# Západočeská univerzita v Plzni Fakulta aplikovaných věd KIV/KPG

# Spline křivka

Pavel Zelenka A16B0176P zelenkap@students.zcu.cz 20. dubna 2018

#### 1 Zadání

Zadáním úkolu je vytvoření nového programu nebo rozšíření programu ze cvičení, aby umožňoval vykreslení libovolné námi zvolené spline křivky - kromě Beziérovy křivky.

## 2 Analýza problému

**Spline** je aproximační křivka, která je obvykle dána množinou **řídících bodů**. Křivka je popsána pomocí polynomů, její vlastností je tedy diferencovatelnost, křivka je **hladká**. Křivka může být interpolací, kdy prochází všemi řídícími body nebo jen aproximací, kdy řídící body určují tvar, ale křivka jimi nemusí procházet.

V této práci se nudu zabývat **B-spline křivkou** a **kubickou spline křivkou**, které budou implementovány v odevzdávané aplikaci. Obě křivky budou využívat kubický polynom (tj. polynom třetího stupně  $y = a + bx + cx^2 + dx^3$ ).

# 3 Popis řešení

Vykreslování probíhá ve třídě *Drawing*. Křivky se nacházejí v balíčku *splines*. Aplikace nabízí pouze křivky z výčtového typu *SplineType*, kde musí být uvedeny všechny dostupné křivky z aplikace.

#### 3.1 B-spline křivka

```
Input: řídící body, počet kroků
křivka = prázdný seznam bodů;
nový bod = null;
předchozí bod = null;
prvni = true;
n = počet řídících bodů;
for i = 1; i < n-2; n+1 do
     a = řídící bod na pozici i-1;
     b = řídící bod na pozici i;
     c = \check{r}id\acute{i}c\acute{i} bod na pozici i+1;
     s3 = nový bod \left[\frac{-a_x+3\cdot(b_x-c_x+d_x)}{6}, \frac{-a_y+3\cdot(b_y-c_y+d_y)}{6}\right];
    s2 = \text{nov} \text{ý bod} \left[ \frac{a_x - 2 \cdot b_x + c_x}{2}, \frac{a_y - 2 \cdot b_y + c_y}{2} \right];
    s1 = \text{nov} \text{ý bod } \begin{bmatrix} c_x - a_x \\ 2 \end{bmatrix};

s0 = \text{nov} \text{ý bod } \begin{bmatrix} \frac{a_x + 4 \cdot b_x + c_x}{6}, \frac{a_y + 4 \cdot b_y + c_y}{6} \end{bmatrix};
     for krok = 0; krok \le počet kroků; krok+1 do
          předchozí bod = nový bod;
          t = krok / počet kroků;
          nový bod = [a_x + t \cdot (b_x + t \cdot (c_x + t \cdot d_x)), a_y + t \cdot (b_y + t \cdot (c_y + t \cdot d_y))];
          if první then
             prvni = false;
          else
               přidat nový bod do křivky;
               přidat předchozí bod do křivky;
          end
     end
end
return křivka
```

Algorithm 1: Výpočet B-spline křivky

#### 3.2 Kubická spline křivka

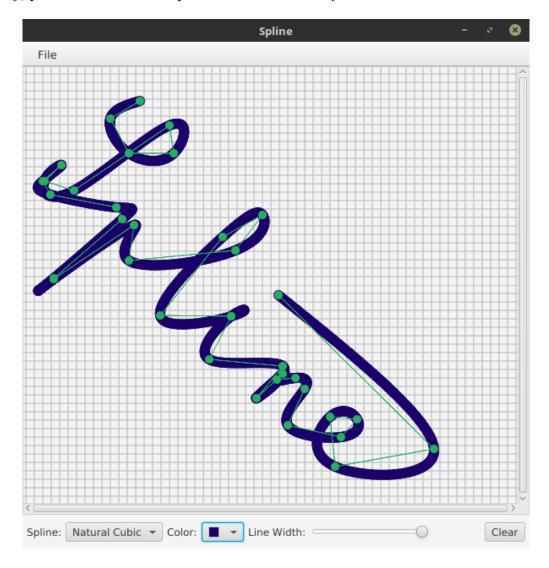
```
Input: řídící body, počet kroků
bod[] = kopie seznamu řídících bodů;
n[] = počet řídících bodů-1;
gamma[] = pole čísel velikosti n+1;
delta[] = pole bodů velikosti n+1;
D[] = \text{pole bodů velikosti } n+1;
gamma[0] = 0.5;
for i = 1; i < n; i+1 do
    \operatorname{gamma}[i] = \frac{1}{4 - \operatorname{gamma}[i-1]} ;
end
\operatorname{gamma}[n] = \frac{1}{2 - \operatorname{gamma}[n-1]};
delta[0] = nový bod [3 \cdot (bod[1]_x - bod[0]_x) \cdot gamma[0],
     3 \cdot (bod[1]_u - bod[0]_u) \cdot gamma[0]];
for i = 1; i < n; i+1 do
    delta[i] = nový bod [3 \cdot (bod[i+1]_x - bod[i-1]_x) - delta[i-1]_x \cdot gamma[i],
         3\cdot (bod[i+1]_y - bod[i-1]_y) - delta[i-1]_u \cdot gamma[i]];
end
delta[n] = nový bod [3 \cdot (bod[n]_x - bod[n-1]_x - delta[n-1]_x) \cdot gamma[n],
     3 \cdot (bod[n]_y - bod[n-1]_y - delta[n-1]_y) \cdot gamma[n]];
for i = n; i >= 0; i-1 do
D[i] = \text{nov} \circ \text{bod} \left[ delta[i]_x - gamma[i] \cdot D[i+1]_x, delta[i]_y - gamma[i] \cdot D[i+1]_y \right]
\mathbf{end}
for i = 1; i < n; i+1 do
    a = \text{nov} \circ \text{bod} [bod[i]_x, bod[i]_y];
    b = \text{nov} \circ \text{bod} [D[i]_x, D[i]_y];
    c = \text{nov} \text{ý bod } [3 \cdot (bod[i+1]_x - bod[i]_x) - 2 \cdot D[i]_x - D[i+1]_x,
         3 \cdot (bod[i+1]_y - bod[i]_y) - 2 \cdot D[i]_y - D[i+1]_y];
    d = \text{nov} \circ \text{bod} [2 \cdot (bod[i]_x - bod[i+1]_x) + D[i]_x + D[i+1]_x,
         2 \cdot (bod[i]_{y} - bod[i+1]_{y}) + D[i]_{y} + D[i+1]_{y}];
    for krok = 0; krok \le počet kroků; krok+1 do
         t = krok / počet kroků;
         nový bod = [a_x + t \cdot (b_x + t \cdot (c_x + t \cdot d_x)), a_y + t \cdot (b_y + t \cdot (c_y + t \cdot d_y))];
         přidat nový bod do křivky;
    end
end
return křivka
```

Algorithm 2: Výpočet kubické spline křivky

#### 4 Uživatelská dokumentace

Spuštění aplikace se provede souborem Spline. jar, který se nachází ve složce App.

Po spuštění aplikace se zobrazí okno s plátném. Skrze pravé tlačítko myší lze na plátno přidávat nové řídící body křivky. Kliknutím levým tlačítkem na řídící bod se provede vybrání bodu, tažením myší pak lze bod přemístit. Plátno se automaticky uzpůsobí rozměrům okna a rozměrům křivky. Typ křivky, barvu a tloušťku lze měnit v panelu v dolní části okna. Křivku lze uložit jako rastrový obrázek formátu PNG kliknutím na tlačítko Save As... v nabídce File. Rozměry ukládaného obrázku se nastaví dle rozměrů křivky, pozadí obrázku bude průhledné. Plátno se vyčistí kliknutím na tlačítko Clear.



Obrázek 1: Okno aplikace

## 5 Závěr

Úkol jsem řešil v jazyce Java s použitím grafických knihoven JavaFX. V knihovně JavaFX mi nevyhovovala implementace Point2D, kde není možná změna pozice existujícího bodu, proto je v odevdávané aplikaci vlastní implementace bodu. Nepodařilo se mi zjistit, zdali existuje řešení bez nutnosti vlastní implementace.

Aplikace v odevzdávané verzi obsahuje pouze b-spline a kubickou křivku, ovšem aplikace byla psána s ohledem pro snadné rozšíření o další typy spline křivek.

#### 6 Reference

Cubic Spline – Wolfram MathWorld. [online]. Dostupné z: mathworld.wolfram.com/CubicSpline.html