

Diskretne Coonsove ploskve

Matej Rojec, Vito Rozman

2. januar 2023

Kazalo

1	Uvod	iii
2	Diskretne Coonsove ploskve	iii
3	Stalnost Coonsove ploskve	v
4	Stalne Coonsove ploskve	vi
5	Trikotne stalne Coonsove ploskve	vii
6	Zaključek	viii

Slike

1	Primer konstrukcije Coonsove ploskve	v
2	Stalni krivulji pridobljeni z reševanjem sistemov linearnih enačb	vii
3	Stalne trikotne krpe pridobljene z reševanjem sistemov enačb.	viii

1 Uvod

V seminarski nalogi bomo obravnavali ploskve, ki interpolirajo štiri mejne krivulje, ki so definirane vsaka na svoji stranici pravokotnika $[0, 1]^2$. Te ploskve bomo imenovali diskretne Coonsove ploskve, ki jih bomo dobili z reševanjem linearnega sistema enačb. Pogledali si bomo tudi problem, ko imamo namesto pravokotnika podan trikotnik, ki ga interpolirajo tri merjne krivulje.

Eden od najstarejših problemov v Računalniško podprtem geometrijskem oblikovanju je problem, kjer imamo podane štiri robne krivulje, radi pa bi poiskali ploskev z danimi robnimi krivuljami. Torej podane imamo robne krivulje

$$x(u, 0), x(u, 1), x(0, v), x(1, u),$$

kjer lahko brez škode za splošnost predpostavimo da je domena ploskve $x(u, v)$ enotni kvadrat, torej $(u, v) \in [0, 1]^2$. Znana rešitev tega problema je bilinearna mešana Coonsova ploskev, ki je interpolirana z robnimi krivuljami, kot:

$$\begin{aligned} \mathbf{x}(u, v) = & (1 - u)x(0, v) + ux(1, v) \\ & + (1 - v)x(u, 0) + vx(u, 1) \\ & - \begin{bmatrix} 1 - u & u \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x(0, 0) & x(0, 1) \\ x(1, 0) & x(1, 1) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 - v \\ v \end{bmatrix} \end{aligned}$$

2 Diskretne Coonsove ploskve

V bolj modernih uporabah RPGO, so mejne krivulje Bézierjeve polinomske krivulje, ki jih napenjajo kontrolne točke.

Definicija 2.1 Naj bodo dane kontrolne točke $\mathbf{b}_0, \mathbf{b}_1, \dots, \mathbf{b}_n \in \mathbb{R}^d$. Potem je Bézierjeva krivulja stopnje n podana s polinomske parametizacijo $\mathbf{p} : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^d$ s predpisom

$$\mathbf{p}(t) = \sum_{i=0}^n \mathbf{b}_i B_i^n(t),$$

kjer je $B_i^n(t) = \binom{n}{i} t^i (1 - t)^{n-i}$, za $i = 0, 1, \dots, n$.

Podobno lahko definiramo Bézierjeve ploskve na sledeč način.

Definicija 2.2 Bézierjevo ploskev $\mathbf{p} : [0, 1]^2 \rightarrow \mathbb{R}^3$ iz tenzorskega produkta stopnje $(m, n) \in \mathbb{N} \times \mathbb{N}$ definiramo s parametrizacijo:

$$\mathbf{p}(u, v) := \sum_{i=0}^m \sum_{j=0}^n \mathbf{b}_{i,j} B_i^m(u) B_j^n(v),$$

kjer sta $(u, v) \in [0, 1]^2$ ter $(\frac{i}{m}, \frac{j}{n})$ domenske točke, ki ustrezajo kontrolni točki $\mathbf{b}_{i,j}$.

Predpostavimo, da imamo podane robne kontrolne točke $\mathbf{b}_{i,j}$ izračunane pri prametu (u, v) , ki predstavljajo sledečo shemo:

$$\begin{array}{ccccccccc} \mathbf{b}_{0,0} & \mathbf{b}_{1,0} & \dots & \mathbf{b}_{m-1,0} & \mathbf{b}_{m,0} & & & & \\ \mathbf{b}_{0,1} & & & & & \mathbf{b}_{m,1} & & & \\ \vdots & & & & & \vdots & & & \\ \mathbf{b}_{0,n-1} & & & & & \mathbf{b}_{m,n-1} & & & \\ \mathbf{b}_{0,n} & \mathbf{b}_{1,n} & \dots & \mathbf{b}_{m-1,n} & \mathbf{b}_{m,n} & & & & \end{array}$$

Sedaj lahko primer diskritiziramo in robne krivulje zapišemo s štirimi Bezierjevimi krivuljami:

$$\begin{aligned} \mathbf{p}(u, 0) &= \sum_{i=0}^m \mathbf{b}_{i,0} B_i^n(u), & \mathbf{p}(u, 1) &= \sum_{i=0}^m \mathbf{b}_{i,n} B_i^n(u), \\ \mathbf{p}(0, v) &= \sum_{j=0}^n \mathbf{b}_{0,j} B_j^n(v), & \mathbf{p}(1, v) &= \sum_{j=0}^n \mathbf{b}_{m,j} B_j^n(v), \end{aligned}$$

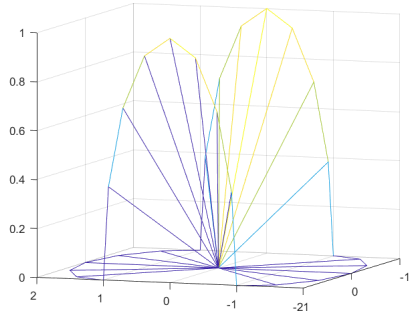
Notranje točke kontrolnega polinoma, lahko izračunamo na podoben način kot zgoraj:

$$\begin{aligned} \mathbf{b}_{i,j} &= \left(1 - \frac{i}{m}\right) \mathbf{b}_{0,j} + \frac{i}{m} \mathbf{b}_{m,j} \\ &+ \left(1 - \frac{j}{n}\right) \mathbf{b}_{i,0} + \frac{j}{n} \mathbf{b}_{i,n} \\ &- \left[1 - \frac{i}{m} \quad \frac{i}{m}\right] \begin{bmatrix} \mathbf{b}_{0,0} & \mathbf{b}_{0,1} \\ \mathbf{b}_{1,0} & \mathbf{b}_{1,1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 - \frac{j}{n} \\ \frac{j}{n} \end{bmatrix} \end{aligned}$$

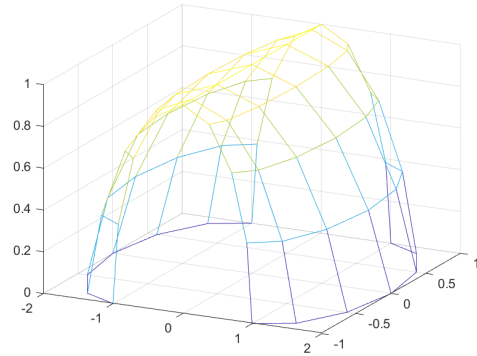
za $i = 1, 2, \dots, m-1$ in $j = 1, 2, \dots, n-1$. Izkaže se, da je kontrolni poligon ploskev, ki jo omejujejo robne krivulje, enak kontrolnemu poligonu, ki ga dobimo z opisano metodo. »Morda zanimivo: za določene oblike rabimo definirati samo robne krivulje«.

Ploskev, ki jo dobimo s tako dobljenimi kontrolnimi točkami $\mathbf{b}_{i,j}$ imenujemo Coonsova ploskev.

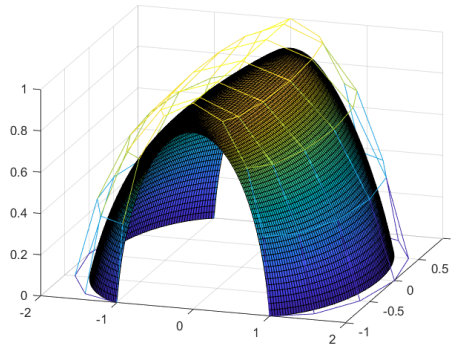
Primer take ploskve je slika 1, kjer je prikazan rob kontrolnega poligona, notranje točke kontrolnega poligona in Bézierjeva ploskev definirana nad kontrolnim poligonom



(a) Primer robnih točk



(b) Primer ogrodja



(c) Coonsova ploskv na ogrodju

Slika 1: Primer konstrukcije Coonsove ploskve

3 Stalnost Coonsove ploskve

Denimo, da imamo podano Cooncova ploskev definirana nad domeno $D = [0, 1]^2$. Izberemo dve točki (u_0, v_0) in (u_1, v_1) ki razpenjata pravokotnik R v domeni D . Štiri mejne krivulje pod-Coonsove ploskve definirae na R se preslikajo v štiri krivulje na prvotno Coonsovo ploskev. Izkaže se da pod-Coonsova ploskev definirana na R je prvotna Coonsova ploskev zožana na območje R . To načelo lahko uporabimo na diskretni 3×3 Coonsovi ploskivi

$$\begin{array}{ccc} \mathbf{b}_{i-1,j-1} & \mathbf{b}_{i-1,j} & \mathbf{b}_{i-1,j+1} \\ \mathbf{b}_{i,j-1} & \mathbf{b}_{i,j} & \mathbf{b}_{i,j+1} \\ \mathbf{b}_{i+1,j-1} & \mathbf{b}_{i+1,j} & \mathbf{b}_{i+1,j+1} \end{array}$$

Če poznamo robne točke lahko notranjo točko $\mathbf{b}_{i,j}$ določimo na sledeč način:

$$\begin{aligned}\mathbf{b}_{i,j} = & -\frac{1}{4}(\mathbf{b}_{i-1,j-1} + \mathbf{b}_{i+1,j-1} + \mathbf{b}_{i-1,j+1} + \mathbf{b}_{i+1,j+1}) \\ & + \frac{1}{2}(\mathbf{b}_{i-1,j} + \mathbf{b}_{i,j-1} + \mathbf{b}_{i,j+1} + \mathbf{b}_{i+1,j}).\end{aligned}$$

kar lahko krajše zapišemo z masko:

$$\mathbf{b}_{i,j} = -\frac{1}{4} \times \begin{array}{ccc} -1 & 2 & -1 \\ 2 & \bullet & 2 \\ -1 & 2 & -1 \end{array}$$

Ker je mreža sestavljena iz $(m+1) \times (n+1)$ kontrolnih točk, dane pa imamo samo robne točke lahko ostalih $(m-1) \times (n-1)$ enlično določimo z zgornjo masko. Določitev točk se prvede na reševanje sistema $(m+1) \times (n+1)$ linearnih enačb.

Oglejmo si 3×3 masko s splošnimi parametri, kjer se element izraža na sledeč način:

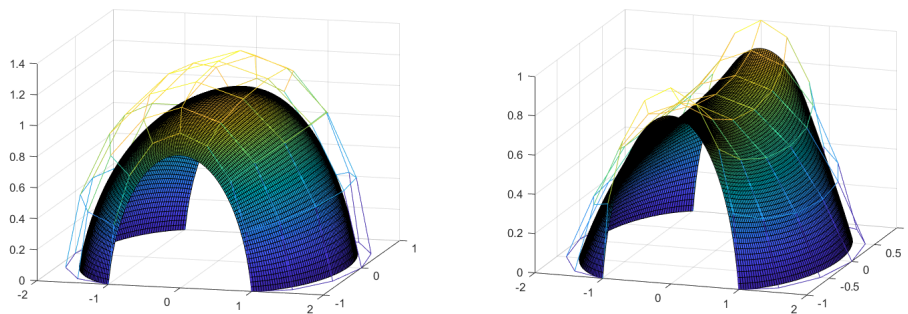
$$\mathbf{b}_{i,j} = \begin{array}{ccc} \alpha & \beta & \alpha \\ \beta & \bullet & \beta \\ \alpha & \beta & \alpha \end{array}.$$

V primeru da sta $(\alpha, \beta) = (-0.25, 0.5)$ dobimo Coonsovo ploskvo. Privzeli bomo, da velja $4\alpha + 4\beta = 1$, saj tako ohranjamo afinost maske. S perturbiranjem parametrov α in β dobimo torej nov razred kontrolnih shem, imenujemo jih stalne krivulje (angl. *permanence patches*). V članku [1] so raziskovali vpliv α na optimalno oblike ploskve. Ugotovili so, da za izbrana m in n ni vedno ene optimalne vrednosti za α , ki bo dala dobro obliko ploskve.

4 Stalne Coonsove ploskve

Ena kontrolna točka navadne Coonsove ploskve je odvisna od osem obrob-
nih točk, torej gre za lokalno odvisnost. V primeru ko govorimo o stalnih
ploskvah ($\alpha \neq -0.25$), je točka odvisna od vseh mejnih točk, zato govorimo
o globalni odvisnosti. Ta odvisnost nam potencialno lahko pripomore pri
ustvarjanju “boljše” krivulje.

Oglejmo si še nekaj primerov ploskev pri različnih parametrih α in β .
V primeru, da v sliki 1 pustimo ogrodje kontrolnih točk enako, namesto
parametra $\alpha = -0.25$ pa uporabimo parametra $\alpha = -0.26$ ter $\alpha = -0.23$ in
rešimo sistem linearnih enačb dobimo krivulje prikazane na sliki 2.



(a) Stalna krivulja pridobljena s parametrom $\alpha = -0.26$ (b) Stalna krivulja pridobljena s parametrom $\alpha = -0.26$

Slika 2: Stalni krivulji pridobljeni z reševanjem sistemov linearnih enačb

Dani poligoni izhajajo iz torusnih oblik in z modifikacijo α lahko pridemo do željene oblike. Kot zanimivost se izkaže da pri izbiri parametra $\alpha = 0$ in seveda ob upoštevanju afinosti, dobimo ploskev, katere površina je minimizirana za dano ogrodje krivulj. To se vidi iz Laplasove parcialne diferencialne enačbe

$$\mathbf{p}_{uu} + \mathbf{p}_{vv} = 0.$$

5 Trikotne stalne Coonsove ploskve

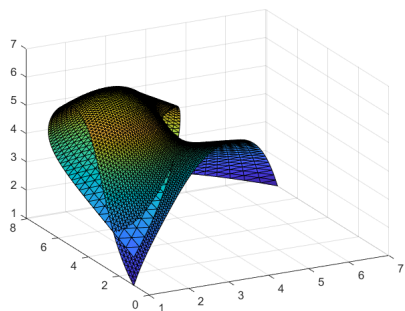
Oglejmo si primer, ko imamo krivulje definirane nad trikotnikom namesto nad pravokotnikom kot v razdelkih 3 in 4. Pojavi se naslednje vprašanje, če imamo podane tri robne kontrolne poligone ki razpenjajo zunanost trikotnika, ali obstaja “dobra” kontrolna mreža, ki zapolni omejeno območje. Podobno kot v razdelkih 3 in 4 lahko uporabimo načelo stalnosti za masko:

$$\mathbf{x} = \begin{matrix} & & \alpha & & \\ & \beta & & \beta & \\ \beta & & & & \beta \\ \alpha & \beta & \cdot & \beta & \alpha \end{matrix}$$

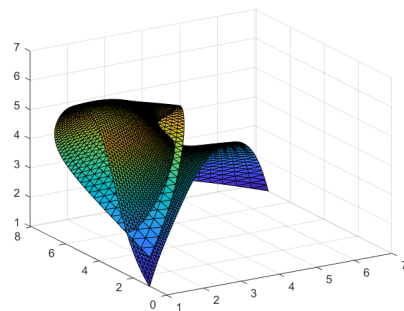
kjer je zaradi pogoja afinosti ponovno zahtevamo, da je $3\alpha + 6\beta = 1$. Podobno kot prej rešimo $\binom{n+1}{2}$, kjer je n število kontrolnih točk na eni stranici trikotnika.

Na sliki 3 vidimo tri možne oblike stalne trikotne krpe s parametri 0 , $-1/9$ ter $-1/6$.

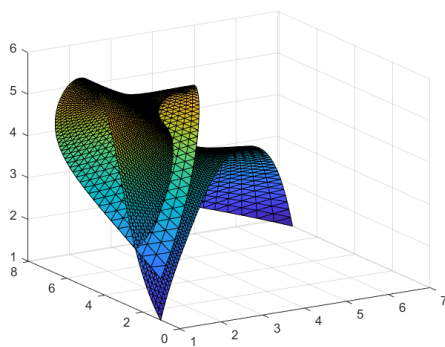
Ponovno dobimo pri parametru $\alpha = 0$ ploskev, katere površina je minimizirana za dano ogrodje krivulj, kar se ponovno vidi iz Laplasove parcialne



(a) Primer stalne trikotne krpe dobljene s parametrom $\alpha = -1/6$



(b) Primer stalne trikotne krpe dobljene s parametrom $\alpha = -1/9$



(c) Primer stalne trikotne krpe dobljene s parametrom $\alpha = 0$

Slika 3: Stalne trikotne krpe pridobljene z reševanjem sistemov enačb.

diferencialne enačbe.

6 Zaključek

Preoblikovali smo diskretne Consove ploskve in jih posplošili na stalne ploskve, tako za pravokotne primere kot za trikotne primere. Poslošitev nam omogoča izdelavo oblik, ki so bolj zaželenje od standardnih Consovih oblik. Ogledali smo si vpliv parametrov stalnih Consovih ploskev in jih grafično prikazali.

Literatura

- [1] G. Farin, F. Hansford, *Discrete Coons patches*,