Dan Casas

#### 1. Introducción

Una vez definida la curva sobre la cual queremos movernos, el siguiente paso es definir ese movimiento.

Este movimiento se realiza mediante incrementos en el parámetro que define la curva realizado por el animador, de manera que obtengamos los resultados esperados.

Debemos conocer la **relación** existente en el cambio entre el **parámetro de la función y la distancia recorrida** a lo largo de la curva.

#### **Necesitamos**

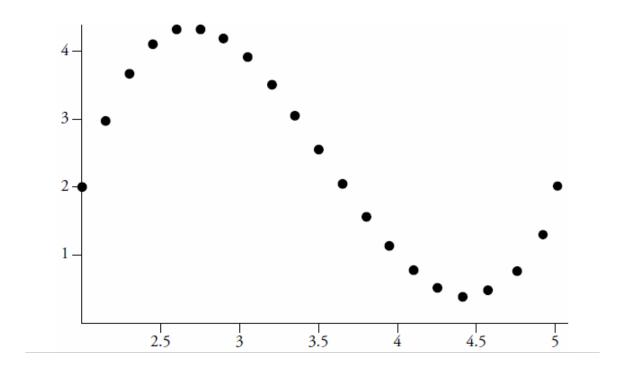
- 1) Método para moverse mediante escalones por la curva con incrementos iguales.
- 2) Métodos que nos permitirán acelerar o aminorar nuestro movimiento por la curva definida.

Asumimos que ha sido elegido un método de interpolación de los vistos anteriormente.

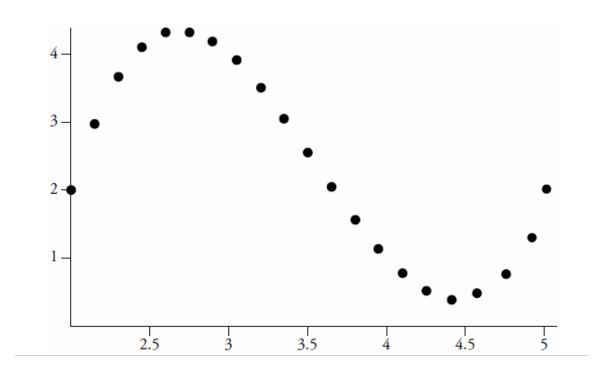
Si queremos asegurar esa velocidad constante, debemos considerar la distancia real recorrida, es decir, la función de interpolación debe ser parametrizada con la longitud del arco.

Ejemplo de puntos producidos por incrementos iguales de un parámetro de interpolación para una curva cúbica típica.

Si evalúo la curva cada incremento de t constante, obtengo esto

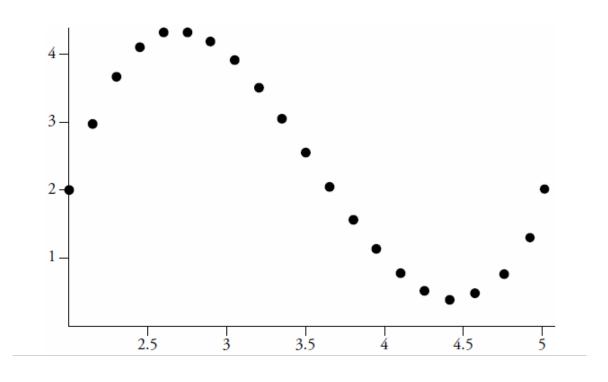


Si evalúo la curva cada incremento de t constante, obtengo esto



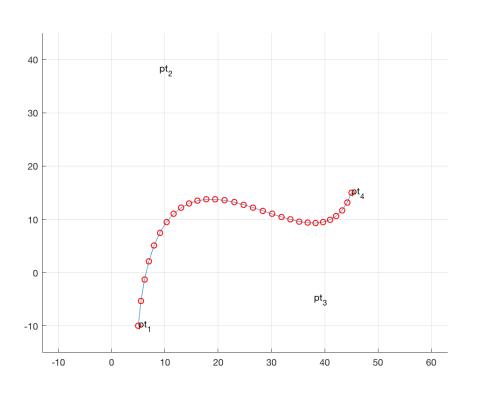
$$P(t) = (1-t)^{3} P_{0} + 3t(1-t)^{2} P_{1} + 3t^{2} (1-t) P_{2} + t^{3} P_{3}$$

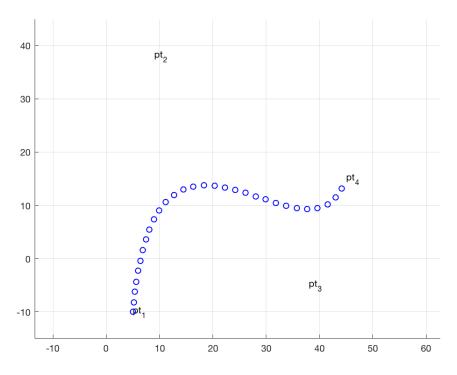
Si evalúo la curva cada incremento de t constante, obtengo esto



$$P(t) = (1-t)^{3} P_{0} + 3t(1-t)^{2} P_{1} + 3t^{2}(1-t)P_{2} + t^{3} P_{3}$$

$$P(s) = ??$$





Cálculo de la longitud del arco

#### Cálculo de la longitud del arco

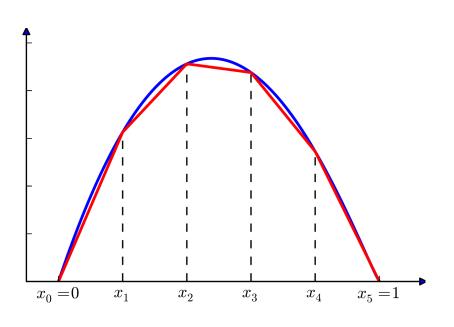
Hay 2 métodos

- 1. Calcular analíticamente la longitud de la curva
  - → Muchas vez no hay solución
- 2. Precomputar una tabla de valores
  - → Técnica: Forward Differencing

#### Estimar la longitud de arco por Forward Differencing

La manera más sencilla de establecer la correspondencia entre el parámetro y la longitud del arco es obtener desde la curva un gran numero de valores paramétricos. Cada uno de ellos representa un punto en la curva. Estos puntos pueden usarse para estimar la longitud del arco.

Si se buscan puntos suficientemente próximos, se puede crear una tabla como la siguiente:



Index	Parametric Entry	Arc Length (G)
0	0.00	0.000
1	0.05	0.080
2	0.10	0.150
3	0.15	0.230
4	0.20	0.320
5	0.25	0.400
6	0.30	0.500
7	0.35	0.600
8	0.40	0.720
9	0.45	0.800
10	0.50	0.860
11	0.55	0.900
12	0.60	0.920
13	0.65	0.932
14	0.70	0.944
15	0.75	0.959
16	0.80	0.972
17	0.85	0.984
18	0.90	0.994
19	0.95	0.998
20	1.00	1.000

#### Control de velocidad

Una vez hemos parametrizado una curva por la longitud de arco, según alguno de los métodos anteriores, es posible controlar la velocidad a la cual nos movemos por la curva.

Si avanzamos en saltos iguales de longitud de arco, entonces avanzamos a velocidad constante.

En esta relación entre t y s(t), la forma de la curva ya es irrelevante. La space curve podría ser lineal, pero la velocidad ser controlada por una función cubica respecto al tiempo s(t).

Por tanto, como resumen podemos decir que la space curve dice Donde, mientras que s(t) dice Cuando.

Un valor t define un arco recorrido, y esta longitud de arco se relaciona mediante cualquiera de los métodos anteriores con una posición en la space curve.

#### MATLAB DEMO