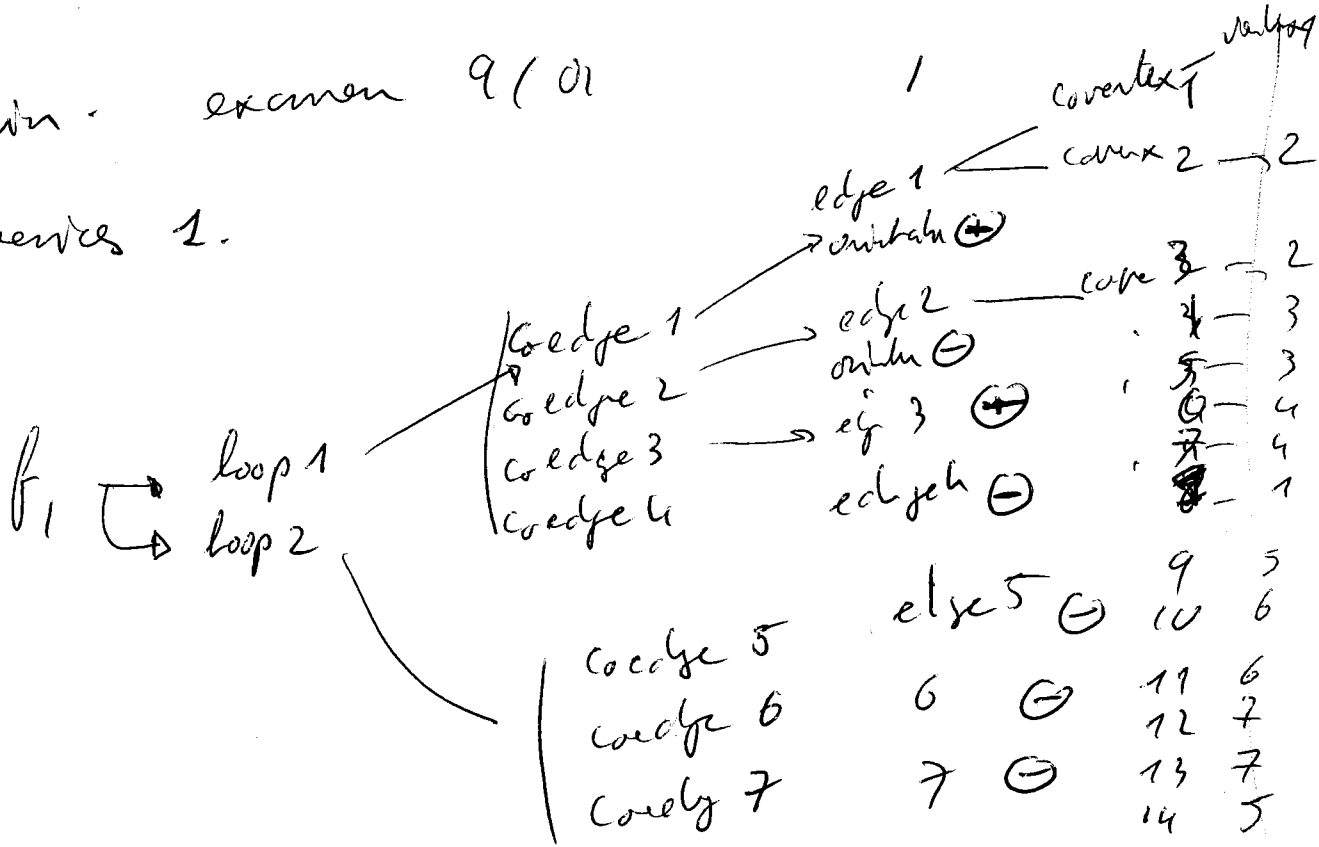


Condition - examen 9/01

a) expenses 1.



b/

14 vertices 21 edges 9 faces 2 inner loops

shape is valid.

$$14 - 21 + 9 - 2 = 2 \quad (1 - 1)$$

$$0 = 0 \quad \underline{\text{Ok}}$$

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

$$v_{\text{ord}} = (\text{000000})$$

$$s_{\text{ord}} = (14 \ 21 \ 9 \ 7 \ 2 \ 1) = S^*$$

$$\Rightarrow \text{opérations} = 0 = A^{-1} \cdot S$$

$$0 = S \cdot A^{-1}$$

$$\Rightarrow 0 = (13 \ 9 \ 7 \ 7 \ 7 \ 0)$$

13 < MEU

9 \* MEF

1 \* KE MR

1 \* MEF

1 \* KE MR

+ vérification de la relation E.P.

exercice 2)

$$a) \quad P(u) = \sum_{i=0}^2 B_i^2(u) P_i$$

$$b) \quad T(\vec{u}) = \frac{dP}{du} = \frac{2 \sum_{i=0}^1 B_i^1(u) (P_{i+1} - P_i)}{\left| \frac{dP}{du} \right|}$$

$$c) \quad N(\vec{u}) = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} T(\vec{u}) \quad \text{par exemple}$$

d) avec les épreuves de Frenet on a :

$$\frac{dT(s)}{ds} = K(s) \cdot N(s)$$

il faut repasser en termes de "u" - paramètre non naturel.

$$\frac{dT(s)}{ds} = \frac{dT(u)}{du} \cdot \frac{du}{ds} \cdot N(u) = K(u) \cdot \overbrace{N(u) \cdot N(u)}^{-1}$$

soit un paramètre naturel, on a :

$$\left\| \frac{dP}{ds} \right\| = 1 \quad \rightarrow \quad \left\| \frac{dP}{du} \cdot \frac{du}{ds} \right\| = 1$$

$$\Rightarrow \left| \frac{du}{ds} \right| = \frac{1}{\left\| \frac{dP}{du} \right\|} = \frac{1}{\|P'\|}$$

On a donc :

non

$$\frac{dT}{du} = \frac{1}{\|P\|} N(u) = K(u) \cdot \cancel{N(u)}$$

$$\rightarrow K(u) = \frac{dT(u)}{du} \cdot \frac{\cancel{N(u)}}{\| \frac{dP}{du} \|}$$

e) On a besoin de  $\frac{dP}{du}$  et  $\frac{dT}{du}$  - ~~et~~

$$\frac{dP}{du} = 2 \sum_{i=0}^1 B_i^1(u) (P_{i+1} - P_i) \begin{cases} u=1/2 \rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \\ u=0 \rightarrow \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix} \end{cases}$$

$$\frac{dT}{du} = \frac{d \left( \frac{dP}{du} \right)}{\left| \frac{dP}{du} \right|} = \frac{\frac{d^2 P}{du^2} \cdot \left| \frac{dP}{du} \right| - \frac{2}{du} \left| \frac{dP}{du} \right| \cdot \frac{dP}{du}}{\left| \frac{dP}{du} \right|^2}$$

$$\frac{d}{du} \left| \frac{dP}{du} \right| = \frac{d}{du} \sqrt{\left( \frac{dP}{du} \right)^2} = \frac{2 \frac{d^2 P}{du^2} \cdot \frac{dP}{du}}{2 \sqrt{\left( \frac{dP}{du} \right)^2}}$$

$$\frac{1}{\sqrt{u^2}} \Rightarrow \frac{u'}{2\sqrt{u}} = \frac{2uu'}{1/u^2}$$

en fait:

$$K(u) = \frac{dT}{du} \cdot \frac{N}{\left| \frac{dP}{du} \right|}$$

$$= \frac{\frac{\partial^2 P}{\partial u^2} \cdot \left| \frac{dP}{du} \right| - \left( \frac{d^2 P}{du^2} \cdot \frac{dP}{du} \right) \cdot \frac{dP}{du}}{\left| \frac{dP}{du} \right|^2} \cdot \frac{N(u)}{\left| \frac{dP}{du} \right|}$$

~~$\frac{\partial^2 P}{\partial u^2}$~~

calcul A.W.

$$\frac{d^2 P}{du^2} = \text{cte} = \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \end{pmatrix}$$

pour  $u = 1/2$  .  $\frac{dP}{du} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$

$$W(u) = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} T(u)$$

$$K(u) = \begin{pmatrix} +2 \\ -2 \end{pmatrix} \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} - \frac{\begin{pmatrix} 2 \\ -2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}}{\frac{\sqrt{2}}{2}} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = 0$$

$$T(u) = \begin{pmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} \\ \frac{\sqrt{2}}{2} \end{pmatrix}$$

$$\frac{\begin{pmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} \\ -\frac{\sqrt{2}}{2} \end{pmatrix}}{\frac{\sqrt{2}}{2}}$$

$$W(u) = \begin{pmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} \\ -\frac{\sqrt{2}}{2} \end{pmatrix}$$

$$K(u) = \frac{\sqrt{2}}{2} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \boxed{\sqrt{2}}$$

$$AN. 2 \quad u > 0$$

$$\frac{d^2 p}{du^2} = \begin{pmatrix} -2 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$\frac{dp}{du} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$N(u) = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} T(u)$$

$$T(u) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$K(u) = \frac{\begin{bmatrix} \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \end{pmatrix} \cdot 2 - \frac{\begin{pmatrix} 2 \\ -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}}{2} \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix} \end{bmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix}}{u \cdot 2}$$

$$= 1/2.$$

a) cf. cours.

b) dérivée que.

$$\sum_{i=0}^d p_i^{(n)} = 1 = (1-u)^d + \dots$$

$$1 + (1-u)^d + \dots = \sum_{i=0}^d \binom{d}{i} u^i (1-u)^{d-i}$$

$$= \sum_{i=0}^d \binom{d}{i} u^i$$

CAFD.

1 1  
1 2 1  
1 3 3 1

### 3) Patch de cosines

Patch de cosines comme somme de 3 patches indépendants.

$$S_c = P_1 + P_2 + P_3$$

$$P_1 = u C_{v_1}(v) + (1-u) C_{v_2}(v)$$

$$P_2 = v C_{u_1}(u) + (1-v) C_{u_2}(u)$$

$$P_3 = Auv + B(1-u)v + C(1-v)u + D(1-u)(1-v)$$

On doit, par 3 refus, représenter avec le m<sup>e</sup> nb de  
 points de contrôle, et ~~par référence~~ ~~au~~ ~~total~~  
 de m<sup>e</sup> degrés.

$$P_1: \text{en } u = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$v = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$P_1 = \text{en } u = (1)$$

$$v = (2)$$

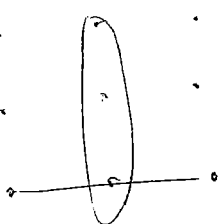
$$P_1(u, v) = \sum_{ij} P_{ij}^1 B_i^1(u) B_j^2(v)$$

$P_{ij}^1 =$  Pairs de contrôle de  $C_{2i}$  et  $C_{2j}$ .

$$P_{ij}^1 = P_{ji}^1$$

On doit faire une élibation de degré en u:

$$P_{ij}^{1*} = \begin{cases} P_{0j}^{1*} \\ \frac{1}{d+1} P_{i-1, j}^1 + \left(1 - \frac{i}{d+1}\right) P_{ij}^1 \\ P_{d, j}^1 \end{cases}$$

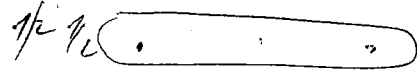
$$P_{ij}^{1*} = \begin{cases} P_{0j}^1 \\ \frac{1}{2} P_{i-1, j}^1 + \frac{1}{2} P_{ij}^1 \\ P_{d, j}^1 \end{cases} \quad \begin{matrix} (k+1) \\ \vdots \\ \vdots \\ \vdots \end{matrix}$$




on fait la m'chose en u:

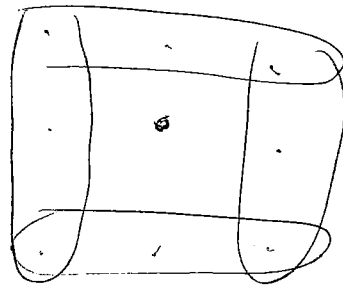
$$P_{ij}^2 = P_{uj}^1$$

$$P_{ij}^{2*} = \left\{ \begin{array}{c} \dots \\ \dots \\ \dots \end{array} \right.$$



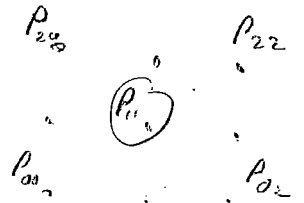
avec  $P^3$ , il faut le faire deux fois

$P_3$



en fait, le point de contrôle de la surface de cours ont les  $\bar{u}$  que ceux is courbes frontales (car les contributions bilinéaires s'annulent)

Seul le point central est à calculer.



$$P_{11}^S = P_{11}^{1*} + P_{11}^{2*} - P_{11}^{3*}$$

$$= \frac{1}{2} P_{01}^1 + \frac{1}{2} P_{11}^1 + \frac{1}{2} P_{10}^2 + \frac{1}{2} P_{11}^2 - \frac{1}{4} (A + B + C + D)$$

$$\left[ \begin{array}{l} = \frac{1}{2} P_{u_1}^1 + \frac{1}{2} P_{u_2}^1 + \frac{1}{2} P_{v_1}^1 + \frac{1}{2} P_{v_2}^1 \\ - \frac{1}{4} P_{u_1}^0 - \frac{1}{4} P_{u_1}^2 - \frac{1}{4} P_{u_2}^0 - \frac{1}{4} P_{u_2}^2 \end{array} \right]$$



c)

$C^*(u)$  projection orthogonale sur le plan

$$z - 1 = 0 \Rightarrow z = 1$$

$$C(u) \begin{cases} \sum \beta_i x_i \\ \sum \beta_i y_i \\ \sum \beta_i z_i \end{cases} \rightarrow C^*(u) \begin{cases} \frac{\sum \beta_i x_i}{\sum \beta_i z_i} \\ \frac{\sum \beta_i y_i}{\sum \beta_i z_i} \\ 1 \end{cases}$$

$$C^*(u) = \begin{cases} x^*(u) \\ y^*(u) \\ 1 \end{cases}$$

il s'agit d'un ~~est~~ arc de cercle de

centre  $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$

preuve : calculer le rayon en fonction

de  $u$ .

$$r(u) = \sqrt{x^{*2}(u) + y^{*2}(u)} = \frac{d}{\cos \theta}$$

$$r^2(u) = \frac{(\sum \beta_i x_i)^2 + (\sum \beta_i y_i)^2}{(\sum \beta_i z_i)^2}$$

$$\beta_0^2 = (1-u)^2 \quad \beta_1^2 = 2u(1-u) \quad \beta_2^2 = u^2$$

or

$$\Rightarrow \frac{((1-u)^2 \cdot 0 + 2u(1-u)(-2) + (2u^2 \cdot 0))^2 + ((1-u)^2 \cdot (-2) + 2u(1-u) \cdot 0 + u^2 \cdot 2)^2}{((1-u)^2 \cdot 2 + u^2 \cdot 2)^2}$$

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

$$= \frac{16u^2(1-u)^2 + 4u^4(-8u^2(1-u)^2 + 4(1-u)^4)}{4u^4 + 8u^2(1-u)^2 + 4(1-u)^4}$$

$$= 1. \quad \text{Cqfd.}$$

d) il s'agit de dériver le rapport  $\frac{|OC(t)|}{|OC'(t)|}$   
 u est le bon paramètre et v est précédent  
 ce rapport.

~~Poser  $t = u$  dans  $C^*(u)$ .~~

$$\begin{cases} u(t) = t \\ v(t) = \frac{|OC(t)|}{|OC'(t)|} \end{cases} = \frac{\sqrt{(\sum \beta_i x_i)^2 + (\sum \beta_i y_i)^2 + (\sum \beta_i z_i)^2}}{\sqrt{(\sum \beta_i x_i)^2 + (\sum \beta_i y_i)^2 + \beta_i^2 z_i^2}}$$

$$= \frac{1}{|\sum \beta_i z_i|}$$

$$= \frac{1}{2(1-t)^2 + 2t^2}$$

$$\boxed{\begin{cases} u(t) = t \\ v(t) = \frac{1}{4t^2 - 4t + 2} \end{cases}} = \frac{1}{4t^2 - 4t + 2} \Rightarrow \frac{1}{2(2t^2 - 2t + 1)}$$

e) Les coordonnées homogènes ne font autre chose que ce que l'augmentation avec  $z$  !

proposés :

$$P_0^z = \begin{pmatrix} 0 \\ -2 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} \quad P_1^z = \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad P_2^z = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} \quad P_c^z = \begin{pmatrix} X_i \\ Y_i \\ Z_i \\ w_i \end{pmatrix}$$

$w_i = z_i$

$$C^w(u) = \sum B_i^z P_i^z = \begin{pmatrix} \sum B_i X_i \\ \sum B_i Y_i \\ \sum B_i Z_i \\ \sum B_i w_i \end{pmatrix}$$

$$C^p(u) = \begin{pmatrix} \frac{\sum B_i X_i}{\sum B_i w_i} \\ \vdots \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = C^*(u)$$

C & PD

b)

i)  $U = \{000\ 11\ 22\ 333\}$ .

$C_\alpha - \alpha \rightarrow \infty$ . ~~constante de~~  
infinie dérivée

$C_\alpha \rightarrow$  dépend de la paramétrisation

ici, des espaces ~~paramétrisés~~ euclidiens,  $\beta = 1$   
si l'on se place dans l'espace hamiltonien,  $\beta = 0$  !!

---

# exercice 5

a)	degré	0	$\{0 \frac{1}{3} \frac{4}{3} \frac{3}{3}\}$	"C <sub>-1</sub> "
		1	$\{00 \frac{1}{3} \frac{2}{3} \frac{3}{3} \frac{3}{3}\}$	C <sub>0</sub>
		2	$\{000 \frac{1}{2} \frac{2}{2} \frac{2}{2}\}$	C <sub>1</sub>
		3	$\{0000 \ 1 \ 1 \ 1 \ 1\}$	C <sub>∅</sub>

b) degré 2 → séquence module avec 7  
 n.p.c. nœuds, dont 6 fixés.

il est donc impossible de d'imposer le passage par P<sub>2</sub> (pour cela il faudrait disposer au moins de 8 ~~par~~ nœuds dont 6 fixés, c'est à dire d'un pont de contrôle en plus).

c) carte de Bézier. (degré 3)

d) soit P<sub>i</sub><sup>0</sup> les points initiaux

on pose:

$$P_i^j = (1-u) P_i^{j-1} + u P_{i+1}^{j-1}; \quad \begin{matrix} j=1 \dots d \\ i=0 \dots d-j \end{matrix}$$



c)  $u = 1/3$

$$P_0^1 = \frac{2}{3} P_0^0 + \frac{1}{3} P_1^0 = (0, \frac{2}{3})$$

$$P_1^1 = \frac{2}{3} P_1^0 + \frac{1}{3} P_2^0 = (\frac{1}{3}, 0)$$

$$P_2^1 = \frac{2}{3} P_2^0 + \frac{1}{3} P_3^0 = (\frac{4}{3}, \frac{1}{3})$$

$$P_0^2 = \frac{2}{3} P_0^1 + \frac{1}{3} P_1^1 = (\frac{1}{9}, \frac{4}{9})$$

$$P_1^2 = \frac{2}{3} P_1^1 + \frac{1}{3} P_2^1 = (\frac{6}{9}, \frac{1}{9})$$

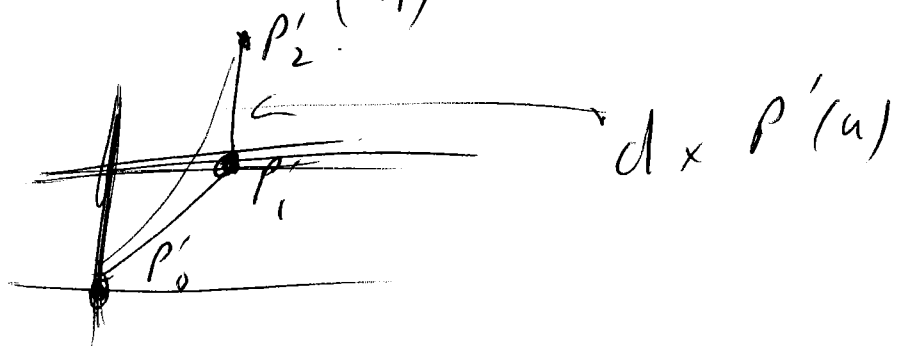
$$P_0^3 = \frac{2}{3} P_0^2 + \frac{1}{3} P_1^2 = (\frac{8}{27}, \frac{9}{27}) = P(\frac{1}{3})$$

f) Le polygone de contrôle du 1<sup>er</sup> nodage se construit en prenant la différence entre deux Pts de contrôle successifs.

$$P_0' = P_1 - P_0 = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$P_1' = P_2 - P_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$P_2' = P_3 - P_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$



Famil algebră  $\Leftrightarrow$  identitate  $\bar{\pi}$   
celor din calcul de la algebră.

$$\text{Calcul de } P_{\bar{i}}^{\prime 0} = P_{\bar{i}+1} - P_{\bar{i}}$$

$$P_{\bar{i}}^j = (1-a) P_{\bar{i}}^{j-1} + a P_{\bar{i}+1}^{j-1} ; \quad j=1, \dots, d-1 \\ \bar{i} = 0, \dots, d-j-2$$

---

2.5

6) Generalities

Fill **each** cell in the matrix with *yes* or *no* . A bad answer cancel points, therefore it is advised to respond only if you are sure of your answer – (no answer does not mean “no”)

	Lagrange polynomials	Natural Splines	Cardinal Splines	Bézier curves	B-splines curves	NURBS curves
Allow “periodic” curves	N	N	Y	N	Y	Y
Interpolates the control points	Y	Y	Y	N	N	N
Allows local control	N	N	Y	N	Y	Y
Has a polynomial expression (eventually by parts)	Y	Y	Y	Y	Y	N
Allows the exact representation of conics	N	N	N	N	N	Y
Allows arbitrary discontinuities in the derivatives	N	N	N	N	Y	Y
Allows the exact representation of an “offset” curve	N	N	N	N	N	N
Is «variation diminishing»	N	N	N	Y	Y	Y

$\pm 0,05$  package sales/just  
/course -