

# Curbe Bézier

Mihai-Sorin Stupariu

Sem. al II-lea, 2021 - 2022

# Mecanism

**Input:** O mulțime de puncte (poligon de control)

**Output:** Curba reprezentată

**Resurse online pentru curbele Bézier:**

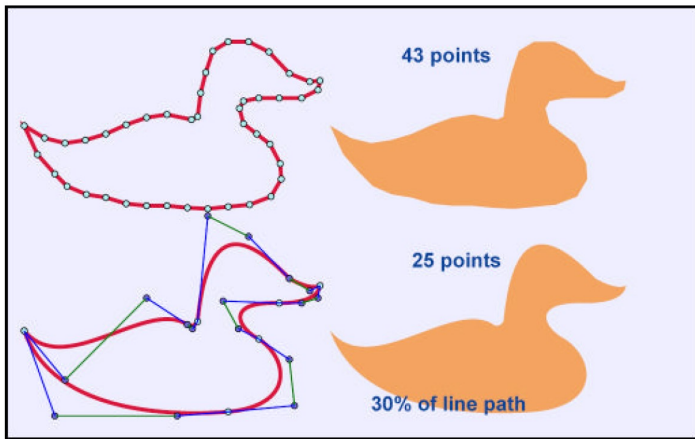
<https://javascript.info/bezier-curve>;

<https://www.jasondavies.com/animated-bezier/>

# Mecanism

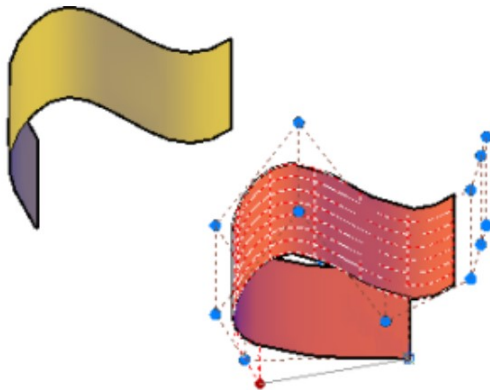
**Input:** O mulțime de puncte (poligon de control)

**Output:** Curba reprezentată



Sursa: Duce et al, SVG tutorial

Același principiu funcționează și pentru suprafețe



Sursa: [Knowledge Autodesk](#)

# Exemple de curbe în planul $\mathbb{R}^2$

## 1. Curbe reprezentate folosind ecuații (reprezentări implicite)

$$(i) \quad x_1^2 + x_2^2 - 1 = 0 \quad (\text{cerc})$$

$$(ii) \quad x_1^2 - x_2 = 0 \quad (\text{parabolă})$$

$$(iii) \quad \cos(x_1) \cdot e^{\sin(x_2)} + \ln(e^{\cos(x_2)} + 1) = 0$$

(o ecuație în care apare o 'legătură' între coordonate).

# Exemple de curbe în planul $\mathbb{R}^2$

## 2. Curbe reprezentate folosind ecuații (reprezentări) parametrice

$$(i) \quad \begin{cases} x_1 = 2t \\ x_2 = 4t + 2 \end{cases}, t \in \mathbb{R} \quad (t = \text{parametru})$$

└──────────┘ dreaptă

$$(ii) \quad \begin{cases} x_1 = \cos(t) \\ x_2 = \sin(t) \end{cases}, t \in \mathbb{R}$$

└──────────┘ cerc

$$(iii) \quad \begin{cases} x_1 = t \\ x_2 = t^2 \end{cases}, t \in \mathbb{R}$$

└──────────┘ parabolă

# Exemple de curbe în planul $\mathbb{R}^2$

## 2. Curbe reprezentate folosind ecuații (reprezentări) parametrice

$$(iv) c: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2; \quad c(t) = (t^3 - 5t^2 + 4, t^2 - 4t - 1)$$

$$\begin{cases} x_1 = t^3 - 5t^2 + 4 \\ x_2 = t^2 - 4t - 1, \quad t \in \mathbb{R} \end{cases}$$

curbă polinomială  
curbă Bézier

$$(v) c: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad c(t) = (t, |t|) = \begin{cases} (t, t), & t \geq 0 \\ (t, -t), & t < 0 \end{cases}$$



curbă polinomială pe porțiuni  
curbă spline

$$(vi) c: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad c(t) = \left( \frac{-t^2 + 1}{t^2 + 1}, \frac{2t}{t^2 + 1} \right)$$

curbă rațională  
curbă Bézier rațională

↓  
Imaginea geometrică a acestei curbe  
este cercul de centru  $O$  și rază 1  
din care este eliminat  $(-1, 0)$

NURBS

# Definiție - curbă parametrizată

Fie  $I \subset \mathbb{R}$  un interval. O **curbă parametrizată** de clasă  $\mathcal{C}^k$  este dată de o aplicație  $\mathcal{C}^k$ -diferențiabilă  $c : I \rightarrow \mathbb{R}^n$ . Aplicația  $c$  se numește **parametrizare**, iar mulțimea  $M := \text{im}(c)$  se numește **image geometrică a curbei**.

Dacă  $n = 2$  curba se numește **plană (curbă 2D)**, iar dacă  $n = 3$  curba se numește **strâmbă (curbă 3D)**.



# Exemple

## (i) Curbele

$$c_1 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad c_1(t) = (2 + 4t + 1, -2 - 4t);$$

$$c_2 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad c_2(t) = (4 - 3 \cos t, 3 + 2 \sin t);$$

$$c'_2 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad c'_2(t) = (4 - 3 \cos 3t, 3 + 2 \sin 3t);$$

$$c''_2 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad c''_2(t) = (4 - 3 \cos(1 - t), 3 + 2 \sin(1 - t));$$

$$c_3 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad c_3(t) = (2 - t + t^2 - t^3 + 6t^4, 1 + t + 2t^2 + 3t^3);$$

$$\begin{aligned} c_4 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad c_4(t) &= (t^2 - 2t + 2, 2t^2 - 6t + 4) = \\ &= t^2(1, 0) + 2t(1 - t)(1, 1) + (1 - t)^2(2, 4); \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} c_5 : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad c_5(t) &= (t^3 + 3t, -3t^2 + 3t) = \\ &= t^3(4, 0) + 3t^2(1 - t)(2, 1) + 3t(1 - t)^2(1, 1) + (1 - t)^3(0, 0) \end{aligned}$$

sunt curbe parametrizate plane de clasă  $\mathcal{C}^\infty$ .

# Exemple

(ii) Curba  $c_6 : [-1, 1] \rightarrow \mathbb{R}^2$ ,  $c_6(t) = (t, t|t|)$  este de clasă  $\mathcal{C}^1$ , dar nu este de clasă  $\mathcal{C}^2$ , iar curba  $c'_6 : [-1, 1] \rightarrow \mathbb{R}^2$ ,  $c'_6(t) = (t, |t|)$  este de clasă  $\mathcal{C}^0$ , dar nu este de clasă  $\mathcal{C}^1$ .

(iii) Curbele  $c_7 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^3$ ,  $c_7(t) = (2 \cos t, 2 \sin t, t)$  și

$$\begin{aligned} c_8 : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^3, \quad c_8(t) &= (-2t^3 + 3t^2, 4t^3 - 6t^2 + 3t, t^3) = \\ &= t^3(1, 1, 1) + 3t^2(1 - t)(1, 0, 0) + 3t(1 - t)^2(0, 1, 0) + (1 - t)^3(0, 0, 0) \end{aligned}$$

sunt curbe strâmbe de clasă  $\mathcal{C}^\infty$ .

# Definiție - curbe polinomiale / polinomiale pe porțiuni

1. O **curbă polinomială de grad  $d$**  este o curbă definită de o parametrizare polinomială, i.e. de o aplicație  $c = (c_1, \dots, c_n) : I \rightarrow \mathbb{R}^n$  cu proprietatea că  $c_1, \dots, c_n$  sunt funcții polinomiale de grad cel mult  $d$  și cel puțin una dintre ele are grad exact  $d$ .
2. O curbă dată de o aplicație  $c : [u_0, u_L] \rightarrow \mathbb{R}^n$  se numește **polinomială pe porțiuni** dacă există o diviziune

$$u_0 < u_1 < \dots < u_i < u_{i+1} < \dots < u_L$$

a intervalului  $[u_0, u_L]$  astfel ca pentru orice  $i = 0, \dots, L-1$ , restricția  $c|_{[u_i, u_{i+1}]}$  a aplicației  $c$  la intervalul  $[u_i, u_{i+1}]$  să fie polinomială.

## Exemple

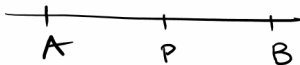
- (i)** Curbele  $c_1$ ,  $c_3$ ,  $c_4$  și  $c_5$  din exemplul anterior sunt curbe polinomiale de grade 1, 4, 2, respectiv 3.
- (ii)** Orice curbă polinomială  $c : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n$  este o curbă polinomială pe porțiuni.
- (iii)** Curbele  $c_6$  și  $c'_6$  sunt curbe polinomiale pe porțiuni care nu sunt curbe polinomiale, deoarece avem

$$c_6(t) = \begin{cases} (t, -t^2), & \text{dacă } t \in [-1, 0] \\ (t, t^2), & \text{dacă } t \in [0, 1]. \end{cases}$$

$$c'_6(t) = \begin{cases} (t, -t), & \text{dacă } t \in [-1, 0] \\ (t, t), & \text{dacă } t \in [0, 1]. \end{cases}$$

## Remember - raport, combinație afină

$A, P, B$  puncte coliniare ( $P \neq B$ )



→ raportul punctelor  $A, P, B$ : acel scalar  $r$  pt. care

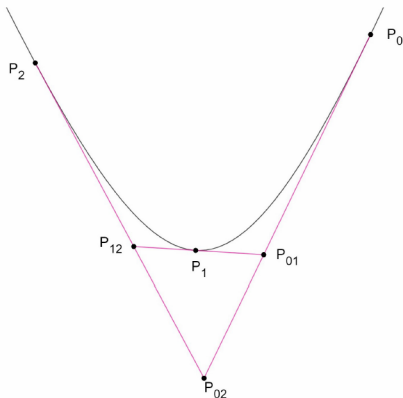
$$\overrightarrow{AP} = r \cdot \overrightarrow{PB} \quad (r = r(A, P, B))$$

→  $P$  se poate scrie ca o combinație afină (baricentrică)

$$P = (1 - \alpha) \cdot A + \alpha B, \quad \alpha \in \mathbb{R}$$

sunt echivalente

# O proprietate geometrică

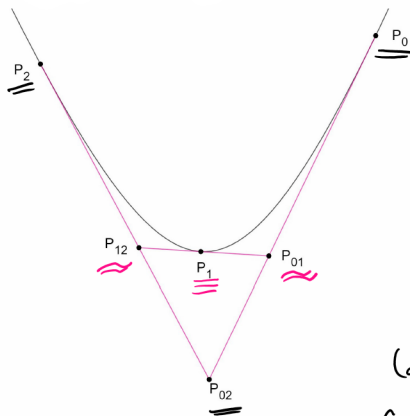


- $P_0, P_1, P_2$  puncte ale unei parabole
- tangentele la parabolă în aceste puncte
- pp. că aceste tangente se intersectează în punctele  $P_{01}, P_{02}, P_{12}$  (ca în figură)

Atunci:

$$\kappa(P_0, P_{01}, P_{02}) = \kappa(P_{01}, P_1, P_{12}) = \kappa(P_{02}, P_{12}, P_2)$$

# O proprietate geometrică

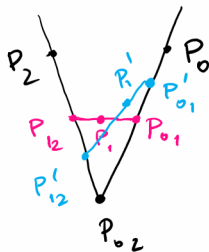
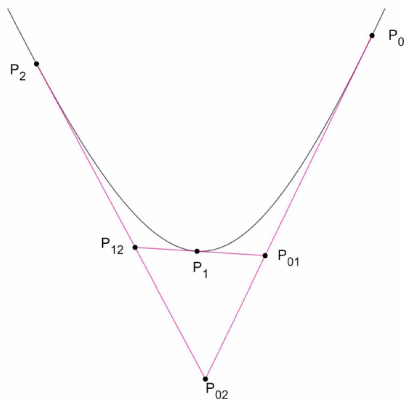


Reciproc: date două  
puncte ale unei parabole  
( $P_0$  și  $P_2$ ) și tangentele  
la parabola în aceste  
puncte (pp. că se intersectează  
în  $P_{02}$ )  $\rightarrow$   
putem reconstitui parabola

(determinăm  $P_{01}$ ,  $P_{12}$ , apoi  $P_1$ ).

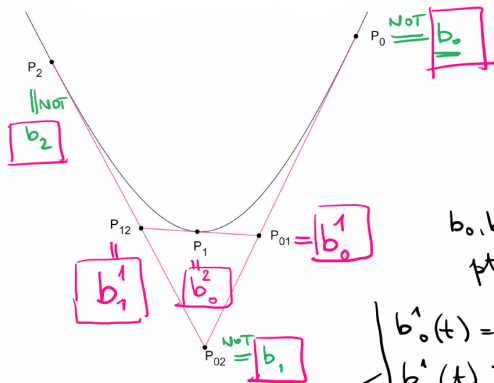
Când raportul variază,  $P_1$   
descrie parabola.

# O proprietate geometrică





# O proprietate geometrică - reformulare



⊗ schimbăm notatiile  
cf. figurii

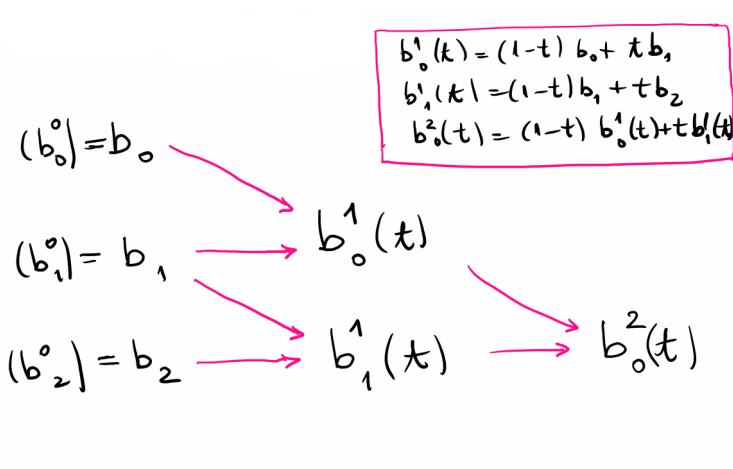
⊗ înlocuim formularea  
cu "raport" cu cea  
folosind "combinații afine"

$b_0, b_1, b_2 \in \mathbb{R}^d$  ( $\mathbb{R}^2$  ca în desen)  
ptr.  $t \in [0, 1]$  (eventual  $t \in \mathbb{R}$ )

$$\begin{cases} b_0^1(t) = (1-t)b_0 + tb_1 \\ b_1^1(t) = (1-t)b_1 + tb_2 \\ b_0^2(t) = (1-t)b_0^1(t) + tb_1^1(t) \end{cases}$$

această combinație  
afină, întrucât vrem  
să avem același raport

algoritmul de Castejau pt.  $n=2$

Schema de Casteljau ( $n = 2$ )

Exemplu - schema de Casteljau ( $n = 2$ )

$$b_0 = (2, 4); \quad b_1 = (6, 8); \quad b_2 = (10, 4)$$

$$t = \frac{1}{2}$$

Schema de Casteljau :

$$\begin{array}{rcl}
 (2, 4) & \searrow & \frac{1}{2} \cdot (2, 4) + \frac{1}{2} \cdot (6, 8) \\
 (6, 8) & \longrightarrow & (4, 6) \\
 (10, 4) & \searrow & \\
 & \longrightarrow & (8, 6) \longrightarrow (6, 6)
 \end{array}$$

# Schema de Casteljau - forma generală

Fie  $b_0, b_1, \dots, b_m$  poligon de control format din  $(m+1)$  puncte. Fie  $t \in [0, 1]$  ( $t \in \mathbb{R}$ ) fixat.

$$\begin{array}{ccc}
 (b_0^0) = b_0 & & \\
 (b_1^0) = b_1 & \rightarrow & b_0^1(t) \\
 (b_2^0) = b_2 & \rightarrow & b_1^1(t) \rightarrow b_0^2(t) \\
 \vdots & & \vdots \\
 (b_m^0) = b_m & & b_{m-1}^1(t) \quad b_{m-2}^2(t) \quad \dots
 \end{array}$$

$$\begin{array}{ccc}
 b_{n-1}^{m-1}(t) & \rightarrow & b_n^m(t) \\
 b_{n+1}^{m-1}(t) & \rightarrow & b_n^m(t)
 \end{array}$$

$$\begin{array}{ccc}
 b_0^{m-1}(t) & \rightarrow & b_0^m(t) \\
 b_1^{m-1}(t) & \rightarrow & b_0^m(t)
 \end{array}$$

formula: 
$$b_n^m(t) = (1-t) b_{n-1}^{m-1}(t) + t b_{n+1}^{m-1}(t)$$

# Algoritmul de Casteljau - Construcția generală

Fie  $b_0, b_1, \dots, b_n \in \mathbb{R}^m$ . Pentru  $t \in [0, 1]$  se notează  $b_i^0(t) := b_i$  ( $i = 0, \dots, n$ ) și se definesc inductiv punctele de Casteljau

$$b_i^r(t) := (1 - t)b_i^{r-1}(t) + tb_{i+1}^{r-1}(t), \quad \begin{cases} r = 1, \dots, n \\ i = 0, \dots, n - r \end{cases} \quad (1)$$

## Variantă algebrică

Revenim la  $n=2$ .

Avem  $b_0, b_1, b_2$  :

$$b_0^1(t) = (1-t)b_0 + tb_1$$

$$b_1^1(t) = (1-t)b_1 + tb_2$$

$$b_0^2(t) = (1-t)b_0^1(t) + tb_1^1(t) =$$

$$= (1-t) [(1-t)b_0 + tb_1] +$$

$$t [(1-t)b_1 + tb_2] \Rightarrow$$

$$b_0^2(t) = (1-t)^2 b_0 + 2t(1-t)b_1 + t^2 b_2$$

$\downarrow$   
 $B_0^2(t)$

$\downarrow$   
 $B_1^2(t)$

$\downarrow$   
 $B_2^2(t)$

polinoame Bernstein de grad 2

## Exemplu

Fie poligonul de control  $(b_0, b_1, b_2)$ , unde:

$$b_0 = (0, 0); \quad b_1 = (1, 3); \quad b_2 = (-3, 6)$$

Curba asociată:

$$b^2_o(t) = \underline{(1-t)^2} \cdot b_0 + \underline{2t(1-t)} b_1 + \underline{t^2} \cdot b_2 =$$

$$= (1 - 2t + t^2) \cdot (0, 0) + \\ (2t - 2t^2) \cdot (1, 3) + \\ t^2 \cdot (-3, 6) =$$

$$= (2t - 2t^2 - 3t^2, 6t - 6t^2 + 6t^2) = \\ = \underline{(2t - 5t^2, 6t)} = \underline{1 \cdot (0, 0) + t \cdot (2, 6) + t^2 \cdot (-5, 0)}$$

! suma <sup>grad 2</sup> polinoamelor Bernstein este 1  $\rightarrow$  apar  
combinatii afine / baricentrice

# Comentarii

- Polinoamele Bernstein de gradul 2 formează o **bază** în spațiul vectorial al polinoamelor de grad mai mic sau egal cu 2, deci **orice** curbă parametrizată polinomial (cu grad  $\leq 2$ ) poate fi scrisă folosind polinoame Bernstein.



# Comentarii

- Polinoamele Bernstein de gradul 2 formează o **bază** în spațiul vectorial al polinoamelor de grad mai mic sau egal cu 2, deci **orice** curbă parametrizată polinomial (cu grad  $\leq 2$ ) poate fi scrisă folosind polinoame Bernstein.
- De fapt: curbele polinomiale de grad mai mic sau egal cu 2 sunt curbele construite folosind algoritmul de Casteljau (sau folosind forma Bernstein) pentru  $n = 2$ .

# Forma algebrică a curbelor Bézier - cazul general

Fie  $n \in \mathbb{N}^*$  fixat. Polinoamele Bernstein de grad  $n$ :

$B_0^n(t), B_1^n(t), \dots, B_n^n(t)$  sunt:

$$B_k^n(t) = \binom{n}{k} (1-t)^{n-k} t^k, \quad k \in \{0, \dots, n\}$$

Fapt (Teoremă) Dat un poligon de control  $(b_0, b_1, \dots, b_n)$

și  $b^n(t)$  punctul construit cu alg. de Casteljau,

are loc relația:

$$b^n(t) = \sum_{k=0}^n B_k^n(t) \cdot b_k$$

↑ forma Bernstein a curbei Bézier asociate poligonului  $(b_0, b_1, \dots, b_n)$

# Proprietăți elementare

Fie  $(b_0, \dots, b_n)$  un poligon de control din  $\mathbb{R}^m$  și  $b : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^m$  curba Bézier asociată.

## Proprietăți elementare

Fie  $(b_0, \dots, b_n)$  un poligon de control din  $\mathbb{R}^m$  și  $b : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^m$  curba Bézier asociată.

- (i)  $b$  este o curbă polinomială, având gradul mai mic sau egal cu  $n$ ;
- (ii) curba  $b$  interpolează extremitățile poligonului de control, i.e.  $b(0) = b_0$ ,  $b(1) = b_n$ ; în particular, dacă poligonul de control este închis, curba Bézier asociată este închisă;
- (iii) **proprietatea acoperirii convexe**: punctele curbei Bézier  $b$  se află în acoperirea convexă a punctelor de control;
- (iv) **invarianța la schimbări afine de parametru**: dacă  $\varphi : [0, 1] \rightarrow [\alpha, \beta]$ ,  $\varphi(t) = \alpha + t(\beta - \alpha)$  este o schimbare afină de parametru și dacă  $b^{[\alpha, \beta]}$  este curba Bézier asociată poligonului de control  $(b_0, \dots, b_n)$ , dar definită pe intervalul  $[\alpha, \beta]$ , atunci  $b = b^{[\alpha, \beta]} \circ \varphi$ ;

# Proprietăți elementare

Fie  $(b_0, \dots, b_n)$  un poligon de control din  $\mathbb{R}^m$  și  $b : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^m$  curba Bézier asociată.

- (i)  $b$  este o curbă polinomială, având gradul mai mic sau egal cu  $n$ ;
- (ii) curba  $b$  interpolează extremitățile poligonului de control, i.e.  $b(0) = b_0$ ,  $b(1) = b_n$ ; în particular, dacă poligonul de control este închis, curba Bézier asociată este închisă;
- (iii) **proprietatea acoperirii convexe**: punctele curbei Bézier  $b$  se află în acoperirea convexă a punctelor de control;
- (iv) **invarianța la schimbări afine de parametru**: dacă  $\varphi : [0, 1] \rightarrow [\alpha, \beta]$ ,  $\varphi(t) = \alpha + t(\beta - \alpha)$  este o schimbare afină de parametru și dacă  $b^{[\alpha, \beta]}$  este curba Bézier asociată poligonului de control  $(b_0, \dots, b_n)$ , dar definită pe intervalul  $[\alpha, \beta]$ , atunci  $b = b^{[\alpha, \beta]} \circ \varphi$ ;
- (v) **invarianță afină**: dacă  $\tau : \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^m$  este o aplicație afină, atunci curba Bézier asociată poligonului de control date de  $(\tau(b_0), \dots, \tau(b_n))$  este curba  $\tau(b)$ ;
- (vi) **(Invarianța la combinații baricentrice)**: fie  $(b_0, \dots, b_n)$ , respectiv  $(\tilde{b}_0, \dots, \tilde{b}_n)$  două poligoane de control și  $b$ , respectiv  $\tilde{b}$  curbele Bézier corespunzătoare. Pentru orice  $\alpha \in \mathbb{R}$ , curba Bézier asociată poligonului de control  $((1 - \alpha)b_0 + \alpha\tilde{b}_0, \dots, (1 - \alpha)b_n + \alpha\tilde{b}_n)$  este curba  $(1 - \alpha)b + \alpha\tilde{b}$ .
- (vii) dacă  $\tilde{b} : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^m$  este curba Bézier asociată poligonului de control  $(b_n, \dots, b_0)$ , atunci  $\tilde{b}(t) = b(1 - t)$ , în particular, aceste curbe au aceeași imagine geometrică.

# De reținut!

- ▶ Orice curbă Bézier este definită/controlată de un poligon de control, acesta este "memorat/stocat" și determină geometria curbei.

# De reținut!

- ▶ Orice curbă Bézier este definită/controlată de un poligon de control, acesta este "memorat/stocat" și determină geometria curbei.
- ▶ Pentru construcția/randarea curbelor Bézier este folosit algoritmul de Casteljau sau reprezentarea cu polinoame Bernstein.

# Motivație

**Q:** Cum putem genera curbe cât mai complexe?



# Motivație

**Q:** Cum putem genera curbe cât mai complexe?

**A:**

# Motivație

**Q:** Cum putem genera curbe cât mai complexe?

**A:**

- ▶ Folosind mai multe puncte de control (crește gradul curbei, deci calcule mai complexe).

# Motivație

**Q:** Cum putem genera curbe cât mai complexe?

**A:**

- ▶ Folosind mai multe puncte de control (crește gradul curbei, deci calcule mai complexe).
- ▶ Racordând (“punând cap la cap”) arce de curbă de grad mai mic. **În practică: curbe de gradul 3 (cubice).**

În continuare...

► **Elemente de avut în vedere:**

În continuare...

► **Elemente de avut în vedere:**

- Ce înseamnă racordul unor curbe?

În continuare...

► **Elemente de avut în vedere:**

- Ce înseamnă racordul unor curbe?
- Cum definim o curbă Bézier pe un interval oarecare? (pas necesar pentru a vorbi despre racord)

# În continuare...

## ► Elemente de avut în vedere:

- Ce înseamnă racordul unor curbe?
- Cum definim o curbă Bézier pe un interval oarecare? (pas necesar pentru a vorbi despre racord)
- Ce înseamnă un “racord convenabil”? (astfel ca vectorii tangenți / accelerație să coincidă).

# În continuare...

## ► Elemente de avut în vedere:

- Ce înseamnă racordul unor curbe?
- Cum definim o curbă Bézier pe un interval oarecare? (pas necesar pentru a vorbi despre racord)
- Ce înseamnă un “racord convenabil”? (astfel ca vectorii tangenți / accelerație să coincidă).



Curba albastră, curba verde și curba roșie au racord. Curba neagră nu are racord cu niciuna dintre ele. Racordul dintre curba albastră și cea verde este “convenabil”.

## ► Ce ne așteptăm?



# În continuare...

## ► Elemente de avut în vedere:

- Ce înseamnă racordul unor curbe?
- Cum definim o curbă Bézier pe un interval oarecare? (pas necesar pentru a vorbi despre racord)
- Ce înseamnă un “racord convenabil”? (astfel ca vectorii tangenți / accelerație să coincidă).



Curba albastră, curba verde și curba roșie au racord. Curba neagră nu are racord cu niciuna dintre ele. Racordul dintre curba albastră și cea verde este “convenabil”.

## ► Ce ne așteptăm?

- Să caracterizăm racordul dintre curbe Bézier folosind poligoanele de control.

# Schimbări de parametru

- **Remember:** O curbă parametrizată este dată de o funcție  $c : I \rightarrow \mathbb{R}^n$  ( $I \subset \mathbb{R}$  este un interval,  $c$  verifică anumite condiții).

# Schimbări de parametru

- ▶ **Remember:** O curbă parametrizată este dată de o funcție  $c : I \rightarrow \mathbb{R}^n$  ( $I \subset \mathbb{R}$  este un interval,  $c$  verifică anumite condiții).
- ▶ **Definiție.** Fie  $c : I \rightarrow \mathbb{R}^n$  și  $\bar{c} : \bar{I} \rightarrow \mathbb{R}^n$  două curbe parametrizate. Spunem că  $c$  și  $\bar{c}$  diferă printr-o **schimbare de parametru** (sau că  $\bar{c}$  a fost obținută din  $c$  printr-o schimbare de parametru) dacă există un difeomorfism  $\varphi : \bar{I} \rightarrow I$  (numit **reparametrizare**) astfel ca  $\bar{c} = c \circ \varphi$ . O reparametrizare  $\varphi$  **păstrează (schimbă) orientarea** dacă este strict crescătoare (respectiv strict descrescătoare).

# Schimbări de parametru

- ▶ **Remember:** O curbă parametrizată este dată de o funcție  $c : I \rightarrow \mathbb{R}^n$  ( $I \subset \mathbb{R}$  este un interval,  $c$  verifică anumite condiții).
- ▶ **Definiție.** Fie  $c : I \rightarrow \mathbb{R}^n$  și  $\bar{c} : \bar{I} \rightarrow \mathbb{R}^n$  două curbe parametrizate. Spunem că  $c$  și  $\bar{c}$  diferă printr-o **schimbare de parametru** (sau că  $\bar{c}$  a fost obținută din  $c$  printr-o schimbare de parametru) dacă există un difeomorfism  $\varphi : \bar{I} \rightarrow I$  (numit **reparametrizare**) astfel ca  $\bar{c} = c \circ \varphi$ . O reparametrizare  $\varphi$  **păstrează (schimbă) orientarea** dacă este strict crescătoare (respectiv strict descrescătoare).
- ▶ **Observație.** Printr-o reparametrizare imaginea geometrică a curbei considerate nu se modifică, se schimbă doar "modul" în care parcurgem curba.

# Schimbări afine de parametru

- O **schimbare afină de parametru (reparametrizare afină)** este o aplicație de forma

$$\varphi : [c, d] \rightarrow [a, b], \quad \varphi(t) = \frac{b-a}{d-c}t + \frac{ad-bc}{d-c},$$

unde  $[a, b], [c, d] \subset \mathbb{R}$  sunt două intervale (care nu se reduc la un punct).

**Observație.** Schimbările afine de parametru sunt singurele care mențin o curbă polinomială în clasa curbelor polinomiale de același grad.

## Schimbări afine de parametru - Exemple

(i) Fie  $c_1, c_2, c_3: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$

$$c_1(t) = (\cos(t), \sin(t))$$

$$c_2(t) = (\cos(2t), \sin(2t))$$

$$c_3(t) = \left( \cos\left(\frac{t}{2} + 1\right), \sin\left(\frac{t}{2} + 1\right) \right)$$

# Schimbări afine de parametru - Exemple

- (ii) Aplicațiile  $c_2$ ,  $c_2'$  și  $c_2''$  din Exemplul (i) sunt parametrizări diferite ale elipsei de ecuație  $\frac{(x_1-4)^2}{9} + \frac{(x_2-3)^2}{4} = 1$ . Schimbările de parametru utilizate sunt  $t \mapsto 3t$ , respectiv  $t \mapsto 1 - t$ .

# Schimbări afine de parametru - Exemple

- (ii) Aplicațiile  $c_2$ ,  $c'_2$  și  $c''_2$  din Exemplul (i) sunt parametrizări diferite ale elipsei de ecuație  $\frac{(x_1-4)^2}{9} + \frac{(x_2-3)^2}{4} = 1$ . Schimbările de parametru utilizate sunt  $t \mapsto 3t$ , respectiv  $t \mapsto 1 - t$ .
- (iii) Aplicația  $\varphi : [0, 1] \rightarrow [0, 1]$ ,  $\varphi(t) = 1 - t$  este o schimbare afină de parametru care schimbă orientarea. Aplicând această schimbare de parametru curbei polinomiale de gradul 2 dată de  $c : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^2$ ,  $c(t) = (t^2 + 4t + 1, t + 2)$  obținem curba parametrizată  $\bar{c} : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^2$ ,  $\bar{c}(t) = (t^2 - 6t + 6, -t + 3)$ . Imaginea geometrică a celor două curbe este un arc al parabolei  $x_1 - x_2^2 + 3 = 0$ , care unește punctele  $A = (1, 2)$  și  $B = (6, 3)$ . Parametrizarea  $c$  "parcure" acest arc de la  $A$  la  $B$ , în vreme ce  $\bar{c}$  "parcure" acest arc în sens invers.



# Pregătire - extinderea intervalului de definire a unei curbe Bézier

Fie  $(b_0, \dots, b_n)$  un poligon de control. Am definit o curbă Bézier  $b: [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^d$  (v. alg. de Casteljau / formule Bernstein)

Fie  $[\alpha, \beta] \subset \mathbb{R}$  un interval.

$$[\alpha, \beta] \xrightarrow{\psi} [0, 1] \xrightarrow{b} \mathbb{R}^d$$

$\underbrace{\hspace{10em}}_{b \circ \psi}$

$\psi$ : schimbare afină de parametru

$b$ : curbă Bézier asociată polig. control, definită pe  $[0, 1]$

Prin definiție,  $b \circ \psi: [\alpha, \beta] \rightarrow \mathbb{R}^d$  este curbă Bézier asociată poligonului de control  $(b_0, \dots, b_n)$ , definită pe  $[\alpha, \beta]$ .

# Formalizare - extinderea intervalului de definire a unei curbe Bézier

**Observație.** Fie  $(b_0, b_1, \dots, b_n)$  un poligon de control din  $\mathbb{R}^m$  și fie  $b : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^m$  curba Bézier asociată. Pentru un interval arbitrar  $[\alpha, \beta] \subset \mathbb{R}$  ( $\alpha \neq \beta$ ), definim aplicația (numită **curbă Bézier** definită pe intervalul  $[\alpha, \beta]$ )

$$b^{[\alpha, \beta]} : [\alpha, \beta] \rightarrow \mathbb{R}^m, \quad b^{[\alpha, \beta]} := b \circ \psi,$$

unde

$$\psi : [\alpha, \beta] \rightarrow [0, 1] \quad \psi(u) = \frac{u - \alpha}{\beta - \alpha}$$

este schimbarea afină de parametru de la intervalul  $[\alpha, \beta]$  la intervalul  $[0, 1]$ . În cele ce urmează vom renunța la scrierea intervalului de definiție ca indice superior, acest interval rezultând din context.

# Formalizare - extinderea intervalului de definire a unei curbe Bézier

**Observație.** Fie  $(b_0, b_1, \dots, b_n)$  un poligon de control din  $\mathbb{R}^m$  și fie  $b : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^m$  curba Bézier asociată. Pentru un interval arbitrar  $[\alpha, \beta] \subset \mathbb{R}$  ( $\alpha \neq \beta$ ), definim aplicația (numită **curbă Bézier** definită pe intervalul  $[\alpha, \beta]$ )

$$b^{[\alpha, \beta]} : [\alpha, \beta] \rightarrow \mathbb{R}^m, \quad b^{[\alpha, \beta]} := b \circ \psi,$$

unde

$$\psi : [\alpha, \beta] \rightarrow [0, 1] \quad \psi(u) = \frac{u - \alpha}{\beta - \alpha}$$

este schimbarea afină de parametru de la intervalul  $[\alpha, \beta]$  la intervalul  $[0, 1]$ . În cele ce urmează vom renunța la scrierea intervalului de definiție ca indice superior, acest interval rezultând din context.

**Exemplu.** Considerăm poligonul de control  $(b_0, b_1, b_2)$  cu  $b_0 = (0, 0)$ ,  $b_1 = (2, 0)$ ,  $b_2 = (2, 4)$ . Curba Bézier asociată definită pe intervalul  $[0, 1]$  este

$$b : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad b(t) = (4t - 2t^2, 4t^2)$$

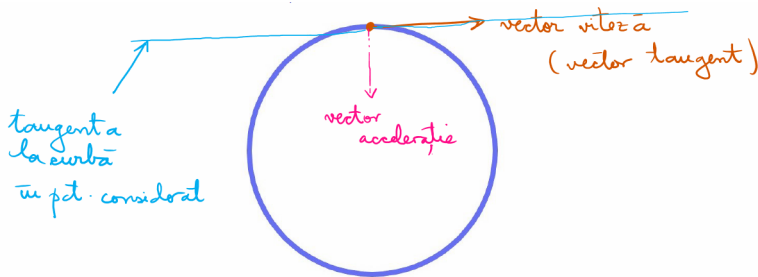
iar curba Bézier asociată aceluiași poligon, dar definită pe intervalul  $[2, 4]$  este

$$\tilde{b} : [2, 4] \rightarrow \mathbb{R}^2, \quad \tilde{b}(u) = b \circ \psi(u),$$

cu  $\psi(u) = \frac{u-2}{4-2}$ , deci

$$\tilde{b}(u) = b\left(\frac{u-2}{2}\right) = \left(\frac{-u^2 + 8u - 12}{2}, (u-2)^2\right).$$

# Intuiție - vector tangent/vector accelerație



$$c(t) = (\cos t, \sin t), \text{ fixat } t_0$$

$$\text{vectorul viteză în } c(t_0): c'(t_0) = (-\sin t_0, \cos t_0)$$

$$\text{vectorul accelerație în } c(t_0): c''(t_0) = (-\cos t_0, -\sin t_0)$$

# Vector tangent, vector accelerație - formalizare

- **Definiție.** Fie  $c : I \rightarrow \mathbb{R}^n$ ,  $c = (c_1, \dots, c_n)$  o parametrizare de clasă  $\mathcal{C}^k$  ( $k \geq 1$ ) a unei curbe și  $t_0 \in I$  fixat.
- (i) Vectorul  $c'(t_0) := (c'_1(t_0), \dots, c'_n(t_0))$  se numește **vector tangent** (**vector viteză**) la curbă în punctul corespunzător lui  $c(t_0)$ . Dreapta care trece prin punctul  $c(t_0)$  și are direcția dată de vectorul  $c'(t_0)$  se numește **tangentă** la curba  $c$  în punctul  $c(t_0)$ .
- (ii) Dreapta care trece prin punctul  $c(t_0)$  și este perpendiculară la tangenta la curbă în acest punct se numește **normală** la curba  $c$  în punctul  $c(t_0)$ .

# Vector tangent, vector accelerație - formalizare

- ▶ **Definiție.** Fie  $c : I \rightarrow \mathbb{R}^n$ ,  $c = (c_1, \dots, c_n)$  o parametrizare de clasă  $\mathcal{C}^k$  ( $k \geq 1$ ) a unei curbe și  $t_0 \in I$  fixat.
  - (i) Vectorul  $c'(t_0) := (c'_1(t_0), \dots, c'_n(t_0))$  se numește **vector tangent** (**vector viteză**) la curbă în punctul corespunzător lui  $c(t_0)$ . Dreapta care trece prin punctul  $c(t_0)$  și are direcția dată de vectorul  $c'(t_0)$  se numește **tangentă** la curba  $c$  în punctul  $c(t_0)$ .
  - (ii) Dreapta care trece prin punctul  $c(t_0)$  și este perpendiculară la tangenta la curbă în acest punct se numește **normală** la curba  $c$  în punctul  $c(t_0)$ .
- ▶ Fie  $c : I \rightarrow \mathbb{R}^n$ ,  $c = (c_1, \dots, c_n)$  o parametrizare de clasă  $\mathcal{C}^k$  ( $k \geq 2$ ) a unei curbe și  $t_0 \in I$  fixat. Vectorul  $c''(t_0) := (c''_1(t_0), \dots, c''_n(t_0))$  se numește **vector accelerație** la curbă în punctul corespunzător lui  $c(t_0)$ .

## Vector tangent, vector accelerație - formalizare

- ▶ **Definiție.** Fie  $c : I \rightarrow \mathbb{R}^n$ ,  $c = (c_1, \dots, c_n)$  o parametrizare de clasă  $\mathcal{C}^k$  ( $k \geq 1$ ) a unei curbe și  $t_0 \in I$  fixat.
  - (i) Vectorul  $c'(t_0) := (c'_1(t_0), \dots, c'_n(t_0))$  se numește **vector tangent** (**vector viteză**) la curbă în punctul corespunzător lui  $c(t_0)$ . Dreapta care trece prin punctul  $c(t_0)$  și are direcția dată de vectorul  $c'(t_0)$  se numește **tangentă** la curba  $c$  în punctul  $c(t_0)$ .
  - (ii) Dreapta care trece prin punctul  $c(t_0)$  și este perpendiculară la tangenta la curbă în acest punct se numește **normală** la curba  $c$  în punctul  $c(t_0)$ .
- ▶ Fie  $c : I \rightarrow \mathbb{R}^n$ ,  $c = (c_1, \dots, c_n)$  o parametrizare de clasă  $\mathcal{C}^k$  ( $k \geq 2$ ) a unei curbe și  $t_0 \in I$  fixat. Vectorul  $c''(t_0) := (c''_1(t_0), \dots, c''_n(t_0))$  se numește **vector accelerație** la curbă în punctul corespunzător lui  $c(t_0)$ .
- ▶ **Observație** Ecuatiile parametrice ale tangentei la curba  $c$  prin punctul  $c(t_0)$  sunt

$$\begin{cases} x_1 = c_1(t_0) + sc'_1(t_0) \\ \dots\dots\dots \\ x_n = c_n(t_0) + sc'_n(t_0) \end{cases} \quad s \in \mathbb{R}.$$

## Alte concepte

- **Definiție.** Fie  $c : I \rightarrow \mathbb{R}^n$ ,  $c = (c_1, \dots, c_n)$  o parametrizare de clasă  $\mathcal{C}^k$  ( $k \geq 1$ ) a unei curbe
- (i) Punctul  $c(t_0)$  se numește **punct regulat** dacă  $c'(t_0) \neq 0$ .
  - (ii) Punctul  $c(t_0)$  se numește **punct singular** dacă  $c'(t_0) = 0$ .
  - (iii) O curbă se numește **regulată** dacă toate punctele sale sunt regulate.



# Alte concepte

- ▶ **Definiție.** Fie  $c : I \rightarrow \mathbb{R}^n$ ,  $c = (c_1, \dots, c_n)$  o parametrizare de clasă  $\mathcal{C}^k$  ( $k \geq 1$ ) a unei curbe
  - (i) Punctul  $c(t_0)$  se numește **punct regulat** dacă  $c'(t_0) \neq 0$ .
  - (ii) Punctul  $c(t_0)$  se numește **punct singular** dacă  $c'(t_0) = 0$ .
  - (iii) O curbă se numește **regulată** dacă toate punctele sale sunt regulate.
  
- ▶ **Definiție.** Fie  $c : I \rightarrow \mathbb{R}^n$ ,  $c = (c_1, \dots, c_n)$  o parametrizare de clasă  $\mathcal{C}^k$  ( $k \geq 1$ ) a unei curbe și  $[a, b] \subset I$  un interval.
  - (i)  $c|_{[a,b]} : [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n$  se numește **arc al curbei**  $c$ ;
  - (ii) **lungimea arcului de curbă**  $c|_{[a,b]}$  este  $L(c|_{[a,b]}) = \int_a^b \|c'(t)\| dt$ .

# Modificarea vectorului tangent/acelerație la schimbări de parametru

- **Propoziție.** Fie  $c : I \rightarrow \mathbb{R}^n$  și  $\bar{c} : \bar{I} \rightarrow \mathbb{R}^n$  două parametrizări de clasă  $\mathcal{C}^k$  ( $k \geq 2$ ) ale unei curbe, astfel ca  $\bar{c} = c \circ \varphi$ , unde  $\varphi : \bar{I} \rightarrow I$  este o schimbare de parametru. Pentru orice  $s \in \bar{I}$  au loc relațiile

$$\bar{c}'(s) = \varphi'(s) \cdot c'(\varphi(s)),$$

$$\bar{c}''(s) = \varphi'(s)^2 \cdot c''(\varphi(s)) + \varphi''(s) \cdot c'(\varphi(s)).$$

În particular, regularitatea unei curbe este o proprietate intrinsecă a acesteia, în sensul că nu depinde de parametrizarea aleasă.

# Modificarea vectorului tangent/acelerație la schimbări de parametru

- **Propoziție.** Fie  $c : I \rightarrow \mathbb{R}^n$  și  $\bar{c} : \bar{I} \rightarrow \mathbb{R}^n$  două parametrizări de clasă  $\mathcal{C}^k$  ( $k \geq 2$ ) ale unei curbe, astfel ca  $\bar{c} = c \circ \varphi$ , unde  $\varphi : \bar{I} \rightarrow I$  este o schimbare de parametru. Pentru orice  $s \in \bar{I}$  au loc relațiile

$$\bar{c}'(s) = \varphi'(s) \cdot c'(\varphi(s)),$$

$$\bar{c}''(s) = \varphi'(s)^2 \cdot c''(\varphi(s)) + \varphi''(s) \cdot c'(\varphi(s)).$$

În particular, regularitatea unei curbe este o proprietate intrinsecă a acesteia, în sensul că nu depinde de parametrizarea aleasă.

- **Propoziție.** Lungimea unui arc de curbă este invariantă la schimbări de parametru.

## Derivatele unei curbe Bézier

**Propoziție.** Fie  $b : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^d$  o curbă Bézier.

(i) Derivatele de orice ordin calculate pentru  $t = 0$  și  $t = 1$  depind doar de poligonul de control. Mai mult,  $b'(0) = n(b_1 - b_0)$ ,  $b'(1) = n(b_n - b_{n-1})$ , cu alte cuvinte, vectorii tangenți la curba Bézier în punctele  $b_0$  (respectiv  $b_n$ ) sunt coliniari și au același sens cu vectorii  $\overrightarrow{b_0 b_1}$  (respectiv  $\overrightarrow{b_{n-1} b_n}$ ). În cazul în care acești vectori sunt nenuli, ei reprezintă direcția tangentelor la curbă în punctele respective.



(ii) Pentru orice  $t \in [0, 1]$  are loc egalitatea

$$b'(t) = n(b_1^{n-1}(t) - b_0^{n-1}(t)),$$

cu alte cuvinte, punctele construite în etapa  $(n - 1)$  a algoritmului de Casteljau determină vectorul tangent la curba Bézier în punctul  $b(t)$ .

# Exemplu

Considerăm punctele

$$b_0 = (1, -2), \quad b_1 = (3, 2), \quad b_2 = (3, -2), \quad b_3 = (-3, -2).$$

Schema de Casteljau corespunzătoare acestor puncte și valorii  $t_0 = \frac{1}{2}$  a parametrului este

$$\begin{array}{ccccccc} (1, -2) & & & & & & \\ (3, 2) & & (2, 0) & & & & \\ (3, -2) & & (3, 0) & & (\frac{5}{2}, 0) & & \\ (-3, -2) & & (0, -2) & & (\frac{3}{2}, -1) & & (2, -\frac{1}{2}). \end{array}$$

Vectorul tangent la curbă corespunzător valorii  $t = \frac{1}{2}$  a parametrului este  $(-3, -3)$ .

# Condiții de racord între curbe Bézier

Fie  $b: [u_0, u_1] \rightarrow \mathbb{R}^d$  și  $\tilde{b}: [u_1, u_2] \rightarrow \mathbb{R}^d$  curbe Bézier asociate unor poligoane de control  $(b_0, b_1, \dots, \underline{b_n})$  și  $(\underline{b_n}, b_{n+1}, \dots, b_{n+m})$ .

Curbele  $b$  și  $\tilde{b}$  au în punctul  $b_n$ :

(i) racord de clasă  $G^1$  (continuitate geometrică), i.e. curbele au aceeași tangentă în punctul  $b_n \Leftrightarrow$

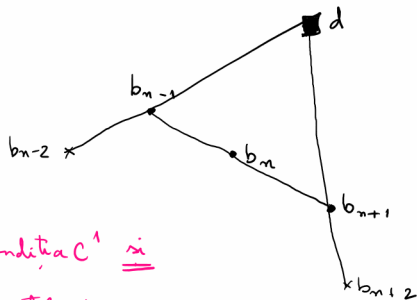
$b_{n-1}, b_n, b_{n+1}$  sunt coliniare

(ii) racord de clasă  $C^1$  (vectorii tangenți la cele două curbe în punctul de racord coincid)  $\Leftrightarrow$

$\left\{ \begin{array}{l} b_{n-1}, b_n, b_{n+1} \text{ sunt coliniare} \\ r(b_{n-1}, b_n, b_{n+1}) = r(u_0, u_1, u_2) \end{array} \right. \text{ și } \underline{u_1}$

# Condiții de racord între curbe Bézier

(iii) racord de clasă  $C^2$  (și vectorii tangenți și vectorii accelerație coincid)



condiția  $C^1$  și

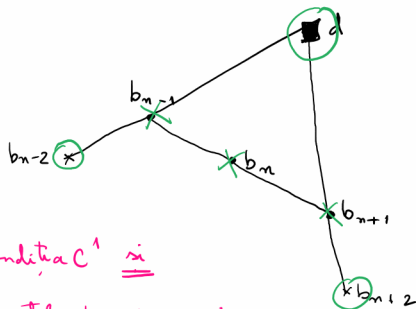
dreptele  $b_{n-2}b_{n-1}$  și

$b_{n+1}b_{n+2}$  sunt concurente într-un punct d și

$$r(b_{n-2}, b_{n-1}, d) = r(d, b_{n+1}, b_{n+2}) = r(b_{n-1}, b_n, b_{n+1}) = r(u_0, u_1, u_2)$$

# Condiții de racord între curbe Bézier

③ Racord de clasă  $C^2$  (și vectorii tangenți și vectorii accelerație coincid)



$u_0, u_1, u_2$

condiția  $C^1$  și

dreptele  $b_{n-2}b_{n-1}$  și

$b_{n+1}b_{n+2}$  sunt concurente într-un punct d și

$$r(b_{n-2}, b_{n-1}, d) = r(d, b_{n+1}, b_{n+2}) = r(b_{n-1}, b_n, b_{n+1}) = r(u_0, u_1, u_2)$$



# Condiții de racord între curbe Bézier

**Propoziție.** Fie  $(b_0, \dots, b_{n-1}, b_n)$  și  $(b_n, b_{n+1}, \dots, b_{2n})$  două poligoane de control și  $b : [u_0, u_1] \rightarrow \mathbb{R}^m$ , respectiv  $\tilde{b} : [u_1, u_2] \rightarrow \mathbb{R}^m$  curbele Bézier asociate ( $u_0 < u_1 < u_2$ ; această condiție va fi subînțeleasă în cele ce urmează).

(i) Cele două curbe au un racord de clasă  $GC^1$  în punctul  $b_n$  dacă și numai dacă punctele  $b_{n-1}, b_n, b_{n+1}$  sunt coliniare.

(ii) Cele două curbe au un racord de clasă  $C^1$  în punctul  $b_n$  dacă și numai dacă punctele  $b_{n-1}, b_n, b_{n+1}$  sunt coliniare și are loc egalitatea de rapoarte  $r(b_{n-1}, b_n, b_{n+1}) = r(u_0, u_1, u_2)$ .

(iii) Cele două curbe au un racord de clasă  $C^2$  în punctul  $b_n$  dacă și numai dacă sunt verificate condițiile:

- punctele  $b_{n-1}, b_n, b_{n+1}$  sunt coliniare și are loc egalitatea de rapoarte  $r(b_{n-1}, b_n, b_{n+1}) = r(u_0, u_1, u_2)$ ;
- există un punct  $d$  cu proprietatea că  $b_{n-2}, b_{n-1}, d$ , respectiv  $d, b_{n+1}, b_{n+2}$  sunt triplete de puncte coliniare și, în plus, au loc egalitățile

$$r(b_{n-2}, b_{n-1}, d) = r(d, b_{n+1}, b_{n+2}) = r(u_0, u_1, u_2).$$

Punctul  $d$  se numește **punct de Boor** asociat racordului celor două curbe.

# Exemplu

În  $\mathbb{R}^2$  considerăm punctele  $b_0 = (0, 2)$ ,  $b_1 = (1, 3)$ ,  $b_2 = (3, 3)$ ,  $b_3 = (4, 2)$ ,  $b_4 = (6, 0)$ ,  $b_5 = (4, -6)$ ,  $b_6 = (1, -1)$ . Fie  $u_0 = 1$ ,  $u_1 = 4$ ,  $u_2 = 7$ . Ce racord au cubicele Bézier  $b : [1, 4] \rightarrow \mathbb{R}^2$  și  $\tilde{b} : [4, 7] \rightarrow \mathbb{R}^2$  asociate poligoanelor de control  $(b_0, b_1, b_2, b_3)$ , respectiv  $(b_3, b_4, b_5, b_6)$ ?

Racordul este de clasă  $GC^1$ . Avem:

$$\overrightarrow{b_2 b_3} = b_3 - b_2 = (1, -1), \quad \overrightarrow{b_2 b_4} = b_4 - b_2 = (3, -3),$$

deci vectorii  $\overrightarrow{b_2 b_3}$  și  $\overrightarrow{b_2 b_4}$  sunt liniar dependenți, adică punctele  $b_2, b_3, b_4$  sunt coliniare; în particular cubicele Bézier  $b : [1, 4] \rightarrow \mathbb{R}^2$  și  $\tilde{b} : [4, 7] \rightarrow \mathbb{R}^2$  asociate poligoanelor de control  $(b_0, b_1, b_2, b_3)$ , respectiv  $(b_3, b_4, b_5, b_6)$  au un racord de clasă  $GC^1$  în  $b_3$ .

# Exemplu

În  $\mathbb{R}^2$  considerăm punctele  $b_0 = (0, 2)$ ,  $b_1 = (1, 3)$ ,  $b_2 = (3, 3)$ ,  $b_3 = (4, 2)$ ,  $b_4 = (6, 0)$ ,  $b_5 = (4, -6)$ ,  $b_6 = (1, -1)$ . Fie  $u_0 = 1$ ,  $u_1 = 4$ ,  $u_2 = 7$ . Ce racord au cubicele Bézier  $b : [1, 4] \rightarrow \mathbb{R}^2$  și  $\tilde{b} : [4, 7] \rightarrow \mathbb{R}^2$  asociate poligoanelor de control  $(b_0, b_1, b_2, b_3)$ , respectiv  $(b_3, b_4, b_5, b_6)$ ?

**Racordul nu este de clasă  $C^1$ .** Pe de altă parte,

$$\overrightarrow{b_2b_3} = b_3 - b_2 = (1, -1), \quad \overrightarrow{b_3b_4} = b_4 - b_3 = (2, -2),$$

adică  $r(b_2, b_3, b_4) = \frac{1}{2}$ , iar  $r(u_0, u_1, u_2) = \frac{u_1 - u_0}{u_2 - u_1} = 1$ , așadar

$$r(b_2, b_3, b_4) \neq r(u_0, u_1, u_2),$$

ceea ce arată că racordul nu este de clasă  $C^1$ .

# Exemplu

În  $\mathbb{R}^2$  considerăm punctele  $b_0 = (0, 2)$ ,  $b_1 = (1, 3)$ ,  $b_2 = (3, 3)$ ,  $b_3 = (4, 2)$ ,  $b_4 = (6, 0)$ ,  $b_5 = (4, -6)$ ,  $b_6 = (1, -1)$ . Fie  $u_0 = 1$ ,  $u_1 = 4$ ,  $u_2 = 7$ . Ce racord au cubicele Bézier  $b : [1, 4] \rightarrow \mathbb{R}^2$  și  $\tilde{b} : [4, 7] \rightarrow \mathbb{R}^2$  asociate poligoanelor de control  $(b_0, b_1, b_2, b_3)$ , respectiv  $(b_3, b_4, b_5, b_6)$ ?

**Fiind un racord  $GC^1$ , se pot modifica intervalele astfel ca raportul să fie de clasă  $C^1$ .** Alegând în schimb  $u'_0 = 1$ ,  $u'_1 = 4$  și  $u'_2 = 10$ , avem

$$r(u'_0, u'_1, u'_2) = \frac{u'_1 - u'_0}{u'_2 - u'_1} = \frac{3}{6} = \frac{1}{2} = r(b_2, b_3, b_4),$$

cu alte cuvinte curbele Bézier  $c : [1, 4] \rightarrow \mathbb{R}^2$ , respectiv  $\tilde{c} : [4, 10] \rightarrow \mathbb{R}^2$  asociate celor două poligoane de control au un racord de clasă  $C^1$  în  $b_3$ .

# Exemplu

În  $\mathbb{R}^2$  considerăm punctele  $b_0 = (0, 2)$ ,  $b_1 = (1, 3)$ ,  $b_2 = (3, 3)$ ,  $b_3 = (4, 2)$ ,  $b_4 = (6, 0)$ ,  $b_5 = (4, -6)$ ,  $b_6 = (1, -1)$ . Fie  $u_0 = 1$ ,  $u_1 = 4$ ,  $u_2 = 7$ . Ce racord au cubicele Bézier  $b : [1, 4] \rightarrow \mathbb{R}^2$  și  $\tilde{b} : [4, 7] \rightarrow \mathbb{R}^2$  asociate poligoanelor de control  $(b_0, b_1, b_2, b_3)$ , respectiv  $(b_3, b_4, b_5, b_6)$ ?

**Comentariu.** Este de remarcat faptul că  $b = c$  (ca funcții), în vreme ce parametrizările  $\tilde{b}$  și  $\tilde{c}$  au aceeași imagine geometrică, dar sunt diferite ca aplicații. Acest exemplu arată că un racord care are doar continuitate geometrică  $GC^1$  poate deveni, prin alegerea convenabilă a intervalelor pe care este definită parametrizarea (este suficient să modificăm unul din capete!) de clasă  $C^1$ . Cu alte cuvinte, continuitatea geometrică  $GC^1$  este legată numai de forma poligonului de control, iar faptul că un racord are clasă  $C^1$  este legat atât de poligonul de control, cât și de intervalele pe care sunt definite parametrizările.

# Exemplu

În  $\mathbb{R}^2$  considerăm punctele  $b_0 = (0, 2)$ ,  $b_1 = (1, 3)$ ,  $b_2 = (3, 3)$ ,  $b_3 = (4, 2)$ ,  $b_4 = (6, 0)$ ,  $b_5 = (4, -6)$ ,  $b_6 = (1, -1)$ . Fie  $u_0 = 1$ ,  $u_1 = 4$ ,  $u_2 = 7$ . Ce racord au cubicele Bézier  $b : [1, 4] \rightarrow \mathbb{R}^2$  și  $\tilde{b} : [4, 7] \rightarrow \mathbb{R}^2$  asociate poligoanelor de control  $(b_0, b_1, b_2, b_3)$ , respectiv  $(b_3, b_4, b_5, b_6)$ ?

**Racordul este de clasă  $\mathcal{C}^2$ .** Să analizăm în continuare dacă acest racord este și de clasă  $\mathcal{C}^2$ . Pentru aceasta trebuie să determinăm punctul  $d$  de intersecție a dreptelor  $b_1b_2$  și  $b_4b_5$ : dreapta  $b_1b_2$  are ecuația implicită  $x_2 = 3$ , iar dreapta  $b_4b_5$  are ecuația  $3x_1 - x_2 - 18 = 0$  și punctul lor de intersecție este  $d = (7, 3)$ . Avem:

$$\overrightarrow{b_1b_2} = (2, 0), \quad \overrightarrow{b_2d} = (4, 0), \quad r(b_1, b_2, d) = \frac{1}{2},$$

$$\overrightarrow{db_4} = (-1, -3), \quad \overrightarrow{b_4b_5} = (-2, -6), \quad r(d, b_4, b_5) = \frac{1}{2},$$

deci au loc egalitățile

$$r(b_1, b_2, d) = r(d, b_4, b_5) = r(u'_0, u'_1, u'_2),$$

ceea ce arată că racordul curbelor  $c$  și  $\tilde{c}$  este de clasă  $\mathcal{C}^2$ .

# Exemplu

În  $\mathbb{R}^2$  considerăm punctele  $b_0 = (0, 2)$ ,  $b_1 = (1, 3)$ ,  $b_2 = (3, 3)$ ,  $b_3 = (4, 2)$ ,  $b_4 = (6, 0)$ ,  $b_5 = (4, -6)$ ,  $b_6 = (1, -1)$ . Fie  $u_0 = 1$ ,  $u_1 = 4$ ,  $u_2 = 7$ . Ce racord au cubicele Bézier  $b : [1, 4] \rightarrow \mathbb{R}^2$  și  $\tilde{b} : [4, 7] \rightarrow \mathbb{R}^2$  asociate poligoanelor de control  $(b_0, b_1, b_2, b_3)$ , respectiv  $(b_3, b_4, b_5, b_6)$ ?

**Comentariu.** Dacă raportul  $r(b_1, b_2, d)$  (respectiv  $r(d, b_4, b_5)$ ) nu ar fi fost egal cu  $\frac{1}{2}$ , am fi putut modifica punctul  $b_1$  pe dreapta  $b_2d$  (respectiv punctul  $b_5$  pe dreapta  $db_4$ ), astfel ca raportul respectiv să fie  $\frac{1}{2}$ ; altfel spus, prin modificarea poligonului de control se poate obține un racord de clasă  $\mathcal{C}^2$ .

Ce date sunt necesare pentru a putea construi două cubice Bézier care au un racord de clasă  $C^1$ ? Dar un racord de clasă  $C^2$ ?

- ptr. racord  $C^2$ :

- se indică  $u_0, u_1, u_2$

- se iau  $b_0, b_1, d, b_5, b_6$

- se construiesc  $b_2$  și  $b_4$

poligon de Boor  
pentru cubice spline

(se poate generaliza  
pt. n sarcinile)

(în general:  $b_{n-1}$  și  $b_{n+1}$ )

$$\text{a.î. } r(u_0, u_1, u_2) = r(b_1, \underline{b_2}, d) = r(d, \underline{b_4}, b_5)$$

$$(\text{în general: } r(u_0, u_1, u_2) = r(b_{n-2}, b_{n-1}, d)$$

$$= r(d, b_{n+1}, b_{n+2})$$

- se construiesc  $b_3$  (în general  $b_n$ )

$$\text{a.î. } r(b_2, b_3, b_4) = r(u_0, u_1, u_2)$$

$$(\text{în gen. : } r(b_{n-1}, b_n, b_{n+1}) = r(u_0, u_1, u_2))$$



## Exemplu

Considerăm punctele:

$$b_0 = (100, 100), \quad b_1 = (200, 200), \quad d = (600, 200), \quad b_5 = (300, -300), \quad b_6 = (100, -300)$$

și numerele reale

$$u_0 = 0, \quad u_1 = 1, \quad u_2 = 2.$$

Pornind de la aceste date putem construi poligoane de control  $(b_0, b_1, b_2, b_3)$  și  $(b_3, b_4, b_5, b_6)$  astfel încât curbele Bézier asociate  $b$  și  $\tilde{b}$  definite pe intervalele  $[0, 1]$ , respectiv  $[1, 2]$  să aibă un racord de clasă  $C^2$ .

$$\text{Avem } n(u_0, u_1, u_2) = \frac{u_1 - u_0}{u_2 - u_1} = 1$$

- $b_2$  a.c.  $n(b_1, b_2, d) = n(u_0, u_1, u_2) = 1 \Rightarrow \underline{b_2 = (400, 200)}$
- $b_4$  a.c.  $n(d, b_4, b_5) = n(u_0, u_1, u_2) = 1 \Rightarrow \underline{b_4 = (450, -50)}$
- $b_3$  a.c.  $n(b_2, b_3, b_4) = n(u_0, u_1, u_2) = 1 \Rightarrow \underline{b_3 = (425, 75)}$

# Exerciții

1. Considerăm poligonul de control  $(b_0, b_1, b_2, b_3)$ , unde

$$b_0 = (2, 3), \quad b_1 = (4, 3), \quad b_2 = (4, 5), \quad b_3 = (-2, 9).$$

Scrieți schema de Casteljau corespunzătoare acestui poligon de control și valorii  $t = \frac{1}{2}$  a parametrului.

2. Scrieți forma Bernstein a curbei Bézier asociate poligonului de control  $b_0 = (-2, 1)$ ,  $b_1 = (1, 5)$ ,  $b_2 = (3, 0)$ .

3. În  $\mathbb{R}^2$  considerăm poligoanele de control  $P = (b_0, b_1, b_2)$  respectiv  $\tilde{P} = (b_2, b_3, b_4)$ , unde

$$b_0 = (-6, -4), \quad b_1 = (3, 3), \quad b_2 = (\lambda - 1, 3), \quad b_3 = (7, \mu + 1), \quad b_4 = (-3, -1).$$

Fie  $b : [2, 5] \rightarrow \mathbb{R}^2$ , respectiv  $\tilde{b} : [5, 8] \rightarrow \mathbb{R}^2$  curbele Bézier asociate lui  $P$ , respectiv  $\tilde{P}$ . Discutați dacă  $b$  și  $\tilde{b}$  au un racord de clasă  $G\mathcal{C}^1$  sau  $\mathcal{C}^1$  în  $b_2$ .

# Exerciții

4. Considerăm poligonul de control

$$b_0 = (1, 1), \quad b_2 = (2, 0), \quad b_3 = (0, 0)$$

și fie  $b : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^2$  curba Bézier asociată. Calculați  $b(\frac{1}{3})$  și stabiliți dacă punctul  $(1, \frac{1}{3})$  aparține imaginii lui  $b$ .

5. Pentru o curbă Bézier  $b$ , calculați vectorii  $b'(0)$  și  $b'(1)$  direct, folosind forma Bernstein.
6. Considerăm punctele  $b_0 = (4, 2)$ ,  $b_1 = (4, 4)$ ,  $b_2 = (2, 4)$  și fie  $b : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^2$  curba Bézier asociată poligonului de control  $(b_0, b_1, b_2)$ . Determinați vectorii tangenți la această curbă în punctele  $b(0)$ ,  $b(\frac{1}{2})$ ,  $b(1)$ .
7. Dacă punctele  $b_0$ ,  $b_1$ ,  $b_2$ ,  $b_3$  sunt vârfurile unui pătrat, stabiliți care este punctul obținut aplicând algoritmul de Casteljau pentru valoarea parametrului  $t = \frac{1}{2}$  și care este tangenta la curbă în acest punct.

# Exerciții

8. În  $\mathbb{R}^2$  considerăm punctele

$$b_0 = (0, 0), \quad b_1 = (2, 2), \quad b_2 = (2, 4), \quad b_3 = (3, 3),$$

$$b_4 = (5, 1), \quad b_5 = (4, 0), \quad b_6 = (2, -1)$$

și numerele reale

$$u_0 = 0, \quad u_1 = 1, \quad u_2 = 3.$$

Fie  $b : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^2$  și  $\tilde{b} : [1, 3] \rightarrow \mathbb{R}^2$  curbele Bézier asociate. Stabiliți ce clasă are racordul celor două curbe în punctul  $b_3$ .

9. Considerăm punctele:

$$b_0 = (0, 2), \quad b_1 = (0, 4), \quad d = (4, 2), \quad b_5 = (4, -2), \quad b_6 = (0, -3)$$

și numerele reale

$$u_0 = 1, \quad u_1 = 2, \quad u_2 = 3.$$

Determinați poligoanele de control  $(b_0, b_1, b_2, b_3)$  și  $(b_3, b_4, b_5, b_6)$  astfel încât curbele Bézier asociate  $b$  și  $\tilde{b}$  definite pe intervalele  $[1, 2]$ , respectiv  $[2, 3]$  să aibă un racord de clasă  $\mathcal{C}^2$ .