



08.11.2006

## 4. Übung

### Geometrische Datenverarbeitung WS 2006/07

#### Aufgabe 13: [H]

a) Für die Kontrollpunkte einer Bézierkurve  $\mathbf{c} = B^n \mathbf{P}$  gelte  $\mathbf{p}_1 = \dots = \mathbf{p}_{m-1} \neq \mathbf{p}_m$ . Berechnen Sie

$$\lim_{t \rightarrow +0} \frac{\mathbf{c}'(t)}{\|\mathbf{c}'(t)\|}$$

und diskutieren Sie das Ergebnis.

b) Die Krümmung einer Kurve  $\mathbf{c}$  in  $\mathbb{R}^d$  berechnet sich nach der Formel

$$\kappa = \frac{\|\mathbf{c}'' \langle \mathbf{c}', \mathbf{c}' \rangle - \mathbf{c}' \langle \mathbf{c}', \mathbf{c}'' \rangle\|}{\|\mathbf{c}'\|^4}.$$

Sei  $\mathbf{c} = B^n \mathbf{P}$  eine ebene Bézierkurve der Ordnung  $n \geq 3$ , deren erste drei Kontrollpunkte durch  $\mathbf{p}_1 = [0, 0]$ ,  $\mathbf{p}_2 = [1, 0]$ ,  $\mathbf{p}_3 = [x, y]$  gegeben sind. Bestimmen Sie  $\kappa(0)$  in Abhängigkeit von  $x$  und  $y$ .

#### Aufgabe 14: [H]

Der Übergang von Kontrollpunkten  $\mathbf{P}$  zu  $\mathbf{P}_\ell, \mathbf{P}_r, \mathbf{P}_{a,b}$  für die Unterteilung

$$B^n(st)\mathbf{P} = B^n(t)\mathbf{P}_\ell, \quad B^n(s+t(1-s))\mathbf{P} = B^n(t)\mathbf{P}_r, \quad B^n(a+t(b-a))\mathbf{P} = B^n(t)\mathbf{P}_{a,b}$$

wird durch Matrizen  $M_\ell(s), M_r(s), M_{a,b}(s)$  beschrieben, also

$$\mathbf{P}_\ell = M_\ell(s)\mathbf{P}, \quad \mathbf{P}_r = M_r(s)\mathbf{P}, \quad \mathbf{P}_{a,b} = M_{a,b}(s)\mathbf{P}.$$

a) Geben Sie für  $s = 1/2$  die Matrix  $M_\ell$  explizit an.

b) Drücken Sie  $M_r$  mittels  $M_\ell$  aus.

c) Drücken Sie  $M_{a,b}$  mittels  $M_\ell$  und  $M_r$  aus.

#### Aufgabe 15: [M]

Sei  $c = B^n P$  ein Polynom der Ordnung  $n$  und  $\tilde{c} = B^n \tilde{P}$  das Segment von  $c$ , das dem Intervall  $[a, b]$  entspricht, also  $\tilde{c}(t) = c(a + th)$ ,  $h = b - a$ . Ferner sei  $\tilde{p}$  das Kontrollpolygon zu  $\tilde{c}$ .

a) Beweisen Sie die Abschätzung

$$\|\tilde{c} - \tilde{p}\| \leq \frac{h^2(n-1)}{8} \|\Delta^2 P\|_\infty.$$

b) Geben Sie eine Abschätzung für den Euklidischen Abstand zwischen einer Bézierkurve  $\mathbf{c}$  in  $\mathbb{R}^d$  und deren Kontrollpolygon  $\mathbf{p}$  an,

$$\max_{t \in [0,1]} \|\mathbf{c}(t) - \mathbf{p}(t)\|_2 \leq ?$$

#### Aufgabe 16: [P]

a) Schreiben Sie ein rekursives MATLAB-Programm

$$\text{BezPlot}(\mathbf{P}, \text{tol}),$$

das die ebene Bézierkurve  $\mathbf{c}$  mit Kontrollpunkten  $\mathbf{P}$  plottet. Dabei soll das Kontrollpolygon  $\mathbf{p}$  geplottet werden, wenn der Euklidische Abstand zwischen Kurve und Kontrollpolygon punktweise kleiner als eine vorgegebene Toleranz  $\text{tol}$  ist,

$$\max_{t \in [0,1]} \|\mathbf{c}(t) - \mathbf{p}(t)\|_2 \leq \text{tol}.$$

Anderenfalls soll die Bézierkurve an der Stelle  $t_0 = 1/2$  unterteilt werden. Versuchen Sie, die entstehende Segmentierung der Kurve geeignet zu visualisieren (z.B. durch verschiedene Farben, Markierung der Segmentgrenzen, etc.).