

Systemy CAD/CAE

Zadanie 2

Krzysztof Solecki

19.10.2024

Wektory węzłów i współczynniki dla siatki 2D:

```

1 1 0 0 0 0 0 1 0 1 0 1 0 1 0 1 0 1 0 1 1 1 0 1 1 1 0 1 1;
1 1 0 1 1 1 0 1 0 1 0 0 0 1 0 1 0 1 0 1 0 0 0 0 0 0 0 1 1;
1 1 0 1 0 1 0 1 1 1 1 0 1 1 1 1 0 1 0 1 0 1 1 1 0 1 0 1 1;
1 1 0 0 0 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 0 1 0 1 0 0 0 1 0 1 0 1 1;
1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 0 1 1;
1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1;
]
precision = 0.01;

```

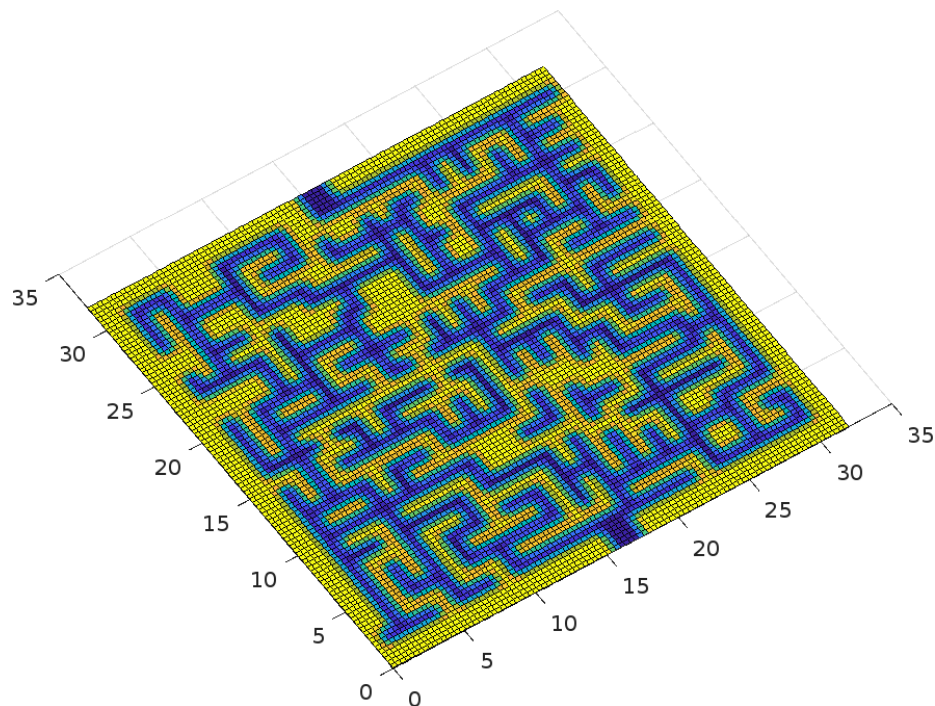
Zmiany w funkcji wyliczającej:

```

for i = 1:nrx
    for j = 1:nry
        spline1 = compute_spline(knot_vectorx, px, i, X) .* compute_spline(knot_vector, py, j, Y);
        M = M + weight_matrix(i, j) * spline1;
    end
end

```

Powierzchnia labiryntu:



Rysunek labiryntu w perspektywie 3D:

