

Dispositivos de Entrada e Saída

Disciplina: Computação Gráfica (BCC35F)

Curso: Ciência da Computação

Prof. Walter T. Nakamura waltertakashi@utfpr.edu.br

Campo Mourão - PR

Sistema Gráfico



- É um sistema de computação composto por:
 - Processador
 - Memória
 - Frame Buffer
 - Dispositivos de saída
 - Dispositivos de entrada

Dispositivos de exibição



- Existem dois tipos de dispositivos de exibição
 - Vetorial e Matricial

Dispositivos vetoriais

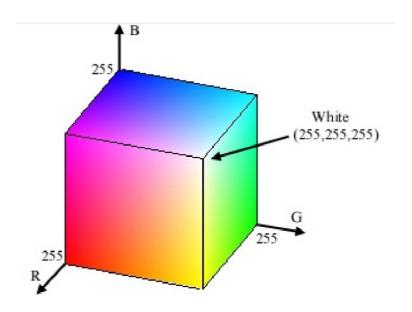
- Natureza analógica
- Formadas por elementos geométricos: pontos, curvas, linhas e polígonos.
- Cálculo matemático com posicionamento, tamanho e forma do objeto.
- Pode ser transformada sem distorção

Dispositivos matriciais

- Natureza digital
- Imagens formadas pelo preenchimento de matriz de pixels
- Geradas a partir de Frame Buffers



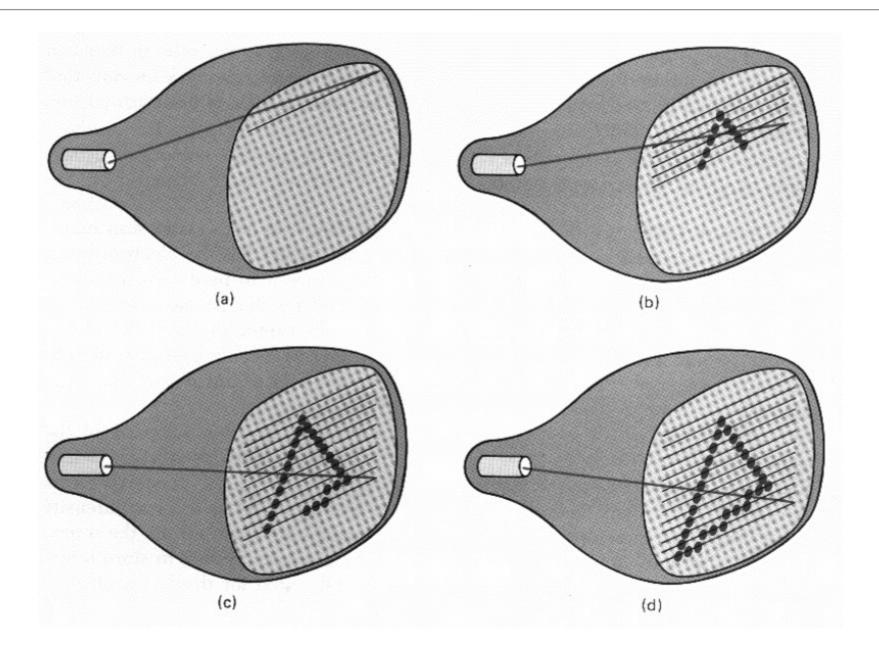
- Descrição da cena mantida no frame buffer, que contém uma posição associada a <u>cada pixel</u> da tela.
- Para cada pixel, o valor armazenado na posição correspondente define a <u>intensidade (ou cor)</u> com que o pixel será traçado.
- Todos os objetos são pixels



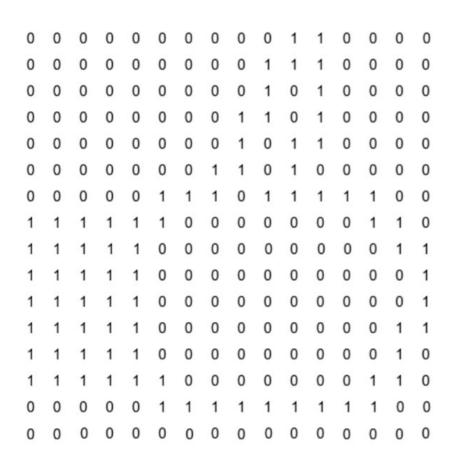


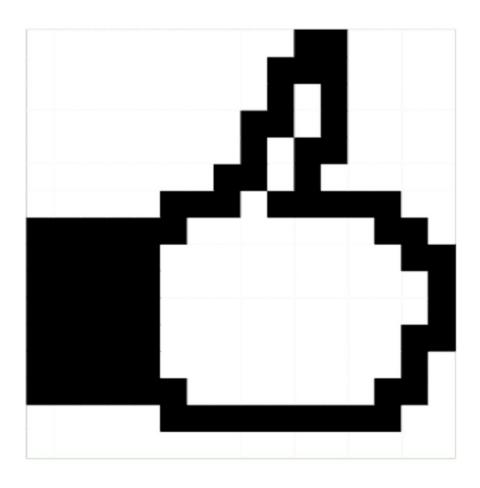
- O processador é responsável por transformar as primitivas gráficas (linhas, círculos, polígonos, etc.) em pixels no Frame Buffer
 - Essa conversão é conhecida como rasterização ou conversão matricial





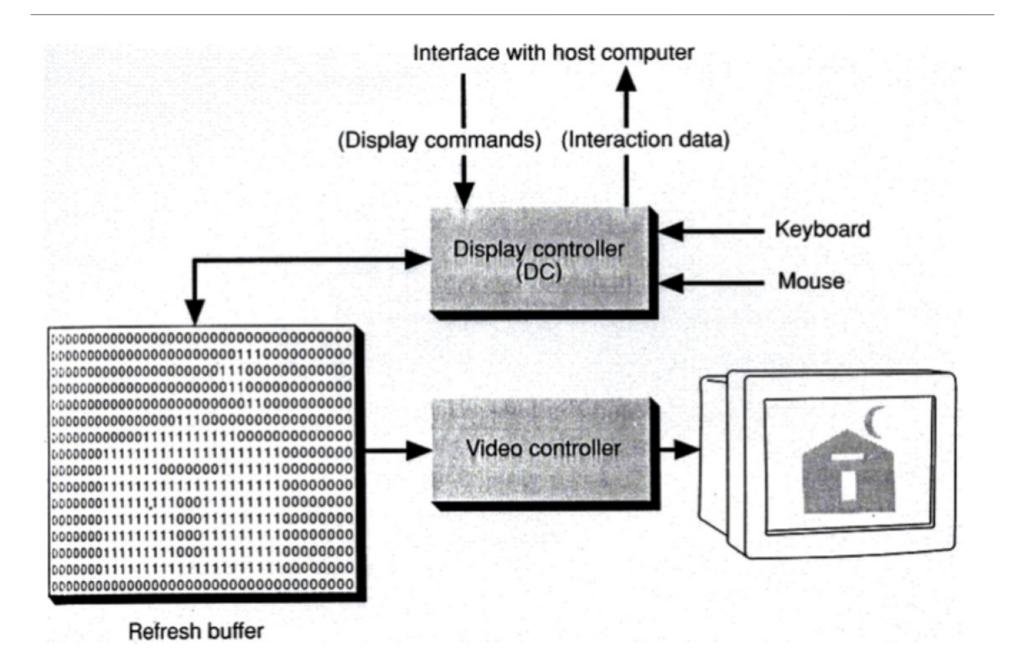






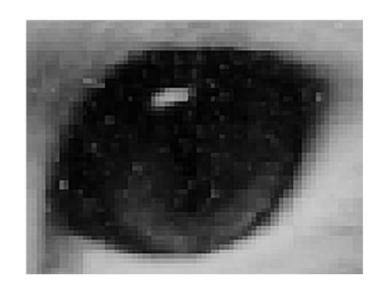
Arquitetura de dispositivo de exibição matricial





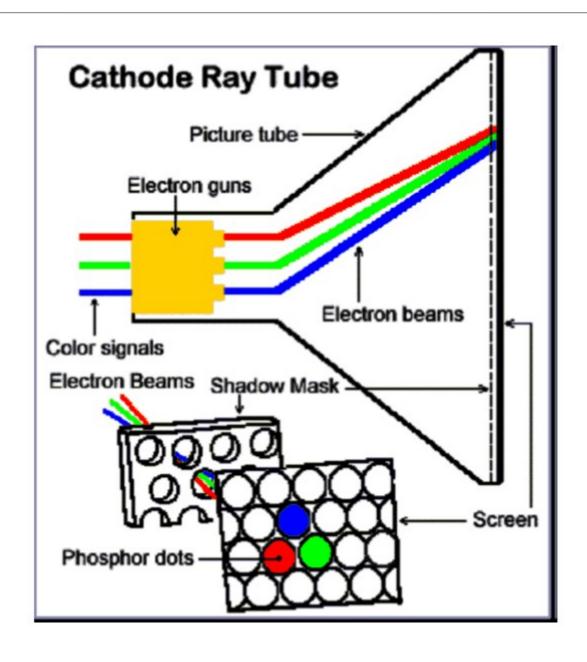


- Cada pixel corresponde a uma pequena área da imagem
 armazenados no frame buffer





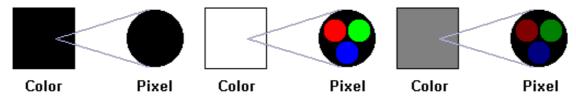




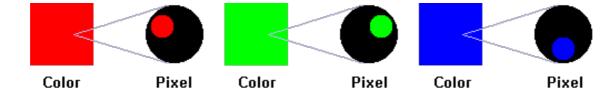


Formação de cores em um monitor

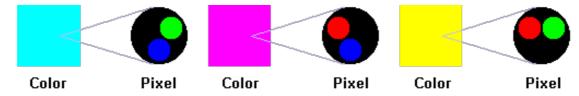
Preto, branco e cinza



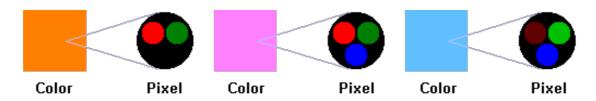
Vermelho, verde e azul



Ciano, roxo e amarelo



Mistura das três cores



Estrutura de um CRT colorido



- Intensidade dos feixes determina a cor do pixel
 - Exemplo: Pixel com 3 bits (pixel depth = 3, ou bit planes = 3) permite representar 8 cores distintas.
 - Pixel depth = $d \rightarrow 2d$ cores distintas.

Cores RGB em 3 bits



- Quantidade de cores possíveis em RGB por pixel depth
 - \blacksquare 21 (R) x 21 (G) x 21 (B) = 3 x 1bit = 3 bits = 23 cores = 8 cores

Valores			Valor Binário	Cor
R	G	В	vaioi bilialio	Coi
0	0	0	0	BLACK
0	0	1	1	BLUE
0	1	0	2	GREEN
0	1	1	3	CYAN
1	0	0	4	RED
1	0	1	5	MAGENTA
1	1	0	6	YELLOW
1	1	1	7	

UNIVERSIDADE TECNOLÓGICA FEDERAL DO PARANÁ

Cores RGB em outras taxas de bits

- Quantidade de cores possíveis em RGB por pixel depth
 - 2² (R) x 2² (G) x 2² (B) = 3 x 2bits = 6 bits = 26 cores = 64 cores
 - 2³ (R) x 2³ (G) x 2³ (B) = 3 x 3bits = 9 bits = 29 cores = 64 cores
 - 28 (R) x 28 (G) x 28 (B) = 3 x 8bits = 24 bits = 224 cores = 16.777.216 cores

Profundidade do Frame Buffer



- Profundidade do frame buffer (depth)
 - Número de bits para cada pixel, determina o número de cores que o sistema consegue exibir:
 - 1 bit = 2 cores; 8 bit-deep = 28 = 256 cores
 - 24 bit = $2^{24} \approx 16$ milhões de cores (sistema true color)
 - Modelo de Cor RGB Modelo de cor aditivo de luz muito usado em monitores, composto por três cores primárias: Red, Green, Blue

Descrição das cores por números em RGB



- Mixer de cores RGB e CMYK
 - https://www.csfieldguide.org.nz/en/chapters/data-representation/images-and-colours/
- Visualizador interativo de pixels
 - https://www.csfieldguide.org.nz/en/interactives/pixel-viewer/



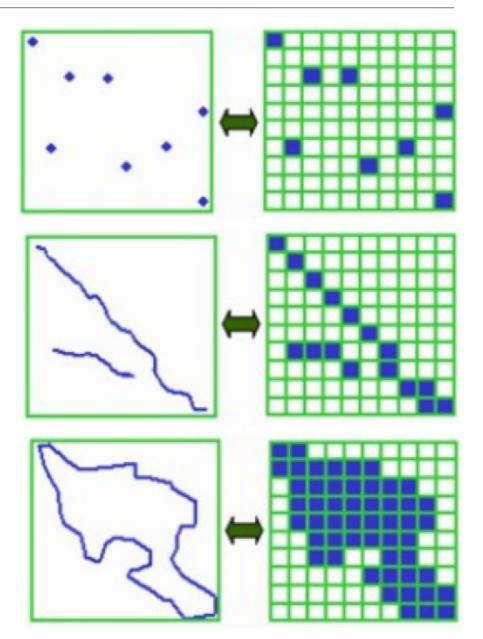
Dispositivos matriciais: vantagens

- Adequados para monitores coloridos
- Baixo custo
- Processo de restauração independe da complexidade da cena (rastreio fixo)
- Possibilidade de preenchimento de interiores com cores ou padrões
- Permitem operações sobre blocos de pixels



Dispositivos matriciais: desvantagens

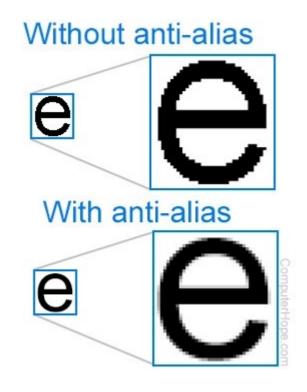
- Conversão Matricial O processador é responsável por transformar as primitivas gráficas (linhas, círculos, polígonos, etc.) em pixels no frame buffer
- A conversão matricial causa aliasing

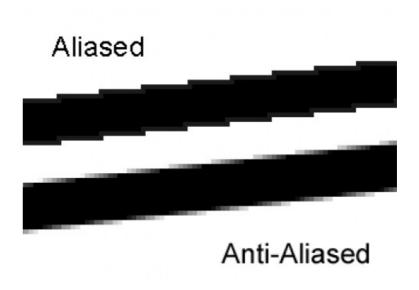


Dispositivos matriciais: desvantagens



- Aliasing gerado por conversão matricial, requer técnicas anti-aliasing
- Transformações geométricas tem que ser aplicadas antes da conversão matricial para serem mais eficientes
- Requer muita memória e capacidade de processamento





UNIVERSIDADE TECNOLÓGICA FEDERAL DO PARANA

Outras características dos monitores

- O que diferencia os inúmeros modelos a venda?
 - Tamanho, dot pitch (ou pixel pitch), resolução, taxa de restauro...

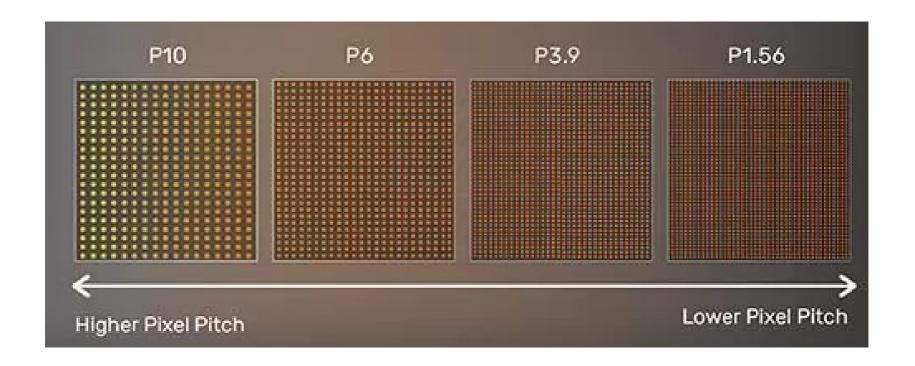
Tamanho:

- Entre 12 e 27 polegadas (14, 15, 17, 20, 27,...), ou +
 - Medida da diagonal da área da tela
- Em geral, tamanhos maiores implicam também em resoluções e taxas de restauro maiores, e...
- Custos maiores



Outras características dos monitores

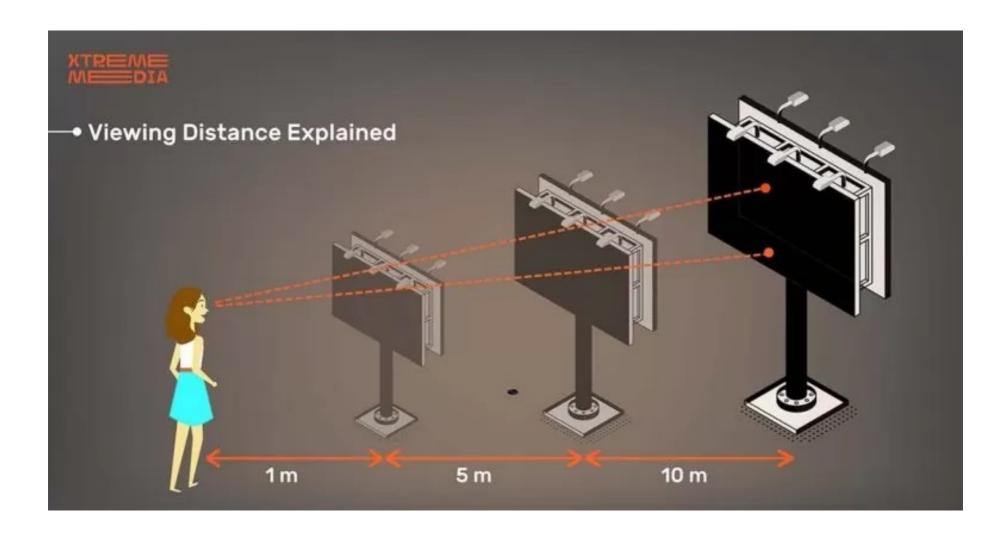
Comparação entre dot pitches





Outras características dos monitores

Dot pitch X distância do observador



Outras características



Resoluções típicas:

- Razão de aspecto **4:3** 800×600, 960×720, 1024×768, ...
- Razão de aspecto 16:10 1280×800, 1440×900, 1680×1050, ...
- Razão de aspecto 16:9 1920 ×1080, 2560 × 1440, ...

Taxa de restauro ("refresh rate")

- LCD: normalmente 60Hz (capaz de atualizar a imagem pelo menos 60 vezes por segundo)
 - Taxas baixas causam o efeito de "flickering", ou cintilação: desconfortável e prejudicial aos olhos.





Displays planos:

- Volume, peso e consumo de energia reduzidos
- Espessura mínima e possibilidade de escrever na superfície
- Duas categorias:
 - **Emissivos:** convertem energia elétrica em luz: Painéis de plasma, diodos emissores de luz (LED), diodos emissores de luz orgânicos (OLED)...
 - Não-Emissivos: usam efeitos óticos para converter luz natural ou luz de outra fonte em padrões gráficos: LCD (Liquid Crystal Displays).



Outras tecnologias de exibição

- Impressoras matricial
- Plotters vetorial
- Componente de ambientes de Realidade Virtual
 - Head-mounted displays: visão 3D e rastreamento → imersão

Dispositivos de entrada



- Teclado
- Mouse
- Trackball e Spaceball
- Joystick
- Digitalizador (tablet)
- Touchpanel
- Light pen
- Data Glove
- Voz

Data Glove



- Permitem pegar um objeto virtual
- Conjunto de sensores detectam os movimentos da mão e dos dedos, bem como posição e orientação da mão





 A partir dos pontos de entrada é reconstruído um modelo da superfície do objeto definido no espaço 3D.











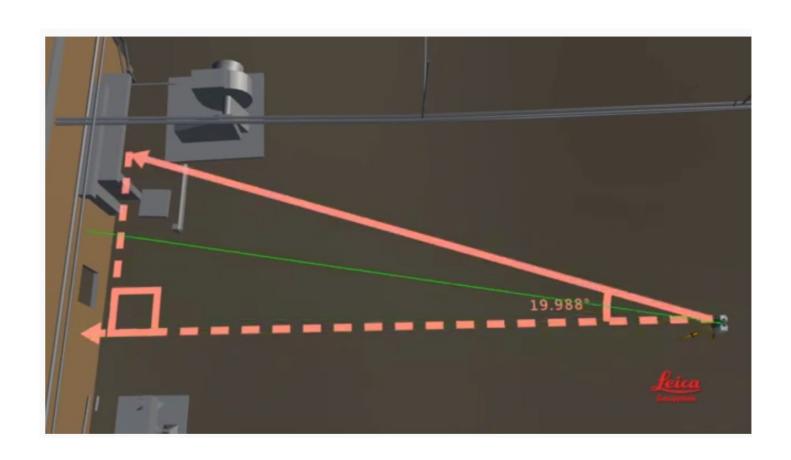




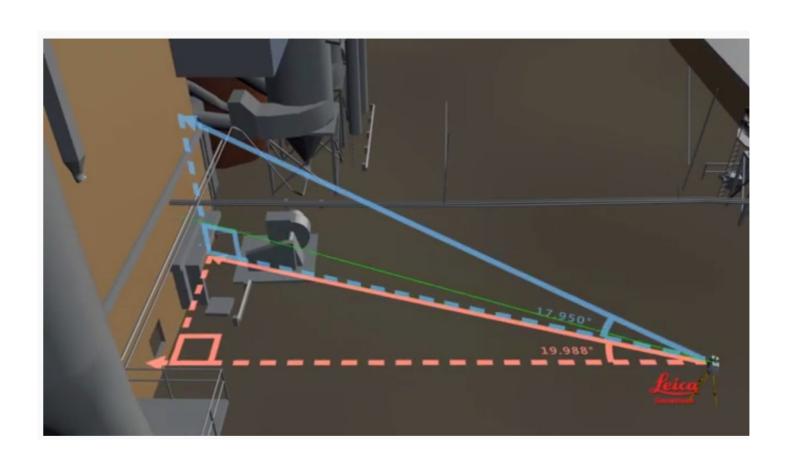
Imaging sensor Illumination source (camera) (laser)

Target object

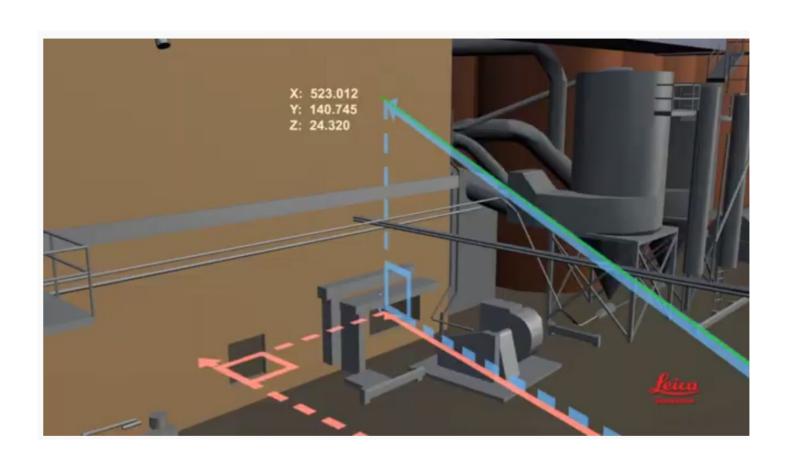




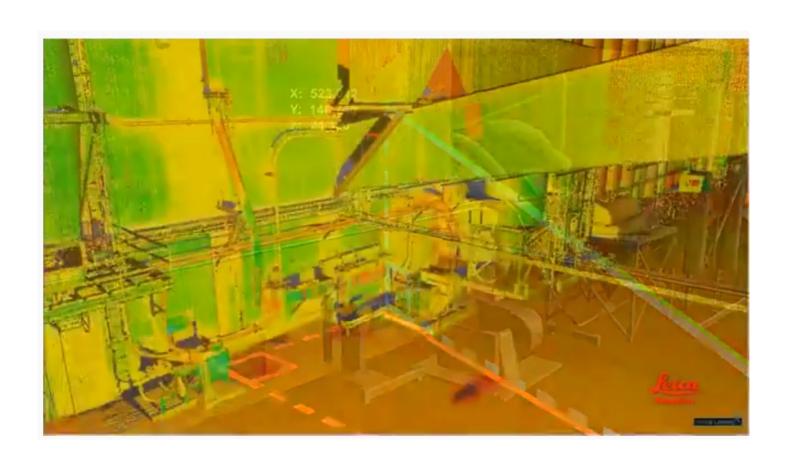












Dispositivos de Entrada 3D





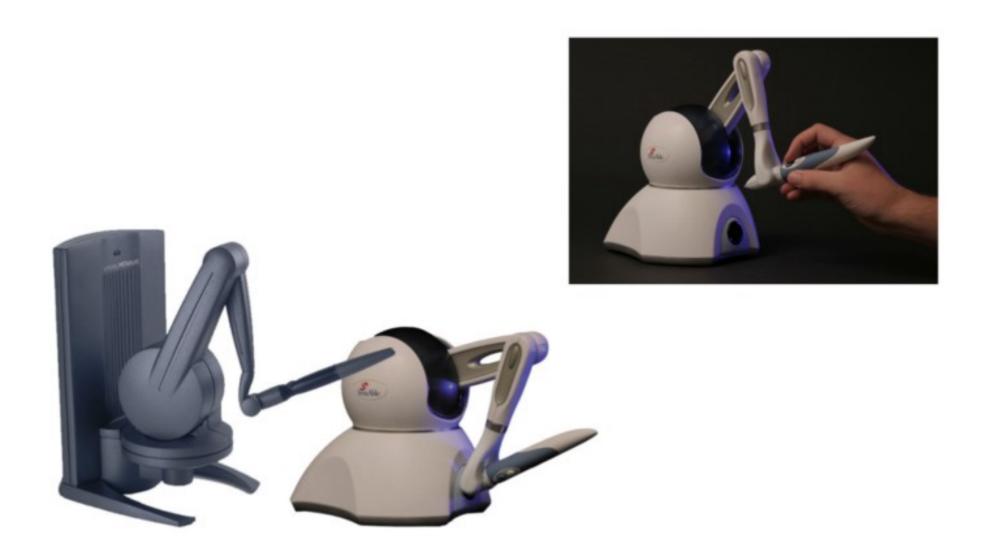
Dispositivos de Entrada 3D





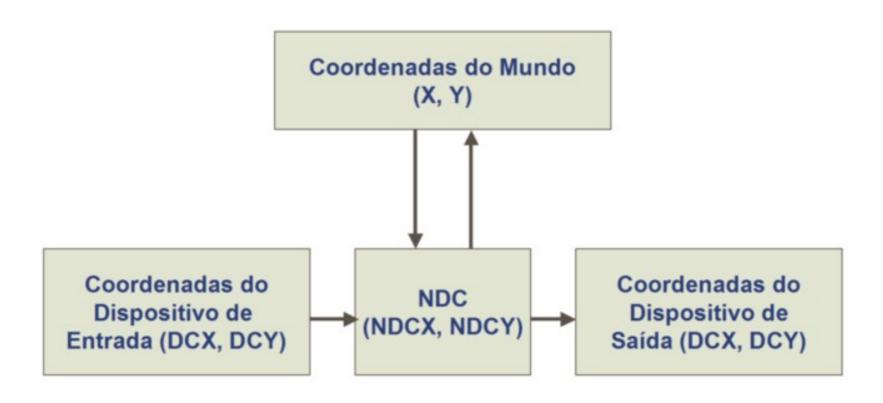
Force Feedback em 3D





Force Feedback em 3D





Dispositivos Físicos



