

7. 曲面（2次元多様体）

7.1 クーンズパッチ (Coons Patch)

7.2 ブール和曲面 (Boolean sum surface)

曲面 $S(u,v)$ ($0 \leq u,v \leq 1$ とする) に対するオペレータ P_1 と P_2 を次のように与える：

P_1 ：面 S のパラメータ u により S の $u=0$ の点 $S(0,v)$ と S の $u=1$ の点 $S(1,v)$ をあるスキーマにより補間して v = 一定の u パラメータとする曲線 $S^V(u)$ を構築する曲線構築オペレータ

P_2 ：面 S のパラメータ v により S の $v=0$ の点 $S(u,0)$ と S の $v=1$ の点 $S(u,1)$ をあるスキーマにより補間して u = 一定の v パラメータとする曲線 $S^u(v)$ を構築する曲線構築オペレータ

このとき、 P_1 と P_2 のブール和 P （曲面構築オペレータ）は次のように定義される：

$$(式7-1) \quad P = P_1 \oplus P_2 = P_1 + P_2 - P_1 P_2$$

多くの曲面表現がこのブール和曲面として表現できる。

(1) 線形クーンズ曲面

P_1 と P_2 共に 2 点の線形補間（線分により結ぶ）とする。すなわち、次のように定義する。

$$(式7-2) \quad P_1 S = (1-u)S(0,v) + uS(1,v),$$

$$(式7-3) \quad P_2 S = (1-v)S(u,0) + vS(u,1)$$

これから、

$$\begin{aligned} (式7-4) \quad P_1 P_2 S &= P_1 (P_2 S) = P_1 ((1-v)S(u,0) + vS(u,1)) \\ &= (1-u)((1-v)S(0,0) + vS(0,1)) + u((1-v)S(1,0) + vS(1,1)) \\ &= (1-u)(1-v)S(0,0) + (1-u)vS(0,1) + u(1-v)S(1,0) + uvS(1,1) \end{aligned}$$

であり、

$$\begin{aligned} (式7-5) \quad P_1 \oplus P_2 S &= (1-u)S(0,v) + uS(1,v) \\ &\quad + (1-v)S(u,0) + vS(u,1) \\ &\quad - (1-u)(1-v)S(0,0) - (1-u)vS(0,1) - u(1-v)S(1,0) - uvS(1,1) \end{aligned}$$

(2) 一般双三次クーンズ曲面

P_1 と P_2 共に、両端点で接ベクトルを与える、2 点の 3 次スプライン補間を Ferguson のブレンド関数で求めるオペレータとする。すなわち、 F_i ($i=1, \dots, 4$) を Ferguson のブレンディング関

数、 $S_u(u, v) = \frac{\partial S}{\partial u}(u, v)$ 、 $S_v(u, v) = \frac{\partial S}{\partial v}(u, v)$ 、 $S_{uv}(u, v) = \frac{\partial^2 S}{\partial u \partial v}(u, v)$ として P_1 と P_2 を、

$$(式7-6) \quad P_1 S = F_1(u) S(0, v) + F_2(u) S(1, v) + F_3(u) S_u(0, v) + F_4(u) S_u(1, v)$$

$$(式7-7) \quad P_2 S = F_1(v) S(u, 0) + F_2(v) S(u, 1) + F_3(v) S_v(u, 0) + F_4(v) S_v(u, 1)$$

とすると

$$\begin{aligned} (式7-8) \quad P_1 P_2 S &= P_1 (P_2 S) \\ &= P_1 (F_1(v) S(u, 0) + F_2(v) S(u, 1) + F_3(v) S_v(u, 0) + F_4(v) S_v(u, 1)) \\ &= F_1(u) (F_1(v) S(0, 0) + F_2(v) S(0, 1) + F_3(v) S_v(0, 0) + F_4(v) S_v(0, 1)) \\ &\quad + F_2(u) (F_1(v) S(1, 0) + F_2(v) S(1, 1) + F_3(v) S_v(1, 0) + F_4(v) S_v(1, 1)) \\ &\quad + F_3(u) (F_1(v) S_u(0, 0) + F_2(v) S_u(0, 1) + F_3(v) S_{uv}(0, 0) + F_4(v) S_{uv}(0, 1)) \\ &\quad + F_4(u) (F_1(v) S_u(1, 0) + F_2(v) S_u(1, 1) + F_3(v) S_{uv}(1, 0) + F_4(v) S_{uv}(1, 1)) \\ &= \begin{bmatrix} F_1(u) & F_2(u) & F_3(u) & F_4(u) \end{bmatrix} [Q] \begin{bmatrix} F_1(v) \\ F_2(v) \\ F_3(v) \\ F_4(v) \end{bmatrix} \end{aligned}$$

ここで

$$(式7-9) \quad [Q] = \begin{bmatrix} S(0, 0) & S(0, 1) & S_v(0, 0) & S_v(0, 1) \\ S(1, 0) & S(1, 1) & S_v(1, 0) & S_v(1, 1) \\ S_u(0, 0) & S_u(0, 1) & S_{uv}(0, 0) & S_{uv}(0, 1) \\ S_u(1, 0) & S_u(1, 1) & S_{uv}(1, 0) & S_{uv}(1, 1) \end{bmatrix}$$

したがって

$$\begin{aligned} (式7-10) \quad P_1 \oplus P_2 S &= F_1(u) S(0, v) + F_2(u) S(1, v) + F_3(u) S_u(0, v) + F_4(u) S_u(1, v) \\ &\quad + F_1(v) S(u, 0) + F_2(v) S(u, 1) + F_3(v) S_v(u, 0) + F_4(v) S_v(u, 1) \\ &= \begin{bmatrix} F_1(u) & F_2(u) & F_3(u) & F_4(u) \end{bmatrix} [P] \begin{bmatrix} F_1(v) \\ F_2(v) \\ F_3(v) \\ F_4(v) \end{bmatrix} \end{aligned}$$

(3) ゴードン曲面 (Gordon Surface)

線形クーンズ曲面、一般双三次クーンズ曲面では(u,v)の各パラメータ方向に境界となる 2 本の曲線だけを与えられて内部の曲面部分を補間したが、曲面内部の線を与えてよりきめ細かな曲面制御をしたい場合がある。 P_1 と P_2 として、共にそのような、オペレータを定義する。たとえば、 P_1 を m 個の点と両端点の接ベクトルから曲線（すなわち両端点で接ベクトルを与える 3 次スプライン）を求めるオペレータ、同様に P_2 を n 個の点と両端点の接ベクトルから曲線を求めるオペレータとする：

$$(式7-11) \quad P_1 S = \sum_{i=0}^m S(u_i, v)$$

7.3 テンソル積曲面(Tensor Product Surface)

7.4 ベーゼ曲面(Bezier Surface)

7.5 B スプライン曲面(B-Spline Surface)

テンソル積による B スプライン曲面は次式により定義される

$$(式7-12) \quad S(u, v) = \sum_{i=0}^{m-1} \sum_{j=0}^{n-1} \alpha_{i,j} B_{i,ku,u}(u) B_{j,kv,v}(v)$$

すなわち、(u,v)をパラメータとする曲面 $S(u, v)$ は次の情報から構成される。

(1) u パラメータについて、B 表現次元 m でオーダ ku のノットベクトル $u = (u_i)_{i=0}^{m+ku-1}$

(2) v パラメータについて、B 表現次元 n でオーダ k_v のノットベクトル $v = (v_j)_{j=0}^{n+k_v-1}$

(3) 格子状の $m * n$ 個の制御点列 $\{\alpha_{i,j}\}_{i=0}^{m-1} \{j=0}^{n-1}$

$v = v_0$ に固定すると (式 7-12) は

$$(式7-13) \quad S(u, v_0) = \sum_{i=0}^{m-1} \sum_{j=0}^{n-1} \alpha_{i,j} B_{i,ku,u}(u) B_{j,kv,v}(v_0) = \sum_i \left(\sum_j \alpha_{i,j} B_j(v_0) \right) B_i(u)$$

であり、 $S(u, v_0)$ は、B 表現次元 m 、オーダ ku のノットベクトル $u = (u_i)_{i=0}^{m+ku-1}$ で、

$\left(\sum_j \alpha_{i,j} B_j(v_0) \right)_{i=0}^{m-1}$ の制御点を持つ、 u をパラメータとする線 B 表現であることがわかる。同

様に、 $u = u_0$ に固定して v をパラメータとすれば、 $S(u_0, v)$ は $\left(\sum_i \alpha_{i,j} B_i(u_0) \right)_{j=0}^{n-1}$ の制御点で、

$v = (v_j)_{j=0}^{n+k_v-1}$ のノットベクトルを持つ線 B 表現である。