

УНИВЕРЗИТЕТ У БЕОГРАДУ
МАТЕМАТИЧКИ ФАКУЛТЕТ

Геометрија И–смер

део 4: Криве у равни

Тијана Шукиловић

3. децембар 2017

Ексцентрицитет конике

Дефиниција 1.3

Број $e \geq 0$ назива се ексцентрицитет конике,

Ексцентрицитет конике

Дефиниција 1.3

Број $e \geq 0$ назива се **ексцентрицитет** конике, тачка F жижа,

Ексцентрицитет конике

Дефиниција 1.3

Број $e \geq 0$ назива се **ексцентрицитет** конике, тачка F **жижа**, а права d **директриса** конике.

Ексцентрицитет конике

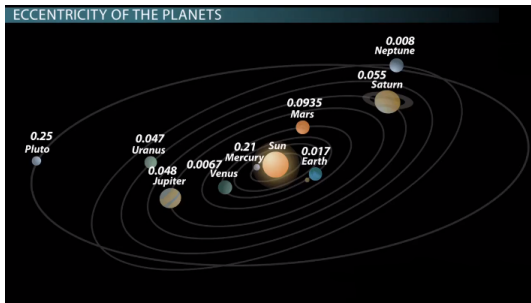
Дефиниција 1.3

Број $e \geq 0$ назива се **ексцентрицитет** конике, тачка F жижа, а права d **директриса** конике.

Ексцентрицитет одређује тип конике:

- за $e = 0$ – круг;
- за $0 < e < 1$ – елипса;
- за $e = 1$ – парабола;
- за $e > 1$ – хипербола.

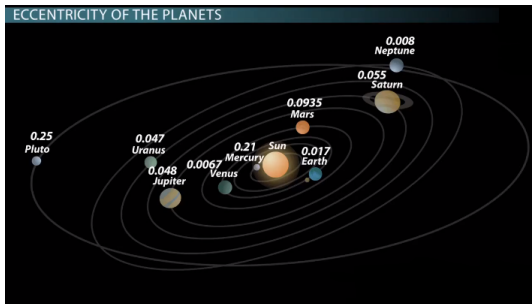
Примери коника у природи



Слика: Орбите планета Сунчевог система

- Да ли Сунце мирује? Шта утиче на орбиту планете?

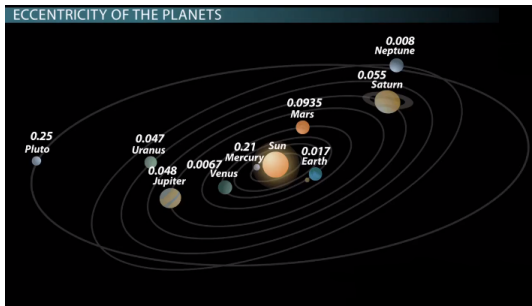
Примери коника у природи



Слика: Орбите планета Сунчевог система

- Да ли Сунце мирује? Шта утиче на орбиту планете?
- Шта је то ретроградни Меркур (у физици)? [YouTube](#)

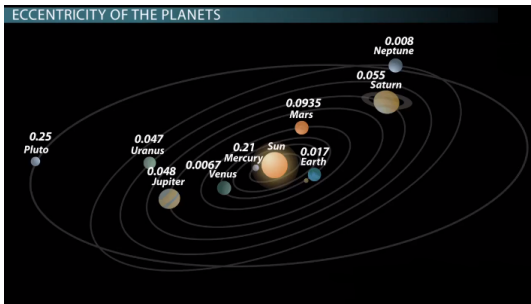
Примери коника у природи



Слика: Орбите планета Сунчевог система

- Да ли Сунце мирује? Шта утиче на орбиту планете?
- Шта је то ретроградни Меркур (у физици)?
- Који астрономски објекти у нашем Сунчевом систему имају скоро параболичне путање?

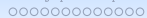
Примери коника у природи



Слика: Орбите планета Сунчевог система

- Да ли Сунце мирује? Шта утиче на орбиту планете?
- Шта је то **ретроградни Меркур** (у физици)?
- Који астрономски објекти у нашем Сунчевом систему имају скоро параболичне путање?

Одговор: на пример, **Халејева комета** ($e \approx 0.995$)



Примери коника у природи

- Путања косог хица је парабола.

Примери коника у природи

- Путања косог хица је парабола.
- Сенка кружног предмета на раван зид је коника.

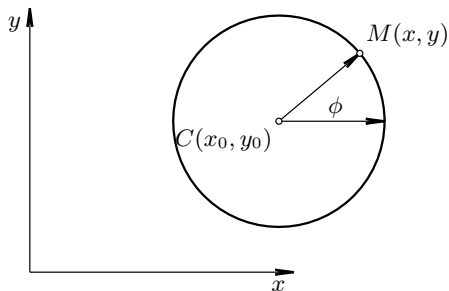
Примери коника у природи

- Путања косог хица је парабола.
- Сенка кружног предмета на раван зид је коника.
- Сунчева сенка врха штапа у току дана је коника.



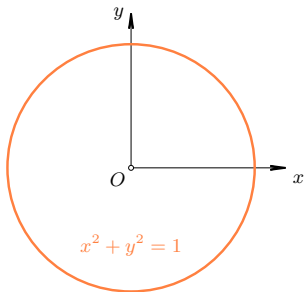
Слика: Мост „Сунчани сат”, Калифорнија

Круг

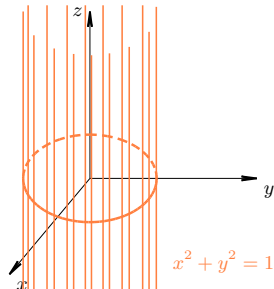


Слика 4: Круг са центром у тачки $C(x_0, y_0)$
и полупречником r

Једначине круга у равни и простору

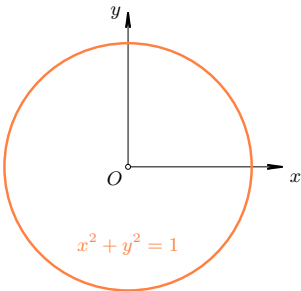


Слика 5: Круг

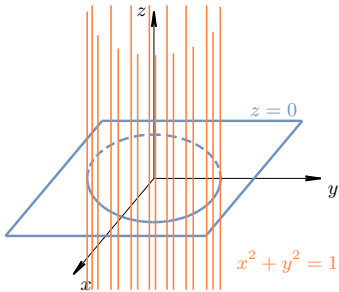


Слика 6: Цилиндар

Једначине круга у равни и простору



Слика 5: Круг



Слика 6: Цилиндар → круг

Имплицитна и параметарска једначина круга

- Имплицитна једначина круга:

$$(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2 = r^2.$$

Имплицитна и параметарска једначина круга

- Имплицитна једначина круга:

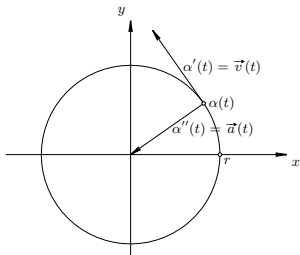
$$(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2 = r^2.$$

- Параметарска једначина круга:

$$x = x_0 + r \cos \theta, \quad y = y_0 + r \sin \theta, \quad \theta \in [0, 2\pi),$$

θ је угао између вектора положаја тачке и позитивног дела x -осе.

Брзина и убрзање



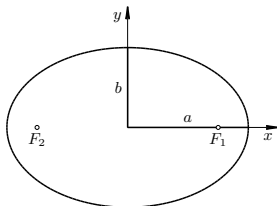
Слика 7: Брзина и убрзање

$$\alpha(t) = (r \cos t, r \sin t), t \in [0, 2\pi).$$

- Кружно кретање константном угаonom брзином:
 - t – време;
 - $\vec{v} = \alpha'(t)$ – брзина;
 - $\vec{a} = \alpha''(t)$ – убрзање;
 - $\vec{F} = m\vec{a}$ – центрипетална сила.

Предавања професора Волтера Левина са MIT-а ([YouTube](#))

Елипса



Слика 8: Елипса

Канонска једначина елипсе:

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1, \quad a > b > 0.$$

Елементи елипсе

- $a > b > 0$ – полуосе елипсе;

Елементи елипсе

- $a > b > 0$ – полуосе елипсе;
- $F_1(c, 0), F_2(-c, 0), c = \sqrt{a^2 - b^2}$ – жиже елипсе;

Елементи елипсе

- $a > b > 0$ – полуосе елипсе;
- $F_1(c, 0), F_2(-c, 0), c = \sqrt{a^2 - b^2}$ – жиже елипсе;
- $d_1 : x = \frac{a}{e}, d_2 : x = -\frac{a}{e}$ – директрисе елипсе;

Елементи елипсе

- $a > b > 0$ – полуосе елипсе;
- $F_1(c, 0), F_2(-c, 0), c = \sqrt{a^2 - b^2}$ – жиже елипсе;
- $d_1 : x = \frac{a}{e}, d_2 : x = -\frac{a}{e}$ – директрисе елипсе;
- $e = \frac{c}{a}$ – ексцентрицитет елипсе.

Елементи елипсе

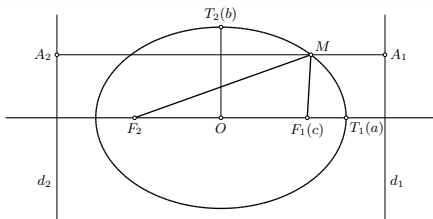
- $a > b > 0$ – полуосе елипсе;
- $F_1(c, 0), F_2(-c, 0), c = \sqrt{a^2 - b^2}$ – жиже елипсе;
- $d_1 : x = \frac{a}{e}, d_2 : x = -\frac{a}{e}$ – директрисе елипсе;
- $e = \frac{c}{a}$ – ексцентрицитет елипсе.
- за $a = b$ елипса је круг!

Фокусне особине елипсе

Теорема 1.2

Збир растојања произвољне тачке елипсе од њених жижа је константан:

$$MF_1 + MF_2 = 2a.$$



Слика 9: Збир растојања тачке елипсе од њених жижа

- Фокусне особине елипсе

Примери

Пример 1

Ако је ексцентрицитет Марса $e = 0.0934$ и растојање између жижа $2c \approx 0.2847AJ$ ($1AJ = 1.5 \times 10^8 km$), одредити најмање (перихел) и највеће (афел) растојање Марса од Сунца.

Колике су ове вредности за Земљу?

За коју планету Сунчевог система је разлика ове две вредности максимална?

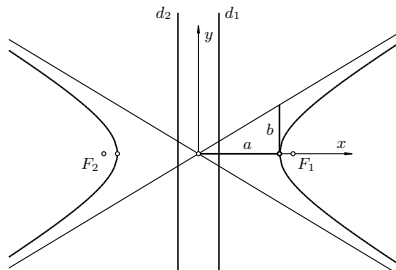
Параметарска једначина елипсе

- Параметарска једначина елипсе:

$$x = a \cos \theta, \quad y = b \sin \theta, \quad \theta \in [0, 2\pi),$$

a, b су полуосе елипсе, али θ **НИЈЕ** угао између вектора положаја тачке и позитивног дела x -осе.

Хипербола



Слика 10: Хипербола

Канонска једначина хиперболе:

$$\frac{x^2}{a^2} - \frac{y^2}{b^2} = 1.$$

Елементи хиперболе

- $a, b > 0$ – полуосе хиперболе;

Елементи хиперболе

- $a, b > 0$ – полуосе хиперболе;
- $F_1(c, 0), F_2(-c, 0), c = \sqrt{a^2 + b^2}$ – жиже хиперболе;

Елементи хиперболе

- $a, b > 0$ – полуосе хиперболе;
- $F_1(c, 0), F_2(-c, 0), c = \sqrt{a^2 + b^2}$ – жиже хиперболе;
- $d_1 : x = \frac{a}{e}, d_2 : x = -\frac{a}{e}$ – директрисе хиперболе;

Елементи хиперболе

- $a, b > 0$ – полуосе хиперболе;
- $F_1(c, 0), F_2(-c, 0), c = \sqrt{a^2 + b^2}$ – жиже хиперболе;
- $d_1 : x = \frac{a}{e}, d_2 : x = -\frac{a}{e}$ – директрисе хиперболе;
- $e = \frac{c}{a}$ – ексцентрицитет хиперболе;

Елементи хиперболе

- $a, b > 0$ – полуосе хиперболе;
- $F_1(c, 0), F_2(-c, 0), c = \sqrt{a^2 + b^2}$ – жиже хиперболе;
- $d_1 : x = \frac{a}{e}, d_2 : x = -\frac{a}{e}$ – директрисе хиперболе;
- $e = \frac{c}{a}$ – ексцентрицитет хиперболе;
- $a_1 : y = \frac{b}{a}x, a_2 : y = -\frac{b}{a}x$ – асимптоте хиперболе.

Фокусне особине хиперболе

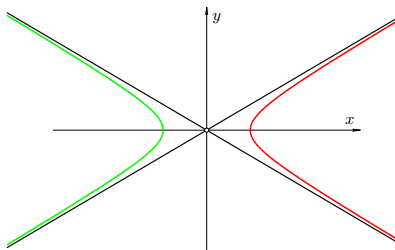
Теорема 1.3

Апсолутна вредност разлике растојања произвољне тачке хиперболе од њених жижа је константан:

$$|MF_1 - MF_2| = 2a.$$

- Фокусне особине хиперболе

Параметризација хиперболе



Слика 11: Параметризација хиперболе

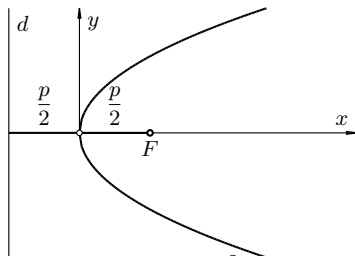
$$x = +a \cosh \phi, \quad y = b \sinh \phi, \quad \phi \in \mathbb{R}$$

$$x = -a \cosh \phi, \quad y = b \sinh \phi, \quad \phi \in \mathbb{R}$$

Парабола

Последица 1.1

Свака тачка M параболе је једнако удаљена од жиже и од директрисе параболе.



Слика 12: Парабола $y^2 = 2px$, $p > 0$

- Дефиниција параболе

Елементи параболе $y^2 = 2px, p > 0$

- p – параметар параболе;
- $F\left(\frac{p}{2}, 0\right)$ – жижа параболе;
- $d: x = -\frac{p}{2}$ – директриса параболе;
- o – оса параболе (овде: x -оса);
- T – теме параболе (овде: O).

Параметризација параболе

- Стандардна параметризација:

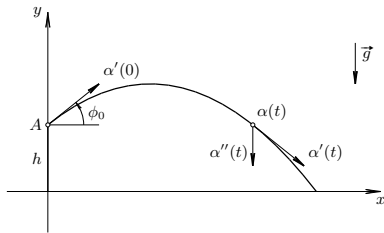
$$x = \frac{t^2}{2p}, \quad y = t, \quad t \in \mathbb{R},$$

- Једначина косог хица

Пример 2

Показати да су сваке две параболе међусобно сличне.

Једначина косог хиџа



Слика 13: Коси хиџац

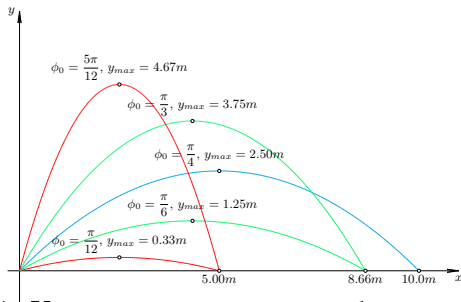
$$x(t) = (v_0 \cos \phi_0)t, \quad t \geq 0$$

$$y(t) = -\frac{g}{2}t^2 + (v_0 \sin \phi_0)t + h, \quad t \geq 0,$$

- v_0 – почетна брзина;
- ϕ_0 – угао (у односу на тло);
- h – висина;
- g – гравитационо убрзање.

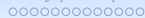
Коси хитац

- За који угао ϕ_0 се достиже највећа даљина/висина?
- Шта се дешава када је $v_0 = 0$?



Слика 14: Коси хици са почетном брзином $v_0 = 10 \frac{m}{s}$,

за углове $\phi_0 = \frac{k\pi}{12}$, $k = 1, \dots, 5$



Примери косог хица

- Спорт: [Projectile motion in sport](#)
- MIT експеримент: [Monkey and a gun](#)
- Фонтане: [The Mathematical Tourist](#)

Примери

Пример 3

Кошаркаш висине $1.85m$ треба да убади лопту у кош са са линије слободног бацања ($4.5m$). Обруч је на висини $3.05m$.

Под којим почетним углом треба избацити лопту да би се постигао погодак? За почетну брзину избачаја лопте узети $7m/s$.

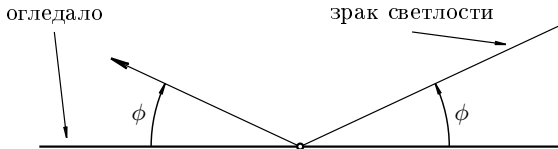
Колико се мења потребна почетна брзина избачаја ако се изводи скок-шут са исте удаљености под тим углом?

Претпоставимо да је одраз $1m$.

Узети да је гравитационо убрзање $g \sim 10m/s^2$.

Закон одбијања светлости

Светлост се одбија од глатке површине тако да је упадни угао зрака светлости једнак одбојном углу.

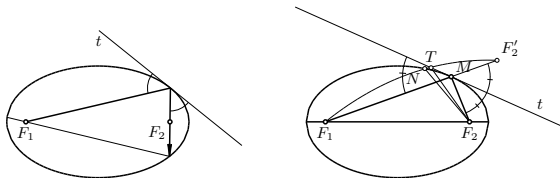


Слика 15: Закон одбијања светлости

Оптичка особина елипсе

Теорема 1.4

Светлосни зрак који извире из жиже елипсе и одбија се од елипсе, пролази кроз другу жижу елипсе.



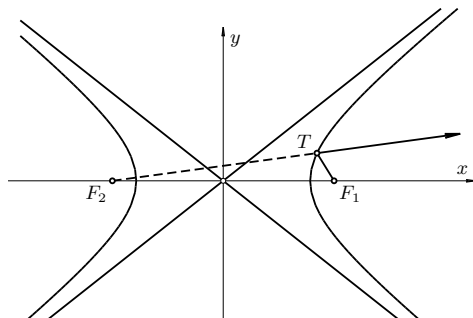
Слика 16: Оптичка особина елипсе

Елиптички билијар

Оптичка особина хиперболе

Теорема 1.5

Светлосни зрак који извире из жиже хиперболе и одбија се од хиперболе, колинеаран је са другом жижом хиперболе.

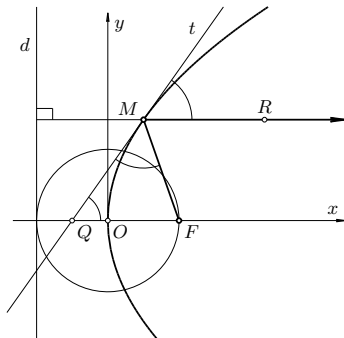


Слика 17: Оптичка особина хиперболе

Оптичка особина параболе

Теорема 1.6

Светлосни зрак који извире из жиже параболе одбија се од параболе паралелно њеној оси.



Слика 18: Оптичка особина параболе

Криве другог реда

Дефиниција 1.4

Крива другог реда је скуп тачака равни чије координате (x, y) задовољавају једначину другог степена:

$$a_{11}x^2 + 2a_{12}xy + a_{22}y^2 + 2a_{13}x + 2a_{23}y + a_{33} = 0.$$

Криве другог реда

Дефиниција 1.4

Крива другог реда је скуп тачака равни чије координате (x, y) задовољавају једначину другог степена:

$$a_{11}x^2 + 2a_{12}xy + a_{22}y^2 + 2a_{13}x + 2a_{23}y + a_{33} = 0.$$

Колико год претходна једначина изгледала компликовано, може се показати да она геометријски описује елипсу, хиперболу, параболу или неку једноставну „дегенерисану“ криву.

Свођење криве на канонски облик

Теорема 1.7

За сваку криву другог реда, дату у ортонормираном реперу Oe , постоји нови ортонормирани репер Qf , исте оријентације, у ком она има тачно једну од следећих једначина:

$$(E) \quad \frac{x''^2}{a^2} + \frac{y''^2}{b^2} = 1, \quad (\text{елипса})$$

$$(H) \quad \frac{x''^2}{a^2} - \frac{y''^2}{b^2} = 1, \quad (\text{хипербола})$$

$$(P) \quad y''^2 = 2px'', \quad (\text{парабола})$$

Свођење криве на канонски облик

Теорема 1.7

$$(D1) \quad \frac{x''^2}{a^2} + \frac{y''^2}{b^2} = -1, \quad (\text{празан скуп или имагинарна елипса})$$

$$(D2) \quad \frac{x''^2}{a^2} + \frac{y''^2}{b^2} = 0, \quad (\text{тачка})$$

$$(D3) \quad \frac{x''^2}{a^2} - \frac{y''^2}{b^2} = 0, \quad (\text{две праве које се секу})$$

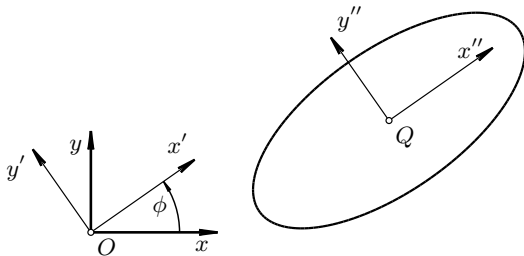
$$(D4) \quad x''^2 = a^2, \quad (\text{две паралелне праве})$$

$$(D5) \quad x''^2 = 0, \quad (\text{„двострука” права})$$

$$(D6) \quad x''^2 = -a^2 \quad (\text{празан скуп}).$$

где је $p > 0$, $a, b > 0$ и $a \geq b$ за (E) , $(D1)$, $(D2)$ и $(D3)$.

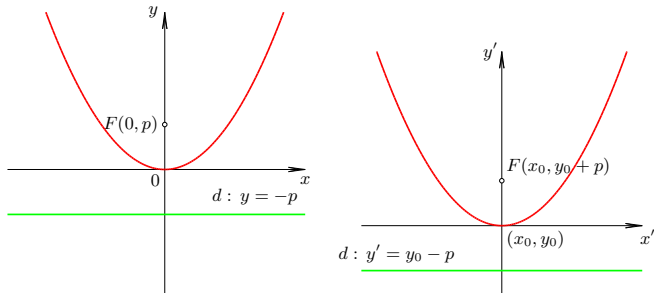
Свођење криве на канонски облик



Слика 19: Свођење елипсе на канонски облик

- translација
- ротација

Свођење криве на канонски облик транслацијом



Слика 20: Транслација параболе

$$x' = x + x_0, \quad y' = y + y_0$$

Свођење криве на канонски облик ротацијом

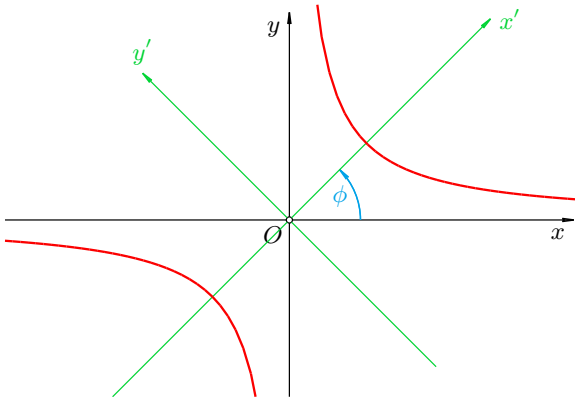
$$x = \cos \phi x' - \sin \phi y', \quad y = \sin \phi x' + \cos \phi y'$$

$$\cot 2\phi = \frac{\cos 2\phi}{\sin 2\phi} = \frac{a_{11} - a_{22}}{2a_{12}}, \quad \phi \in \left[0, \frac{\pi}{2}\right)$$

$$\cos 2\phi = \frac{\cot 2\phi}{+\sqrt{1 + \cot^2 2\phi}}$$

$$\cos \phi = +\sqrt{\frac{1 + \cos 2\phi}{2}}, \quad \sin \phi = +\sqrt{\frac{1 - \cos 2\phi}{2}}$$

Пример: Ротација хиперболе



Слика 21: Хипербола $xy = 1$

Криве другог реда у пројективној равни

- Једначина криве другог реда у хомогеним координатама:

$$\Gamma : a_{11}x_1^2 + a_{22}x_2^2 + a_{33}x_3^2 + 2a_{12}x_1x_2 + 2a_{13}x_1x_3 + 2a_{23}x_2x_3 = 0.$$

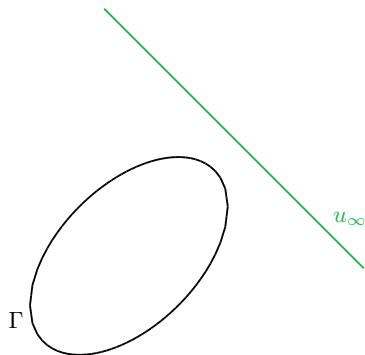
- Векторски запис:

$$X^tGX = 0,$$

$$\text{где је } X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix}, \quad G = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{12} & a_{22} & a_{23} \\ a_{13} & a_{23} & a_{33} \end{pmatrix} = G^t.$$

Класификација кривих у пројективној равни

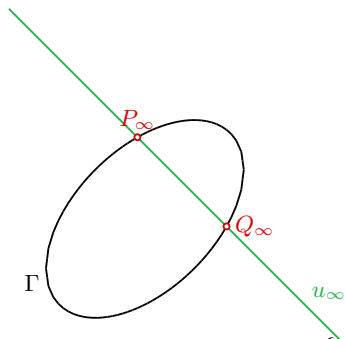
- Овалне криве $x_1^2 + x_2^2 - x_3^2 = 0$.



Слика 22: Елипса $\Gamma \cap u_\infty = \{\emptyset\}$

Класификација кривих у пројективној равни

- Овалне криве $x_1^2 + x_2^2 - x_3^2 = 0$.

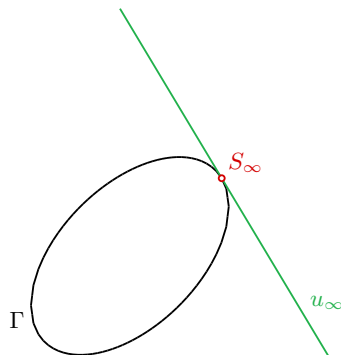


Слика 22: Хипербола $\Gamma \cap u_\infty = \{P_\infty, Q_\infty\}$

- P_∞, Q_∞ – правци асимптота хиперболе

Класификација кривих у пројективној равни

- Овалне криве $x_1^2 + x_2^2 - x_3^2 = 0$.

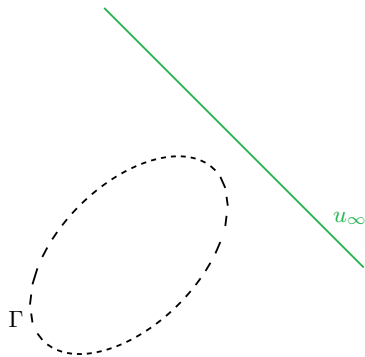


Слика 22: Парабола $\Gamma \cap u_\infty = \{S_\infty\}$

- S_∞ – правац осе параболe

Класификација кривих у пројективној равни

- Овалне криве $x_1^2 + x_2^2 - x_3^2 = 0$.
- Празан скуп (нула крива) $x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 = 0$.



Слика 22: Нула крива $\Gamma \cap u_\infty = \{\emptyset\}$

Класификација кривих у пројективној равни

- Овалне криве $x_1^2 + x_2^2 - x_3^2 = 0$.
- Празан скуп (нула крива) $x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 = 0$.
- Тачка $x_1^2 + x_2^2 = 0$.

Класификација кривих у пројективној равни

- Овалне криве $x_1^2 + x_2^2 - x_3^2 = 0$.
- Празан скуп (нула крива) $x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 = 0$.
- Тачка $x_1^2 + x_2^2 = 0$.
- Две праве $x_1^2 - x_2^2 = 0$.

Класификација кривих у пројективној равни

- Овалне криве $x_1^2 + x_2^2 - x_3^2 = 0$.
- Празан скуп (нула крива) $x_1^2 + x_2^2 + x_3^2 = 0$.
- Тачка $x_1^2 + x_2^2 = 0$.
- Две праве $x_1^2 - x_2^2 = 0$.
- „Двострука” права $x_1^2 = 0$.

Беџијерове криве

Дефиниција 2.1

Нека су $P_0, P_1 \dots P_n$, $n \geq 2$ тачке равни. Беџијерова крива степена n је:

$$\alpha_n(t) = \sum_{i=0}^n \binom{n}{i} t^i (1-t)^{n-i} P_i = \sum_{i=0}^n B_i^n(t) P_i, \quad t \in [0, 1].$$

Тачке P_i називају се **контролне тачке**, а полиноми $B_i(t)$ **Бернштајнови полиноми** или **базне функције**.

Полигонска линија $P_0 P_1 \dots P_n$ се зове **контролна полигонска линија**.

Безијерове криве на прозивољном интервалу

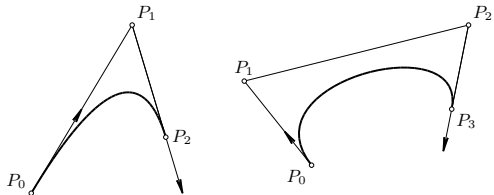
- $t \in [0, 1]$:

$$\alpha_n(t) = \sum_{i=0}^n \binom{n}{i} t^i (1-t)^{n-i} P_i = \sum_{i=0}^n B_i^n(t) P_i.$$

- $u \in [a, b]$:

$$\alpha_n(u) = \sum_{i=0}^n \binom{n}{i} \left(\frac{u-a}{b-a} \right)^i \left(\frac{b-u}{b-a} \right)^{n-i} P_i.$$

Безијерове криве 2. и 3. степена

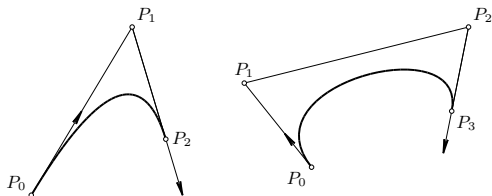


Слика 22: Безијерове криве степена 2 и 3

Крива 2. степена одређена је са три контролне тачке:

$$\alpha_2(t) = (1 - t)^2 P_0 + 2t(1 - t) P_1 + t^2 P_2, \quad t \in [0, 1];$$

Безијерове криве 2. и 3. степена



Слика 22: Безијерове криве степена 2 и 3

Крива 2. степена одређена је са три контролне тачке:

$$\alpha_2(t) = (1 - t)^2 P_0 + 2t(1 - t)P_1 + t^2 P_2, \quad t \in [0, 1];$$

Крива 3. степена одређена је са четири контролне тачке:

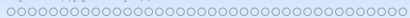
$$\alpha_3(t) = (1 - t)^3 P_0 + 3t(1 - t)^2 P_1 + 3t^2(1 - t)P_2 + t^3 P_3, \quad t \in [0, 1].$$

Матрична репрезентација Беџијерове криве

$$\alpha_2(t) = (1, t, t^2) \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ -2 & 2 & 0 \\ 1 & -2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} P_0 \\ P_1 \\ P_2 \end{pmatrix}.$$

Пример 4

Извести формуле матричне репрезентације кубне Беџијерове криве.



Особине

- $\deg \alpha_n = n$.

Особине

- $\deg \alpha_n = n$.
- $\alpha_n(0) = P_0, \quad \alpha_n(1) = P_n$.

Особине

- $\deg \alpha_n = n$.
- $\alpha_n(0) = P_0, \quad \alpha_n(1) = P_n$.
- Тангентни вектор у P_0 је $\overrightarrow{P_0P_1}$, а у P_n је $\overrightarrow{P_{n-1}P_n}$.

Особине

- $\deg \alpha_n = n$.
- $\alpha_n(0) = P_0, \quad \alpha_n(1) = P_n$.
- Тангентни вектор у P_0 је $\overrightarrow{P_0P_1}$, а у P_n је $\overrightarrow{P_{n-1}P_n}$.
- $P_k \rightarrow P_k + \vec{v} : \quad \bar{\alpha}_n(t) = \alpha_n(t) + B_{n,k}(t)\vec{v}$.

Особине

- $\deg \alpha_n = n$.
- $\alpha_n(0) = P_0, \quad \alpha_n(1) = P_n$.
- Тангентни вектор у P_0 је $\overrightarrow{P_0P_1}$, а у P_n је $\overrightarrow{P_{n-1}P_n}$.
- $P_k \rightarrow P_k + \vec{v} : \quad \bar{\alpha}_n(t) = \alpha_n(t) + B_{n,k}(t)\vec{v}$.
- Особина ненегативности.

Особине

- $\deg \alpha_n = n$.
- $\alpha_n(0) = P_0, \quad \alpha_n(1) = P_n$.
- Тангентни вектор у P_0 је $\overrightarrow{P_0P_1}$, а у P_n је $\overrightarrow{P_{n-1}P_n}$.
- $P_k \rightarrow P_k + \vec{v} : \quad \bar{\alpha}_n(t) = \alpha_n(t) + B_{n,k}(t)\vec{v}$.
- Особина ненегативности.
- Особина конвексног омотача.

Особине

- $\deg \alpha_n = n$.
- $\alpha_n(0) = P_0, \quad \alpha_n(1) = P_n$.
- Тангентни вектор у P_0 је $\overrightarrow{P_0P_1}$, а у P_n је $\overrightarrow{P_{n-1}P_n}$.
- $P_k \rightarrow P_k + \vec{v} : \quad \bar{\alpha}_n(t) = \alpha_n(t) + B_{n,k}(t)\vec{v}$.
- Особина ненегативности.
- Особина конвексног омотача.
- Особина мање варијације.

Особине

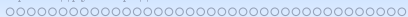
- $\deg \alpha_n = n$.
- $\alpha_n(0) = P_0, \quad \alpha_n(1) = P_n$.
- Тангентни вектор у P_0 је $\overrightarrow{P_0P_1}$, а у P_n је $\overrightarrow{P_{n-1}P_n}$.
- $P_k \rightarrow P_k + \vec{v} : \quad \bar{\alpha}_n(t) = \alpha_n(t) + B_{n,k}(t)\vec{v}$.
- Особина ненегативности.
- Особина конвексног омотача.
- Особина мање варијације.
- Афина инваријантност.

Особине

- $\deg \alpha_n = n$.
- $\alpha_n(0) = P_0, \quad \alpha_n(1) = P_n$.
- Тангентни вектор у P_0 је $\overrightarrow{P_0P_1}$, а у P_n је $\overrightarrow{P_{n-1}P_n}$.
- $P_k \rightarrow P_k + \vec{v} : \quad \bar{\alpha}_n(t) = \alpha_n(t) + B_{n,k}(t)\vec{v}$.
- Особина ненегативности.
- Особина конвексног омотача.
- Особина мање варијације.
- Афина инваријантност.

Теорема 2.1

Беџијерова крива степена два је део параболе.



Де-Кастељау алгоритам

Одређивање тачке на кривој $\alpha_n(t)$ за неко $t \in [0, 1]$:

1 $P_{00} = P_0, P_{01} = P_1, \dots, P_{0n-1} = P_{n-1}, P_{0n} = P_n$

Де-Кастељау алгоритам

Одређивање тачке на кривој $\alpha_n(t)$ за неко $t \in [0, 1]$:

- 1 $P_{00} = P_0, P_{01} = P_1, \dots, P_{0n-1} = P_{n-1}, P_{0n} = P_n$
- 2 $P_{1i} = (1 - t)P_{0i} + tP_{0i+1}, i = 0, \dots, n - 1$

Де-Кастељау алгоритам

Одређивање тачке на кривој $\alpha_n(t)$ за неко $t \in [0, 1]$:

- 1 $P_{00} = P_0, P_{01} = P_1, \dots, P_{0n-1} = P_{n-1}, P_{0n} = P_n$

- 2 $P_{1i} = (1 - t)P_{0i} + tP_{0i+1}, i = 0, \dots, n - 1$

⋮

Де-Кастељау алгоритам

Одређивање тачке на кривој $\alpha_n(t)$ за неко $t \in [0, 1]$:

- 1 $P_{00} = P_0, P_{01} = P_1, \dots, P_{0n-1} = P_{n-1}, P_{0n} = P_n$

- 2 $P_{1i} = (1-t)P_{0i} + tP_{0i+1}, i = 0, \dots, n-1$

⋮

- 3 $P_{ki} = (1-t)P_{k-1i} + tP_{k-1i+1}, i = 0, \dots, n-k$

Де-Кастељау алгоритам

Одређивање тачке на кривој $\alpha_n(t)$ за неко $t \in [0, 1]$:

- 1 $P_{00} = P_0, P_{01} = P_1, \dots, P_{0n-1} = P_{n-1}, P_{0n} = P_n$

- 2 $P_{1i} = (1-t)P_{0i} + tP_{0i+1}, i = 0, \dots, n-1$

⋮

- 3 $P_{ki} = (1-t)P_{k-1i} + tP_{k-1i+1}, i = 0, \dots, n-k$

- 4 $P_{n0} = (1-t)P_{n-10} + tP_{n-11}$

Де-Кастељау алгоритам

Одређивање тачке на кривој $\alpha_n(t)$ за неко $t \in [0, 1]$:

- 1 $P_{00} = P_0, P_{01} = P_1, \dots, P_{0n-1} = P_{n-1}, P_{0n} = P_n$

- 2 $P_{1i} = (1-t)P_{0i} + tP_{0i+1}, i = 0, \dots, n-1$

⋮

- 3 $P_{ki} = (1-t)P_{k-1i} + tP_{k-1i+1}, i = 0, \dots, n-k$

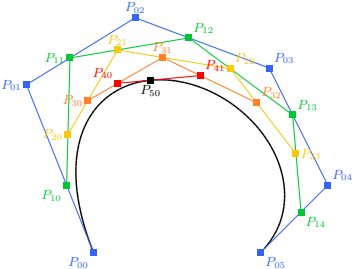
- 4 $P_{n0} = (1-t)P_{n-10} + tP_{n-11}$

$P_{n-10}P_{n-11}$ – тангента на криву у тачки t

Де-Кастељау алгоритам

Пример 5

Показати да је де-Кастељау алгоритам коректан.



Слика 23: Де-Кастељау алгоритам за криву 5. степена и $t = 0.4$

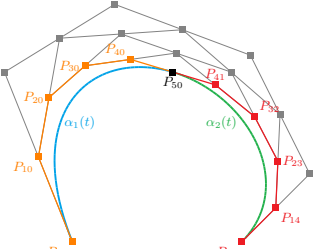
- Цртање криве 5. степена

Подела криве на два дела

Криву α делимо на две криве α_1 и α_2 :

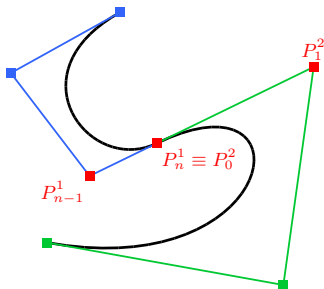
$$\alpha_1 : P_0 = P_{00}, P_{10}, P_{20}, \dots, P_{n0} = \alpha(t),$$

$$\alpha_2 : \alpha(t) = P_{n0}, P_{n-11}, P_{n-22}, \dots, P_{0n} = P_n.$$



Слика 24: Подела криве на два дела

Глатко спајање кривих

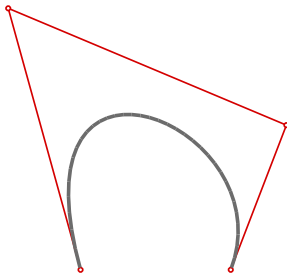


Слика 25: Глатко спајање кривих

Повећање степена криве

$$\alpha_n(t) : P_0, \dots, P_n, \quad \bar{\alpha}_{n+1}(t):$$

$$Q_0 = P_0, \quad Q_i = \frac{i}{n+1}P_{i-1} + \left(1 - \frac{i}{n+1}\right)P_i, \quad 1 \leq i \leq n, \quad Q_{n+1} = P_n.$$

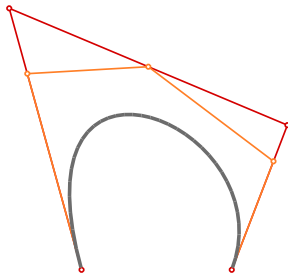


Слика 26: Повећање степена Безијерове криве

Повећање степена криве

$$\alpha_n(t) : P_0, \dots, P_n, \quad \bar{\alpha}_{n+1}(t):$$

$$Q_0 = P_0, \quad Q_i = \frac{i}{n+1}P_{i-1} + \left(1 - \frac{i}{n+1}\right)P_i, \quad 1 \leq i \leq n, \quad Q_{n+1} = P_n.$$

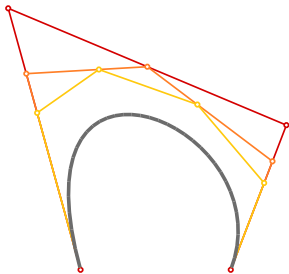


Слика 26: Повећање степена Безијерове криве

Повећање степена криве

$$\alpha_n(t) : P_0, \dots, P_n, \quad \bar{\alpha}_{n+1}(t) :$$

$$Q_0 = P_0, \quad Q_i = \frac{i}{n+1}P_{i-1} + \left(1 - \frac{i}{n+1}\right)P_i, \quad 1 \leq i \leq n, \quad Q_{n+1} = P_n.$$

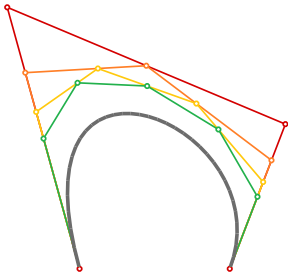


Слика 26: Повећање степена Безијерове криве

Повећање степена криве

$\alpha_n(t) : P_0, \dots, P_n, \quad \bar{\alpha}_{n+1}(t):$

$$Q_0 = P_0, \quad Q_i = \frac{i}{n+1}P_{i-1} + \left(1 - \frac{i}{n+1}\right)P_i, \quad 1 \leq i \leq n, \quad Q_{n+1} = P_n.$$

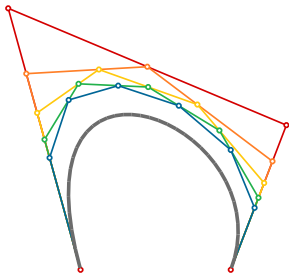


Слика 26: Повећање степена Беџијерове криве

Повећање степена криве

$$\alpha_n(t) : P_0, \dots, P_n, \quad \bar{\alpha}_{n+1}(t):$$

$$Q_0 = P_0, \quad Q_i = \frac{i}{n+1}P_{i-1} + \left(1 - \frac{i}{n+1}\right)P_i, \quad 1 \leq i \leq n, \quad Q_{n+1} = P_n.$$

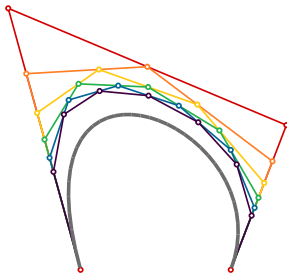


Слика 26: Повећање степена Беџијерове криве

Повећање степена криве

$$\alpha_n(t) : P_0, \dots, P_n, \quad \bar{\alpha}_{n+1}(t) :$$

$$Q_0 = P_0, \quad Q_i = \frac{i}{n+1}P_{i-1} + \left(1 - \frac{i}{n+1}\right)P_i, \quad 1 \leq i \leq n, \quad Q_{n+1} = P_n.$$



Слика 26: Повећање степена Беџијерове криве

Примери

Пример 6

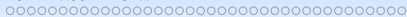
- а) Одредити Беџијерову криву $\alpha_2(t)$ чије су контролне тачке $P_0(1, 1)$, $P_1(-1, 0)$, $P_2(1, -1)$.
- б) Одредити једначину тангенте на криву $\alpha_2(t)$ у тачки $t_0 = 0.5$ и показати да је тангента паралелна са правом P_0P_2 .
- в) Повећати степен криве за 1.
- г) Одредити једначину тангенте на криву $\bar{\alpha}_3(t)$ у тачки $t_0 = 0.5$. Да ли је тангента паралелна са правом $\bar{P}_0\bar{P}_3$?

Рационалне Бежијерове (RB) криве

Рационална Бежијерова крива степена n са контролним тачкама P_0, \dots, P_n и тежинама $\omega_0, \dots, \omega_n > 0$ је дата параметризацијом:

$$r_n(t) = \frac{\sum_{i=0}^n \omega_i B_{i,n}(t) P_i}{\sum_{i=0}^n \omega_i B_{i,n}(t)}, \quad t \in [0, 1],$$

где су $B_{i,n}(t)$ Бернштајнови полиноми.



Фрактали

Фрактал = геометријски лик који се може разложити на мање делове тако да је сваки од њих, макар приближно, умањена копија целине.

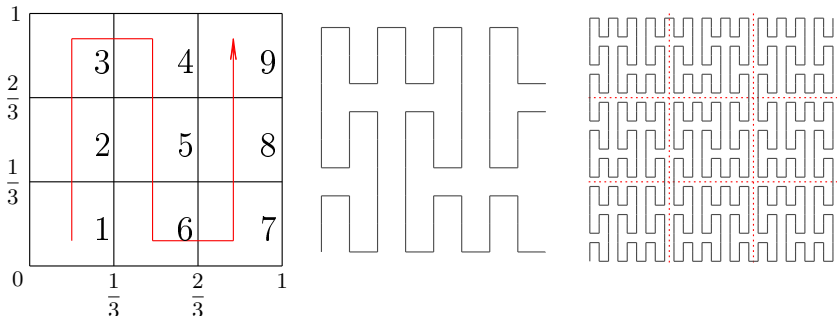
Фрактали

Фрактал = геометријски лик који се може разложити на мање делове тако да је сваки од њих, макар приближно, умањена копија целине.

Подела фрактала:

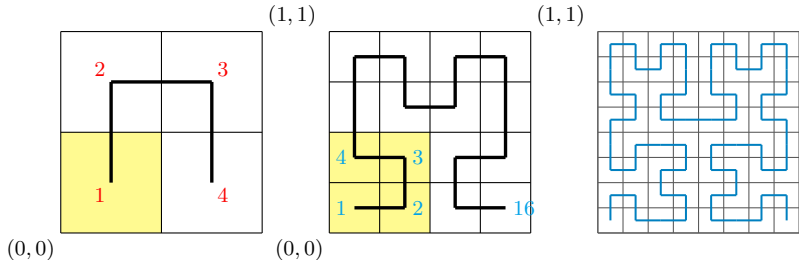
- геометријски;
- алгебарски;
- стохастички.

Пеанова крива



Слика 29: Прве три итерације Пеанове криве

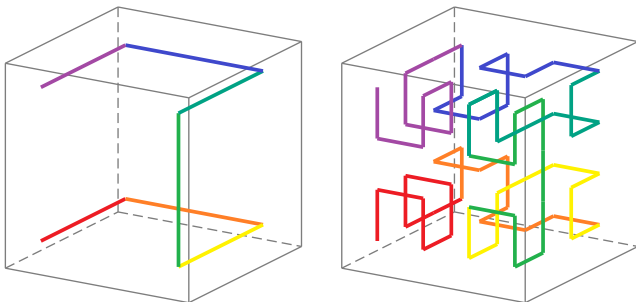
Хилбертова крива



Слика 30: Прве три итерације Хилбертове криве

Примена геометријских фрактала

Примена: када је потребно линеаризовати вишедимензионе податке јер представљају оптималан начин да се вишедимензиони скупови пресликају на једнодимензионе низове.



Слика 31: Прве две итерације тродимензионе Хилбертове криве