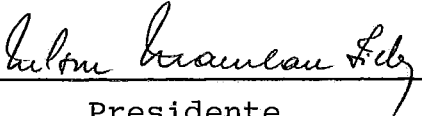



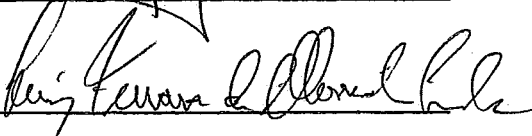
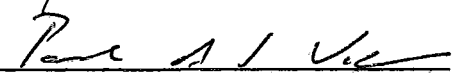
"DESENVOLVIMENTO DE UM SISTEMA GRÁFICO PARA TERMINAIS"

Selenê da Silva Cavalcanti

TESE SUBMETIDA AO CORPO DOCENTE DA COORDENAÇÃO DOS PROGRAMAS DE PÓS-GRADUAÇÃO DE ENGENHARIA DA UNIVERSIDADE FEDERAL DO RIO DE JANEIRO COMO PARTE DOS REQUISITOS NECESSÁRIOS PARA A OBTENÇÃO DO GRAU DE MESTRE EM CIÊNCIAS (M.Sc.).

Aprovada por:


Presidente

RIO DE JANEIRO
ESTADO DO RIO DE JANEIRO-BRASIL
MAIO DE 1976

A Geraldo Magela

AGRADECIMENTOS

A todos que, direta ou indiretamente, contribuíram para que esse trabalho fosse levado a efeito, e muito em particular:

A COPPE, pela bolsa de estudos.

A François Gallais-Hammonno, pela orientação na fase inicial deste trabalho.

A Nelson Maculan Filho, pela orientação na fase final deste trabalho e pelo apoio.

A Luiz Ferrara de Almeida Cunha e João José Neto, pelo incentivo.

A Zuleica da Silva Cavalcanti, pela revisão do texto.

A Regina Coeli Jacob, pelo trabalho de datilografia.

A meus amigos, pela atenção.

A meus familiares, por tudo.

RESUMO

O propósito deste trabalho é apresentar um sistema gráfico projetado para o computador MITRA-15 do LASS/COPPE e detalhar um pacote gráfico que opera sobre figuras tridimensionais.

A ênfase é dada à descrição do método de ação utilizado para a manipulação de coordenadas de que se compõe um objeto no espaço e escolha de pontos e linhas visíveis sobre o mesmo, segundo um observador colocado no infinito.

É descrito um procedimento capaz de transformar coordenadas e possibilitar a visão da mesma sob novo ponto de vista, como exemplos colocados no apêndice 2.

Uma idéia sobre a implementação dos algoritmos usados é ilustrada no apêndice 1, através da listagem dos mesmos, em linguagem ASSEMBLER do IBM-1130.

ABSTRACT

The purpose of this work is to show a graphic system designed for the mini-computer MITRA-15 of LASS/COPPE and to describe in detail a graphic package that deals with three-dimensional pictures.

The special approach is for the manipulation of the coordinates in space and the choice of visible points and lines for an object, relative to an observer fixed at an infinite point of view.

A procedure is described which can change the values of coordinates to allow a new view of an object, as illustrated in appendix 2.

An example of the implementation of the algorithms used is shown in appendix 1, consisting of ASSEMBLER language listings for the IBM 1130 computer.

ÍNDICECAPÍTULO I:

Introdução	pg.
1.1 - Os sistemas gráficos	1
1.1.1 - Apreciação	1
1.1.2 - Alternativas	2
1.2 - Os processos gráficos de saída	3
1.3 - Objetivos do presente trabalho	4

CAPÍTULO II:

Considerações gerais	
2.1 - Histórico	6
2.2 - Alcance	7
2.3 - A criação de um sistema gráfico	8
2.4 - Funções gráficas	9
2.5 - O problema das linhas escondidas	10
2.6 - Conclusões	10

CAPÍTULO III:

Um sistema gráfico	
3.1 - Organização e terminologia	12
3.2 - Apresentação do programa de aplicação CONV	15
3.3 - Utilização	16
3.4 - Filosofia de tratamento	16
3.5 - Tempo e memória	18
3.6 - A organização do programa	18
3.7 - O sistema de projeção	19
3.8 - Os nós de informação	20
3.8.1 - O formato do nó de informação	22
3.9 - As subfiguras	23
3.10 - Os níveis de visibilidade	23
3.11 - Modularidade	24

CAPITULO IV:

A estrutura de dados	
4.1 - Introdução	25
4.2 - Estruturas de dados manipulados por CONV	26
4.3 - Procedimentos de entrada	27
4.3.1 - Filosofia de tratamento	27
4.3.2 - O procedimento de montagem e preenchimento da estrutura	28
4.3.2.1 - Descrição das variáveis	28

CAPITULO V:

Procedimentos gerais	
5.1 - Introdução	31
5.2 - Os pontos extremos	32
5.2.1 - A busca dos pontos extremos	33
5.2.1.1 - Descrição das variáveis	33
5.2.1.2 - Procedimento 2	34
5.3 - Os pontos que pertencem ao contorno-pontos do 1º nível	34
5.3.1 - Introdução	34
5.3.2 - Filosofia de tratamento	35
5.3.2.1 - Método de ação	35
5.3.2.1.1 - Casos particulares	36
5.3.3 - A busca dos pontos do 1º nível	38
5.3.3.1 - Descrição das variáveis	38
5.3.3.2 - Procedimento 3	39
5.4 - O critério da visibilidade	42
5.5 - Os pontos ligados aos do contorno-pontos do 2º nível	43
5.5.1 - Introdução	43
5.5.2 - Filosofia de tratamento	43
5.5.3 - O caso dos pontos em linha reta	43
5.5.4 - A busca dos pontos do 2º nível	44
5.5.4.1 - Descrição das variáveis	44
5.5.4.2 - Procedimento 4	44

CAPITULO VI:

Procedimentos de saída e rotinas de transformação	
6.1 - As linhas visíveis-pontos do 3º nível	47
6.2 - A busca dos pontos do 3º nível	48
6.2.1 - Procedimento 5	48
6.3 - A interpretação dos códigos de I	48
6.4 - A exibição da figura	49
6.4.1 - Procedimento 6	49
6.5 - Rotinas de transformação	50

<u>CONCLUSÃO</u>	52
------------------	----

APÊNDICE 1

Listagens dos algoritmos usados	
Procedimento 1	54
Procedimento 2	57
Procedimento 3	59
Procedimento 4	68
Procedimento 5	78
Procedimento 6	82

APÊNDICE 2

Exemplos de figuras trabalhadas por CONV e desenhadas pelo PLOTTER	85
---	----

<u>BIBLIOGRAFIA</u>	87
---------------------	----

CAPÍTULO 1

INTRODUÇÃO

1.1 - OS SISTEMAS GRÁFICOS

1.1.1 - APRECIÇÃO:

De um modo geral, toda vez que a facilidade de display gráfico é incorporada a um computador, sistemas gráficos novos são escritos para suportá-lo. O projeto e implementação deste software é uma atividade que absorve tempo e energia em larga escala. Apesar do dispêndio de recursos humanos, o resultado é, na maioria das vezes, insatisfatório. Os usuários costumam encontrar dificuldades de programação e de falta de generalidade nos sistemas gráficos, que por sua vez são responsáveis por uma sobrecarga do computador, em termos de memória e tempo envolvido na computação do grande número de testes que estes precisam executar.

O contínuo surgimento de novos sistemas gráficos traz a seus usuários grandes inconveniências e têm dado aos sistemas gráficos iterativos uma reputação má [9]. Isso não seria problema se o inverso acontecesse: cada sistema de software dando suporte a uma variedade de configurações de hardware. Nos últimos tempos tem sido notado algum progresso nesse sentido: poucos sistemas têm sido desenvolvidos, com o objetivo de suportar uma variedade de terminais. São os chamados "sistemas gráficos independentes do dispositivo", muito populares entre projetistas de programas de aplicação, apesar de não serem considerados ótimos.

Sistemas gráficos necessitam ser mais do que independentes do dispositivo. Eles precisam ser sistemas de propósito geral

cujo objetivo deve ser o de suportar uma larga variedade de aplicações. Os sistemas gráficos dificilmente satisfazem a essa condição porque seus projetistas os dirigem para aplicações específicas visando sua otimização. É muito comum acontecer, que uma aplicação inesperada para um certo sistema resulte em grande número de modificações e até reformulação dos mesmos. Isso não aconteceria se os projetistas se preocupassem em fazer um conjunto geral de funções para seus sistemas.

Outra idéia é fazer sistemas gráficos de alto nível [4] os quais pudessem prover meios simples e poderosos de se escrever aplicações gráficas, evitando ao usuário o conhecimento de facilidades de baixo nível de hardware. Seria ideal poder-se fazer programas de aplicação gráfica tão fáceis de se escrever e manter como qualquer outro tipo de programa iterativo, destruindo o mito da dificuldade em torno da programação gráfica.

1.1.2 - ALTERNATIVAS:

Alguns sistemas são construídos em forma de "pacotes gráficos", isto é, como um conjunto de funções ou subrotinas a serem chamadas por programas de aplicação escritos em uma linguagem de programação padrão. Outra alternativa é projetar-se uma linguagem especial de programação, o que pode ser feito tomando-se por base uma outra já existente, estendendo-a e modificando-a onde for necessário a fim de permitir-se o desenvolvimento de certas tarefas gráficas. Há aspectos positivos e práticos para a construção pacotes gráficos ao invés de uma linguagem especial:

- Uma boa e particular razão é que é virtualmente impossível a escolha de uma linguagem que satisfaça a todos os programado -

res.

- Um pacote gráfico pode ser projetado para usar várias linguagens diferentes.

São razões como estas que facilitam uma eventual escolha entre ambas as opções.

1.2 - OS PROCESSOS GRÁFICOS DE SAÍDA

Uma das maiores responsabilidades de um projetista é produzir um sistema que o usuário possa entender.

Fazer analogia com o plotter é um modo de simplificar o processo gráfico de saída. Ao usuário é informado que manipula uma espécie de pena que pode abandonar o traçado de linhas à medida que a figura se movimenta na tela e desenhar outras, em obediência a funções escolhidas previamente por ele.

Sob o ponto de vista do projetista, as coisas não são tão simples. Supondo-se que as rotinas de saída passassem dados gráficos diretamente para a tela do display, encontra-se o seguinte problema: se estas rotinas forem executadas uma única vez, a figura por elas definida surgiria na tela e desapareceria em seguida. É o problema da regeneração da imagem, dependente do hardware utilizado e da frequência com que são executadas as rotinas de saída. Desse modo, as rotinas de saída desempenham a função de algoritmo de visualização, enviando à tela aspectos contínuos do que se encontra armazenado nas estruturas de dados manipuladas pelo sistema.

Nos processos iterativos ou seja, quando a entrada de dados fornece respostas imediatas, sempre que a estrutura de dados é modificada a imagem deve ser mudada também. Este conceito é extremamen

te simples e igualmente difícil quanto à implementação. O problema reside no fato de que as rotinas escritas para programas de aplicação devem ser suficientemente rápidas para garantir a regeneração da imagem na tela, evitando que ela enfraqueça ou desapareça. Se as rotinas forem bem simples e a estrutura de dados pequena, esse problema pode ser evitado, bem como através do uso de sistemas multi-programados.

1.3 - OBJETIVOS DO PRESENTE TRABALHO

Neste trabalho é descrito o programa CONV, o qual faz parte do projeto de um sistema gráfico projetado para uma unidade exibiradora controlada pelo minicomputador MITRA-15. O propósito de CONV é o de manipular os dados tridimensionais que compõem um objeto convexo no espaço, permitindo ao usuário uma visão do mesmo sob ângulos diferentes, mediante rotação em relação a um dos eixos coordenados.

O objetivo deste trabalho é o de mostrar as diversas fases de implementação de CONV e descrevê-las em detalhes, abordando seus problemas específicos. Isto se deve ao fato de as rotinas de manipulação de raios cotódicos, concernentes ao sistema gráfico citado, serem desenvolvidas em paralelo a este trabalho. Pelo mesmo motivo, CONV foi implementado no IBM-1130, utilizando o PLOTTER como unidade de saída.

O apêndice 1 apresenta as listagens de CONV em linguagem ASSEMBLER do IBM-1130 sob a forma de programa principal, sem ser quebrado em rotinas. Essa medida visa a facilitar sua compreensão bem como a transcodificação posterior para linguagem ASSEMBLER do MITRA-15.

A utilização do sistema será efetuada por meio de chamadas inseridas no programa do usuário, escrito em linguagem FORTRAN.

Como equipamento básico, o usuário conta com uma configuração mínima de hardware:

C.P.U.

Leitora/perfuradora de fita de papel

Console

Unidade exibidora (osciloscópio)

CAPÍTULO 2

CONSIDERAÇÕES GERAIS

2.1 - HISTÓRICO

Os gráficos emitidos por computador começaram a ser estudados no início dos anos 60, através do SKETCHPAD de I.E.Sutherland [1]. Apesar de os elementos constituintes do hardware de computadores e de displays terem se tornado acessíveis antes da referida época, foi Sutherland quem mostrou que o homem poderia interagir com computadores através de métodos mais diretos do que bits, números ou de cartões perfurados. Certamente ele não estava sozinho; os melhores componentes do grupo de pesquisadores dos laboratórios da General Motors buscavam meios para que seus projetistas usassem os computadores com maior eficiência. O resultado foi o DAC-I (Design Augmented by Computers), o qual foi exposto um par de anos mais tarde durante a "Fall Joint Computer Conference" [2].

Ambos os trabalhos pioneiros acima descritos utilizaram máquinas grandes e um hardware construído especialmente para display. Mais tarde, um grupo encabeçado por Prince e Chasen, na Lockheed Georgia Company, elaborou um sistema gráfico para computador em um computador menor. Seu projeto inicial se destinava a permitir que o usuário gerasse instruções em uma máquina de controle numérico.

Por volta de 1965 muita gente já se mostrava interessada pelos problemas envolvendo gráficos em computador. Os esforços e investimentos em hardware e, especialmente, em software começaram então a tomar vulto, apesar de produzirem poucos resultados práticos.

Isto se devia a numerosas razões como: custo de equipamento (eram altos porque muito poucas unidades eram produzidas), desenvolvimento demorado de sistemas de software (mais lento do que se esperava), programas de aplicação demorados devido a lentidão no desempenho dos próprios sistemas de software, e também porque era subestimado o esforço necessário para se produzir os programas de aplicação. Contudo, adicionar aos computadores a capacidade de manipulação de gráficos se constituía em um enorme aumento do potencial de aplicação dos mesmos. Descobriu-se então que muito da atividade atualmente desempenhada inteiramente pelo homem, é realizada por uma série de ações intuitivas e auto-corrigíveis em pequenos espaços de tempo.

Mais tarde, com a baixa de custo do hardware, novas e baratas unidades (algumas de capacidade limitada) começaram a aparecer no mercado. Os sistemas de computadores de propósito geral não eram mais aversos às necessidades de unidades gráficas e seus usuários.

Hoje em dia existe um renovado e amadurecido interesse em gráficos. Um sinal desta crescente maturidade é o grande número de livros e artigos informativos que vêm sendo publicados, tendo em vista o estudo de gráficos emitidos por computador em todo o mundo. As aplicações vão desde simples gráficos a desenhos de circuitos eletrônicos. Técnicas para introduzir dados tri-dimensionais através de meios bi-dimensionais continuam a ser aperfeiçoadas, tendo em vista a criatividade e o bom senso na combinação de hardware com rotinas.

2.2 - ALCANCE

Um problema importante que envolve os gráficos emitidos por computador é o da divisão do trabalho. Isso quer dizer: que porcen

tagem do trabalho na computação de um gráfico deve ser levada a efeito por um computador (ao qual o display está acoplado) e qual a que deve ser controlada pelo próprio display, tratado como um terminal inteligente? Em outras palavras: quão próximo o poder da máquina pode estar do usuário e seu terminal o qual, por outro lado poderia estar longe do computador? E o usuário? Alguns os classificam como matemáticos, outros como artistas. Contudo, aplicações gráficas, software e hardware, são examinadas e pesquisadas no mundo inteiro bem como seu alto custo em termos de hardware e da complexidade necessitada pelo software. Aplicações em engenharia mecânica tem sido muito bem sucedidas, bem como em engenharia elétrica. Os horizontes se abrem, já que a necessidade de gráficos emitidos por computador continua a existir. Segundo muitos, seu sucesso só depende do aprimoramento dos projetos de sistemas de computação e, especialmente, de linguagens de programação.

2.3 - A CRIAÇÃO DE UM SISTEMA GRÁFICO

O processo de construção de um sistema gráfico pode ser descrito, resumidamente, da seguinte maneira: [9]

- 1 - Escolha da linguagem, sobre a qual se baseará o sistema.
- 2 - Projeto do conjunto de funções ou extensões da linguagem para E/S gráfica.
- 3 - Redação do manual do programador.
- 4 - Redação do software necessário ao desempenho das funções gráficas.

O desenvolvimento dos dois primeiros itens resulta no projeto do que poderia ser chamado de linguagem gráfica [5]. É impor-

tante fazer a distinção desta e de outras conotações do termo "linguagem gráfica", que pode ser associado a linguagem em linha para desenho e manipulação de figuras [6], comando de um programa gráfico [7] ou um sistema gráfico iterativo para definir programas [8]. O tipo de linguagem gráfica necessária a um sistema gráfico de propósito geral é a linguagem de alto nível convencional orientada para rotinas, convenientemente incrementada com funções gráficas.

2.4 - FUNÇÕES GRÁFICAS:

O projeto de funções gráficas ou extensões de linguagem é de importância vital na determinação do sucesso ou do fracasso de um sistema. Pode-se visualizar estas extensões como sendo um meio de oferecer ao usuário o controle de funções internas de hardware e software. Este controle deve ser simples e poderoso e nunca englobar um conjunto muito numeroso de funções, o que normalmente acarreta a dificuldade de interpretação e distinção entre funções, maior possibilidade de erros de operação, além de obrigar o usuário a dispender maior tempo na leitura do manual de utilização das funções. Um número pequeno de poderosas funções gráficas é a maneira ideal de reduzir o perigo da redundância e da possibilidade de combinações errôneas de funções, além de eliminar os rodapés de advertências nos manuais, marca registrada de sistemas gráficos mal projetados [9]. A idéia é a de reduzir ao mínimo as possibilidades de erros de lógica por parte do usuário sem lhe fazer restrições e não a de reduzir simplesmente o número de funções. Se estas não podem atender as necessidades do usuário, ele mesmo se verá obrigado a escrever novas funções a fim de remediar o problema.

2.5 - O PROBLEMA DAS LINHAS ESCONDIDAS

O termo "gráfico emitido por computador", através do uso, tem se tornado conveniente para definir a área de técnicas e aplicações de computador na qual o dado fornecido pelo usuário é apresentado ou aceito por este sob a forma de linhas desenhadas ou diagramas. Em se tratando de objetos tri-dimensionais, é interessante a determinação de partes visíveis e não visíveis em relação a um observador colocado em um determinado ponto. O problema se baseia no fato de que a luz não pode atravessar um objeto opaco [10]. Assim sendo, se estabelece imediatamente que as linhas que se situam atrás de um objeto opaco são invisíveis aos olhos do observador e classificadas, portanto, como linhas escondidas.

Para o computador não existe uma maneira "opaca" de se deter a luz. É necessário pois, uma caracterização matemática da invisibilidade de algumas linhas componentes do objeto, as quais apesar de não serem vistas sob certos ângulos, podem sê-lo de outro. A determinação da visibilidade ou não de uma linha se constitui na solução para o problema.

2.6 - CONCLUSÕES

Tomando por base o progresso nos dias de hoje, torna-se um tanto óbvio o entusiasmo pelo processamento de imagens.

As aplicações em engenharia mecânica vêm demonstrando razoável sucesso por se basearem, em grande parte, em modelos matemáticos simples e pequeno número de interações. Por outro lado, a necessidade de simples, potentes e pequenos sistemas gráficos visando auxílio à programação de máquinas de controle numérico, permanece até nos dias

de hoje.

As aplicações em engenharia elétrica visando a impressão de desenhos de circuitos estão cada vez mais difundidas.

Continuam em desenvolvimento em todo o mundo, experiências em arquitetura e planejamento urbano.

Observa-se, contudo, que tão longe quanto se possa chegar, a situação do software geral para gráficos não é ainda muito clara. O software para gráficos iterativos não tem sido bem servido com o uso do FORTRAN e poucas são as pessoas que se aventuram fora desta linguagem de programação [9].

O futuro do processamento gráfico é muito promissor. Tomando-se por base que os gráficos contribuem para maior e melhor percepção e compreensão do ambiente pelo homem em um mundo técnico, pode-se afirmar que o futuro desse tipo de processamento é dos mais promissores. Sua necessidade é certamente incontestável. Também o é o avanço tecnológico em termos de hardware, o que contribui para tornar cada vez mais baratos os sistemas gráficos. Com o advento dos processadores microprogramados com memórias de controle cada vez maiores, os mecanismos para a manipulação de melhores sistemas começam a se tornar cada vez mais disponíveis. Displays a cores serão parte do futuro de muitos tipos de aplicação. Sistemas cada vez melhores e menores serão indicados para aplicações especiais e específicas.

O futuro do processamento de imagens está ligado diretamente aos futuros desenvolvimentos de toda a ciência dos computadores [3]. Os gráficos emitidos pelo computador poderão então ser oferecidos como benefício e ferramenta de trabalho, como o são as linguagens de programação e sistemas.

CAPÍTULO 3

UM SISTEMA GRÁFICO

3.1 - ORGANIZAÇÃO E TERMINOLOGIA

A definição da terminologia e a organização de um sistema gráfico são dois tópicos bastante discutidos. De um modo simplificado, propõem-se um diagrama de organização, mostrado na figura 1. Seu objetivo é o de focalizar somente os processos e dados essenciais à operação de um programa de aplicação gráfica.

Para efeito de um melhor entendimento e visando uma definição de terminologia, segue-se uma breve descrição de cada elemento da figura 1.

1 - Unidades de entrada:

São usadas pelo operador do programa de aplicação a fim de fornecer dados e comandos de controle.

2 - Manipulador de entradas:

É o processador dos pedidos de interrupção que partem das unidades de entrada, provendo assim meios para que o programa de aplicação receba os dados a serem manipulados.

3 - Estrutura de dados:

Contém os dados em forma adequada para manipulação pelo programa de aplicação.

4 - Procedimentos de entrada:

Recebem os dados do manipulador de entradas, fazem mu-

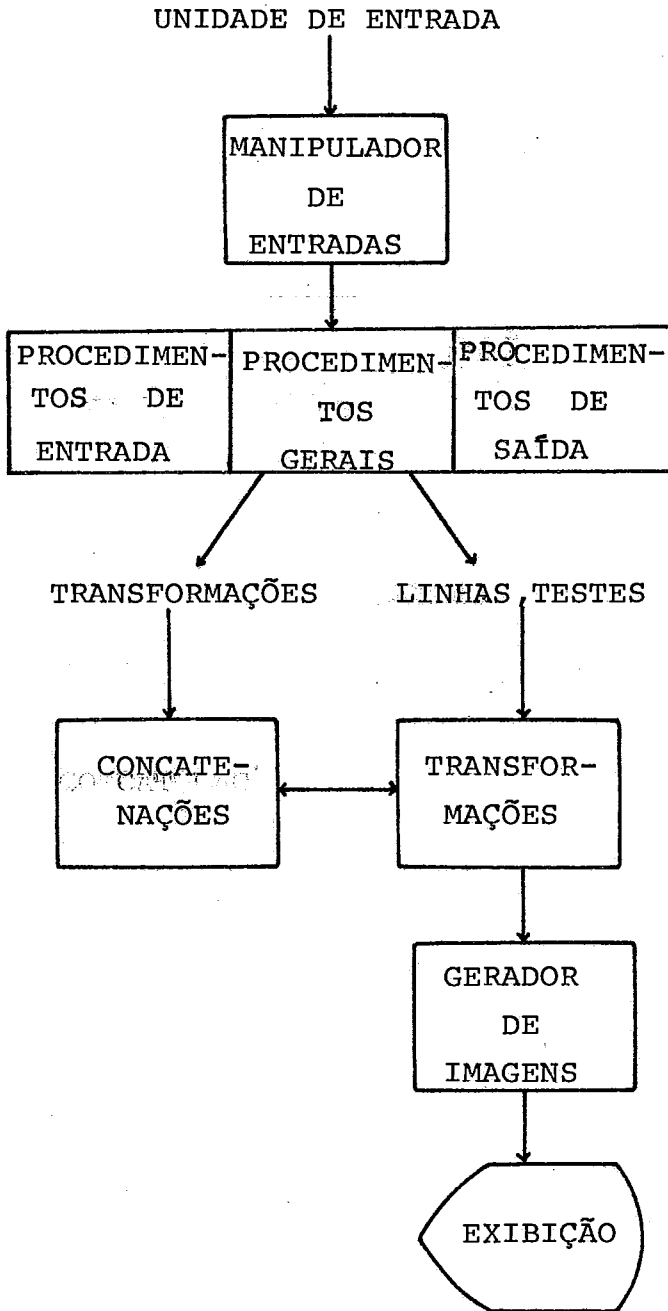


DIAGRAMA SIMPLIFICADO DO PROCESSO GRÁFICO DE E/S

Figura 1

danças apropriadas na estrutura de dados e passam o controle a outras rotinas.

5 - Procedimentos gerais:

São as partes do programa de aplicação que não envolvem diretamente E/S. São rotinas de apoio.

6 - Procedimentos de saída:

Definem a figura a ser exibida, geralmente em termos de dados armazenados na estrutura de dados do programa, isto é, definem como esses dados podem ser exibidos.

7 - Rotinas de Transformação:

São capazes de mudar escalas, fazer rotação e translação da informação gráfica gerada pelas rotinas de saída. O resultado é uma figura de tamanho e posição arbitrários. Desse grupo podem também fazer parte rotinas que selecionam partes específicas da figura a ser exibida, como se formassem uma espécie de janela.

8 - Procedimentos de concatenação:

Controlam as transformações sempre que necessário, verificando suas hierarquias.

9 - Gerador de imagens:

Converte informações em sinais convenientes à unidade de saída em questão.

O conjunto formado pelos itens 4, 5 e 6 é o programa de aplicação [9]. Contudo, a importância das rotinas de transformação deve ser ressaltada. É muito bom para o usuário poder efetuar as trans -

formações que deseja, livremente, para obter diferentes visões de uma figura, em diferentes escalas. Por esta e outras razões é interessante estender o domínio das rotinas de transformação a fim de que manipulem figuras tridimensionais. Isto acrescenta um pouco de complexidade ao sistema mas sua utilidade é de comprovada significação.

3.2 - APRESENTAÇÃO DO PROGRAMA DE APLICAÇÃO CONV

É evidente que programas de computador não podem desenhar e sim seguir uma série de procedimentos que o usuário pensou poder resolver uma determinada classe de problemas. Tomando por base o próprio procedimento humano nesse sentido, podemos acrescentar alguns de seus elementos de experiência, perspicácia e criatividade à habilidade natural do computador de desempenhar procedimentos de rotina e repetidas operações de comparação sem a possibilidade de erro. É deduzível que pequena fração do esforço envolvido no processo de desenho requer criatividade, enquanto a maior parte do trabalho se concentra em atenção a milhares de detalhes como cálculos, restauração de informações, captura de dados, etc.

O programa CONV se baseia em processos bastante intuitivos e simples na manipulação das coordenadas de que se compõe um objeto tridimensional. Inicialmente é pesquisado o contorno da projeção do mesmo sobre um plano frontal $X'Y'$. Em seguida, e a partir de pontos pertencentes ao contorno, é resolvido o problema da visibilidade ou não das linhas de que se compõe a figura projetada.

A característica "não iterativo" se deve à indisponibilidade de suporte de hardware que permita a instalação de dispositivos tais como "light pen", console para display, etc. Em nível de hardware

serão gerados apenas os elementos primitivos: pontos, segmentos de reta e caracteres alfanuméricos. A manipulação desses elementos a nível de software é que ocasiona a formação das figuras.

Para sua exibição, os objetos contam com o mini-computador MITRA-15 e um osciloscópio a ele conectado. Suas coordenadas devem portanto ser inteiras e pertencer ao intervalo (0,512) ou seja, qualquer número X a ser alimentado no sistema deve obedecer a seguinte convenção:

$$0 < X < 512 \text{ e } X \in \mathbb{N}$$

3.3 - UTILIZAÇÃO:

A utilização de CONV é muito simples e obtida através de chamada feita pelo usuário em programa FORTRAN da seguinte maneira:

```
CALL CONV (END, GRAUS)
```

END é o endereço simbólico do início da cadeia de coordenadas do usuário.

GRAUS especifica o ângulo para a rotação do objeto. Se GRAUS for igual a zero significa que o usuário não deseja obter a rotação do mesmo.

Uma vez acionado, o programa permanece em seu laço principal a fim de possibilitar a exibição contínua de um objeto por tempo indeterminado. A obtenção de nova posição, nesta versão de CONV, é conseguida através de abandono do programa e nova chamada.

3.4 - FILOSOFIA DE TRATAMENTO

Os dados oferecidos como entrada pelo usuário são examinados e armazenados em estrutura conveniente à sua manipulação rápida.

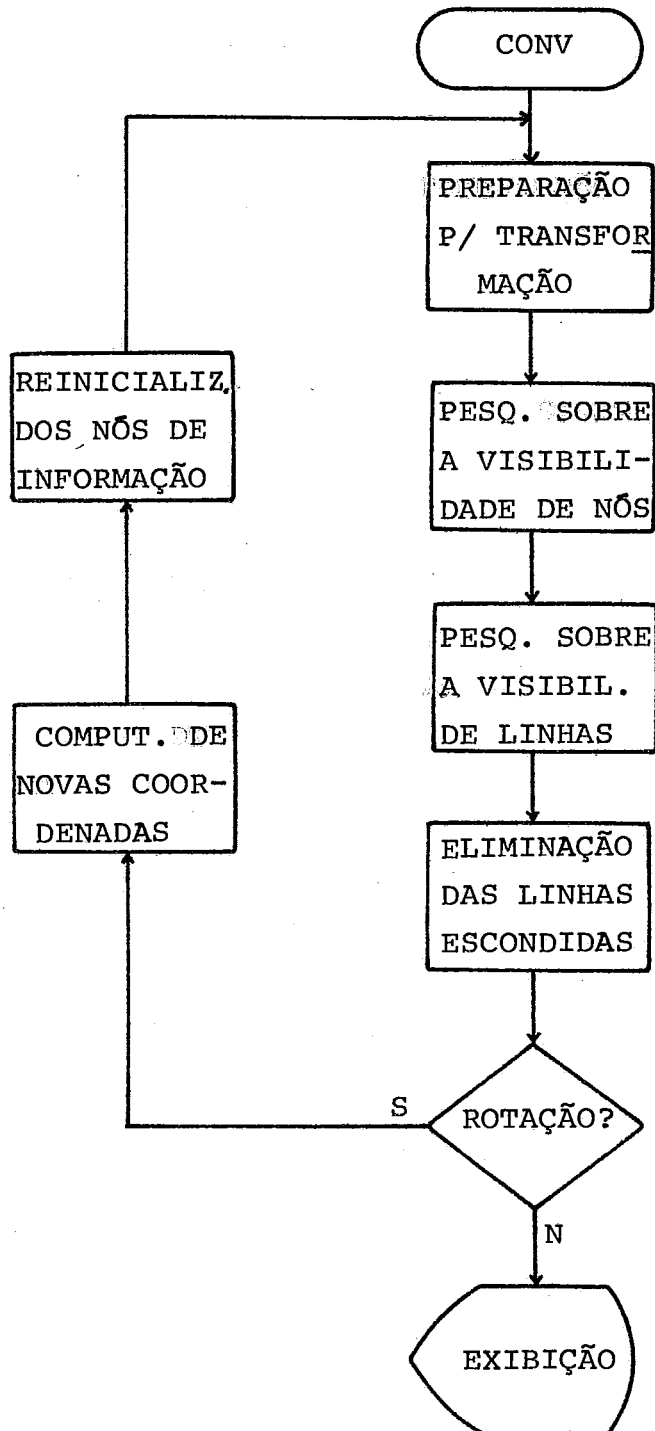


DIAGRAMA SIMPLIFICADO DE CONV

Figura 2

Esses dados são inicialmente analisados com o objetivo de se definir o

contorno do objeto a ser exibido. Este processo se baseia no estudo da projeção do objeto sobre o plano $X'Y'$, segundo um observador posicionado no infinito. A determinação das linhas escondidas é feita, portanto, "de fora para dentro" da projeção. O resultado é a projeção do objeto sobre o mesmo plano com a eliminação das linhas escondidas mediante ou não rotação feita em relação a um eixo coordenado no espaço.

A figura 2 dá uma idéia geral dos procedimentos principais do programa.

3.5 - TEMPO E MEMÓRIA

O problema do algoritmo é a detecção e eliminação das linhas escondidas. Esse trabalho de pesquisa envolve muita computação, o que corresponde a dispêndio de tempo. É de inteira responsabilidade do usuário o gasto de memória, quanto ao fornecimento de dados para o programa. Sua preocupação deve ser sempre a de minimizar o número de linhas a serem traçadas sobre o objeto que ele quer desenhar. Quanto maior for o número de dados, maior será o tempo gasto em pesquisá-los e maior também a área de memória necessária à sua carga e armazenamento em estrutura conveniente.

3.6 - A ORGANIZAÇÃO DO PROGRAMA

O programa CONV é organizado em fases para sua melhor compreensão. As fases são independentes entre si, tendo como único ponto em comum o acesso aos nós de informação de que se compõe a cadeia de entrada fornecida pelo usuário. Cada fase tem tarefas específicas de pesquisa e armazenamento de informações para a seguinte.

3.7 - O SISTEMA DE PROJEÇÃO

Um modo conveniente de se descrever um sólido é em função de seus vértices com o objetivo de formar arestas e faces. Esses vértices, por convenção, são percorridos no sentido horário pelo algoritmo, aresta por aresta, segundo sua projeção em um plano conveniente.

A projeção de um ponto sobre um plano é definida como o pé da perpendicular que vai do ponto ao plano. Esta perpendicular é única, visto que por um ponto dado passa uma e somente uma perpendicular a um plano específico. Por conseguinte, se temos um segmento de reta \overline{AB} e um plano E quaisquer, a projeção de \overline{AB} sobre E é o conjunto de todos os pontos que são projeções dos pontos de que se compõe \overline{AB} , sobre E .

De um modo mais geral podemos afirmar que a projeção de um polígono convexo é convexa, e num nível mais elevado, que a de um sólido convexo é igualmente convexa. Esta é a idéia sobre a qual o programa CONV se baseia. A manipulação dos segmentos de reta é feita sobre os dois sistemas coordenados:

1 - Sistema 0 (x, y, z)

Sistema tridimensional de eixos, sobre o qual os objetos devem ser definidos.

2- Sistema 0' (x', y')

Sistema bidimensional representativo do plano de projeção paralelo ao plano $x=0$, que intercepta o semi-eixo positivo dos X . (figura 3).

Os objetos definidos a três dimensões são transformados em objetos bidimensionais a fim de poderem ser exibidos. A impres-

são de profundidade é dada pela visão em perspectiva do objeto (P).

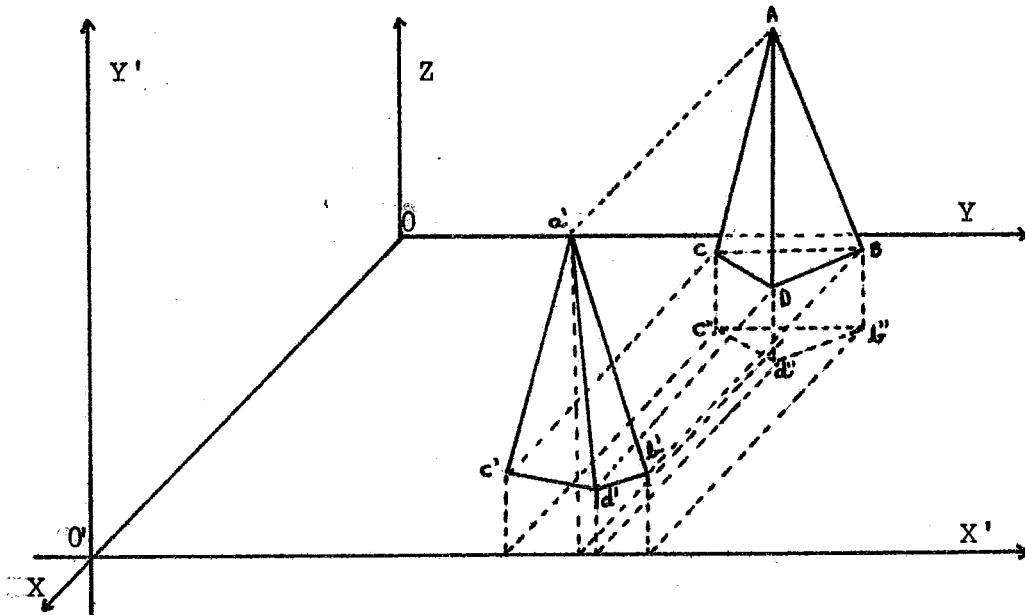
Considerando-se P' a projeção de P sobre $X'Y'$, a qualquer ponto $P_i(x_i, y_i, z_i)$, $P_i \in P$, será associado um outro $P'_i(x'_i, y'_i)$, $P'_i \in P'$.

Assim sendo:

$$y_i = x'_i$$

$$z_i = y'_i$$

As coordenadas x_i não fazem parte da projeção do objeto P sobre o plano $X'Y'$ mas são muito importantes na determinação das linhas escondidas. É através delas que se obtêm informação sobre quais os pontos que mais se aproximam ou afastam do observador.



OS SISTEMAS DE PROJEÇÃO

Figura 3

3.8 - OS NÓS DE INFORMAÇÃO

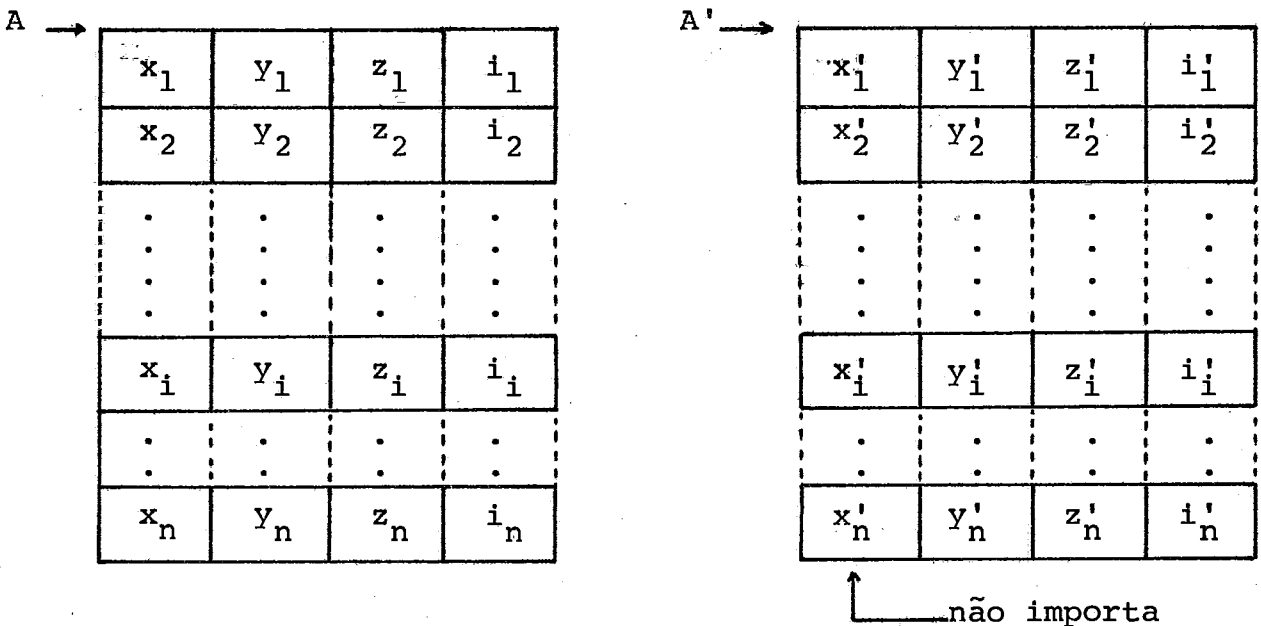
Os nós de informação são armazenados em uma fila, de acordo com os dados introduzidos pelo usuário. Esta fila de nós deve

ser o mais compacta possível para que se evite gasto de memória e tempo. Ao usuário cabe a responsabilidade de arranjar os dados de modo a evitar o mais possível a repetição de linhas no traçado de seu objeto.

Sobre o ponto de vista do usuário, a cadeia de coordenadas que define seu sólido forma uma matriz $4 \times N$ palavras. N é o número de vértices V_i do mesmo.

OBS:

Tendo em vista o caráter provisório da implementação do algoritmo (levando em conta que seu projeto é para o MITRA-15 e não para o IBM 1130) deixamos de dimensionar as matrizes, que poderão eventualmente assumir valores definitivos em sua forma final.



ASPECTOS DA FILA DE E/S

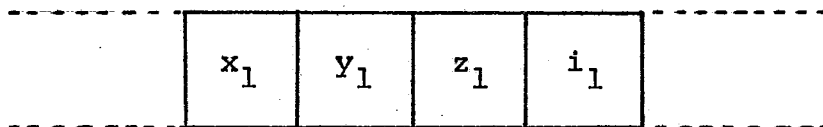
Figura 4

A figura 4 mostra a matriz A de entrada e a matriz A' de saída. A primeira mostra os nós fonte e a segunda, os nós transformados.

A exibição do sólido é feita mediante sua projeção sobre o plano X'Y' (figura 3). Desse modo e, para esse objetivo, as coordenadas X do sólido são ignoradas pelo algoritmo convenientemente.

3.8.1 - O FORMATO DO NÓ DE INFORMAÇÃO

Cada nó de informação corresponde a dados sobre um único ponto componente do objeto a ser exibido. Estes dados se referem às coordenadas cartesianas do ponto no espaço. Assim sendo, para um ponto genérico P_i do espaço, teremos um nó de 4 palavras onde as informações são distribuídas da seguinte forma:

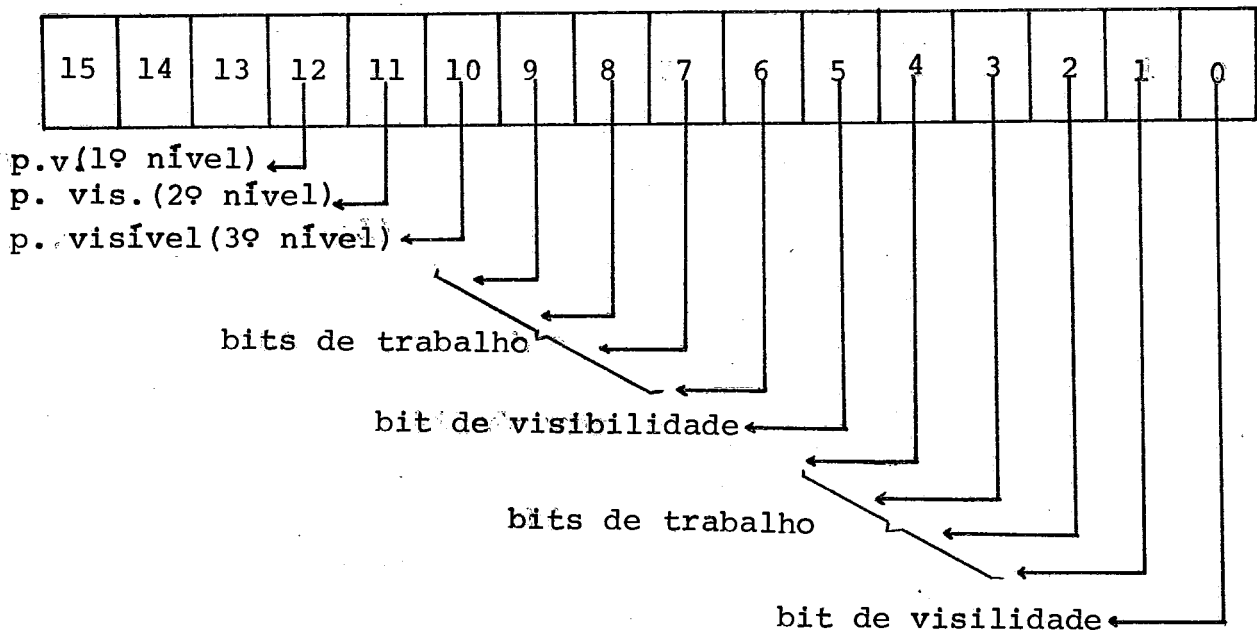


UM NÓ DE INFORMAÇÃO

Figura 5

Onde:

- 1 - x_1, y_1 e z_1 são as coordenadas espaciais de P_i .
- 2 - i_1 é uma palavra de trabalho a ser utilizadas por todas as fases do programa. Seu conteúdo final indica se o ponto correspondente a este nó é visível ou não. A configuração de seus bits é o seguinte:



A PALAVRA DE TRABALHO I

Figura 6

Observe-se que a condição "verdadeiro" estará associada ao valor 1 (bit ligado) e a condição "falso" ao valor 0 (bit desligado).

3.9 - AS SUBFIGURAS:

Uma subfigura será interpretada como um conjunto de linhas que formam ou não um polígono qualquer sobre uma face do objeto, sem contudo ser confundida com suas arestas. Esse polígono pode ser côncavo ou convexo. A restrição de ser convexo é feita somente ao objeto.

3.10 - NÍVEIS DE VISIBILIDADE:

Os níveis de visibilidade dos pontos componentes de uma figura projetada sobre X'Y' obedecem a uma hierarquia relacionada unicamente à disposição de suas coordenadas sobre o mesmo e foram in-

troduzidas para facilidade de implementação do algoritmo.

- Os pontos classificados como do 1º nível são aqueles que pertencem ao contorno da figura, isto é, pertencem aos segmentos de reta que limitam a projeção do objeto sobre X'Y'.

- Os pontos do 2º nível são aqueles imediatamente ligados aos do contorno da figura e que não pertencem a ele.

- Os pontos do 3º nível são os pontos restantes de que se compõe a figura.

A utilização dessas informações é levada a efeito pelos procedimentos de saída na definição final da figura a ser exibida, bem como pelos procedimentos gerais que as usam para otimizar seus processos de pesquisa.

3.11 - MODULARIDADE:

Cada fase do programa CONV é um subprograma independente dos demais. A utilização ou mudança total de qualquer um deles não provoca nenhum transtorno na filosofia do algoritmo, visto que cada fase se preocupa somente em trabalhar dados para a seguinte.

Esses dados são bits a serem ligados ou não na palavra de trabalho de cada nó.

CAPÍTULO 4

A ESTRUTURA DE DADOS

4.1 - INTRODUÇÃO

Os programas de computador usualmente operam problemas baseados em tabelas de informação. Em muitos casos estas tabelas não são simplesmente massas amorfas de valores numéricos; elas envolvem relações muito importantes entre os elementos que contêm.

Em sua mais simples definição, uma tabela deve ser uma lista linear de elementos com importantes propriedades de construção que podem responder a perguntas como: quem é o primeiro elemento da lista? Quem é o último? Quais os elementos que precedem ou seguem um outro?

Em sua forma mais complicada, uma tabela é uma matriz bidimensional ou n-dimensional para os valores maiores de n, o que pode ser uma estrutura em árvore representando a hierarquia de seus elementos ou então uma complicada estrutura multiligada com um grande número de conexões, comparáveis às do cérebro humano [11] .

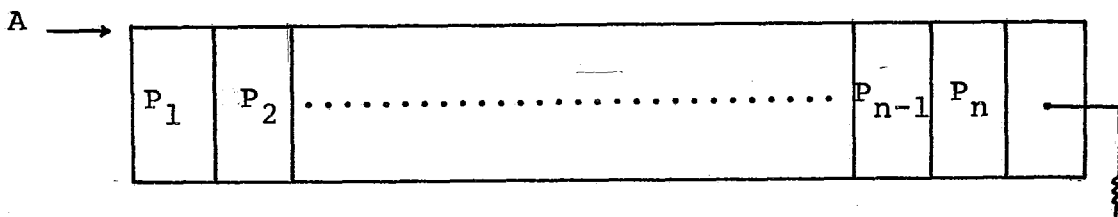
De um modo geral, para se aproveitar das facilidades que um computador oferece é importante adquirir-se uma boa compreensão do relacionamento dos dados que se está usando, bem como das técnicas de representação e manipulação dessas estruturas dentro da máquina. O objetivo é a flexibilidade e velocidade de processamento que elas podem oferecer.

Para o caso específico de CONV, a necessidade de se saber a todo momento informações sobre um segmento de reta qualquer componente do objeto em estudo, nos levou a procurar um modo simples

de relacionar cada ponto com todos os outros conectados a ele. Esta solução acarretou maior gasto de memória mas nos trouxe a vantagem da velocidade, que é o fator de importância primordial na regeneração de uma figura em exibição numa tela de display.

4.2 - ESTRUTURAS DE DADOS MANIPULADAS POR CONV

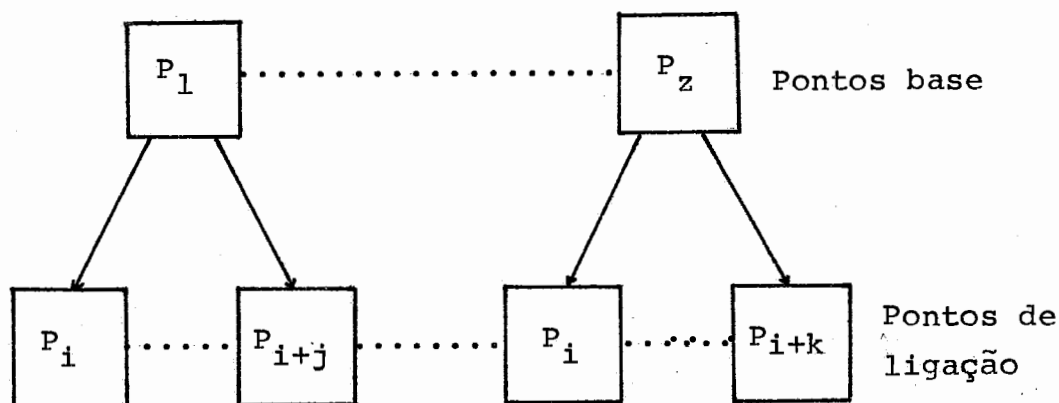
Os dados de entrada fornecidos pelo usuário constam de uma seqüência de coordenadas muito difíceis de serem manipuladas e entendidas pelo programa. O tempo investido para percorrer tal cadeia é muito grande devido ao número enorme de comparações que devem ser feitas a fim de se identificar um segmento de reta e sua posição no objeto. Isso se deve, em parte, às repetições de referências a um mesmo ponto, pois cada vértice de um objeto se liga, no mínimo, a três outros. A figura 7 ilustra esta idéia e mostra como os dados de entrada são armazenados na memória, em uma fila, cujo endereço simbólico é A.



A ESTRUTURA DE DADOS DO USUÁRIO

Figura 7

N é o número de pontos usados pelo usuário para o traçado do objeto no espaço. Uma estrutura mais flexível é apresentada na figura 8 onde cada ponto (vértice ou não) é relacionado a todos os outros que a ele se ligam.



A ESTRUTURA DE DADOS DO PROGRAMA

Figura 8

Um ponto base é aquele tomado como referência. Os pontos de ligação são aqueles que formam um segmento de reta com o ponto base no espaço. Um objeto tem tantos pontos base quantos são os pontos que definem seu traçado.

4.3 - PROCEDIMENTOS DE ENTRADA

4.3.1 - FILOSOFIA DE TRATAMENTO

Duas tabelas são usadas para concretizar a estrutura anteriormente descrita:

1 - PT:

Tabela onde são armazenados os pontos base. Sua dimensão é de $2N+1$ palavras, onde N é o número total de pontos base componentes do objeto no espaço. Duas palavras são usadas para cada referência a um ponto base. A primeira contém o endereço do ponto na cadeia A do usuário. A segunda palavra é um ponteiro para a tabela

de pontos de ligação.

2 - SEG:

Tabela de pontos de ligação. As informações armazenadas em SEG são endereços de pontos guardados em A. Sua dimensão é variável e depende do objeto a ser exibido.

O motivo pelo qual se usou endereços de pontos e não os próprios, foi o de evitar gasto de memória, lembrando que cada ponto é definido por três coordenadas. Esses endereços se referem sempre à primeira palavra do nó de informação, em sua primeira ocorrência em A. É um modo de acelerar a pesquisa na referida cadeia, a qual é feita de modo seqüencial.

4.3.2 - O PROCEDIMENTO DE MONTAGEM E PREENCHIMENTO DA ESTRUTURA

4.3.2.1 - Descrição das variáveis

1 - LIVPT:

Ponteiro para a próxima palavra livre de PT.

2 - LISEG:

Ponteiro para a próxima palavra livre de SEG.

3 - FIXSG:

Ponteiro para a primeira palavra de cada grupo de pontos de ligação.

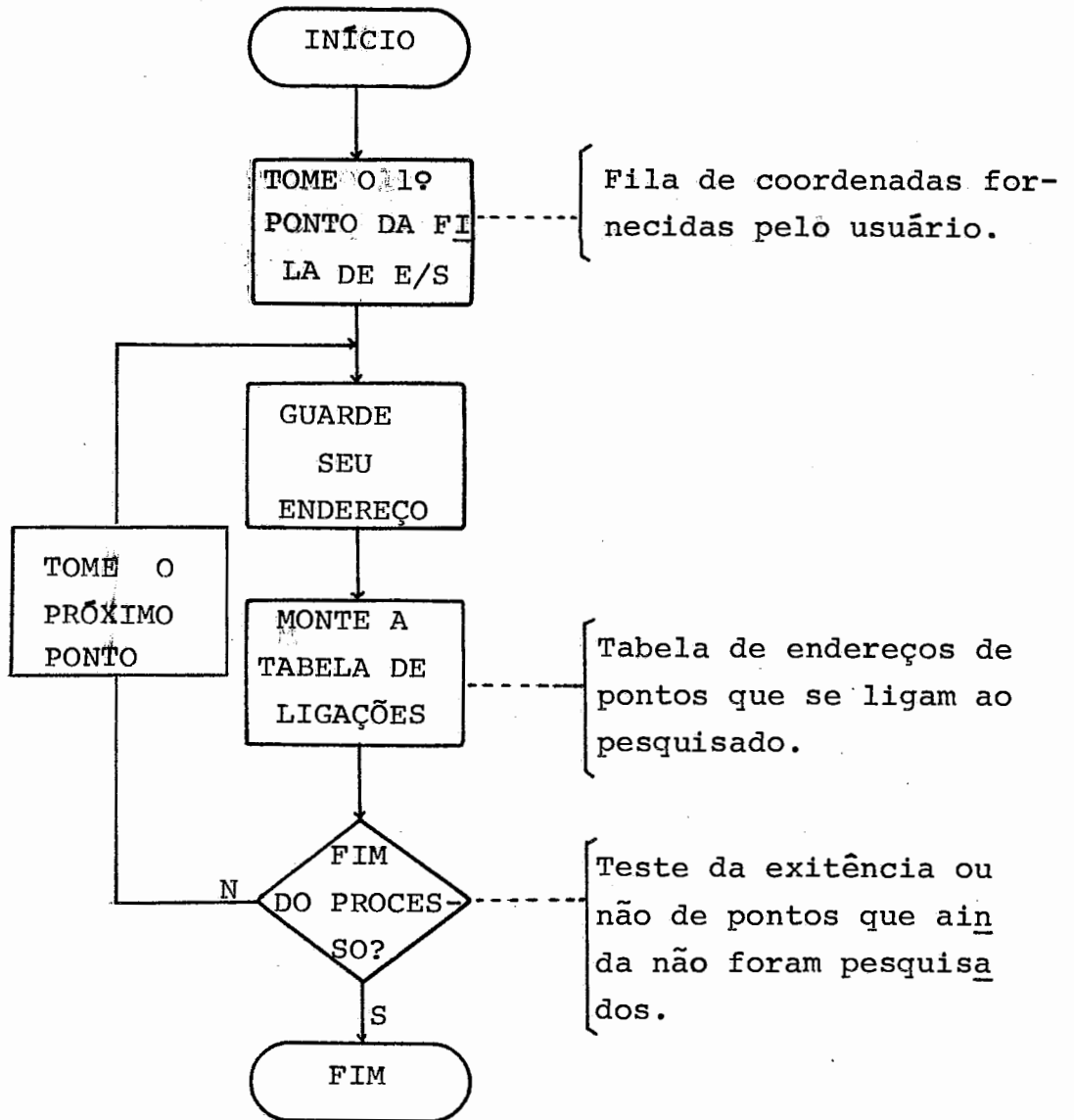
4.3.2.2 - Procedimento 1:

1.1. - Início.

1.2 - $R \leftarrow \text{end}[\text{primeira palavra ao primeiro nó de A}]$.

1.3 - $PT [LIVPT] \leftarrow R$. $LIVPT \leftarrow LIVPT + 1$.

1.4 - $PT [LIVPT] \leftarrow LISEG$. $LIVPT \leftarrow LIVPT + 1$.



PROCEDIMENTO 1 - DIAGRAMA GERAL

Figura 9

- 1.5 - $R \leftarrow \text{end}$ [ponto ligado ao apontado por R] .
- 1.6 - $\text{SEG} [\text{LISEG}] \leftarrow R1$. $\text{LISEG} \leftarrow \text{LISEG} + 1$.
- 1.7 - O ponto apontado por R se liga a mais algum ponto? Se sim, vá em frente, c.c. vá a 1.9.
- 1.8 - $R1 \leftarrow$ [end nova ligação do ponto apontado por R] .

- 1.9 - R1 aponta o último nó de A? Se sim, vá em frente, c.c. vá a 1.11.
- 1.10 - Todos os pontos de A já foram pesquisados? Se sim, vá a 1.12, c.c. vá em frente.
- 1.11 - O nó apontado por R1 já está em SEG? Se sim, vá a 1.7, c.c. vá a 1.6..
- 1.12 - Fim .

A figura 9 ilustra o procedimento descrito acima.

CAPÍTULO 5

PROCEDIMENTOS GERAIS

5.1 - INTRODUÇÃO

O procedimento para a eliminação das linhas escondidas é um conjunto de quatro procedimentos principais, que funcionam como um todo, de modo que, em determinada ordem, a saída gerada por um se constitui na entrada para o outro.

Os procedimentos trabalham sobre cada segmento de reta que compõe o objeto no espaço. Um segmento é comparado com os outros e quando resulta invisível é imediatamente marcado na fila de pontos para que não se perca tempo com posteriores comparações com ele.

Mesmo invisível, o segmento de reta não é retirado da fila. Isso porque formar uma nova fila somente com os segmentos de reta visíveis seria muito dispendioso. A solução adotada foi guardar na quarta palavra do nó de informação de um dos pontos extremos, a decisão final sobre a visibilidade ou não do segmento de reta a que pertence.

Há outro motivo pelo qual não é aconselhável destruir a fila de pontos. Se isso acontece o usuário perde a opção de chamar CONV tantas vezes quantas quizer em seu programa para obter diferentes vistas do objeto que deseja exibir, através do uso de uma rotina de transformação.

Para facilitar a compreensão dos procedimentos gerais vamos descrever os algoritmos usados por cada um em separado na ordem relativa a sua influência sobre os demais. Esta influência deve ser atendida apenas como hierarquia de transferência de informações, como já foi dito anteriormente.

5.2 - OS PONTOS EXTREMOS:

A idéia básica do algoritmo CONV é a que este trabalha sobre linhas e não sobre superfícies. Isto significa que os sólidos a serem exibidos são considerados como um conjunto de segmentos de reta cuja situação no espaço é conhecida através das coordenada $P_i(x_i, y_i, z_i)$ de seus pontos extremos. A primeira fase do algoritmo se preocupa em conhecer os pontos extremos da figura. Isso quer dizer que dada uma figura P , projeção do objeto P_i do espaço sobre o plano $X'Y'$ definiremos os pontos de P $XMIN(P)$, $XMAX(P)$, $YMIN(P)$, $YMAX(P)$ da seguinte maneira:

$$XMIN(P) \ll x_i' , \forall x_i' \in P$$

$$XMAX(P) \gg x_i' , \forall x_i' \in P$$

$$YMIN(P) \ll y_i' , \forall y_i' \in P$$

$$YMAX(P) \gg y_i' , \forall y_i' \in P$$

Estas condições são necessárias mas não suficientes,

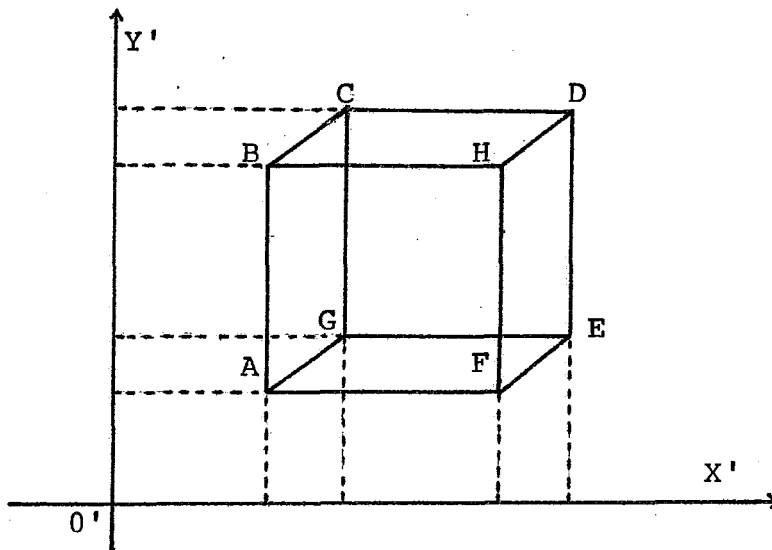


FIGURA APRESENTANDO MAIS DE UM PONTO EXTREMO PARA CADA SITUAÇÃO

Figura 10

haja visto casos como o que mostra a figura 10, onde, por exemplo os pontos A e B satisfazem a primeira condição acima. Adotaremos a seguinte convenção: dada uma figura P' qualquer do plano $X'Y'$ e seus pontos $XMIN$ de abcissas iguais, existe um C tal que:

$$C = \{ x'_i \in P' \mid x'_i = XMIN(P) \}$$

Um x'_i será escolhido de modo que:

$$x'_j \in C \mid \forall x'_i \in C, y'_j < y'_i, y'_j \in \text{n\~o}[x'_j], y'_i \in \text{n\~o}[x'_i]$$

O objetivo desta fase é demarcar a área a ser ocupada pela figura no plano $X'Y'$. Desta maneira podemos afirmar que todos os pontos de P pertencentes à projeção de P' sobre $X'Y'$ deve satisfazer as seguintes condições:

$$P'_i(x'_i, y'_i) \in P' \Rightarrow (XMIN(P) \ll x'_i \ll XMAX(P)) \wedge (YMIN(P) \ll y'_i \ll YMAX(P)), x'_i, y'_i \in \mathbb{R}$$

5.2.1 A BUSCA DOS PONTOS EXTREMOS:

A função deste procedimento é a de detetar e marcar os pontos considerados críticos. Trata-se dos pontos extremos definidos anteriormente. Devido a sua simplicidade, deixamos de apresentar o diagrama geral do procedimento.

5.2.1.1 - Descrição das variáveis:

As variáveis usadas neste procedimento são:

1 - $XMIN$, $XMAX$, $YMIN$ e $YMAX$:

Variáveis que guardam os valores dos pontos críticos para posteriores consultas.

2 - R :

Ponteiro para a primeira palavra do nó que se quer pesquisar.

5.2.1.2 - Procedimento 2

- 2.1 - Início.
- 2.2 - $R \leftarrow \text{end}[\text{primeira palavra do primeiro n\~o da fila de pontos}]$.
- 2.3 - Salve X e Y desse ponto.
- 2.4 - $R \leftarrow R + 1$.
- 2.5 - Todos os n\~os j\~a foram visitados? Se sim, v\~a a 2.10, c.c. v\~a em frente.
- 2.6 - R aponta o n\~o de menor X? Se sim, salve X e v\~a a 2.4, c.c. v\~a em frente.
- 2.7 - Idem para o maior X.
- 2.8 - Idem para o menor Y.
- 2.9 - Idem para o maior Y.
- 2.10- Marque na fila de pontos todos os n\~os que contenham algum ponto extremo.
- 2.11- Fim.

5.3 - OS PONTOS QUE PERTENCEM AO CONTORNO-PONTOS DO 1\~o N\~IVEL

5.3.1 - INTRODUÇÃO

O contorno de um objeto P, convexo, que se projeta de modo ortogonal sobre o sistema bi-dimensional de eixos X'Y', é um polígono P' de um número finito de lados, dentro e sobre o qual se limitam as projeções de todas as arestas que compõem esse objeto. Isso se deve à própria definição de objeto convexo. Os lados de P' são, desta maneira, as projeções das arestas do contorno do objeto P segundo um observador situado no infinito. É intuitivo pois concluir que, independentemente do fato de haverem arestas de P que estão escondidas ou não, o

contorno do objeto será sempre visível aos olhos do observador. Desse modo, o conjunto de lados de P' é a projeção ortogonal de P tal como o observador pode vê-lo.

5.3.2 - FILOSOFIA DE TRATAMENTO

Uma das primeiras sensações que o olho humano tem ao se deparar com um objeto é a sensação de massa, de espaço ocupado pelo mesmo. Para ele não constitui problema o reconhecimento de silhuetas. Sua capacidade de ver, distinguir e comparar formas, bem como a de transmitir ao cérebro todas as informações necessárias sobre profundidade, etc, é instantânea. Para uma máquina porém, esses procedimentos intuitivos não são tão fáceis. É necessário que se envolva muito tempo de computação até que ela possa "ver", "compreender" e exibir o que "viu" e está guardado em sua memória.

Por convenção, CONV, através do PROCEDIMENTO 3, define o contorno P' do objeto sobre $X'Y'$, examinando-o no sentido horário. Como ponto de partida é usado um dos pontos extremos previamente calculados. Esses pontos, por sua própria condição são implicitamente componentes de P' . A busca dos demais pontos é feita de modo muito simples através do coeficiente angular conveniente a cada situação dos pontos de P' .

5.3.2.1 - Método de ação

O coeficiente angular ou declividade de uma reta é a tangente trigonométrica de sua inclinação. O coeficiente angular de uma reta que passa por dois pontos $P_1'(x_1', y_1')$ e $P_2'(x_2', y_2')$ é dado por:

$$m = \frac{Y_1' - Y_2'}{X_1' - X_2'} \quad , \quad m \in \mathbb{R}$$

Para facilitar a escolha dos coeficientes angulares, cada figura apresentada ao programa é imediatamente dividida em quatro setores:

1º setor:

Semi-plano situado à esquerda da reta que liga os pontos XMIN e YMAX. Para os pontos desse setor o coeficiente angular escolhido é o maior dos m_i tal que $m_i > 0$.

2º setor:

Semi-plano situado acima da reta que liga os pontos YMAX e XMAX. Para os pontos do 2º setor, o coeficiente angular escolhido é o maior dos m_i tal que $m_i < 0$.

3º setor:

Semi-plano situado à direita da reta que liga os pontos XMAX e YMIN. Nesse caso é tomado o maior dos m_i tal que $m_i > 0$.

4º setor:

Semi-plano situado abaixo da reta que liga os pontos YMIN e XMIN. Para pontos nesse setor é escolhido o maior do m_i tal que $m_i < 0$.

5.3.2.1.1 Casos particulares

Há casos em que os coeficientes angulares podem assumir valores como zero e infinito, como nos casos de retas paralelas ao eixo dos X' e das paralelas ao eixo dos Y' , respectivamente. As soluções adotadas para estes casos em relação a cada setor são:

1- $m=0$:

- Para o 1º setor nunca será interessante a escolha de um coefi-

ciente angular nulo. Isto se deve ao fato de que nesse caso haverá pelo menos um que satisfaça a condição de ser maior que zero, a menos que se tenha atingido um ponto crítico conveniente.

- Para o 2º setor, se $x_2' - x_1' > 0$, então o segmento de reta $\overline{x_2' x_1'}$ é considerado como pertencente ao contorno, caso contrário poderia acontecer:

1 - Quebrar o sentido convencional de varredura dos pontos da figura (sentido horário).

2 - Pegar um ponto já pesquisado, alterando assim a lista de pontos do contorno.

- Para o 3º setor a situação é análoga à do 1º setor.

- Para o 4º setor, se $x_2' - x_1' < 0$, segmento de reta $\overline{x_2' x_1'}$ é considerado como pertencente ao contorno. Ver itens 1 e 2 relacionados ao 2º setor.

2 - $m = \infty$:

- Para o 1º setor, se $y_2' - y_1' > 0$, o segmento de reta $\overline{y_2' y_1'}$ é considerado como componente do contorno da figura, caso contrário poderia acontecer:

1 - Quebrar o sentido convencional de varredura dos pontos da figura (sentido horário).

2 - Pegar um ponto já pesquisado, o que altera a lista de pontos do contorno.

- Para o 2º setor esse coeficiente angular não é interessante. Sua ocorrência indica que o 3º setor foi alcançado.

- Para o 3º setor, se $y_2' - y_1' < 0$, o segmento de reta $\overline{y_2' y_1'}$ é considerado como pertencente ao contorno, caso contrário não. A justificativas são as mesmas apresentadas para o 1º setor.

- Para o 4º setor o motivo da não escolha de $m=\infty$ é análogo ao apresentado para o 2º setor.

Ao término da comparação exaustiva de todos os segmentos de reta que compõem a figura, uma nova fila de pontos é formada. Esta fila contém somente pontos pertencentes ao contorno. Seu objetivo é minimizar o número de acessos à fila de pontos componentes do objeto.

5.3.3 - BUSCA DOS PONTOS DO 1º NÍVEL

5.3.3.1 - Descrição das variáveis

1 - TABPC:

Vetor $1 \times N$, onde N é o número de pontos do contorno armazenados.

2 - TABP:

Ponteiro para TABPC .

3 - PONTO:

Ponteiro para o nó que contém o ponto base atual .

4 - SECT:

Ponteiro para o setor atual .

5 - PAL:

Ponteiro para um ponto ligado ao ponto base .

6 - ALFA:

Variável com o objetivo de guardar o coeficiente angular da reta que passa pelos pontos base e de ligação.

7 - ALFMX:

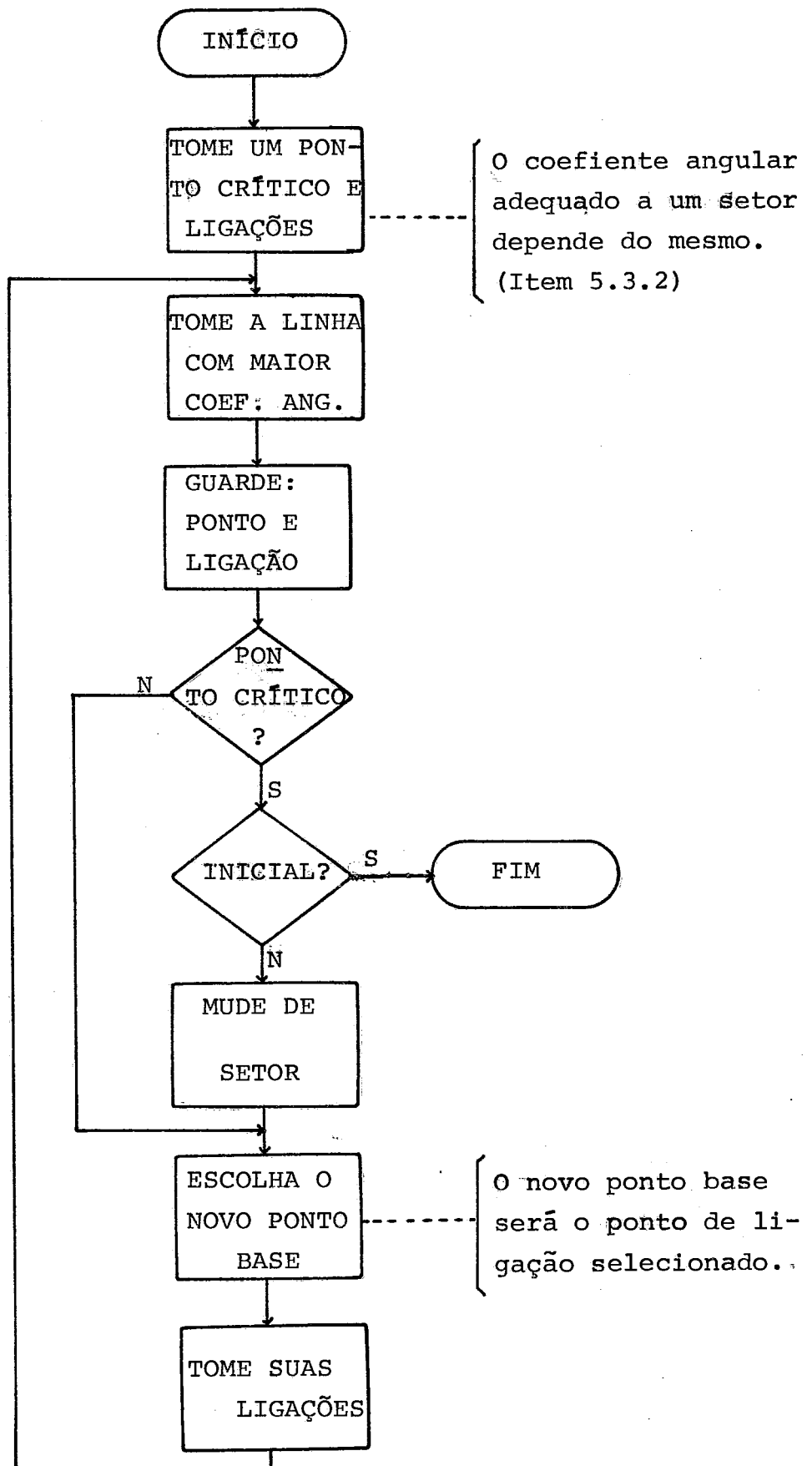
Variável com o objetivo de guardar o maior ALFA.

5.3.3.2 - Procedimento 3

- 3.1 - Início .
- 3.2 - PONTO ← end [nó XMIN] .
- 3.3 - Se end [nó YMAX] ≠ end [nó XMIN] , vá a 3.5.c.c. vá em frente.
- 3.4 - SECT ← 1 .
- 3.5 - TABPC [TABP] ← PONTO . TABP ← TABP + 1 .
- 3.6 - PAL ← end [próxima ligação de PONTO em PT] .
- 3.7 - Se SECT=0, vá a 3.10, c.c. vá em frente.
- 3.8 - Se SECT=1, vá a 3.20, c.c. vá em frente.
- 3.9 - Se SECT=2 vá a 3.30, c.c. vá a 3.39 .
- 3.10 - Se não ocorreu nenhum dos casos especiais, determine ALFA e vá em frente, c.c. vá a 3.47 .
- 3.11 - Se ALFMX não foi determinado em relação ao ponto base atual faça ALFM ← ALFA e vá a 3.6. c.c. vá em frente .
- 3.12 - Se ALFMX < ALFA faça ALFMX ← ALFA, c.c. vá em frente .
- 3.13 - Se já foram pesquisadas todas as ligações de PONTO, vá em frente, c.c. vá a 3.6 .
- 3.14 - Se ALFMX é o coeficiente angular da reta que passa por YMAX vá em frente, c.c. vá a 3.18 .
- 3.15 - SECT ← SECT + 1 .
- 3.16 - Se ALFMX é o coeficiente angular da reta que passa por XMAX, vá em frente, c.c. vá a 3.18 .
- 3.17 - SECT ← SECT + 1 .
- 3.18 - PONTO ← end [nó ALFMX] . Vá a 3.5 .
- 3.19 - Vá a 3.5 ,
- 3.20 - Se não ocorreu nenhum dos casos especiais, determine ALFA e vá em frente, c.c. vá a 3.47 .
- 3.21 - Se ALFMX não foi determinado em relação ao ponto base atual, vá em frente, c.c. vá a 3.6 .

faça $ALFMX \leftarrow ALFA$ e vá a 3.6. c.c. vá em frente.

- 3.22 - Se $ALFA > ALFMX$, faça $ALFMX \leftarrow ALFA$, c.c. vá em frente .
- 3.23 - Se já foram pesquisadas todas as ligações de PONTO, vá em frente, c.c. vá a 3.6 .
- 3.24 - Se $ALFMX$ é o coeficiente angular da reta que passa por $XMAX$ vá em frente, c.c. vá a 3.23 .
- 3.25 - $SECT \leftarrow SECT + 1$.
- 3.26 - Se $ALFMX$ é o coeficiente angular da reta que passa por $YMIN$, vá em frente, c.c. vá a 3.28..
- 3.27 - $SECT \leftarrow SECT + 1$.
- 3.28 - $PONTO \leftarrow \text{end}[\text{nó } ALFMX]$.
- 3.29 - Vá a 3.5 .
- 3.30 - Se não ocorreu nenhum dos casos especiais, determine $ALFA$ e vá em frente, c.c. vá a 3.47 .
- 3.31 - Se $ALFMX$ não foi determinado em relação ao ponto base atual, faça $ALFMX \leftarrow ALFA$ e vá a 3.6, c.c. vá em frente.
- 3.32 - Se $ALFA > ALFMX$ faça $ALFMX \leftarrow ALFA$, c.c. vá em frente .
- 3.33 - Se já foram pesquisadas todas as ligações de PONTO, vá em frente c.c. vá a 3.6 .
- 3.34 - Se $ALFMX$ é o coeficiente angular da reta que passa por $YMIN$ vá em frente c.c. vá a 3.38 .
- 3.35 - $SECT \leftarrow SECT + 1$.
- 3.36 - Se $ALFMX$ é o coeficiente angular da reta que passa por $XMIN$ faça $TABPC [TABP] \leftarrow PONTO$ e vá a 3.46, c.c. siga em frente.
- 3.37 - $PONTO \leftarrow \text{end}[\text{nó } ALFMX]$.
- 3.38 - Vá a 3.5 .
- 3.39 - Se não ocorreu um dos casos especiais, determine $ALFA$ e vá em



PROCEDIMENTO 3 -
DIAGRAMA GERAL

Figura 11

frente, c.c. vá a 3.47.

- 3.40 - Se ALFMX não foi determinado em relação ao ponto base atual, faça ALFMX←ALFA e vá a 3.6. c.c. vá em frente.
- 3.41 - Se ALFA > ALFMX, faça ALFMX←ALFA, c.c. vá em frente.
- 3.42 - Se já foram pesquisadas todas as ligações de PONTO vá em frente c.c. vá a 3.6.
- 3.43 - Se ALFMX é o coeficiente angular da reta que passa por XMIN vá a 3.46 c.c. vá em frente.
- 3.44 - PONTO←end [nó ALFMX].
- 3.45 - Vá a 3.5.
- 3.46 - FIM.
- 3.47 - Se é o caso $m=\infty$ vá a 3.50, c.c. vá em frente.
- 3.48 - PONTO←PAL. Se ocorrer um dos casos de ordenadas especiais válidas vá a 3.5. c.c. vá a 3.6 .
- 3.49 - Se não for o caso de mudanças de setor vá a 3.5, c.c. vá a 3.52
- 3.50 - PONTO←PAL Se ocorrer um dos casos de abcissas especiais válidas vá a 3.5, c.c. vá a 3.6. *ave*
- 3.51 - Se não for o caso de uma mudança de setor vá a 3.5, c.c. vá em frente.
- 3.52 - SECT←SECT + 1.
- 3.53 - Vá ao setor especificado por SECT.

O procedimento 3 é ilustrado pela figura 11.

5.4 - O CRITÉRIO DE VISIBILIDADE

Por definição, todos os segmentos de reta que compõem uma figura convexa são interiores a seu contorno ou pertencem a ele.

Um segmento de reta será dito visível se e somente se

contiver, pelo menos, três pontos visíveis. Isso porque nem sempre o segmento que une dois pontos visíveis é visível.

5.5 - OS PONTOS LIGADOS AOS DO CONTORNO-PONTOS DO 2º NÍVEL

5.5.1 - INTRODUÇÃO

A pesquisa das ligações visíveis dos pontos que se conectam aos do contorno de um objeto é feita no espaço tridimensional através das coordenadas X. Os pontos do 2º nível são aqueles considerados visíveis e que se ligam aos do contorno.

5.5.2 - FILOSOFIA DE TRATAMENTO

Através de um plano que passa por três pontos consecutivos do contorno pode-se determinar quais os que se situam na frente e quais os que se situam atrás do mesmo. Os primeiros são considerados visíveis ao passo que os segundos, não.

5.5.3 - O CASO DOS PONTOS EM LINHA RETA

O procedimento 4 se baseia na determinação de planos, tomando por base três pontos consecutivos do contorno da projeção de um objeto sobre o plano $X'Y'$. A seleção dos pontos não situados sobre o mesmo suporte de reta é feita antes de se executar o procedimento 4 propriamente dito. A ocorrência de três ordenadas iguais ou três abcissas iguais resulta na pesquisa de um novo ponto do contorno da figura, e assim sucessivamente até que se quebre o laço (figura 12).

5.5.4 - A BUSCA DE PONTOS DO 2º NÍVEL

5.5.4.1 - Descrição das variáveis

1 - PPC:

Ponteiro para o 1a. ligação de PPC1. Ponto do contorno.

2 - PPC1:

Ponteiro para um ponto do contorno, o ponto base.

3 - PPC2:

Ponteiro para a 2a. ligação de PPC1. Ponto do contorno.

4 - PPC3:

Ponteiro para o ponto ligado a PPC1 que não pertence ao contorno (em geral).

5 - N:

Contador de pontos sobre um mesmo segmento de reta.

5.5.4.2 - Procedimento 4

4.1 - Início .

4.2 - $PPC1 \leftarrow PPC + 1$.

4.3 - $PPC2 \leftarrow PPC + 2$.

4.4 - Se $X'[PPC] = PPC1$ vá em frente, c.c. vá a 4.8 ..

4.5 - Se $X'[PPC] = PPC2$ vá em frente, c.c. vá a 4.10 .

4.6 - $N \leftarrow N + 1$.

4.7 - $PPC2 \leftarrow PPC + 3$. Vá a 4.5 .

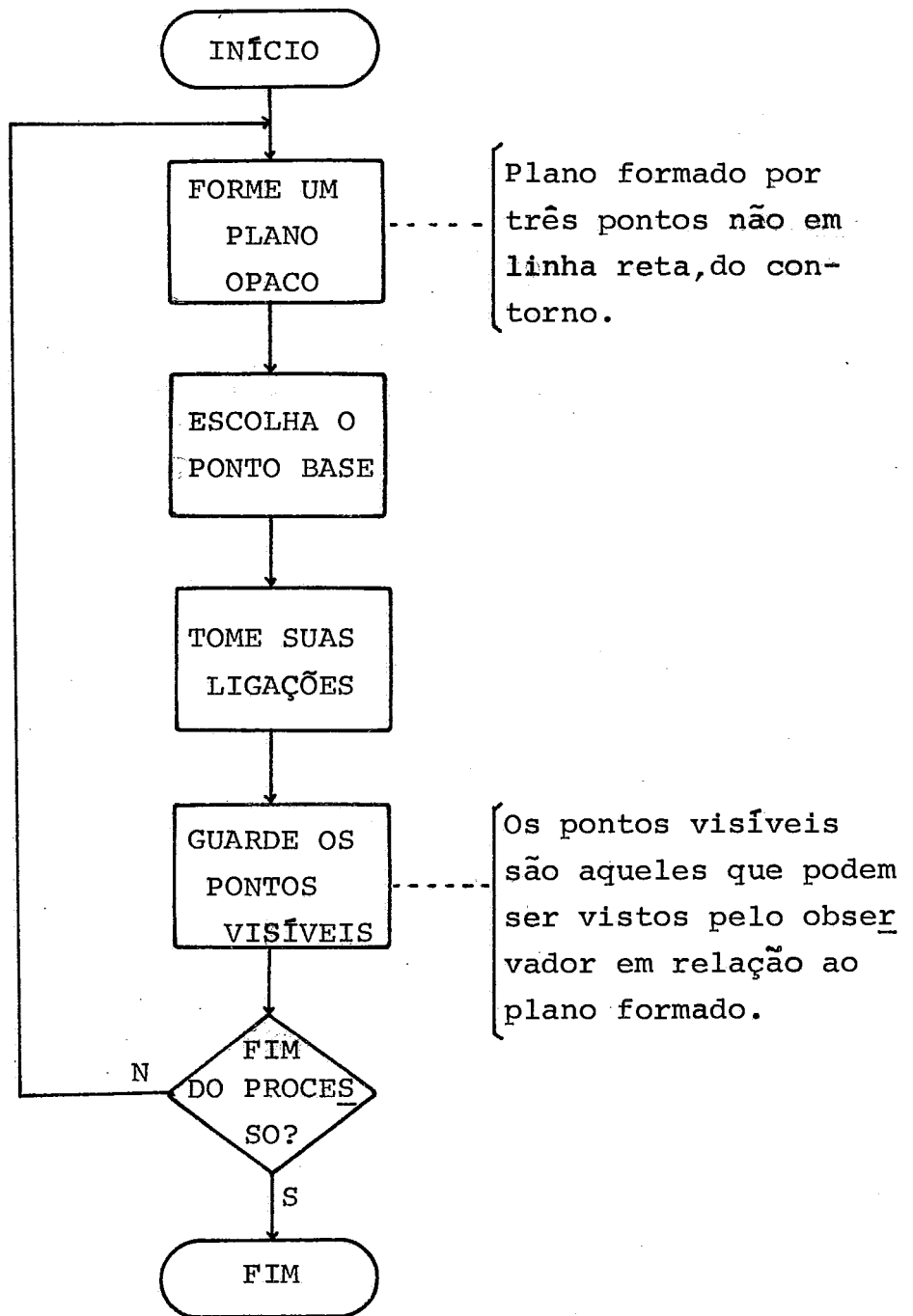
4.8 - Se $Y^*[PPC] = Y' [PPC1]$ vá em frente c.c. vá a 4.10 ..

4.9 - Se $Y'[PPC] = Y' [PPC2]$ vá a 4.6 vá em frente .

4.10 - Procure PPC1 em PT .

4.11 - Pegue a primeira ligação de PPC1 em SEG .

4.12 - Se for o mesmo nó apontado por PPC vá a 4.14, c.c. vá em frente.



PROCEDIMENTO 4 - DIAGRAMA GERAL

Figura 12

4.13 - Se for o mesmo nó apontado por PPC2 vá em frente, c.c. vá a 4.15.

4.14 - Pegue a próxima ligação de PPC1 em SEG e vá a 4.12.

- 4.15 - Se for zero vá em frente, c.c. vá a 4.22.
- 4.16 - Se $N=0$ vá a 4.21, c.c. vá em frente .
- 4.17 - $PPC \leftarrow PPC + 1$.
- 4.18 - $PPC1 \leftarrow PPC + 2$.
- 4.19 - $N \leftarrow N-1$. Vá a 4.10.
- 4.20 - Se todos os pontos de TABPC já foram pesquisados vá a 4.26, c.c. vá em frente.
- 4.21 - $PPC \leftarrow PPC1$.
- 4.22 - $PPC3 \leftarrow$ ligações de PPC1.
- 4.23 - $X_1 \leftarrow$ ponto de projeção de $\overline{PPC \text{ PPC2}} \wedge \overline{PPC1 \text{ PPC3}}$ sobre $X'Y'$.
- 4.24 - Se $X [X_1] \in \overline{PPC \text{ PPC2}} \vee X [X_1] \in \overline{PPC1 \text{ PPC3}}$ vá a 4.27, c.c. vá em frente .
- 4.25 - $\overline{PPC1 \text{ PPC3}}$ é visível. Marque os nós que a representam e vá a 4.20.
- 4.26 - Fim.
- 4.27 - Pegue a próxima ligação de PPC1 em SEG e vá a 4.15.

CAPÍTULO 6PROCEDIMENTOS DE SAÍDA E ROTINAS DE TRANSFORMAÇÃO6.1 - AS LINHAS VISÍVEIS - PONTOS 3º NÍVEL

A função do procedimento de saída é interpretar as informações captadas pelos procedimentos anteriores, definindo a figura a ser exibida. No caso de CONV, como o processamento dos segmentos de reta têm sido efetuados "de fora para dentro da figura" um dos procedimentos de saída deve se preocupar em "fechar" a projeção da mesma sobre X'Y'. Trata-se da complementação do processo de busca das linhas visíveis e, conseqüentemente, das linhas escondidas que conclue o algoritmo. A decisão sobre a visibilidade ou não dos segmentos de reta, tendo em vista a convexidade do objeto se baseia em duas regras:

- 1 - O segmento de reta que une dois pontos visíveis (não do contorno) é sempre visível.
- 2 - O segmento de reta que une dois pontos escondidos é sempre escondido.

As informações básicas sobre a visibilidade dos pontos já foi obtida e armazenada na quarta palavra componente de cada nó de informação (palavra I de trabalho).

O mesmo critério se aplica a todos os segmentos de reta que pertencem às faces do objeto. É considerado visível todo aquele segmento de reta situado sobre uma face visível do objeto(subfigura). O tratamento dispensado a esse nível de pontos é inteiramente dependente dos procedimentos anteriores, resultando na última fase do algoritmo.

6.2 - A BUSCA DAS LINHAS VISÍVEIS

Este procedimento é pequeno e rápido. Sua função é a de completar as palavras I de cada nó. A única variável usada é P, cujo objetivo é o de percorrer a fila de pontos cujo endereço simbólico é A e descobrir os pontos do 3º nível, como mostra o procedimento.

6.2.1 - PROCEDIMENTO 5

5.1 - Início.

5.2 - $P \leftarrow$ [end primeiro nó de A].

5.3 - Se o ponto referenciado por P é visível vá a 5.6, c.c. vá em frente.

5.4 - $P \leftarrow P + 1$.

5.5 - Se já foram visitados todos os nós de A vá a 5.9, c.c. vá a 5.3.

5.6 - Localize o ponto referenciado por P em PT.

5.7 - Marque convenientemente todas as ligações do ponto apontado por P ..

5.8 - Vá a 5.4 .

5.9 - Fim.

Ao término desta fase, a figura já se encontra completamente definida e o comando é passado ao procedimento o qual se encarregará da exibição da mesma, mediante chamadas convenientes às rotinas que compoem o gerador de imagens do sistema.

6.3 - A INTERPRETAÇÃO DOS CÓDIGOS DE I

Toda utilização do campo I de um nó é feita visando a determinação das linhas escondidas. Contudo, nem todos os bits de I fa-

zem parte do código de visibilidade das linhas que compoem uma figura. É bom ressaltar que os mesmos não ficaram totalmente inaproveitados, tendo sido utilizados como bits de trabalho no decorrer das diversas fases de pesquisa dos pontos. Assim sendo, o código estudado pelo procedimento só faz referência aos bits 10,11,12 e 0 e não ao conteúdo total de I como se segue:

- 1 - Bits 10 e 0 ligados: linha visível com ligações visíveis.
- 2 - Bits 12 e 0 ligados: linha pertencente ao contorno (visível).
- 3 - Bits 10 ou 11 ligados: linha inexistente que une dois pontos visíveis e coplanares ou linha repetida, segundo definição do usuário.
- 4 - Bit 0 desligado linha escondida, de acordo com a posição atual do objeto no espaço.
- 5 - Bits 10,11,12 e 0 desligados linha inexistente ou repetida sobre uma face escondida do sólido.

6.4 - A EXIBIÇÃO DA FIGURA

Um ponteiro semelhante ao usado no procedimento anterior é usado, com o mesmo propósito no procedimento 8, como se segue:

6.4.1 - PROCEDIMENTO 6

6.1 - Início.

6.2 - $P \leftarrow \text{end}[\text{primeiro nó de } A]$.

6.3 - Se o nó apontado por P representa um ponto visível, vá a 6.7, c.c. vá em frente.

6.4 - Envie à unidade exibidora as coordenadas x' e y' da nó apontado por P , juntamente com a condição de linha visível.

6.5 - $P \leftarrow P + 1$.

6.6 - Se todos os nós de A já foram visitados vá a 6.9, c.c. vá a 6.3.

6.7 - Envie à unidade exibidora as coordenadas x' e y' do nó apontado por P, juntamente com a condição de linha invisível.

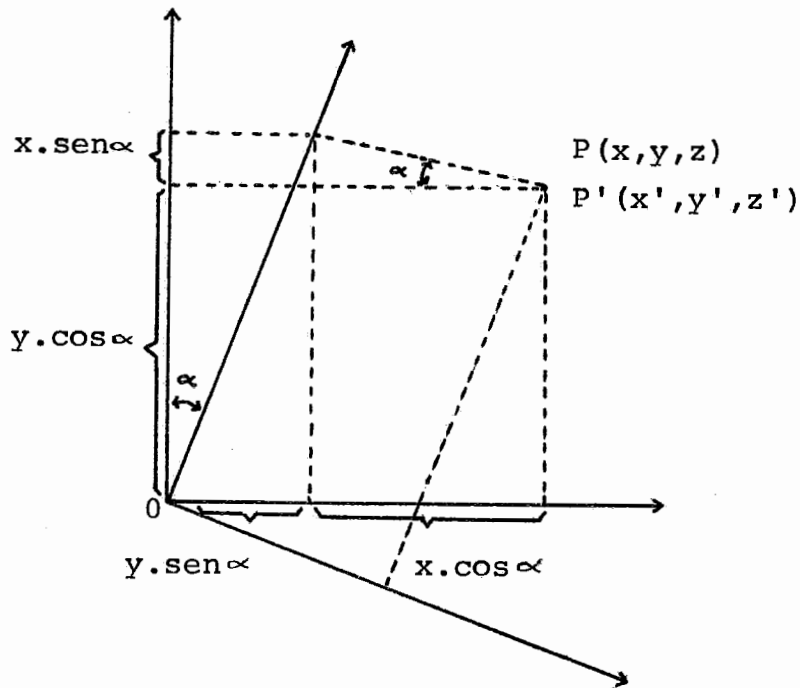
6.8 - Vá a 6.5.

6.9 - Fim.

6.5 - ROTINAS DE TRANSFORMAÇÃO

As rotinas de transformação promovem uma visão diferente de um objeto no espaço. Um exemplo dessa facilidade é a rotação em torno de um eixo coordenado. Para cada ponto pertencente ao objeto, novas coordenadas são obtidas a partir das equações (1), (2) e (3).

Sejam OX e OY os eixos primitivos, OX' e OY' os novos



ROTAÇÃO DO PLANO XY EM TORNO DO EIXO DOS Z

Figura 13

eixos, α o ângulo segundo o qual os eixos giraram e 0 a origem comum aos dois sistemas, como mostra a figura 10.

As fórmulas de rotação dos eixos segundo um ângulo , são as seguintes:

$$x' = x.\cos\alpha - y.\sen\alpha \quad (1)$$

$$y' = x.\sen\alpha + y.\cos\alpha \quad (2)$$

$$z' = z \quad (3)$$

CONCLUSÃO

Devido a problemas provenientes da configuração mínima de hardware do sistema hospedeiro, o pacote gráfico apresentado neste trabalho tem sérias restrições quanto a ocupação de memória e funcionalidade. O manuseio específico de coordenadas inteiras afeta de modo lamentável as rotinas de transformação, tirando-lhes a natural potencialidade. Contudo, no caso de substituição do osciloscópio por um display gráfico, o programa pode ser facilmente adaptado, bastando que para isso sejam introduzidas pequenas modificações nas rotinas que montam ou manipulam as estruturas de dados. Esse processo não implicará em grandes dificuldades devido à modularidade do programa, o que permite o teste específico de cada uma de suas fases.

Qualquer expansão levada a efeito em nível de hardware manipulador de entradas com a finalidade de tornar o sistema iterativo não afetará o funcionamento do programa, desde que se tenha o cuidado de atualizar a fila de pontos que constituem a cadeia de entrada do usuário.

A aplicação mais importante deste trabalho é didática. Pretendeu-se mostrar um algoritmo simples e geral para a solução do problema das linhas escondidas para o caso de figuras convexas, o que pode servir como base para futuras expansões e melhoramentos do sistema proposto.

APÊNDICE 1

LISTAGEM DOS ALGORITMOS USADOS

PROCEDIMENTO 1

		00260	*****
		00261	*
		00262	
		00263	*
		00264	*****
0115	01	65000000	00265
0117	01	60000363	00266
0119	01	60000364	00267
0118	01	65800364	00268
011D	0	C100	00269
011E	01	D400036A	00270
0120	0	C101	00271
0121	01	D400036B	00272
0123	0	C102	00273
0124	01	D400036C	00274
0126	01	6580035B	00275
0128	01	C4000364	00276
012A	0	D100	00277
012B	01	C400035C	00278
012D	0	D101	00279
012E	0	7102	00280
012F	01	6000035B	00281
0131	01	C400035C	00282
0133	01	D4000361	00283
0135	01	65800364	00284
0137	0	C103	00285
0138	01	EC00035D	00286
013A	0	D103	00287
013B	01	C4000364	00288
013D	01	9400035E	00289
013F	01	D4000365	00290
0141	01	94000363	00291
0143	01	4C280155	00292
0145	01	C400035F	00293
0147	01	D4000366	00294
0149	01	4C000391	00295
0148	01	6580035C	00296
014D	01	C4000365	00297
014F	0	D100	00298
0150	0	7101	00299
0151	01	6000035C	00300
0153	0	1810	00301
0154	0	D100	00302
0155	01	C4000364	00303
0157	01	8400035E	00304
0159	01	D4000365	00305
015B	01	C4000098	00306
015D	01	94000365	00307
015F	01	4C1803CA	00308
0161	01	C400035D	00309
0163	01	D4000366	00310
0165	01	4C000391	00311

			*
			MONTAGEM DA ESTRUTURA
			*

		ESTRU	LDX L1 A
			STX L1 LUG1
			STX L1 LUG2
		INIPT	LDX I1 LUG2
			LD 1 0
			STO L ATX
			LD 1 1
			STO L ATY
			LD 1 2
			STO L ATZ
			LDX I1 LIVPT
			LD L LUG2
			STO 1 0
			LD L LISEG
			STO 1 1
			MDX 1 2
			STX L1 LIVPT
			LD L LISEG
			STO L FIXSG
		BUSCA	LDX I1 LUG2
			LD 1 3
			OR L OITO
			STO 1 3
			LD L LUG2
			S L QUATR
			STO L LUG3
			S L LUG1
			BN INI
			LD L UM
			STO L CHAVE
			B L OUT
		GFI	LDX I1 LISEG
			LD L LUG3
			STO 1 0
			MDX 1 1
			STX L1 LISEG
			SRA 16
			STO 1 0
		INI	LD L LUG2
			A L QUATR
			STO L LUG3
			LD L MARK
			S L LUG3
			BZ NOVOP
			LD L OITO
			STO L CHAVE
			B L OUT

0167	0064	00312	PT	BSS	L	100
01CB	0190	00313	SEG	BSS		400
035B	1 0167	00314	LIVPT	DC		PT
035C	1 01CB	00315	LISEG	DC		SEG
035D	0 0008	00316	OITD	DC		8
035E	0 0004	00317	QUATR	DC		4
035F	0 0001	00318	UM	DC		1
0360	0 0000	00319	PRIMP	DC		*-*
0361	0 0000	00320	FIXSG	DC		*-*
0362	0 0000	00321	LUG	DC		*-*
0363	0 0000	00322	LUG1	DC		*-*
0364	0 0000	00323	LUG2	DC		*-*
0365	0 0000	00324	LUG3	DC		*-*
0366	0 0000	00325	CHAVE	DC		*-*
0367	0 0000	00326	ATX0	DC		*-*
0368	0 0000	00327	ATY0	DC		*-*
0369	0 0000	00328	ATZ0	DC		*-*
036A	0 0000	00329	ATX	DC		*-*
036B	0 0000	00330	ATY	DC		*-*
036C	0 0000	00331	ATZ	DC		*-*
036D	01 6580035C	00332	GF2	LDX	I1	LISEG
036F	0 C0F5	00333		LD		LUG3
0370	0 D100	00334		STO	1	0
0371	0 7101	00335		MDX	1	1
0372	0 1810	00336		SRA		16
0373	0 D100	00337		STO	1	0
0374	01 C4000098	00338		LD	L	MARK
0376	0 D101	00339		STO	1	1
0377	0 69E4	00340		STX	1	LISEG
0378	0 C0EC	00341	MAIS1	LD		LUG3
0379	0 80E4	00342		A		QUATR
037A	0 D0E9	00343		STO		LUG2
037B	0 D0E9	00344		STO		LUG3
037C	01 C4000098	00345		LD	L	MARK
037E	0 90E5	00346		S		LUG2
037F	01 4C1803CA	00347		BZ		NOVOP
0381	01 65800364	00348		LDX	I1	LUG2
0383	0 C100	00349		LD	1	0
0384	0 90E5	00350		S		ATX
0385	01 4C200378	00351		BNZ		MAIS1
0387	0 C101	00352		LD	1	1
0388	0 90E2	00353		S		ATY
0389	01 4C200378	00354		BNZ		MAIS1
038B	0 C102	00355		LD	1	2
038C	0 90DF	00356		S		ATZ
038D	01 4C200378	00357		BNZ		MAIS1
038F	01 4C000135	00358		B	L	BUSCA
0391	01 65800365	00359	OUT	LDX	I1	LUG3
0393	0 C100	00360		LD	1	0
0394	0 D0D2	00361		STO		ATX0
0395	0 C101	00362		LD	1	1
0396	0 D0D1	00363		STO		ATY0
0397	0 C102	00364		LD	1	2
0398	0 D0D0	00365		STO		ATZ0
0399	01 65800361	00366		LDX	I1	FIXSG
039B	0 C100	00367	OUTRO	LD	1	0

039C	01	4C180384	00368	BZ		OUTR
039E	0	D0C3	00369	STO		LUG
039F	01	C4800362	00370	LD	I	LUG
03A1	0	90C5	00371	S		ATX0
03A2	01	4C20038D	00372	BNZ		PEGN
03A4	0	C0BD	00373	LD		LUG
03A5	0	80B9	00374	A		UM
03A6	0	D0BB	00375	STO		LUG
03A7	01	C4800362	00376	LD	I	LUG
03A9	0	90BE	00377	S		ATY0
03AA	01	4C20038D	00378	BNZ		PEGN
03AC	0	C0B5	00379	LD		LUG
03AD	0	80B1	00380	A		UM
03AE	0	D0B3	00381	STO		LUG
03AF	01	C4800362	00382	LD	I	LUG
03B1	0	90B7	00383	S		ATZ0
03B2	01	4C20038D	00384	BNZ		PEGN
03B4	0	C0B1	00385	OUTR	LD	CHAVE
03B5	0	F0A9	00386	EOR		UM
03B6	01	4C180155	00387	BZ	L	INI
03B8	0	C0AD	00388	LD		CHAVE
03B9	0	1803	00389	SRA		3
03BA	0	F0A4	00390	EOR		UM
03BB	01	4C180378	00391	BZ	L	MAISI
03BD	0	7101	00392	PEGN	MDX	1 1
03BE	0	C100	00393	LD		1 0
03BF	01	4C20039B	00394	BNZ		OUTRO
03C1	0	C0A4	00395	LD		CHAVE
03C2	0	F09C	00396	EOR		UM
03C3	01	4C18014B	00397	BZ		GF1
03C5	0	C0A0	00398	LD		CHAVE
03C6	0	1803	00399	SRA		3
03C7	0	F097	00400	EOR		UM
03C8	01	4C18036D	00401	BZ		GF2
03CA	01	65000000	00402	NOVOP	LDX	L1 A
03CC	0	6997	00403	NOVO	STX	1 LUG2
03CD	0	C103	00404	LD		I 3
03CE	0	1803	00405	SRA		3
03CF	0	F08F	00406	EOR		UM
03D0	01	4C2003D9	00407	BNZ		ATUA
03D2	0	7104	00408	MDX		1 4
03D3	0	C100	00409	LD		1 0
03D4	01	94000098	00410	S	L	MARK
03D6	01	4C1803E0	00411	BZ		FIM
03D8	0	70F3	00412	B		NOVO
03D9	01	6580035C	00413	ATUA	LDX	I1 LISEG
03DB	0	7101	00414	MDX		1 1
03DC	01	6D00035C	00415	STX	L1	LISEG
03DE	01	4C000118	00416	B	L	INIPT
03E0	01	6580035B	00417	FIM	LDX	I1 LIVPT
03E2	01	C4000098	00418	LD	L	MARK
03E4	0	D100	00419	STO		1 0

- PROCEDIMENTO 2

0099	0	0000	00154	XMIN	DC	*-*
009A	0	0000	00155	YMIN	DC	*-*
009B	0	0000	00156	YMAX	DC	*-*
009C	0	0000	00157	XMAX	DC	*-*
009D	0	0000	00158	PONTM	DC	*-*
			00159	*****		
			00160	*		*
			00161	*	CALCULO DAS COORDENADAS MAXIMAS	*
			00162	*		*
			00163	*****		
009E	01	65000000	00164	INIC	LDX	L1 A
00A0	0	7101	00165		MDX	1 1
00A1	0	69FA	00166		STX	1 XMAX
00A2	0	69F6	00167		STX	1 XMIN
00A3	0	7101	00168		MDX	1 1
00A4	0	69F6	00169		STX	1 YMAX
00A5	0	69F4	00170		STX	1 YMIN
00A6	0	7102	00171	CORPO	MDX	1 2
00A7	0	C100	00172		LD	1 0
00A8	01	94000098	00173		S	L MARK
00AA	01	4C2000AE	00174		BNZ	LOOP
00AC	01	4C0000D8	00175		B	L LU
00AE	0	7101	00176	LOOP	MDX	1 1
00AF	0	C100	00177		LD	1 0
00B0	0	D024	00178		STO	LUGAR
00B1	01	C480009C	00179		LD	I XMAX
00B3	0	9021	00180		S	LUGAR
00B4	01	4C1000B8	00181		BSC	L AQUI,-
00B6	0	69E5	00182		STX	1 XMAX
00B7	0	7008	00183		B	TESTE
00B8	0	C100	00184	AQUI	LD	1 0
00B9	0	D01B	00185		STO	LUGAR
00BA	01	C4800099	00186		LD	I XMIN
00BC	0	9018	00187		S	LUGAR
00BD	01	4C0800C0	00188		BSC	L TESTE,+
00BF	0	69D9	00189		STX	1 XMIN
00C0	0	7101	00190	TESTE	MDX	1 1
00C1	0	C100	00191		LD	1 0
00C2	0	D012	00192		STO	LUGAR
00C3	01	C480009B	00193		LD	I YMAX
00C5	0	900F	00194		S	LUGAR
00C6	01	4C1000CA	00195		BSC	L DAQUI,-
00C8	0	69D2	00196		STX	1 YMAX
00C9	0	70DC	00197		B	CORPO
00CA	0	C100	00198	DAQUI	LD	1 0
00CB	0	D009	00199		STO	LUGAR
00CC	01	C480009A	00200		LD	I YMIN
00CE	0	9006	00201		S	LUGAR
00CF	01	4C0800A6	00202		BSC	L CORPO,+
00D1	0	69C8	00203		STX	1 YMIN
00D2	0	70D3	00204		B	CORPO

00D3	0	0000	00210	VAGA	DC		*--*
00D4	0	0000	00211	AREA	DC		0
00D5	0	0000	00212	LUGAR	DC		*--*
00D6	0	0000	00213	LUGAY	DC		0
00D7	0	0000	00214	VAGAY	DC		0
00D8	01	65800099	00215	LU	LDX	I1	XMIN
00DA	0	C100	00216		LD	1	0
00DB	0	D0F9	00217		STO		LUGAR
00DC	01	6580009C	00218		LDX	I1	XMAX
00DE	0	C100	00219		LD	1	0
00DF	0	D0F3	00220		STO		VAGA
00E0	01	6580009A	00221		LDX	I1	YMIN
00E2	0	69F3	00222		STX	1	LUGAY
00E3	01	6580009B	00223		LDX	I1	YMAX
00E5	0	69F1	00224		STX	1	VAGAY
00E6	01	65000000	00225		LDX	L1	A
00E8	0	7101	00226		MDX	1	1
00E9	0	C100	00227	VOLTX	LD	1	0
00EA	0	90EA	00228		S		LUGAR
00EB	01	4C1800F1	00229		BZ		MARCX
00ED	0	C100	00230		LD	1	0
00EE	0	90E4	00231		S		VAGA
00EF	01	4C2000FA	00232		BNZ		VOLTY
00F1	0	C102	00233	MARCX	LD	1	2
00F2	0	1802	00234		SRA		2
00F3	01	4C20010C	00235		BNZ		NOVOX
00F5	0	C102	00236		LD	1	2
00F6	01	EC00035E	00237		OR	L	QUATR
00F8	0	D102	00238		STO	1	2
00F9	0	7012	00239		B		NOVOX
00FA	0	C101	00240	VOLTY	LD	1	1
00FB	01	948000D6	00241		S	I	LUGAY
00FD	01	4C180104	00242		BZ		MARCY
00FF	0	C101	00243		LD	1	1
0100	01	948000D7	00244		S	I	VAGAY
0102	01	4C20010C	00245		BNZ		NOVOX
0104	0	C102	00246	MARCY	LD	1	2
0105	0	1802	00247		SRA		2
0106	01	4C20010C	00248		BNZ		NOVOX
0108	0	C102	00249		LD	1	2
0109	01	EC00035E	00250		OR	L	QUATR
010B	0	D102	00251		STO	1	2
010C	0	7103	00252	NOVOX	MDX	1	3
010D	0	69C6	00253		STX	1	AREA
010E	01	C4000098	00254		LD	L	MARK
0110	0	90C3	00255		S		AREA
0111	01	4C180115	00256		BZ		ESTRU
0113	0	7101	00257		MDX	1	1
0114	0	70D4	00258		B		VOLTX
		00259		*			

- PROCEDIMENTO 3

```

00420
00421
00422
00423
00424
03E5 01 65800099 00425
03E7 0 71FF 00426
03E8 01 6D00050E 00427
03EA 0 C102 00428
03EB 01 9480009B 00429
03ED 01 4C2003F1 00430
00431
00432
00433
03EF 01 7401051B 00434
00435
00436
00437
03F1 01 C400050E 00438
03F3 01 4C000497 00439
00440
00441
00442
03F5 01 C40004A4 00443
03F7 01 D4000524 00444
03F9 01 D40004A5 00445
03FB 01 6580050E 00446
03FD 0 C101 00447
03FE 01 D4000511 00448
0400 0 C102 00449
0401 01 D4000512 00450
0403 0 C100 00451
0404 01 D4000510 00452
00453
00454
00455
0406 01 658004A7 00456
0408 01 6D00050F 00457
040A 01 C480050F 00458
040C 01 D4000362 00459
040E 01 C4800362 00460
0410 01 94000510 00461
0412 01 4C200430 00462
0414 01 C4000362 00463
0416 01 8400035F 00464
0418 01 D4000362 00465
041A 01 C4800362 00466
041C 01 94000511 00467
041E 01 4C200430 00468
0420 01 C4000362 00469
0422 01 8400035F 00470
0424 01 D4000362 00471

*****
*
*          CALCULO DOS PONTOS DO CONTORNO
*
*****
LDX  I1 XMIN
MDX  1 -1
STX  L1 PONTO
LD   1 2
S    I  YMAX
BNZ  AD42
*
* XMIN E XMAX ESTAO NO MESMO NO
*
MDM  L  SECT,1
*
* XMIN E O PONTO INICIAL(VAI PARA A TABELA)
*
AD42 LD  L  PONTO
      B  L  AD41
*
* INICIALIZACAO PONTO BASE = PONTO
*
AD4  LD  L  ZERO
      STO L  MARC
      STO L  PFIM
      LDX I1 PONTO
      LD  1 1
      STO L  XP
      LD  1 2
      STO L  YP
      LD  1 0
      STO L  XYP
*
* BUSCA DE PONTO NA ESTRUTURA TABELA PT
*
LDX  I1 PONTA
LOOP1 STX L1 TEMP3
      LD  I  TEMP3
      STO L  LUG
      LD  I  LUG
      S    L  XYP
      BNZ  PPT
      LD  L  LUG
      A    L  UM
      STO L  LUG
      LD  I  LUG
      S    L  XP
      BNZ  PPT
      LD  L  LUG
      A    L  UM
      STO L  LUG

```

0426	01	C4800362	00472	LD	I	LUG
0428	01	94000512	00473	S	L	YP
042A	01	4C200430	00474	BNZ		PPT
042C	0	C101	00475	PEMPT	LD	1 1
042D	01	D400035C	00476	STO	L	LISEG
042F	0	7002	00477	B		AD11
0430	0	7102	00478	PPT	MDX	1 2
0431	0	70D6	00479	B		LOOP1
			00480	*		
			00481	*	INICIALIZACAO DO PONTO LIGADO PAL	
			00482	*		
0432	01	C480035C	00483	AD11	LD	I LISEG
0434	01	D400050F	00484	STO	L	TEMP3
0436	01	6580050F	00485	LDX	I1	TEMP3
0438	0	C101	00486	LD	1	1
0439	01	D4000513	00487	STO	L	XPL
043B	0	C102	00488	LD	1	2
043C	01	D4000514	00489	STO	L	YPL
043E	01	6D000515	00490	STX	L1	PAL
			00491	*		
			00492	*	VERIFICACAO DOS VETORES EM SENTIDOS	
			00493	*	CONVENIENTES	
0440	01	C400051B	00494	LD	L	SECT
0442	01	4C20044B	00495	BNZ		T1
0444	01	C4000513	00496	LD	L	XPL
0446	01	94000511	00497	S	L	XP
0448	01	4C10046B	00498	BSC	L	OK,-
044A	0	702D	00499	B		T00
044B	01	F400035F	00500	T1	EOR	L UM
044D	01	4C200457	00501	BNZ		T2
044F	01	C4000514	00502	LD	L	YPL
0451	01	94000512	00503	S	L	YP
0453	01	4C08046B	00504	BSC	L	OK,+
0455	01	4C000597	00505	B	L	T11
0457	01	C400051B	00506	T2	LD	L SECT
0459	01	F400050C	00507	EOR	L	DOIS
045B	01	4C200465	00508	BNZ		T3
045D	01	C4000513	00509	LD	L	XPL
045F	01	94000511	00510	S	L	XP
0461	01	4C08046B	00511	BSC	L	OK,+
0463	01	4C00058C	00512	B	L	T22
0465	01	C4000514	00513	T3	LD	L YPL
0467	01	94000512	00514	S	L	YP
0469	01	4C2805F0	00515	BSC	L	T33,+Z
046B	01	C400051B	00516	OK	LD	L SECT
046D	01	8400051C	00517	A	L	TPRAD
046F	0	D001	00518	STO		**+1
0470	00	4C800000	00519	BSC	I	*-*
			00520	*		
			00521	*	TESTES PARA O PRIMEIRO SETOR	
			00522	*		
0472	01	4400060A	00523	PRSO	BSI	L CALAL
0474	01	C40004A5	00524	LD	L	PFIM
0476	01	4C200482	00525	BNZ		PRSO1
0478	01	6580035C	00526	T00	LDX	I1 LISEG
047A	0	7101	00527	MDX	1	1

047B	01	6D00035C	00528	STX	L1	LISEG
047D	0	C100	00529	LD	1	0
047E	01	D4000524	00530	STO	L	MARC
0480	01	4C200432	00531	BNZ		AD11
0482	01	65800518	00532	PRS01 LDX	I1	PALMX
0484	0	C01F	00533	LD		ZERO
0485	0	D01F	00534	STO		PFIM
0486	0	C102	00535	LD	1	2
0487	01	9480009B	00536	S	I	YMAX
0489	01	4C200494	00537	BNZ		AD12
048B	01	7401051B	00538	MDM	L	SECT,1
048D	0	C101	00539	LD	1	1
048E	01	9480009C	00540	S	I	XMAX
0490	01	4C200494	00541	BNZ		AD12
0492	01	7401051B	00542	MDM	L	SECT,1
0494	01	C4000518	00543	AD12 LD	L	PALMX
0496	0	D077	00544	STO		PONTO
0497	01	D48004A6	00545	AD41 STO	I	TABP
0499	01	658004A6	00546	LDX	I1	TABP
049B	0	7101	00547	MDX	1	1
049C	01	6D0004A6	00548	STX	L1	TABP
049E	01	C40004A5	00549	LD	L	PFIM
04A0	01	4C1803F5	00550	BZ		AD4
04A2	01	4C80060A	00551	BSC	I	CALAL
			00552	*		
			00553	* DEFINICAO DE AREAS E CONSTANTES		
			00554	*		
04A4	0	0000	00555	ZERO	DC	0
04A5	0	0000	00556	PFIM	DC	*-*
04A6	1	04A8	00557	TABP	DC	TABPC
04A7	1	0167	00558	PONTA	DC	PT
04A8		0064	00559	TABPC	BSS	100
050C	0	0002	00560	DOIS	DC	2
050D	0	0006	00561	SEIS	DC	6
050E	0	0000	00562	PONTO	DC	*-*
050F	0	0000	00563	TEMP3	DC	0
0510	0	0000	00564	XYP	DC	*-*
0511	0	0000	00565	XP	DC	*-*
0512	0	0000	00566	YP	DC	*-*
0513	0	0000	00567	XPL	DC	*-*
0514	0	0000	00568	YPL	DC	*-*
0515	0	0000	00569	PAL	DC	*-*
0516	0	0000	00570	ALFA	DC	*-*
0517	0	0000	00571	RESTO	DC	*-*
0518	0	0000	00572	PALMX	DC	*-*
0519	0	0000	00573	ALFMX	DC	*-*
051A	0	0000	00574	RESMX	DC	*-*
051B	0	0000	00575	SECT	DC	*-*
051C	1	051D	00576	TPRAD	DC	TPR
051D	1	0472	00577	TPR	DC	PRS0
051E	1	0591	00578		DC	PRS1
051F	1	05B7	00579		DC	PRS2
0520	1	05EB	00580		DC	PRS3
0521	0	0000	00581	TEMP4	DC	*-*
0522	0	0000	00582	RESTA	DC	0
0523	0	0000	00583	RSTAM	DC	0

0524	0	0000	00584	MARC	DC	0
			00585	*		
			00586	*	CASO DO ALFA POSITIVO	
			00587	*		
0525	0	COFE	00588	PULO	LD	MARC
0526	01	4C180583	00589		BZ	L TROCA
0528	01	C4000516	00590		LD	L ALFA
052A	01	4C28054C	00591		BN	NOVTE
052C	0	COEE	00592		LD	SECT
052D	01	4C200534	00593		BNZ	N1
052F	0	COE9	00594		LD	ALFMX
0530	01	4C10056D	00595		BSC	L CALC,-
0532	01	4C80060A	00596		B	I CALAL
0534	01	F400035F	00597	N1	EOR	L UM
0536	01	4C20053E	00598		BNZ	N3
0538	01	C4000519	00599		LD	L ALFMX
053A	01	4C10056D	00600		BSC	L CALC,-
053C	01	4C80060A	00601		BSC	I CALAL
053E	01	C400051B	00602	N3	LD	L SECT
0540	0	FOCB	00603		EOR	DOIS
0541	01	4C200547	00604		BNZ	N4
0543	0	COD5	00605		LD	ALFMX
0544	01	4C10056D	00606		BSC	L CALC,-
0546	0	703C	00607		B	TROCA
0547	0	COD1	00608	N4	LD	ALFMX
0548	01	4C10056D	00609		BSC	L CALC,-
054A	01	4C80060A	00610		B	I CALAL
			00611	*		
			00612	*	CASO DO ALFA NEGATIVO	
			00613	*		
054C	0	COCE	00614	NOVTE	LD	SECT
054D	01	4C200554	00615		BNZ	N5
054F	0	COC9	00616		LD	ALFMX
0550	01	4C28056D	00617		BN	CALC
0552	01	4C80060A	00618		B	I CALAL
0554	01	F400035F	00619	N5	EOR	L UM
0556	01	4C20055D	00620		BNZ	N6
0558	01	C4000519	00621		LD	L ALFMX
055A	01	4C28056D	00622		BN	CALC
055C	0	7026	00623		B	TROCA
055D	01	C400051B	00624	N6	LD	L SECT
055F	0	FOAC	00625		EOR	DOIS
0560	01	4C200568	00626		BNZ	N10
0562	01	C4000519	00627		LD	L ALFMX
0564	01	4C28056D	00628		BN	CALC
0566	01	4C80060A	00629		B	I CALAL
0568	01	C4000519	00630	N10	LD	L ALFMX
056A	01	4C28056D	00631		BN	CALC
056C	0	7016	00632		B	TROCA
			00633	*		
			00634	*	ESCOLHA DO ANGULO CONVENIENTE	
			00635	*		
056D	0	COA8	00636	CALC	LD	ALFA
056E	0	90AA	00637		S	ALFMX
056F	01	4C100573	00638		BNN	*+2
0571	01	4C80060A	00639		B	I CALAL

0573 01 4C200583 00640
 0575 0 COA1 00641
 0576 0 90A3 00642
 0577 01 4C18057D 00643
 0579 01 4C100583 00644
 057B 01 4C80060A 00645
 057D 0 COA4 00646
 057E 0 90A4 00647
 057F 01 4C100583 00648
 0581 01 4C80060A 00649

BNZ TROCA
 LD RESTO
 S RESMX
 BZ CALC1
 BSC L TROCA,-
 B I CALAL
 CALC1 LD RESTA
 S RSTAM
 BSC L TROCA,-
 B I CALAL

00650

00651

00652

*
 * MUDANCA DE REFERENCIAS AO ALFA MAXIMO
 *

0583 0 C092 00653
 0584 0 D094 00654
 0585 0 C091 00655
 0586 0 D093 00656
 0587 0 C08D 00657
 0588 0 D08F 00658
 0589 0 C098 00659
 058A 0 D098 00660
 058B 01 C400035F 00661
 058D 01 D4000524 00662
 058F 01 4C80060A 00663

TROCA LD ALFA
 STO ALFMX
 LD RESTO
 STO RESMX
 LD PAL
 STO PALMX
 LD RESTA
 STO RSTAM
 LD L UM
 STO L MARC
 BSC I CALAL

00664

00665

00666

*
 * TESTES PARA O SEGUNDO SETOR
 *

0591 01 4400060A 00667
 0593 01 C40004A5 00668
 0595 01 4C2005A1 00669
 0597 01 6580035C 00670
 0599 0 7101 00671
 059A 01 6D00035C 00672
 059C 0 C100 00673
 059D 01 D4000524 00674
 059F 01 4C200432 00675
 05A1 01 65800518 00676
 05A3 01 C40004A4 00677
 05A5 01 D40004A5 00678
 05A7 0 C101 00679
 05A8 01 9480009C 00680
 05AA 01 4C200494 00681
 05AC 01 7401051B 00682
 05AE 0 C102 00683
 05AF 01 9480009A 00684
 05B1 01 4C200494 00685
 05B3 01 7401051B 00686
 05B5 01 4C000494 00687

PRS1 BSI L CALAL
 LD L PFIM
 BNZ PRS02
 T11 LDX I1 LISEG
 MDX 1 1
 STX L1 LISEG
 LD 1 0
 STO L MARC
 BNZ AD11
 PRS02 LDX I1 PALMX
 LD L ZERO
 STO L PFIM
 LD 1 1
 S I XMAX
 BNZ L AD12
 MDM L SECT,1
 LD 1 2
 S I YMIN
 BNZ L AD12
 MDM L SECT,1
 B L AD12

00688

00689

00690

*
 * TESTES PARA O TERCEIRO SETOR
 *

05B7 0 4052 00691
 05B8 01 C40004A5 00692
 05BA 01 4C2005C6 00693
 05BC 01 6580035C 00694
 05BE 0 7101 00695

PRS2 BSI CALAL
 LD L PFIM
 BNZ PRS03
 T22 LDX I1 LISEG
 MDX 1 1

05BF	01	6D00035C	00696	STX	L1	LISEG
05C1	0	C100	00697	LD	1	0
05C2	01	D4000524	00698	STO	L	MARC
05C4	01	4C200432	00699	BNZ		AD11
05C6	01	65800518	00700	PRSO3	LDX	I1 PALMX
05C8	01	C40004A4	00701	LD	L	ZERO
05CA	01	D40004A5	00702	STO	L	PFIM
05CC	0	C102	00703	LD	1	2
05CD	01	9480009A	00704	S	I	YMIN
05CF	01	4C200494	00705	BNZ	L	AD12
05D1	01	7401051B	00706	MDM	L	SECT,1
05D3	0	C101	00707	LD	1	1
05D4	01	94800099	00708	S	I	XMIN
05D6	01	4C200494	00709	BNZ	L	AD12
05D8	01	C4000515	00710	LD	L	PAL
05DA	01	D48004A6	00711	STO	I	TABP
05DC	01	650004A8	00712	SAID	LDX	L1 TABPC
05DE	01	6D0006DA	00713	STX	L1	TAPC
05E0	0	C101	00714	LD	1	1
05E1	0	D008	00715	STO		MINX
05E2	01	658004A6	00716	LDX	I1	TABP
05E4	0	C005	00717	LD		MINX
05E5	0	D101	00718	STO	1	1
05E6	0	1810	00719	SRA		16
05E7	0	D102	00720	STO	1	2
05E8	01	4C0006B0	00721	B	L	PROX0
05EA	0	0000	00722	MINX	DC	*-*
			00723	*		
			00724	* TESTES PARA O QUARTO SETOR		
			00725	*		
05EB	0	401E	00726	PR3	BSI	CALAL
05EC	01	C40004A5	00727	LD	L	PFIM
05EE	01	4C2005FA	00728	BNZ		PRSO4
05F0	01	6580035C	00729	T33	LDX	I1 LISEG
05F2	0	7101	00730	MCX	1	1
05F3	01	6D00035C	00731	STX	L1	LISEG
05F5	0	C100	00732	LD	1	0
05F6	01	D4000524	00733	STO	L	MARC
05F8	01	4C200432	00734	BNZ		AD11
05FA	01	65800518	00735	PRSO4	LDX	I1 PALMX
05FC	01	C40004A4	00736	LD	L	ZERO
05FE	01	D40004A5	00737	STO	L	PFIM
0600	0	C101	00738	LD	1	1
0601	01	94800099	00739	S	I	XMIN
0603	01	4C200494	00740	BNZ	L	AD12
0605	01	C4000518	00741	LD	L	PALMX
0607	01	D48004A6	00742	STO	I	TABP
0609	0	70D2	00743	B		SAID
			00744	*		
			00745	* CALCULO DO COEFICIENTE ANGULAR		
			00746	*		
060A	0	0000	00747	CALAL	DC	*-*
060B	01	C4000513	00748	LD	L	XPL
060D	01	94000511	00749	S	L	XP
060F	01	4C180672	00750	BZ		XZERO
0611	01	D4000521	00751	STO	L	TEMP4

0613	01	C4000514	00752	LD	L	YPL
0615	01	94000512	00753	S	L	YP
0617	01	4C180634	00754	BZ		YZERO
0619	0	1890	00755	SRT		16
061A	01	AC000521	00756	D	L	TEMP4
061C	01	D4000516	00757	STO	L	ALFA
061E	0	1090	00758	SLT		16
061F	0	A012	00759	M		DEZ1
0620	0	1810	00760	SRA		16
0621	01	AC000521	00761	D	L	TEMP4
0623	0	1001	00762	SLA		1
0624	0	1801	00763	SRA		1
0625	01	D4000517	00764	STO	L	RESTO
0627	0	1090	00765	SLT		16
0628	0	A009	00766	M		DEZ1
0629	0	1810	00767	SRA		16
062A	01	AC000521	00768	D	L	TEMP4
062C	0	1001	00769	SLA		1
062D	0	1801	00770	SRA		1
062E	01	D4000522	00771	STO	L	RESTA
0630	01	4C000525	00772	B	L	PULO
0632	0	000A	00773	DEZ1	DC	10
0633	0	FFFF	00774	NEG1	DC	-1
			00775	*		
			00776	* CASO DAS ORDENADAS CUJA DIFERENCA E ZERO		
			00777	*		
0634	01	C480035C	00778	YZERO	LD	I LISEG
0636	01	D400050F	00779		STO	L TEMP3
0638	01	6580050F	00780		LDX	I1 TEMP3
063A	01	6D0004A5	00781		STX	L1 PFIM
063C	01	C400051B	00782		LD	L SECT
063E	01	4C200645	00783		BNZ	YPROC
0640	0	1810	00784		SRA	16
0641	01	D40004A5	00785		STO	L PFIM
0643	01	4C000478	00786		B	L T00
0645	01	C400051B	00787	YPROC	LD	L SECT
0647	01	F400035F	00788		EOR	L UM
0649	01	4C20065C	00789		BNZ	PROCY
064B	01	C4000513	00790		LD	L XPL
064D	01	94000511	00791		S	L XP
064F	01	4C300656	00792		BP	*+5
0651	0	1810	00793		SRA	16
0652	01	D40004A5	00794		STO	L PFIM
0654	01	4C000597	00795		B	L T11
0656	01	C4000515	00796	YPR	LD	L PAL
0658	01	D4000518	00797		STO	L PALMX
065A	01	4C80060A	00798		B	I CALAL
065C	01	C400051B	00799	PROCY	LD	L SECT
065E	01	F400050C	00800		EGR	L DOIS
0660	01	4C200667	00801		BNZ	PRY
0662	0	1810	00802		SRA	16
0663	01	D40004A5	00803		STO	L PFIM
0665	01	4C0005BC	00804		B	L T22
0667	01	C4000513	00805	PRY	LD	L XPL
0669	01	94000511	00806		S	L XP
066B	01	4C280656	00807		BN	YPR

066D	0	1810	00808	SRA		16
066E	01	D40004A5	00809	STO	L	PFIM
0670	01	4C0005F0	00810	B	L	T33
			00811	*		
			00812	* CASO DAS	ABCISSAS	CUJA DIFERENÇA E ZERO
			00813	*		
0672	01	C480035C	00814	XZERO	LD	I LISEG
0674	01	D40004A5	00815		STO	L PFIM
0676	01	D400050F	00816		STO	L TEMP3
0678	01	6580050F	00817		LDX	I1 TEMP3
067A	01	C400051B	00818		LD	L SECT
067C	01	4C20068F	00819		BNZ	PROC
067E	01	C4000514	00820		LD	L YPL
0680	01	94000512	00821		S	L YP
0682	01	4C300689	00822		BP	*+5
0684	0	1810	00823		SRA	16
0685	01	D40004A5	00824		STO	L PFIM
0687	01	4C000478	00825		B	L T00
0689	01	C4000515	00826	PRO	LD	L PAL
068B	01	D4000518	00827		STO	L PALMX
068D	01	4C80060A	00828		B	I CALAL
068F	01	C400051B	00829	PROC	LD	L SECT
0691	01	F400035F	00830		EOR	L UM
0693	01	4C20069A	00831		BNZ	PROC2
0695	0	1810	00832		SRA	16
0696	01	D40004A5	00833		STO	L PFIM
0698	01	4C000597	00834		B	L T11
069A	01	C400051B	00835	PROC2	LD	L SECT
069C	01	F400050C	00836		EOR	L DOIS
069E	01	4C2006AB	00837		BNZ	PROC4
06A0	01	C4000514	00838		LD	L YPL
06A2	01	94000512	00839		S	L YP
06A4	01	4C280689	00840		BN	PRO
06A6	0	1810	00841		SRA	16
06A7	01	D40004A5	00842		STO	L PFIM
06A9	01	4C0005BC	00843		B	L T22
06AB	0	1810	00844	PROC4	SRA	16
06AC	01	D40004A5	00845		STO	L PFIM
06AE	01	4C0005F0	00846		B	L T33
06B0	01	C48006DA	00852	PROXO	LD	I TAPC
06B2	01	4C1806DF	00853		BZ	LIGA
06B4	0	D029	00854		STO	AA
06B5	01	658006DE	00855		LDX	I1 AA
06B7	0	C100	00856		LD	I 0
06B8	0	D022	00857		STO	A1
06B9	0	C101	00858		LD	I 1
06BA	0	D021	00859		STO	A2
06BB	0	C102	00860		LD	I 2
06BC	0	D020	00861		STO	A3
06BD	01	65000000	00862		LDX	L1 A
			00863	*		
			00864	*		
			00865	*		
06BF	0	C100	00866	PROX	LD	I 0
06C0	0	901A	00867		S	A1
06C1	01	4C2006CE	00868		BNZ	PROXI
06C3	0	C101	00869		LD	I 1

VERIFICACAO DOS PONTOS DUPLICADOS+DO
CONTORNO

06C4	0	9017	00870	S	A2
06C5	01	4C2006CE	00871	BNZ	PROXI
06C7	0	C102	00872	LD	1 2
06C8	0	9014	00873	S	A3
06C9	01	4C2006CE	00874	BNZ	PROXI
06CB	0	C103	00875	LD	1 3
06CC	0	E80C	00876	CR	TRIN4
06CD	0	D103	00877	STO	1 3
			00878	*	
			00879	*	TESTE PARA FIM DA TABELA TABPC
			00880	*	
06CE	0	7104	00881	PROXI MDX	1 4
06CF	0	C100	00882	LD	1 0
06D0	01	94000098	00883	S L	MARK
06D2	01	4C2006BF	00884	BNZ	PROX
06D4	0	C005	00885	LD	TAPC
06D5	0	8002	00886	A	UNI
06D6	0	D003	00887	STO	TAPC
06D7	0	70D8	00888	B	PROXO
			00889	*	
			00890	*	DEFINICAO DE AREAS E CONSTANTES
			00891	*	
06D8	0	0001	00892	UNI DC	1
06D9	0	0022	00893	TRIN4 DC	34
06DA	0	0000	00894	TAPC DC	*-*
06DB	0	0000	00895	A1 DC	*-*
06DC	0	0000	00896	A2 DC	*-*
06DD	0	0000	00897	A3 DC	*-*
06DE	0	0000	00898	AA DC	*-*

- PROCEDIMENTO 4

```

00900 *****
00901 *
00902 *   PONTOS QUE SE LIGAM AOS DO CONTORNO   *
00903 *
00904 *****
00905 *
00906 *   INICIALIZACAO DOS TRES PRIMEIROS PONTOS
00907 *                               DO CONTORNO
06DF 01 65800893 00908 LIGA  LDX  I1 PPC
06E1 0 7101 00909      MDX  1 1
06E2 01 6D00089A 00910      STX  L1 PPC1
06E4 0 7101 00911      MDX  1 1
06E5 01 6D00089B 00912      STX  L1 PPC2
00913 *
00914 *   TESTES PARA VER SE ESSES PONTOS PERTEN-
00915 *                               CEM A MESMA LINHA
06E7 01 C4800893 00916 LINHA LD  I  PPC
06E9 01 D4000882 00917      STO  L  XYPPC
06EB 01 C480089A 00918      LD  I  PPC1
06ED 01 D4000896 00919      STO  L  XYPC1
06EF 01 C480089B 00920 LINH1 LD  I  PPC2
06F1 01 D4000895 00921      STO  L  XYPC2
06F3 01 65800882 00922      LDX  I1 XYPPC
06F5 0 C101 00923      LD  I 1
06F6 0 D028 00924      STO  RE1
06F7 0 C102 00925      LD  I 2
06F8 0 D027 00926      STO  RE2
06F9 01 65800896 00927      LDX  I1 XYPC1
06FB 0 C101 00928      LD  I 1
06FC 0 9022 00929      S  RE1
06FD 01 4C18070A 00930      BZ  VERX2
06FF 0 C102 00931 VERY2 LD  1 2
0700 0 901F 00932      S  RE2
0701 01 4C200721 00933      BNZ  PRINT
0703 01 65800895 00934      LDX  I1 XYPC2
0705 0 C102 00935      LD  I 2
0706 0 9019 00936      S  RE2
0707 01 4C180713 00937      BZ  DEFN
0709 0 7017 00938      B  PRINT
070A 01 65800895 00939 VERX2 LDX  I1 XYPC2
070C 0 C101 00940      LD  I 1
070D 0 9011 00941      S  RE1
070E 01 4C180713 00942      BZ  DEFN
0710 01 65800896 00943      LDX  I1 XYPC1
0712 0 70EC 00944      B  VERY2
00945 *
00946 *   DESENVOLVIMENTO DE N
00947 *
0713 01 C4000898 00948 DEFN LD  L  N
0715 0 8008 00949      A  UM1
0716 01 D4000898 00950      STO  L  N
0718 01 C400089B 00951      LD  L  PPC2

```

071A 0 8003 00952
 071B 01 D400089B 00953
 071D 0 7001 00954
 00955

A UMI
 STO L PPC2
 B LINH1

DEFINICAO DE AREAS E CONSTANTES

071E 0 0001 00957
 071F 0 0000 00958
 0720 0 0000 00959
 00960
 00961
 00962

UMI DC 1
 REI DC *--*
 RE2 DC *--*

BUSCA DE PPC1 EM PT

0721 01 65000167 00964
 0723 01 6D0008A4 00965
 0725 0 C100 00966
 0726 01 D400079D 00967
 0728 01 6580079D 00968
 072A 01 C480089A 00969
 072C 0 D0F2 00970
 072D 0 C100 00971
 072E 01 9480071F 00972
 0730 01 4C200742 00973
 0732 0 COEC 00974
 0733 0 80EA 00975
 0734 0 D0EA 00976
 0735 0 C101 00977
 0736 01 9480071F 00978
 0738 01 4C200742 00979
 073A 0 COE4 00980
 073B 0 80E2 00981
 073C 0 D0E2 00982
 073D 0 C102 00983
 073E 01 9480071F 00984
 0740 01 4C180746 00985
 0742 01 658008A4 00986
 0744 0 7102 00987
 0745 0 70DD 00988
 00989
 00990
 00991

PRIM LOX LI PT
 PRIM STX LI RES2
 LD 1 0
 STO L RE
 LDX I1 RE
 LD I PPC1
 STO REI
 LD 1 0
 S I REI
 BNZ RETOR
 LD REI
 A UMI
 STO REI
 LD 1 1
 S I REI
 BNZ RETOR
 LD REI
 A UMI
 STO REI
 LD 1 2
 S I REI
 BZ LIGSG
 RETOR LDX I1 RES2
 MDX 1 2 PRIM
 B

* VERIFICACAO DOS PONTOS QUE SE LIGAM A
 * PPC1

0746 01 658008A4 00992
 0748 0 7101 00993
 0749 0 C056 00994
 074A 01 4C20074F 00995
 074C 0 C100 00996
 074D 0 D051 00997
 074E 0 D051 00998
 074F 01 6580079F 00999
 0751 0 C100 01000
 0752 01 4C18086B 01001
 0754 0 C100 01002
 0755 0 D047 01003
 0756 01 6580079D 01004
 0758 01 C4800893 01005
 075A 01 D40008A5 01006
 075C 0 C100 01007

LIGSG LDX I1 RES2
 MDX 1 1
 LD MARCA
 BNZ LIGS
 LD 1 0
 STO PSEG
 STO MARCA
 LDX I1 PSEG
 LD 1 0
 BZ FRENT
 LD 1 0
 STO RE
 LDX I1 RE
 LD I PPC
 PRIM4 STO L RES
 PRIM5 LD 1 0

075D	01	948008A5	01008	S	I	RES
075F	01	4C20078E	01009	BNZ		RET
0761	01	C40008A5	01010	LD	L	RES
0763	01	84000899	01011	A	L	UN
0765	01	D40008A5	01012	STO	L	RES
0767	0	C101	01013	LD	1	1
0768	01	948008A5	01014	S	I	RES
076A	01	4C20078E	01015	BNZ		RET
076C	01	C40008A5	01016	LD	L	RES
076E	01	84000899	01017	A	L	UN
0770	01	D40008A5	01018	STO	L	RES
0772	0	C102	01019	LD	1	2
0773	01	948008A5	01020	S	I	RES
0775	01	4C20078E	01021	BNZ		RET
0777	01	6580079F	01022	LDX	11	PSEG
0779	0	7101	01023	MDX	1	1
077A	0	C100	01024	LD	1	0
077B	01	4C000782	01025	B	L	*+5
077D	0	1810	01026	SRA		16
077E	01	D4000892	01027	STO	L	CHAV
0780	01	4C00086B	01028	B	L	FRENT
0782	0	691C	01029	STX	1	PSEG
0783	0	1810	01030	SRA		16
0784	01	D4000892	01031	STO	L	CHAV
0786	0	70CD	01032	B		LIGS1
0787	01	C4000899	01033	LISG1 LD	L	UN
0789	01	D4000892	01034	STO	L	CHAV
078B	01	C480089B	01035	LD	I	PPC2
078D	0	70CC	01036	B		PRIM4
078E	01	C4000892	01037	RET LD	L	CHAV
0790	01	4C180787	01038	BZ		LISG1
0792	01	6580079F	01039	LDX	11	PSEG
0794	01	6D00089C	01040	STX	11	PPC3
0796	0	1810	01041	SRA		16
0797	01	D4000892	01042	STO	L	CHAV
0799	01	4C00084E	01043	B	L	IPPC3
			01044	*		
			01045	*		DEFINICAO DE AREAS E CONSTANTES
			01046	*		
079B	0	0000	01047	CHAVI	DC	*--*
079C	0	0000	01048	REG	DC	*--*
079D	0	0000	01049	RE	DC	*--*
079E	0	0000	01050	MARC1	DC	0
079F	0	0000	01051	PSEG	DC	0
07A0	0	0000	01052	MARCA	DC	0
07A1	0	0003	01053	TRES1	DC	3
07A2	0	0002	01054	DOIS1	DC	2
07A3	0	0010	01055	DEZE6	DC	16
07A4	0	0000	01056	TREC	DC	*--*
07A5	0	0000	01057	REG1	DC	*--*
07A6	0	0000	01058	REG2	DC	*--*
07A7	0	0000	01059	REG3	DC	*--*
07A8	0	0000	01060	PVISI	DC	*--*
			01061	*		MARCACAO DOS NOS VISIVEIS
07A9	01	65000000	01062	TPVIS	LDX	11 A
07AB	0	69F9	01063	STX	1	REG1

07AC	0	69F0	01064		STX	1	RE
07AD	01	C480089A	01065		LD	I	PPC1
07AF	0	D0EC	01066		STO		REG
07B0	01	6580079D	01067		LDX	I1	RE
07B2	0	1810	01068	TPO	SRA		16
07B3	0	D0F0	01069		STO		TREC
07B4	0	C100	01070		LD	1	0
07B5	01	9480079C	01071		S	I	REG
07B7	01	4C20081B	01072		BNZ		TP1
07B9	0	C0E2	01073		LD		REG
07BA	01	84000899	01074		A	L	UN
07BC	0	D0DF	01075		STO		REG
07BD	0	C101	01076		LD	1	1
07BE	01	9480079C	01077		S	I	REG
07C0	01	4C20081B	01078		BNZ		TP1
07C2	0	C0D9	01079		LD		REG
07C3	01	84000899	01080		A	L	UN
07C5	0	D0D6	01081		STO		REG
07C6	0	C102	01082		LD	1	2
07C7	01	9480079C	01083		S	I	REG
07C9	01	4C20081B	01084		BNZ		TP1
07CB	01	C480089A	01085		LD	I	PPC1
07CD	0	D0CE	01086		STO		REG
07CE	0	71FC	01087		MDX	1	-4
07CF	0	69D6	01088		STX	1	REG2
07D0	0	C0D5	01089		LD		REG2
07D1	0	90D3	01090		S		REG1
07D2	01	4C280826	01091		BN		TP2
07D4	0	C100	01092	TP4	LD	1	0
07D5	01	94000098	01093		S	L	MARK
07D7	01	4C18083D	01094		BZ		INCR
07D9	01	C480089C	01095		LD	I	PPC3
07DB	0	D0CB	01096		STO		REG3
07DC	0	C100	01097		LD	1	0
07DD	01	948007A7	01098		S	I	REG3
07DF	01	4C20082B	01099		BNZ		TP3
07E1	0	C0C5	01100		LD		REG3
07E2	01	84000899	01101		A	L	UN
07E4	0	D0C2	01102		STO		REG3
07E5	0	C101	01103		LD	1	1
07E6	01	948007A7	01104		S	I	REG3
07E8	01	4C20082B	01105		BNZ		TP3
07EA	0	C0BC	01106		LD		REG3
07EB	01	84000899	01107		A	L	UN
07ED	0	D0B9	01108		STO		REG3
07EE	0	C102	01109		LD	1	2
07EF	01	948007A7	01110		S	I	REG3
07F1	01	4C20082B	01111		BNZ		TP3
07F3	01	C480089C	01112		LD	I	PPC3
07F5	0	D0B1	01113		STO		REG3
07F6	0	C0B1	01114		LD		PVISI
07F7	01	4C180807	01115		BZ		NADVE
07F9	0	C0AA	01116		LD		TREC
07FA	01	4C200836	01117		BNZ		TPINC
07FC	0	7104	01118		MDX	1	4
07FD	0	C103	01119		LD	1	3

07FE	01	EC000884	01120	OR	L	TRES
0800	0	D103	01121	STO	1	3
0801	0	71FC	01122	MDX	1	-4
0802	0	C103	01123	LD	1	3
0803	0	E89F	01124	OR		DEZE6
0804	0	D103	01125	STO	1	3
0805	0	7025	01126	B		TP3
0806	0	0040	01127	QUAR	DC	/40
			01128	*		
			01129	* O PONTO LIGADO E' INVISIVEL		
			01130	*		
0807	0	C09C	01131	NAOVE	LD	TREC
0808	01	4C200814	01132		BNZ	NAOV
080A	0	7104	01133	MDX	1	4
080B	0	C103	01134	LD	1	3
080C	0	1801	01135	SRA		1
080D	0	1001	01136	SLA		1
080E	0	D103	01137	STO	1	3
080F	0	71FC	01138	MDX	1	-4
0810	0	C103	01139	LD	1	3
0811	0	E8F4	01140	OR		QUAR
0812	0	D103	01141	STO	1	3
0813	0	7012	01142	B		TP2
0814	0	C103	01143	NAOV	LD	1 3
0815	0	E8F0	01144		OR	QUAR
0816	0	1801	01145		SRA	1
0817	0	1001	01146		SLA	1
0818	0	D103	01147		STO	1 3
0819	0	1010	01148	TPDEC	SLA	16
081A	0	D089	01149		STO	TREC
081B	0	7104	01150	TP1	MDX	1 4
081C	0	C100	01151		LD	1 0
081D	01	94000098	01152		S	L MARK
081F	01	4C18083D	01153		BZ	INCR
0821	01	C480089A	01154		LD	I PPC1
0823	01	D400079C	01155		STO	L REG
0825	0	708E	01156		B	TP0+2
			01157	*		
			01158	* LIMITE INFERIOR ULTRAPASSADO		
			01159	*		
0826	0	7108	01160	TP2	MDX	1 8
0827	0	C071	01161		LD	UN
0828	01	D40007A4	01162		STO	L TREC
082A	0	70A9	01163		B	TP4
082B	01	C40007A4	01164	TP3	LD	L TREC
082D	01	4C180826	01165		BZ	TP2
082F	0	7104	01166		MDX	1 4
0830	01	C480089A	01167		LD	I PPC1
0832	01	D400079C	01168		STO	L REG
0834	01	4C0007B2	01169		B	L TP0
0836	0	C103	01170	TPINC	LD	1 3
0837	01	EC000884	01171		OR	L TRES
0839	01	EC0007A3	01172		OR	L DEZE6
083B	0	D103	01173		STO	1 3
083C	0	70DC	01174		B	TPDEC

		01175	*			
		01176	*	NOVO PONTO LIGADO		
		01177	*			
083D	01	C400079F	01178	INCR	LD	L PSEG
083F	01	8400071E	01179		A	L UM1
0841	01	D400079F	01180		STO	L PSEG
0843	0	1810	01181		SRA	16
0844	01	D40007A8	01182		STO	L PVISI
0846	01	C480079F	01183		LD	I PSEG
0848	01	4C180861	01184		BZ	TESTN
084A	01	6580079F	01185		LDX	I1 PSEG
084C	01	4C000754	01186		B	L LIGS1
		01187	*			
		01188	*	REFERENCIAS A ATUAL LIGACAO DO PONTO		
		01189	*			BASE
084E	01	C480089C	01190	IPPC3	LD	I PPC3
0850	0	D052	01191		STO	RES1
0851	01	658008A3	01192		LDX	I1 RES1
0853	0	C100	01193		LD	1 0
0854	0	D039	01194		STO	XLL3
0855	0	C101	01195		LD	1 1
0856	0	D038	01196		STO	XL3
0857	0	C102	01197		LD	1 2
0858	0	D037	01198		STO	YL3
0859	01	C400079E	01199		LD	L MARC1
085B	01	4C2008CA	01200		BNZ	CALZ1
085D	0	C03B	01201		LD	UN
085E	01	D400079E	01202		STO	L MARC1
0860	0	7045	01203		B	CALCZ
		01204	*			
		01205	*	PONTOS SOBRE O MESMO SUPORTE DE RETA		
		01206	*			
0861	0	C036	01207	TESTN	LD	N
0862	01	4C18086E	01208		BZ	FREN1
0864	0	9034	01209	TESN1	S	UN
0865	0	D032	01210		STO	N
0866	0	C033	01211		LD	PPC1
0867	0	8031	01212		A	UN
0868	0	D031	01213		STO	PPC1
0869	01	4C000721	01214		B	L PR1MT
086B	0	C02C	01215	FRENT	LD	N
086C	01	4C200861	01216		BNZ	TESTN
086E	0	C02B	01217	FREN1	LD	PPC1
086F	0	D023	01218		STO	PPC
0870	0	C02A	01219		LD	PPC2
0871	0	D028	01220		STO	PPC1
0872	01	8400035F	01221		A	L UM
0874	0	D026	01222		STO	PPC2
0875	01	C480089B	01223		LD	I PPC2
0877	01	4C180966	01224		BZ	L BUS
0879	0	1810	01225		SRA	16
087A	01	D400079E	01226		STO	L MARC1
087C	01	D40007A0	01227		STO	L MARCA
087E	01	4C0006E7	01228		B	L LINHA

		01229	*		
		01230	* DEFINICAO DE AREAS E CONSTANTES		
		01231	*		
0880	0	0020	01232	VINTE DC	/20
0881	0	0000	01233	CONTR DC	*--*
0882	0	0000	01234	XYPPC DC	*--*
0883	1	04A8	01235	TABP1 DC	TABPC
0884	0	0003	01236	TRES DC	3
0885	0	0000	01237	XLL DC	*--*
0886	0	0000	01238	XL DC	*--*
0887	0	0000	01239	YL DC	*--*
0888	0	0000	01240	XLL2 DC	*--*
0889	0	0000	01241	XL2 DC	*--*
088A	0	0000	01242	YL2 DC	*--*
088B	0	0000	01243	XLL1 DC	*--*
088C	0	0000	01244	XL1 DC	*--*
088D	0	0000	01245	YL1 DC	*--*
088E	0	0000	01246	XLL3 DC	*--*
088F	0	0000	01247	XL3 DC	*--*
0890	0	0000	01248	YL3 DC	*--*
0891	0	0000	01249	X02 DC	0
0892	0	0000	01250	CHAV DC	0
0893	1	04A8	01251	PPC DC	TABPC
0894	0	0000	01252	X31 DC	0
0895	0	0000	01253	XYPC2 DC	0
0896	0	0000	01254	XYPC1 DC	0
0897	0	0000	01255	XYPC DC	0
0898	0	0000	01256	N DC	0
0899	0	0001	01257	UN DC	1
089A	0	0000	01258	PPC1 DC	*--*
089B	0	0000	01259	PPC2 DC	*--*
089C	0	0000	01260	PPC3 DC	0
089D	0	0000	01261	Y DC	0
089E	0	0000	01262	YRES DC	0
089F	0	0000	01263	X2 DC	0
08A0	0	0000	01264	Y2 DC	0
08A1	0	0000	01265	X3 DC	0
08A2	0	0000	01266	Y3 DC	0
08A3	0	0000	01267	RES1 DC	0
08A4	0	0000	01268	RES2 DC	0
08A5	0	0000	01269	RES DC	0
		01270	*		
08A6	01	65800893	01271	CALCZ LDX	I1 PPC
08A8	0	C100	01272	LD	1 0
08A9	0	D0F9	01273	STO	RES1
08AA	01	658008A3	01274	LDX	I1 RES1
08AC	0	C100	01275	LD	1 0
08AD	0	D0D7	01276	STO	XLL
08AE	0	C101	01277	LD	1 1
08AF	0	D0D6	01278	STO	XL
08B0	0	C102	01279	LD	1 2
08B1	0	D0D5	01280	STO	YL
08B2	01	6580089B	01281	LDX	I1 PPC2
08B4	0	C100	01282	LD	1 0
08B5	0	D0EE	01283	STO	RES2
08B6	01	658008A4	01284	LDX	I1 RES2

08B8	0	C100	01285	LD	1	0	
08B9	0	DOCE	01286	STO		XLL2	
08BA	0	C101	01287	LD	1	1	
08BB	0	DOCD	01288	STO		XL2	
08BC	0	C102	01289	LD	1	2	
08BD	0	DOCC	01290	STO		YL2	
08BE	01	6580089A	01291	LDX	11	PPC1	
08C0	0	C100	01292	LD	1	0	
08C1	0	DOE1	01293	STO		RES1	
08C2	01	658008A3	01294	LDX	11	RES1	
08C4	0	C100	01295	LD	1	0	
08C5	0	DOC5	01296	STO		XLL1	
08C6	0	C101	01297	LD	1	1	
08C7	0	DOC4	01298	STO		XL1	
08C8	0	C102	01299	LD	1	2	
08C9	0	DOC3	01300	STO		YLI	
			01301				
			01302				
			01303				
			01304				
			01305				
			01306				
08CA	0	COC1	01307	CALZ1 LD		XL1	
08CB	0	9OC3	01308	S		XL3	
08CC	0	DOD6	01309	STO		RES1	(Y1-Y3)
08CD	0	COB9	01310	LD		YL	
08CE	0	9OBB	01311	S		YL2	(Z0-Z2)
08CF	0	AOD3	01312	M		RES1	
08D0	0	1090	01313	SLT		16	
08D1	0	DOD2	01314	STO		RES2	(Z0-Z2)*(Y1-Y3)
08D2	0	COB3	01315	LD		XL	
08D3	0	9OB5	01316	S		XL2	
08D4	0	DOCE	01317	STO		RES1	(Y0-Y2)
08D5	0	COB7	01318	LD		YL1	
08D6	0	9OB9	01319	S		YL3	(Z1-Z3)
08D7	0	AOCB	01320	M		RES1	(Z1-Z3)*(Y0-Y2)
08D8	0	1090	01321	SLT		16	
08D9	0	9OCA	01322	S		RES2	(Z1-Z3)*(Y0-Y2)-(Z0-
08DA	0	DOC9	01323	STO		RES2	Z2)*(Y1-Y3)
			01324				
			01325				
08DB	0	COB0	01326	LD		XL1	
08DC	0	9OB2	01327	S		XL3	
08DD	0	AOA8	01328	M		XL	
08DE	0	1090	01329	SLT		16	
08DF	0	DOC3	01330	STO		RES1	Y0(Y1-Y3)
08E0	0	COA6	01331	LD		YL	
08E1	0	9OA8	01332	S		YL2	(Z0-Z2)
08E2	0	AOCO	01333	M		RES1	
08E3	0	1090	01334	SLT		16	
08E4	0	DOC0	01335	STO		RES	(Z0-Z2)*Y0(Y1-Y3)
08E5	0	COA0	01336	LD		XL	
08E6	0	9OA2	01337	S		XL2	
08E7	0	DOBB	01338	STO		RES1	(Y0-Y2)
08E8	0	CO9E	01339	LD		YL	
08E9	0	9OA3	01340	S		YL1	(Z0-Z1)

*
*
* CA'LCULO DA INTERSECAO DE P1P3 E POP2
*
* EM FUNCAO DE Y - PROJECAO SOBRE XZ
*

08EA	0	A0B8	01341	M		RES1	
08EB	0	1090	01342	SLT		16	
08EC	0	D0B6	01343	STO		RES1	
08ED	0	C09E	01344	LD		XL1	
08EE	0	90A0	01345	S		XL3	(Y1-Y3)
08EF	0	A0B3	01346	M		RES1	(Y1-Y3)*(Z0-Z1)*(Y0-
08F0	0	1090	01347	SLT		16	Y2)
08F1	0	90B3	01348	S		RES	
08F2	0	D0B2	01349	STO		RES	
08F3	0	C092	01350	LD		XL	
08F4	0	9094	01351	S		XL2	
08F5	0	A096	01352	M		XL1	Y1(Y0-Y2)
08F6	0	1090	01353	SLT		16	
08F7	01	D40008A3	01354	STO	L	RES1	
08F9	0	C093	01355	LD		YL1	
08FA	0	9095	01356	S		YL3	(Z1-Z3)
08FB	01	A40008A3	01357	M	L	RES1	
08FD	0	1090	01358	SLT		16	
08FE	01	840008A5	01359	A	L	RES	
0900	0	1890	01360	SRT		16	
0901	01	AC0008A4	01361	D	L	RES2	
0903	01	D400089D	01362	STO	L	Y	
			01363				
			01364	*			
			01365	* CA'LCULO	DOS X - PROJECAO	SOBRE XY -	
				*			P1P3
0905	01	C400088C	01366	LD	L	XL1	
0907	01	9400088F	01367	S	L	XL3	
0909	01	D40008A3	01368	STO	L	RES1	
090B	01	C400089D	01369	LD	L	Y	
090D	01	9400088C	01370	S	L	XL1	
090F	01	D40008A4	01371	STO	L	RES2	
0911	01	C400088B	01372	LD	L	XLL1	
0913	01	9400088E	01373	S	L	XLL3	
0915	01	A40008A4	01374	M	L	RES2	
0917	01	AC0008A3	01375	D	L	RES1	
0919	01	8400088B	01376	A	L	XLL1	X31=((Y-Y1)(X1-X3)/
091B	01	D4000894	01377	STO	L	X31	(Y-Y3))+X1
091D	0	1090	01378	SLT		16	
091E	0	D042	01379	STO		REST1	
091F	01	4C280922	01380	BN		POS11	
0921	0	7004	01381	B		CALX2	
0922	01	A4000633	01382	POS11	M	L	NEG1
0924	0	1090	01383	SLT		16	
0925	0	D03B	01384	STO		REST1	
			01385				
			01386	*			
			01387	* CALCULO	DOS X - PROJECAO	SOBRE XY -	
				*			POP2
0926	01	C4000886	01388	CALX2	LD	L	XL
0928	01	94000889	01389		S	L	XL2
092A	01	D40008A3	01390		STO	L	RES1
092C	01	C400089D	01391		LD	L	Y
092E	01	94000886	01392		S	L	XL
0930	01	D40008A4	01393		STO	L	RES2
0932	01	C4000885	01394		LD	L	XLL
0934	01	94000888	01395		S	L	XLL2
0936	01	A40008A4	01396		M	L	RES2

0938	01	AC0008A3	01397	D	L	RES1	
093A	01	84000885	01398	A	L	XLL	$X02 = ((Y-Y0)(X0-X2) /$
093C	01	D4000891	01399	STO	L	X02	$(Y-Y2)) + X0$
093E	0	1090	01400	SLT		16	
093F	0	D022	01401	STO		REST2	
0940	01	4C280943	01402	BN		POSI2	
0942	0	7004	01403	B		CONTA	
0943	01	A4000633	01404	POSI2	M	L	NEG1
0945	0	1090	01405	SLT		16	
0946	0	D01B	01406	STO		REST2	
0947	01	C4000894	01407	CONTA	LD	L	X31
0949	01	94000891	01408	S	L	X02	
094B	01	4C100952	01409	BNN		CALR1	
094D	0	1810	01410	CALRO	SRA		16
094E	01	D40007A8	01411	STO	L	PVISI	
0950	01	4C0007A9	01412	B	L	TPVIS	
0952	01	4C18095A	01413	CALR1	BZ		*+6
0954	01	C4000899	01414	LD	L	UN	
0956	01	D40007A8	01415	STO	L	PVISI	
0958	01	4C0007A9	01416	B	L	TPVIS	
095A	01	C4000961	01417	LD	L	REST1	
095C	01	94000962	01418	S	L	REST2	
095E	01	4C100954	01419	BNN		CALR1+2	
0960	0	70EC	01420	B		CALRO	
0961	0	0000	01421	REST1	DC	*-*	
0962	0	0000	01422	REST2	DC	*-*	
0963	0	0C00	01423	REST3	DC	*-*	
0964	0	0C00	01424	REST4	DC	*-*	
0965	0	000A	01425	DEZ	DC	10	

-PROCEDIMENTO 5

		01429	*****
		01430	*
		01431	* CALCULO DE TODOS OS PONTOS VISIVEIS *
		01432	*
		01433	*****
		01434	*
		01435	* TESTE PARA VISIBILIDADE FINAL
		01436	*
		01437	* TESTE PARA VER SE O PONTO PERTENCE AO CON-
0966	01	65000000	BUS LDX L1 A TORNO
0968	0	1810	SRA 16
0969	0	D064	STO FASE
096A	0	D066	STO PONTV
096B	0	C103	BUSC4 LD 1 3
096C	0	100A	SLA 10
096D	0	180F	SRA 15
096E	01	4C200975	BNZ BUS8
		01446	*
		01447	* TESTE PARA VER SE O PONTO JA' FOI PESQUI-
		01448	* SADO
0970	0	C103	LD 1 3
0971	0	1008	SLA 8
0972	0	180F	SRA 15
0973	01	4C18097D	BZ BUSCO
0975	0	7104	BUS8 MDX 1 4
0976	0	6955	STX 1 SALVA
0977	0	C100	LD 1 0
0978	01	94000098	S L MARK
097A	01	4C180A47	BZ L PR
097C	0	70EE	B BUSC4
		01459	*
		01460	* TESTE PARA VER SE O PONTO E' VISI'VEL
		01461	*
097D	0	C103	BUSCO LD 1 3
097E	0	100B	SLA 11
097F	0	180F	SRA 15
0980	01	4C180987	BZ BUSC1
0982	0	C04D	LD OITEN
0983	0	D049	STO MASC
0984	0	C03E	LD UM3
0985	0	D04B	STO PONTV
0986	0	7009	B BUSC2
		01471	*
		01472	* TESTE PARA VER SE O PONTO E' INVISI'VEL
		01473	*
0987	0	C103	BUSC1 LD 1 3
0988	0	1009	SLA 9
0989	0	180F	SRA 15
098A	01	4C180975	BZ BUS8
098C	0	1810	SRA 16
098D	0	D043	STO PONTV
098E	0	C041	LD OITEN

098F	0	D03D	01481	STO	MASC
			01482	*	
			01483	*	COORDENADAS DO PONTO BASE
			01484	*	
0990	0	C100	01485	BUSC2	LD 1 0
0991	0	D037	01486	STO	PX
0992	0	C101	01487	LD	1 1
0993	0	D036	01488	STO	PY
0994	0	C102	01489	LD	1 2
0995	0	D035	01490	STO	PZ
0996	0	4008	01491	BSI	BUSC5
0997	0	C036	01492	LD	FASE
0998	01	4C1809D3	01493	BZ	BUSC3
099A	0	F028	01494	EOR	UM3
099B	01	4C200966	01495	BNZ	BUS
099D	01	4C000A2F	01496	B	L BUS2
			01497	*	
			01498	*	MARCAÇÃO CONVENIENTE DOS PONTOS
			01499	*	
099F	0	0000	01500	BUSC5	DC *--*
09A0	01	65000000	01501	LDX	L1 A
09A2	0	C100	01502	BUSC8	LD 1 0
09A3	0	9025	01503	S	PX
09A4	01	4C2009BB	01504	BNZ	BUSC6
09A6	0	C101	01505	LD	1 1
09A7	0	9022	01506	S	PY
09A8	01	4C2009BB	01507	BNZ	BUSC6
09AA	0	C102	01508	LD	1 2
09AB	0	901F	01509	S	PZ
09AC	01	4C2009BB	01510	BNZ	BUSC6
09AE	0	C01F	01511	LD	FASE
09AF	01	4C180988	01512	BZ	BUSC7
09B1	0	C01F	01513	LD	PONTV
09B2	01	4C200988	01514	BNZ	BUSC7
09B4	0	C103	01515	LD	1 3
09B5	0	1801	01516	SRA	1
09B6	0	1001	01517	SLA	1
09B7	0	D103	01518	STO	1 3
09B8	0	C103	01519	BUSC7	LD 1 3
09B9	0	E813	01520	OR	MASC
09BA	0	D103	01521	STO	1 3
09BB	0	7104	01522	BUSC6	MDX 1 4
09BC	0	C100	01523	LD	1 0
09BD	01	94000098	01524	S	L MARK
09BF	01	4C2009A2	01525	BNZ	BUSC8
09C1	01	4C80099F	01526	B	I BUSC5
			01527	*	
			01528	*	DEFINIÇÃO DE ÁREAS E CONSTANTES
			01529	*	
09C3	0	0001	01530	UM3	DC 1
09C4	0	0002	01531	DOIS2	DC 2
09C5	0	0012	01532	DEZ8	DC 18
09C6	1	0167	01533	PONPT	DC PT
09C7	0	0000	01534	SAVPT	DC *--*
09C8	0	0000	01535	AREAT	DC *--*
09C9	0	0000	01536	PX	DC *--*

09CA	0	0000	01537	PY	DC	*--*
09CB	0	0000	01538	PZ	DC	*--*
09CC	0	0000	01539	SALVA	DC	*--*
09CD	0	0000	01540	MASC	DC	*--*
09CE	0	0000	01541	FASE	DC	*--*
09CF	0	0000	01542	AREAX	DC	*--*
09D0	0	0082	01543	QITEN	DC	/82
09D1	0	0000	01544	PONTV	DC	*--*
09D2	0	0000	01545	SAV	DC	*--*
			01546	*		
			01547	* BUSCA DO PONTO BASE EM PT		
			01548	*		
09D3	01	658009C7	01549	BUSC3	LDX I1	SAVPT
09D5	0	COED	01550		LD	UM3
09D6	0	D0F7	01551		STO	FASE
09D7	0	69FA	01552	BUS0	STX 1	SAV
09D8	0	C100	01553		LD 1	0
09D9	0	D0F5	01554		STO	AREAX
09DA	01	658009CF	01555		LDX I1	AREAX
09DC	0	C100	01556		LD 1	0
09DD	0	90EB	01557		S	PX
09DE	01	4C200A25	01558		BNZ	BUS1
09E0	0	C101	01559		LD 1	1
09E1	0	90E8	01560		S	PY
09E2	01	4C200A25	01561		BNZ	BUS1
09E4	0	C102	01562		LD 1	2
09E5	0	90E5	01563		S	PZ
09E6	01	4C200A25	01564		BNZ	BUS1
09E8	01	658009D2	01565		LDX I1	SAV
09EA	0	7101	01566		MDX 1	1
09EB	0	C100	01567		LD 1	0
09EC	0	D0DB	01568		STO	AREAT
09ED	01	C48009C8	01569	BUS3	LD I	AREAT
09EF	0	D0DF	01570		STO	AREAX
09F0	01	658009CF	01571		LDX I1	AREAX
09F2	0	C103	01572		LD 1	3
09F3	0	100A	01573		SLA	10
09F4	0	180F	01574		SRA	15
09F5	01	4C180A0E	01575		BZ	BUS10
09F7	0	C0D9	01576		LD	PONTV
09F8	01	4C200A2F	01577		BNZ	BUS2
09FA	0	71FC	01578		MDX 1	-4
09FB	0	C100	01579		LD 1	0
09FC	0	90CC	01580		S	PX
09FD	01	4C200A08	01581		BNZ	BUS9
09FF	0	C101	01582		LD 1	1
0A00	0	90C9	01583		S	PY
0A01	01	4C200A08	01584		BNZ	BUS9
0A03	0	C102	01585		LD 1	2
0A04	0	90C6	01586		S	PZ
0A05	01	4C200A08	01587		BNZ	BUS9
0A07	0	7027	01588		B	BUS2
0A08	0	7104	01589	BUS9	MDX 1	4
0A09	0	C103	01590	BUS12	LD 1	3
0A0A	0	1801	01591		SRA	1
0A0B	0	1001	01592		SLA	1

0A0C	0	D103	01593		STO	1	3
0A0D	0	7021	01594		B		BUS2
0A0E	0	C103	01595	BUS10	LD	1	3
0A0F	0	100B	01596		SLA		11
0A10	0	180F	01597		SRA		15
0A11	01	4C200A2F	01598		BNZ		BUS2
0A13	0	C103	01599		LD	1	3
0A14	0	1009	01600		SLA		9
0A15	0	180F	01601		SRA		15
0A16	01	4C200A2F	01602		BNZ		BUS2
0A18	0	C0B8	01603		LD		PONTV
0A19	01	4C180A20	01604		BZ		BUS11
0A1B	01	C40007A3	01605		LD	L	DEZE6
0A1D	0	D0AF	01606		STO		MASC
0A1E	01	4C000990	01607		B	L	BUSC2
0A20	01	C4000806	01608	BUS11	LD	L	QUAR
0A22	0	D0AA	01609		STO		MASC
0A23	01	4C000990	01610		B	L	BUSC2
0A25	01	658009D2	01611	BUS1	LDX	11	SAV
0A27	0	7102	01612		MDX	1	2
0A28	0	C100	01613		LD	1	0
0A29	01	94000098	01614		S	L	MARK
0A2B	01	4C2009D7	01615		BNZ		BUS0
0A2D	01	4C000966	01616		B	L	BUS
0A2F	01	658009C8	01617	BUS2	LDX	11	AREAT
0A31	0	7101	01618		MDX	1	1
0A32	0	6995	01619		STX	1	AREAT
0A33	0	C100	01620		LD	1	0
0A34	01	4C180966	01621		BZ	L	BUS
0A36	0	7086	01622		B		BUS3

- PROCEDIMENTO 6

		01628	*			
		01629	*			
		01630	*			
0A38	00	40000081	01631	A5	DEC	1.0
0A3A	00	40000081	01632	B2	DEC	1.0
0A3C	00	40000081	01633	C2	DEC	1.0
0A3E	00	40000081	01634	D2	DEC	1.0
0A40	00	00000000	01635	A4	DEC	0.0
0A42	00	00000000	01636	B	DEC	0.0
0A44	00	00000000	01637	C	DEC	0.0
0A46	0	0001	01638	UM2	DC	1
0A47	30	220C14C6	01639	PR	CALL	SCALF
0A49	1	0A38	01640		DC	A5
0A4A	1	0A3A	01641		DC	B2
0A4B	1	0A3C	01642		DC	C2
0A4C	1	0A3E	01643		DC	D2
0A4D	01	65000000	01644	PROGT	LDX	L1 A
0A4F	0	C103	01645	DEND	LD	1 3
0A50	0	100E	01646		SLA	14
0A51	0	180E	01647		SRA	14
0A52	01	94000884	01648		S	L TRES
0A54	01	4C180A59	01649		BZ	PLOTE
0A56	0	7017	01650		B	PCIMA
		01651	*			
		01652	*			
		01653	*			
0A57	0	0000	01654	E	DC	*-*
0A58	0	0000	01655	E2	DC	*-*
0A59	0	7101	01656	PLOTE	MDX	1 1
0A5A	0	C100	01657		LD	1 0
0A5B	20	064D6063	01658		LIBF	FLOAT
0A5C	20	068A3580	01659		LIBF	FSTO
0A5D	1	0A42	01660		DC	B
0A5E	0	7101	01661		MDX	1 1
0A5F	0	C100	01662		LD	1 0
0A60	20	064D6063	01663		LIBF	FLOAT
0A61	20	068A3580	01664		LIBF	FSTO
0A62	1	0A44	01665		DC	C
0A63	01	C400050C	01666		LD	L DOIS
0A65	0	D0DA	01667		STO	A4
0A66	30	065D35A3	01668		CALL	FPLOT
0A68	1	0A40	01669		DC	A4
0A69	1	0A42	01670		DC	B
0A6A	1	0A44	01671		DC	C
0A6B	0	7013	01672		B	CONTI
		01673	*			
		01674	*			
		01675	*			
0A6C	0	0000	01676	E1	DC	*-*
0A6D	0	0000	01677	E3	DC	*-*

DEFINICAO DE AREAS E CONSTANTES

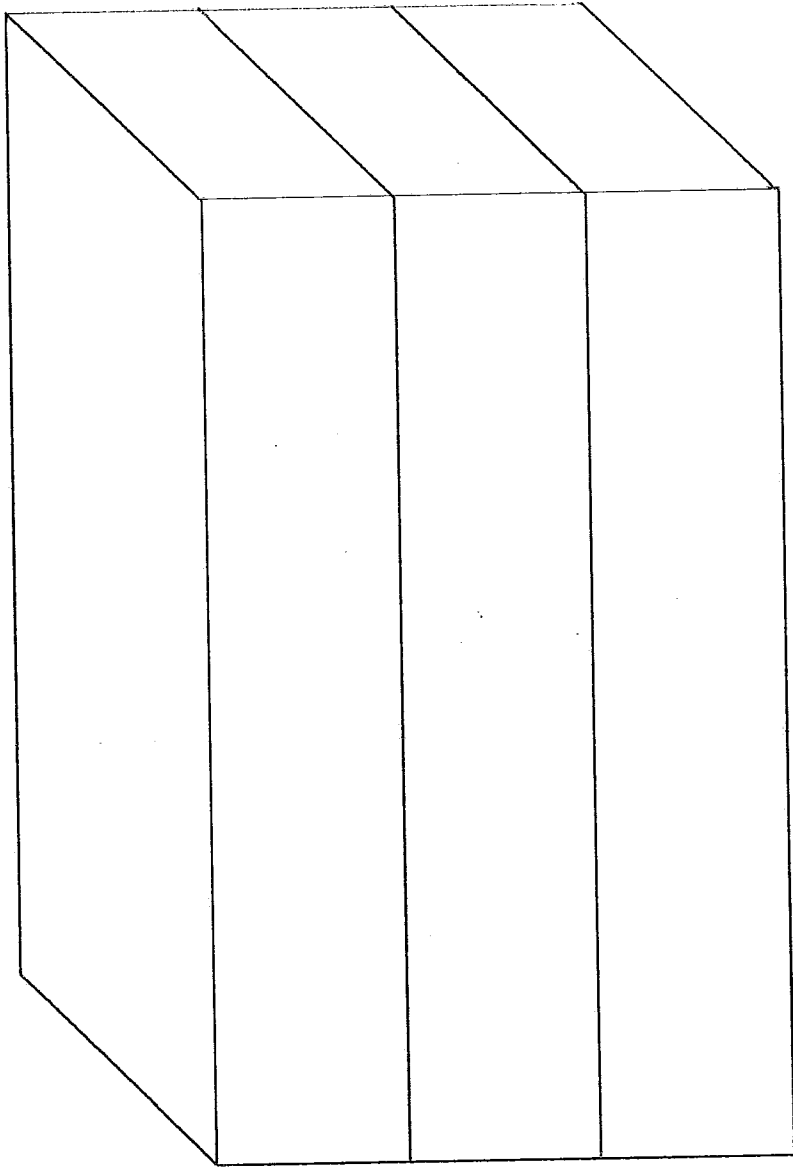
* CONDICAO DE PENA ABAIXADA

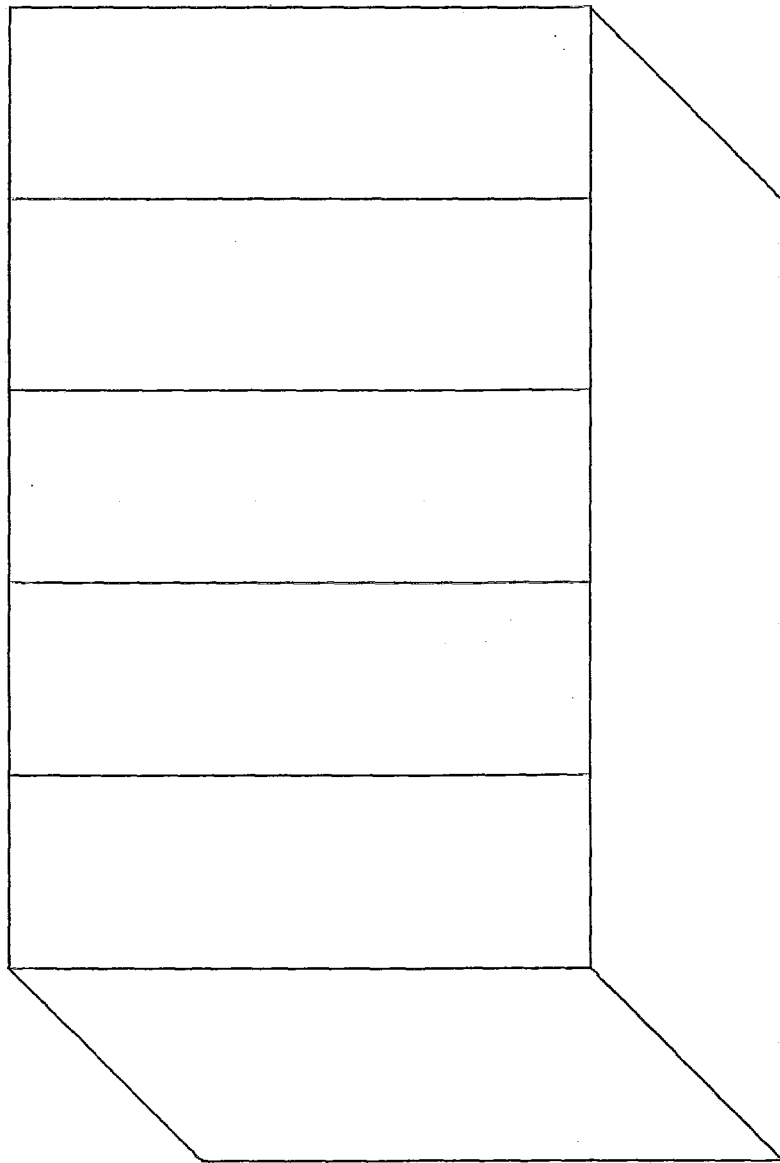
* CONDICAO DE PENA LEVANTADA

0A6E	0	7101	01678	PCIMA	MDX	1	1
0A6F	0	C100	01679		LD	1	0
0A70	20	064D6063	01680		LIBF		FLOAT
0A71	20	068A3580	01681		LIBF		FSTO
0A72	1	0A42	01682		DC		B
0A73	0	7101	01683		MDX	1	1
0A74	0	C100	01684		LD	1	0
0A75	20	064D6063	01685		LIBF		FLOAT
0A76	20	068A3580	01686		LIBF		FSTO
0A77	1	0A44	01687		DC		C
0A78	0	COCD	01688		LD		UM2
0A79	0	DOC6	01689		STO		A4
0A7A	30	065D35A3	01690		CALL		FPLOTT
0A7C	1	0A40	01691		DC		A4
0A7D	1	0A42	01692		DC		B
0A7E	1	0A44	01693		DC		C
0A7F	0	7102	01694	CONTI	MDX	1	2
0A80	0	C100	01695		LD	1	0
0A81	01	94000098	01696		S	L	MARK
0A83	01	4C180A86	01697		BZ		FIM2
0A85	0	70C9	01698		B		DENO
0A86	0	6038	01699	FIM2	EXIT		
0A88		009E	01700		END		INIC

APÊNDICE 2

EXEMPLOS DE FIGURAS TRABALHADAS POR
CONV E DESENHADAS PELO PLOTTER





BIBLIOGRAFIA

- [1] I.E.Sutherland, "SKETCHPAD: A man-machine graphical communication system", M.I.T. Lincoln Lab., Cambridge, Mass., Tech. Rep. 296, may 1965. (Versão resumida em 1963: Sprigs Joint Computer Conf., AFIPS conf. Proc. Baltimore, Md.: Spartan, 1963, p. 329.)
- [2] E.L.Jacks, "A laboratory for the study of graphical man - machine communication", na Fall Joint Computer conf., AFIPS Conf. Proc. Baltimore, Md.: Spartan-1964, p. 343.
- [3] Richard A. Guedj, " The Challenge of Computer Grafics in Continental Western Europe" - Proceedings of the IEEE, april, 1974.
- [4] R. Williams, "A general purpose graphical language", Graphic Languages, F. Nake and A. Rosenfeld, Eds. Amsterdam, The Netherlands: North-Holland, 1972.
- [5] H.E.Kulsrud, "A general-purpose graphic language", Commun. Ass. Compt. Mach, vol. 11, nº 4, 1968.
- [6] M.D.Rapkin and C.M.Abu - Gheida, "Stand alone/remote graphic system", in Fall Joint Comput. Conf., AFIPS Conf. Proc., vol. 33. Montvale, N.J.: AFIPS Press, 1968 pp. 731-746

- [7] R. A. Morrison, "Graphic Language Translation with a language independent processor", in 1967 Fall Joint Computer Conf., AFIPS Conf. Proc., Washington D.C.: Thompson.
- [8] P. D. Rovner and D.A.Henderson, "On the implementation of Ambit/g: A graphical programming language", in Proc. 1969 int Joint Conf. Artificial Intelligence, 1969.
- [9] William M. Newman & Robert F. Sproull, "An approach to Graphics System Design" - Proceeding of the IEEE, april, 1974.
- [10] Philippe P. Loutrel, "A solution to the hidden-line problem for computer-drawn polyhedra" - IEEE Transactions on Computers, vol. C-19. n° 3, march, 1970.
- [11] D. Knuth, "Fundamental Algorithms", vl.
- [12] N. Y. Graham, "Perspective drawing of surfaces with hidden-line elimination" - The Bell System Technical Journal, vol 51, n° 4, april, 1972.
- [13] Yutaka Matsushita, "Hidden-lines elimination for a rotating object" - Communications of the ACM, april, 1972, vol.15,n° 4.

- [14] J. Encarnação and W. Giloi, "PRADIS - An advanced programming system for 3-D-display", Spring Joint Computer Conference, 1972.