

ベジエ曲面

$$P(u, v) = \sum_{i=0}^m \sum_{j=0}^n P_{ij} \binom{m}{i} \binom{n}{j} u^i (1-u)^{m-i} v^j (1-v)^{n-j} \quad (1)$$

$m, n$  : 次数

$P_{ij}$  : 制御点

$$\binom{m}{i} = \frac{m!}{i!(m-i)!} \quad \binom{n}{j} = \frac{n!}{j!(n-j)!}$$

(1) において  $n = 0$  とするとベジエ曲線の式になる

$$P(u) = \sum_{i=0}^m P_i \binom{m}{i} u^i (1-u)^{m-i} \quad (2)$$

(1) で  $u$  について  $k$  階偏微分、さらに  $v$  について  $l$  階偏微分

$$\frac{\partial^{k+l} P(u, v)}{\partial u^k \partial v^l} = \sum_{i=0}^{m-k} \sum_{j=0}^{n-l} P'_{kl ij} \frac{m!}{i!(m-k-i)!} \cdot \frac{n!}{j!(n-l-j)!} u^i (1-u)^{m-k-i} v^j (1-v)^{n-l-j} \quad (3)$$

$$P'_{00ij} = P_{ij}$$

$$P'_{kl ij} = P'_{(k-1)l(i+1)j} - P'_{(k-1)lij} \quad (k \geq 1)$$

$$= P'_{u^{(l-1)i}(j+1)} - P'_{u^{(l-1)ij}} \quad (l \geq 1)$$

(3) において  $k = l = 0$  とすると (1) になる

距離  $s = |P| = \sqrt{P_x^2 + P_y^2 + P_z^2}$  による微分

$$\begin{aligned} \frac{dP}{ds} &= \frac{1}{\frac{\partial s}{\partial u}} \frac{\partial P}{\partial u} + \frac{1}{\frac{\partial s}{\partial v}} \frac{\partial P}{\partial v} \\ &= s \left( \frac{1}{P \cdot \frac{\partial P}{\partial u}} \frac{\partial}{\partial u} + \frac{1}{P \cdot \frac{\partial P}{\partial v}} \frac{\partial}{\partial v} \right) P \end{aligned} \quad (4)$$

$$\begin{aligned} \frac{d^2 P}{ds^2} &= s^2 \left( \frac{1}{P \cdot \frac{\partial P}{\partial u}} \frac{\partial}{\partial u} + \frac{1}{P \cdot \frac{\partial P}{\partial v}} \frac{\partial}{\partial v} \right)^2 P \\ &= s^2 \left( \frac{1}{(P \cdot \frac{\partial P}{\partial u})^2} \frac{\partial^2 P}{\partial u^2} + \frac{1}{(P \cdot \frac{\partial P}{\partial u})(P \cdot \frac{\partial P}{\partial v})} \frac{\partial^2 P}{\partial u \partial v} + \frac{1}{(P \cdot \frac{\partial P}{\partial v})^2} \frac{\partial^2 P}{\partial v^2} \right) \end{aligned} \quad (5)$$

$$\frac{d^2 P}{ds^2} (v=const) = s^2 \frac{1}{(P \cdot \frac{dP}{du})^2} \frac{d^2 P}{du^2} \quad (6)$$

円弧 (始点  $P_0$ 、終点  $P_3$ 、中心  $O$ 、半径  $r$ ) を 3 次ベジエ曲線に近似

$$P = P_0(1-u)^3 + 3P_1u(1-u)^2 + 3P_2u^2(1-u) + P_3u^3 \quad (7)$$

$u = 0, u = 0.5, u = 1$  でベジエ曲線上の点が円弧上にあるとして  $P_1, P_2$  を求める

$$\begin{pmatrix} P_0 \\ P_1 \\ P_2 \\ P_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} P_0 \\ P_0 + a \vec{n}_1 \\ P_3 + a \vec{n}_2 \\ P_3 \end{pmatrix}$$

$$a = r \frac{4(1 - \cos \frac{\theta}{2})}{3 \sin \frac{\theta}{2}} = r \frac{4 \sqrt{1 + \cos \theta} - 1 - \cos \theta}{3 \sin \theta} = r \frac{4}{3} \tan \frac{\theta}{4} \quad (\theta = \angle P_0 O P_3 < \pi) \quad (8)$$

$\vec{n}_1$ : 円弧平面で  $\overrightarrow{OP_0}$  に垂直な単位ベクトル ( $\overrightarrow{P_0 P_1}$  方向)

$\vec{n}_2$ : 円弧平面で  $\overrightarrow{OP_3}$  に垂直な単位ベクトル ( $\overrightarrow{P_3 P_2}$  方向)

点  $P$  と中心  $O$  の距離の 2 乗  $\overline{OP}^2$  は、 $u$  の 6 次式で、極値 5 個のうち 3 個は、 $u = 0, u = \frac{1}{2}, u = 1$  残りの 2 個を  $u = \frac{1}{2} \pm b$  ( $0 < b < 0.5$ ) とおき、 $u' = u - \frac{1}{2}$  とおくと

$$\begin{aligned} \frac{d}{du'} \overline{OP}^2 &= C_1 u' (u' - \frac{1}{2})(u' + \frac{1}{2})(u' - b)(u' + b) \quad (C_1 = \text{const}) \\ &= C_1 u'^5 - C_1 (\frac{1}{4} + b^2) u'^3 + \frac{C_1}{4} b^2 u' \\ \overline{OP}^2 &= \frac{C_1}{6} u'^6 - \frac{C_1}{4} (\frac{1}{4} + b^2) u'^4 + \frac{C_1}{8} b^2 u'^2 + C_2 \quad (C_2 = \text{const}) \end{aligned} \quad (9)$$

$u' = 0, u' = \pm \frac{1}{2}$  のとき

$$P_{(u'=0)}^2 = C_2 = r^2 \quad \therefore C_2 = r^2 \quad (10)$$

$$P_{(u'=\pm \frac{1}{2})}^2 = \frac{C_1}{6} \frac{1}{64} - \frac{C_1}{4} (\frac{1}{4} + b^2) \frac{1}{16} + \frac{C_1}{8} b^2 \frac{1}{4} + C_2 = r^2 \quad C_1 \neq 0 \text{ だから } b = \frac{1}{2\sqrt{3}} \quad (11)$$

(9) に (10) (11) を代入して

$$\overline{OP}^2 = \frac{C_1}{6} u'^2 (u'^2 - \frac{1}{4})^2 + r^2 \quad (12)$$

$C_1$  を求める。(7) より

$$\begin{aligned} P &= P_0(1-u)^3 + 3P_1u(1-u)^2 + 3P_2u^2(1-u) + P_3u^3 \\ &= u^3(-P_0 + 3P_1 - 3P_2 + P_3) + (u \text{ の 2 次以下の式}) \\ \overline{OP}^2 &= u^6(-P_0 + 3P_1 - 3P_2 + P_3)^2 + (u \text{ の 5 次以下の式}) \\ \frac{C_1}{6} &= (-P_0 + 3P_1 - 3P_2 + P_3)^2 \\ &= (2P_0 + 3a \vec{n}_1 - 3a \vec{n}_2 - 2P_3)^2 \end{aligned}$$

中心  $O$  を原点  $(0, 0, 0)$  として考えると  $P_0^2 = P_3^2 = r^2, \vec{n}_1^2 = \vec{n}_2^2 = 1, P_0 \cdot \vec{n}_1 = P_3 \cdot \vec{n}_2 = 0,$   
 $P_0 \cdot \vec{n}_2 = P_3 \cdot \vec{n}_1 = r \sin(\theta), P_0 \cdot P_3 = r^2 \cos(\theta) \vec{n}_1 \cdot \vec{n}_2 = -\cos(\theta)$  なので (8) を代入して

$$\frac{C_1}{6} = \frac{8r^2(\sqrt{1 + \cos \theta} - \sqrt{2})^4}{1 - \cos \theta} \quad (13)$$

区間  $0 \leq u \leq 1$  の最大誤差は、 $u = \frac{1}{2} \pm \frac{1}{2\sqrt{3}} = \begin{pmatrix} 0.211325\dots \\ 0.788675\dots \end{pmatrix}$  (即ち  $u' = \pm \frac{1}{2\sqrt{3}}$ ) のときで

$$\overline{OP}^2(u' = \pm b) = \frac{r^2(\sqrt{1 + \cos \theta} - \sqrt{2})^4}{54(1 - \cos \theta)} + r^2 \quad (\max \text{ of } \overline{OP} - r) \doteq \frac{r(\sqrt{1 + \cos \theta} - \sqrt{2})^4}{108(1 - \cos \theta)} \quad (14)$$

誤差が 0.01 以下になるためには

$$\theta = 90 \text{ のとき } \quad r < 36.7$$

$$\theta = 45 \text{ のとき } \quad r < 2355$$