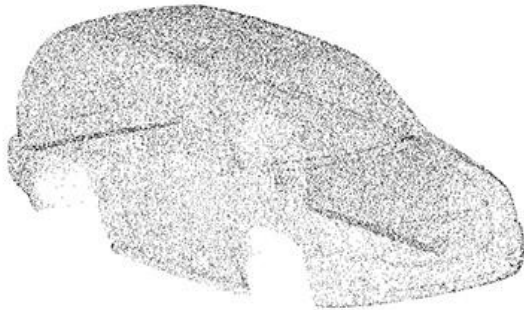
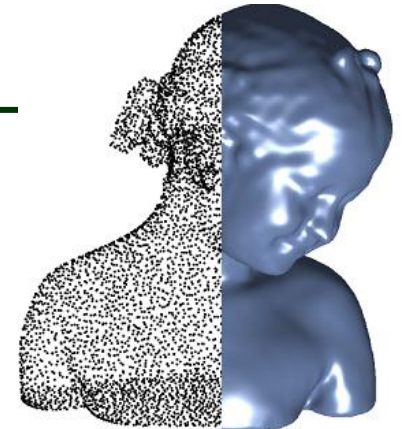
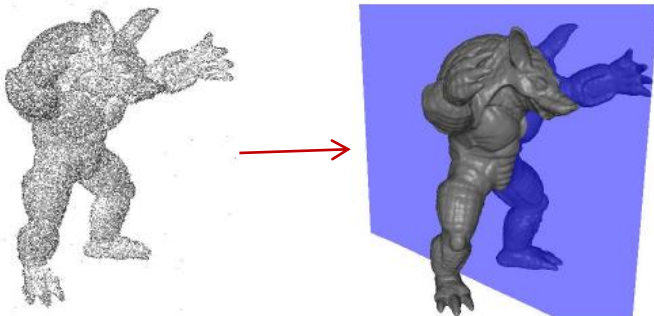


# Reconstrução de Curvas/Superfícies através de Nuvem de Pontos



Diego Buchinger  
[diego.buchinger@outlook.com](mailto:diego.buchinger@outlook.com)

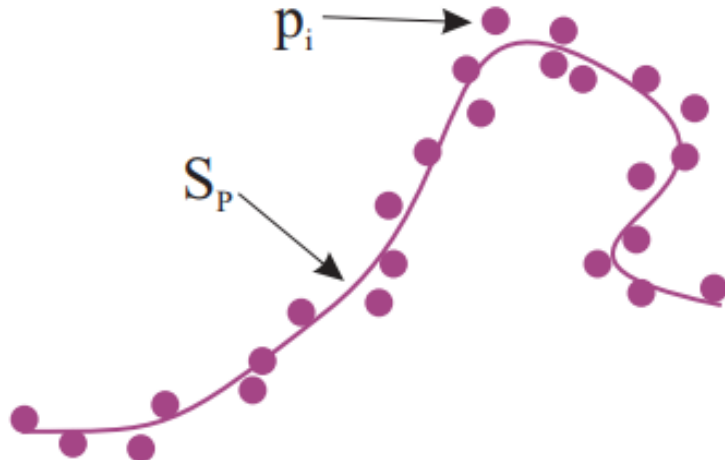
Computação Natural  
Prof. Rafael Stubs Parpinelli



# Problema

(o que / por quê?)

- Engenharia Reversa
- Interpolação vs. Aproximação



**Minimizar distância entre os pontos e a curva!**



# Questões do Problemas



(a) Superfície original



(b) Amostragem não uniforme



(c) Dados com ruído



(d) Outliers

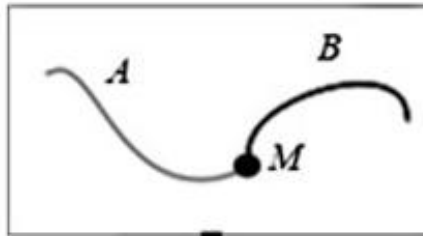


(e) escaneamento desalinhado

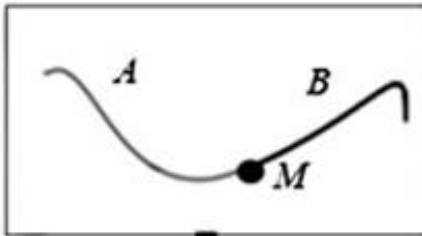


(f) Ausência de dados

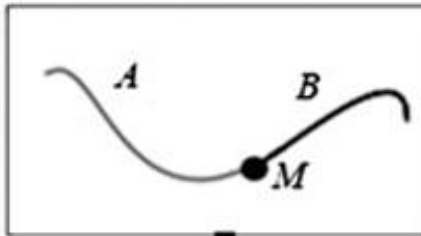
**a**  $C^0$  Continuity



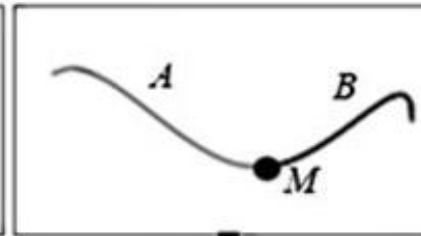
**b**  $C^1$  Continuity



**c**  $G^1$  Continuity



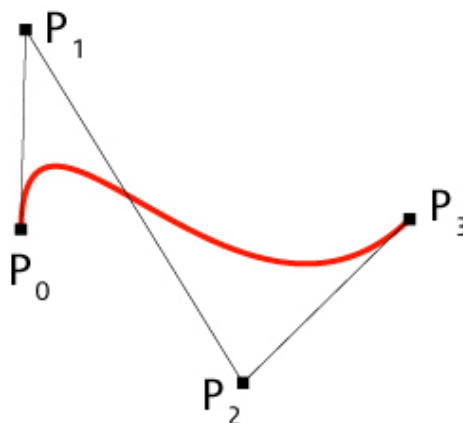
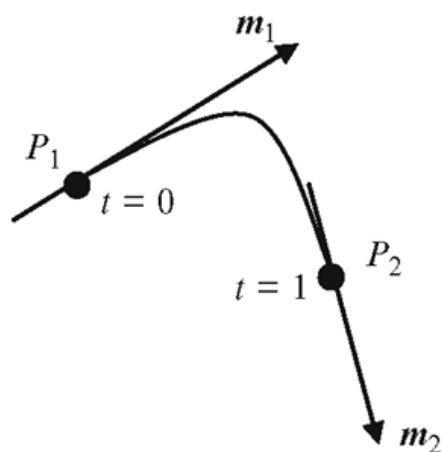
**d**  $C^2$  Continuity



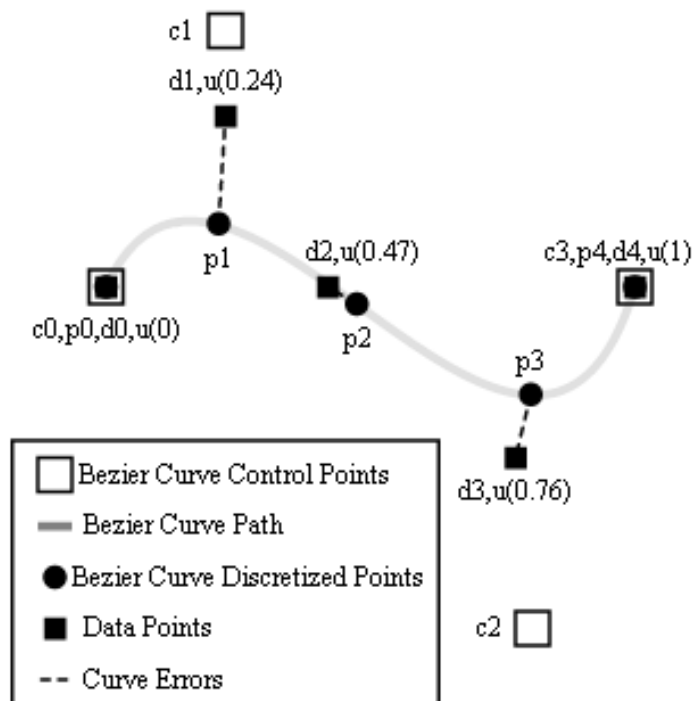
# Questões do Problema

(como?)

- Existem diversos métodos para criar curvas
  - Curva de Hermite, Bèzier, B-Splines, NURBS, T-Splines
  - Baseadas em pontos de controle, vetores e/ou pesos
  - Prós: gerar curvas suaves / Contas: problemas com pontas



$$B(t) = \sum_{i=0}^n P_{in}(t) * B_i = \sum_{i=0}^n \binom{n}{i} (1-t)^{n-i} t^i * B_i$$



**Função Objetivo:**

$$f = \left( \sum_{i=0}^{n-1} d(p_i, c) \right) / n$$

$n$  = número de pontos

$d(p_i, c)$  = menor distância (euclidiana) entre ponto e curva

**Função Fitness:**

$$fitness = \left( \sum_{i=0}^{n-1} d(p_i, c) \right) / n + \alpha |C|$$

$|C|$  = número de pontos de controle

$\alpha$  = peso da inclusão de pontos de controle (precisão scanner)

**Curva:** Bèzier cúbica  $\Rightarrow$  4 pts de controle p/ curva  $\Rightarrow |C| = 4 + 3k$

$$\mathbf{B}(t) = (1 - t)^3 \mathbf{B}_0 + 3t(1 - t)^2 \mathbf{B}_1 + 3t^2(1 - t) \mathbf{B}_2 + t^3 \mathbf{B}_3, \quad t \in [0, 1].$$

**Representação:** vetor de coordenadas 2D/3D (pontos de controle)

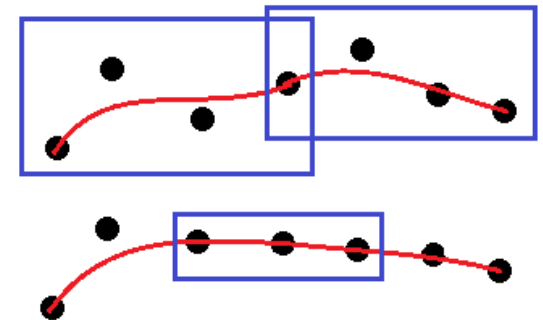
$$(B_0x, B_0y), (B_1x, B_1y), \dots, (B_{n-1}x, B_{n-1}y)$$

**Restrições:**

- Garantir continuidade  $C^1$  (curvas com um ponto em comum e a tangente da junção é a mesma)

Pontos de controle  $(c_{i-1}, c_i, c_{i+1})$  colineares, onde  $c_i$  é um ponto de junção

- Problema contínuo



## Desafios:

- População inicial próxima/sobre os pontos da nuvem
- Qual a quantidade de pontos de controle ( $|C|$ ) adequada?  
Dinâmica - gerar pontos nas regiões com maiores  $d(p_i, c)$
- $|C|$  vs. crossover
  - Crossover entre indivíduos com diferente  $|C|$  é problemático
  - Usar um valor inicial de nós de controle, mas pode haver subnós
- Necessário testar a distância de um ponto para todas as curvas?

