

# Инженерная и компьютерная графика 6 семестр (диф.зачет)

Лектор:

Таранцев Игорь Геннадьевич

*Доцент ФИТ НГУ, ИАиЭ, «СофтЛаб-НСК»*

Создатели курса:

Дебелов Виктор Алексеевич

Валеев Тагир Фаридович

Козлов Дмитрий Сергеевич

# Лекция №1

## Введение в курс

Минимальные знания, необходимые  
для решения первой задачи

# Сайт курса

<http://nsucgcourse.github.io/>

Презентации лекций

Материалы к лекциям

Конспект лекций курса

Задачи к практическим занятиям

Результаты практических занятий

Объявления



# E-mail курса

[nsucgcourse@gmail.com](mailto:nsucgcourse@gmail.com)

Обязательно тема письма

**FIT 15201 Иванов Тема** – номер группы будет автоматически обработан (он должен быть отделён пробелами)

Культура написания писем, вы не школьники – пишите **Здравствуйте, Имя / Имя Отчество... С уважением,...**

# Цели и задачи курса

Материал курса ориентирован на **практическое** усвоение: студент должен уметь программировать графические приложения:

- Растеризация и заливка кривых и многоугольников
- Фильтрацию графических изображений
- Визуализацию научных данных
- Построение трёхмерные каркасных и полноценных изображений с учётом локальной освещённости

# Требования к уровню освоения содержания курса

Студенты должны понимать основные алгоритмы, применяемые в современных графических редакторах и графических программных средствах, их возможности и ограничения.

Студенты должны уметь практически применить полученные знания при необходимости разработки соответствующих графических функций в прикладных программах.

В течение семестра выполняются практические работы (5 заданий) в виде графических приложений

Выполнение указанных видов работ является обязательным для всех студентов, а результаты текущего контроля служат основанием для выставления оценок в ведомость контрольной недели на факультете

**Вы не поймёте материал в должной мере до тех пор  
пока сами не реализуете излагаемые алгоритмы**

# Что влияет на оценку

Оценка задачи определяется семинаристом

Оценки по отдельным заданиям

Посещение лекций

По задачам:

- Выполнение требований работы

- Срок сдачи заданий

- Требования семинариста по задачам

# Объективность оценки

Задачи оцениваются по пятибалльной шкала

Объективна только 5-ка – студент выполнил всё по плану

Самый большой диапазон у 3-ки

Не надо требовать сравнения себя с другим, если ваша дельта не выводит вас из границ 3-ки.

Нет задачи в указанный срок оценка 0.

# Плагиат

Признаками являются:

Избыточная похожесть программ 2-х студентов (в том числе со студентами прошлых лет)

Студент не может объяснить как работает его собственная программа или не может поменять её

Плагиаторами объявляются оба

Максимальная оценка 3 за семестр + дополнительные задачи

# Посещаемость

- На каждой лекции проводится перекличка.
- О студенте, имеющем 3 пропуска (без уважительной причины) или более (необязательно подряд), будет доложено деканату, как о невыполняющем учебный план.
- За 5 пропусков без письменного допуска из деканата возможен отказ от дальнейшей работы со студентом с выставлением оценки «неудовлетворительно».
- Выявление ложной отметки на лекции приравнивается к 2 пропускам
- Без опозданий

# Расписание

**Пятница: 12:40-14:15**, ауд. 3107

Лекция, присутствие обязательно.

Семинары – обязательность присутствия определяется семинаристом, на семинарах выявляются ошибки других студентов,  
можно и нужно показывать предварительное решение

# Программа

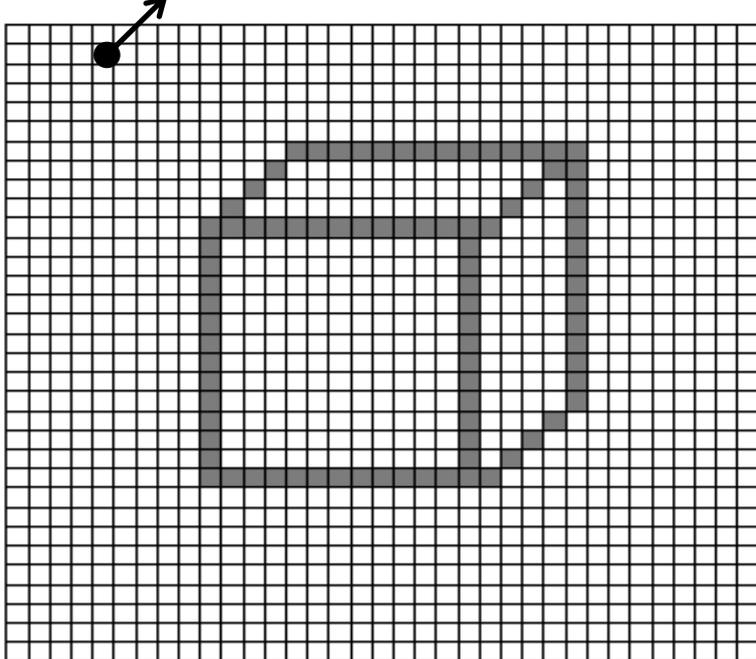
- Пиксельные области
- Растеризация алгебраических кривых
- Алгоритмы клиппирования многоугольников
- Визуализация в научных вычислениях
- Аппроксимация полутонов
- Фильтрация изображений
- Элементы вычислительной геометрии
- Преобразования координат
- Конструирование кривых с локальной модификацией
- Конструирование параметрических поверхностей
- Полигональные сетки
- Фотореалистичные изображения
- Локальная модель освещённости
- Пространственные структуры данных
- Визуализация теней

# Растровые изображения

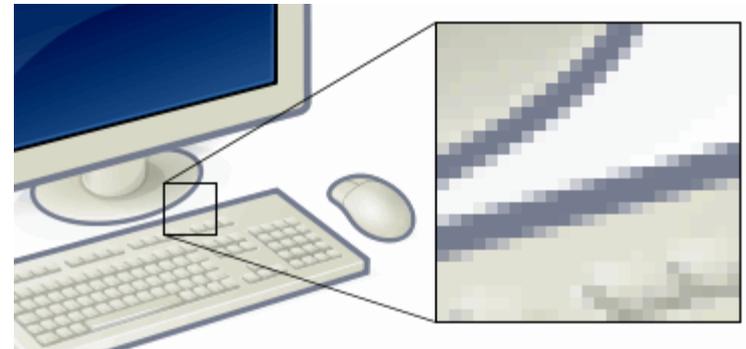
Изображение – это растр = 2D массив пикселей

`int FB[n][m]` – frame buffer

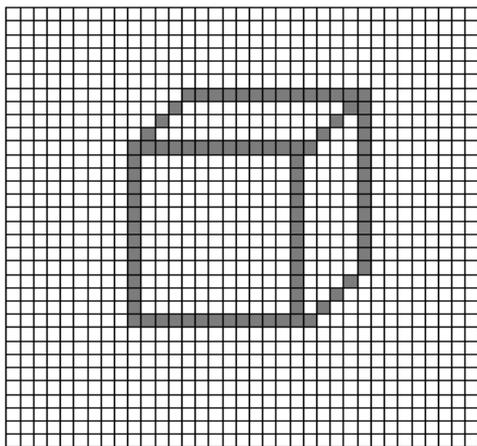
`FB[5][2]`



**Пиксель** (pixel,  
picture element)  
мельчайший элемент  
изображения

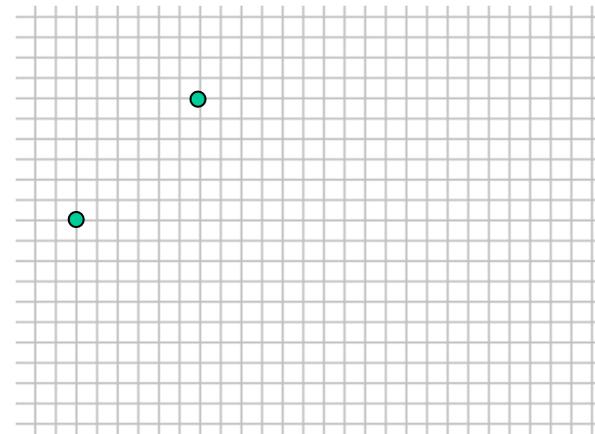


# Растровые изображения

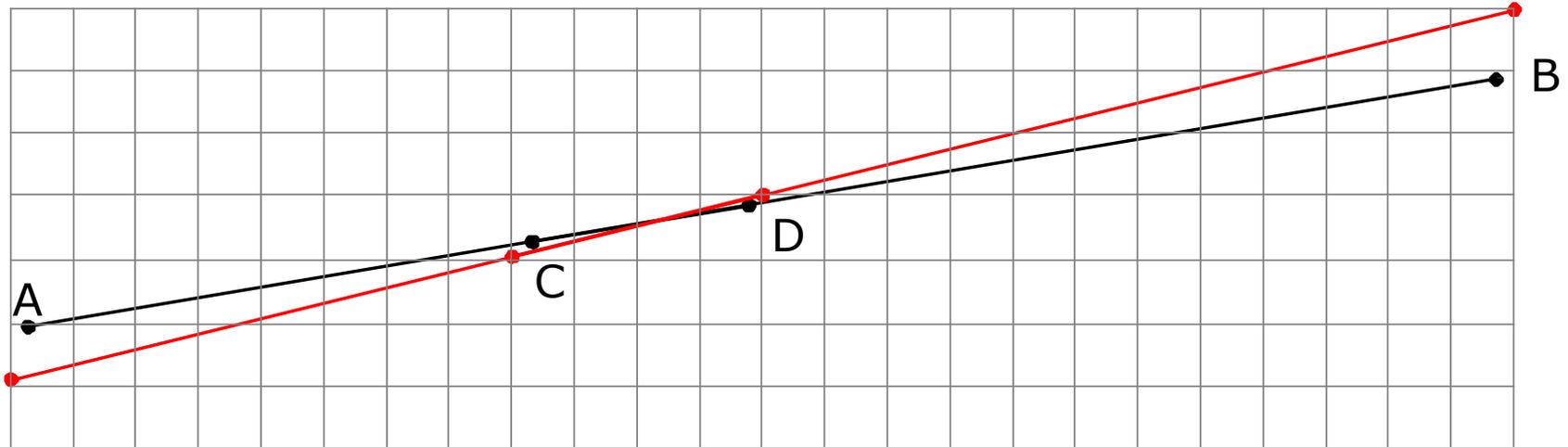


Квадратные пиксели

Узлы сетки – это  
центры пикселей



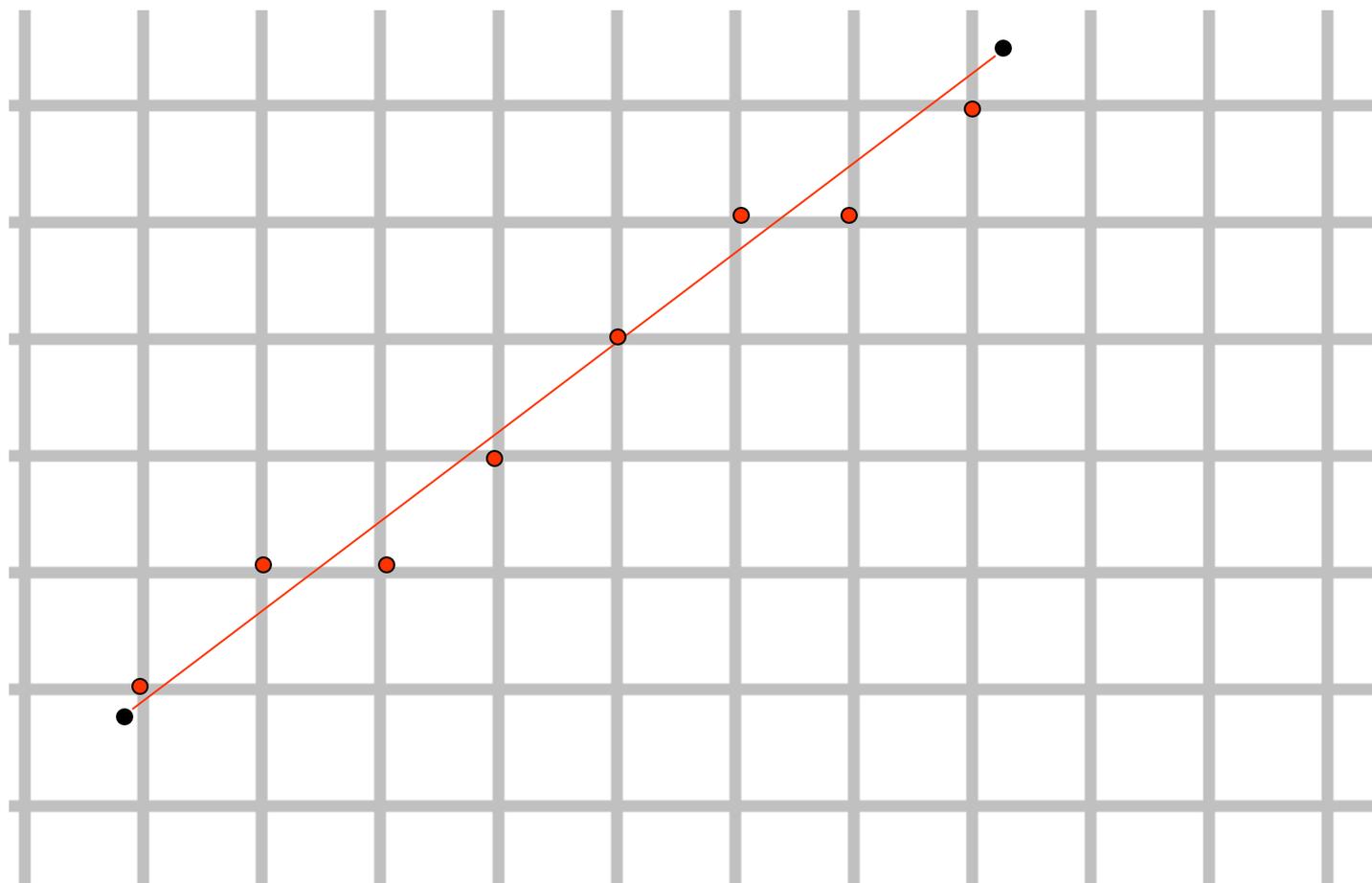
# Осторожно – машинная точность



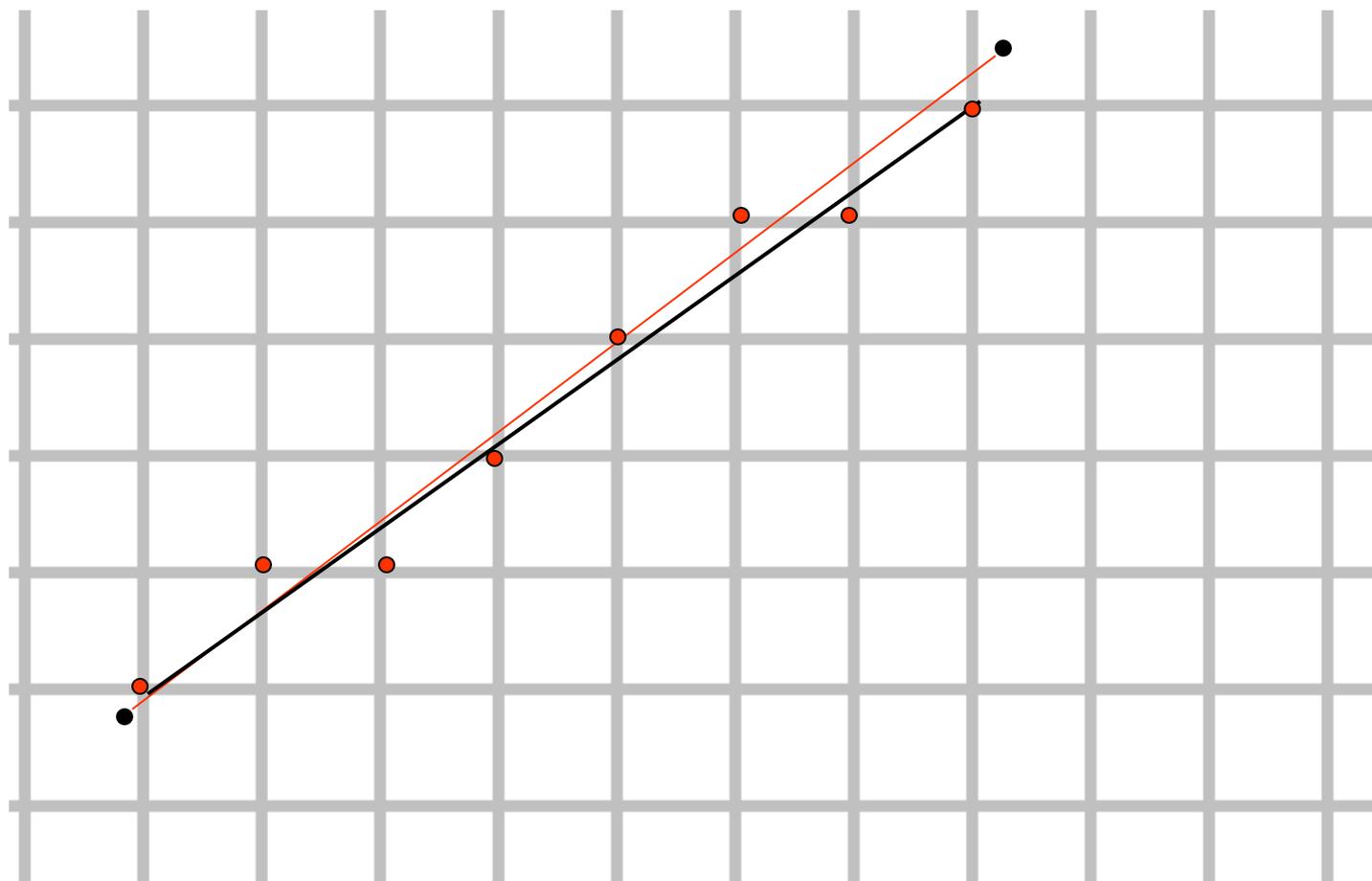
Сетка – это точность представления вещественных чисел. Мы строим прямую  $L(A,B)$ , проходящую через точки  $A$  и  $B$ . На самом деле мы вместо них неявно используем близкие к ним (с машинной точностью) точки. Выбираем еще две точки  $C$  и  $D \in L(A,B)$ . Строим прямую  $L(C,D)$ . Как видим  $AB$  не принадлежат  $L(C,D)$ . А теперь представим, что мы работаем на более грубой сетке – на растре экрана или принтера.

Модели и изображения

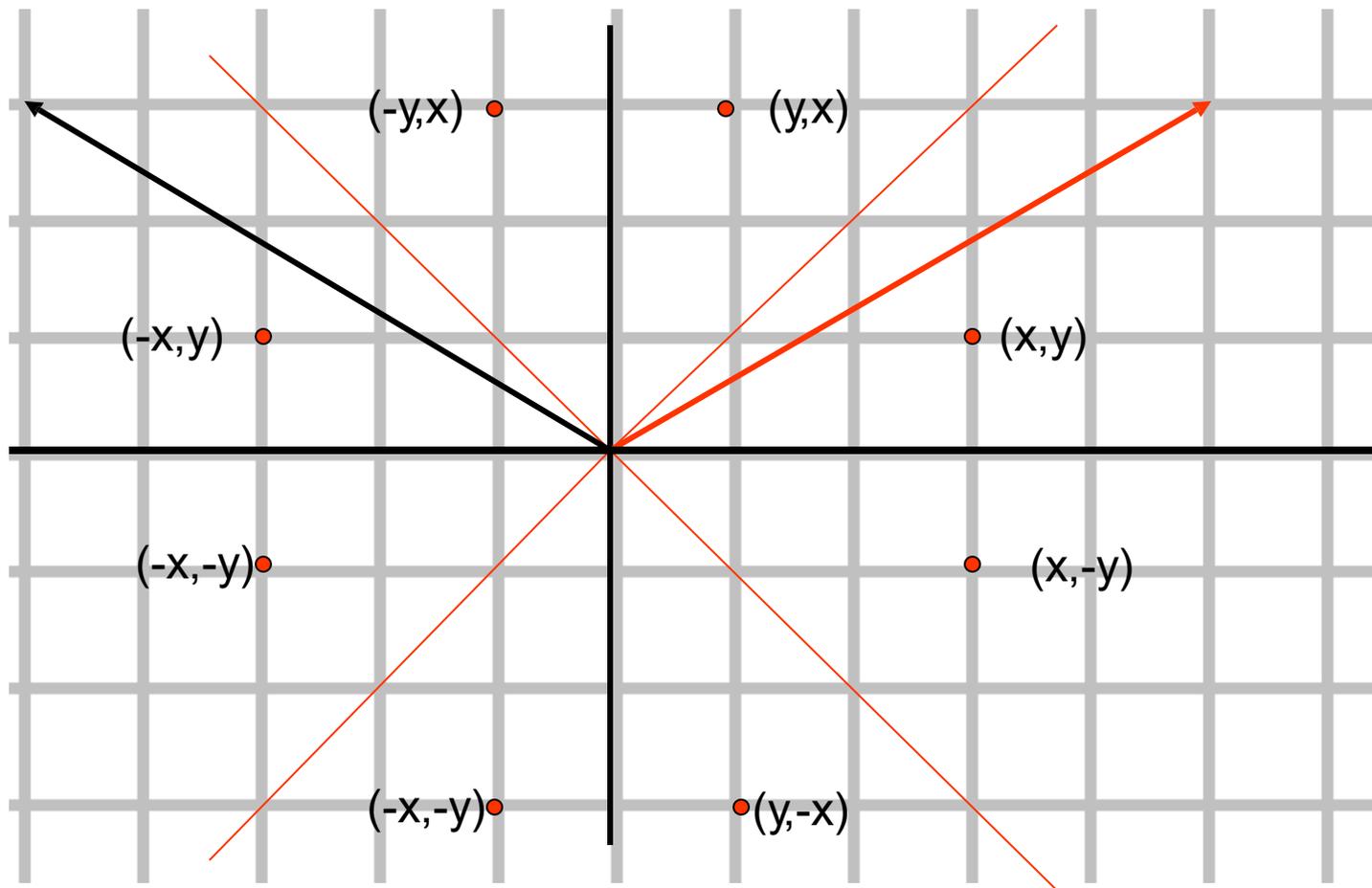
# Растреризация отрезков



# Растреризация отрезков

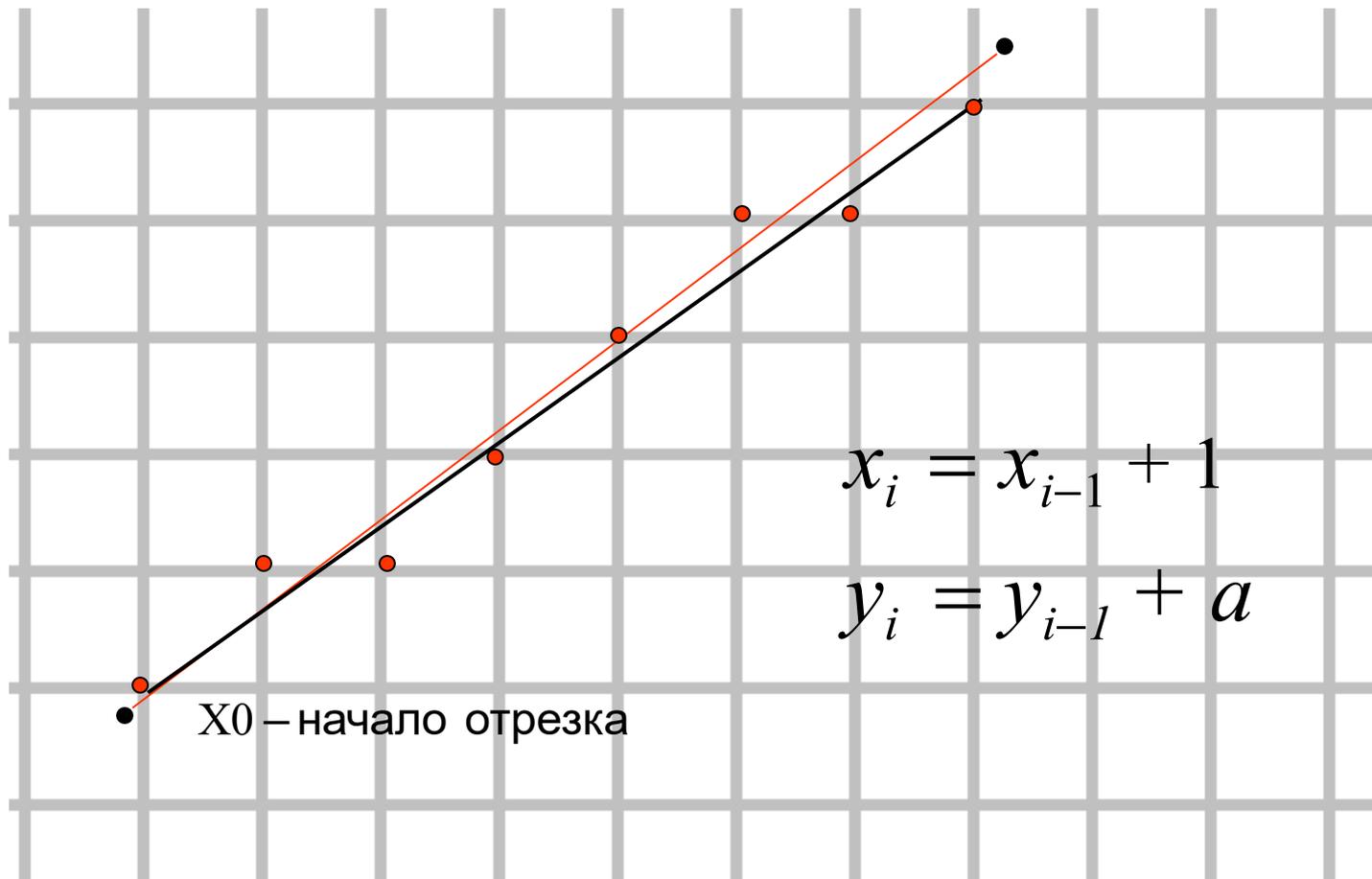


# 8-симметрия



$$y = ax + b, \quad b = 0, \quad 0 \leq a \leq 1 \quad \Rightarrow \quad y = ax$$

# Растреризация отрезков



Делаем пересчет в растровую систему координат  $\Delta x = 1$

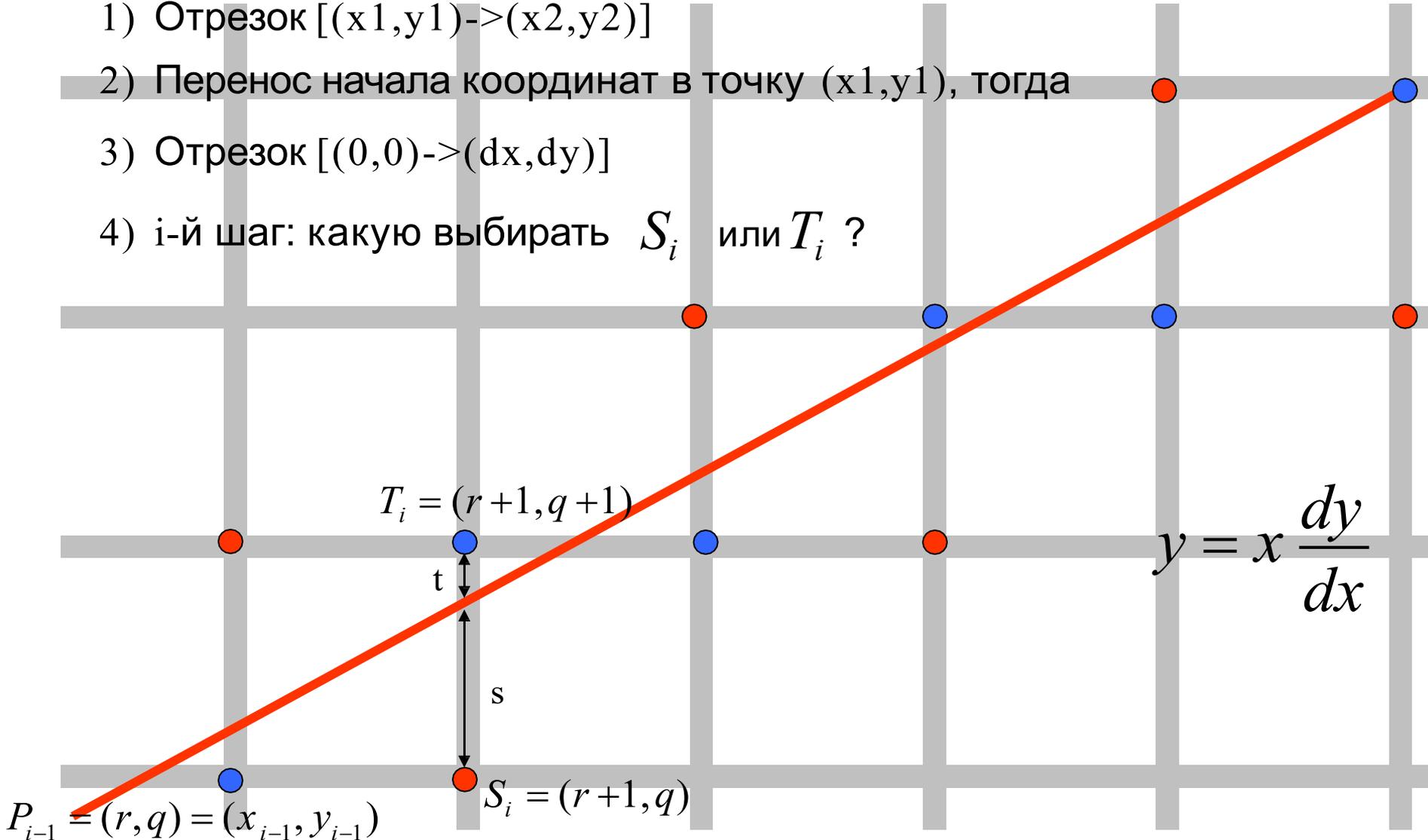
# Алгоритм Брезенхэма

1) Отрезок  $[(x_1, y_1) \rightarrow (x_2, y_2)]$

2) Перенос начала координат в точку  $(x_1, y_1)$ , тогда

3) Отрезок  $[(0, 0) \rightarrow (dx, dy)]$

4)  $i$ -й шаг: какую выбирать  $S_i$  или  $T_i$  ?



# Алгоритм Брезенхэма

$$s + t = 1$$

$$s < t \Leftrightarrow s < 0,5$$

$$s = \frac{dy}{dx} (r + 1) - q;$$

$$T_i = (r + 1, q + 1)$$

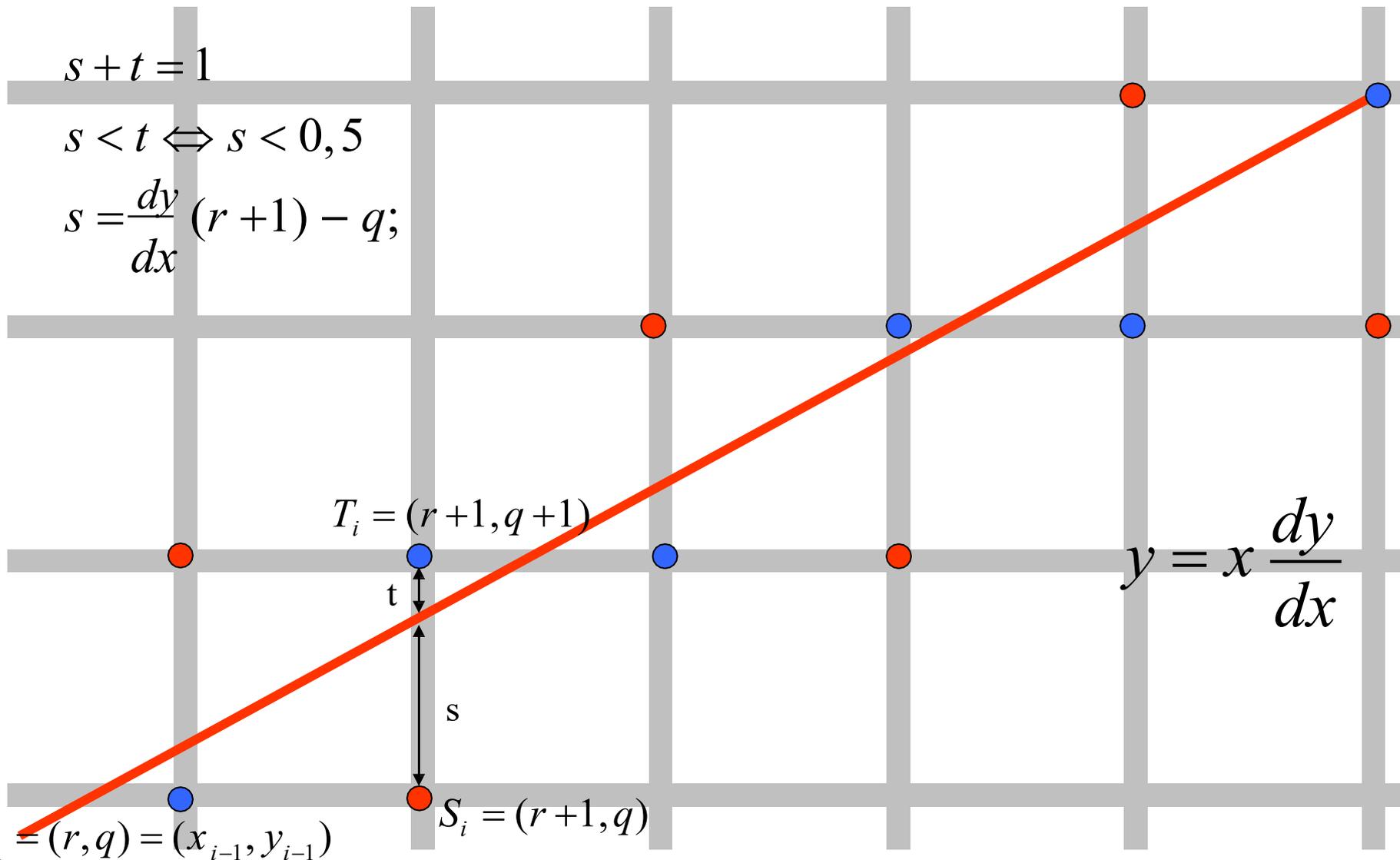
t

s

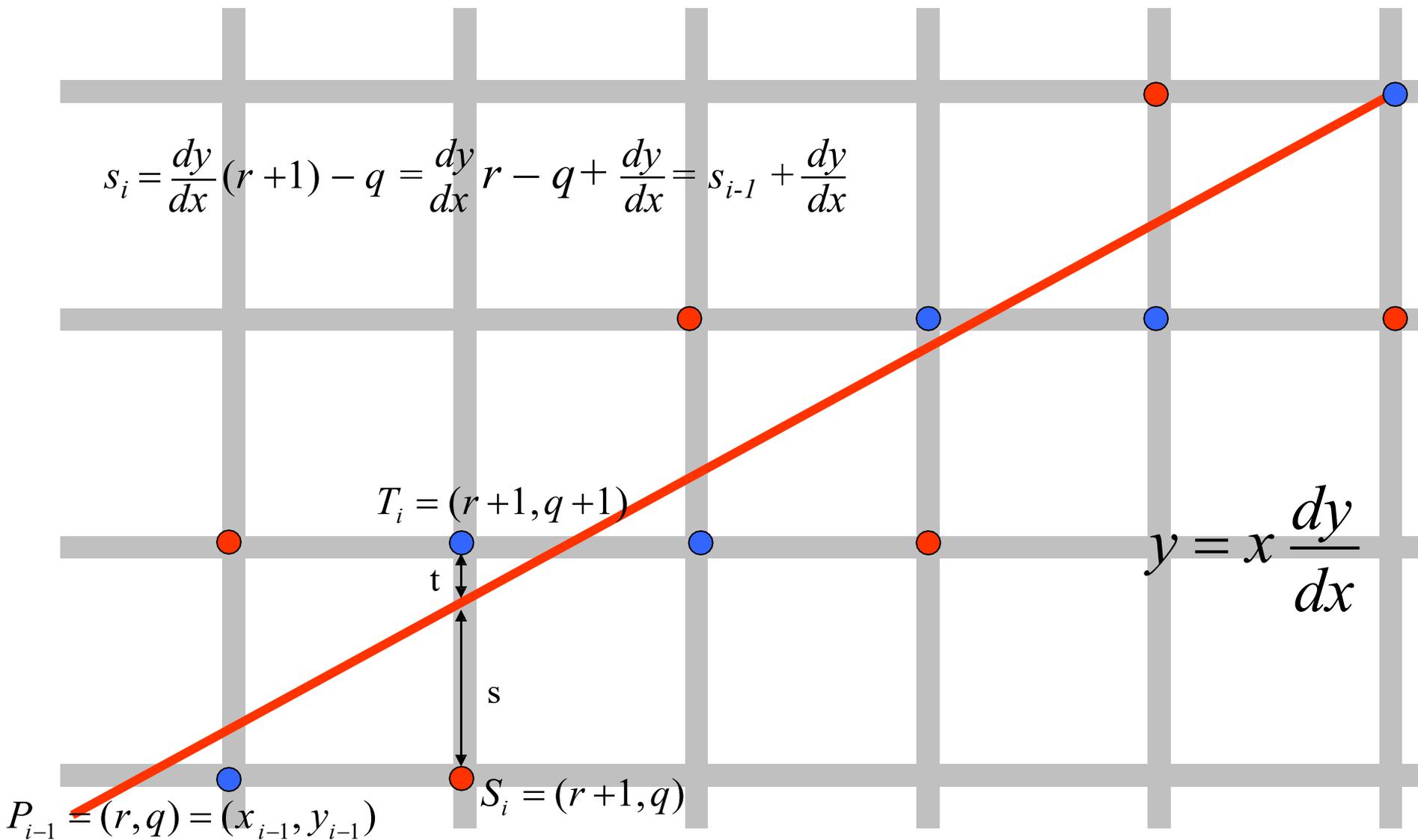
$$y = x \frac{dy}{dx}$$

$$P_{i-1} = (r, q) = (x_{i-1}, y_{i-1})$$

$$S_i = (r + 1, q)$$



# Алгоритм Брезенхэма



# Алгоритм Брезенхэма

err — ошибка

```
x := x + 1
```

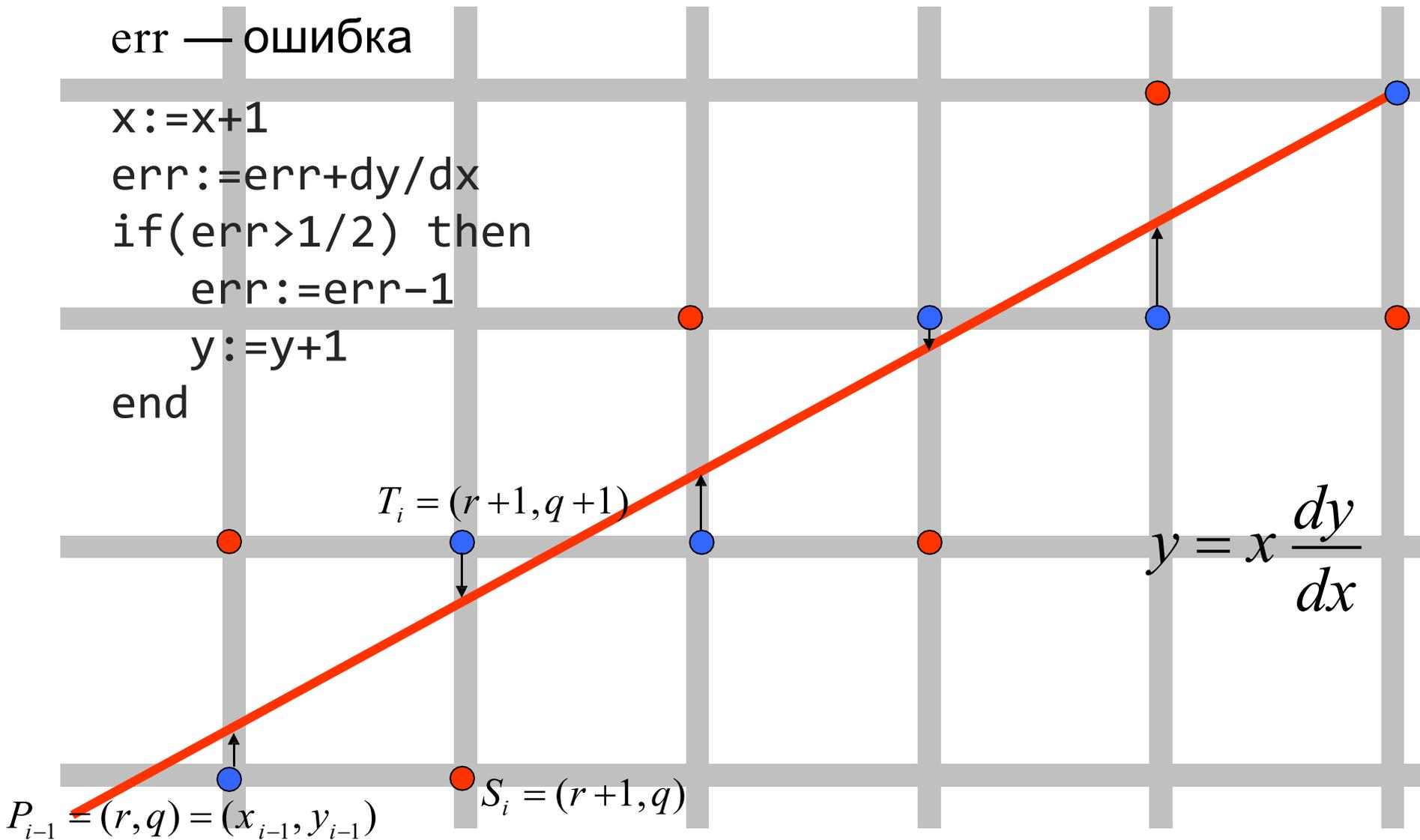
```
err := err + dy/dx
```

```
if (err > 1/2) then
```

```
  err := err - 1
```

```
  y := y + 1
```

```
end
```



# Алгоритм Брезенхэма

К целочисленной арифметике:

```
err => err*2*dx
```

```
x:=x+1
```

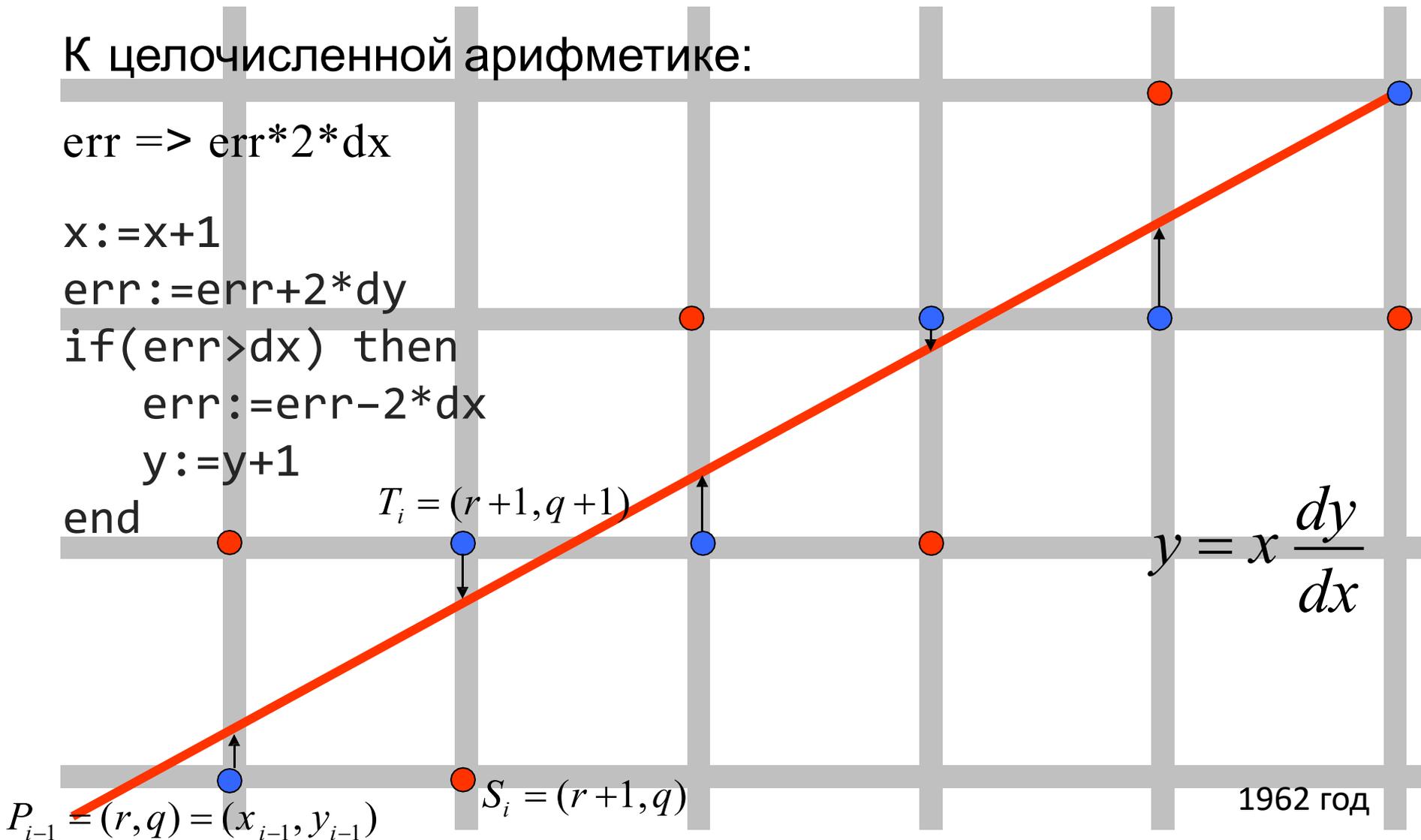
```
err:=err+2*dy
```

```
if(err>dx) then
```

```
  err:=err-2*dx
```

```
  y:=y+1
```

```
end
```



1962 год

# Алгоритм Брезенхэма

$err \Rightarrow err - dx$

err в начале равен  $-dx$

$x := x + 1$

$err := err + 2 * dy$

if( $err > 0$ ) then

$err := err - 2 * d$

$x \quad y := y + 1$

end

C++

```
int x = x0;
```

```
int y = y0;
```

```
int err = -dx;
```

```
for( int i=0; i<dx; ++i) {
```

```
    x++;
```

```
    err += 2*dy;
```

```
    if (err > 0) {
```

```
        err -= 2*dx;
```

```
        y++;
```

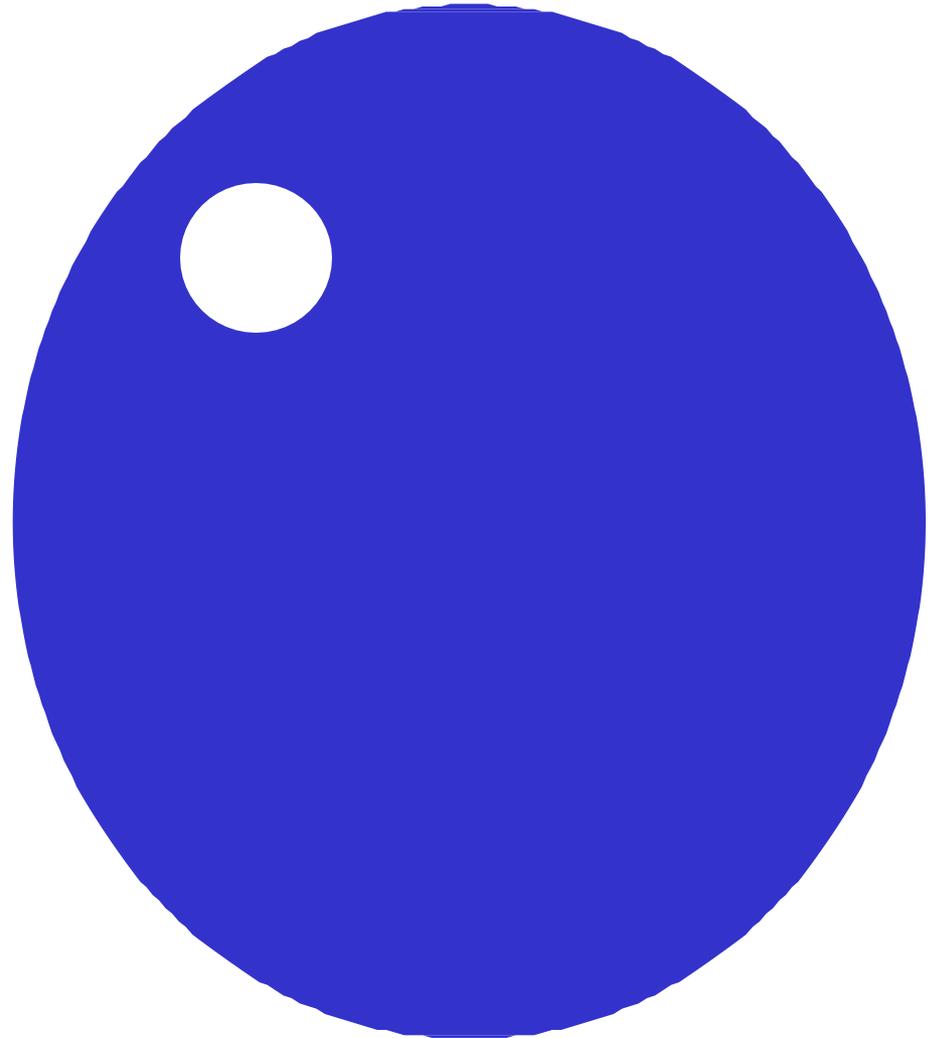
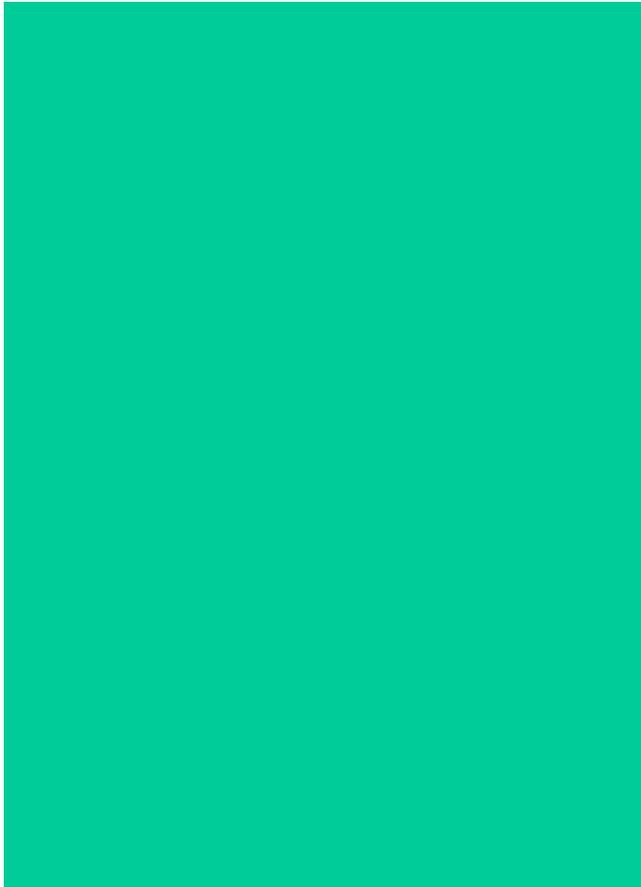
```
    }
```

```
    SetPixel(x,y,Color);
```

```
}
```

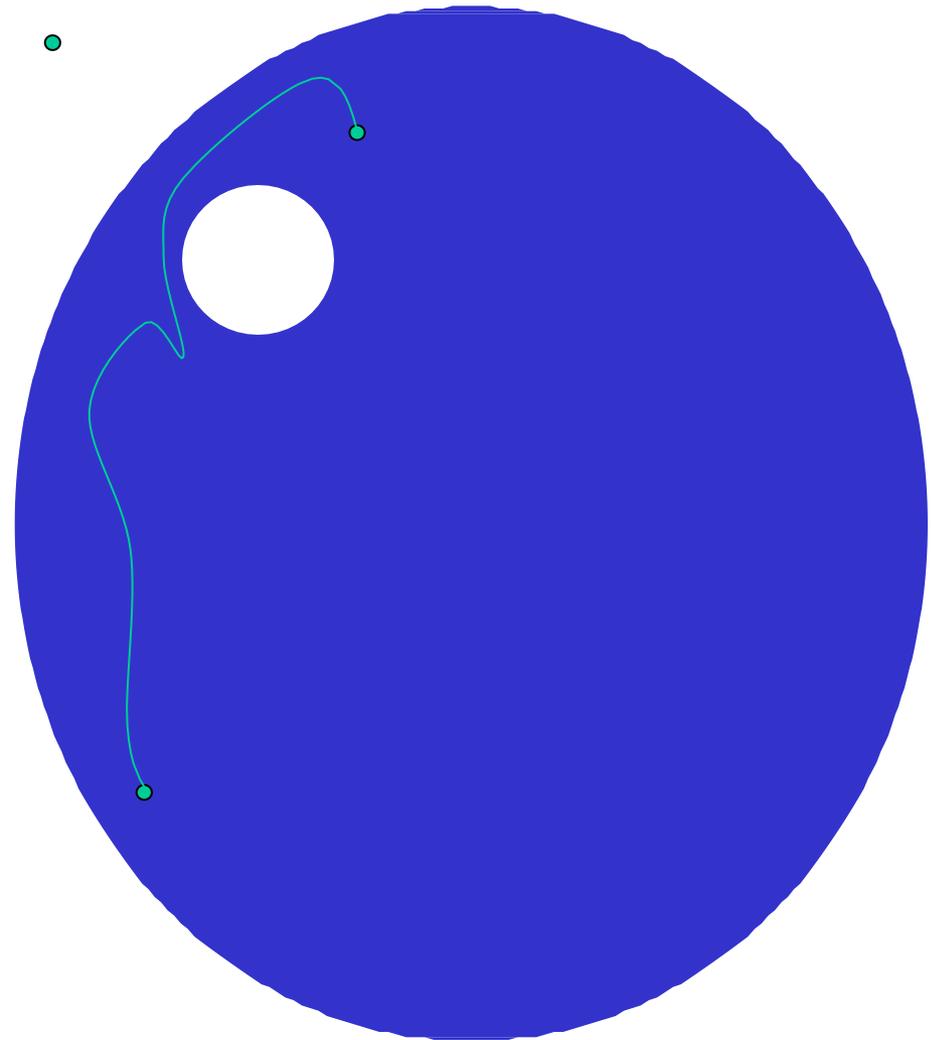
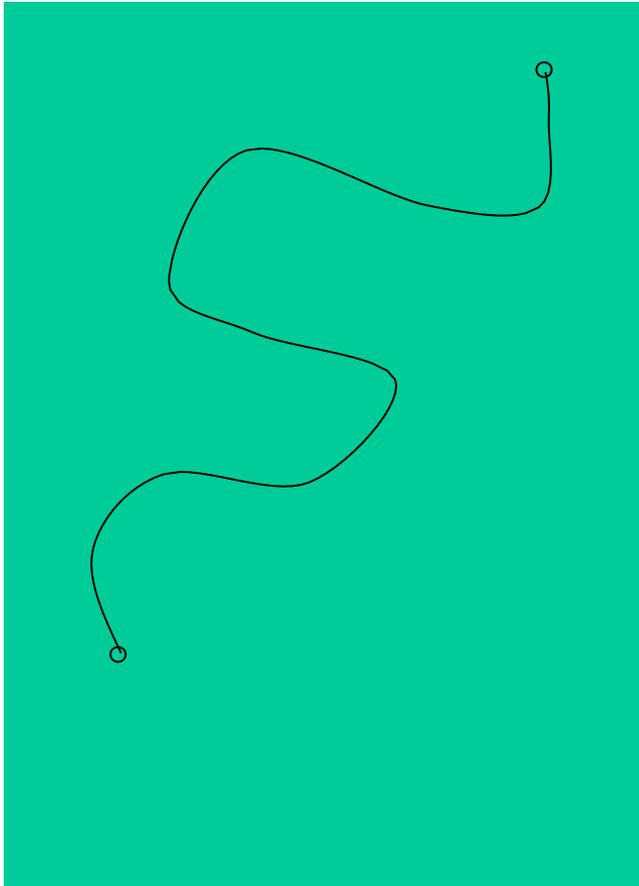
# Пиксельные области (ПО)

Область – это ...



# Пиксельные области (ПО)

Область – это ...

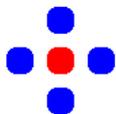


# Пиксельные области (ПО)

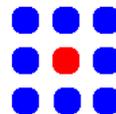
Каждый пиксель определяет значение – цвет RGB.

Как правило, слово "область" подразумевает связность.

Понятие границы (или, что то же самое – связности) пиксельной области неоднозначно:

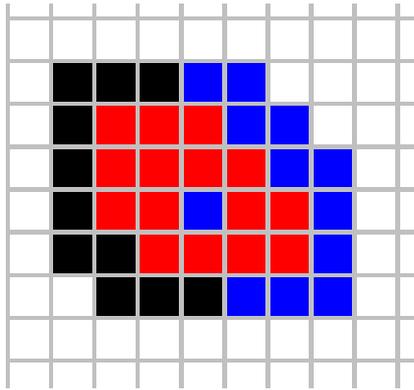


4-связность – путь от любого пикселя до любого другого пикселя может состоять из 4 элементарных движений



8-связность – путь от любого пикселя до любого другого пикселя может состоять из 8 элементарных движений

# Определение области

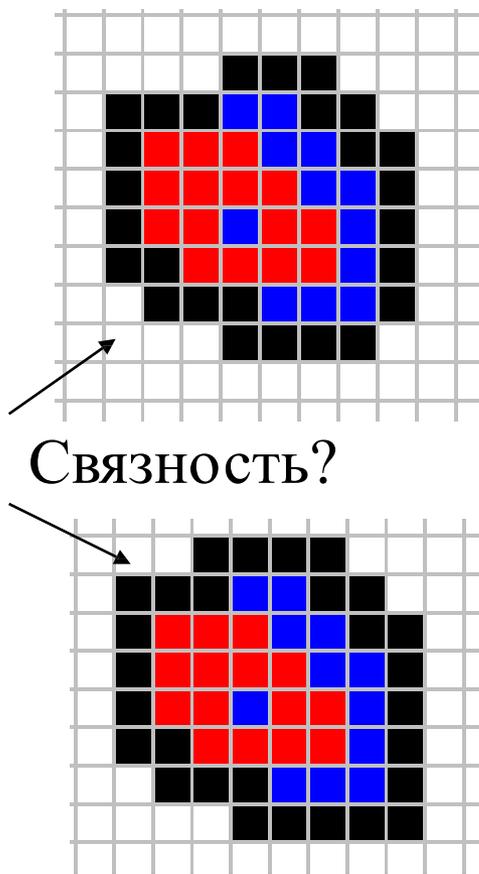


*Внутренне определенные ПО.* Все внутренние пиксели области имеют одно и то же значение `old_value`. Граница области может быть многосвязной (напр., дырки). На таких областях работают *внутренне заполняющие* алгоритмы:

```
if (pixel == old_value)
    pixel = new_value
```

Может быть и более сложный предикат принадлежности к пиксельной области

# Определение области



*Гранично определенные ПО.* Пикселы границы имеют значения `boundary_value`. *Гранично заполняющие* алгоритмы каждому пикселю области присваивают одно и то же значение `new_value`. Заметим, что многие реализации требуют, чтобы ни один пиксель границы области не имел значения `new_value`.

Для 8-связных областей необходимо задавать 4-связную границу.

# Затравка Seed

- Важная особенность алгоритмов заполнения ПО – им надо задать какой-либо внутренний пиксел области. В этом, например, заключается определенная трудность заполнения областей с криволинейными (параметрические, алгебраические кривые) границами. Хотя с применением интерактивного режима эти задачи решаются очень просто. Сначала рисуем (растеризуем) кривую нужной связности. Затем указываем мышью на любой внутренний пиксель для заливки области.
- И в заключение отметим, что ПО очень важны, поскольку многие редакторы рисунков могут решать различные задачи для отдельных областей, а не для рисунка целиком.

# Заполнение шаблоном

Задача заполнения пиксельной области другим рисунком.

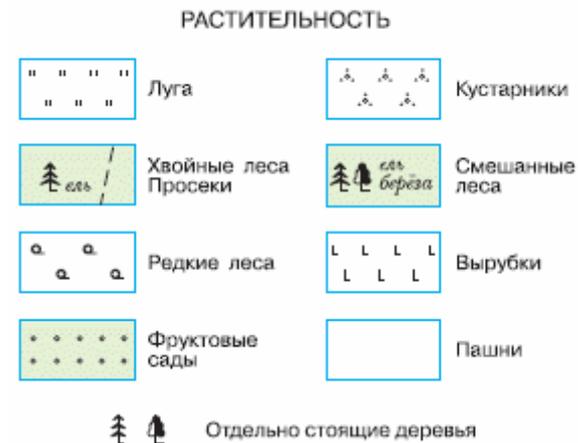
Рассмотрим виртуальную растровую плоскость  $\mathbf{P}$ , точки которой  $(x,y)$  могут иметь целочисленные координаты от  $-\infty$  до  $+\infty$ .

Ограниченная часть ее около начала координат – это наш растр:

$$\mathbf{R}[n \times m] = \{(x,y), x=0 \dots (n-1), y=0 \dots (m-1)\}$$

В нем выделена пиксельная область  $\mathbf{O}$ . Будем считать, что у нас есть характеристическая функция этой области –  $\mathbf{F}_0(x,y)$ . Таким образом мы можем задавать «независимые от растра» фигуры, которые будут иметь всегда гладкие границы даже при многократном увеличении.

Шаблон – растр обычно меньше –  $\mathbf{Pt}[s,t]$ . точку привязки шаблона –  $(x_0, y_0)$   
Вся плоскость  $\mathbf{P}$  покрывается шаблоном как кафельной плиткой.

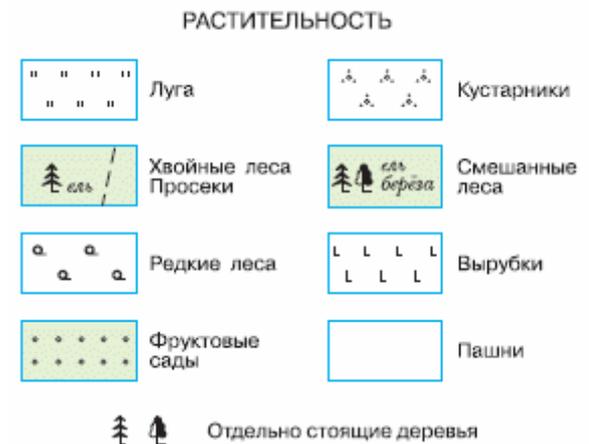


# Алгоритм заполнения шаблоном

В целом данный метод является простейшим способом текстурирования и лежит в основе всех остальных текстурных покрытий.

Идея алгоритма может быть выражена следующим образом (для несимметричного шаблона):

```
for (j = 0; j < m; j++) // построчное сканирование растра
  for (i = 0; i < n; i++) {
    if (Fo(i, j) == 1) {
      // определить координаты "внутри своей копии плитки"
      is = (i - x0) % s;
      jt = (j - y0) % t;
      // переписать значение из шаблона
      R[i][j] = Pt[is][jt];
    }
  }
```



# Алгоритм заполнения шаблоном

В целом данный метод является простейшим способом текстурирования и лежит в основе всех остальных текстурных покрытий.

Идея алгоритма может быть выражена следующим образом (для несимметричного шаблона):

```
for (j = 0; j < m; j++) // построчное сканирование растра
  for (i = 0; i < n; i++) {
    if (Fo(i, j) == 1) {
      // определить координаты "внутри своей копии плитки"
      is = (i - x0) & (s-1);
      jt = (j - y0) & (t-1);
      // переписать значение из шаблона
      R[i][j] = Pt[is][jt];
    }
  }
```

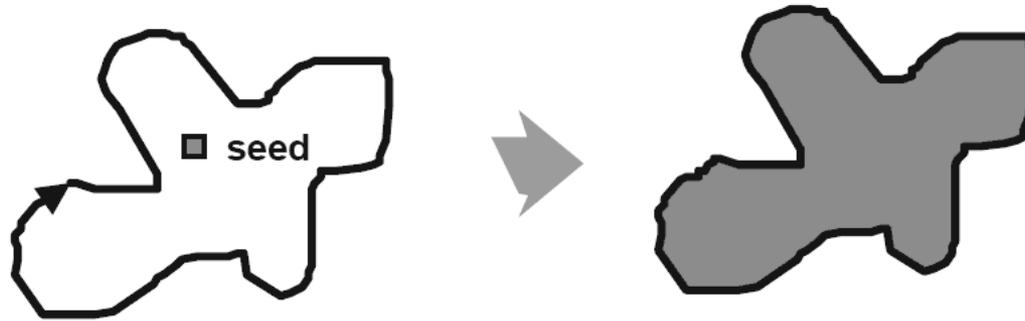
если:  
 $s = 2^N$   
 $t = 2^M$

# Для симметричных



Такие возможности предлагает, например, OpenGL. Использование симметрии позволяет экономить память под шаблоны. Очевидно, что можно предложить покрытие, когда по горизонтали идет просто повторение, а по вертикали зеркальное отражение, и наоборот. Другими словами, за счет симметрии мы для случая шаблон размером  $2N \times 2N$  представили растром размером  $N \times N$

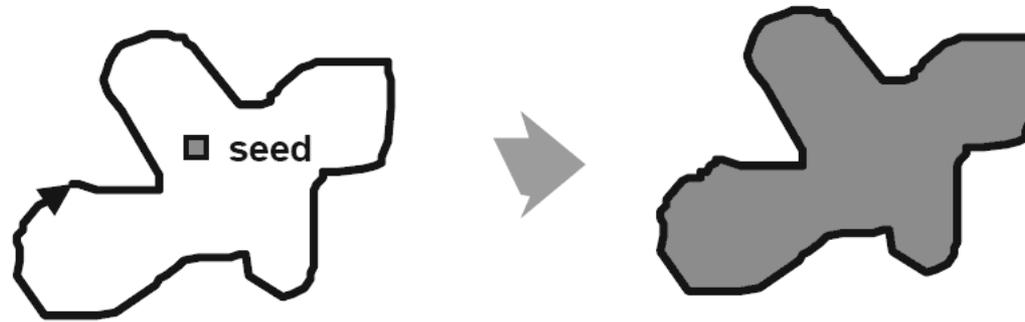
# Заливка с затравкой (seed)



```
// Recursive Flood Fill  
void FloodFill4(x,y,Oldval, Newval) {  
    if(Pixel(x,y) == Oldval) {  
        SetPixel(x,y,Newval);  
        FloodFill4(x,y+1,Oldval,Newval);  
        FloodFill4(x,y-1,Oldval,Newval);  
        FloodFill4(x+1,y,Oldval,Newval);  
        FloodFill4(x-1,y,Oldval,Newval);  
    }  
}
```

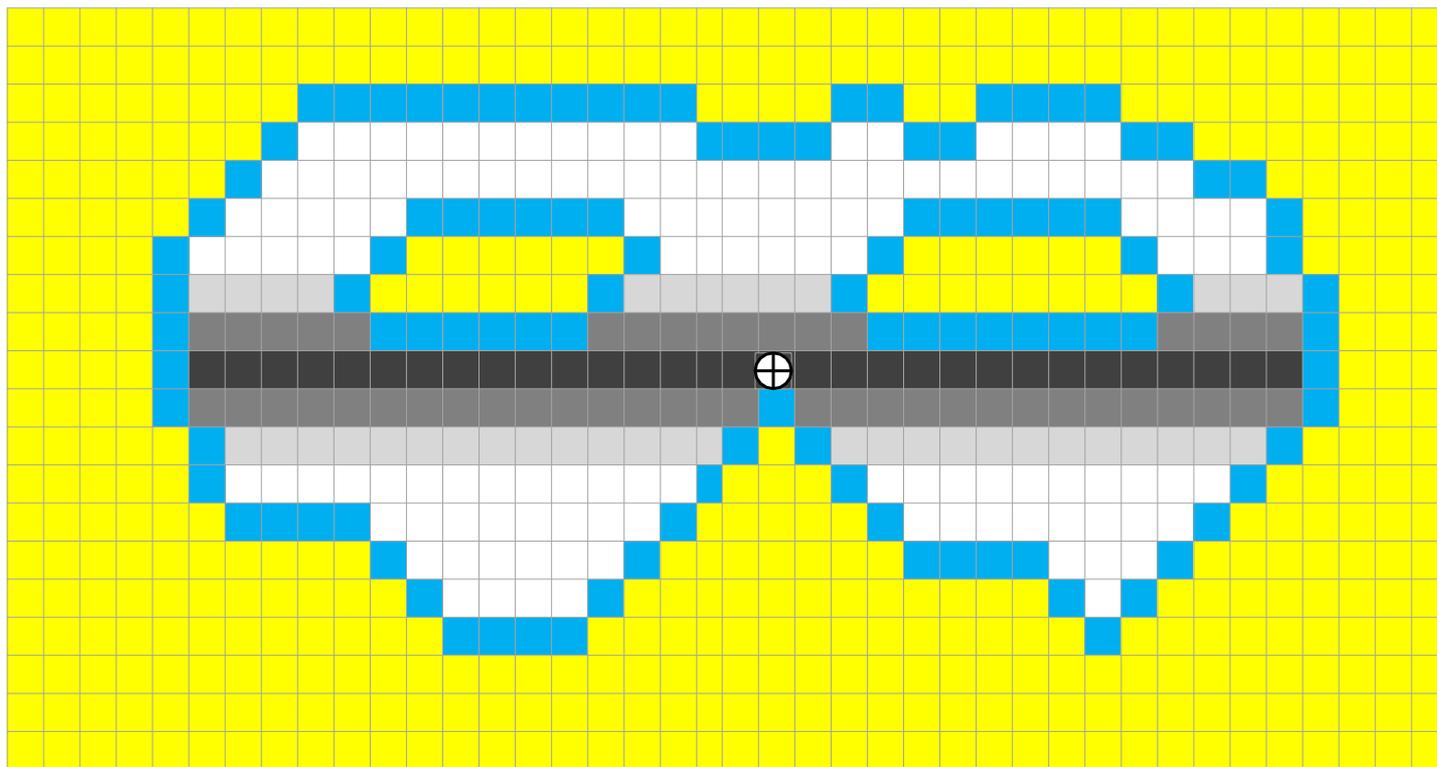
Для 4-х связной области. А как для 8?

# Заливка с затравкой (seed)



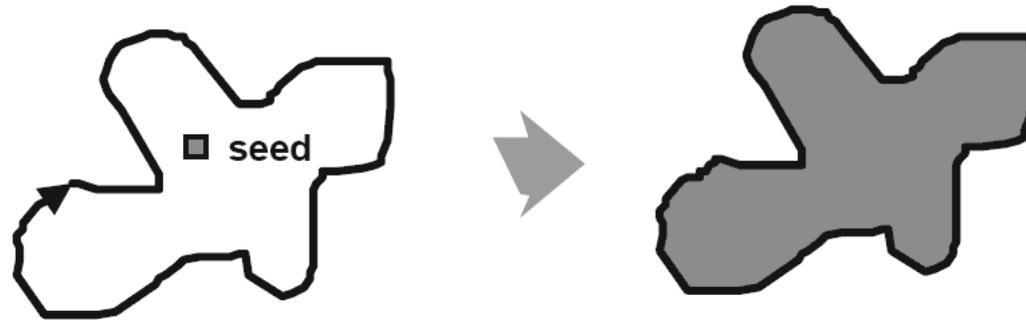
- **Span filling algorithm**
- Без рекурсии, более эффективен.
- Span – непрерывный горизонтальный «отрезок» из пикселей, которые принадлежат области (имеют значение OV) и ограниченный с обоих концов пикселями, которые не принадлежат ей (имеют другие значения).
- Исходные данные: Пиксельная область ПО с границей. Все пиксели области имеют значение OV. Затравка seed – это пиксель с координатами  $(X_s, Y_s)$ , принадлежащий области.
- Задача: заменить значение OV на значение NV у всех пикселей области

# Span



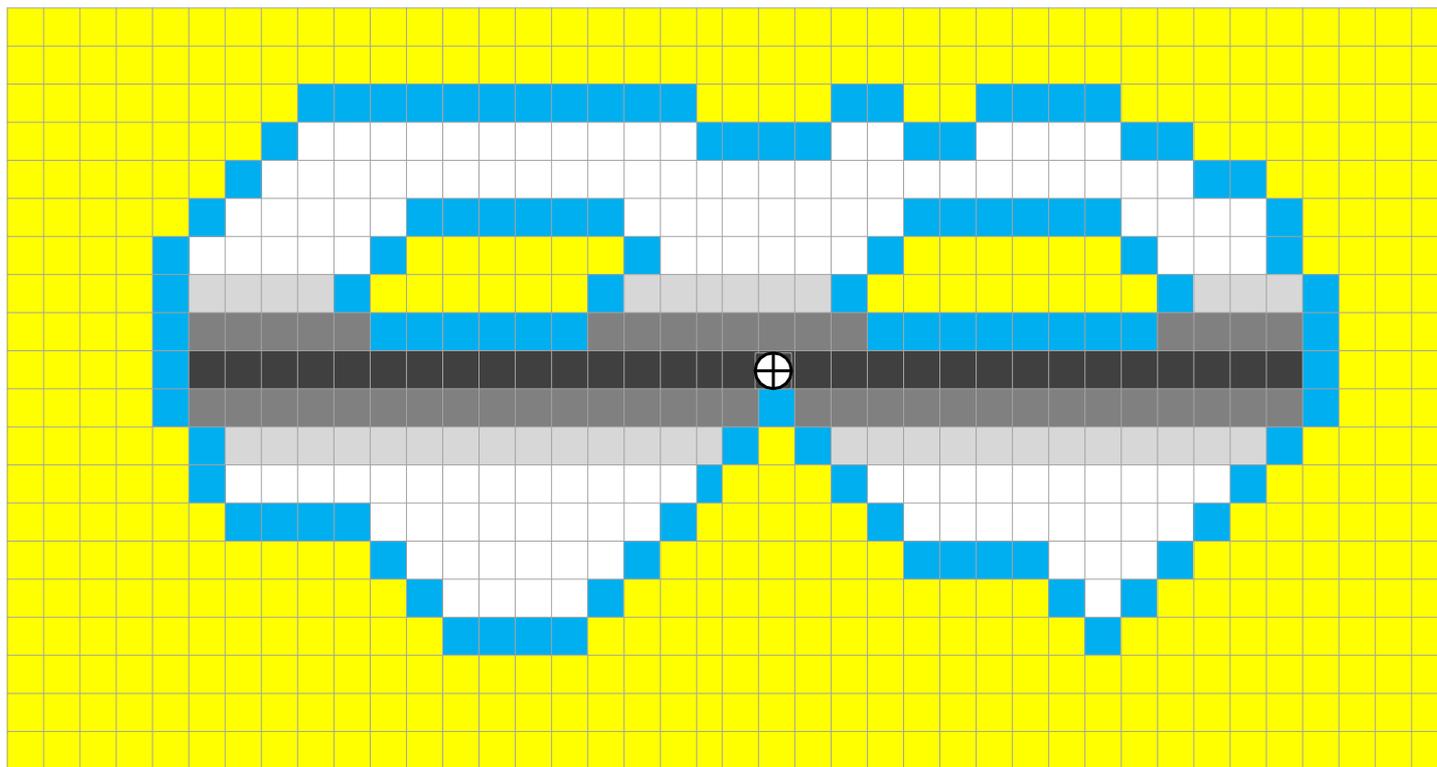
-  Внешняя ПО (заливать не надо)
-  Граница ПО
-  Примеры спанов
-  Затравка

# Span filling algorithm



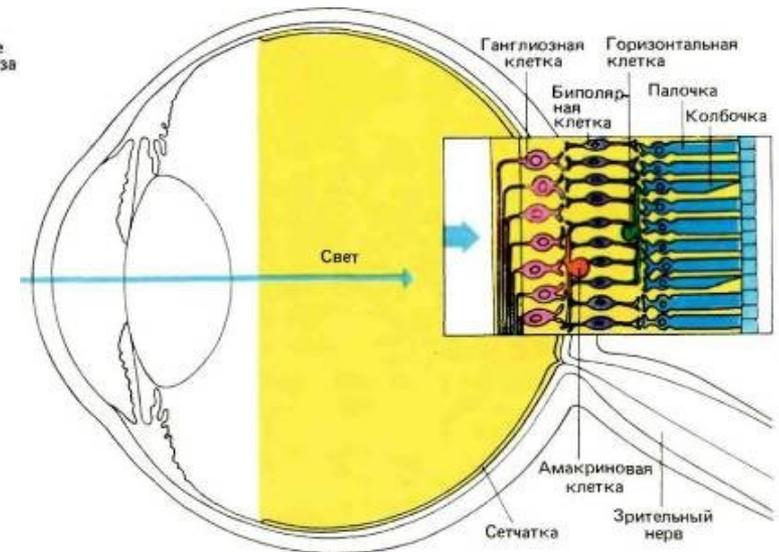
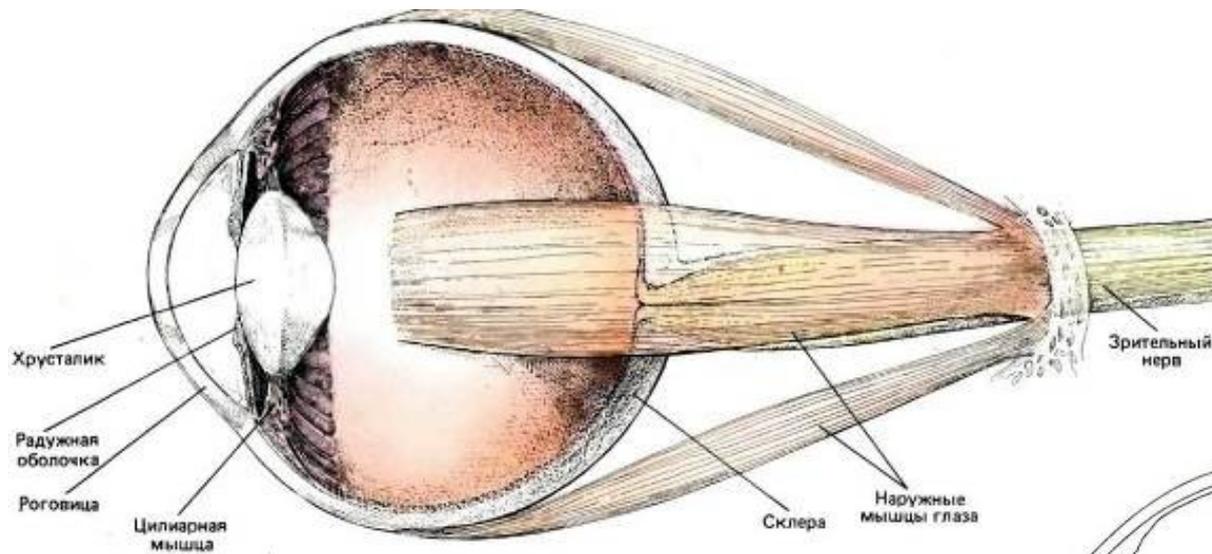
- Начало. Определить span, содержащий seed. Поместить его в стек спанов (сначала стек пуст).
- Пока стек не пуст
  - Берем из стека span  $C$ ;
  - Заполняем пиксели  $C$  значением  $NV$ ;
  - Поднимаемся вверх на 1 линию растра. Находим все спаны связанные с  $C$  (согласно связности 4 или 8) и помещаем их в стек.
  - Опускаемся вниз на 1 линию растра. Находим все спаны связанные с  $C$  (согласно связности 4 или 8) и помещаем их в стек.

# Span

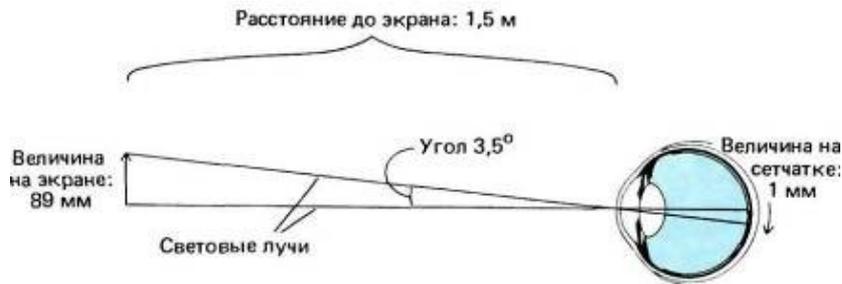


-  Внешняя ПО (заливать не надо)
-  Граница ПО
-  Примеры спанов
-  Затравка

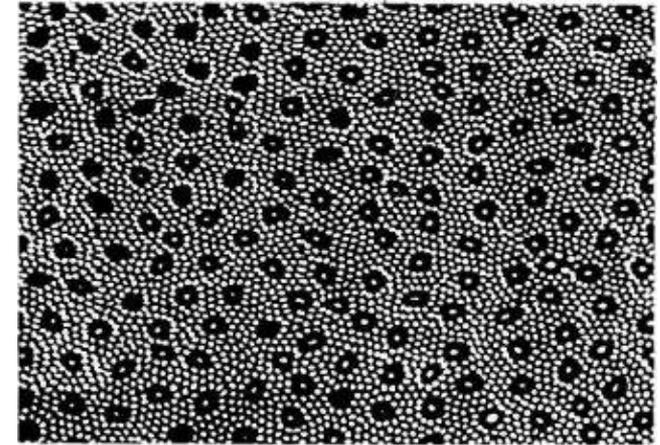
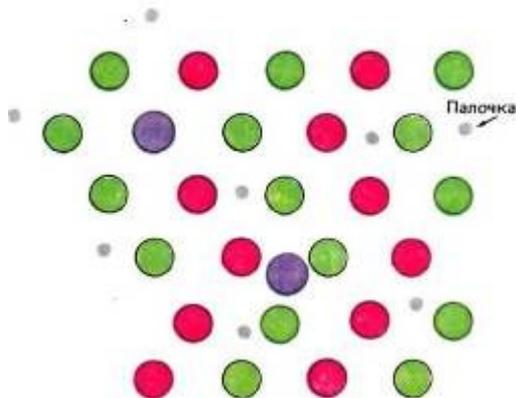
# Строение глаза



# Угловое разрешение



0,5 угловых минуты в центре

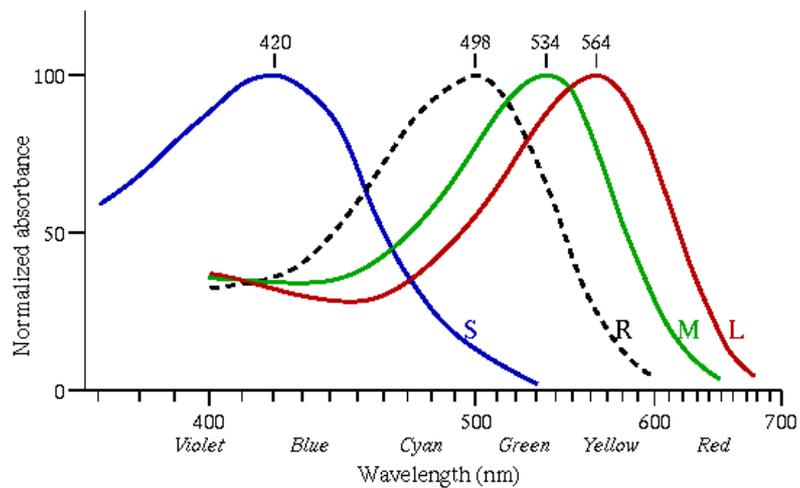


Белые точки – пигмент  
Темные пятна – колбочки

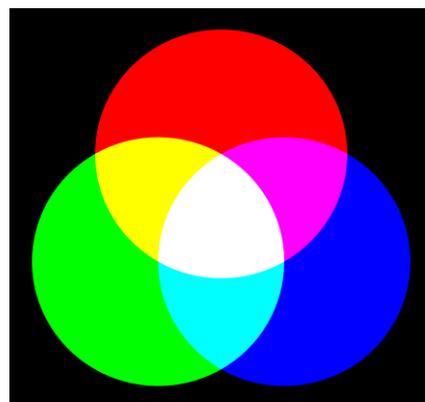
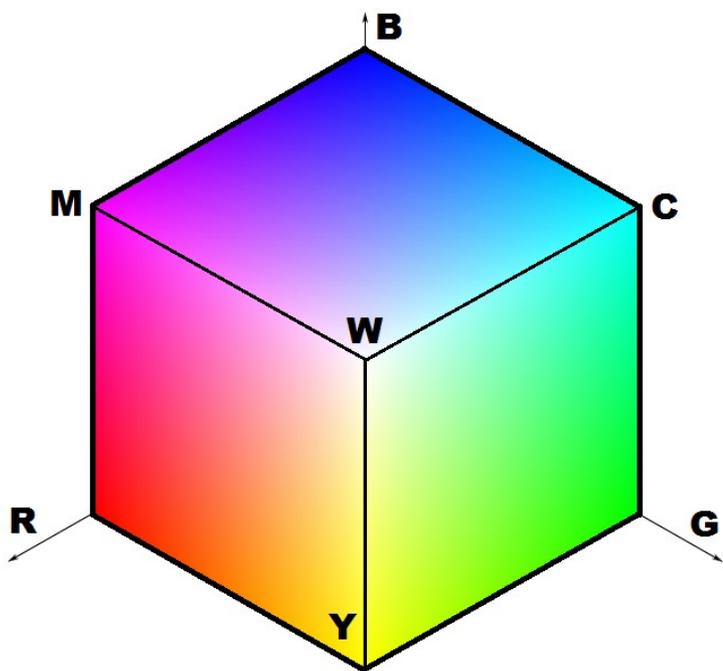
Угловое разрешение по яркости  
в разы выше разрешения по цвету

# Цветовые модели

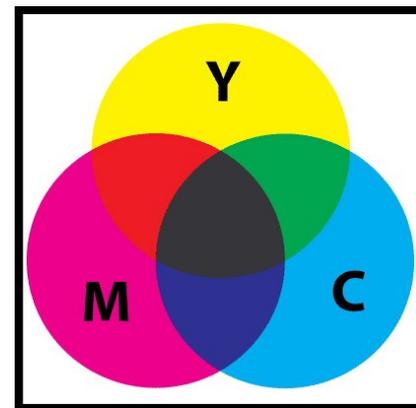
- Аддитивная  
RGB
- Субтрактивная  
CMY/CMYK
- “Человеческая”  
HSV/HLS
- Телевизионная  
YCbCr/YUV
- “Научная”  
L\*a\*b



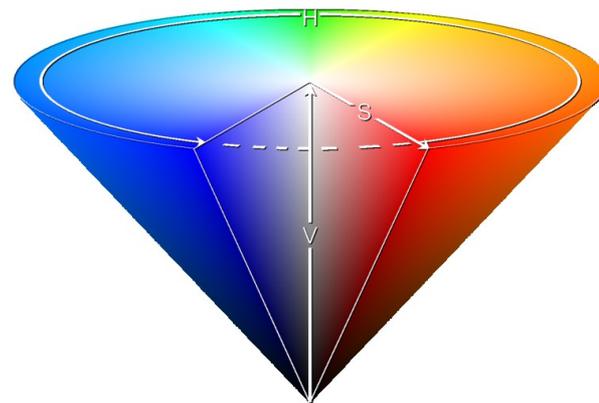
# Цветовые модели



RGB



CMY



HSV

# Цветовые модели

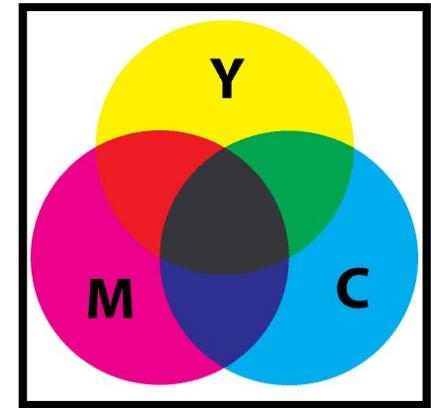
$C, M, Y \rightarrow C', M', Y', K$

$K(\text{black}) = \min(C, M, Y)$

$C' = C - K$

$M' = M - K$

$Y' = Y - K$



CMYK

Черная краска – дешевая и «точная»

Смесь трех красок в равной пропорции дает грязно-серый, а не черный цвет