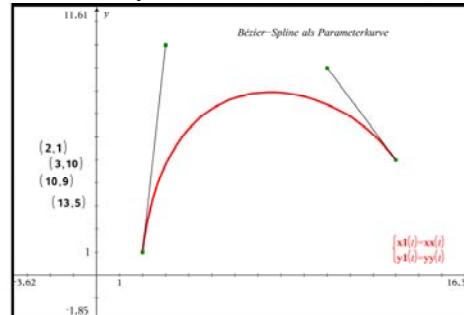
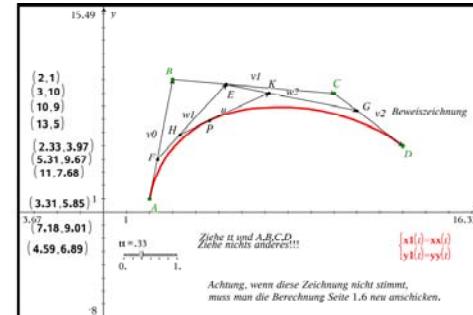


Bezier-Spline mit Beweis



1.1



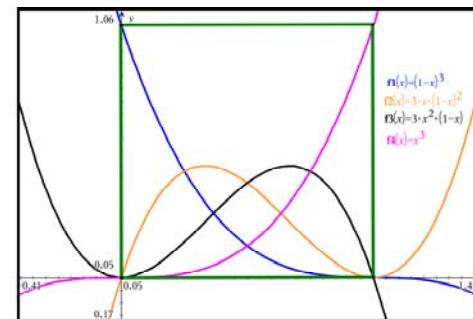
1.2

Bezier-Spline, vektorielle Konstruktion: 4 Steuerpunkte a,b,c,d
2013

$\mathbf{v0} = \mathbf{b} - \mathbf{a} + \mathbf{b} - \mathbf{a}$ $\mathbf{v1} = \mathbf{c} - \mathbf{b} + \mathbf{c} - \mathbf{b}$ $\mathbf{v2} = \mathbf{d} - \mathbf{c} + \mathbf{d} - \mathbf{c}$ Drei Vektoren außen
drei Punkte f, e g auf den t=Teilungstellen
 $\mathbf{f} = \mathbf{a} + \mathbf{v0} + (\mathbf{b} - \mathbf{a}) \cdot t \cdot \mathbf{v1} + (\mathbf{c} - \mathbf{b}) \cdot t \cdot \mathbf{v2}$ $\mathbf{g} = \mathbf{c} + \mathbf{v2} + (\mathbf{d} - \mathbf{c}) \cdot t \cdot \mathbf{v3}$
 $\mathbf{w1} = \mathbf{f} + (\mathbf{a} - 2 \cdot \mathbf{b} + \mathbf{c}) \cdot t - \mathbf{a} \cdot \mathbf{b}$ $\mathbf{w2} = \mathbf{g} + \mathbf{e} + (\mathbf{b} - 2 \cdot \mathbf{c} + \mathbf{d}) \cdot t - \mathbf{b} \cdot \mathbf{c}$ dann zwei Vektoren
zwei Punkte k und h auf den t=Teilungstellen
 $\mathbf{h} = \mathbf{f} + \mathbf{t} \cdot \mathbf{v0} + (\mathbf{a} - 2 \cdot \mathbf{b} + \mathbf{c}) \cdot t^2 - 2 \cdot (\mathbf{a} - \mathbf{b}) \cdot t \cdot \mathbf{v1} - \mathbf{k} = \mathbf{e} + \mathbf{t} \cdot \mathbf{w1} + (\mathbf{b} - 2 \cdot \mathbf{c} + \mathbf{d}) \cdot t^2 - 2 \cdot (\mathbf{b} - \mathbf{c}) \cdot t \cdot \mathbf{v2}$
 $\mathbf{u} = \mathbf{k} - \mathbf{h} + (\mathbf{a} + \mathbf{b} - 3 \cdot \mathbf{c} + \mathbf{d}) \cdot t^2 / 2 \cdot (\mathbf{a} - 4 \cdot \mathbf{b} + 2 \cdot \mathbf{c}) \cdot t - \mathbf{a} \cdot \mathbf{b}$ dann ein letzter Vektor
ein Punkt p auf der t=Teilungsstelle
 $\mathbf{p} = \mathbf{h} + \mathbf{t} \cdot \mathbf{u} + (\mathbf{a} - 3 \cdot \mathbf{b} + 3 \cdot \mathbf{c} - \mathbf{d}) \cdot t^3 + 3 \cdot (\mathbf{a} - 2 \cdot \mathbf{b} + \mathbf{c}) \cdot t^2 - 3 \cdot (\mathbf{a} - \mathbf{b}) \cdot t \cdot \mathbf{u}$

bernf0(t)=factor(pia=1 and b=0 and c=0 and d=0) • Fertig bernf0(t) • $(t-1)^3$
bernf1(t)=factor(pia=0 and b=1 and c=0 and d=0) • Fertig bernf1(t) • $3 \cdot t \cdot (t-1)^2$
bernf2(t)=factor(pia=0 and b=0 and c=1 and d=0) • Fertig bernf2(t) • $3 \cdot t^2 \cdot (t-1)$
bernf3(t)=factor(pia=0 and b=0 and c=0 and d=1) • Fertig bernf3(t) • t^3

1.3



1.4

ax=2+2 bx=3+3 cx=10+10 dx=13+13
ay=1+1 by=10 cy=9 dy=5

Der Bezier Spline hat eine einfache Parametendarstellung:
Die Koordinaten (abhängig von t) sind Linearkombinationen der Bernsteinpolynome
(abhängig von t).
Dabei ergeben sich die Koeffizienten direkt aus den Koordinaten der Steuerpunkte.

xx(t)=ax*bernf0(t)+bx*bernf1(t)+cx*bernf2(t)+dx*bernf3(t) • Fertig
yy(t)=ay*bernf0(t)+by*bernf1(t)+cy*bernf2(t)+dy*bernf3(t) • Fertig
xx(t)= -10*t^3+18*t^2+3*t+2
yy(t)= 7*t^3-30*t^2+27*t+1
[]

Diese Definitionen sind nötig, um das Beweisbild interaktiv zu gestalten.
fx:=ax+tt*(bx-ax) + 2.33 ex:=bx+tt*(cx-bx) + 5.31
fy:=ay+tt*(by-ay) + 3.97 ey:=by+tt*(cy-by) + 9.67
gx:=cx+tt*(dx-cx) + 10.99
gy:=cy+tt*(dy-cy) + 7.68
hx:=fx+tt*(ex-fx) + 3.3134 kx:=ex+tt*(gx-ex) + 7.1844
hy:=fy+tt*(ey-fy) + 5.851 ky:=ey+tt*(gy-ey) + 9.0133
px:=bx+tt*(kx-hx) + 4.59083
py:=hy+tt*(ky-hy) + 6.89456
[]

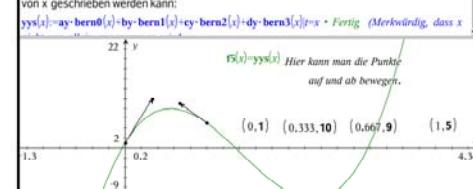
1.5

1.6

Lineare Unabhängigkeit
Ik0=0*bernf0(t)+s1*bernf1(t)+s2*bernf2(t)+s3*bernf3(t)
• ($s_0=3 \cdot s_1 - 3 \cdot s_2 + s_3$) * $t^3 + 3 \cdot (s_0 - 2 \cdot s_1 + s_2)$ * $t^2 - 3 \cdot (s_0 - s_2)$ * $t + s_0$
Ik0=0 • s0
Ik2=1 • s3
Ik0=1 • $\frac{8-s0}{3} - \frac{4-s1}{27} - \frac{6-s2}{9} + \frac{s3}{27}$
Ik0=2 • $\frac{s0}{3} + \frac{2-s1}{9} + \frac{4-(s_2-s_3)}{27}$
gbs=0-Ik0=0-Ik1=1-Ik2=0-Ik3=2
• $\left\{ 0=s0, 0=s1, 0=\frac{8-s0}{3}, 0=\frac{4-s1}{27}, 0=\frac{6-s2}{9}, 0=\frac{s3}{27}, 0=s0-2 \cdot s1+s2 \right\}$
solve(gbs, {s0,s1,s2,s3}) • $s0=0$ und $s1=0$ und $s2=0$ und $s3=0$
Nach Sicht sofort $4 \cdot s1 + 2 \cdot s2 = 0$ und $2 \cdot s1 + 4 \cdot s2 = 0$!!!!!!!!

Sonderfall: Wenn die vier Stützstellen in gleichen Abstand liegen, gilt:
axx=0 • 0 bxx=- $\frac{1}{3}$ cxx=- $\frac{2}{3}$ dxx=-1+1
xxx(t)=ax*bernf0(t)+bx*bernf1(t)+cx*bernf2(t)+dx*bernf3(t) • Fertig
xxx(t) • t

Dann ist es also eine triviale Parametendarstellung in dem Sinne, dass yys als Funktion von x geschrieben werden kann:



1.7

1.8