

Dana jest funkcja Octave (MATLABa) spline2D.m rysująca bazę funkcji B-spline na podstawie zadanych dwóch wektorów węzłów np.

```
knot_vectorx=[0 0 0 0 1 2 3 4 4 4 4]
```

```
knot_vectory=[0 0 1 2 3 4 4]
```

Proszę napisać funkcję spline2D_comp poprzez przerobienie funkcji spline2D tak że dodajemy macierz współczynników np.

```
coeffs = [0 0 0 0 0; 0.1 0.1 0.1 0.1 0.1; 0.2 0.2 0.2 0.2 0.2; 1 1 1 0 1;  
0.3 0.3 0.3 0.3 0.3; 0.1 0.1 0.1 0.1 0.1; 0 0 0 0 0];
```

i rysujemy kombinację liniową

```
>> spline2D_comp
```

$$u(x,y)=\sum_{i,j} coeffs(i,j)*B_{i,p}(x)*B_{j,q}(y)$$

Proszę za pomocą tej procedury narysować trójwymiarowy widok labiryntu

