CG-Assignment Bezier Curve

Program:

Writing a program to print Bezier Curve

```
C-21; Hriday Keswani, 2003088

(G-ASSIGNMENT

Alim: To imple ment Bezier curve in C:

Algarithm:

vaid deaw (intx[4), inty[4) (Haking control points:

double tyxt, yt y under a loop from 0 to 3 (Di=loop var.)

xt= x[0](1-t) + 3x[1] (1-t) + 3(1-t) x[2] + x[3]

gt = y[0](1-t) + 3y[1] (1-t) + 3(1-t) x[2] + y[3]

pudpixel(Pxt, yt, y white);

White);

1/ printing containe (xci), y[i], x[i+1], [y[i+1]);

// printing containe connection b/w control points:
```

Code:

```
#include<stdio.h>
#include<graphics.h>
#include<math.h>
#include<conio.h>

//int x[4]={200,100,80,70};
//int y[4]={200,150,75,60};

void bezier (int x[4],int y[4])
{
```

```
int i;
double t,xt,yt;
for (t = 0.0; t < 1.0; t += 0.0005)
 {
                                      xt = pow(1-t,3)*x[0]+3*t*pow(1-t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*pow(t,2)*x[1]+3*p
t)*x[2]+pow(t,3)*x[3];
                                      yt = pow(1-t,3)*y[0]+3*t*pow(1-t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*(1-t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*y[1]+3*pow(t,2)*
t)*y[2]+pow(t,3)*y[3];
                                      putpixel (xt, yt,WHITE);
}
for (i=0; i<3; i++){
                                       setcolor(YELLOW);
                                      line(x[i], y[i], x[i+1], y[i+1]);
                                      setcolor(WHITE);
 }
 }
void main(){
 int x[4];
int y[4];
int i;
int gd = DETECT,gm;
 initgraph(&gd,&gm,"c:\\turboc3\\bgi");
printf("Enter the control points:\n");
for(i=0;i<4;i++){
                                       scanf("%d%d",&x[i],&y[i]);
 }
 bezier(x,y);
prtinf("\n\nHriday Keswani\nRoll no. 2003088\nC-21");
getch();
closegraph();
 }
```

Output:

