Ravninske krivulje s pitagorejskim hodografom

Tit Arnšek, Damijan Randl

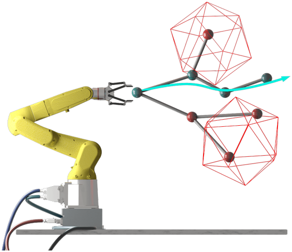
Univerza v Ljubljani, Fakulteta za matematiko in fiziko
Geometrijsko podprto računalniško oblikovanje

Januar 2023

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

Ravninske krivulje s pitagorejskim hodografom

- PH krivulje,
- Rida T. Farouki in Vangelis Sakkalis, 1990,
- Uporaba v računalniško podprtem oblikovanju, proizvodnji (CNC razrez), robotiki, načrtovanju poti, animacijah...
- Enostaven in natančen izračun dolžine; paralelne krivulje imajo racionalno parametrizacijo.



Definicija

- Hodograf odvedljive parametrične krivulje $r(t) = \begin{bmatrix} x(t) \\ y(t) \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^2$ je definiran s predpisom

$$r'(t) = \begin{bmatrix} x'(t) \\ y'(t) \end{bmatrix}.$$

- Polinomska krivulja $r \in \mathbb{R}^2$ je krivulja s Pitagorejskim hodografom (PH), če velja naslednji pogoj:

$$x'(t)^2 + y'(t)^2 = \sigma(t)^2 \text{ za nek polinom } \sigma.$$

Izrek (Kubota)

Polinomi a, b in c zadostijo pitagorejskemu pogoju

$$a^2(t) + b^2(t) = c^2(t)$$

natanko tedaj, ko jih lahko izrazimo s polinomi $u(t), v(t)$ in $w(t)$ v obliki

$$\begin{aligned} a(t) &= (u^2(t) - v^2(t))w(t), \\ b(t) &= 2u(t)v(t)w(t), \\ c(t) &= (u^2(t) + v^2(t))w(t) \end{aligned}$$

ter u in v nimata skupnih ničel.

Opomba

- $w \equiv 0$ ali $u \equiv v \equiv 0$, potem $\mathbf{r}(t)$ predstavlja točko.
- u, v in w konstante in $w \not\equiv 0$, vsaj eden od u, v neničelna konstanta, potem $\mathbf{r}(t)$ enakomerno parametrizirana daljica.
- u in v konstanti, w ni konstanta, potem $\mathbf{r}(t)$ neenakomerno parametrizirana daljica ali premica.
- $w \not\equiv 0$ in $u = \pm v$ ali vsaj eden od u, v ničelni polinom, potem $\mathbf{r}(t)$ neenakomerno parametrizirana daljica.
- $\mathbf{r}(t)$ stopnje $n + 2m + 1$, kjer $n = deg(w)$ in $m = max(deg(u), deg(v))$.

Kubične PH krivulje

- Primitivni PH: $w = 1$, $GCD(u, v) = konstanta$
- Zapišimo u in v v Bernsteinovi bazi:

$$\mathbf{u}(t) = u_0 B_0^1(t) + u_1 B_1^1(t)$$

$$\mathbf{v}(t) = v_0 B_0^1(t) + v_1 B_1^1(t)$$

  Pri tem predpostavimo, da velja $u_0 : u_1 \neq v_0 : v_1$.
- Po zgornjem izreku tako dobimo hodograf

$$\mathbf{x}'(t) = (u_0^2 - v_0^2) B_0^2(t) + (u_0 u_1 - v_0 v_1) B_1^2(t) + (u_1^2 - v_1^2) B_2^2(t),$$

$$\mathbf{y}'(t) = 2u_0 v_0 B_0^2(t) + (u_0 v_1 + u_1 v_0) B_1^2(t) + 2u_1 v_1 B_2^2(t).$$

- Pravilo za integriranje Bernstainovih baznih polinomov:

$$\int B_i^n(t)dt = \frac{1}{n+1} \sum_{j=i+1}^{n+1} B_j^{n+1}(t)$$

- Integracija nam tako poda kontrolne točke kubične Bézierjeve krivulje

$$\begin{aligned}
\mathbf{b}_1 &= \mathbf{b}_0 + \frac{1}{3}(u_0^2 - v_0^2, 2u_0v_0)^T, \\
\mathbf{b}_2 &= \mathbf{b}_1 + \frac{1}{3}(u_0u_1 - v_0v_1, u_0u_1 + v_0v_1)^T, \\
\mathbf{b}_3 &= \mathbf{b}_2 + \frac{1}{3}(u_1^2 - v_1^2, 2u_1v_1)^T,
\end{aligned}$$

Pri čemer je $\mathbf{b}_0$ poljubna kontrolna točke, ki ustreza konstantam pri integraciji.

Parametrična hitrost in dolžina loka

Parametrična hitrost:

$$||\mathbf{r}'(t)|| = \sqrt{\mathbf{x}'^2(t) + \mathbf{y}'^2(t)} = \mathbf{u}^2(t) + \mathbf{v}^2(t) = \sigma(t)$$

$$\sigma(t) = \sum_{k=0}^{n-1} \sigma_k B_k^{n-1}(t),$$

kjer

$$\sigma_k = \sum_{j=max(0,k-m)}^{min(m,k)} \frac{\binom{m}{j}\binom{m}{k-j}}{\binom{n-1}{k}} (u_j u_{k-j} + v_j v_{k-j}),$$

$$k = 0, \ldots, n-1.$$

Dolžina loka:

$$\mathbf{s}(t) = \int_0^t \sigma(\tau)d\tau,$$

$$\mathbf{s}(t) = \sum_{k=0}^{n} s_k \binom{n}{k}(1-t)^{n-k}t^k = \sum_{k=0}^{n} s_k B_k^n(t),$$

kjer

$$s_0 = 0 \quad \text{in} \quad s_k = \frac{1}{n}\sum_{j=0}^{k-1}\sigma_j \quad k = 1, \ldots, n.$$

Skupna dolžina loka je $S(1)$.

Enotska tangenta in normala:

$$\mathbf{t} = \frac{(u^2 - v^2, 2uv)}{\sigma} \qquad \mathbf{n} = \frac{(2uv, v^2 - u^2)}{\sigma}$$

Racionalni odmik PH krivulje

- Odmik krivulje $\mathbf{r}(t)$ na razdalji d je definiran kot

$$\mathbf{r}_d(t) = \mathbf{r}(t) + d\mathbf{n}(t)$$

- Racionalni odmik PH krivulje lahko predstavimo kot:

$$\mathbf{r}_d(t) = \left(\frac{X(t)}{W(t)}, \frac{Y(t)}{W(t)} \right)$$

- Kontrolne točke paralelne racionalne PH krivulje:

$$\mathbf{O}_k = \sum_{j=\max(0,k-n)}^{\min(n-1,k)} \frac{\binom{n-1}{j}\binom{n}{k-j}}{\binom{2n-1}{k}} (\sigma_j \mathbf{P}_{k-j} + dn\Delta\mathbf{P}_j^{\perp}),$$

$$k = 0, ..., 2n-1$$

- Homogeni zapis koordinat kontrolnih točk PH krivulje $\mathbf{r}(t)$:

$$\mathbf{P}_k = (W_k, X_k, Y_k) = (1, x_k, y_k), \quad k = 0, ..., n$$

$$\Delta\mathbf{P}_k = \mathbf{P}_{k+1} - \mathbf{P}_k = (0, \Delta x_k, \Delta y_k), \quad k = 0, ..., n-1$$

$$\Delta x_k = x_{k+1} - x_k \quad \text{in} \quad \Delta y_k = y_{k+1} - y_k$$

- Označimo:

$$\Delta\mathbf{P}_k^{\perp} = (0, \Delta y_k, -\Delta x_k)$$

- Racionalni odmik kubične PH krivulje je 5. stopnje

- Tako dobimo kontrolne točke racionalnega odmika kubične PH krivulje:

$$
\begin{aligned}
\mathbf{O}_0 &= \sigma_0 \mathbf{P}_0 + 3d\Delta\mathbf{P}_0^{\perp}, \\
\mathbf{O}_1 &= \frac{1}{5}[2\sigma_1 \mathbf{P}_0 + 3\sigma_0 \mathbf{P}_1 + 3d(3\Delta\mathbf{P}_0^{\perp} + 2\Delta\mathbf{P}_1^{\perp})], \\
\mathbf{O}_2 &= \frac{1}{10}[\sigma_2 \mathbf{P}_0 + 6\sigma_1 \mathbf{P}_1 + 3\sigma_0 \mathbf{P}_2 + \\
&\quad 3d(3\Delta\mathbf{P}_0^{\perp} + 6\Delta\mathbf{P}_1^{\perp} + \Delta\mathbf{P}_2^{\perp})], \\
\mathbf{O}_3 &= \frac{1}{10}[3\sigma_2 \mathbf{P}_1 + 6\sigma_1 \mathbf{P}_2 + \sigma_0 \mathbf{P}_3 + \\
&\quad 3d(\Delta\mathbf{P}_0^{\perp} + 6\Delta\mathbf{P}_1^{\perp} + 3\Delta\mathbf{P}_2^{\perp})], \\
\mathbf{O}_4 &= \frac{1}{5}[3\sigma_2 \mathbf{P}_2 + 2\sigma_1 \mathbf{P}_3 + 3d(2\Delta\mathbf{P}_1^{\perp} + 3\Delta\mathbf{P}_2^{\perp})], \\
\mathbf{O}_5 &= \sigma_2 \mathbf{P}_3 + 3d\Delta\mathbf{P}_2^{\perp}
\end{aligned}
$$