Berief Krivulja - danna krivulja današnje vektorske grafike, svih vektorskih
- paketa sa disajn
- basicova krivulja ima jednu sanimljivu karakteristiku što na
temetu postavljanja čehiri točke možemo unaprijed
predvidjeti rasprostiranje te krivulje
- sama sa četiri točke cijela krivulja ima svoju punu
funkcionalnost - koja je prednost ove krivulje u odnosu na druge? Sa te četiri točke unaprijed možemo predvidjeti kako će krivulja izgledat (što je za dizajnere jako dobro)

- postoji matematička veza između točaka P, i P2, i točaka P3 i Pa todaka Pg ; Pa ako spojim sue tecke dobivamo poligon koji cenacava zatvoreni prostor unutar lojega moramo nacrtati krivulju jer postoji jedna rakonitost ove krivulje da će se tijelo krivulje uvijek rasprostriti unutar ovog konveksnog poligona omeđenog s ove četiri točke predvidati isolad krivilia gredvitati izaled krivulja - also smo rekli da se krivulja zadaje sa četiri točke cijela matematika mora izvirati iz koordinata tih točaka - Berier krivulja je definirana sa osam brojeva, svaka todka troši dva broja

| Benier je krivulja garametarska krivulja trećeg st - Parametarske krivulje se lako programiraju - Najvešće se u jednoj dimensiji krivulje označavaju se - parametar (t) cita krivulji. | pnja |
|---|------------|
| 7 77000 | r C(t |
| - 0 marianoj formi: c(t) = [t3 t2 t 1] x B x [P2] | |
| Begierova matrica $\Rightarrow B = \begin{bmatrix} -1 & 3 & -3 & 1 \\ 3 & -6 & 3 & 0 \\ -3 & 3 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ | |
| - matrica ima jedno jako lijepo svojstvo: suma svih redaka je nula osim radnje koja je jedan, i suma svih stupaca je nula, osim radnjeg koji je jedan - X dimenzija: x(t) | |
| - matricni rapis je samo skraćeni rapis koji se koristi zato da se koriste samo koeficijenti a ne varijable od | 11 0001/10 |
| nih jednadibi, na kraju se to onda lakše programira i | s |
| $x(t) = (-t^3 + 3t^2 - 3t + 1) \cdot P_1^* +$ | |
| + (3t3-6t2+3t). P2 + | |
| + (-3t3+3t2), P3 + | |
| + t3, Py × | |
| $y(t) = (-t^3 + 3t^2 - 3t + 1) \cdot p_y +$ | |
| + (3t3-6t2+3t), P29+ | |
| + (-3t3+3t2), P3y+ | |
| + t3. Phy | |
| 4 | |
| | 0 |

da nase oko ne vidi međuprostor jemeđu njih koliko tookica treba da bi se cijela krivulja naertala? (At) At = 0,1 te (0,1) t, = to + St = Ø +0,1 =0,1 $t_3 = 0,3$ $\Delta t = 0,1 \Rightarrow 11 t - ova$ $t_{10} = 1, \emptyset$ Broj točaka = $\frac{1}{5t} + 1$ SPOINE BEZIER TOCKE imamo 3 viste spojnih Berier toraka

(1) Kutni spoj - označava se s II Biel Begier Control Point -> BCPul + BCPiel - alo micemo BCP ul on nece inferenti na BCP iel - BoPiel nije u nikakuoj funkcijskoj vezi sa BOP ul i na taj način je kutni spoj potpuno neovisan

(2) Krivuljni spoj + - + BCPizl

Bul Biel BCP iel u funkciji pravca točaka BCP ul i spojne točke

(3) Toungentni spoj