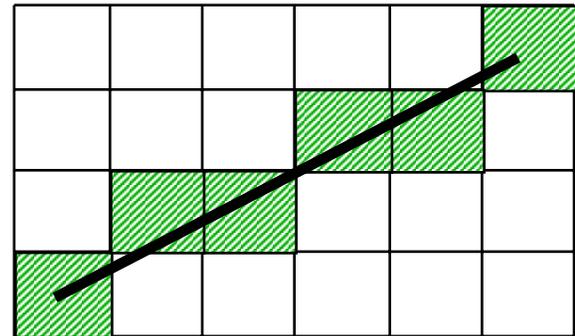
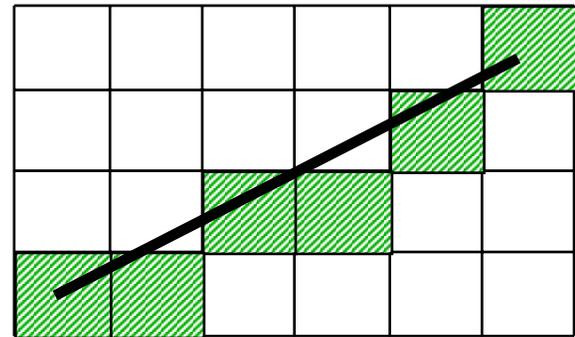
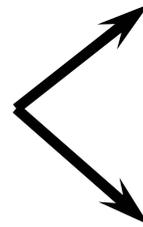
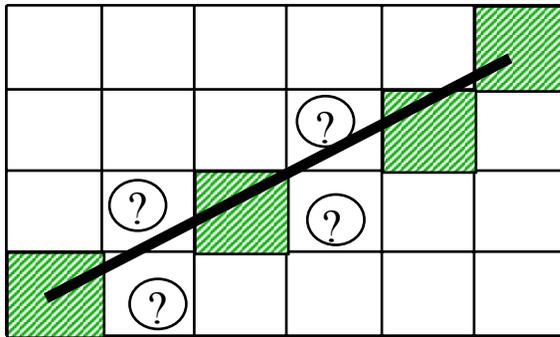


ALGORITHMES 2D

1 – Tracé de segments de droite

problème :

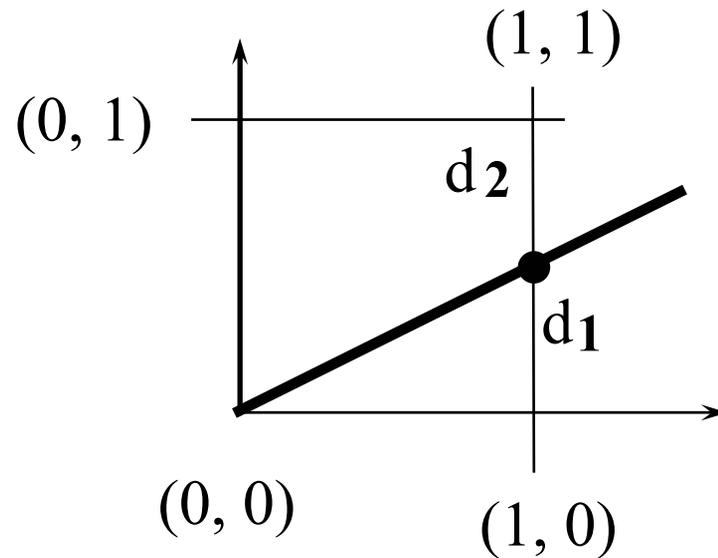


1.1. Solution naïve

fonction droite (x_1, x_2, y_1, y_2)

```
{ dx = x2 - x1 ;  
  dy = y2 - y1 ;  
  a = dy/dx ;  
  b = y1 - a * x1 ;  
  x ← x1 ;  
  tant que x < x2 faire  
    { x ← x+1 ;  
      afficher(x, (int) (a*x+b)) ;  
    }  
}
```

1.2. Solution de Bresenham



principe :

si $d_1 < d_2$ alors afficher (1, 0)

sinon afficher (1, 1).

$e = d_1 - d_2$ est le **paramètre de décision**.

fonction BRESENHAM1 (x_1, x_2, y_1, y_2)

```
{  $\Delta x \leftarrow x_2 - x_1$ ;  $\Delta y \leftarrow y_2 - y_1$ ;  
   $x \leftarrow x_1$ ;  $y \leftarrow y_1$ ;  
   $e \leftarrow \Delta y / \Delta x - 1/2$ ;  
  afficher (x,y) ;  
  tant que  $x < x_2$  faire  
    {  $x \leftarrow x+1$  ;  
      si  $e < 0$  alors  $e \leftarrow e + 2 * \Delta y / \Delta x$   
      sinon  
        {  $e \leftarrow e + 2 * \Delta y / \Delta x - 2$  ;  
           $y \leftarrow y + 1$  ;  
          }  
      afficher (x, y) ;  
    }  
}
```

1.1.3. Version entière

La version précédente utilise des calculs flottants.

Or ce qui est important est le signe de e .

En posant $d = 2 * \Delta y - \Delta x$, on obtient la solution entière suivante :

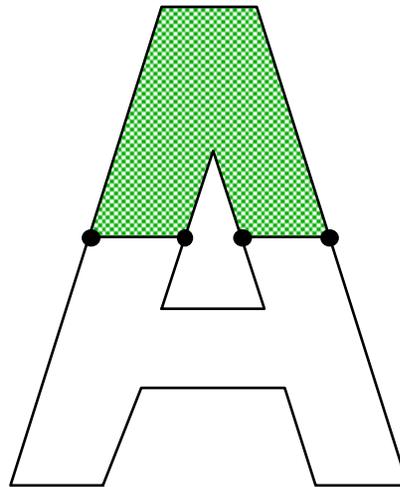
fonction BRESENHAM2 (x_1, x_2, y_1, y_2)

```
{  
   $\Delta x \leftarrow x_2 - x_1$ ;  $\Delta y \leftarrow y_2 - y_1$ ;  
   $x \leftarrow x_1$ ;  $y \leftarrow y_1$ ;  
   $inc1 \leftarrow 2 \cdot \Delta y$ ;  $inc2 \leftarrow 2(\Delta y - \Delta x)$ ;  
  
   $d \leftarrow \underline{inc1 + inc2}$  ; afficher (x,y) ;  
  
  tant que  $x <^2 x_2$  faire  
    {  $x \leftarrow x + 1$  ;  
      si  $d < 0$  alors  $d \leftarrow inc1 + d$   
      sinon  
        {  $d \leftarrow d + inc2$  ;  
           $y \leftarrow y + 1$  ;  
        }  
      afficher (x,y) ;  
    }  
}
```

2 – Remplissage de taches

On veut remplir une zone du plan dont la frontière est définie par un contour (polygonal ou non) dans le monde.

principe de la méthode : on différencie bords gauches et bords droits puis on déplace le long de ces bords les extrémités d'un segment horizontal.



```
programme principal ( )
{ pour chaque ligne  $i$  faire
  {
    déterminer l'ensemble  $E_i$  des arêtes qui coupent  $i$  ;
    pour chaque  $e \in E_i$  faire
      calculer  $e \cap i$  ;
      trier les éléments de  $e \cap i$  ;
      afficher les segments horizontaux ;
    }
}
```

si le contour est polygonal, on peut ne pas tout recommencer à chaque fois, en utilisant la cohérence des polygones et en réalisant des calculs incrémentaux :

$$E_{i+1} = E_i - \{\text{arêtes qui se terminent sur ligne } i\} \\ + \{\text{arêtes qui débutent sur ligne } (i+1)\}$$

si $x_i = e \cap i$ avec $e \in E_i$

$$x_{i+1} = x_i + D_{xy},$$

où $D_{xy} =$ accroissement des abscisses de e entre les lignes i et $i+1$.

MAIS il existe des cas particuliers :

