

Bezier样条

1. 参数与几何连续性

1.1. 参数连续性

- 连接曲线——连续性
 - 给定两条曲线

$$\mathbf{x}_1(t) \text{ over } [t_0, t_1]$$

$$\mathbf{x}_2(t) \text{ over } [t_1, t_2]$$

- 若 \mathbf{x}_1 和 \mathbf{x}_2 在 t_1 处的0阶到 r 阶导数向量均重合, 则 \mathbf{x}_1 与 \mathbf{x}_2 在 t_1 处 C^r 连续
- 常见的参数连续性:
 - C^0 : 位置变化连续 (position varies continuously)
 - C^1 : 一阶导数在交界处连续 (First derivative is continuous across junction)
 - 速度向量相同
 - C^2 : 二阶导数在交界处连续 (Second derivative is continuous across junction)
 - 加速度向量相同



C^1 continuity



C^0 continuity



C^1 continuity



C^2 continuity

1.2. 几何连续性

- 曲线的几何连续性
 - 给定两条曲线

$$\mathbf{x}_1(t) \text{ over } [t_0, t_1]$$

$$\mathbf{x}_2(t) \text{ over } [t_1, t_2]$$

- 若 \mathbf{x}_1 和 \mathbf{x}_2 能够以某种方式重新参数化使得在 t_1 处 C^r 连续, 则 \mathbf{x}_1 和 \mathbf{x}_2 在 t_1 处 G^r 连续
- 常见的几何连续性
 - $G^0 = C^0$: 位置变化连续性 (连接性) (position varies continuously)
 - G^1 : 切线方向变化连续性 (相同切线) (tangent direction varies continuously)
 - 正则化切线变化连续
 - 等价于曲线能够重新参数化到 C^1
 - 等价于单位速度参数化为 C^1
 - G^2 : 曲率变化连续性 (相同切线与曲率) (curvature varies continuously)

- 等价于曲线能够重新参数化到 C^2
- 等价于单位速度参数化为 C^2

1.3. 参数连续性 vs 几何连续性

参数连续性 C^r

C^0, C^1, \dots 连续

在该曲线上运动的粒子是否有光滑的轨迹？（位置、速度、加速度）

取决于参数化方式

应用：动画（物体移动、摄像头轨迹）

几何连续性 G^r

曲线本身是否光滑

独立于参数化方式

与建模更相关（曲线设计）

2. Bezier样条参数化

2.1. Bezier样条曲线的局部和全局参数

- 给定
 - $\mathbf{b}_0, \dots, \mathbf{b}_n$
 - $\mathbf{y}(u)$: 间隔 $[0, 1]$ 之间的Bezier曲线
 - $\mathbf{x}(t)$: 间隔 $[t_i, t_{i+1}]$ 之间的Bezier曲线
- 设置 $u(t) = \frac{t - t_i}{t_{i+1} - t_i}$
- 结果: $\mathbf{x}(t) = \mathbf{y}(u(t))$

局部参数 u 从0变化到1, 全局参数 t 从 t_i 变化到 t_{i+1}

2.2. Bezier样条曲线的导数

$$\begin{aligned}\dot{\mathbf{x}}(t) &= \dot{\mathbf{y}}(u(t)) \cdot \dot{u}(t) = \frac{\dot{\mathbf{y}}(u(t))}{t_{i+1} - t_i} \\ \ddot{\mathbf{x}}(t) &= \ddot{\mathbf{y}}(u(t)) \cdot (\dot{u}(t))^2 + \dot{\mathbf{y}}(u(t)) \cdot \ddot{u}(t) = \frac{\ddot{\mathbf{y}}(u(t))}{(t_{i+1} - t_i)^2} \\ &\dots \\ \mathbf{x}^{[n]}(t) &= \frac{\mathbf{y}^{[n]}(u(t))}{(t_{i+1} - t_i)^n}\end{aligned}$$

2.3. Bezier曲线

$$\mathbf{f}(t) = \sum_{i=0}^n B_i^n(t) \mathbf{p}_i$$

- $\{0, 1\}$ 之间的函数值

$$\begin{aligned}\mathbf{f}(0) &= \mathbf{p}_0 \\ \mathbf{f}(1) &= \mathbf{p}_n\end{aligned}$$

- $\{0, 1\}$ 之间的一阶导数向量

$$\begin{aligned}\mathbf{f}'(0) &= n[\mathbf{p}_1 - \mathbf{p}_0] \\ \mathbf{f}'(1) &= n[\mathbf{p}_n - \mathbf{p}_{n-1}]\end{aligned}$$

- $\{0, 1\}$ 之间的二阶导数向量

$$\begin{aligned}\mathbf{f}''(0) &= n(n-1)[\mathbf{p}_2 - 2\mathbf{p}_1 + \mathbf{p}_0] \\ \mathbf{f}''(1) &= n(n-1)[\mathbf{p}_n - 2\mathbf{p}_{n-1} + \mathbf{p}_{n-2}]\end{aligned}$$

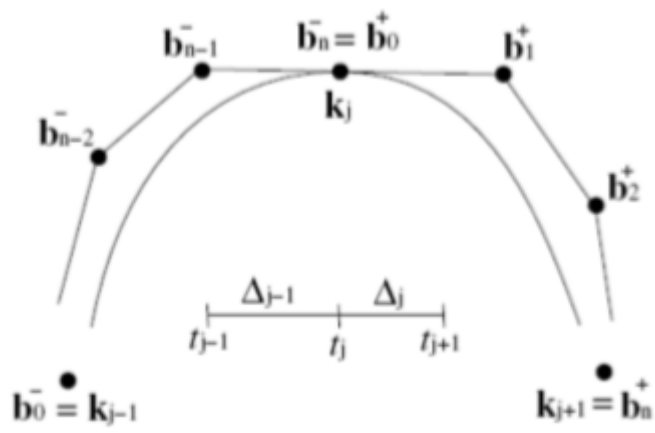
2.4. Bezier样条曲线的特殊情况

$$\begin{aligned}\dot{\mathbf{x}}(t_i) &= \frac{n(\mathbf{b}_1 - \mathbf{b}_0)}{t_{i+1} - t_i} \\ \dot{\mathbf{x}}(t_{i+1}) &= \frac{n(\mathbf{b}_n - \mathbf{b}_{n-1})}{t_{i+1} - t_i} \\ \ddot{\mathbf{x}}(t_i) &= \frac{n(n-1)(\mathbf{b}_2 - 2\mathbf{b}_1 + \mathbf{b}_0)}{(t_{i+1} - t_i)^2} \\ \ddot{\mathbf{x}}(t_{i+1}) &= \frac{n(n-1)(\mathbf{b}_n - 2\mathbf{b}_{n-1} + \mathbf{b}_{n-2})}{(t_{i+1} - t_i)^2}\end{aligned}$$

2.5. Bezier样条的一般情况

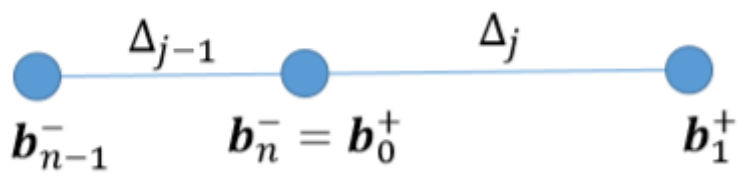
- 连接Bezier曲线
 - 给定两条 n 阶Bezier曲线:

$$\begin{aligned}\mathbf{k}_{j-1} &= \mathbf{b}_0^-, \mathbf{b}_1^-, \dots, \mathbf{b}_n^- = \mathbf{k}_j \\ \mathbf{k}_j &= \mathbf{b}_0^+, \mathbf{b}_1^+, \dots, \mathbf{b}_n^+ = \mathbf{k}_{j+1}\end{aligned}$$



- 要求: k_j 处 C^1 连续
- b_{n-1}^-, k_j, b_1^+ 不共线且

$$\frac{b_n^- - b_{n-1}^-}{t_j - t_{j-1}} = \frac{b_1^+ - b_0^+}{t_{j+1} - t_j}$$



4. Bezier样条阶数

4.1. 可选的方案

- $d = 0$, 分段常数 (piecewise constant) : 不光滑
- $d = 1$, 分段线性 (piecewise linear) : 不够光滑
- $d = 2$, 分段二次 (piecewise quadratic) : 二阶导数为常数, 不够灵活
- $d = 3$, 分段三次 (piecewise cubic) : 计算机图形学应用中常用的阶数

4.2. 三次样条

4.2.1. 三次分段多项式

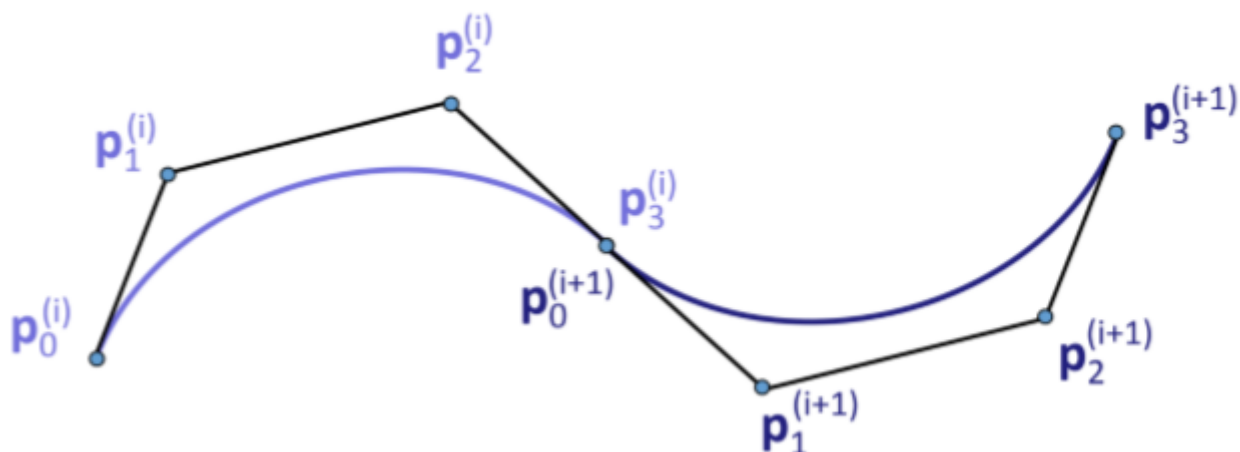
- 我们可以在不固定整个曲线的二阶导数的情况下获得 C^2 连续性 (?)
- C^2 连续性在直觉上很重要
 - 运动: 连续的位移、速度和加速度
非连续的加速度是可察觉的 (物体、摄像机运动)
 - 可以看到二阶阴影不连续 (反射性的物体)
- 在所有点集内插得到的 C^2 曲线中 (满足相同的始末状态), 分段三次曲线拥有最小的积分加速度 (即所能获得的最光滑的曲线)

4.2.3. 应用

- 三次Bezier曲线被广泛使用
- 更高阶的Bezier曲线较少使用 (某些CAD/CAM应用)
- 典型的: "points&handles"接口
- 四种模式
 - 不连续 (两条曲线)
 - C^0 连续 (两个点重合)
 - G^1 连续 (切向连续)
 - 处理点指向同一方向, 但长度不同
 - C^1 连续
 - 处理点有对称向量
- C^2 的限制更大: 通过 k_i 进行控制

5. Bezier样条的连续性

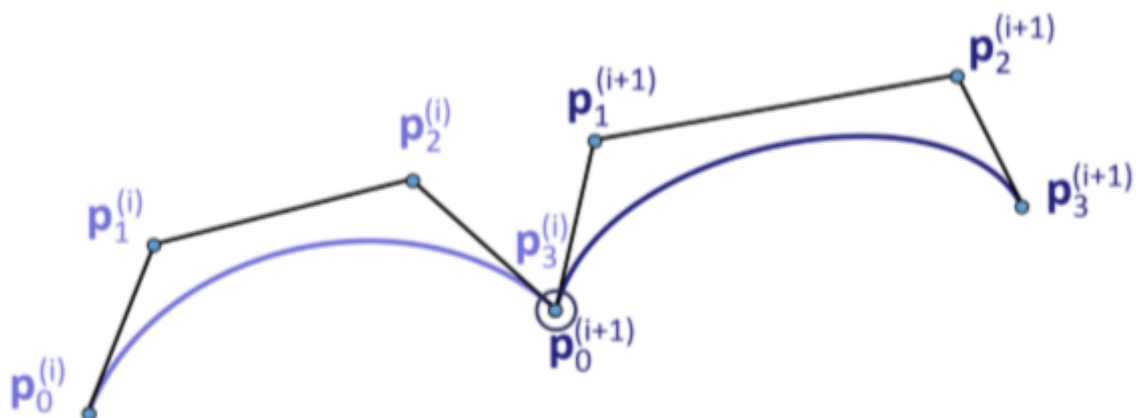
5.1. Bezier样条连续性规则



连接多条曲线段，需要确定使曲线有 C^{-1} , C^0 , C^1 , C^2 连续性的控制点约束

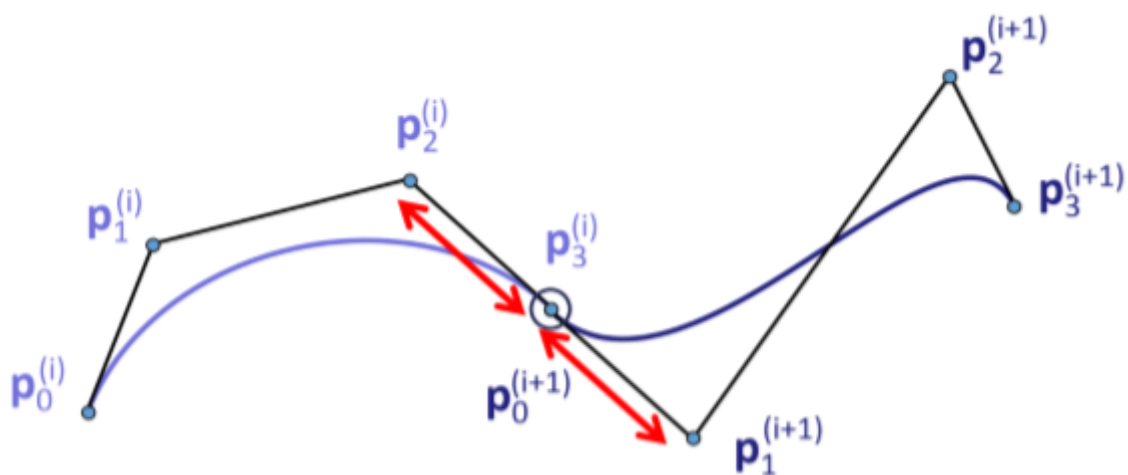
C^0 连续性

- 每个样条线段内插第一个和最后一个控制点
- 相邻线段的点必须重合以获得 C^0 连续性



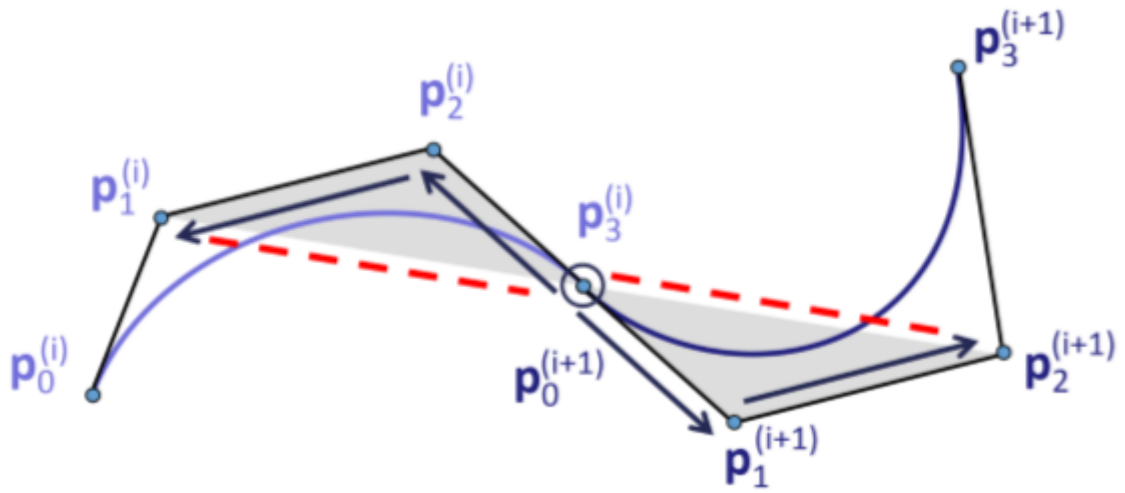
C^1 连续性

- 切向量与向量差 $p_1 - p_0, p_n - p_{n-1}$ 成正比
- 这些向量应相同以满足 C^1 连续性



C^2 连续性

- d^2/dt^2 向量与 $p_2 - 2p_1 + p_0$ 和 $p_n - 2p_{n-1} + p_{n-2}$ 成正比
- 切线必须相同
- 下示阴影三角形必须相似



G^1 连续性

能够被参数化为 C^1 ，只需按切线向量长度的比率增加第二个曲线段的速度

6. Bezier样条曲线

6.1. 在某点处 C^2 连续

要求：在 k_j 处 C^2 连续

- C^1 意味着

$$\frac{b_n^- - b_{n-1}^-}{t_j - t_{j-1}} = \frac{b_1^+ - b_0^+}{t_{j+1} - t_j}$$

- C^2 意味着

$$\frac{b_n^- - 2b_{n-1}^- + b_{n-2}^-}{(t_j - t_{j-1})^2} = \frac{b_2^+ - 2b_1^+ + b_0^+}{(t_{j+1} - t_j)^2}$$

- 令

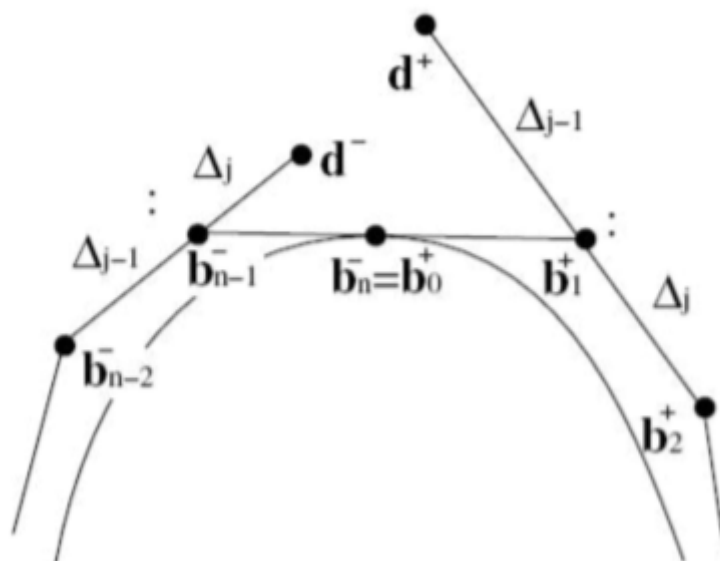
$$d^- = b_{n-1}^- + \frac{\Delta_j}{\Delta_{j-1}}(b_{n-1}^- - b_{n-2}^-)$$

和

$$d^+ = b_1^+ - \frac{\Delta_{j-1}}{\Delta_j}(b_2^+ - b_1^+)$$

则有：

$$C^2 \text{连续性} \Leftrightarrow C^1 \text{连续性} + d^- = d^+$$

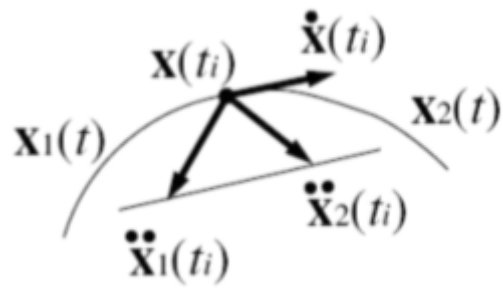


6.2. 曲线的 G^2 连续性

一般情况下的 G^2 连续性（对所有类型的曲线）

- 给定
 - $\mathbf{x}_1(t)$ 和 $\mathbf{x}_2(t)$ 满足
 - $\mathbf{x}_1(t_i) = \mathbf{x}_2(t_i) = \mathbf{x}(t_i)$
 - $\dot{\mathbf{x}}_1(t_i) = \dot{\mathbf{x}}_2(t_i) = \dot{\mathbf{x}}(t_i)$
- 满足在 $t = t_i$ 处 G^2 连续的条件是：

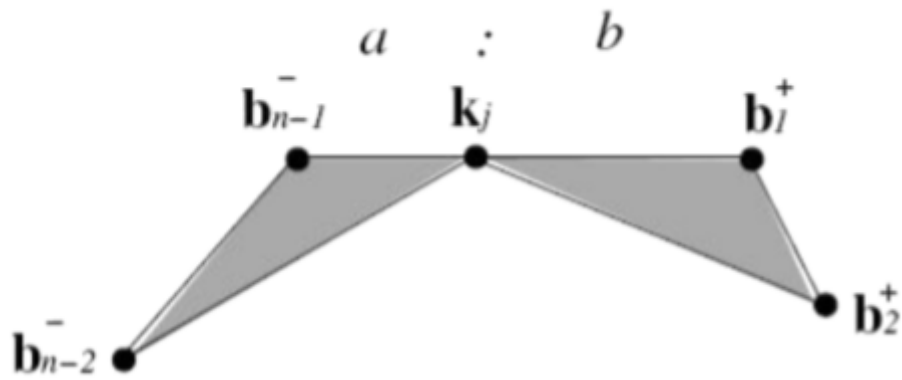
$$\ddot{\mathbf{x}}_2(t_i) - \ddot{\mathbf{x}}_1(t_i) \parallel \dot{\mathbf{x}}(t_i)$$



6.3. 某点的 G^2 连续性

- 要求：曲线在点 k_j 处 G^2 连续
- G^1 连续
- $b_{n-2}^-, b_{n-1}^-, k_j, b_1^+, b_2^+$ 五个向量共面
- 且面积

$$\frac{\text{area}(b_{n-2}^-, b_{n-1}^-, k_j)}{\text{area}(k_j, b_1^+, b_2^+)} = \frac{a^3}{b^3}$$



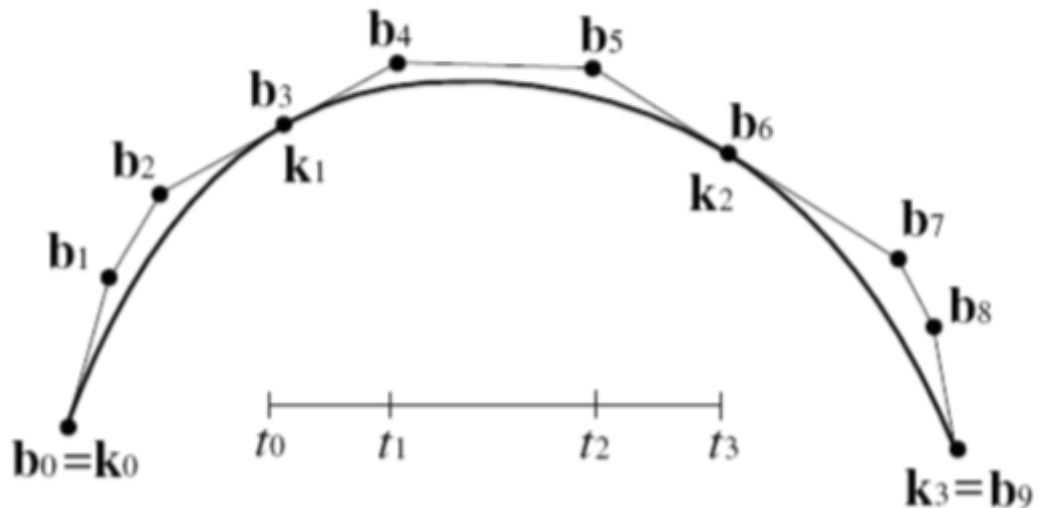
7. C^2 三次Bezier样条曲线

7.1. 三次Bezier样条曲线

- 给定

$$\begin{aligned} \mathbf{k}_0, \dots, \mathbf{k}_n &\in \mathbb{R}^3 \\ t_0, \dots, t_n &\in \mathbb{R} \\ t_i &< t_{i+1} \text{ for } i = 0, \dots, n-1 \end{aligned}$$

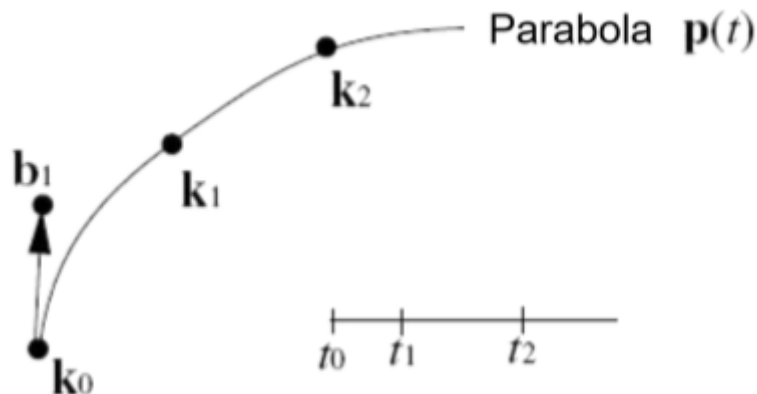
- 目标: 插值 C^2 连续分段三次Bezier样条曲线的Bezier点 $\mathbf{b}_0, \dots, \mathbf{b}_{3n}$
- 例子:



- $3n + 1$ 未知点
- $\mathbf{b}_{3i} = \mathbf{k}_i$, $i = 0, \dots, n$, 共 $n + 1$ 个方程
- 点 \mathbf{k}_i 处 C^1 连续, $i = 1, \dots, n - 1$, 共 $n - 1$ 个方程
- 点 \mathbf{k}_i 处 C^2 连续, $i = 1, \dots, n - 1$, 共 $n - 1$ 个方程
- 两个结束条件方程

7.2. 结束条件

7.2.1. Bessel end condition



- \mathbf{k}_0 处的切向量等价于插值 $\{\mathbf{k}_0, \mathbf{k}_1, \mathbf{k}_2\}$ 的抛物线在 \mathbf{k}_0 处的切向量
- 抛物线插值 $\{\mathbf{k}_0, \mathbf{k}_1, \mathbf{k}_2\}$

$$\mathbf{p}(t) = \frac{(t_2 - t)(t_1 - t)}{(t_2 - t_0)(t_1 - t_0)} \mathbf{k}_0 + \frac{(t_2 - t)(t - t_0)}{(t_2 - t_1)(t_1 - t_0)} \mathbf{k}_1 + \frac{(t_0 - t)(t_1 - t)}{(t_2 - t_1)(t_2 - t_0)} \mathbf{k}_2$$

- 插值抛物线导数

$$\dot{\mathbf{p}}(t_0) = -\frac{(t_2 - t_0) + (t_1 - t_0)}{(t_2 - t_0)(t_1 - t_0)} \mathbf{k}_0 + \frac{(t_2 - t_0)}{(t_2 - t_1)(t_1 - t_0)} \mathbf{k}_1 - \frac{(t_1 - t_0)}{(t_2 - t_1)(t_2 - t_0)} \mathbf{k}_2$$

- \mathbf{b}_1 的位置

$$\mathbf{b}_1 = \mathbf{b}_0 + \frac{t_1 - t_0}{3} \dot{\mathbf{p}}(t_0)$$



Curve: circle of radius 1

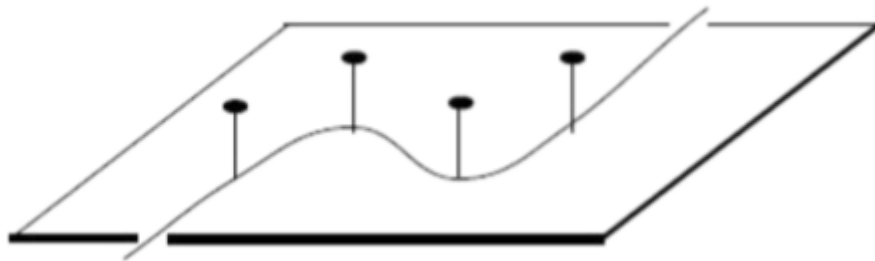


Curvature plot

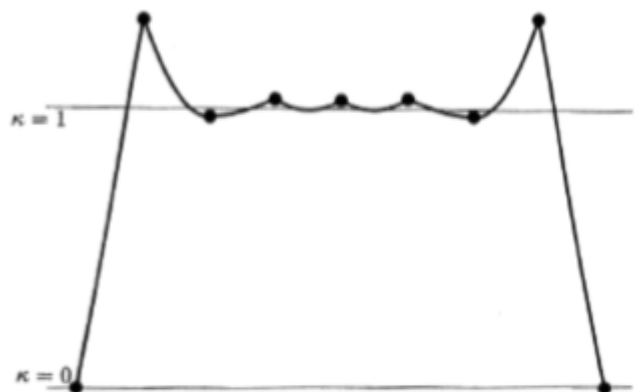
7.2.2. Natural end condition

$$\ddot{\mathbf{x}}(t_0) = 0 \Leftrightarrow \mathbf{b}_1 = \frac{\mathbf{b}_2 + \mathbf{b}_0}{2}$$

$$\ddot{\mathbf{x}}(t_n) = 0 \Leftrightarrow \mathbf{b}_{3n-1} = \frac{\mathbf{b}_{3n-2} + \mathbf{b}_{3n}}{2}$$



Curve: circle of radius 1



Curvature plot

7.3. 参数化

7.3.1. 问题描述

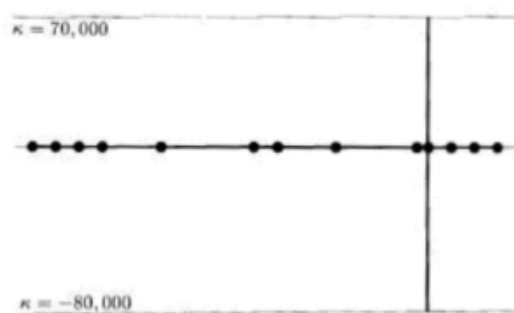
- 给定：控制点 $\mathbf{k}_0, \dots, \mathbf{k}_n$ 以及结序列 $t_0 < \dots < t_n$
- 目标：插值曲线
- 问题：通常情况下，结序列未给定，但会影响曲线的走势

7.3.2. Equidistant (uniform) parameterization

- $t_{i+1} - t_i = \text{const}$
- 例如： $t_i = t$
- 不考虑数据点的几何形状



Curve



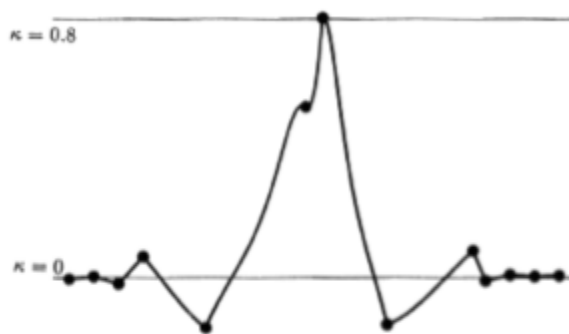
Curvature plot

7.3.3. Chordal parameterization

- $t_{i+1} - t_i = \|\mathbf{k}_{i+1} - \mathbf{k}_i\|$
- 参数间隔与相邻控制点的距离成正比



Curve



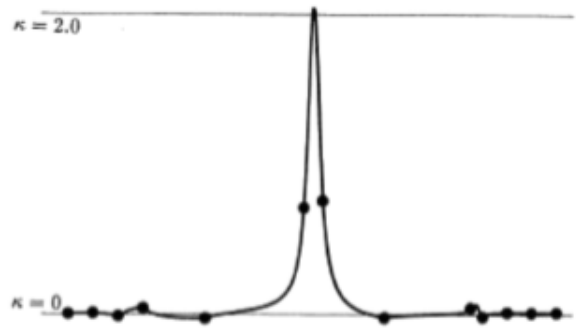
Curvature plot

7.3.4. Centripetal parameterization

- $t_{i+1} - t_i = \sqrt{\|\mathbf{k}_{i+1} - \mathbf{k}_i\|}$



Curve



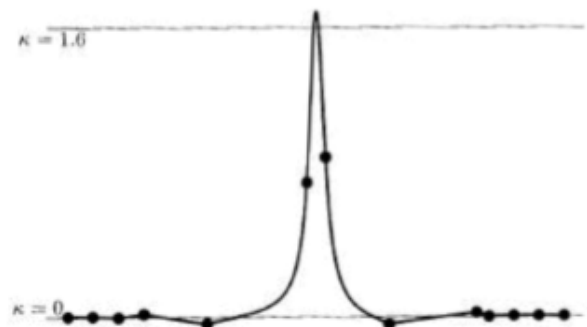
Curvature plot

7.3.5. Foley parameterization

- 涉及控制多边形的角度
- $t_{i+1} - t_i = \|\mathbf{k}_{i+1} - \mathbf{k}_i\| \cdot \left(1 + \frac{3}{2} \frac{\hat{\alpha}_i \|\mathbf{k}_i - \mathbf{k}_{i-1}\|}{\|\mathbf{k}_i - \mathbf{k}_{i-1}\| + \|\mathbf{k}_{i+1} - \mathbf{k}_i\|} + \frac{3}{2} \frac{\hat{\alpha}_{i+1} \|\mathbf{k}_{i+1} - \mathbf{k}_i\|}{\|\mathbf{k}_{i+1} - \mathbf{k}_i\| + \|\mathbf{k}_{i+2} - \mathbf{k}_{i+1}\|}\right)$
- 其中, $\hat{\alpha}_i = \min\left(\pi - \alpha_i, \frac{\pi}{2}\right)$
- 且 $\alpha_i = \text{angle}(\mathbf{k}_{i-1}, \mathbf{k}_i, \mathbf{k}_{i+1})$



Curve



Curvature plot

7.3.6. Affine invariant parameterization

- 基于仿射不变距离测度的参数化

7.4. 闭合曲线

7.4.1. 问题描述

- 给定:
控制点: $\mathbf{k}_0, \dots, \mathbf{k}_{n-1}, \mathbf{k}_n = \mathbf{k}_0$
结序列: $t_0 < \dots < t_n$
- 分段三次曲线的结束条件:

$$\begin{aligned}\dot{\mathbf{x}}(t_0) &= \dot{\mathbf{x}}(t_n) \\ \ddot{\mathbf{x}}(t_0) &= \ddot{\mathbf{x}}(t_n)\end{aligned}$$

7.4.2. 闭合三次Bezier样条曲线

- C^2 连续且曲线闭合
- 闭合曲线的优势：无需选择结束条件
- 例子：

$$n = 3$$

