

9장. 래스터 변환

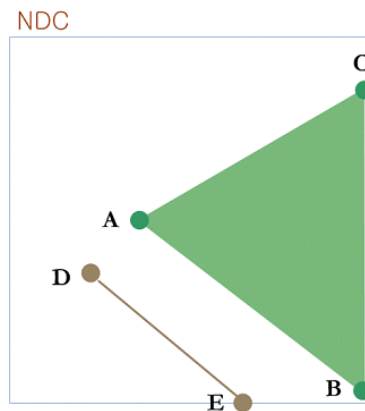
학습목표

- 래스터 변환이 필요한 이유를 이해한다.
- 지-버퍼 알고리즘에 의한 은면제거가 래스터 변환과 병행되어야 하는 이유를 이해한다.
- 선분의 래스터 변환에 있어서 브레스넘 알고리즘의 장점을 이해한다.
- 주사선 채움 알고리즘 및 활성화 선분 리스트의 사용법을 이해한다.
- 경계채움 알고리즘과 홍수채움 알고리즘의 차이점을 이해한다.
- 선형보간 방법을 이해한다.
- 비트맵과 포스트스크립트의 개념상 차이점 및 저장방식의 차이점을 이해한다.
- 에일리어싱이 발생하는 이유와 앤티-에일리어싱 기법에 대해 이해한다.

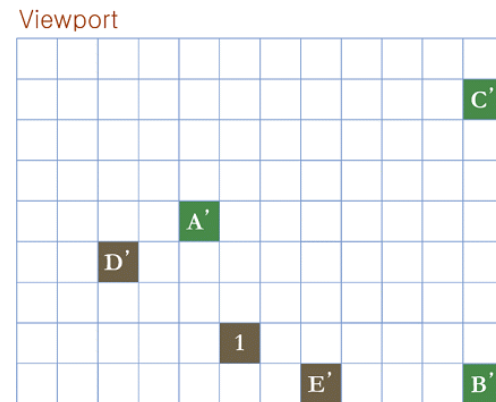
래스터 변환(Rasterization)

래스터 변환 또는 스캔 변환(Scan Conversion)

- Raster = 화소
- 물체를 표현하기 위해 어떤 화소를 밝힐 것인지를 결정하는 작업
- 정규화 가시부피에서 뷰포트로의 사상
- 정점좌표를 화면좌표로 변환한 결과를 기준으로
 - 선분을 화면좌표로 변환
 - 내부면을 화면좌표로 변환



(a)

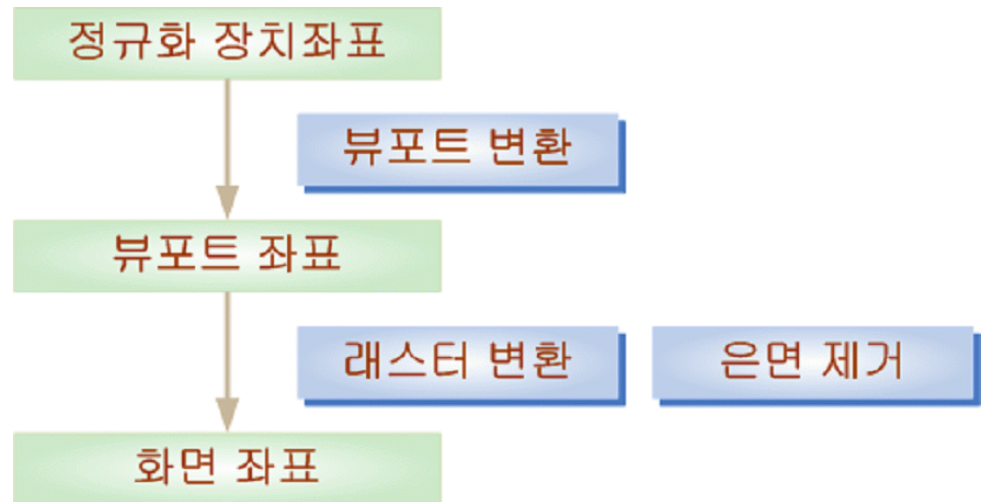


(b)

지엘의 래스터변환

은면제거와 동시에 진행

- 깊이와 색을 보간
- 정점의 z 값으로부터 선분 및 내부면의 깊이를 보간
- 정점의 색으로부터 선분 및 내부면의 색을 보간

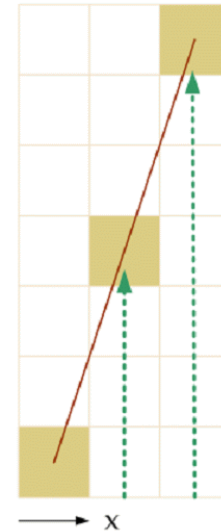


화면에 보이는 모든 것은 래스터 변환결과

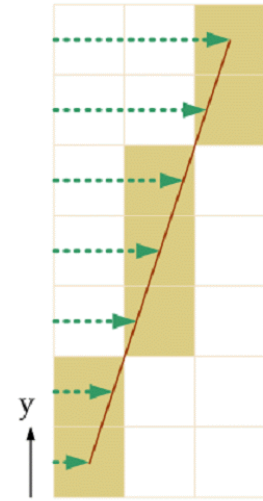
- 최대의 연산속도, 최대의 정확성이 요구됨

선분의 래스터 변환

- 기울기를 기준으로 샘플링
- 1보다 크면 y 좌표를 증가
 - 1보다 작으면 x 좌표를 증가

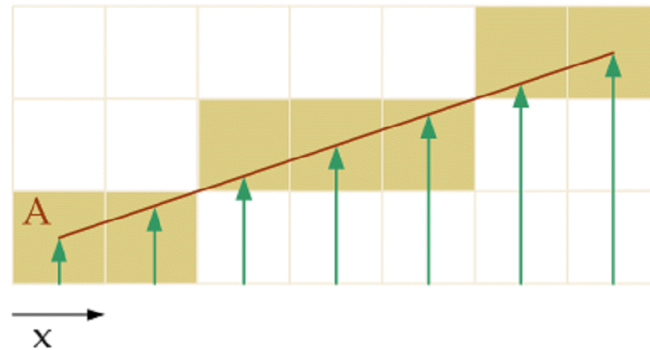


(a)



(b)

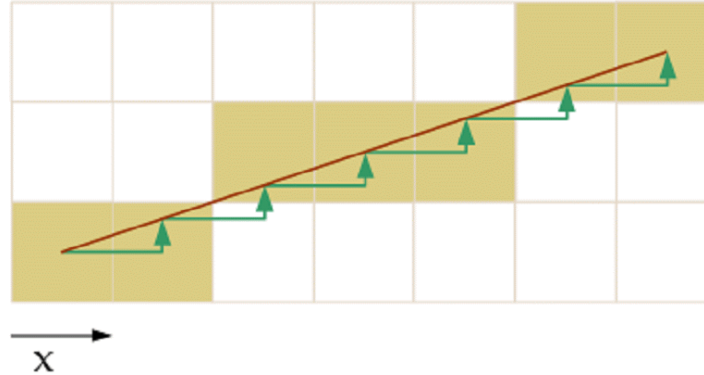
교차점 계산에 의한 변환



```
void LineDraw(int x1, int y1, int x2, int y2){  
    float y, m;  
    int dx, dy;  
    dx = x2 - x1; dy = y2 - y1;  
    m = dy / dx;  
    for (x = x1; x <= x2; x++) {  
        y = m*(x - x1) + y1;  
        DrawPixel(x, round(y));  
    }  
}
```

: 부동소수 곱셈으로 인한 속도저하

DDA(Digital Differential Analyzer)



```
void LineDraw(int x1, int y1, int x2, int y2) {  
    float m, y;  int dx, dy;  
    dx = x2 - x1;  dy = y2 - y1;  
    m = dy / dx;  
    y = y1;  
    for (int x = x1; x <= x2; x++) {  
        DrawPixel(x, round(y));  
        y += m;  
    }  
}
```

DDA 단점

부동소수 연산

- 부동소수 덧셈
- 정수 연산에 비해 느림

반올림 연산

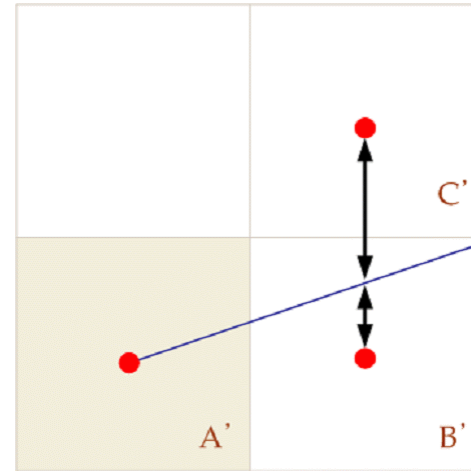
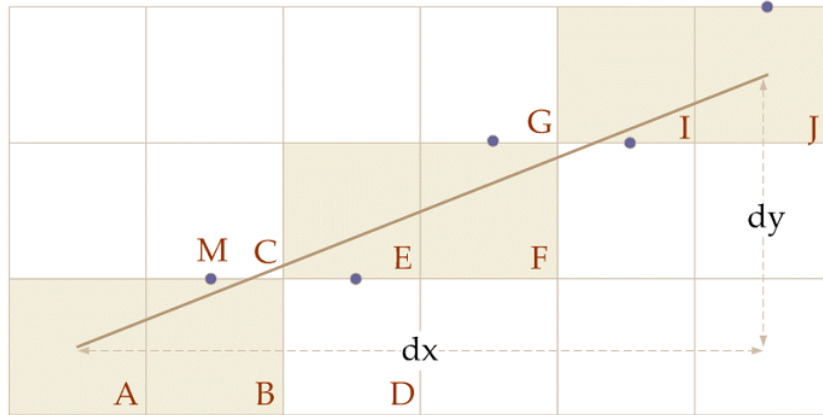
- `round()` 함수 실행에 걸리는 시간

연산 결과의 정확도

- 부동소수의 경우 뒷 자리가 잘려나감
- 연속적인 덧셈에 의한 오류 누적
- 선택된 화소가 실제 선분에서 점차 멀어져서 표류(Drift)

브레스넘 알고리즘

- 브레스넘 알고리즘(Bresenham Algorithm) 또는 중점 알고리즘(中點, Midpoint Algorithm)



- A 선택
 - 다음 화소는 B, C 중 하나
 - 화소 중심과 선분간의 수직 거리에 의해 판단
 - 선분이 중점 M의 아래에 있으면 화소 B, 위에 있으면 화소 C를 선택

브래스넴 알고리즘

$$y = \frac{dy}{dx}x + b$$

$$ydx = xdy + bdx$$

$$f(x, y) = ydx - xdy - bdx = 0$$

$$F(x, y) = 2ydx - 2xdy - 2bdx = 0$$

$$F(x, y)$$

$$= F(x1 + 1, y1 + 1/2)$$

$$= 2(y1 + 1/2)dx - 2(x1 + 1)dy - 2bdx$$

$$= 2y1dx + dx - 2x1dy - 2dy - 2bdx$$

$$F(x1, y1) = 2y1dx - 2x1dy - 2bdx = 0$$

$$F(x, y) = F(x1 + 1, y1 + 1/2) = dx - 2dy$$

👤 A= (x1, y1)이면 화소 B, C 경계선의 중점 M= (x1+1, y1+1/2)

👤 결정변수 F(x, y)에 의해 중점이 선분의 위인지 아래인지를 판단

$$F(x, y) = 2dy - dx$$

if ($F(x, y) > 0$) *Select NorthEast Pixel;*

else Select East Pixel;

브레스넘 알고리즘

- 다음 결정변수와 현 결정변수의 차이

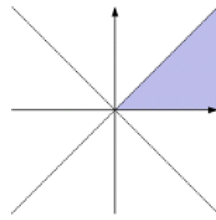
$$incE = F(x + 1, y) - F(x, y) = 2dy$$

$$incNE = F(x + 1, y + 1) - F(x, y) = 2dy - 2dx$$

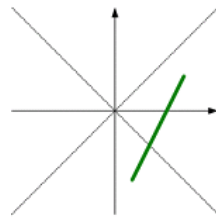
- `void MidpointLine(int x1, int y1, int x2, int y2){`
- `int dx, dy, incrE, incrNE, D, x, y;`
- `dx = x2 - x1; dy = y2 - y1;`
- `D = 2*dy - dx;` 결정변수 값을 초기화
- `incrE = 2*dy;` 동쪽 화소 선택시 증가분
- `incrNE = 2*dy - 2*dx;` 동북쪽 화소 선택시 증가분
- `x = x1; y = y1;` 첫 화소
- `DrawPixel(x, y)` 첫 화소 그리기
- `while (x < x2) {`
- `if (D <= 0) {` 결정변수가 음수. 동쪽화소 선택
- `D += incrE;` 결정변수 증가
- `x++;` 다음 화소는 동쪽
- `}`
- `else{` 결정변수가 양수. 동북쪽 화소 선택
- `D += incrNE;` 결정변수 증가
- `x++; y++;` 다음 화소는 동북쪽
- `}`
- `DrawPixel (x, y);` 화소 그리기
- `}`
- `}`

브래스넘 알고리즘

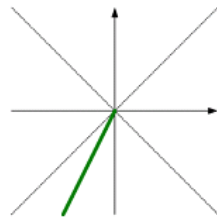
- 정수연산에 의한 속도증가 + 하드웨어로 구현
- 첫 팔분면에서만 정의
 - 다른 선분은 이동, 반사하여 적용



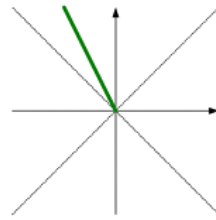
(a)



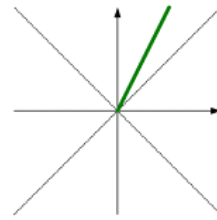
(b)



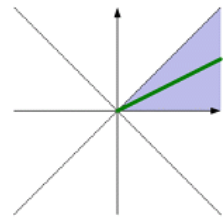
(c)



(d)

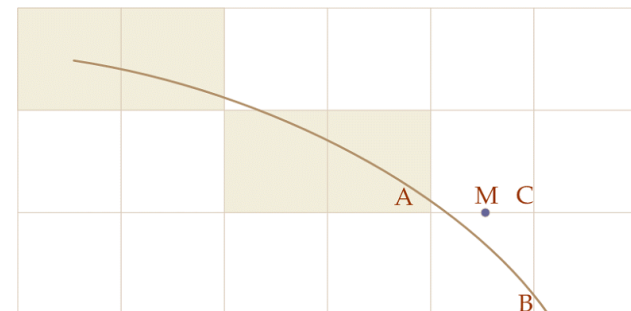


(e)

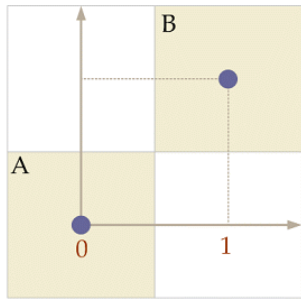


(f)

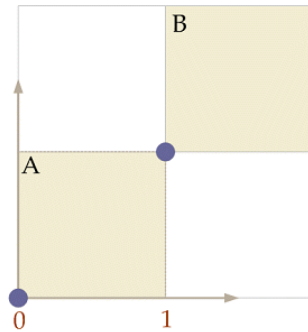
- 원 생성 알고리즘
 - 선분생성 알고리즘과 유사



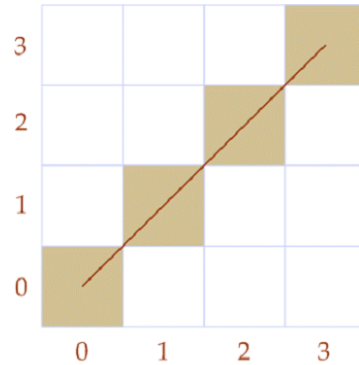
화소좌표



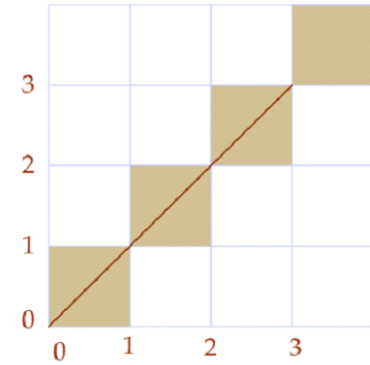
(a)



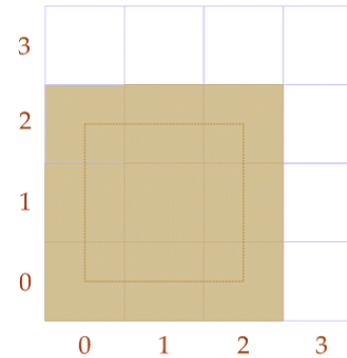
(b)



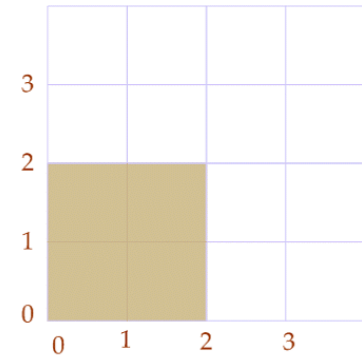
(a)



(b)



(a)



(b)

- 화소의 좌하단을 기준으로 부여하는 것이 일반적
 - 선분길이 조정을 위해 마지막 화소는 제외시킴
 - 면적 조정을 위해 외곽 화소는 제외시킴

명시적 표현(Explicit Representation)

$$y = 2x + 4$$

묵시적 표현(Implicit Representation)

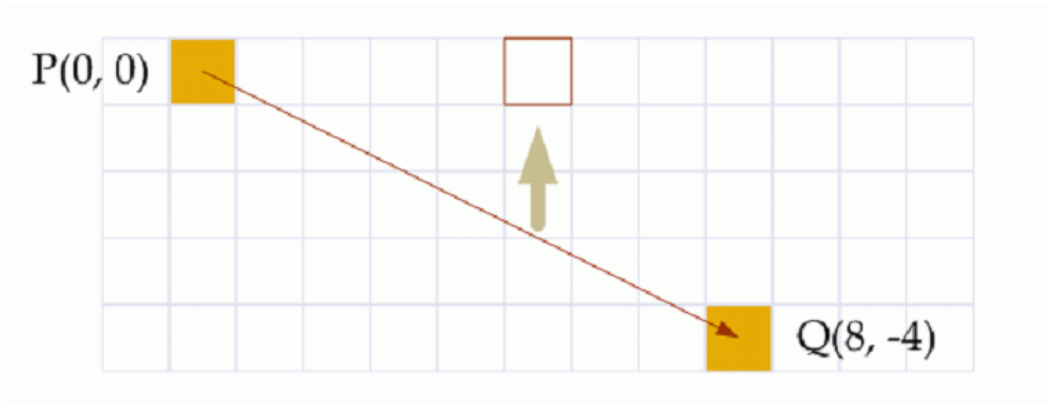
$$f(x, y) = y - 2x - 4 = 0$$

파라미터 표현(Parametric Representation)

$$(t, 2t + 4) \text{ 또는 } (t^2 + 1, 2(t^2 + 1) + 4)$$

- 단일하지 않음
- $X^2 + y^2 - 1 = 0 \Rightarrow (\cos\theta, \sin\theta)$

상하 및 내외 판단



$$y - y_1 = (y_2 - y_1)(x - x_1) / (x_2 - x_1)$$

$$(y - y_1)(x_2 - x_1) = (y_2 - y_1)(x - x_1)$$

$$f(x, y) = (y_1 - y_2)x + (x_2 - x_1)y + x_1y_2 - x_2y_1 = 0$$

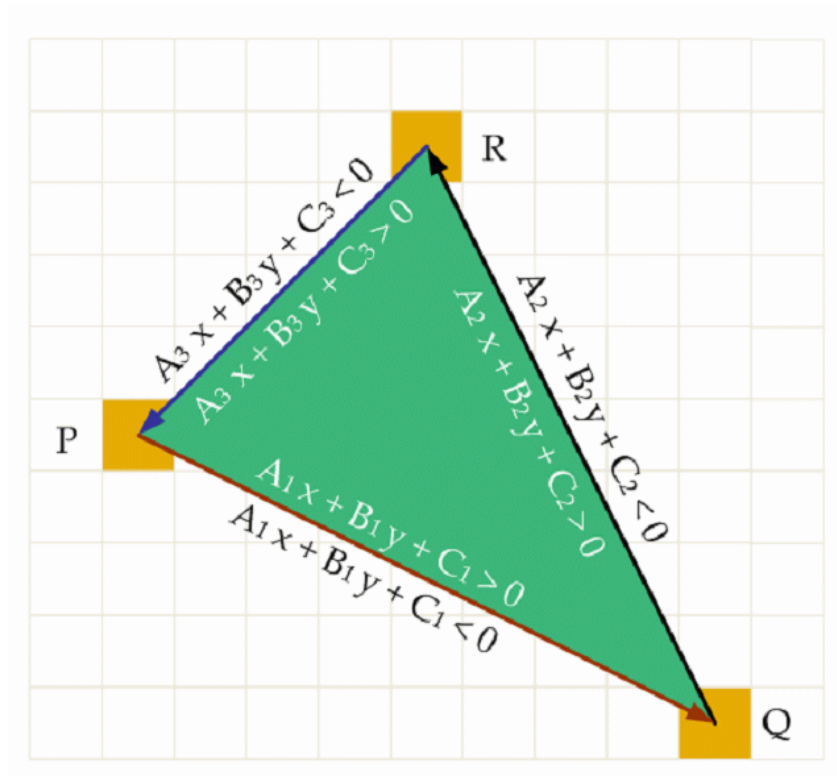
$$f(x, y) = (0 - (-4))x + (8 - 0)y + 0 - 0 = 0$$

$$f(x, y) = 4x + 8y = 0$$

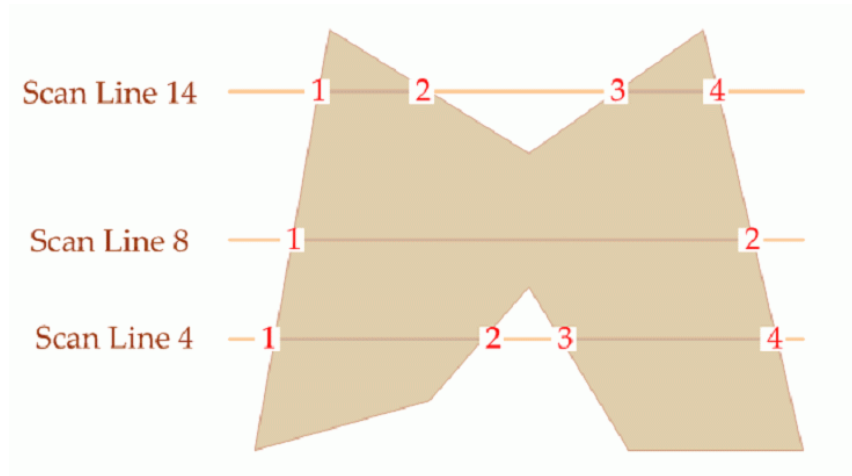
- 👤 (5, 0)를 대입하면 결과는 $f(x, y) = 4 \times 5 + 8 \times 0 = 20 > 0$ 으로서 양수. 따라서 선분의 위쪽
- 👤 $x = 2$ 를 기준으로 할 경우. 상하 판단이 어려움

삼각형의 래스터 변환

- 주어진 화소가 삼각형의 내부인지를 판단
- 다각형의 모든 정점을 항상 반 시계 방향으로 정의.
 - 먼저 정의된 정점을 (x_1, y_1) 으로, 나중 정의된 정점을 (x_2, y_2) 로
 - 선분은 반 시계 방향으로 진행할 때 진행방향의
 - 왼쪽에 대해서는 $f(x, y) > 0$
 - 오른쪽에 대해서는 $f(x, y) < 0$



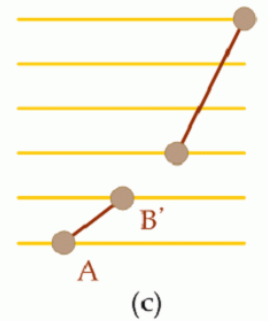
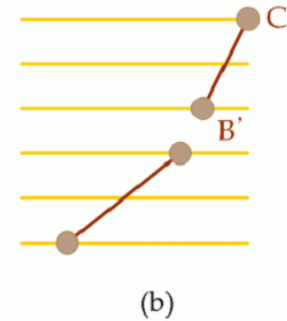
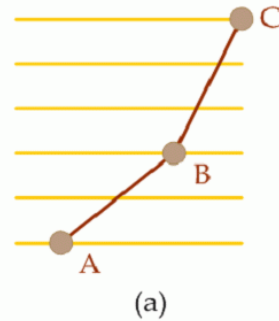
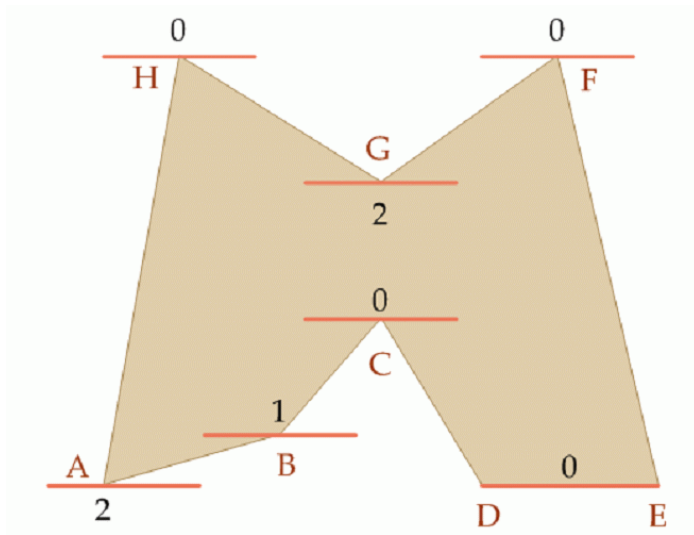
주사선 채움 알고리즘(Scan Line Fill Algorithm)



홀수 규칙(Odd Parity Rule, Even-Odd Rule)

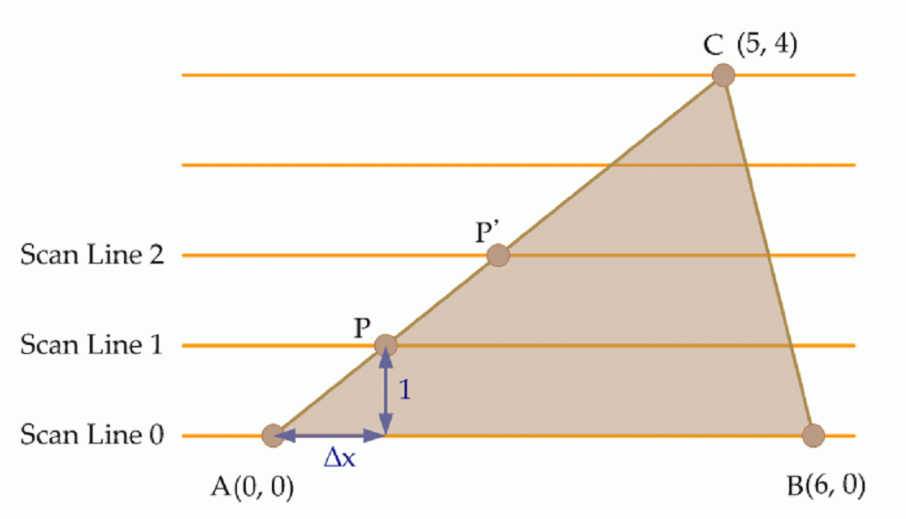
- 홀수번째 교차화소부터 짝수번째 교차화소 직전 직전까지 채움
- 짝수번째를 포함하지 않는 이유: 길이보존
 - 14번: $1 \leq x < 2, 3 \leq x < 4$
 - 8번: $1 \leq x < 2$
 - 4번: $1 \leq x < 2, 3 \leq x < 4$

특수 경우 처리



- 길이보존
 - 극대점: 교차하지 않은 것으로 간주(H, F, C)
 - 극소점: 각각 교차한 것으로 간주: 2번(G, A)
- 극대극소: 1번 교차(B): 2개의 선분으로 분할
- 주사선과 평행
 - 선분이 없는 것으로 간주(DE)
 - CD, FE에 의해서 처리됨

공간적 응집성(Spatial Coherence)



내부채움

- 인접 화소끼리는 같은 색이 칠해질 확률이 높다

선분

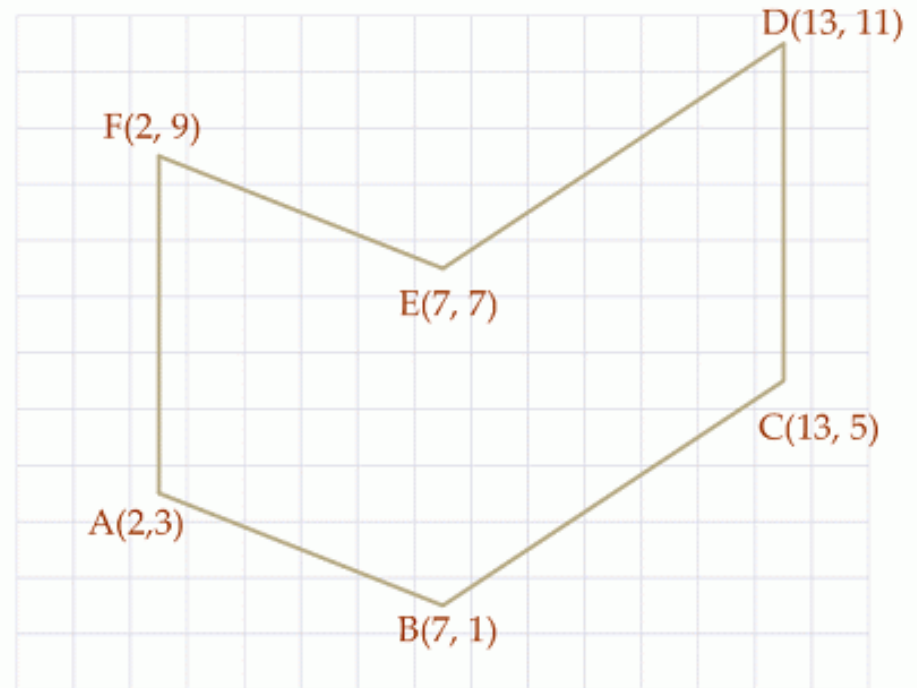
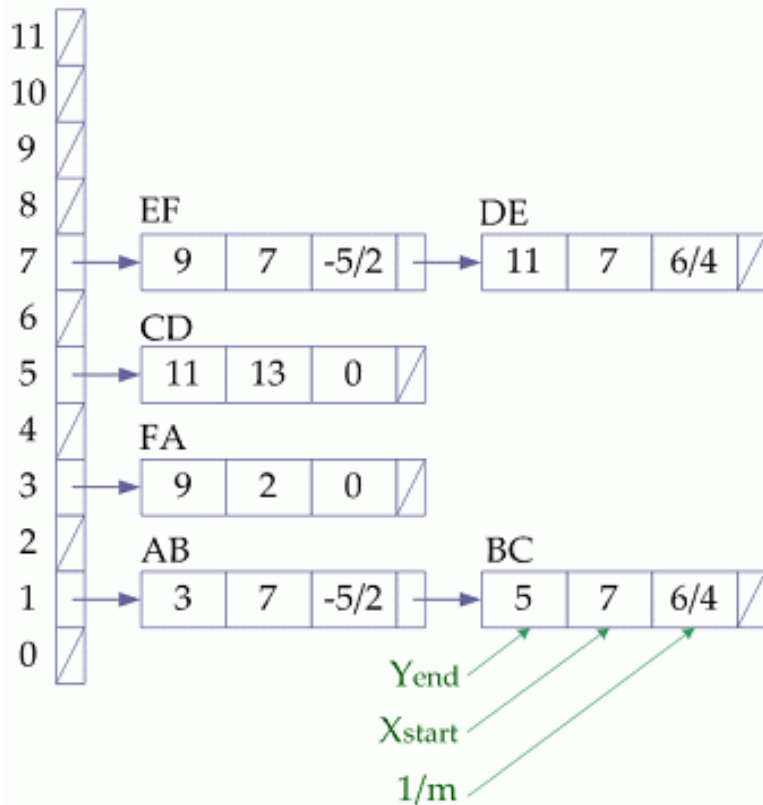
- 주사선 0번이 선분 AC와 만났다면 바로 위 주사선 1번도 선분 AC와 만날 확률이 높다.

$$m = 1/\Delta x$$

if *Intersection of Scan Line k* = (x_k, y_k)

then *Intersection of Scan Line $(k + 1)$* = $(x_k + 1/m, y_k + 1)$

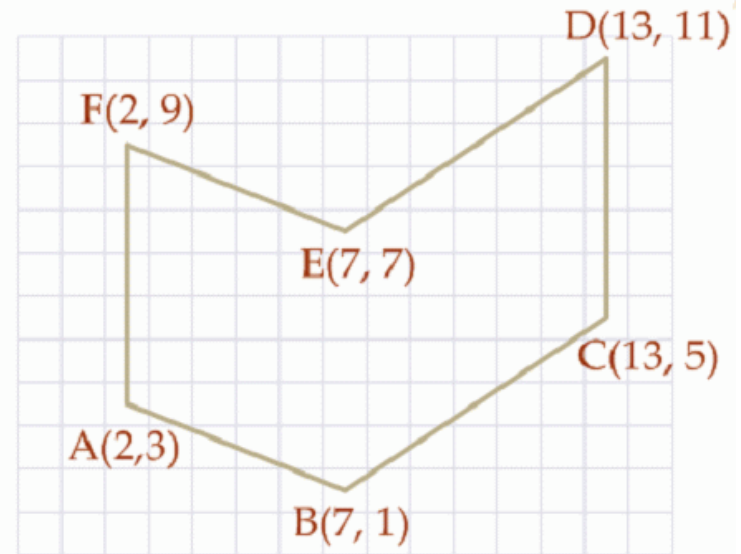
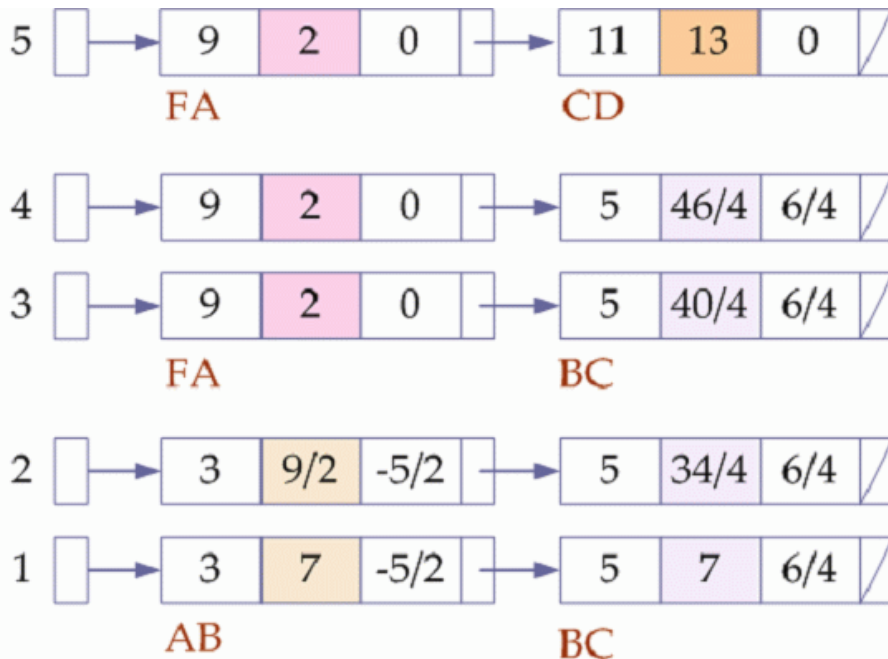
선분 리스트(선분 테이블)



- 선분 위쪽 끝점의 y 좌표($Yend$), 아래쪽 시작점의 x 좌표($Xstart$), 선분 기울기의 역수($1/m$)
- 주사선 1번: $(7, 1)$, 2번: $(7+(-5/2), 2) = (9/2, 2)$, 3번: $(9/2+(-5/2), 3) = (4/2, 3)$... $Yend$ 와 일치할 때까지 계속

활성화 선분 리스트(Active Edge List)

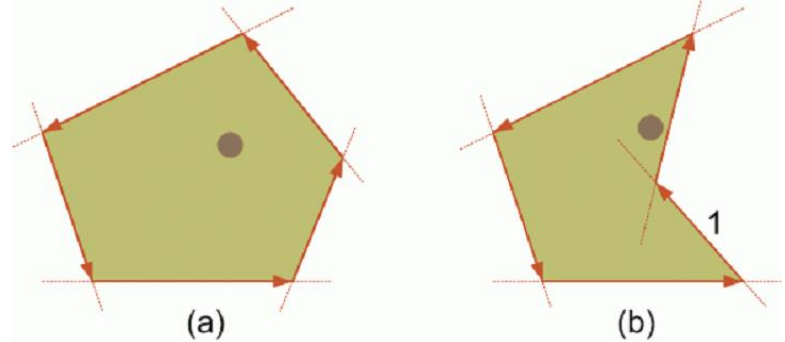
- 주사선 2번으로 증가할 경우 교차점의 x
 - 선분 AB: $7 + (-5/2) = 9/2$, 선분 BC: $7 + (6/4) = 34/4$
 - 오름차순으로 정렬 $\Rightarrow (9/2, 34/4)$. 그 사이의 화소가 칠해짐..
- 주사선 3번으로 증가할 경우 현재의 주사선 번호가 Yend(=3)에 도달
 - AB는 비활성화 되어 리스트에서 제거
 - 선분 FA가 활성화 되어 활성화 선분 리스트에 삽입



내외부 판정(Inside Outside Test)

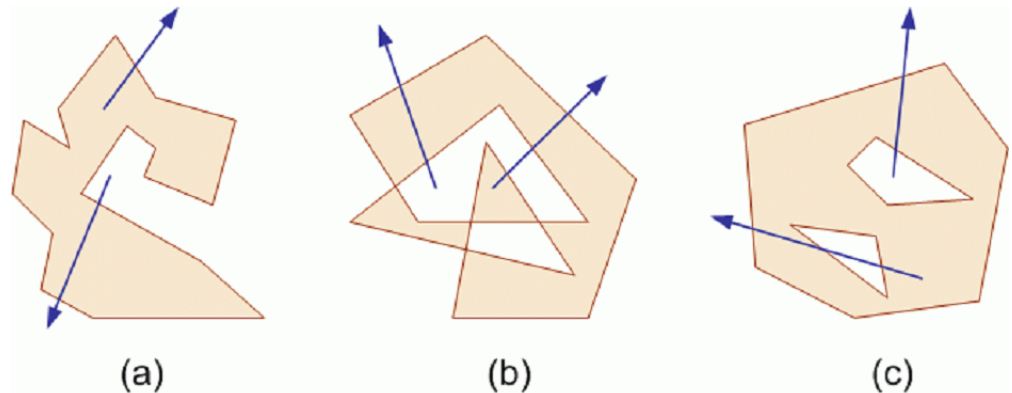
진행방향의 왼쪽이 내부

- 볼록 다각형에서만 성립
- 오목 다각형의 경우 다각형 분할(Tessellation)에 의해 볼록 다각형의 집합으로 변형



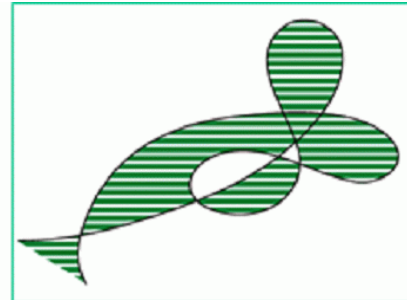
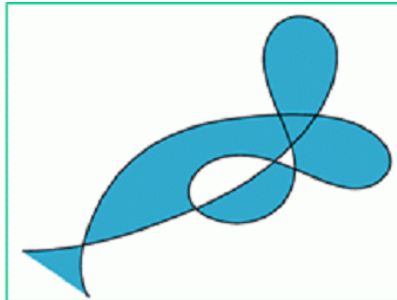
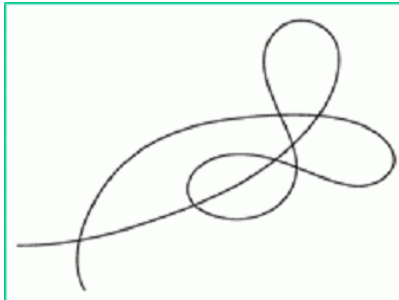
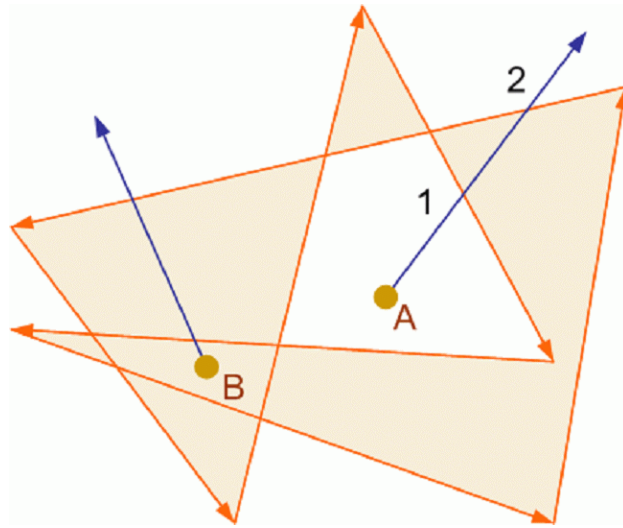
홀수 규칙(Odd Parity Rule, Even-Odd Rule)

- 볼록, 오목에 무관하게 내외부 판정
- 내부점으로부터 외부를 향한 직선은 다각형과 반드시 홀수 번 교차



내외부 판정(Inside Outside Test)

- **넌 제로 와인딩 규칙(Non-Zero Winding Rule):** 선분의 방향을 고려
 - 감싸기 수(Winding Number)
 - 선분이 반 시계방향으로 그 점을 몇 번이나 감싸는가. 0으로 초기화. 선분의 오른쪽에서 왼쪽으로 건너가면 **+1**, 왼쪽에서 오른쪽으로 건너가면 **-1**. 최종 감싸기 수가 0이 아니면 내부점으로 간주

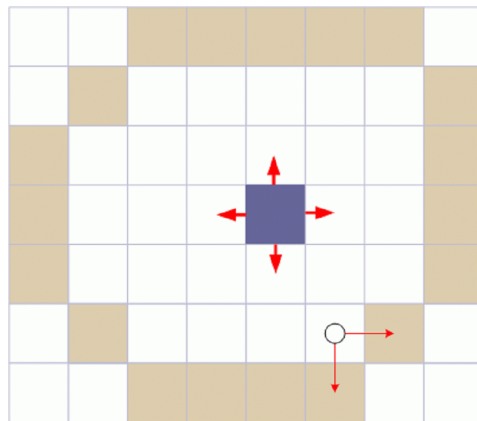


씨앗채움 알고리즘(Seed Fill Algorithm)

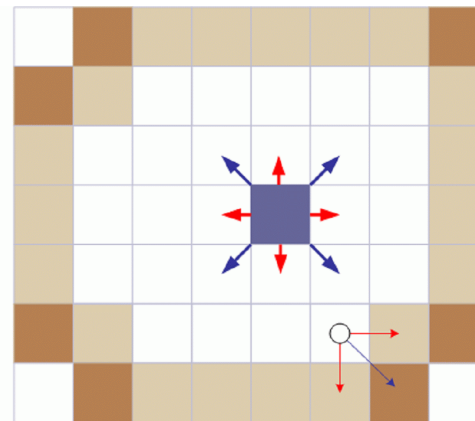
- 어떤 화소가 다각형 내부임이 확인
 - 이를 씨앗으로 해당 화소의 색을 인근으로 번져 나가게 함
 - 경계채움과 홍수채움

경계채움 알고리즘(Boundary Fill Algorithm)

- 경계화소 색을 만날 때까지 4방 또는 8방으로 번짐.
- 4방향 경계채움, 8방향 경계채움.



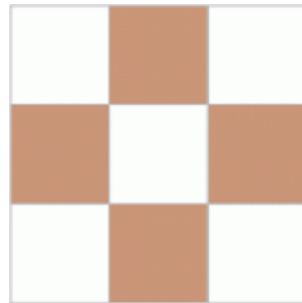
(a)



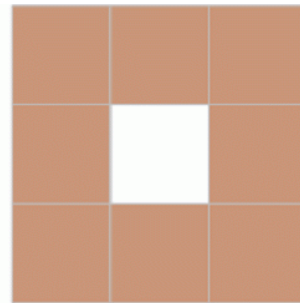
(b)

다각형의 연결

👤 4방 연결(4-Connectedness), 8방 연결(8-Connectedness)



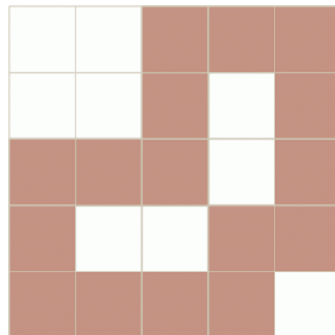
(a)



(b)

👤 4방 연결 시에 8방향 경계채움을 적용하면 오류.

👤 8방 연결 시에 4방향 경계채움을 적용하면 완전히 채워지지 않음.

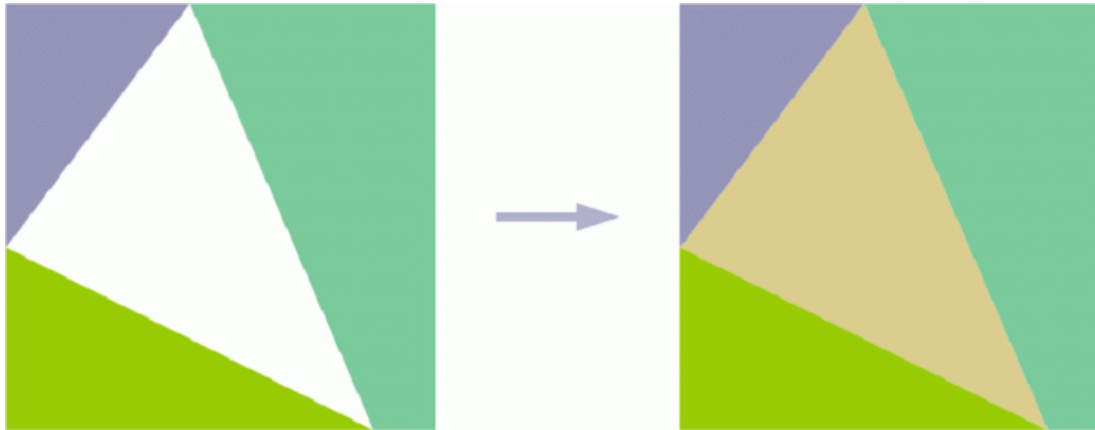


홍수채움 알고리즘(Flood Fill Algorithm)

👤 경계채움: 경계화소의 색이 동일

👤 홍수채움

- 경계화소 색이 상이
- 삼각형 내부의 현재 색은 백색으로 모두 동일
- 백색을 만날 때까지 4방 또는 8방으로 진행

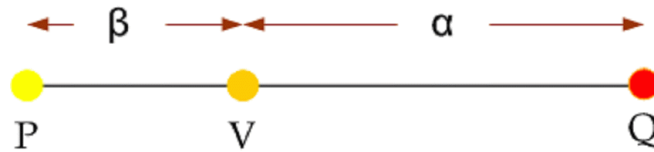


무게중심 좌표(Barycentric Coordinates)

☞ 선분의 무게중심 좌표(α, β)

$$V(t) = P + t(Q - P) = (1 - t)P + tQ = \alpha P + \beta Q$$

$$0 \leq \alpha, \beta \leq 1, \alpha + \beta = 1$$

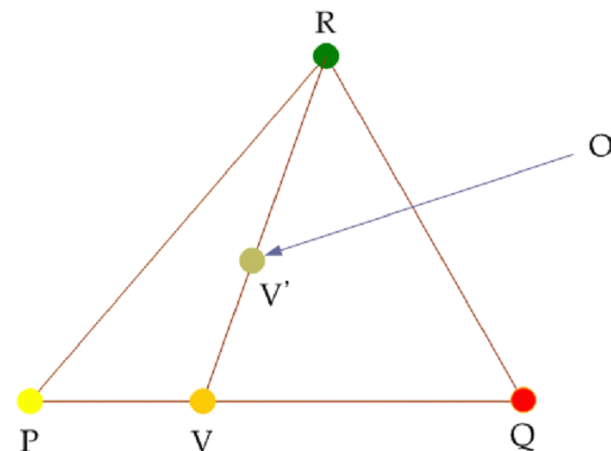


무게중심 좌표(Barycentric Coordinates)

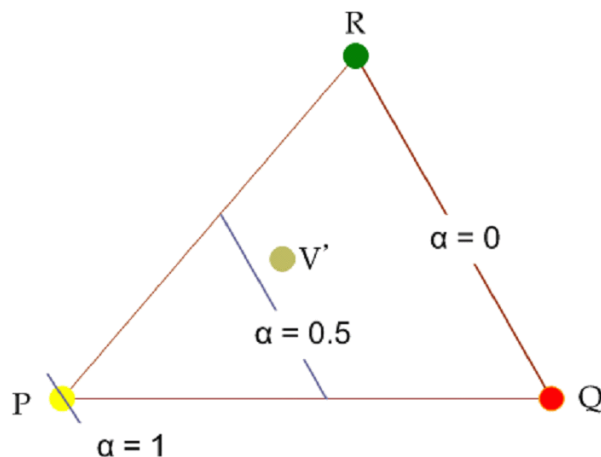
삼각형의 무게중심 좌표 (α, β, γ)

$$\begin{aligned}
 V' &= V + s(R - V) \\
 &= P + t(Q - P) + s(R - (P + t(Q - P))) \\
 &= (1 - t - s + st)P + (t - st)Q + sR \\
 &= \alpha P + \beta Q + \gamma R
 \end{aligned}$$

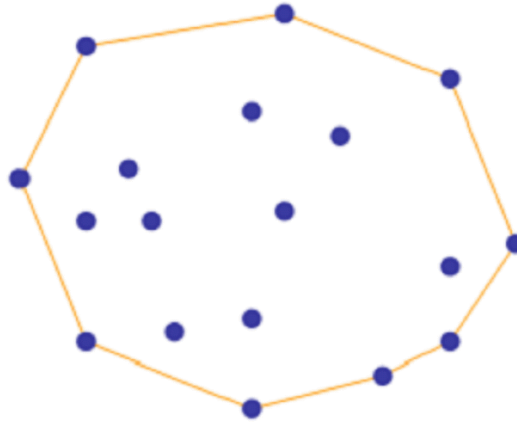
$$0 \leq \alpha, \beta, \gamma \leq 1, \alpha + \beta + \gamma = 1$$



α 의 의미



컨벡스 헐(Convex Hull)



$$V = t_1 P_1 + t_2 P_2 + \dots + t_n P_n$$

$$0 \leq t_1, t_2, \dots, t_n \leq 1, t_1 + t_2 + \dots + t_n = 1$$

컨벡스 헐

- 주어진 점을 모두 포함하는 가장 작은 볼록 다각형

컨벡스 헐 특성(Convex Hull Property)

- 위 식으로 표현된 정점 V 는 항상 컨벡스 헐 내부에 존재

무계중심 좌표 계산

$$\alpha = \text{area}(V'QR) / \text{area}(PQR)$$

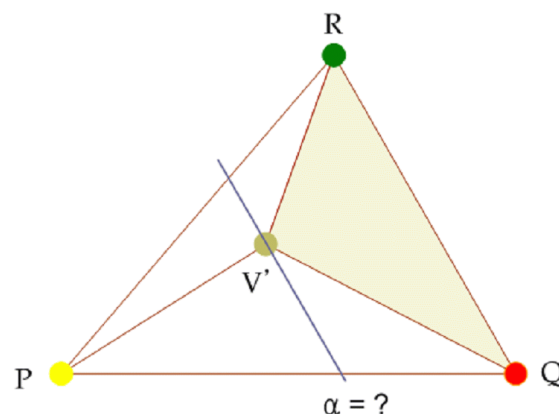
$$\beta = \text{area}(V'RP) / \text{area}(PQR)$$

$$\gamma = \text{area}(V'PQ) / \text{area}(PQR)$$

$$\alpha = \text{abs}((V' - Q) \times (R - Q)) / \text{abs}((P - Q) \times (R - Q))$$

$$\beta = \text{abs}((V' - R) \times (P - R)) / \text{abs}((P - Q) \times (R - Q))$$

$$\gamma = \text{abs}((V' - P) \times (Q - P)) / \text{abs}((P - Q) \times (R - Q))$$



- 2차원 투상 $\text{area}(PQR)$

$$= \frac{1}{2} \begin{vmatrix} P_x & Q_x & R_x \\ P_y & Q_y & R_y \\ 1 & 1 & 1 \end{vmatrix}$$

$$= \frac{1}{2} \left(\begin{vmatrix} Q_x & R_x \\ Q_y & R_y \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} R_x & P_x \\ R_y & P_y \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} P_x & Q_x \\ P_y & Q_y \end{vmatrix} \right)$$

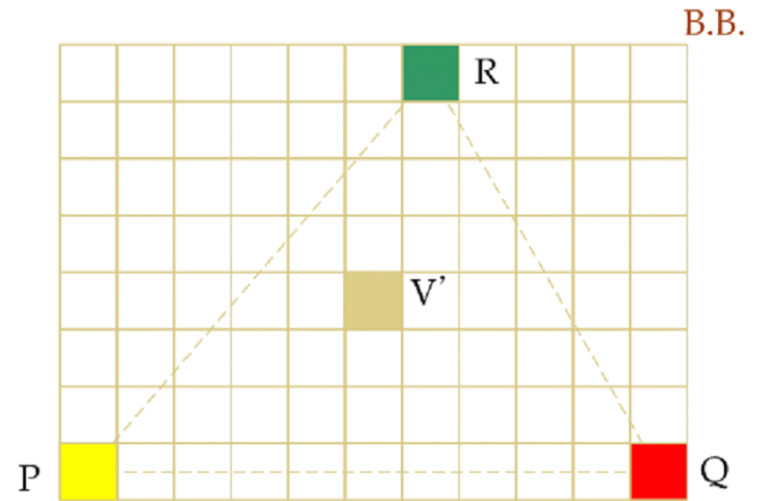
$$= \frac{1}{2} (Q_x R_y - R_x Q_y + R_x P_y - P_x R_y + P_x Q_y - Q_x P_y)$$

$$= \frac{1}{2} ((Q_x - P_x)(R_y - P_y) - (R_x - P_x)(Q_y - P_y))$$

무게중심 좌표에 의한 보간

경계상자(BB: Bounding Box)

- 다각형을 둘러싼 최소크기 4각형



보간

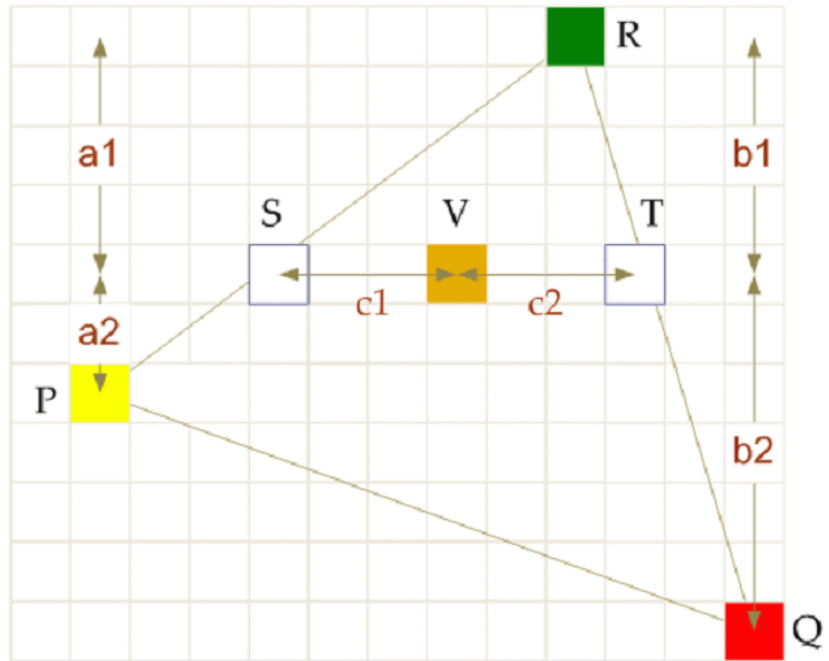
- 경계부피 내의 모든 화소에 대해 무게중심 좌표를 계산
- 해당 화소가 삼각형 내부인지 판단
- $r = \alpha P_r + \beta Q_r + \gamma R_r$

$$g = \alpha P_g + \beta Q_g + \gamma R_g$$

$$b = \alpha P_b + \beta Q_b + \gamma R_b \quad z = \alpha P_z + \beta Q_z + \gamma R_z$$

양방향 선형보간(Bilinear Interpolation)

- Y 방향 보간에 의해 S, T를 구함
- X 방향 보간에 의해 V를 구함
- 무게중심 좌표와 일치
- 연산속도는 더 빠름



$$S = \frac{a1}{a1+a2}P + \frac{a2}{a1+a2}R \quad T = \frac{b1}{b1+b2}Q + \frac{b2}{b1+b2}R \quad V = \frac{c2}{c1+c2}S + \frac{c1}{c1+c2}T$$

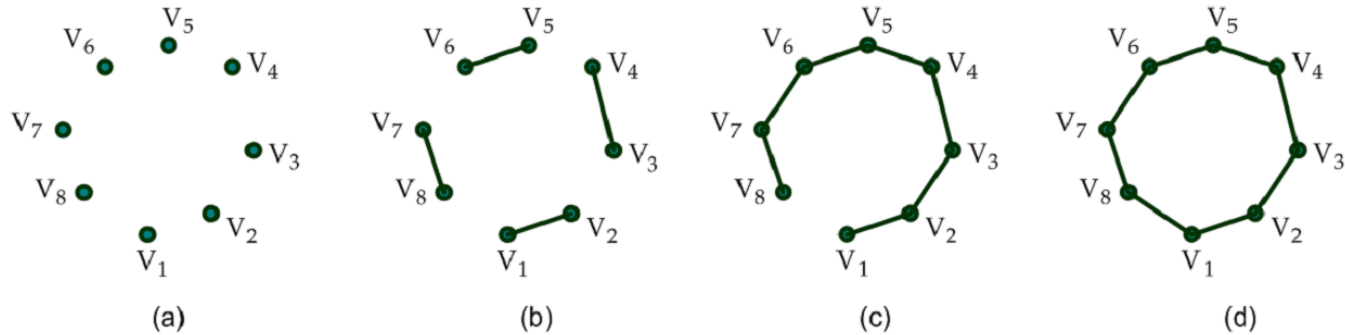
$$V = \frac{c2}{c1+c2}S + \frac{c1}{c1+c2}T$$

$$= \frac{c2}{c1+c2} \left(\frac{a1}{a1+a2}P + \frac{a2}{a1+a2}R \right) + \frac{c1}{c1+c2} \left(\frac{b1}{b1+b2}Q + \frac{b2}{b1+b2}R \right)$$

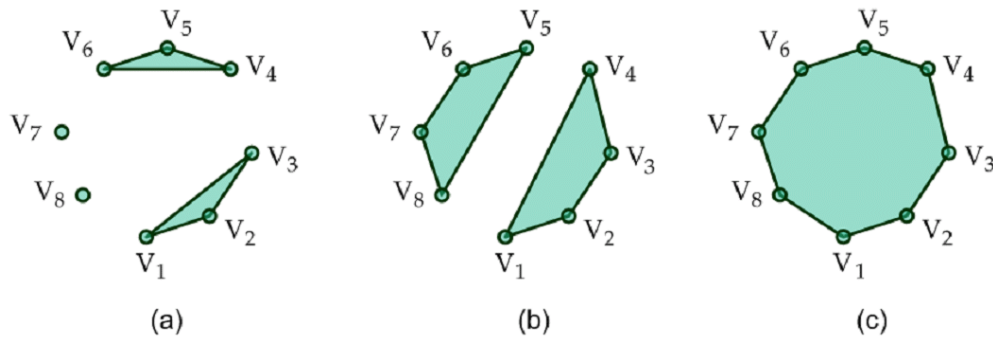
$$= \alpha P + \beta Q + \gamma R$$

지엘의 그래픽 기본요소(Primitives)

👤 GL_POINTS, GL_LINES, GL_LINE_STRIP, GL_LINE_LOOP

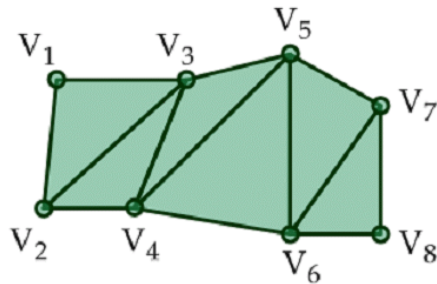


👤 GL_TRIANGLES, GL_QUADS, GL_POLYGON

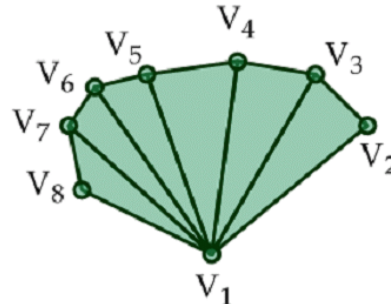


지엘의 그래픽 기본요소(Primitives)

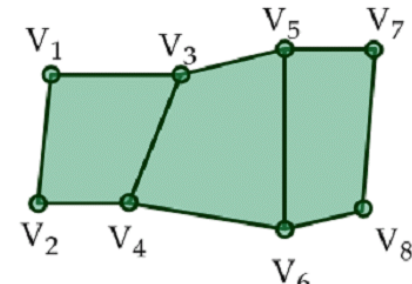
👤 GL_TRIANGLE_STRIP, GL_TRIANGLE_FAN, GL_QUAD_STRIP



(a)



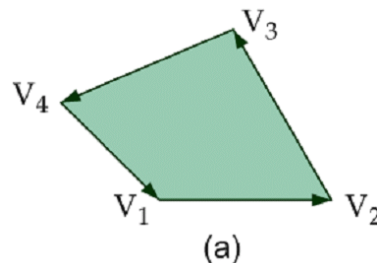
(b)



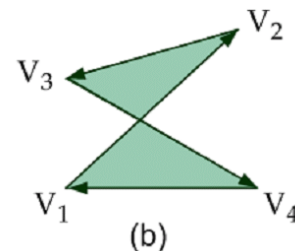
(c)

👤 제약조건

- 단순 다각형(Simple Polygon), 볼록 다각형(Convex Polygon), 평면 다각형(Flat Polygon)
- 단순 다각형



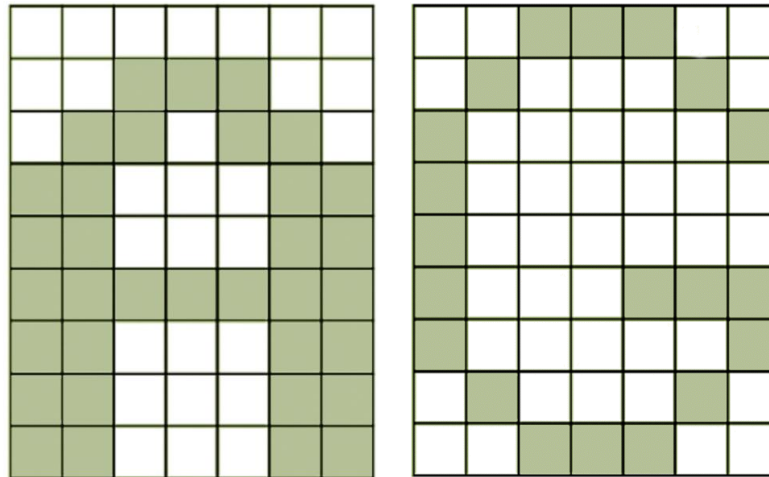
(a)



(b)

비트맵(Bitmap)

- 👤 비트맵 편집기: Adobe Photoshop
 - cf. 포스트스크립트 편집기: Adobe Illustrator
- 👤 래스터 모니터 영상, 스캐너로 읽은 영상, 팩스에 인쇄된 영상, 페인트 브러시로 만든 영상
- 👤 영상을 구성하는 개별 화소의 색을 표현하고 저장
 - 예: $7 \times 9 = 63$ 개의 화소배열

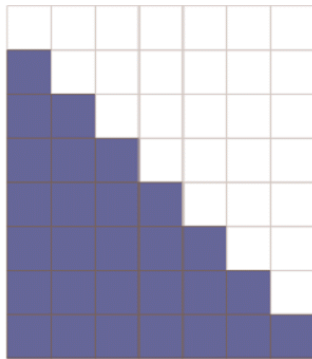


에일리어스(Alias)

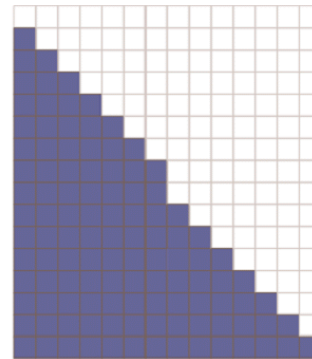
- 👤 계단(Stair-step, Jaggies) 모양의 거친 경계선
- 비트맵 표현에서는 화소 단위로 근사화 할 수 밖에 없기 때문
 - 무한 해상도를 지닌 물체를 유한 해상도를 지닌 화소 면적 단위로 근사화 할 때 필연적으로 일어나는 현상



(a)



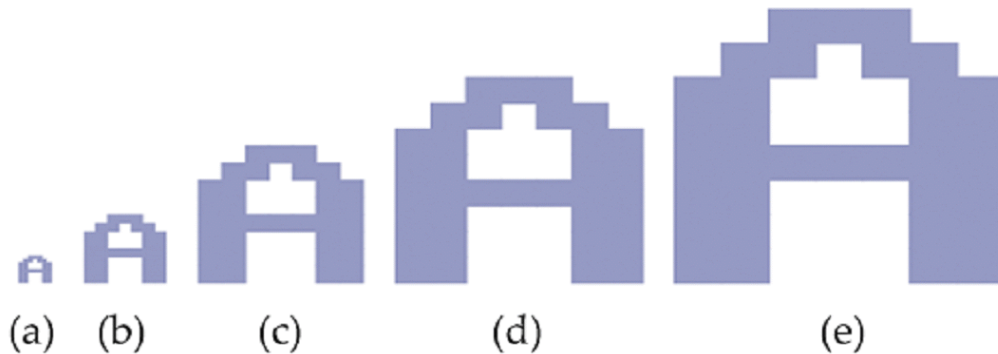
(b)



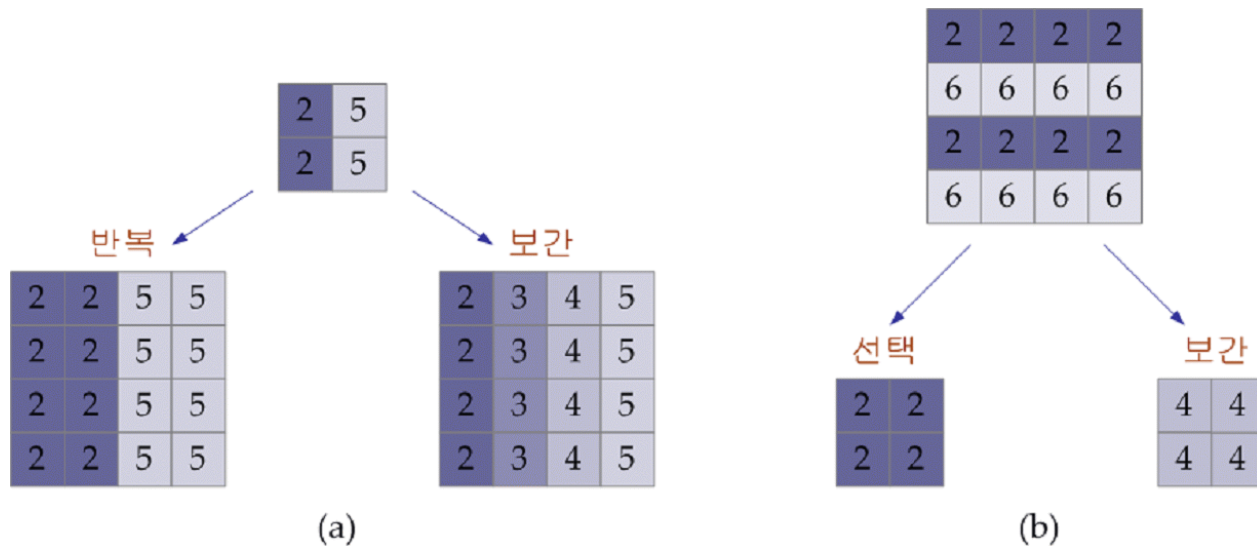
(c)

비트맵의 확대

- 필연적으로 에일리어싱을 수반
 - 추가의 화소를 채우기 위한 별도 정보가 없음.



비트맵 영상의 확대/축소



포스트스크립트(Postscript)

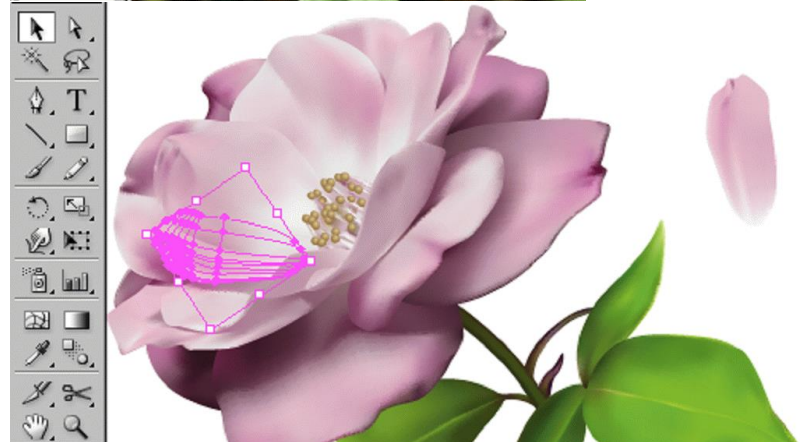
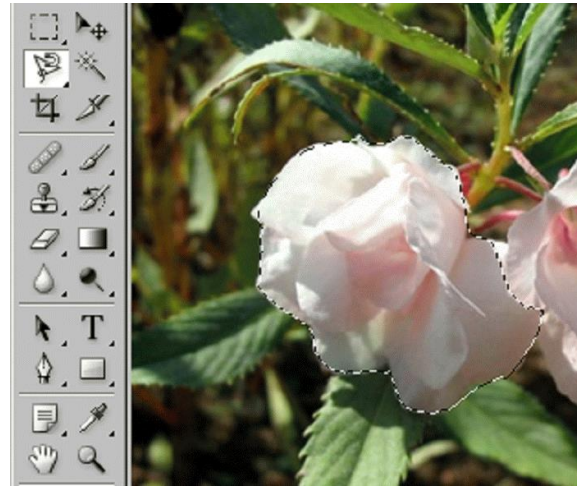
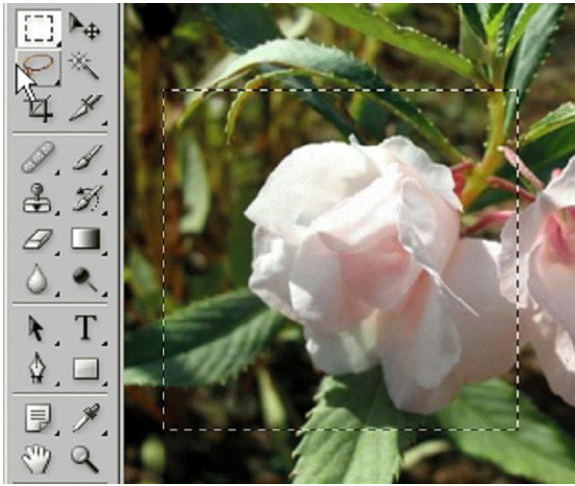
- 👤 벡터 그래픽 장비로부터 유래
 - 화소라는 개념이 없음. 무한 해상도
- 👤 실제로는 영상을 그려내는 방식
 - 물체(객체, **Object**)단위로 물체를 표현
 - 화소 대신 정점좌표를 사용

비트맵과 포스트스크립트

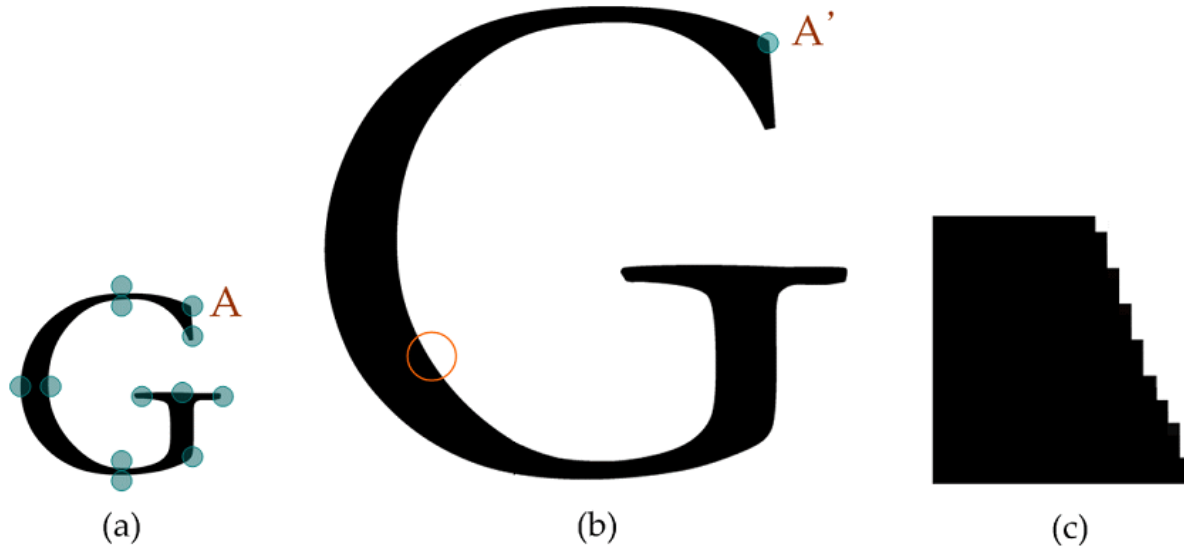
📍 비트맵 그리기 = PAINTING, 포스트스크립트 그리기 = DRAWING

📍 영상선택

- 비트맵: 비트 단위, 포스트스크립트: 물체(객체) 단위



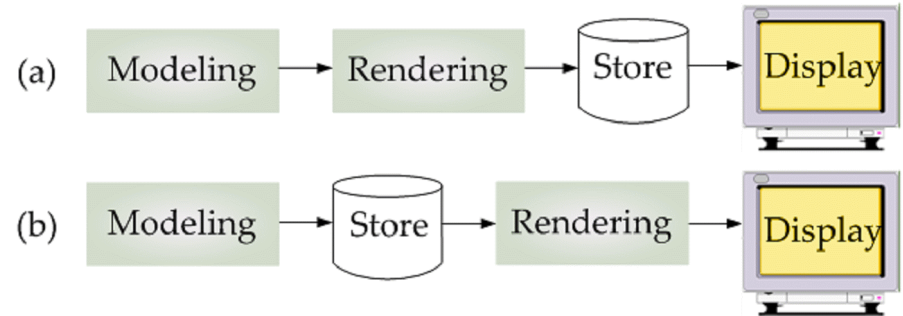
- 👤 영상의 윤곽선을 수식으로 표현
 - 특징적인 정점의 좌표, 이를 연결하는 보간 곡선의 수식을 명시
 - 특징적인 정점 = 제어점(Control Point)
 - 확대된 정점 위치에 보간 곡선을 다시 적용
 - 비트맵 보다 매끄러운 곡선
 - 에일리어싱 완화



그래픽 파일 형식

- 👤 영상압축
 - 무손실 압축(Lossless Compression), 손실압축(Lossy Compression)
- 👤 BMP(BitMapped Picture)
 - 마이크로 소프트 윈도우즈 운영체제의 기본 비트맵 파일. 일반적으로 압축을 가하지 않은 파일.
- 👤 GIF(Graphic Interchange Format)
 - 무손실 압축을 사용한 비트맵 파일. 8비트 컬러 256 컬러 중 하나를 투명성을 구현하는데 사용
- 👤 GIF 89a(Graphic Interchange Format 89a)
 - 애니메이션을 위한 파일 형식으로서 하나의 파일에 일련의 영상을 저장. Moving GIF. 프레임 재생률 제어가능. 256 컬러. 사운드 추가할 수 없음. 단순한 웹 애니메이션
- 👤 PNG (Portable Network Graphics)
 - W3C에서 추천 파일형식. 향상된 투명성 제어기능. 무손실
- 👤 JPEG(Joint Photographic Expert Group)
 - JPEG은 엄밀한 의미에서 일종의 압축 기법. 파일 형식이 아님. 24비트 컬러를 지원. 손실압축.
- 👤 TIFF(Tagged Image File Format)
 - 8비트, 24비트 컬러 지원. JPEG 및 기타 압축방법을 수용

그래픽 파일형식



메타파일

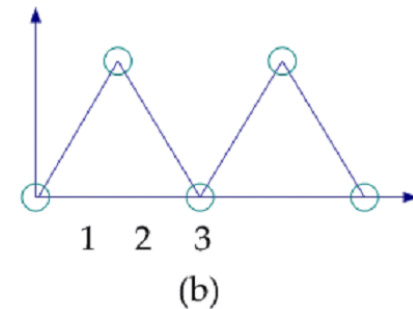
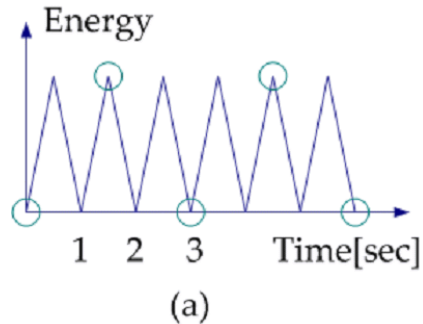
- 렌더링 결과 저장: 비트맵 파일
- 모델링 결과와 렌더링 명령어 저장: 메타파일(예: 포스트스크립트 파일)
- Ex. PDF(Postscript Description File)
- 0 1 0 setrgbcolor 현재 색을 녹색으로 설정
- 0 0 128 128 rectfill 외부 사각형을 채움
- 1 0 1 setrgbcolor 현재 색을 자홍으로 설정
- 32 32 64 64 rectfill 내부 사각형을 채움

EPS(Extended PostScript), SWF(Shockwave Flash), WMF(Windows Meta File), SVG(Scaleable Vector Graphic), PICT(PICTure)

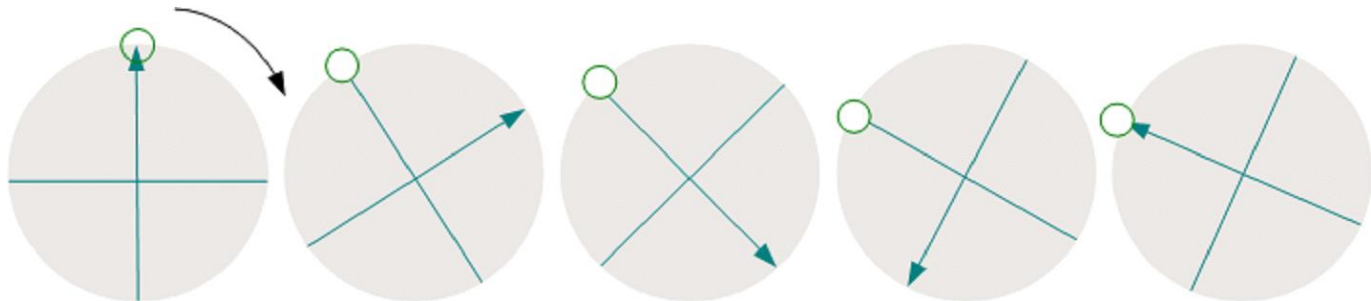
- 메타파일. 포스트스크립트, 비트맵, 텍스트를 동시에 저장.
- SWF: 플래시 애니메이션을 위한 파일형식. 웹 애니메이션에서 사실 표준, WMF: 마이크로소프트 윈도우즈에서 사용하는 파일
- SVG: W3C 추천하는 그림파일 형식. XML(Extensible Markup Lang)에서 자주 사용, PICT: 매킨토시에서 사용하는 표준 메타파일 형식.

에일리어싱

- 언더 샘플링으로 인한
 - 신호의 복원
 - 나이퀴스트 주파수

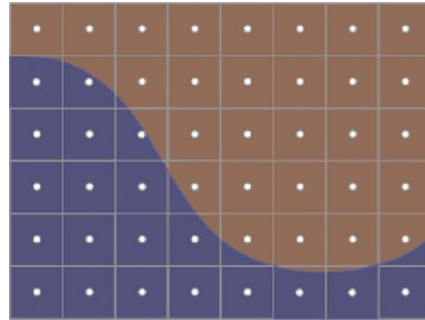


- Stroboscopic Effect
 - 시간적 에일리어싱

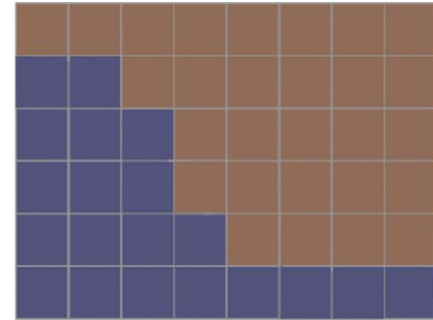


점 샘플링과 믹스 패턴

👤 점 샘플링으로 인한 에일리어싱



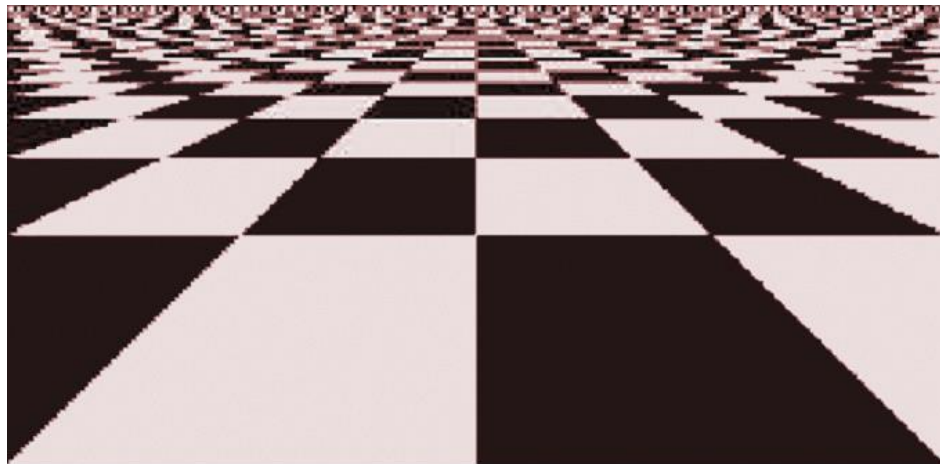
(a)



(b)

👤 믹스 패턴

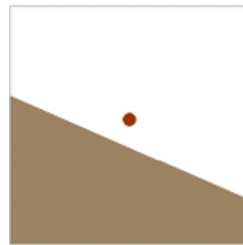
- 뒷 부분의 높은 주파수를 화소 크기가 수용하지 못함



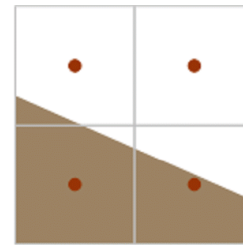
앤티 에일리어싱(Anti-Aliasing)

수퍼 샘플링(Super-Sampling)

- 부분화소에서 샘플링. 사후 필터링
- 부분화소의 평균값을 반영



(a)

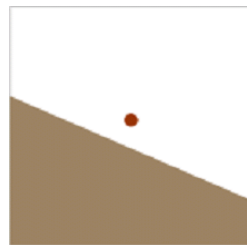


(b)

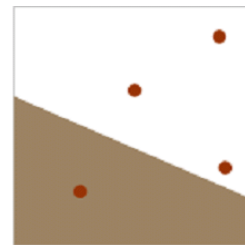


(c)

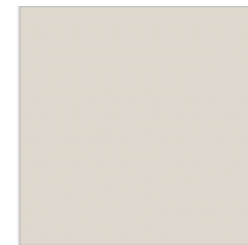
- 지터에 의한 수퍼 샘플링
 - 물체 자체가 불규칙이라면 불규칙 샘플링이 유리



(a)



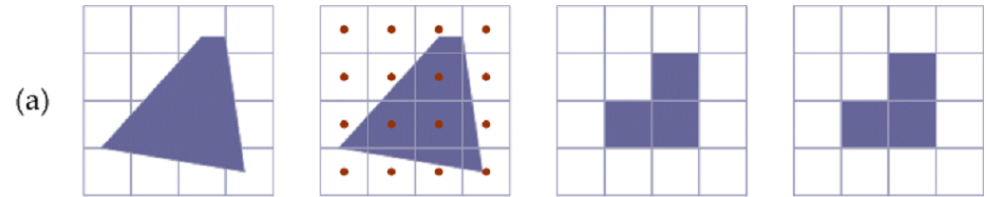
(b)



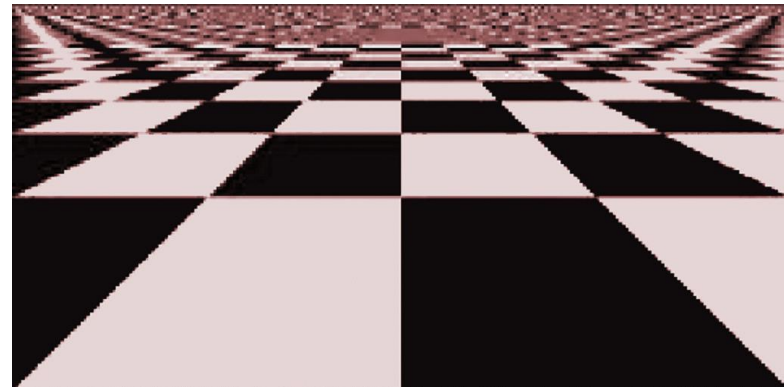
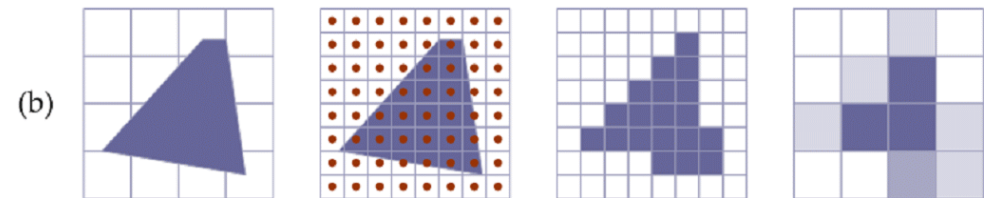
(c)

수퍼샘플링

📍 포인트 샘플링, 수퍼 샘플링



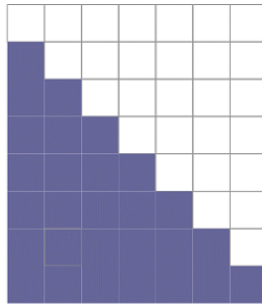
📍 수퍼 샘플링



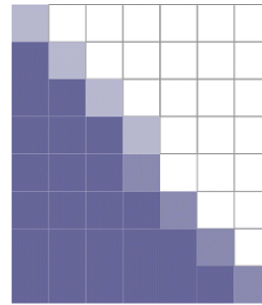
수퍼 샘플링



(a)

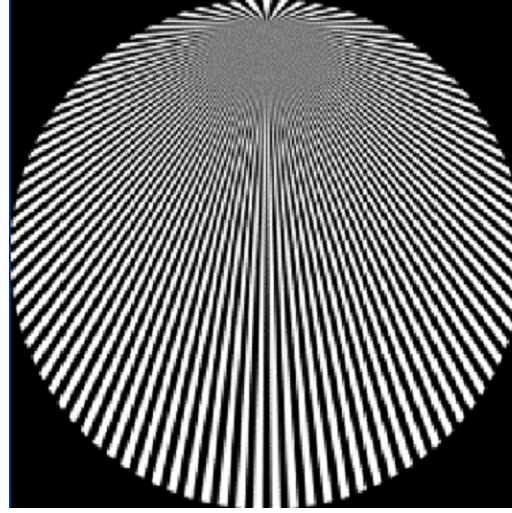
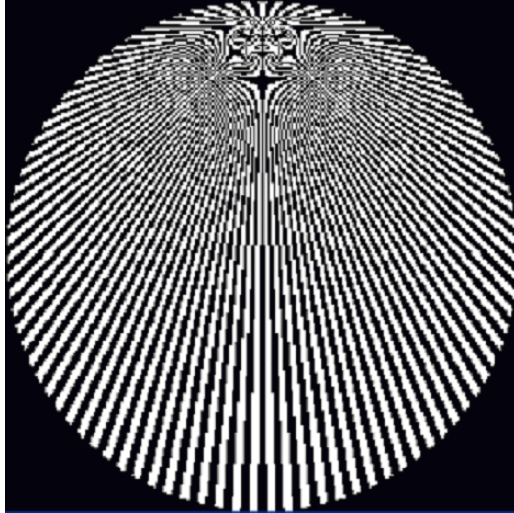


(b)



(c)

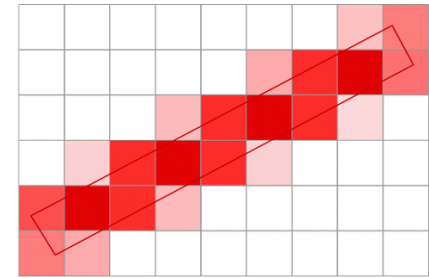
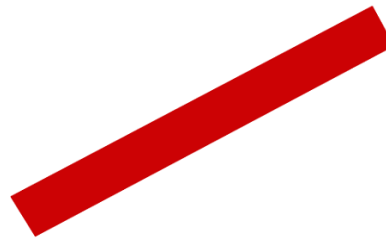
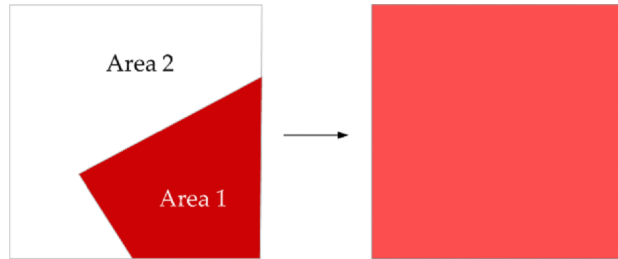
👤 포인트 샘플링, 지터링에 의한 수퍼 샘플링



영역 샘플링(Area-Sampling)

👤 면적에 비례. 사전 필터링

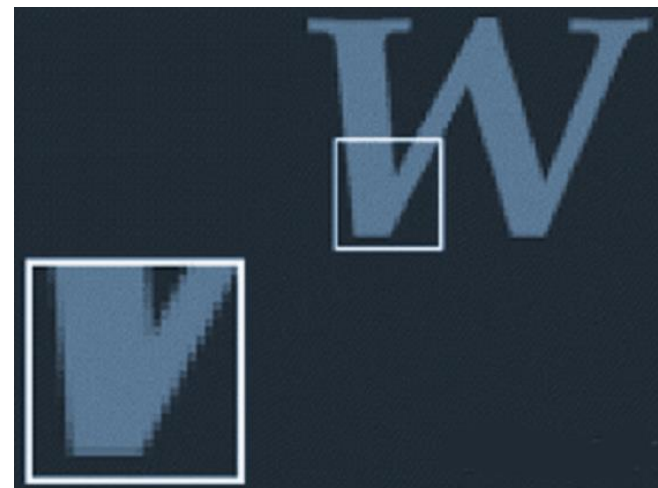
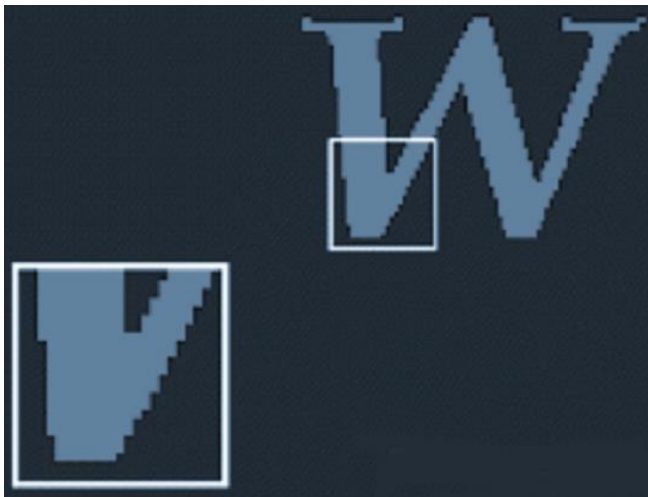
- $(\text{백색} \times \text{Area2} + \text{적색} \times \text{Area1}) / (\text{Area1} + \text{Area2})$



(a)

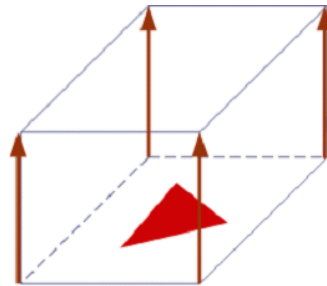
(b)

👤 포인트 샘플링, 영역 샘플링

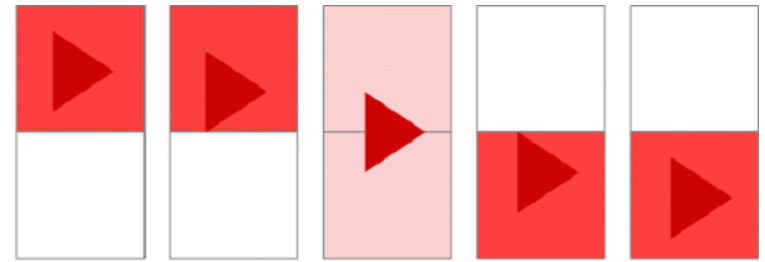


영역 샘플링

동일 가중치



(a)



(b-1)

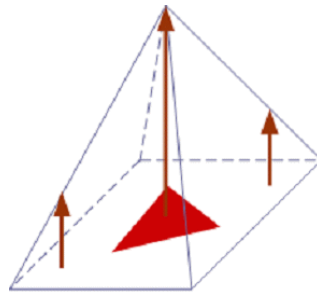
(b-2)

(b-3)

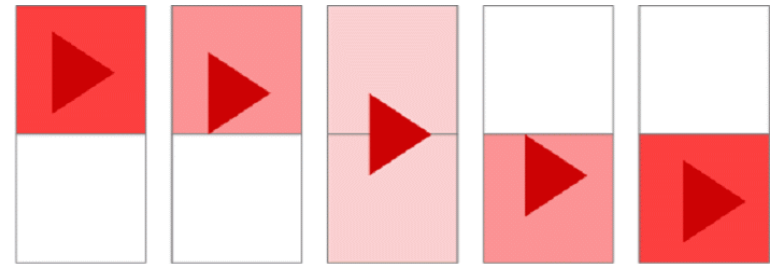
(b-4)

(b-5)

피라미드 가중치



(a)



(b-1)

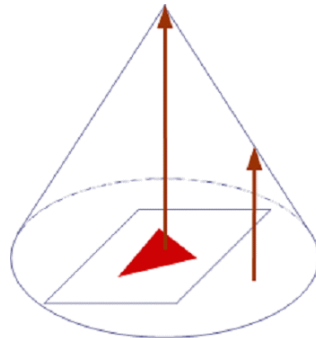
(b-2)

(b-3)

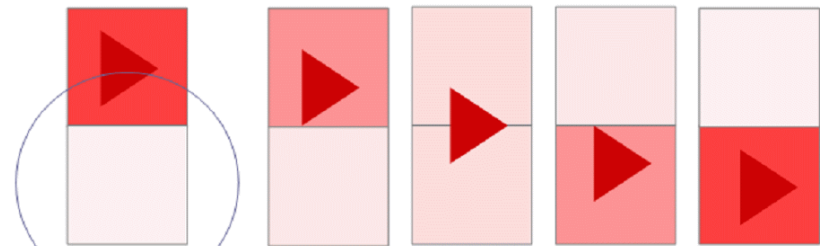
(b-4)

(b-5)

원뿔 가중치



(a)



(b-1)

(b-2)

(b-3)

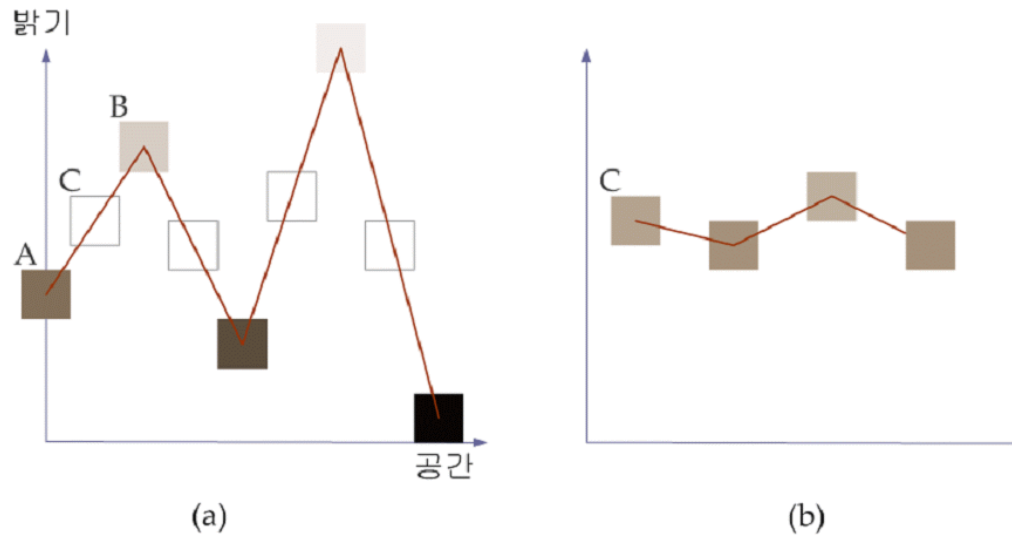
(b-4)

(b-5)

영상 필터링

화소그룹 처리(Pixel Group Processing)

- 어떤 화소의 색에 인접화소의 색이 영향을 주는 것.
- Ex. 저역통과 필터(LPF: Low-Pass Filter) 또는 블러링(Blurring)



컨볼루션 마스크(Convolution Mask)

🔧 Blurring, Sharpening

1/9	1/9	1/9
1/9	1/9	1/9
1/9	1/9	1/9

(a)

117	117	27	27
117	117	27	27
117	117	27	27

(b)

-1	-1	-1
-1	9	-1
-1	-1	-1

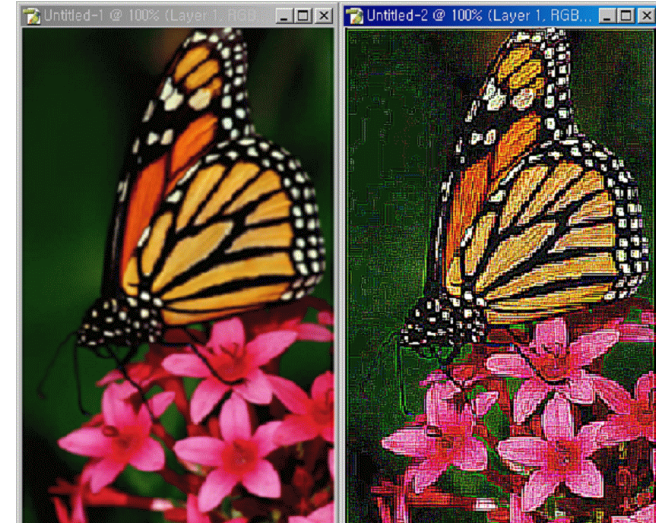
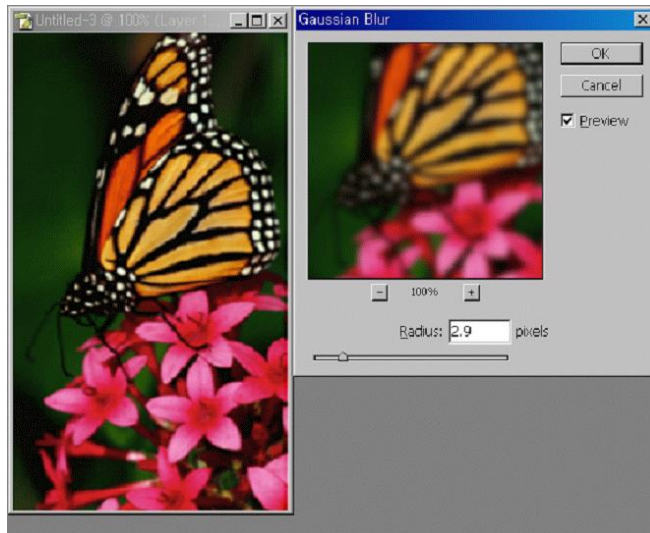
(a)

117	117	51	27
117	117	51	27
117	117	51	27

(b)

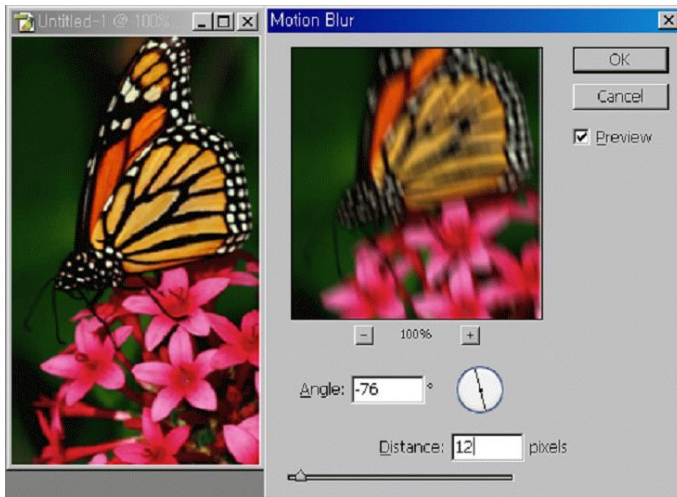
87	57
----	----

317	-45
-----	-----



모션 블러(Motion Blur)

- ❶ 컨볼루션 마스크가 중앙 화소를 중심으로 방향성을 지님.
- ❷ 물체가 움직이는 방향에 있는 화소들에 대해서만 가중치를 적용



블러링에 의한 안티-에일리어싱

- 👤 슈퍼 샘플링에 비해 고속처리
- 👤 슈퍼 샘플링은 원래 화면의 해상도 보다 훨씬 많은 샘플링을 요구
- 👤 블러링은 해상도를 그대로 둔 채 인접 화소 정보 만을 이용
- 👤 블러링은 슈퍼샘플링에 비해 실질적 해상도 저하