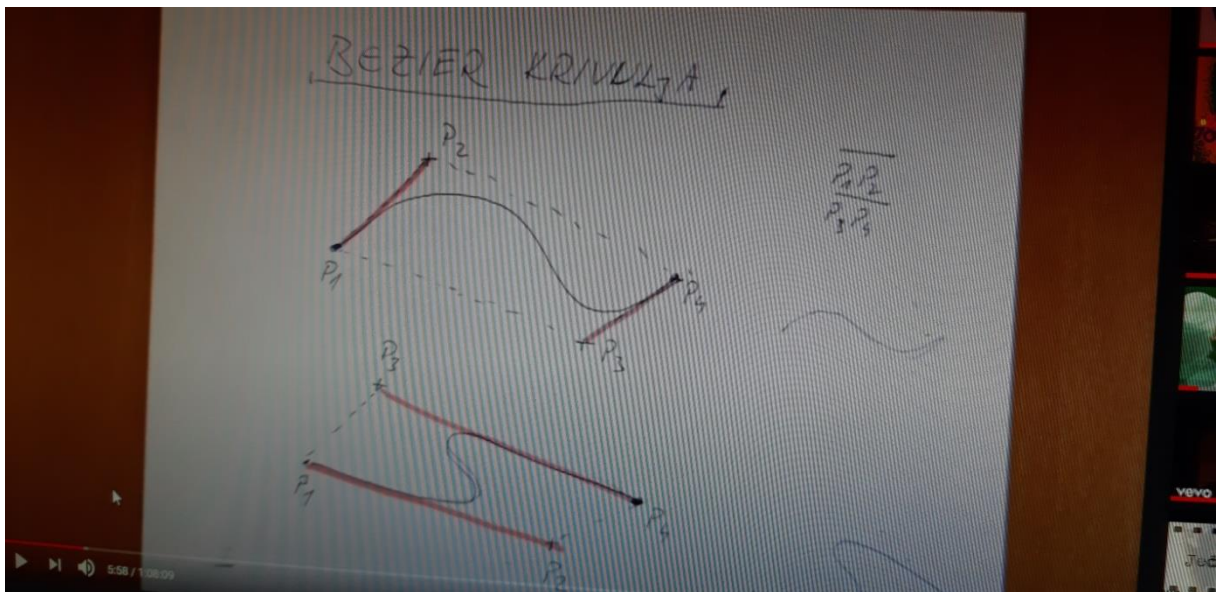


## OSVRT NA PREDAVANJE

### Bezierova krivulja

To je glavna krivulja današnje vektorske grafike, ta krivulja se jako puno koristi u programima vektorske grafike (Photoshop, Illustrator). Ona ima karakteristiku da na temelju postavljanja četiri točke možemo unaprijed odrediti rasprostiranje te krivulje što je za dizajnere jako dobro. Pomoću te četiri točke naša krivulja ima potpunu funkcionalnost.

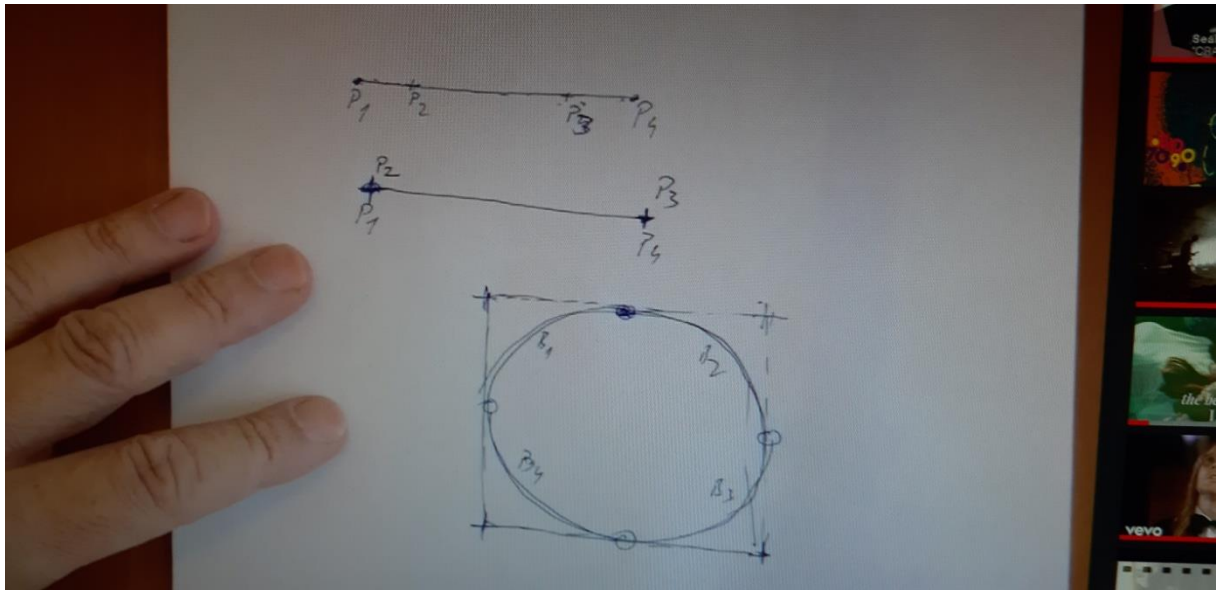


Odredimo četiri točke:  $P_1$ ,  $P_2$ ,  $P_3$  i  $P_4$ . Između točaka  $P_1$  i  $P_2$  i točaka  $P_3$  i  $P_4$  postoji matematička veza. Ako spojimo te četiri točke, dobijemo poligon, koji zapravo predstavlja neki unutarnji prostor u kojemu crtamo krivulju zbog zakonitosti krivulje koja to nalaže i to na način da će točke  $P_1$  i  $P_2$  činiti tangentu na točku  $P_1$  krivulje, a dužina  $P_3P_4$  činit će tangentu u točki  $P_4$  na krivulju. Krivulja će izgledati kao kosinusoida.

Na temelju ovakvih saznanja, mi unaprijed možemo predvidjeti tijela ovih krivulja. Postoji jedna cijela porodica u vektorskoj grafici unutar koje pripada bezier krivulja, a to je porodica predvidljivih krivulja (*Predictable Curves*).

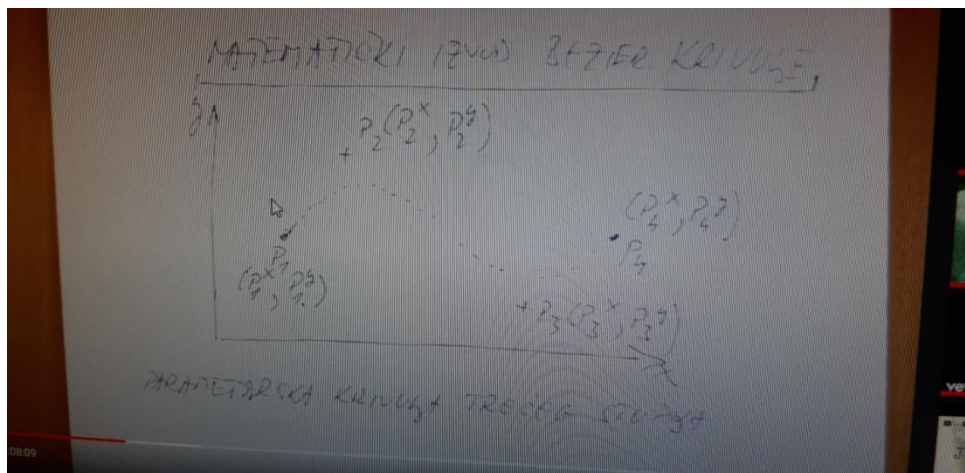
Indeksacija točaka je izuzetno bitna jer utječe na tijek krivulje, na tok krivulje i izgled krivulje. Što znači da se tok krivulje može podesiti indeksacijom.

Pomoću Bezierovih krivulja mogu se dizajnirati i dužine i kružnice. U slučaju dizajniranja dužina, nacrtamo dužinu  $P_1P_4$  i na tu dužinu bilo gdje trebamo položiti točke  $P_2$  i  $P_3$ .



## Matematički izvodi

Da bi točno došli do krivulje koristimo se matematičkim formulama, te Bezierovu krivulju ucrtavamo u koordinatni sustav.



PARAMETRSKA KRIVULJA TREĆEG STUPNJA

$$C(t) = \begin{bmatrix} t^3 & t^2 & t & 1 \end{bmatrix} \times B \times \begin{bmatrix} P_1 \\ P_2 \\ P_3 \\ P_4 \end{bmatrix}$$

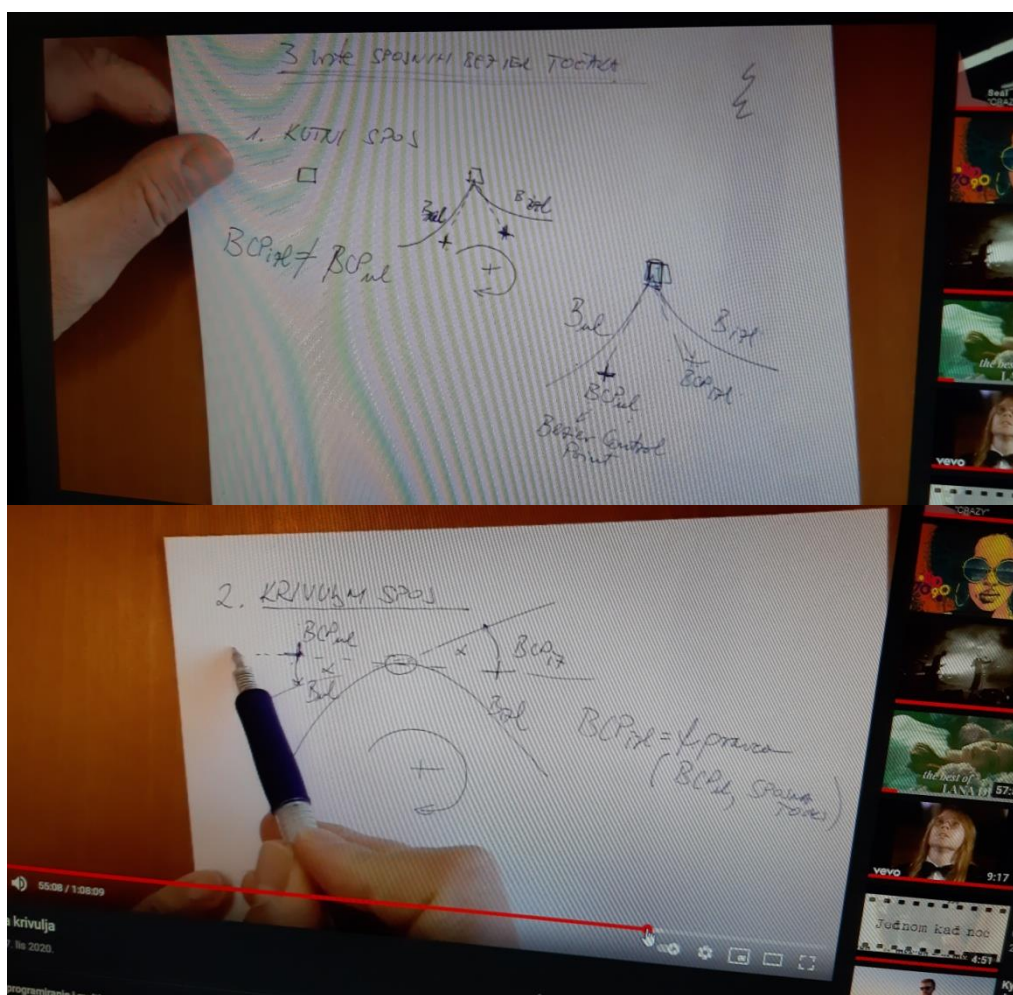
$$B = \begin{bmatrix} -1 & 3 & -3 & 1 \\ 3 & -6 & 3 & 0 \\ -3 & 3 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{aligned}
 X(t) &= (-t^3 + 3t^2 - 3t + 1) \cdot P_1^x + \\
 &+ (3t^3 - 6t^2 + 3t) \cdot P_2^x + \\
 &+ (-3t^3 + 3t^2) \cdot P_3^x + \\
 &+ t^3 \cdot P_4^x \\
 Y(t) &= (-t^3 + 3t^2 - 3t + 1) \cdot P_1^y + \\
 &+ (3t^3 - 6t^2 + 3t) \cdot P_2^y + \\
 &+ (-3t^3 + 3t^2) \cdot P_3^y + \\
 &+ t^3 \cdot P_4^y
 \end{aligned}$$

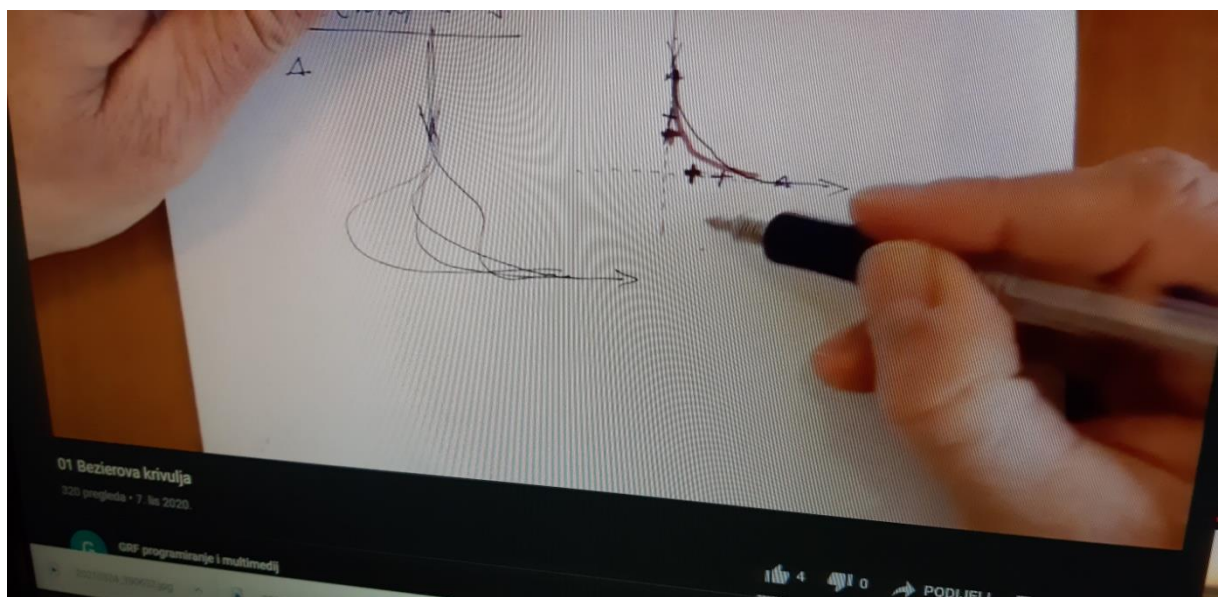
$t=0 \quad x(0)$

## Spojne Bezier točke

Postoje 3 vrste spojni Bezier točaka: kutni spoj, krivuljni spoj i tangentni spoj.







Karla Žličarić