

## Køreplan:

### Repetition og perspektivering:

kl. 8:15 – 8:45 i Auditorium 4.

### Forelæsnings 1. del:

kl. 8:50 – 9:25 i Auditorium 4.

### Opgaveregning:

kl. 9:30 – 11:20 i grupperummene.

## Forelæsnings 2. del:

kl. 11:25 – 12:00 i Auditorium 4.

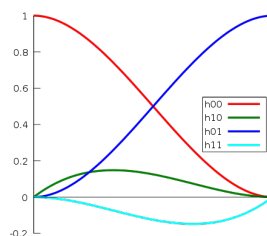
### Næste gang:

Mandag, den 24.3. kl. 12:30 – 16:15  
Forelæsninger i Auditorium 3.  
NURBS.

## Mål og indhold:

### Repetition:

Buelængde. Acceleration.  
Krumning for kurver.



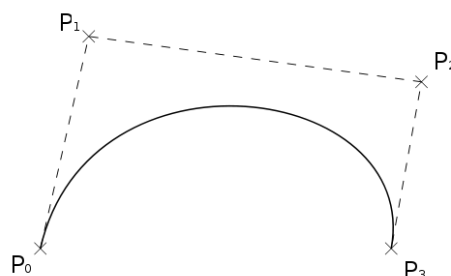
De fire Hermite polynomier

### Nyt stof:

Hvordan husker og behandler et **tegneprogram** en kurve? Vi skal lære om brug af **styrepunkter**, som man bruger til at **interpolere**, hhv. **approximere** kurvestykker. Ofte stykker man dem sammen af parameterfremstillinger, hvis koordinatfunktioner er givet ved 3. grads **polynomier**. Grunden er velkendt fra skolen: find et polynomium givet værdier for polynomiet og dens afledede til bestemte (tids)punkter!

Vi behandler først kubiske parameterfremstillinger (som parametriserer **Hermite**-kurver). Kurverne fastlægges gennem endpunkternes koordinater og hastighedsvektorer i disse punkter – ved multiplikation med faste 3. grads polynomier.

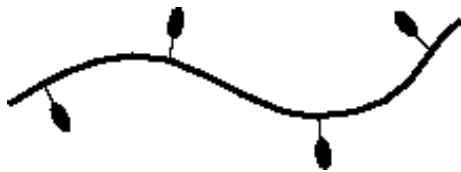
Designmæssigt mere fleksibelt er de såkaldte (kubiske) **Bézier**-kurver, hvor styrepunkterne bruges som "magneter" der styrer kurvens udseende. Bézier-kurver styres af de såkaldte **Bernstein** polynomier.



Hermite-kurver og Bézier-kurver giver det samme resultat; det repræsenteres bare på forskellige måder. Man kan nemt regne om fra den ene form til den anden – og interprettere resultatet på en tegning.

Bézierkurver kan konstrueres ved hjælp af de Casteljau's algoritme, som leder i få trin fra kontrolpunkterne til kurven. Se denne applet.

Når man vil finde en rimelig glat kurve, der går igennem **et antal** punkter i plan eller rum, bruger man tit en **kubisk spline** som løsning. Den er sammensat af kubiske kurver mellem to på hinanden følgende punkter, og således, at krumningen bliver en **kontinueret** funktion. Navnet spline (trækstok?) kommer fra et tegneinstrument som blev brugt især i forbindelse med skibsgyggeri.



Kubiske splines har grad 3 – nemt at arbejde med for en computer – og har som følge kontinuerte accelerationsvektor og krumninger. Dette er tilstrækkeligt for

mange formål, men ikke når turbulensfænomener stiller større krav. I så fald skal man op til grad 5.

En anden ulempe ved kubiske splines: Man har ingen **lokal kontrol**. En ændring af bare et styrepunkt laver om på hele kurvens forløb.

#### Litteratur:

**Architectural Geometry** Pottmann, Asperl, Hofer, Kilian, *Architectural Geometry*, Bentley Institute Press, 2007, 259 – 269.

[Wikipedia Bézier curve](#)

[Wikipedia De Casteljau's algorithm](#)

[Wikipedia Splines](#)

[Slides Splines. NURBS](#)

**Grasshopper** Essential Mathematics For Computational Design, pp. 39–41.

#### Opgaver:

1

**Kurver og deres krumning** Se på kurver og krumningsfunktioner på side 3. Hvilken krumningsfunktion svarer til hvilken kurve?

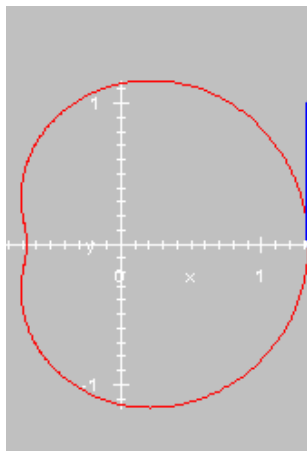
**Kurvers krumning** MF, E&P, 11.6, pp. 295 – 297:  $9^2$ , 11, 33.

**Acceleration: tangential og normal** 25, 43.

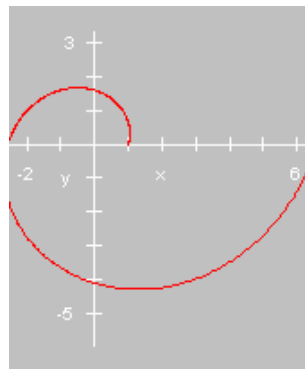
**Hermitekurve** Bestem en Hermitekurve  $\mathbf{p}(t)$  med  $\mathbf{p}(0) = [0, 0]$ ,  $\mathbf{p}(1) = [1, 0]$ ,  $\mathbf{p}'(0) = [3, 3]$ ,  $\mathbf{p}'(1) = [3, -3]$  og tegn figuren:  
A geometric laboratory.

<sup>1</sup>Facit: p. 384

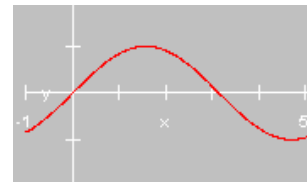
<sup>2</sup>Find først en parameterfremstilling for kurven:  $\mathbf{r}(t) = [x(t), y(t)] = [t, ?]$



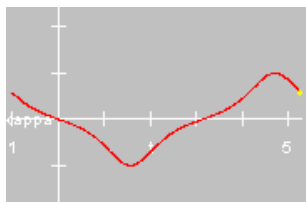
Figur 1: Kurve A



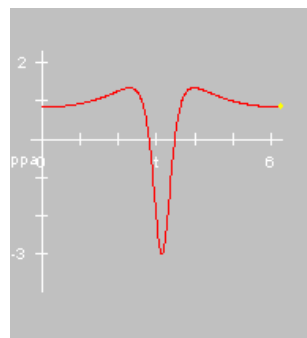
Figur 2: Kurve B



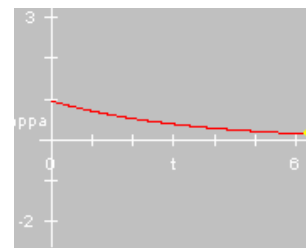
Figur 3: Kurve C



Figur 4: krumning 1



Figur 5: krumning 2



Figur 6: krumning 3