

**Test**

Adamofus

December 21, 2022

# Contents

<b>1</b>	<b>Projekce scény</b>	<b>iii</b>
1.1	Stínění objektů v 3D . . . . .	iii
1.2	Zoom . . . . .	iii
<b>2</b>	<b>Rasterizace</b>	<b>iv</b>
2.1	Úsečka . . . . .	iv
2.2	Zrcadlení . . . . .	vi
2.3	Kruh . . . . .	vi
2.4	Ostatní . . . . .	vii
2.5	Bezierova křivka . . . . .	vii
2.6	Vyplňování . . . . .	vii
<b>3</b>	<b>Analýza</b>	<b>viii</b>
3.1	Detekce kolize . . . . .	viii
3.2	Oblasti průniku dvou objektů a průřez . . . . .	viii
3.3	Obsah polygonu . . . . .	viii
3.4	Je A v B? . . . . .	viii
<b>4</b>	<b>Zrcadlení přes střed a osu</b>	<b>ix</b>
<b>5</b>	<b>Rotace</b>	<b>x</b>
5.1	2D . . . . .	x
5.2	3D . . . . .	x
5.3	Posunutí středu a osy otáčení . . . . .	xi
<b>6</b>	<b>Generování tvarů</b>	<b>xii</b>
<b>7</b>	<b>Fraktály</b>	<b>xiii</b>

# Chapter 1

## Projekce scény

Projekcí scény je v této práci myšleno perspektivní vidění. Paprsek jdoucí od promítaného bodu do oka pozorovatele se promítá na určenou rovinu v prostoru, tz. tvoří průnik s touto rovinou. Výsledný bod je přenesený na 2D soustavu souřadnou v této rovině.

### 1.1 Stínění objektů v 3D

### 1.2 Zoom

# Chapter 2

## Rasterizace

Rasterizace je proces převodu vektorově definované grafiky do tzv. rastru, tedy mřížky skládající se z bodů (pixelů). Takový rastr je základem obrazového výstupu na digitálních zařízeních. V následujících kapitolách jsou představeny algoritmy rasterizace 2 objektů: úsečky a kruhu. Samostatná kapitola je pak věnovaná rasterizaci Beziérových křivek.

### 2.1 Úsečka

Převod vstupní

Úsečka je část přímky definovaná dvěma body:  $b_1$  a  $b_2$ . Pro následující algoritmy platí, že souřadnice  $x$  bodu  $b_1$  je menší než  $x$  bodu  $b_2$ , aby se mohly algoritmy posouvat o jeden dílek doprava, tj  $x + 1$ . Směrnice úsečky je  $a = dy/dx$ . Počítá se s vstupem  $a \in (-1; 1)$ , takže úsečka svírá s osou  $x$  úhel  $0 - 45^\circ$  a  $b_2$  je v 1. kvadrantu. Opět pro omezení na jedinou podmínku, zda je potřeba  $y$  zvětšit či nikoli.

Tyto nároky umožňují zvolit efektivní algoritmus, ale současně vyžadují převod vstupu a výsledných souřadnic.

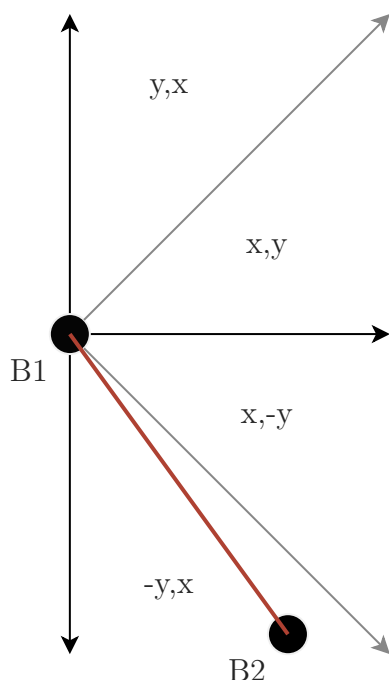


Figure 2.1: Převod souřadnic podle směrnice úsečky.

## DDA

DDA využívá zaokrouhlované hodnoty  $n * a$  pro výpočet  $y_{new}$ , je to prostý přístup. Současně ale zbytečně používá funkci zaokrouhlování či přetypování, kterou lze pro optimalizaci nahradit podmínkou s použitím proměnné, protože jsou pouze 2 možnosti pro  $y_{next}$ :  $y_{next} = y$ , nebo  $y_{next} = y + 1$ .

Proměnnou vyjadřuje  $error(n) = ((n * a) \bmod 1) - 1/2$ , kde  $n$  je krok iterace, takže  $error(0) = -1/2$ . Pokud platí zmíněná podmínka  $error(n) \geq 0$ , platí současně  $y_{next} = y + 1$  a  $error(n + 1) = error(n) + a - 1$ , jinak platí  $error(n + 1) = error(n) + a$ .

## Bresenhamův algoritmus

Další optimalizací je zbavení se desetinné čárky (tzv. float point number). Představme si  $error(n) = 2 * dx * error(n)$ . Jsou 2 možnosti:

$$error(n + 1) = error(n) + 2 * dy$$

$$error(n + 1) = error(n) + 2 * dy - 2 * dx$$

Nerovnice podmínky se nemění, protože po vynásobení pravé strany  $2 * dx$ :  $error(n + 1) \geq 0 * 2 * dx$  zůstává stejná. Tím jsme se zbavili nutnosti použití desetinné čárky.

$$x \leftarrow x_1$$

$$y \leftarrow y_1$$

```

while  $x \leq x_2$  do
  vykresli bod[x,y]
   $x \leftarrow x + 1$ 
   $error \leftarrow error + 2d_y$ 
  if  $error \geq 0$  then
     $y \leftarrow y + 1$ 
     $error \leftarrow error - 2d_x$ 
  end if
end while

```

## 2.2 Zrcadlení

Zrcadlení je často využívaná operace, například pro rasterizaci kružnice. Využívá bod  $B$  a vektor  $\vec{v}$ , přes který  $B$  zrcadlíme. Výstupem je zrcadlený bod  $B_z$ . Platí, že vektor  $\overrightarrow{BB_z}$  je kolmý na  $\vec{v}$  a jeho délka je dvojnásobná vzdálenosti  $B$  od  $\vec{v}$ .

## 2.3 Kruh

Pro kružnici rovněž existuje Bresenhamův algoritmus. Algoritmus vykreslí 1/8 kružnice. V podmínce je tedy ze znalosti přímky svírající s osou  $x$  45 stupňů:  $x \geq y$ . K vykreslení této části víme, že iterativně zvětšujeme  $y$ .  $x$  dekrementujeme, pokud je hodnota  $d$  kladná, tj. zajímají nás pouze 2 pixely. Pro vykreslení celku stačí díky symetrii kružnice tuto část 3x zrcadlit.

```

 $d \leftarrow x^2 + y^2 - r^2$ 
 $x \leftarrow r$ 
 $y \leftarrow 0$ 
 $d \leftarrow 0$ 
while  $x \geq y$  do
  vykresli bod[x,y]
   $y \leftarrow y + 1$ 
   $d \leftarrow d + d_y$ 
  if  $d \geq 0$  then
     $x \leftarrow x - 1$ 
     $d \leftarrow d - d_x$ 
  end if
end while

```

Jiný algoritmus se může zakládat na výběru z 3 sousedících pixelů podle toho, který je nejbliž středu. Takové řešení je ale neefektivní, implementací

se zde nezabývám.

## **2.4 Ostatní**

## **2.5 Bezierova křivka**

## **2.6 Vyplňování**

Řádkovací metoda

Inverzní vyplňování

Flood fill

# Chapter 3

## Analýza

### 3.1 Detekce kolize

### 3.2 Oblasti průniku dvou objektů a průřez

Sutherland–Hodgman algoritmus

Weiler–Atherton clipping algoritmus

### 3.3 Obsah polygonu

<https://mathworld.wolfram.com/PolygonArea.html>

### 3.4 Je A v B?



## Chapter 4

### Zrcadlení přes střed a osu

# Chapter 5

## Rotace

Otáčet bod vůči středu soustavy souřadné je jako nanášet ho na otočenou soustavu souřadnou, tedy násobit vektory udávající osy  $x$ ,  $y$ , atd. takové soustavy. Tyto vektory mají délku 1. Lze zapsat takto:

$$p_n = \begin{pmatrix} X_1 & Y_1 \\ X_2 & Y_2 \end{pmatrix} \vec{p}$$

### 5.1 2D

Otočené souřadnice můžeme vyjádřit takto:

$$\begin{aligned} X_1 &= \cos(-\alpha) = \cos(\alpha) \\ X_2 &= \sin(2\pi - \alpha) = -\sin(\alpha) \\ Y_1 &= \cos(\pi/2 - \alpha) = \sin(\alpha) \\ Y_2 &= \sin(\pi/2 - \alpha) = \cos(-\alpha) = \cos(\alpha) \end{aligned}$$

$$\begin{pmatrix} \cos(\alpha) & \sin(\alpha) \\ -\sin(\alpha) & \cos(\alpha) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

### 5.2 3D

Rotace bodu vůči ose  $Z$  ve směru hodinových ručiček:

$$\begin{pmatrix} \cos(\alpha) & \sin(\alpha) & 0 \\ -\sin(\alpha) & \cos(\alpha) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}$$

Rotace bodu vůči zvolené ose:

Máme vstup osu  $o$  a úhel  $\alpha$ .

Mějme 2 soustavy souřadné  $A$  a  $B$  popsané jednotkovými vektory. Přitom  $A$  je naše výchozí, na které vykreslujeme:

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Matice  $B$  má tvar:

$$\begin{pmatrix} a_x & b_x & o_x \\ a_y & b_y & o_y \\ a_z & b_z & o_z \end{pmatrix}$$

3. řádek  $B$  tvoří souřadnice osy  $o$ , takže 3. souřadnice  $p_b$  je právě vzhledem k  $o$ .

Čili je z následující rovnice zaručeno, že získáme přesně takový bod  $p_b$ , kde jeho 3. souřadnice je vzhledem k  $o$ . To potřebujeme, protože jsme zvolili matici rotace podle osy  $Z$  (respektive 3. osy...), kterou chceme bod násobit. Takže tato souřadnice bodu v  $B$  po rotaci bude stejná.

Z rovnice  $p_a = p_b B$  vyjádříme tedy  $p_b$  vynásobením  $B^{-1}$ :  $p_b = p_a B^{-1}$

Zbývající vektory  $a$  a  $b$  v  $B$  musí být jednotkové a vzájemně kolmé. takový  $a$  dostaneme třeba ignorováním  $z$  a přehozením souřadnic následovně:  $\vec{a} = \{-y, x, 0\}$ , kde  $x$  a  $y$  jsou souřadnice  $o$ .  $b$  je už jen vektorovým součinem  $a$  a  $b$ .

To je tedy převod relativních souřadnic ze soustavy  $A$  do soustavy  $B$ .

Rotace probíhá následovně:

Vstup: osa otáčení  $o$ , úhel  $\alpha$

1 převedeme souřadnice z  $A$  do  $B$

2 zrotujeme (například přes matici 1.1, tj. vůči 3. ose)

3 vykreslujeme v  $A$ , takže převedeme z  $B$  do  $A$

## 5.3 Posunutí středu a osy otáčení

Pro posunutý střed v 2D platí, že vektor  $\vec{XS}$ , kde  $S$  je střed a  $X$  bod, má fakticky souřadnice bodu  $\vec{p}$ . K výpočtu stačí potom přičíst  $S$ .

Stejně u posunuté osy v 3D, je takový vektor vlastně bod  $p_a$ . V praxi, grafickém editoru, můžeme osu určit typicky dvěma body. A ten jeden z nich (třeba pro intuici první určený) je totiž tento střed  $S$ . Nakonec stačí opět přičíst  $S$ .

## Chapter 6

### Generování tvarů

# Chapter 7

## Fraktály