

Algoritmo de Cyrus-Beck

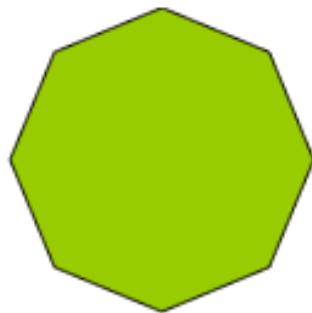
Giovanni Garcia
Gustavo Alves
Marcos Treviso
Paulo Almeida
Wolgan Quepfert

Roteiro

• História	3
• Definição	4
• Intersecção entre linhas	5
• Descrição do algoritmo	8
• Pseudocódigo	9
• Código em C	10
• Demonstração	11
• Nossa opinião	12
• Referências	13

História

- Os cientistas Cyrus e Beck seguiram uma aproximação ao problema do recorte de segmentos de reta no qual conceberam um algoritmo.



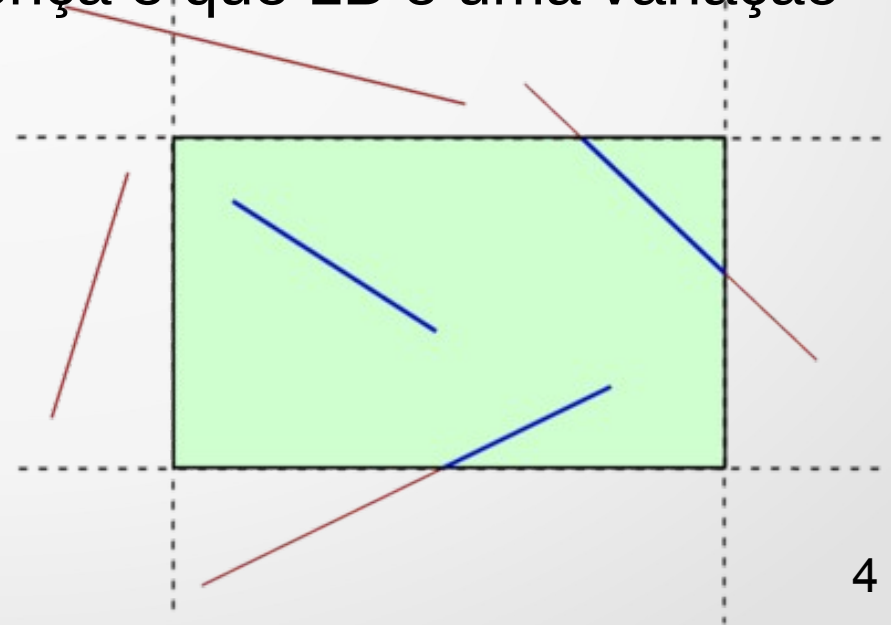
Polígono convexo



Polígono côncavo

Definição

- Foi primeiramente criado para o recorte de uma linha usando uma forma paramétrica contra um polígono convexo de duas dimensões.
- Similiar ao Liang-Barsky, diferença é que LB é uma variação simplificada do CB.
- Possui complexidade de $O(n)$.

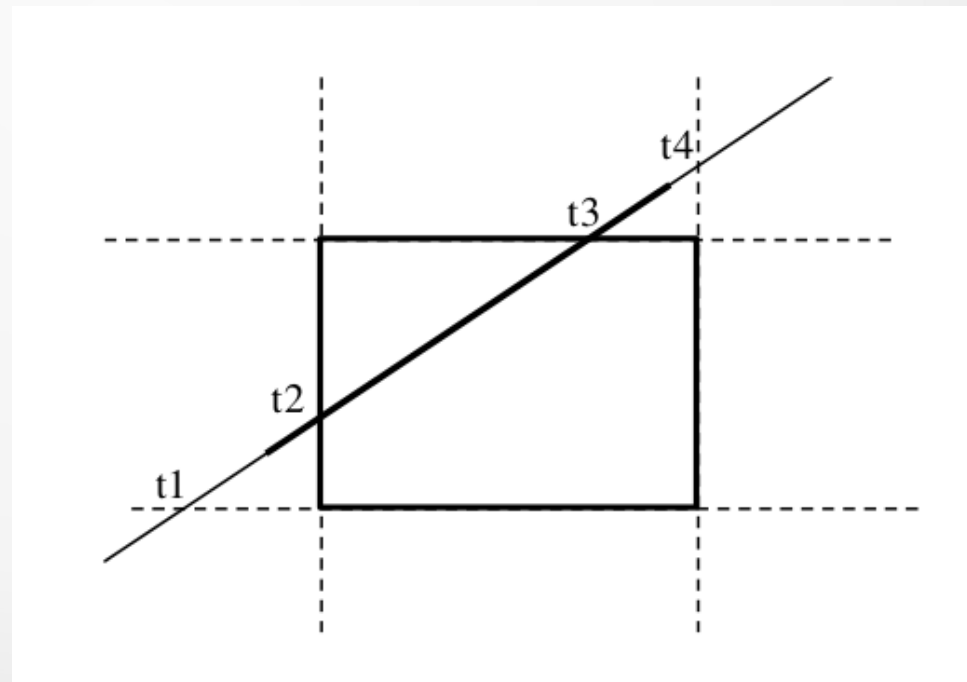


Intersecção entre linhas

- Através da classificação de cada um dos pontos de intersecção é possível saber quais os valores de t dos vértices do segmento recortado, caso existam.

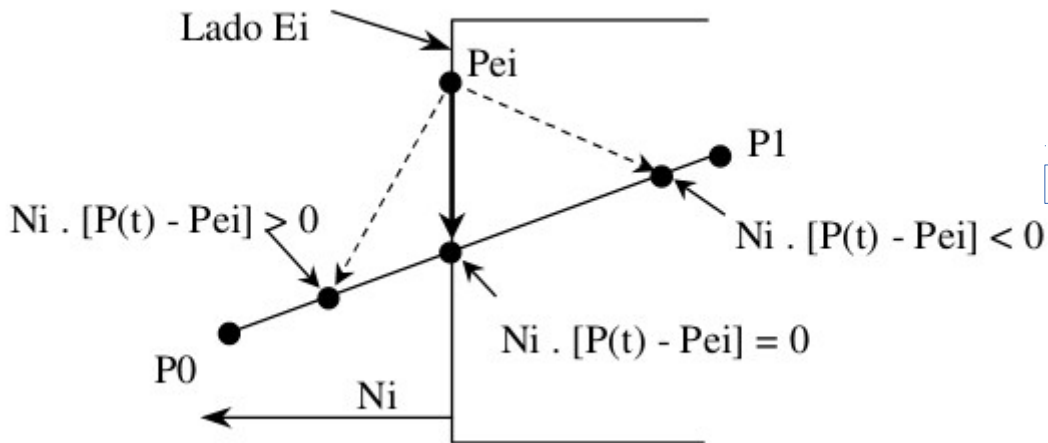
Equação paramétrica da reta:

$$P(t) = P_0 + (P_1 - P_0)t; \quad t \in (0, 1)$$



Intersecção entre linhas

- **Recorte paramétrico:** pontos de intersecção da reta contendo o segmento de reta a recortar com o retângulo de recorte.



REGRAS

$$t = \frac{N_i \cdot (P_0 - P_{ei})}{-N_i \cdot D}$$

Intersecção vetor normal P_{ei} e Ponto da Reta: $N_i \cdot [P(t) - P_{ei}] = 0$

Intersecção entre linhas

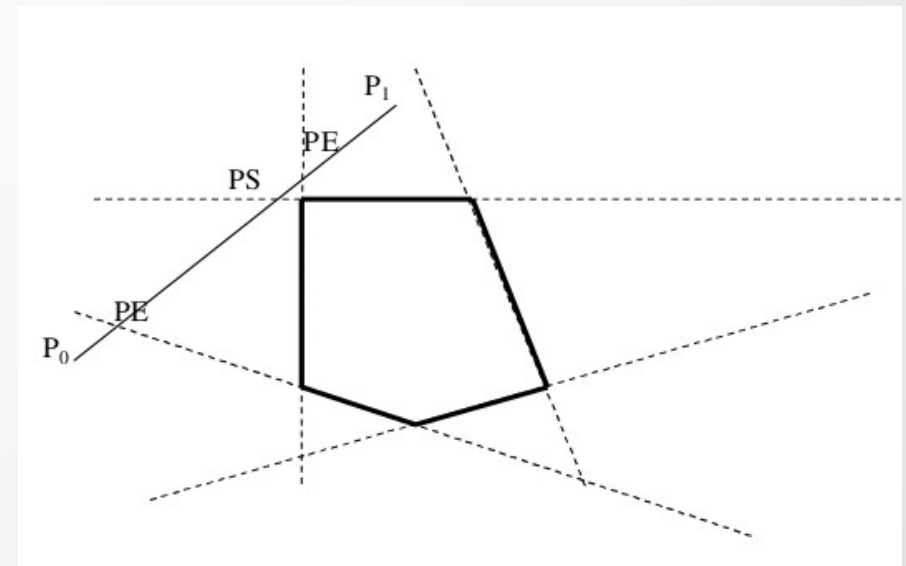
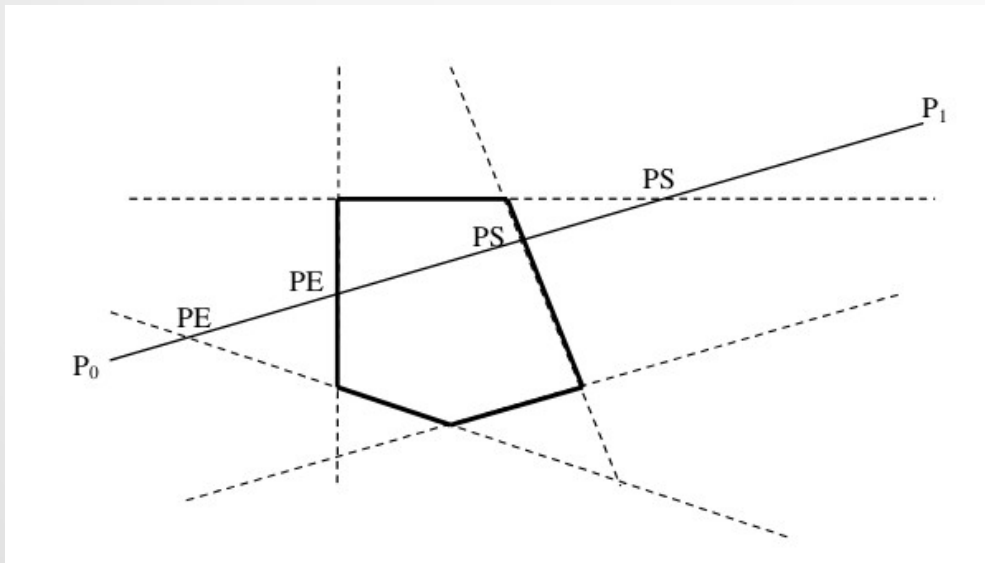
- O algoritmo paramétrico é eficiente quando é necessário recortar muitos segmentos de reta.

$$t = \frac{N_i \bullet (P_0 - P_{ei})}{-N_i \bullet D}$$

Lado:	Ni	Pei
Left ($X=X_{\min}$)	[-1, 0]	(X_{\min}, Y)
Right ($X=X_{\max}$)	[1, 0]	(X_{\max}, Y)
Bottom ($Y=Y_{\min}$)	[0, -1]	(X, Y_{\min})
Top ($Y=Y_{\max}$)	[0, 1]	(X, Y_{\max})

Descrição do Algoritmo

- **Algoritmo de Cyrius-Beck:** segmento de reta a recortar com identificação do tipo (PE ou PS) das suas intersecções com o polígono de recorte.



Pseudocódigo

Calcule N_i e escolha um PE_i para cada aresta

```
tE = 0;
tL = 1;
for(cada aresta){
  if ( $N_i.(P1-P0) \neq 0$ ) { /* aresta não é paralela ao segmento */
    calcule t;
    use sign of  $N_i.(P1-P0)$  para categorizar como PE ou PL;
    if( PE ) tE = max(tE, t);
    if( PL ) tL = min(tL, t);
  }
  else{ /* aresta paralela ao segmento */
    if ( $N_i.(P0-PE_i) > 0$ ) /* está fora */
      return nil;
  }
  if (tE > tL)
    return nil;
  else
    return P(tE) and P(tL) as true clip intersections;
}
```

Código em C

```
#include <windows.h> //caso precise
```

```
#include <gl/GL.h>
```

```
#include <gl/glut.h>
```

```
#include <iostream>
```

```
//***** Estrutura de Dados
```

```
struct GLintPoint{
```

```
    GLint x,y;
```

```
};
```

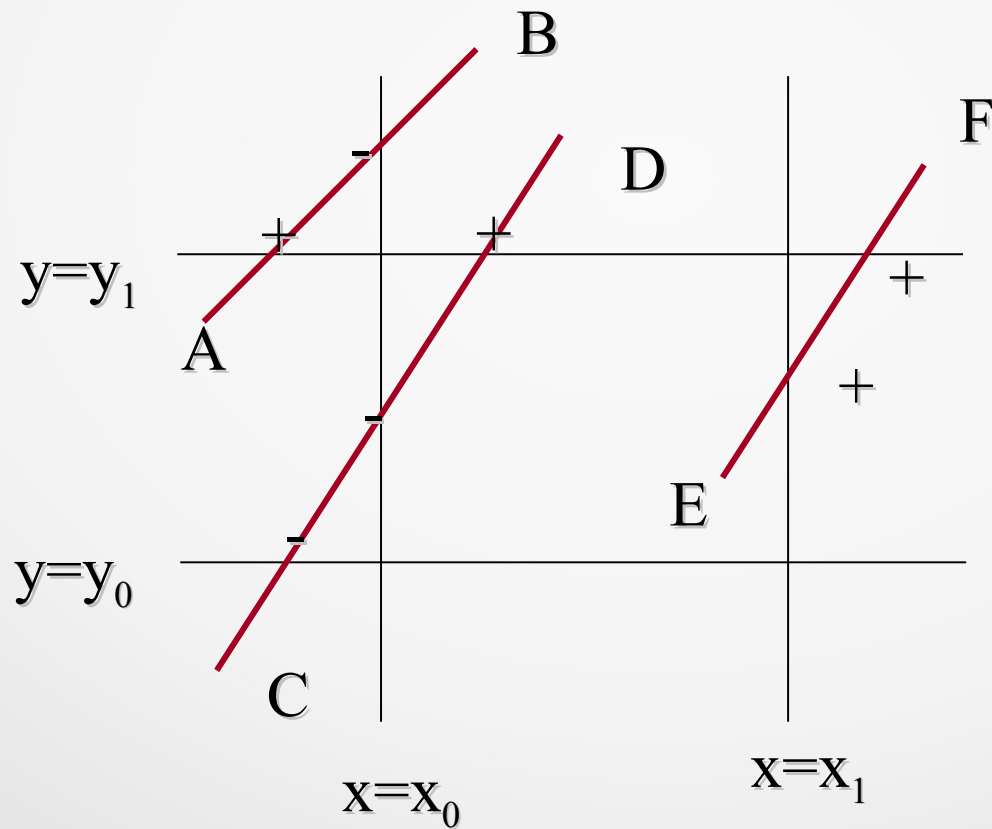
```
struct GLfloatPoint{
```

```
    GLfloat x,y;
```

```
};
```

Demonstração

- Usando OpenGL.



Nossa Opinião

- É necessário entendimento de Geometria.
- Bom desempenho.
- Baixa complexidade.
- Várias referências na internet e em livros.

Referências

- Cyrus, M., Beck, J.: Generalized Two and Three Dimensional Clipping, Computers&Graphics, Vol.3, No.1, pp.23-28, 1978
- CS 535 Test Programs,
<http://cs1.bradley.edu/public/jcm/cs535OpenGLCyrusBeck.html>
- TI Especialistas - Geometria Computacional,
<http://www.tiespecialistas.com.br/2013/08/geometria-computacional-algoritmo-de-cyrus-beck>

Fim

Obrigado à todos pela atenção!

Giovanni Garcia

Gustavo Alves

Marcos Treviso

Paulo Almeida

Wolgan Quepfert