Ořezávání v rovině

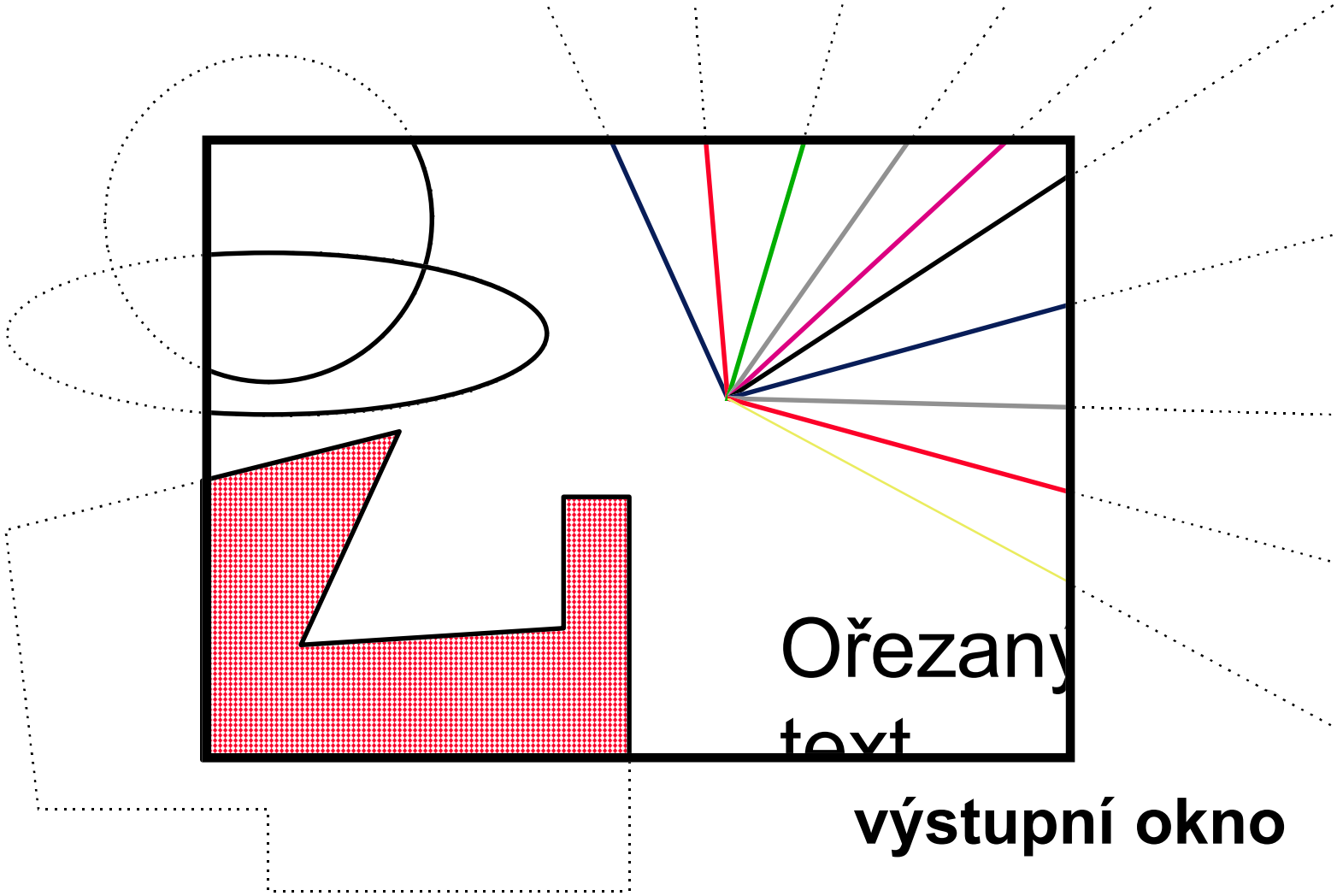
© 1995-2001 Josef Pelikán

KSVI MFF UK Praha

e-mail: Josef.Pelikan@mff.cuni.cz

WWW: http://cgg.ms.mff.cuni.cz/~pepca/

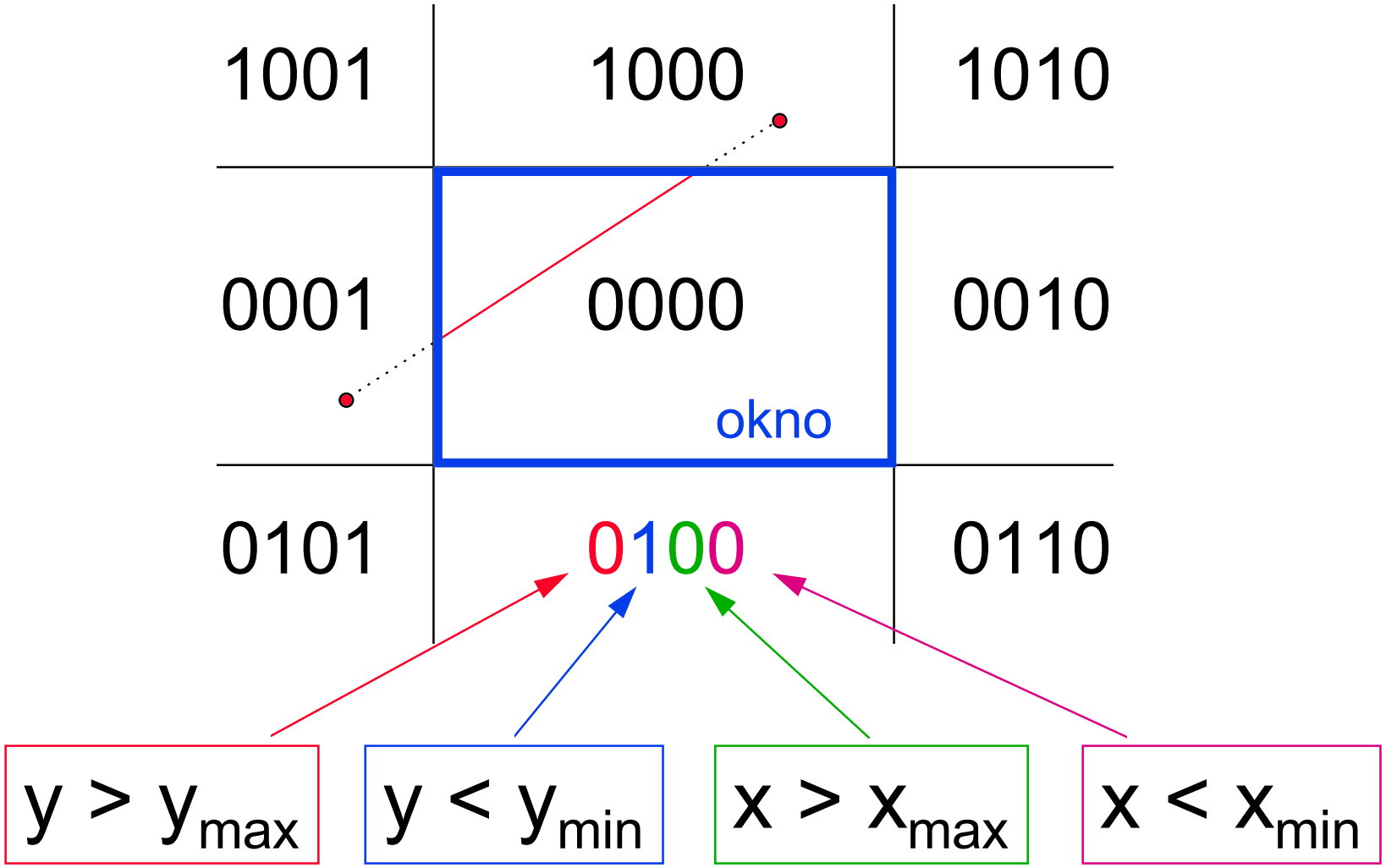
2D ořezávání



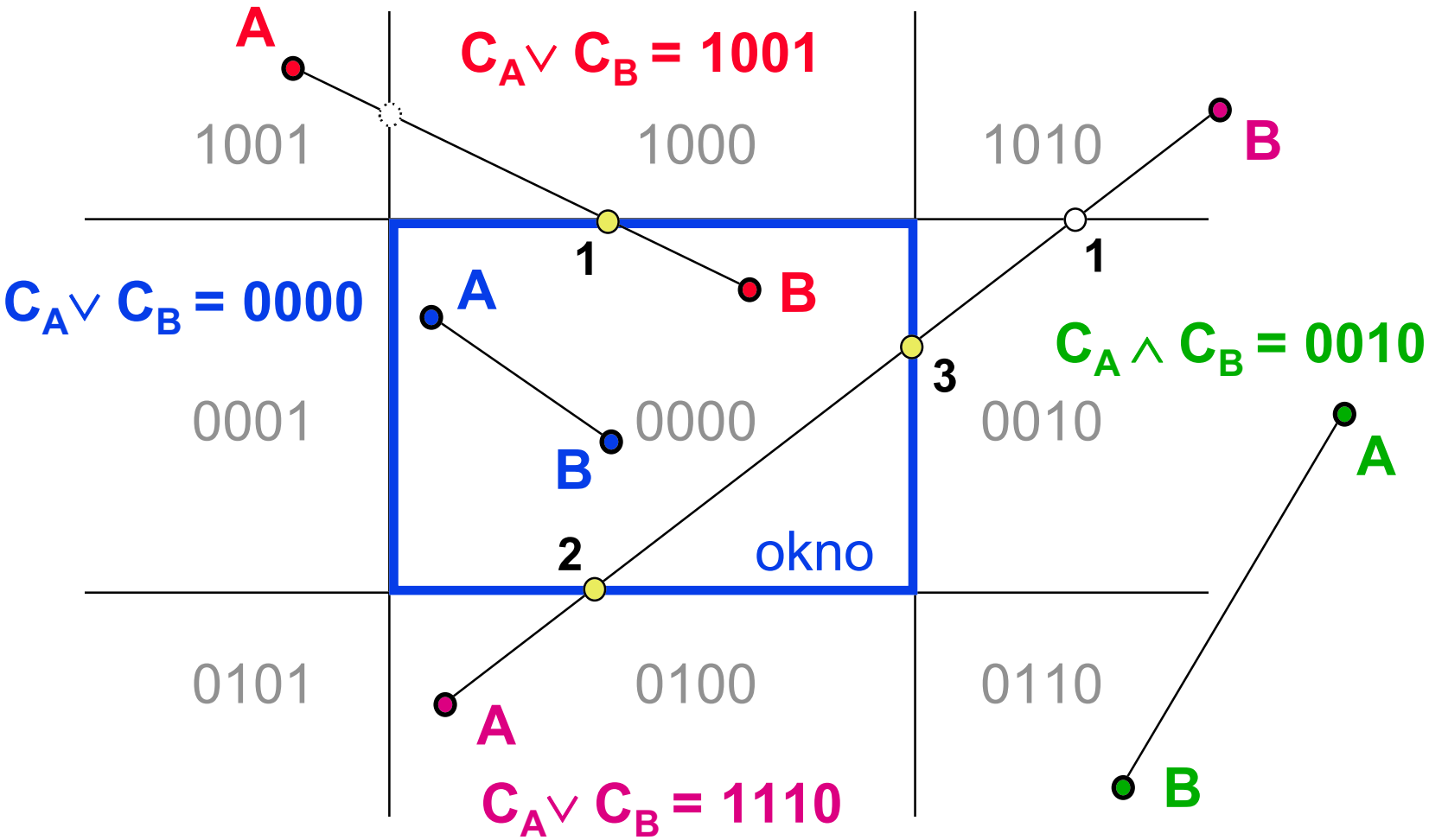
Ořezávání úseček

- přepočítávají se **koncové body** úseček:
  - $[x_1,y_1]$-$[x_2,y_2] \rightarrow [x_A,y_A]$-$[x_B,y_B]$ nebo $\emptyset$
- běžně jsou x_A,y_A,x_B,y_B v **celočíselném** formátu
  - nepřesnosti v kresbě
- **racionální** souřadnice jsou nepraktické
  - algoritmus kreslení úsečky mívá celočíselný vstup
- nejlepší by bylo spočítat **mezivýsledky** algoritmu na kreslení úsečky (Bresenham)

Kódy oblastí (Cohen-Sutherland)



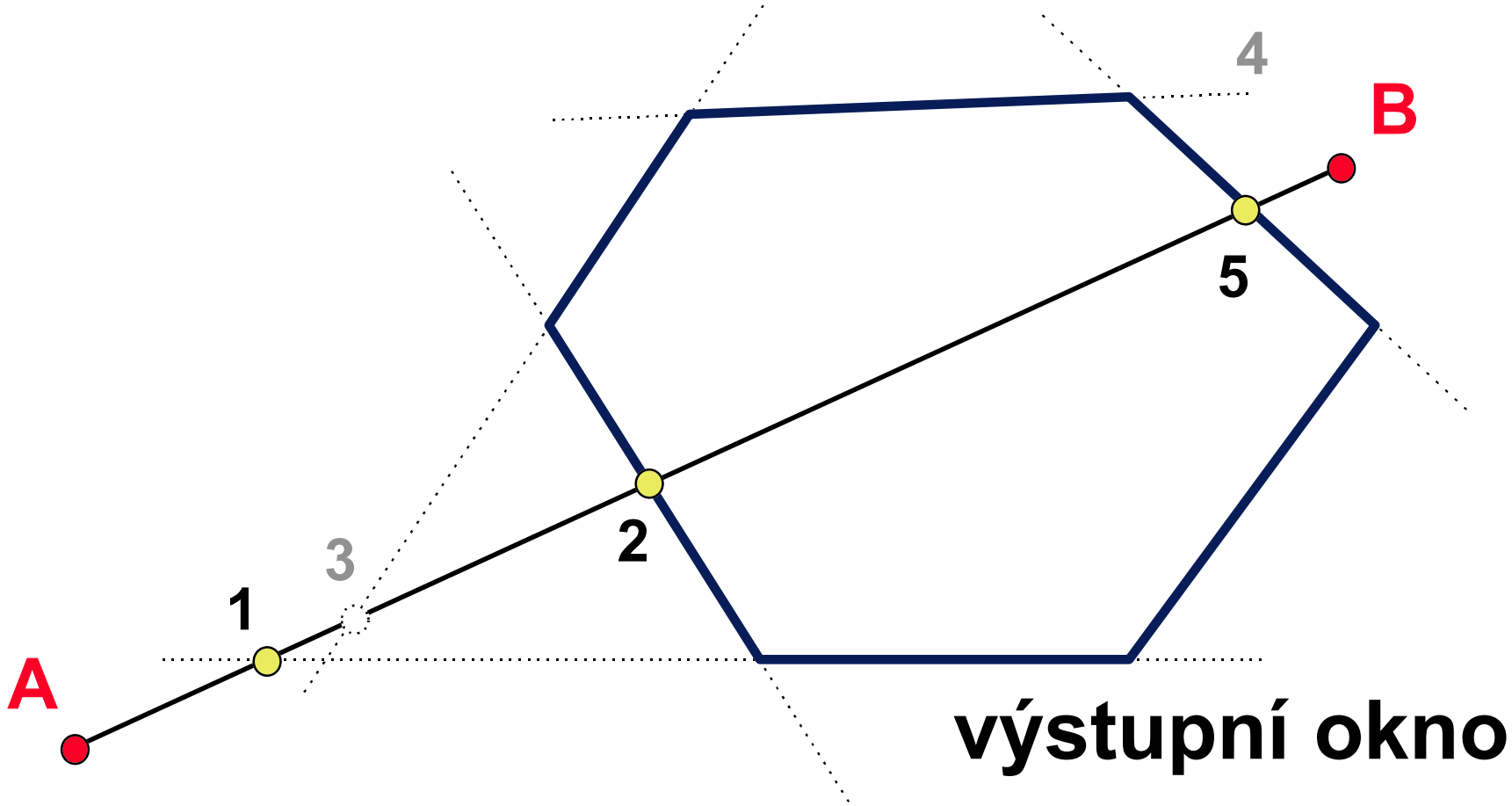
Cohen-Sutherland



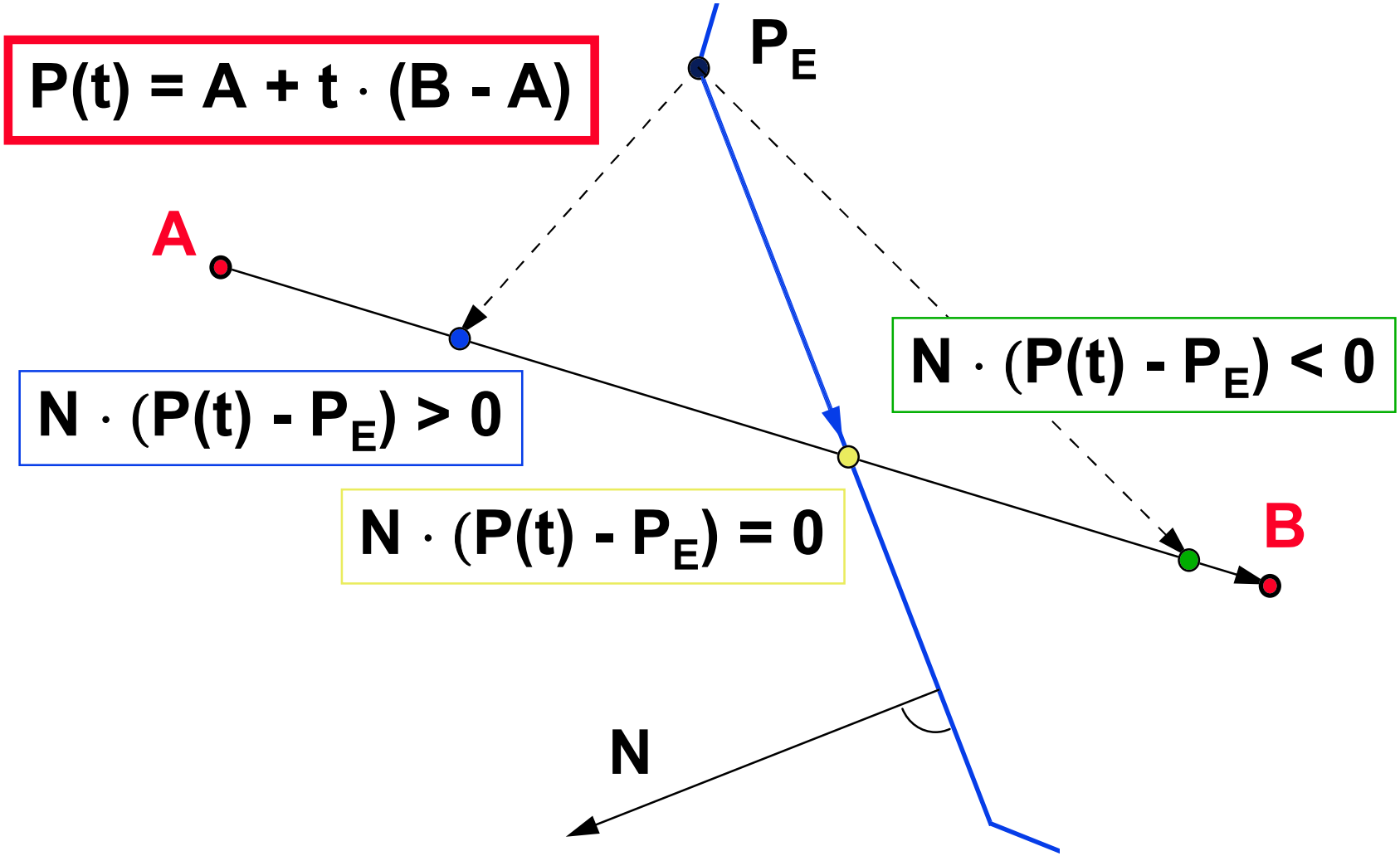
Cohen-Sutherland

1. spočítám **kódy koncových bodů** $\mathbf{C_A}$, $\mathbf{C_B}$
2. je-li $\mathbf{C_A \vee C_B = 0}$, celá úsečka leží **uvnitř okna**
3. je-li $\mathbf{C_A \wedge C_B \neq 0}$, celá úsečka leží **mimo okno**
4. pro každou jedničku v $\mathbf{C_A \vee C_B}$ postupně úsečku ořezávám - např. pro $\mathbf{Y_{max}}$ počítám:
   - $\mathbf{X := X_A + (X_B - X_A) * (Y_{max} - Y_A) / (Y_B - Y_A)}$
   - $\mathbf{Y := Y_{max}}$
   - (**A** nebo **B**) **:= [X,Y]**, opravím kód $\mathbf{C_A}$ nebo $\mathbf{C_B}$

Okno = konvexní n-úhelník



Parametrické ořezávání
(Cyrus-Beck)



Výpočet průsečíku:

$$\mathbf{N} \cdot \left(\mathbf{P}(\mathbf{t_0}) - \mathbf{P_E} \right) = \mathbf{0}$$

$$\mathbf{N} \cdot \left[\mathbf{A} + \mathbf{t_0} \cdot \left(\mathbf{B} - \mathbf{A} \right) - \mathbf{P_E} \right] = \mathbf{0}$$

$$\boxed{\mathbf{t_0} = -\frac{\mathbf{N} \cdot \left(\mathbf{A} - \mathbf{P_E} \right)}{\mathbf{N} \cdot \left(\mathbf{B} - \mathbf{A} \right)}}$$

$\mathbf{N} \cdot \left(\mathbf{B} - \mathbf{A} \right) = \mathbf{0} \Rightarrow$ úsečka je rovnoběžná s hranicí

$\mathbf{N} \cdot \left(\mathbf{B} - \mathbf{A} \right) < \mathbf{0} \Rightarrow$ úsečka míří dovnitř okna

$\mathbf{N} \cdot \left(\mathbf{B} - \mathbf{A} \right) > \mathbf{0} \Rightarrow$ úsečka míří ven z okna

Cyrus-Beck

❶ $\mathbf{t_{min} := 0.0}$; $\mathbf{t_{max} := 1.0}$

❷ dokud $\mathbf{t_{min} < t_{max}}$, opakuji pro každou hraniční přímku kroky ❸ a ❹ [pak spočtu $\mathbf{P(t_{min})}$ a $\mathbf{P(t_{max})}$]

❸ je-li $\mathbf{N \cdot (B - A) = 0}$, **celá úsečka** leží v jedné polorovině (rozhodnu podle znaménka $\mathbf{N \cdot (A - P_E)}$)

❹ jinak spočítám $\mathbf{t_0}$ a podle znaménka $\mathbf{N \cdot (B - A)}$ opravím $\mathbf{t_{min}}$ nebo $\mathbf{t_{max}}$:

$$\mathbf{t_{min} := max\{ t_{min}, t_0 \}} \text{ nebo } \mathbf{t_{max} := min\{ t_{max}, t_0 \}}$$

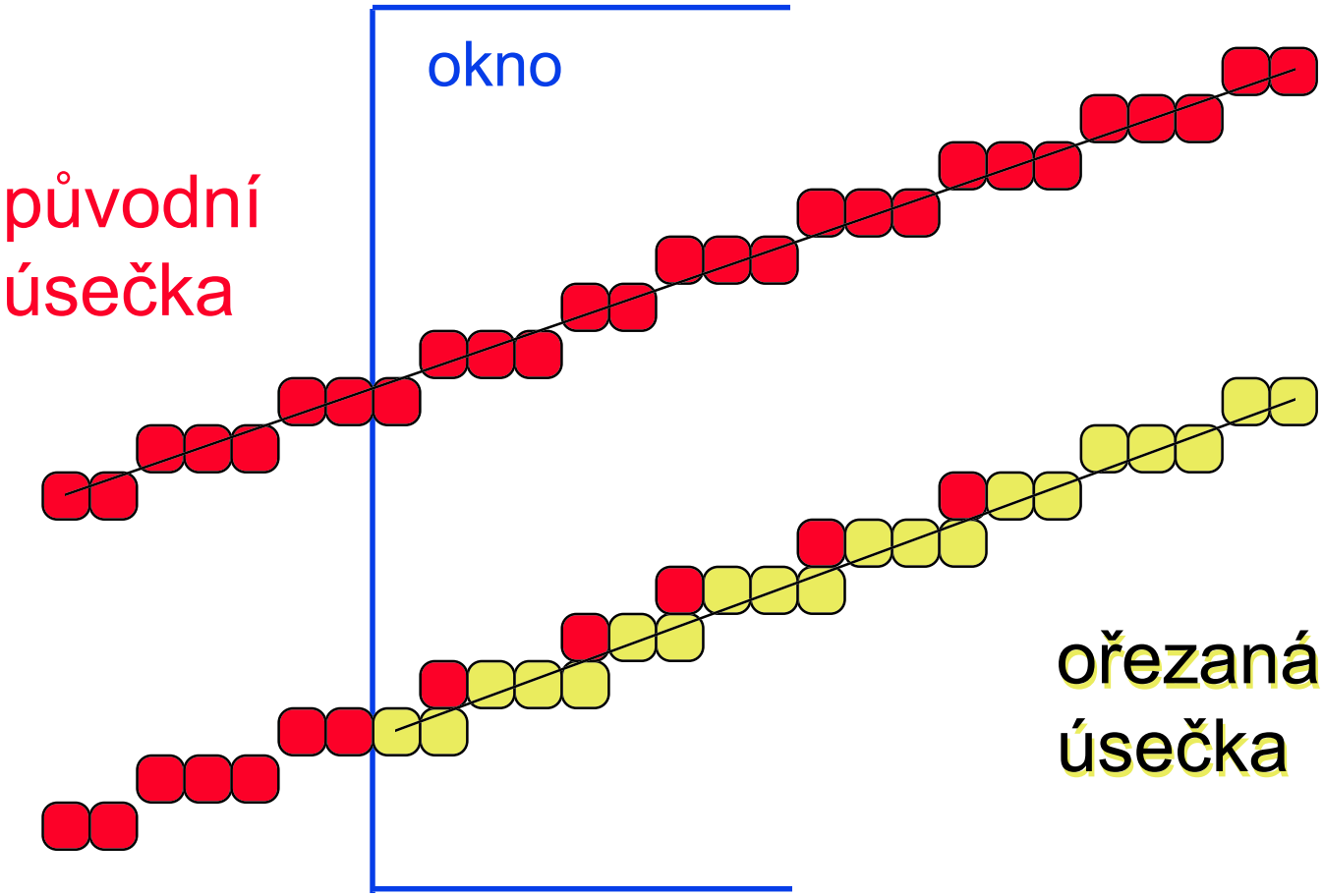
Liang-Barsky

- efektivní úprava parametrického algoritmu pro **obdélníkové okno**
  - původní algoritmus Cyrus-Beck počítá s obecným konvexním n-úhelníkem
  - normálové vektory jsou triviální ([1,0], [0,-1], ...)
  - maximálně: 8 add/sub , 14 cmp , 4 div, 4 mul

+ **Cohen-Sutherland**: většina případů je triviálních

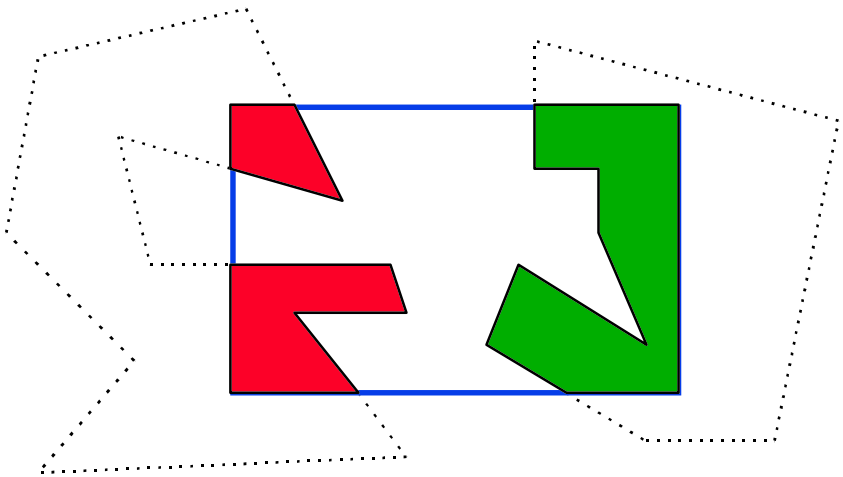
+ **Liang-Barsky**: většina úseček se ořezává
  - čím více se ořezává, tím je výhodnější než C-S

Zaokrouhlovací chyby

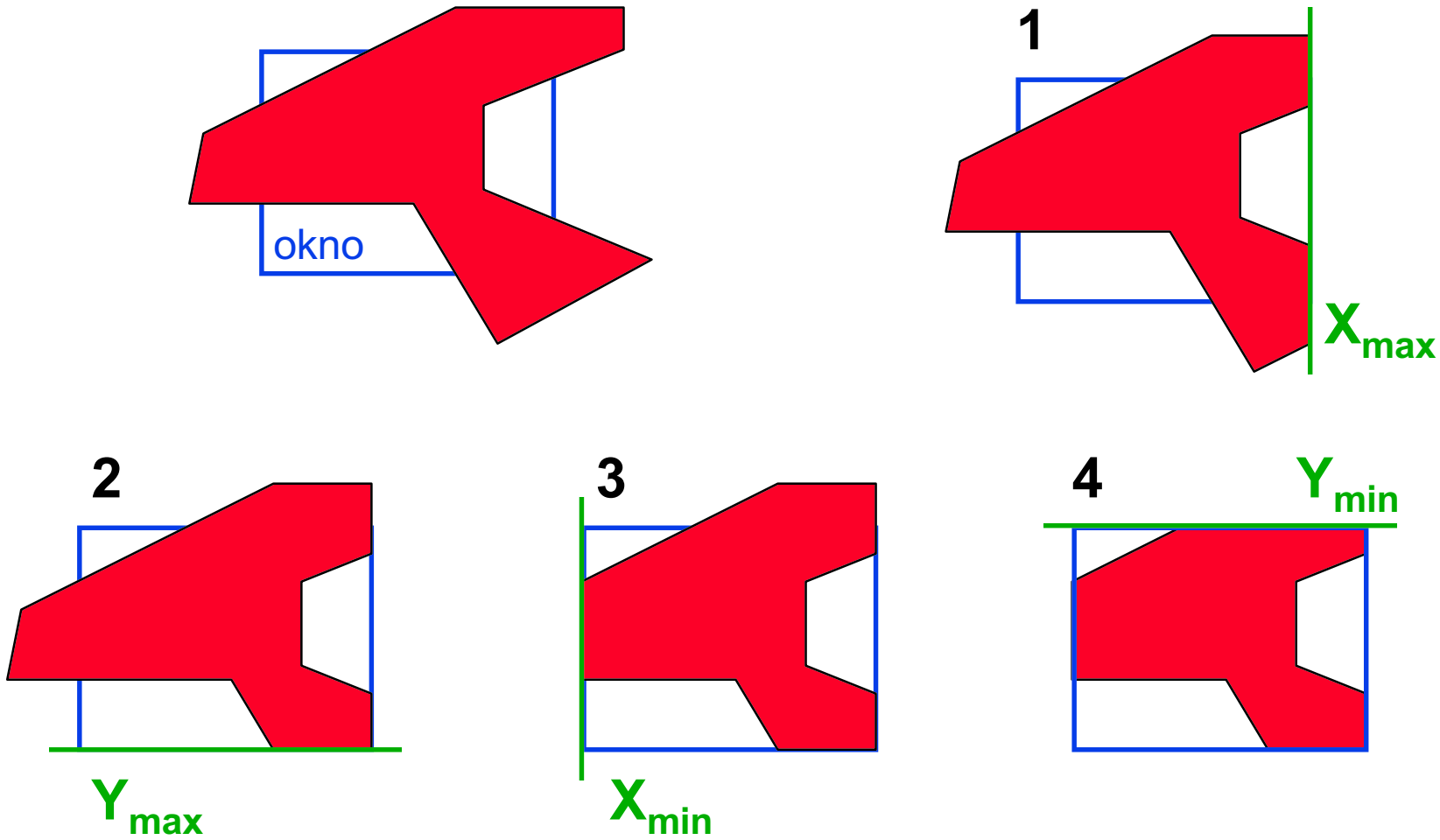


Ořezávání n-úhelníků

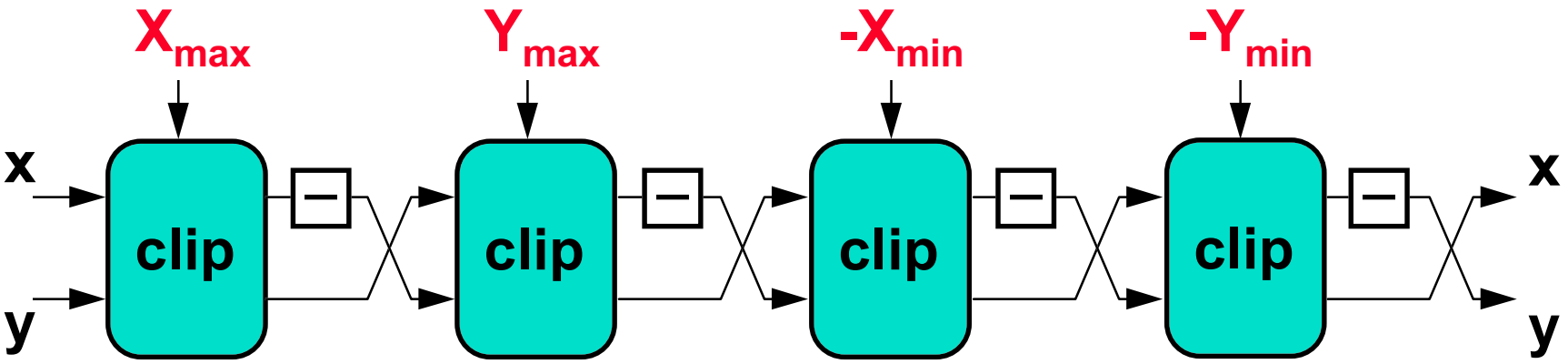
- jestliže chceme kreslit pouze **obrys n-úhelníku**, pak stačí ořezávat hrany samostatně jako úsečky
- chceme-li **vybarvovat vnitřek n-úhelníku**, musíme ho oříznout speciálním algoritmem:



Proudové ořezávání
(Sutherland-Hodgman)



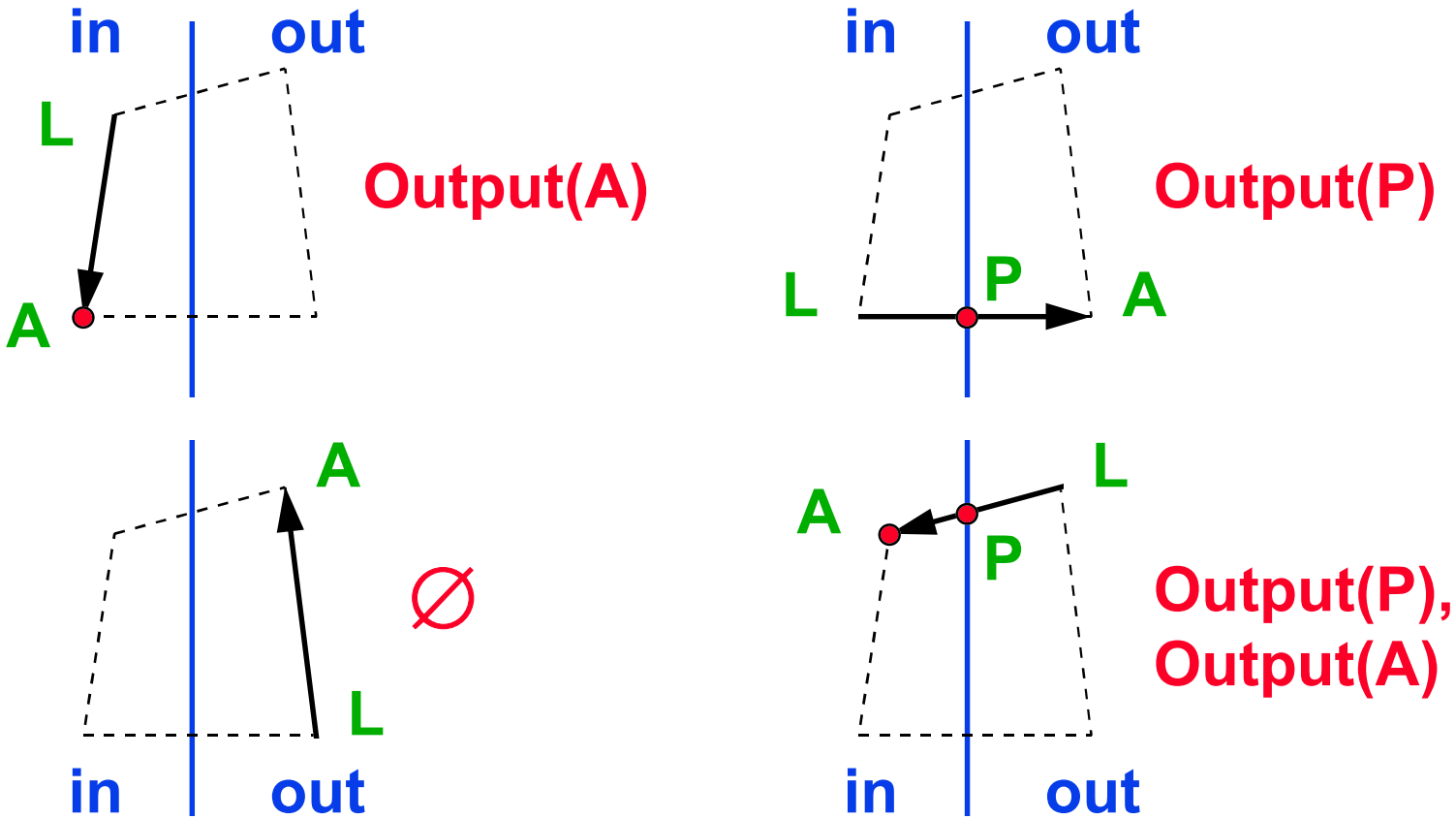
Sutherland-Hodgman (HW)



- modul **“clip”** ořízne n-úhelník podle hranice $x=X_{max}$
- mezi jednotlivými moduly se souřadnice **otáčejí o 90°**

Modul “**clip**”:

- pamatuje si poslední dva vrcholy **L** a **A**



Konec

Další informace:

- **J. Foley, A. van Dam, S. Feiner, J. Hughes**: ***Computer Graphics, Principles and Practice***, 111-127
- **Jiří Žára a kol.**: ***Počítačová grafika***, principy a algoritmy, 153-168

➡ **LAN** na Malé Straně:

- **barbora\usr:\vyuka\pelikan\3**