

Computer Graphics

Alexandre Tolstenko Nogueira
InfiniBrains
tolstenko@infinibrains.com.br

1 Atividade Aula 4 - Fundamentos de Processamento Gráfico

Questionário

1) Continuar a implementação do programa de processamento de imagens da aula anterior: implementar o filtro passa-alta e mais dois métodos de detecção de bordas (você pode escolher). Devem ser entregues em um arquivo PDF: o programa fonte e um exemplo de imagem processada (incluir imagem original e imagem resultante) para cada um dos três métodos implementados

Todas as implementações estão disponíveis publicamente no github da game engine que estou desenvolvendo [Tolstenko 2018].

A diferença básica entre o filtro de Sobel e o de kirsch é que o filtro de segundo consegue capturar melhor as nuances de gradientes diagonais.

Apply Mask

```
float EditorGUI::ApplyMask(unsigned char *input, int width, int height, int
    line, int column, float *mask, int maskWidth, int maskHeight, int
    bytesPerChannels, int numberOfChannels) {
    // TODO: handle borders
    if (column >= width - maskWidth/2 + 1 || column <= maskWidth/2 - 1 || line
        >= height - maskHeight/2 + 1 || line <= maskHeight/2 - 1)
        return 0;

    float ret = 0;
    for (int y = -maskHeight/2; y <= maskHeight/2; y++) {
        for (int x = -maskWidth/2; x <= maskWidth/2; x++) {
            int pos = ((line+y) * width + column+x) * numberOfChannels *
                bytesPerChannels;
            float color = 0;
            for (auto i = 0; i < numberOfChannels - 1; i++)
                color += input[pos + i];
            color /= numberOfChannels - 1; // the average of all channels
            color *= mask[x + maskWidth/2 + (y + maskHeight/2) * maskWidth]; //
                apply mask
            ret += color; // accumulate the value
        }
    }

    return ret;
}
```

Laplace

```
void EditorGUI::Laplace(unsigned char * input, unsigned char * output, int
    width, int height, int bytesPerChannels, int numberOfChannels)
{
    if(numberOfChannels!=4 || bytesPerChannels!=1)
        throw NotImplementedException();

    float laplace[] = {-1,-1,-1,
                        -1, 8,-1,
                        -1,-1,-1};

    for(int line =0;line<height;line++){
        for(int column =0;column<width;column++){
            int pos = (line * width + column) * numberOfChannels * bytesPerChannels;

            auto value = ApplyMask(input,width,height,line,column,laplace,3,3);
            auto color = (unsigned char) MIN(MAX(value,0),255);

            output[pos] =color;
            output[pos+1]=color;
            output[pos+2]=color;
            output[pos+3]=255;
        }
    }
}
```

Sobel

```
void EditorGUI::Sobel(unsigned char *input, unsigned char *output, int
    width, int height, int bytesPerChannels, int numberOfChannels)
{
    if(numberOfChannels!=4 || bytesPerChannels!=1)
        throw NotImplementedException();

    float vert[] = {-1,0,+1,
                    -2,0,2,
                    -1,0,1};
    float hor[] = { 1, 2, 1,
                   0, 0, 0,
                   -1,-2,-1};

    for(int line =0;line<height;line++){
        for(int column =0;column<width;column++){
            int pos = (line * width + column) * numberOfChannels * bytesPerChannels;

            auto vertvalue = ApplyMask(input,width,height,line,column,vert,3,3);
            auto horivalue = ApplyMask(input,width,height,line,column,hor,3,3);

            auto color = (unsigned char) MIN(MAX(sqrt(vertvalue*vertvalue +
                horivalue*horivalue),0),255);

            output[pos] =color;
            output[pos+1]=color;
            output[pos+2]=color;
            output[pos+3]=255;
        }
    }
}
```

Kirsch

```
void EditorGUI::Kirsch(unsigned char *input, unsigned char *output, int width, int height, int
    bytesPerChannels, int numberOfChannels)
{
    if(numberOfChannels!=4 || bytesPerChannels!=1)
        throw NotImplementedException();

    float v1[] = { 5, 5, 5,
                   -3, 0, -3,
                   -3, -3, -3};
    float v2[] = { 5, 5, -3,
                   5, 0, -3,
                   -3, -3, -3};
    float v3[] = { 5, -3, -3,
                   5, 0, -3,
                   5, -3, -3};
    float v4[] = {-3, -3, -3,
                   5, 0, -3,
                   5, 5, -3};
    float v5[] = {-3, -3, -3,
                   -3, 0, -3,
                   5, 5, 5};
    float v6[] = {-3, -3, -3,
                   -3, 0, 5,
                   -3, 5, 5};
    float v7[] = {-3, -3, 5,
                   -3, 0, 5,
                   -3, -3, 5};
    float v8[] = {-3, 5, 5,
                   -3, 0, 5,
                   -3, -3, -3};

    for(int line =0;line<height;line++){
        for(int column =0;column<width;column++){
            int pos = (line * width + column) * numberOfChannels * bytesPerChannels;

            auto r1 = ApplyMask(input,width,height,line,column,v1,3,3);
            auto r2 = ApplyMask(input,width,height,line,column,v2,3,3);
            auto r3 = ApplyMask(input,width,height,line,column,v3,3,3);
            auto r4 = ApplyMask(input,width,height,line,column,v4,3,3);
            auto r5 = ApplyMask(input,width,height,line,column,v5,3,3);
            auto r6 = ApplyMask(input,width,height,line,column,v6,3,3);
            auto r7 = ApplyMask(input,width,height,line,column,v7,3,3);
            auto r8 = ApplyMask(input,width,height,line,column,v8,3,3);

            // 765 == 3*255 -> this is used to clamp the maximum pixel value properly
            auto max = MIN(MAX(MAX(MAX(MAX(r1,r2),MAX(r3,r4)), MAX(MAX(r5,r6),MAX(r7,r8))),0),765)/3;
            auto color = (unsigned char) max;

            output[pos] =color;
            output[pos+1]=color;
            output[pos+2]=color;
            output[pos+3]=255;
        }
    }
}
```



Figure 1: *Quadrante superior esquerdo: imagem original; superior direito: aplicação do filtro laplaciano; inferior esquerdo: aplicação do filtro de sobel; inferior direito: aplicação do filtro de kirsch.*

2) Encontre as transformações de visualização de um sistema cuja camera está posicionada na posição $(3, 3, 3)$, o plano de projeção é definido pelo ponto $(1, 1, 1)$ e pelo vetor $(-1, -1, -1)$ e o espaço de imagem é definido por um quadrado de lado 20 centrado na origem do plano de projeção.

3) Considere este mesmo modelo de camera e ainda $s_x = s_y = 1$, $u_c = 600$ e $v_c = 400$ e encontre as coordenadas da projeção do ponto $(0, 0.5, 0.5) \in R^3$

4) Descreva como fica a transformação projetiva com mais de um ponto de fuga.

Infelizmente não consegui terminar, mas encontrei um excelente material:

<https://www.scratchapixel.com/lessons/3d-basic-rendering/computing-pixel-coordinates-of-3d-point/mathematics-computing-2d-coordinates-of-3d-points>

References

TOLSTENKO, A. N., 2018. Mobagen - module based game engine. <https://github.com/InfiniBrains/mobagen>.