanto, como o valor inicial de h é inteiro e a variável é sempre incrementada de inteiros ( $\Delta E$  e  $\Delta SE$  ), esta comparação pode ser alterada para h < 0

```
void circunferencia(int r, int cor)
{
    x = 0
    y = R
    h = 1 - r
    plotaPixel(x, y, cor)
    while (x<y)</pre>
```

{ // Seleciona E h = h + 2 \* x + 3

if (h < 0)

# Diferenças de segunda ordem

É possível melhorar o desempenho do algoritmo ainda mais, substituindo as variáveis em  $\Delta E$  e  $\Delta SE$ 

É segunda ordem, pois o cálculo de d é feito a partir das diferenças ( $\Delta E$  e  $\Delta SE$ ) entre eles

Agora, as diferenças das diferenças serão calculadas

Diferenças de segunda ordem

Se escolher **E**, o ponto de avaliação move-se de (xp,yp) para (xp+1,yp)

e, a diferença de 1<sup>a</sup> ordem para E fica:

$$E_{\text{velho}}$$
 em (xp,yp) = 2xp + 3 e em

$$E_{\text{novo}}$$
 em (xp+1,yp) = 2(xp+1) + 3 = 2xp + 2 + 3

$$logo, E_{novo} - E_{velho} = 2$$

Analogamente,1

$$\triangle$$
SE = 2xp - 2yp + 5

$$SE_{velho}$$
 em  $(xp,yp) = 2xp - 2yp + 5 e em$ 

$$SE_{novo}$$
 em (xp+1,yp) = 2(xp+1) - 2yp + 5

$$logo, SE_{novo} - SE_{velho} = 2$$

Se escolher **SE**, o ponto de avaliação move-se de (xp,yp) para (xp+1,yp-1)

Assim,

$$E_{\text{velho}}$$
 em (xp,yp) = 2xp + 3 e em

$$E_{\text{novo}}$$
 em (xp+1,yp-1) = 2(xp+1) + 3 = 2xp + 2 + 3

$$logo, E_{novo} - E_{velho} = 2$$

Analogamente,

$$SE_{velho}$$
 em (xp,yp) = 2xp - 2yp + 5 e em  $SE_{novo}$  em (xp+1,yp-1) = 2(xp+1) - 2(yp-1) + 5  $\log_{10}$   $SE_{novo}$  -  $SE_{velho}$  = 4

```
No início, x = 0 e y = R e \Delta E = 2xp + 3

Assim, com xp = 0 e yp = R, então \Delta E = 3

para \Delta SE = 2 * (xp - yp) + 5, com xp = 0 e yp = R, então \Delta SE = 2*(0-R)+5, \rightarrow \Delta SE = -2R+5
```

void circunferencia(int R, int cor)

```
x = 0
h = 1 - R
dE = 3
dSE = -2*R+5
plotaPixel(x, y, cor)
while (x<y)
 \uparrow if (h < 0)
    { // Seleciona E
    \uparrow h = h + dE
      dE = dE + 2
     dSE = dSE + 2
```

```
else
 { // Selectiona SE
   h = h + dSE
   dE = dE + 2
   dSE = dSE + 4
  y = y - 1
x = x + 1
plotaPixel(x, y, cor)
```

Prática – Implementar esta versão, usando a simetria-8 para ser entregue, junto com as demais práticas