

# Đáp Án Môn Mô Hình Hóa Hình Học

## Học kỳ 2 năm 2010-2011

### Câu 1:

a) Viết phương trình đường cong NURBS cho  $\frac{1}{4}$  cung elip:

Cấp đường cong  $k=3$ ;

Số điểm điều khiển:  $V_0=(1, 2)$   $V_1=(4, 2)$  và  $V_2(4, 1)$  cho nên  $n=2$

Véc tơ nút  $t = [0 \ 0 \ 0 \ 1 \ 1 \ 1]$

Các hàm cơ sở:

$$N_{0,3}(t) = (1-t)^2 \quad \text{với } 0 \leq t \leq 1$$

$$N_{1,3}(t) = 2t(1-t) \quad \text{với } 0 \leq t \leq 1$$

$$N_{2,3}(t) = t^2 \quad \text{với } 0 \leq t \leq 1$$

• Nếu cho trước  $w_0=w_1=1$ ,  $w_2=2$  thì phương trình đường cong NURBS có dạng:

$$P(x(t), y(t)) = \frac{(1-t)^2 \cdot 1 \cdot (4,1) + 2t(1-t) \cdot 1 \cdot (4,2) + t^2 \cdot 2 \cdot (1,2)}{(1-t)^2 \cdot 1 + 2t(1-t) \cdot 1 + t^2 \cdot 2}$$

$$\rightarrow \begin{cases} x(t) = \frac{4 \cdot (1-t)^2 + 8t(1-t) + 2t^2}{(1-t)^2 + 2t(1-t) + 2t^2} \\ y(t) = \frac{(1-t)^2 + 4t(1-t) + 4t^2}{(1-t)^2 + 2t(1-t) + 2t^2} \end{cases}$$

Bởi vì

$$\frac{x(t)-1}{3} = \frac{4 \cdot (1-t)^2 + 8t(1-t) + 2t^2}{(1-t)^2 + 2t(1-t) + 2t^2} - 1 = \frac{3(1-t)^2 + 6t(1-t)}{3(1+t^2)} = \frac{1-t^2}{1+t^2}$$

$$y(t)-1 = \frac{(1-t)^2 + 4t(1-t) + 4t^2}{(1-t)^2 + 2t(1-t) + 2t^2} - 1 = \frac{2t(1-t) + 2t^2}{1+t^2} = \frac{2t}{1+t^2}$$

và

$$\Rightarrow \left[ \frac{x(t)-1}{3} \right]^2 + \left[ \frac{y(t)-1}{1} \right]^2 = \left[ \frac{1-t^2}{1+t^2} \right]^2 + \left[ \frac{2t}{1+t^2} \right]^2 = \frac{[1-t^2]^2 + 4t^2}{[1+t^2]^2} = \frac{1+2t^2+t^4}{[1+t^2]^2} = 1$$

Cho nên đường cong  $P(t)$  là cung elip và có tâm tại điểm  $(1, 1)$  bán kính lớn là 3, bán kính nhỏ là 1.

b) Các trọng số khác để biểu diễn cung elip là

- $w_0=1, w_1=1$  và  $w_2=2$
- $w_0=2, w_1=1$  và  $w_2=1$
- $w_0=1, w_1=\sqrt{2}/2$  và  $w_2=1$
- $w_0=1/2, w_1=\sqrt{2}/4$  và  $w_2=1/2$

### **Bài 2:**

a. Phương trình đường cong Bezier bậc 3 có dạng sau:

$$P(t) = \begin{bmatrix} (1-t)^3 & 3t(1-t)^2 & 3t^2(1-t) & t^3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V_0 \\ V_1 \\ V_2 \\ V_3 \end{bmatrix}$$

Hay biểu diễn dạng ma trận:

$$P(t) = \begin{bmatrix} t^3 & t^2 & t & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 & 3 & -3 & 1 \\ 3 & -6 & 3 & 0 \\ -3 & 3 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V_0 \\ V_1 \\ V_2 \\ V_3 \end{bmatrix}$$

Thế tọa độ các điểm điều khiển  $V_0(1,0,3), V_1(3,0,5), V_2(4,0,4)$  và  $V_3(6,0,7)$  vào ta có:

$$P(t) = \begin{bmatrix} t^3 & t^2 & t & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 & 3 & -3 & 1 \\ 3 & -6 & 3 & 0 \\ -3 & 3 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 3 & 1 \\ 3 & 0 & 5 & 1 \\ 4 & 0 & 4 & 1 \\ 6 & 0 & 7 & 1 \end{bmatrix}$$

$$P(t) = \begin{bmatrix} t^3 & t^2 & t & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 0 & 7 & 0 \\ -3 & 0 & -9 & 0 \\ 6 & 0 & 6 & 0 \\ 1 & 0 & 3 & 1 \end{bmatrix}$$

Quay đường cong quay trục x ta có phương trình mặt cong như sau:

$$P(t, \theta) = P(t) \cdot [T(\phi)]_{R_x}$$

$$P(t, \theta) = \begin{bmatrix} t^3 & t^2 & t & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 0 & 7 & 0 \\ -3 & 0 & -9 & 0 \\ 6 & 0 & 6 & 0 \\ 1 & 0 & 3 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \theta & \sin \theta & 0 \\ 0 & -\sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow P(t, \theta) = \left[ 2t^3 - 3t^2 + 6t + 1 \quad (-7t^3 + 9t^2 - 6t - 3)\sin(\theta) \quad (7t^3 - 9t^2 + 6t + 3)\cos(\theta) \quad 1 \right]$$

b. Thay thế giá trị  $t=1/4$  và  $\theta=120^\circ$  vào phương trình trên ta có:

$$P\left(\frac{1}{4}, 120^\circ\right)$$

$$= \left[ 2\left(\frac{1}{4}\right)^3 - 3\left(\frac{1}{4}\right)^2 + 6\left(\frac{1}{4}\right) + 1 \quad (-7\left(\frac{1}{4}\right)^3 + 9\left(\frac{1}{4}\right)^2 - 6\left(\frac{1}{4}\right) - 3)\sin(120^\circ) \quad (7\left(\frac{1}{4}\right)^3 - 9\left(\frac{1}{4}\right)^2 + 6\left(\frac{1}{4}\right) + 3)\cos(120^\circ) \quad 1 \right]$$

$$= [2,343 \quad -3,504 \quad -2,023 \quad 1]$$

**Vậy tọa độ điểm trên mặt cong tại  $t=1/4$  và  $\theta=120^\circ$  là (2,343 -3,504 -2,023)**

### Bài 3:

a) - Đoạn thẳng AB có thể biểu diễn ở dạng sau:

$$\begin{cases} x(t) = 2 - 4t \\ y(t) = 2 - 4t \\ z(t) = 0 \end{cases}$$

- Phương trình đường dẫn có thể biểu diễn ở dạng sau

$$\begin{cases} x(s) = bs \\ y(s) = 0 \\ z(s) = bs \end{cases} \quad (*) (0 < s < 1)$$

- Ma trận quét hình :  $[T(s)] = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ bs & 0 & bs & 1 \end{bmatrix}$

Phương trình biểu diễn mặt cong quét hình được biểu diễn ở dạng tham số sau:

$$P(t, s) = Q(t) \cdot [T(s)] = \begin{bmatrix} 2 - 4t & 2 - 4t & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ bs & 0 & bs & 1 \end{bmatrix}$$

- Tìm tọa độ A,B sau phép biến hình tại b=3 (tương ứng mặt phẳng z = 3)

Khi t = 0, s = 1 thì  $A^* = (5 \ 2 \ 3)$

Khi t = 1, s = 1 thì  $B^* = (1 \ -2 \ 3)$

b) Ma trận quét hình được xác định theo trình tự sau:

1. Quay sao cho đường dẫn z = x trùng với trục z (quanh trục y một góc  $-45^0$ )
2. Quét hình
3. Biến đổi tỷ lệ
4. Quay về vị trí cũ.

Suy ra ma trận quét hình:

$$[T(s)] = \begin{bmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} & 0 & \frac{\sqrt{2}}{2} & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ -\frac{\sqrt{2}}{2} & 0 & \frac{\sqrt{2}}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & bs\sqrt{2} & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} & 0 & -\frac{\sqrt{2}}{2} & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ \frac{\sqrt{2}}{2} & 0 & \frac{\sqrt{2}}{2} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{3}{2} & 0 & -\frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 0 \\ -\frac{1}{2} & 0 & \frac{3}{2} & 0 \\ bs & 0 & bs & 1 \end{bmatrix}$$

Phương trình mặt cong:

$$[P(t,s)]^* = \begin{bmatrix} 2-4t & 2-4t & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{3}{2} & 0 & -\frac{1}{2} & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 0 \\ -\frac{1}{2} & 0 & \frac{3}{2} & 0 \\ bs & 0 & bs & 1 \end{bmatrix}$$

Giả sử b = 4 ta có :

$$[P(s,t)]^* = [3(1-2t)+4s \quad 2(2-4t) \quad (2t-1)+4s \quad 1]$$

Suy ra 2 điểm A và B trong mặt phẳng z = 4 sẽ nằm trên đoạn thẳng đi qua 2 điểm (8, 4, 4) và (0, -4, 4)

- Trường hợp y = a

Trong ma trận quét hình ta thêm ma trận tịnh tiến cho mặt y = a trùng mặt y=0 và sau đó thực hiện tương tự các bước trên và tịnh tiến về vị trí cũ.