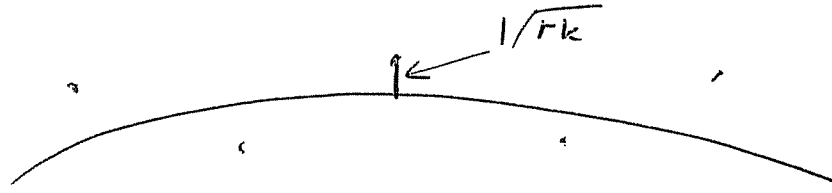


Question 1.



a)
$$r_k = \left(\sum_{i=0}^d B_i^d(t_k) Y_i - Y_k \right)^2$$

b)
$$R = \sum_{k=0}^{N-1} \left(\sum_{i=0}^d B_i^d(t_k) Y_i - Y_k \right)^2$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial R}{\partial Y_j} &= 2 \sum_{k=0}^{N-1} \left(\sum_{i=0}^d B_i^d(t_k) Y_i - Y_k \right) \cdot \left(\sum_{i=0}^d B_i^d(t_k) \delta_{ij} \right) \\ &= 2 \sum_{k=0}^{N-1} \left(\sum_{i=0}^d B_i^d(t_k) Y_i - Y_k \right) \cdot B_j^d(t_k) = 0 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \sum_{k=0}^{N-1} \sum_{i=0}^d B_i^d(t_k) Y_i \cdot B_j^d(t_k) = \sum_{k=0}^{N-1} Y_k B_j^d(t_k) \quad \forall j$$

c)
$$J^T J \cdot Y = J^T y$$

avec

$$J = \begin{pmatrix} B_0^d(t_0) & \dots & B_d^d(t_0) \\ B_0^d(t_1) & & \vdots \\ \vdots & B_i^d(t_j) & \vdots \\ B_0^d(t_{N-1}) & & B_d^d(t_{N-1}) \end{pmatrix}$$

$$J_{ij} = B_i^d(t_j)$$

d)

$$A_{ij} = \sum_{k=0}^{N-1} B_i^d(t_k) B_j^d(t_k)$$

A inversible si assez de points pour déterminer tous les coefficients $^{d+1}$. De plus, les $t_k = x_k$ doivent être distincts dans le cas limite où $N = d+1$.

e) Dans le cas où le nombre de points est juste égal au nombre de coefficients i.e.

$$\text{or } \underline{\underline{N = d + 1}}$$

exercice 2:

a)

Solide A:

$$v = 16$$

$$e = 24$$

$$f = 11$$

$$h = 0$$

$$r = 1$$

$$s = 1$$

Solide B:

$$v = 22$$

$$e = 33$$

$$f = 14$$

$$h = 1$$

$$r = 3$$

$$s = 1$$

$$16 - 24 + 11 - 1 = 2(1 - 0)$$

$$2 = 2$$

$$22 - 33 + 14 - 3 = 2(1 - 1)$$

$$0 = 0$$

b) il suffit de prendre un vecteur dont les composantes sont proportionnelles aux coefficients de la relation d'E.P.

$$v - e + f - r - 2s + 2h = 0$$

dans l'ordre des opératers, cela donne

$$v - e + f + 2h - r - 2s = 0$$

soit $V = (1 \ -1 \ 1 \ 2 \ -1 \ -2)$

c)

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & 1 & 2 & -1 & 0 \end{pmatrix}$$

cette matrice permet, connaissant le nombre d'opérateurs d'Euler-Poisson de chaque type appliqués à un solide, de déterminer le nombre d'entités d'entité d'entité recomposée.

$$\begin{pmatrix} \Delta v \\ \Delta e \\ \Delta f \\ \Delta h \\ \Delta r \\ \Delta s \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A^T \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} n_1 \\ n_2 \\ n_3 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}$$

garantit que l'on reste avec un solide valide...

d.

$$\begin{pmatrix} n_1 \\ n_2 \\ n_3 \\ \vdots \\ n_6 \end{pmatrix} = (A^{-1})^T \begin{pmatrix} \Delta v \\ \vdots \\ \Delta s \end{pmatrix}$$

avec ici

$$\begin{cases} \Delta v = 6 \\ \Delta e = 9 \\ \Delta f = 3 \\ \Delta h = 1 \\ \Delta r = 2 \\ \Delta s = \end{cases}$$

en faisant le calcul, on obtient :

$n_1 = 6$ → 6 x MEU
 $n_2 = 4$ 4 x MEF
 $n_3 = 1$ 1 x KEMR

$n_4 = 0$
 $n_5 = 1$ 1 x KFMAM.

$n_0 = 0$ ← naturel car on pense d'une configuration à une autre respectants tous deux la relation d'E.P.

3)

a) Courbe $C_0 \rightarrow$ degré 1

cf page suivante pour les deg. nodes

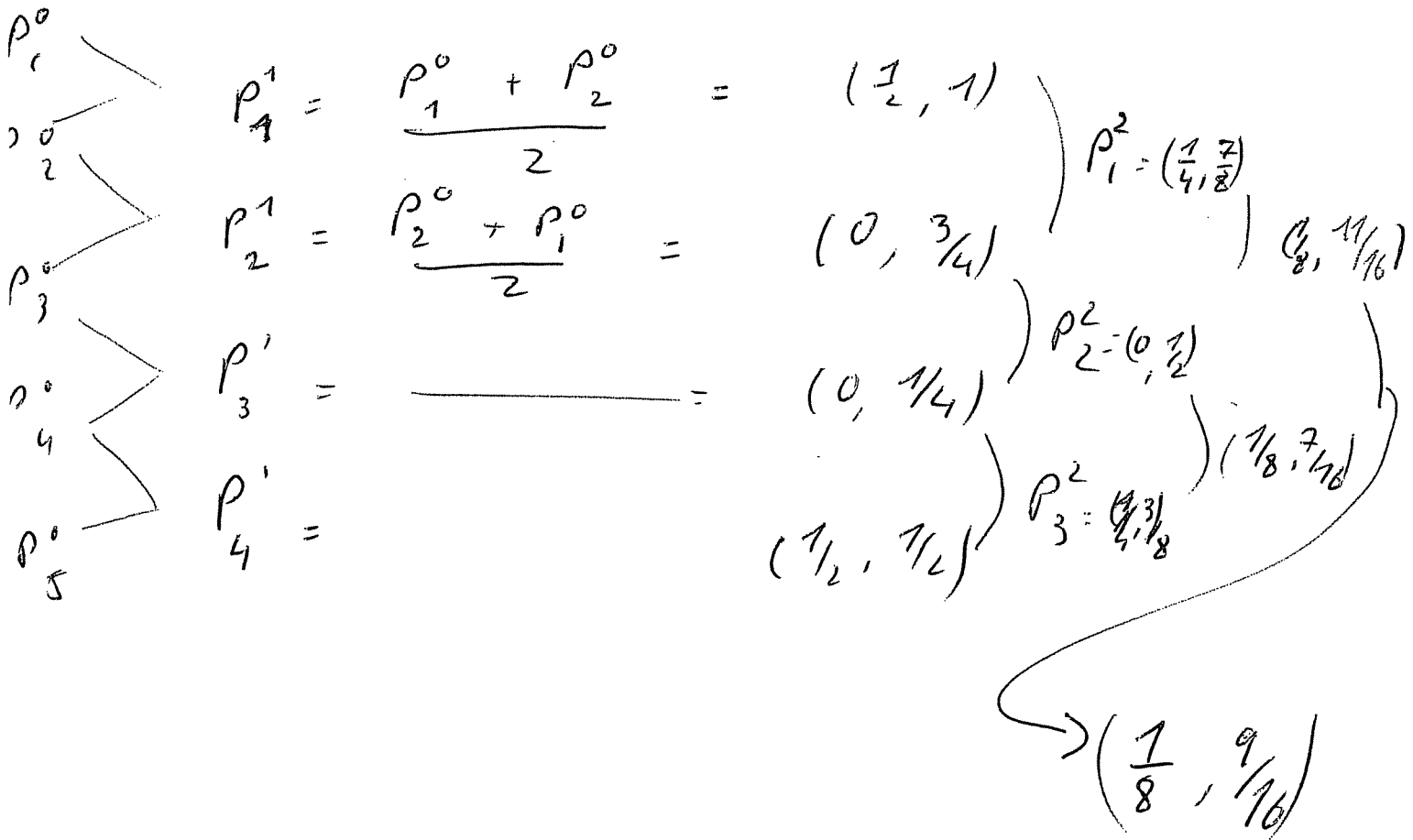


Courbe C_∞ (bézier) \rightarrow degré 4 (5 PC.)

degré	1	2	3	4
continuité pour $0 < u < 1$	C_0	C_1	C_2	C_∞
continuité en $u=0 / u=1$	C_0	C_0	C_0	C_0

b) il s'agit d'une courbe de Bézier.

c) $u = 1/2$.



3) a) Séquences nodales.

degré 4 { 0 0 0 0 0 1 1 1 1 1 }

degré 3 { 0 0 0 0 1/2 1 1 1 1 }

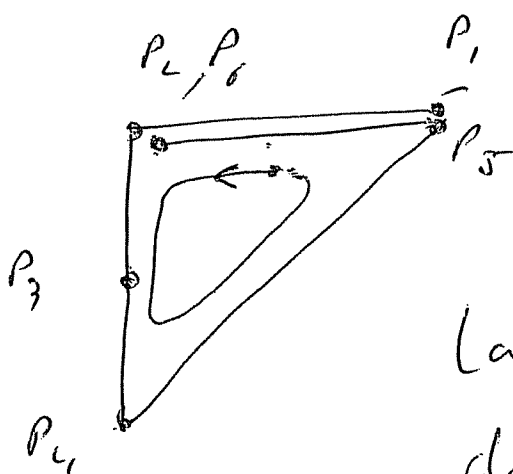
degré 2 { 0 0 0 1/3 2/3 1 1 1 }

degré 1 { 0 0 1/4 1/2 3/4 1 1 }

d) Courbe périodique de degré deux :
 avec ces points de contrôle : deux points de contrôle
 doivent être répétés.

il y a ici le choix : soit on répète P_2
 soit ——— P_4 .

on choisit la 1^{ère} option : on répète.



La séquence nodale
 doit être périodique

les segments du polygone de contrôle correspondant à des
 arcs de courbe sont :

$P_1 P_2 P_3$, $P_2 P_3 P_4$, $P_3 P_4 P_5$ et $P_4 P_5 P_6$

il y a donc ces segments de courbe pour $u = 0$
 $u = 1$ ↓

$$u = \left\{ -\frac{1}{2}, -\frac{1}{4}, 0, \frac{1}{4}, \frac{1}{2}, \frac{3}{4}, 1, \frac{5}{4}, \frac{3}{2} \right\}$$

e) le degré de continuité global est C_1
 (y compris au raccord)

4) invariance affine

Sur chaque arc, on a :

$$A_j = \begin{pmatrix} a_{j,x} \\ a_{j,y} \\ a_{j,z} \end{pmatrix}$$

$$\vec{P}(\bar{u}) = \vec{A}_0 + \vec{A}_1 \bar{u} + \vec{A}_2 \bar{u}^2 + \vec{A}_3 \bar{u}^3.$$

$$\text{avec } \vec{A}_0 = P_i$$

$$\vec{A}_1 = P'_i$$

$$\vec{A}_2 = 3(P_{i+1} - P_i) - 2(P'_i - P'_{i+1})$$

$$\vec{A}_3 = 2(P'_i - P'_{i+1}) + P''_i + P''_{i+1}$$

On a invariance affine si :

$$\varphi(P(\bar{u}^3)) = \varphi(\vec{P}(\bar{u}, P_i, P_{i+1}))$$

$$= \vec{P}(\bar{u}, \varphi(P_i), \varphi(P_{i+1})).$$

$$\text{avec } \varphi(\vec{P}) = A\vec{P} + \vec{E}.$$

Ceci sera le cas si $\vec{P}(\bar{u}, P_i, P_{i+1})$

est une fonction linéaire de P_i et P_{i+1} .

$\vec{P} = L(P_i, P_{i+1})$. Ceci ne peut être

le cas que si A_0, A_1, A_2 et A_3 sont des fonctions linéaires de P_i et P_{i+1} .

4) suite.

A_0 est linéaire dans tous les cas.

Pour contre,

A_1, A_2 et A_3 ne sont linéaires que si P_i et P_{i+1} sont aussi linéaires.

La condition est donc que

$$P_i = \mathcal{L}(P_i^*, P_{i+1}^*)$$

$$P_{i+1} = \mathcal{L}(P_i, P_{i+1})$$

Dans le cas des splines naturels, c'est le cas puisque les x_i, y_i et z_i sont solutions d'un système linéaire fonction des P_i (x_i, y_i, z_i).

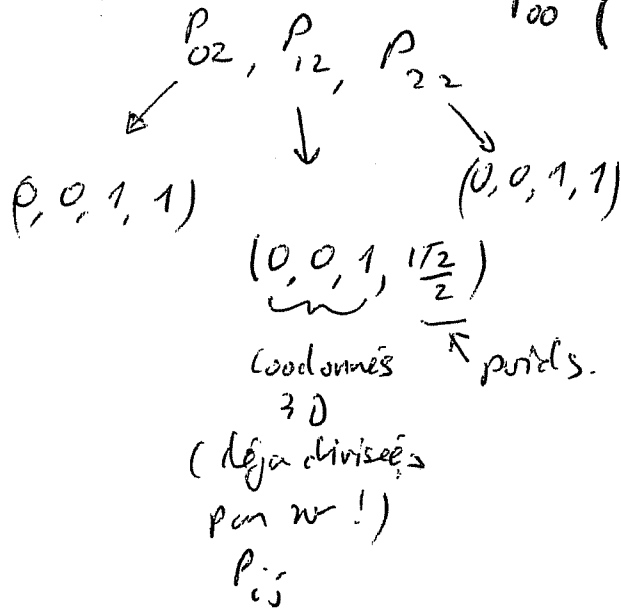
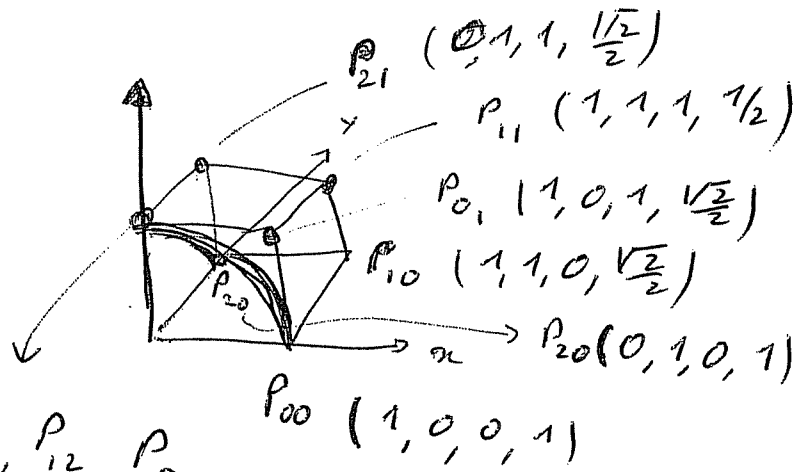
b) il suffit de choisir $P_i \neq \mathcal{L}(P_i)$

par exemple une fonction constante

(car ce n'est plus linéaire, mais affine)

$$\begin{cases} P_i = K_i \\ P_{i+1} = K_{i+1} \end{cases}$$

5) a)



$$S(u, v) = \sum_{i=0}^2 \sum_{j=0}^2 P_{ij}^{w_{ij}} B_i^2(u) B_j^2(v)$$

$$S(u, v) = \frac{\sum_i \sum_j P_{ij} w_{ij} B_i^2(u) B_j^2(v)}{\sum_i \sum_j w_{ij} B_i^2(u) B_j^2(v)}$$

b) $u = 1/2 \quad v = 1/4 \Rightarrow \begin{cases} B_0^2(1/2) = 1/4 & B_1^2(1/2) = 1/2 \\ B_2^2(1/2) = 1/4 \end{cases}$

$$\begin{cases} B_0^2(1/4) = 9/16 & B_1^2(1/4) = 3/8 \\ B_2^2(1/4) = 1/16 \end{cases}$$

5 b) Suite :

$$S^w(1/2, 1/4) = P_{00}^w B_0^2(1/2) B_0^2(1/4) \\ + P_{10} B_1^2(1/2) B_0^2(1/4) \\ + P_{20} B_2^2(1/2) B_0^2(1/4) \\ + \\ \vdots$$

$$= P_{00}^w \cdot \frac{9}{64} + P_{10}^w \cdot \frac{18}{64} + P_{20}^w \cdot \frac{9}{64} +$$

$$P_{01}^w \cdot \frac{6}{64} + P_{11}^w \cdot \frac{12}{64} + P_{21} \cdot \frac{6}{64} +$$

$$P_{02} \cdot \frac{3}{64} + P_{12} \cdot \frac{2}{64} + P_{22} \cdot \frac{1}{64}$$

$$= \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \frac{9}{64} + \begin{pmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \\ 0 \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix} \cdot \frac{18}{64} + \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \frac{9}{64}$$

$$+ \begin{pmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} \\ 0 \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix} \cdot \frac{6}{64} + \begin{pmatrix} 1/2 \\ 1/2 \\ 1/2 \\ 1/2 \end{pmatrix} \cdot \frac{12}{64} + \begin{pmatrix} 0 \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix} \cdot \frac{6}{64}$$

$$+ \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \frac{3}{64} + \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix} \cdot \frac{2}{64} + \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \frac{1}{64} \approx \begin{pmatrix} 0,657 \\ 0,657 \\ 0,368 \\ 0,368 \end{pmatrix}$$

$$S(1/2, 1/4) \approx \begin{pmatrix} 0,657 \\ 0,657 \\ 0,368 \end{pmatrix}, \text{ et } w = 0,7548$$

5 c)

$$S(u, v) = \frac{A(u)}{w(u)}$$

$$\frac{\partial S}{\partial u} = \frac{\frac{\partial A}{\partial u} \cdot w - \frac{\partial w}{\partial u} \cdot A}{w(u)^2}$$

calculé

calculé

reste à calculer $\frac{\partial A}{\partial u}$ et $\frac{\partial w}{\partial u}$, qui se calculent comme :

$$\frac{\partial P^x}{\partial u} = \begin{pmatrix} \frac{\partial A}{\partial u} \\ \frac{\partial w}{\partial u} \end{pmatrix}$$

$$\frac{\partial B_1^2}{\partial u}(1/2) = 2u - 2 = -1 \quad \frac{\partial B_1^2}{\partial u}(1/2) = 2 + 4u = 0$$

$$\frac{\partial B_2^2}{\partial u}(1/2) = 2u = 1$$

$$\frac{\partial P^x}{\partial u}(1/2, 1/4) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \frac{9}{16} + \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \frac{9}{16} +$$

$$\begin{pmatrix} \frac{1\sqrt{2}}{2} \\ 0 \\ \frac{1\sqrt{2}}{2} \\ \frac{1\sqrt{2}}{2} \end{pmatrix} \cdot \frac{3}{8} + \begin{pmatrix} 0 \\ \frac{1\sqrt{2}}{2} \\ \frac{1\sqrt{2}}{2} \\ \frac{1\sqrt{2}}{2} \end{pmatrix} \cdot \frac{3}{8}$$

$$+ \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \frac{1}{16} + \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \cdot \frac{1}{16} = \begin{pmatrix} -0.82707 \\ 0.82707 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \frac{\partial S}{\partial u}(1/2, 1/4) = \begin{pmatrix} -1.08931 \\ 1.08931 \\ 0 \end{pmatrix}$$

procédure $\frac{\partial S}{\partial v}$
 en $(u=1, v=1)$ les dérivées sont infinies à cause de la paramétrisation.

6) Généralités

Indiquer dans la grille quelles sont les possibilités offertes par les quelques outils de modélisation géométrique proposés - répondre par oui ou non. Attention, une mauvaise réponse enlève des points, *i.e.* si vous ne savez pas, laissez la case vide.

	Polynômes de Lagrange	Splines cardinales	Splines naturelles	Bézier	B-splines	NURBS
Est une interpolation	O	O	O	N	N	N
Est une approximation	N	N	N	O	O	O
Permet les modifications locales	N	O	N	N	O	O
A une expression polynomiale (éventuellement par morceaux)	O	O	O	O	O	N
Évaluation robuste	N	O	O	O	O	O
Représentation exacte des coniques	N	N	N	N	N	O
Possibilité d'inclure des discontinuités de la dérivée	N	N	N	N	O	O
Représentation exacte d'une courbe « offset »	N	N	N	N	N	N
Possibilité d'imposer des points de passage	O	O	O	N	O	O
Est à « variation décroissante »	N	N	N	O <small>Courbes</small>	O <small>Courbes</small>	O <small>Courbes</small>