

Kubische B-Splines

$$N_i^2(t) = \begin{cases} f_0^2(t-i) & i \leq t \leq i+1 \\ f_1^2(t-i-1) & i+1 \leq t \leq i+2 \\ f_2^2(t-i-2) & i+2 \leq t \leq i+3 \end{cases} \quad \begin{aligned} f_0^2(t) &= t^2/2 \\ f_1^2(t) &= \frac{1}{2}(-2t^2+2t+1) \\ f_2^2(t) &= \frac{1}{2}(1-t)^2 = \frac{1}{2}(t^2-2t+1) \end{aligned}$$

$$N_i^3(t) = N_i^2(t) \cdot \frac{t-i}{3} + N_{i+1}^2(t) \cdot \frac{i+4-t}{3}$$

$$N_i^3(t) = \begin{cases} f_0^3(t') = f_0^2(t') \cdot \frac{t'}{3}, & i \leq t \leq i+1 \quad (t'=t-i) \\ f_1^3(t') = f_1^2(t') \cdot \frac{t'+1}{3} + f_0^2(t') \cdot \frac{3-t'}{3}, & i+1 \leq t \leq i+2 \quad (t'=t-i-1) \\ f_2^3(t') = f_2^2(t') \cdot \frac{t'+2}{3} + f_1^2(t') \cdot \frac{2-t'}{3}, & i+2 \leq t \leq i+3 \quad (t'=t-i-2) \\ f_3^3(t') = f_2^2(t') \cdot \frac{1-t'}{3}, & i+3 \leq t \leq i+4 \quad (t'=t-i-3) \end{cases}$$

$$f_0^3(t) = \frac{1}{6} \cdot t^2 \cdot t = \frac{1}{6} \cdot t^3 \quad f_3^3(t) = \frac{1}{6} (1-t)^3$$

$$f_1^3(t) = \frac{1}{6} [(-2t^2+2t+1)(t+1) + t^2 \cdot (3-t)]$$

$$\frac{1}{6} [-2t^3+2t^2+t-2t^2+2t+1+3t^2-t^3] = \frac{1}{6} (-3t^3+3t^2+3t+1)$$

$$f_2^3(t) = \frac{1}{6} [(1-t)^2(t+2) + (-2t^2+2t+1)(2-t)]$$

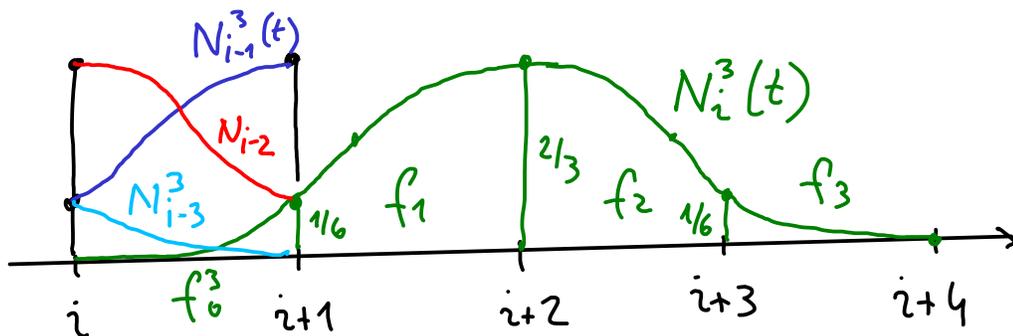
$$= \frac{1}{6} [t-2t^2+t^3+2-4t+2t^2-4t^2+4t+2+2t^3-2t^2-t] = \frac{1}{6} (3t^3-6t^2+4)$$

$$\begin{pmatrix} f_3^3(t) \\ f_2^3(t) \\ f_1^3(t) \\ f_0^3(t) \end{pmatrix} = \frac{1}{6} \begin{pmatrix} -1 & 3 & -3 & 1 \\ 3 & -6 & 0 & 4 \\ -3 & 3 & 3 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} t^3 \\ t^2 \\ t \\ 1 \end{pmatrix}$$

Basismatrix A für kubische B-Splines

$$\begin{bmatrix} f_k^3(0) \\ f_k^3(1) \end{bmatrix} = A \begin{bmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \begin{pmatrix} 1/6 \\ 4/6 \\ 1/6 \\ 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1/6 \\ 4/6 \\ 1/6 \end{pmatrix} \end{bmatrix}$$

$$A = \frac{1}{6} \begin{pmatrix} -1 & 3 & -3 & 1 \\ 3 & -6 & 0 & 4 \\ -3 & 3 & 3 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

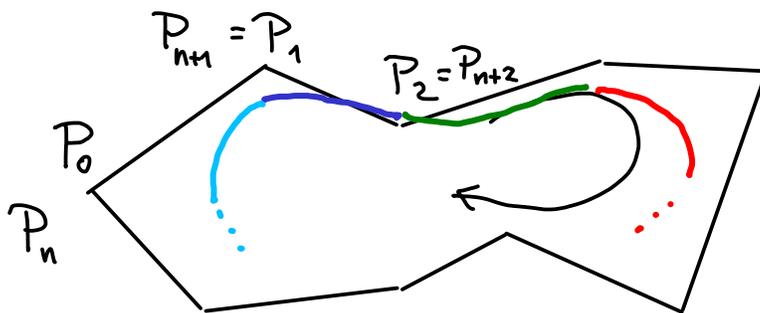


$$\begin{bmatrix} f_k'(t) \\ f_k'(0) \\ f_k'(1) \end{bmatrix} = A \begin{pmatrix} 3t^2 & 0 & 3 \\ 2t & 0 & 2 \\ 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \frac{1}{6} \begin{pmatrix} \cdot & -3 & 0 \\ \cdot & 0 & -3 \\ \cdot & 3 & 0 \\ \cdot & 0 & 3 \end{pmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} f_k''(t) \\ f_k''(0) \\ f_k''(1) \end{bmatrix} = A \begin{pmatrix} 6t & 0 & 6 \\ 2 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \frac{1}{6} \begin{pmatrix} \tau & 6 & 0 \\ \tau & -12 & 6 \\ \tau & 6 & -12 \\ \tau & 0 & 6 \end{pmatrix} \quad C^2\text{-stetig}$$

B-Splines vom Grad d mit $t_1 < t_2 < t_3 < \dots$ sind C^{d-1} -stetig.

Geschlossene B-Splines



Offene B-Splines mit Anfangspunkt und Endpunkt ($d=3$)

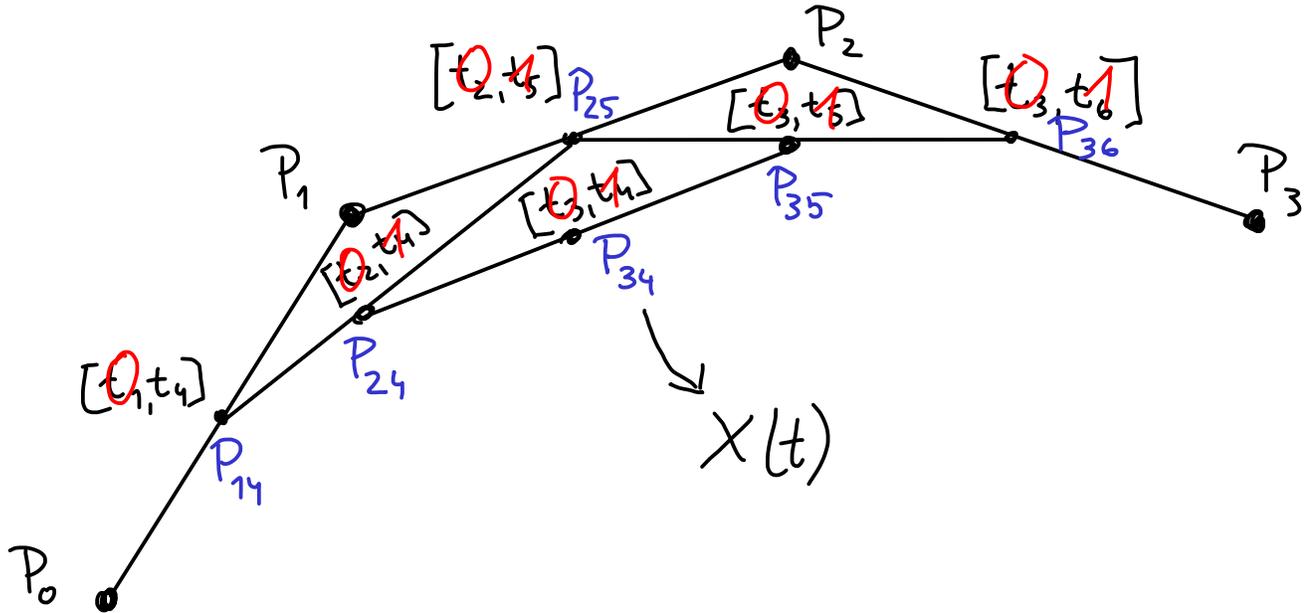
$$t_0 = t_1 = t_2 = t_3 < t_4 \dots t_n < t_{n+1} = t_{n+2} = t_{n+3} = t_{n+4}$$

$$\underbrace{0 \quad 0 \quad 0 \quad 0}_{d \text{ Stück}} \quad 1 \quad 2 \quad \dots \quad n-3 \quad \underbrace{n-2 \quad n-2 \quad n-2 \quad n-2}_{d \text{ Stück}} \quad n-2$$

Bézier-Splines als Spezialfall ($d=3$) $n=3$, $P_0 P_1 P_2 P_3$

$$t_0 = t_1 = t_2 = t_3 < t_4 = t_5 = t_6 = t_7$$

$$\begin{array}{cccccccc} 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ \underbrace{\hspace{4em}} & & & & \underbrace{\hspace{4em}} & & & \\ d \text{ Stück} & & & & d \text{ Stück} & & & \end{array}$$



mehrfache Knoten

$$\dots < t_i = t_{i+1} = \dots = t_{i+k} < \dots$$

$k+1$ gleiche Knoten reduzieren die Glattheit von C^{d-1} auf C^{d-1-k} .

mehrfache Kontrollpunkte

$$P_i = P_{i+1} = \dots = P_{i+k}$$

Eine Häufung von Kontrollpunkten führt zwangsläufig zu geometrischen Singularitäten.

NURBS = non-uniform rational B-splines

- Kreise und Kegelschnitte exakt
- projektive Transformationen