Ravninske krivulje s pitagorejskim hodogramom

Tit Arnšek, Damijan Randl

Fakulteta za matematiko in fiziko Predmet: Geometrijsko podprto računalniško oblikovanje

Januar 2023

- 1. Ravninske krivulje s pitagorejskim hodografom
- 2. Bézierjeve kontrolne točke krivulj s PH
- 3. Parametrična hitrost in dolžina loka
- 4. Odvod krivulje
- 5. Racionalni odmiki krivulj s PH

Kubične PH krivulje

$$x'(t) = (u_0^2 - v_0^2)B_0^2(t) + (u_0u_1 - v_0v_1)B_1^2(t) + (u_1^2 - v_1^2)B_2^2(t),$$

$$y'(t) = 2u_0v_0B_0^2(t) + (u_0v_1 + u_1v_0)B_1^2(t) + 2u_1v_1B_2^2(t).$$

$$\mathbf{p}_{1} = \mathbf{p}_{0} + \frac{1}{3}(u_{0}^{2} - v_{0}^{2}, 2u_{0}v_{0}),$$

$$\mathbf{p}_{2} = \mathbf{p}_{1} + \frac{1}{3}(u_{0}u_{1} - v_{0}v_{1}, u_{0}v_{1} + u_{1}v_{0}),$$

$$\mathbf{p}_{3} = \mathbf{p}_{2} + \frac{1}{3}(u_{1}^{2} - v_{1}^{2}, 2u_{1}v_{1}),$$