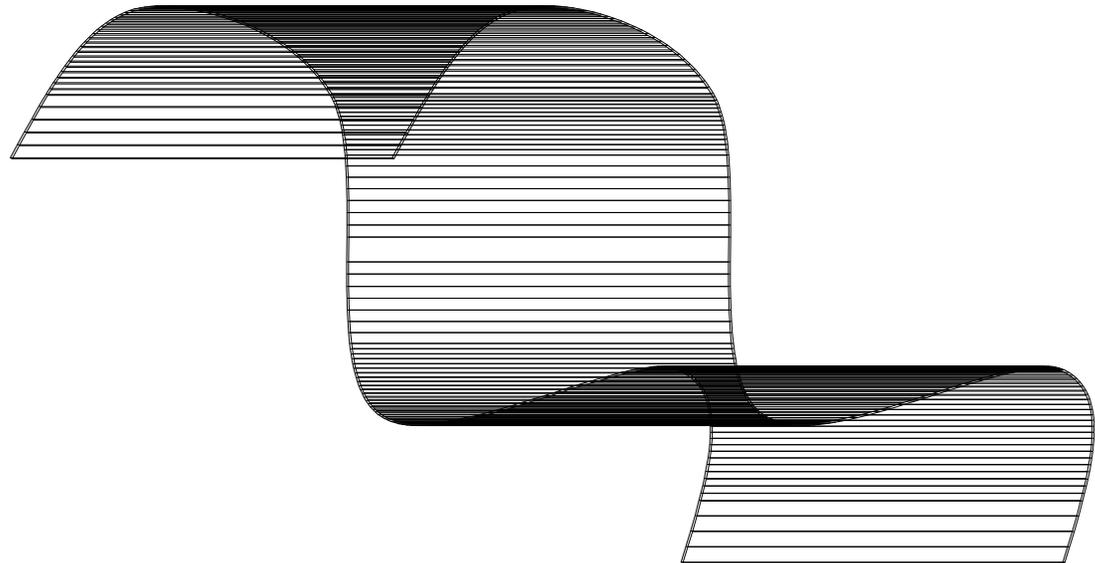


aula 11
Superfícies



2016/2 – IC / UFF

Superfícies

Por equações tri-dimensionais :

representações não paramétricas

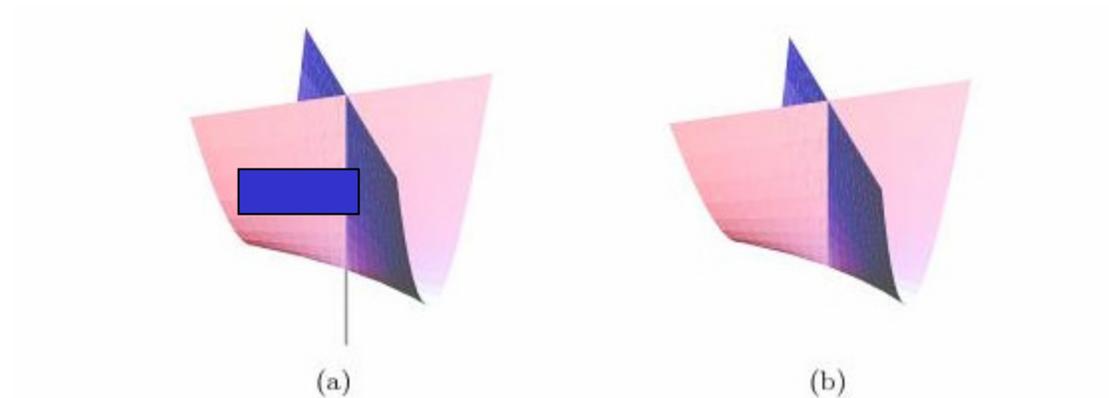


Fig. 1.4. (a) Whitney umbrella with-handle $x^2 - zy^2 = 0$; (b) Whitney umbrella without-handle $\{x^2 - zy^2 = 0\} - \{z < 0\}$.

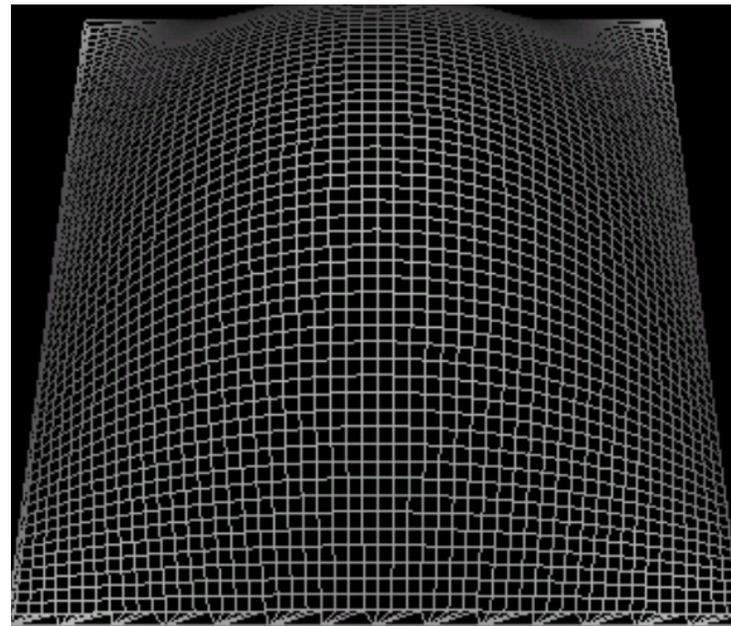
Por equações tri-dimensionais :

Superfícies Paramétricas

$$x = f(u,v)$$

$$y = g(u,v)$$

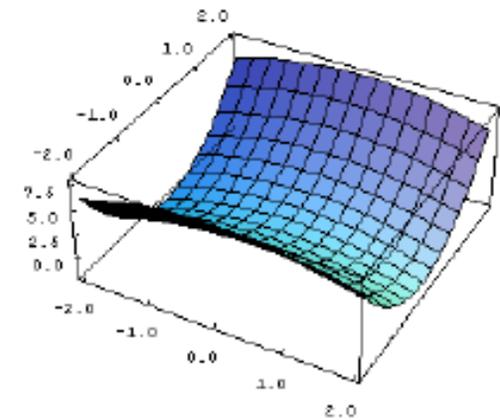
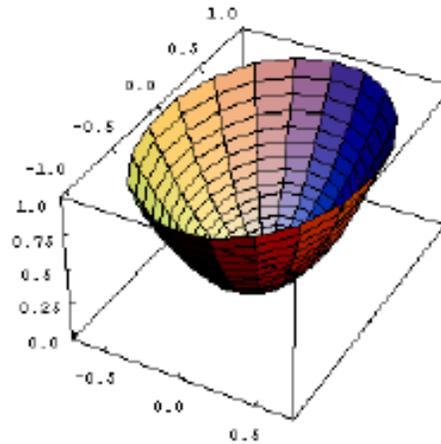
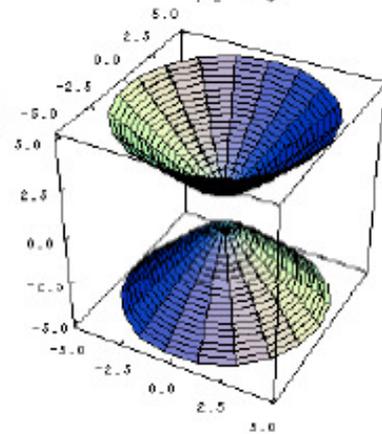
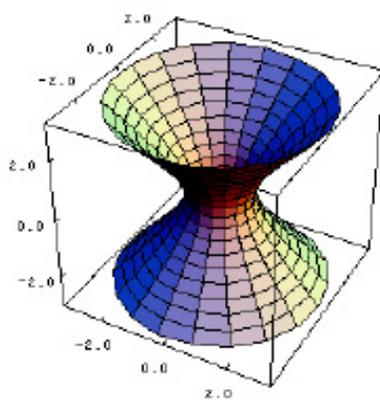
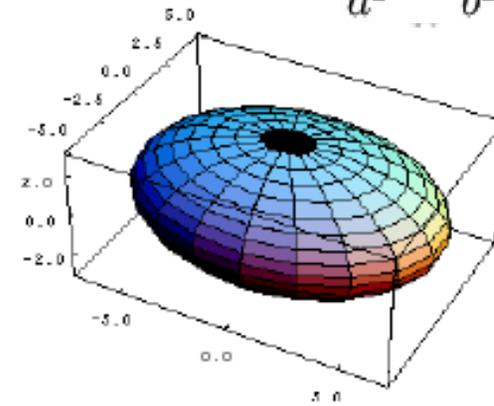
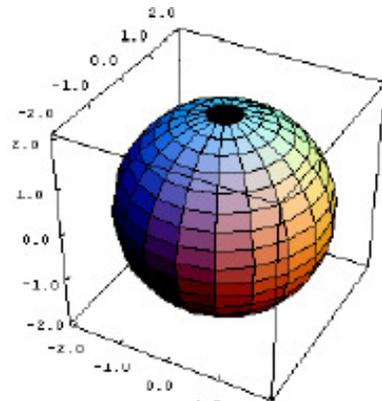
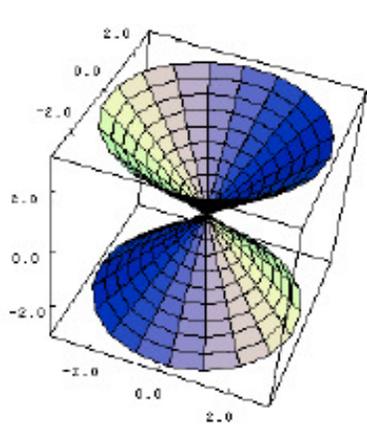
$$z = h(u,v)$$



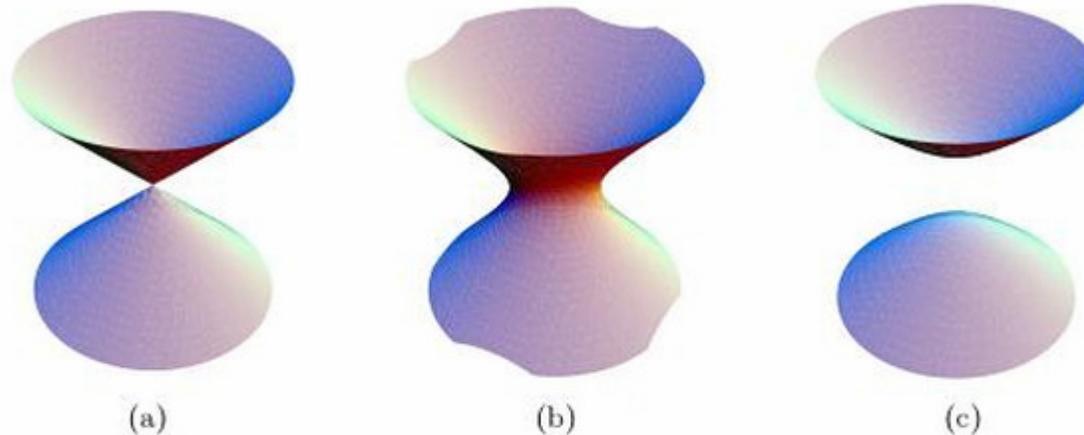
Por equações tri-dimensionais :

Quádricas

$$\pm \frac{x^2}{a^2} \pm \frac{y^2}{b^2} \pm \frac{z^2}{c^2} = 1$$



Por equações tri-dimensionais :



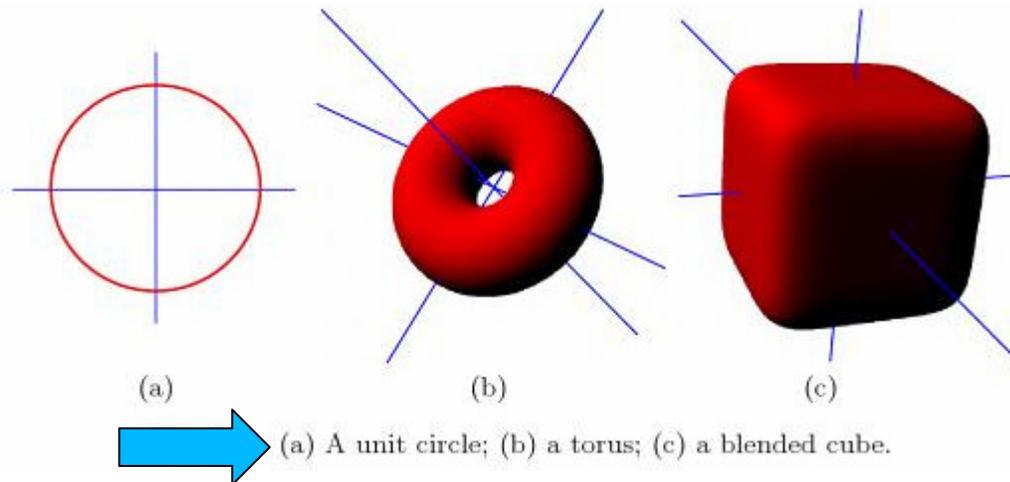
 (a) Cone $x^2 + y^2 - z^2 = 0$; (b) hyperboloid of one sheet $x^2 + y^2 - z^2 = a^2$;
(c) hyperboloid of two sheets $x^2 + y^2 - z^2 = -a^2$.

Representações não paramétricas, implícita

exemplos

$$f : [0, 2\pi] \rightarrow \mathbb{R}^2, f(\theta) = (x(\theta), y(\theta))$$

$$\begin{cases} x = \sin \theta \\ y = \cos \theta \end{cases} \quad \text{where } \theta \in [0, 2\pi]$$

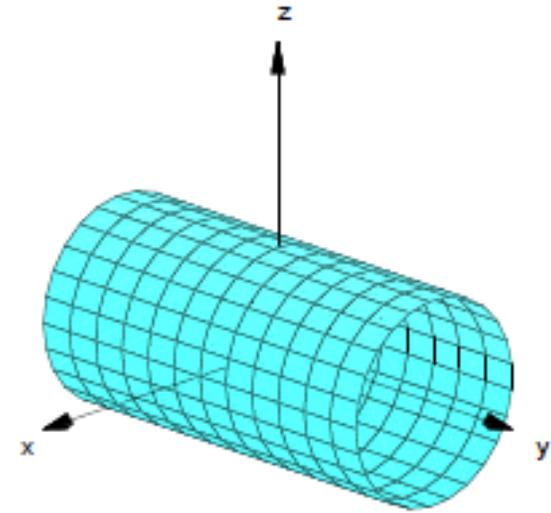


$$f(u, v) = \begin{pmatrix} x(u, v) \\ y(u, v) \\ z(u, v) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos u (R + r \cos v) \\ \sin u (R + r \cos v) \\ r \sin v \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} x = \frac{2t}{1+t^2} \\ y = \frac{1-t^2}{1+t^2} \end{cases} \quad \text{where } t \in [0, 1]$$

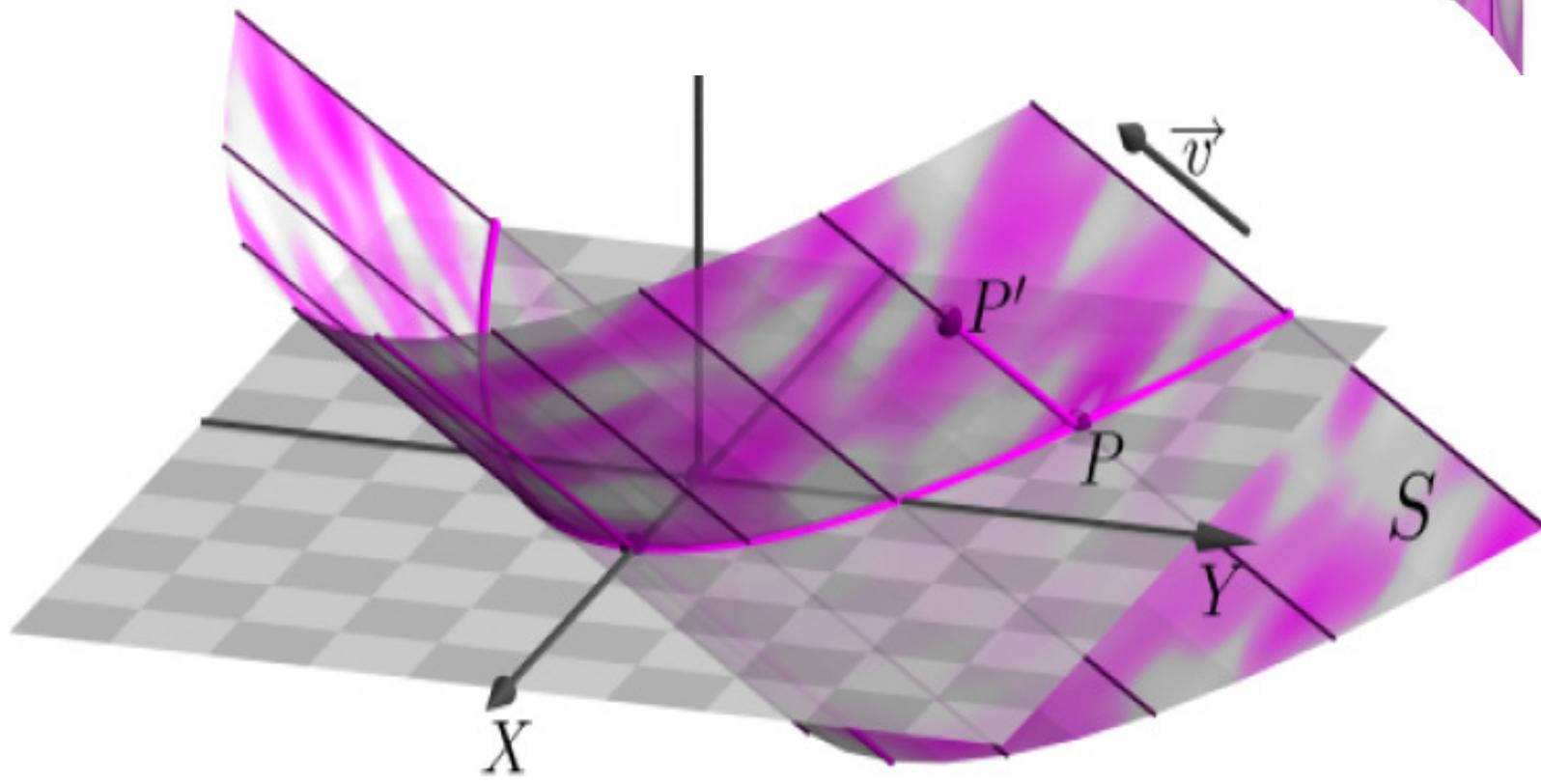
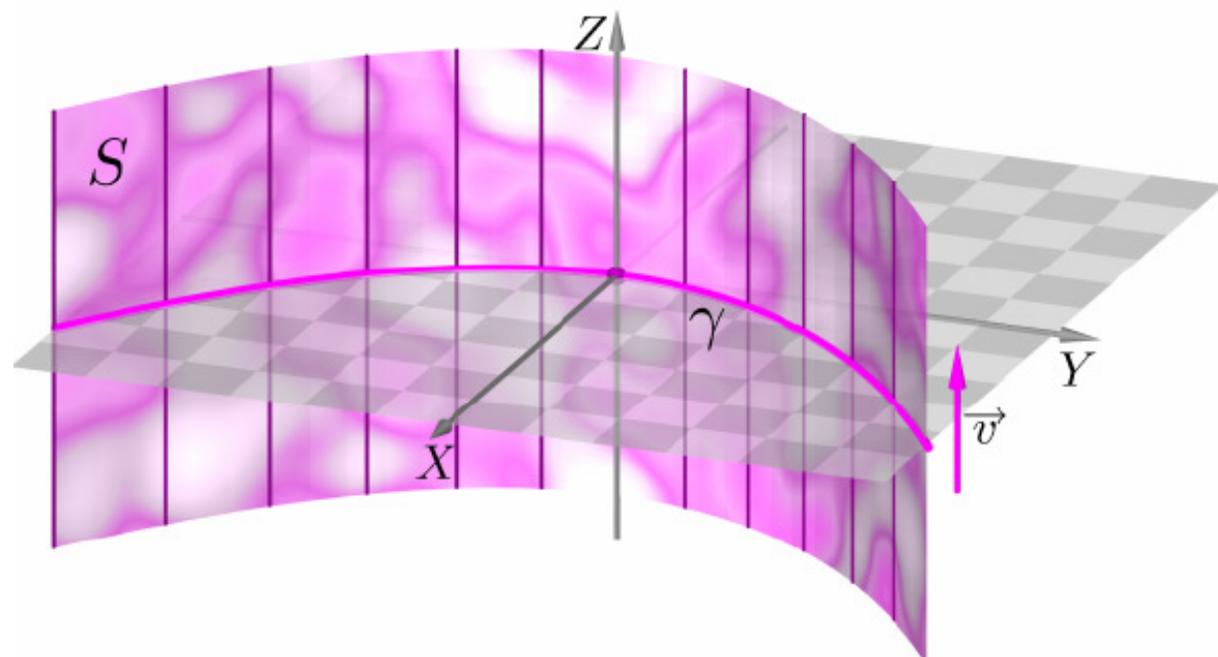
Representações paramétricas

Formas de geração:



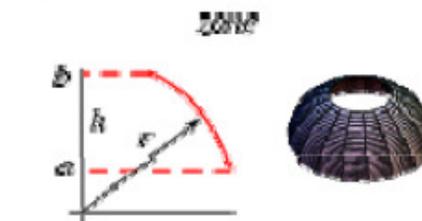
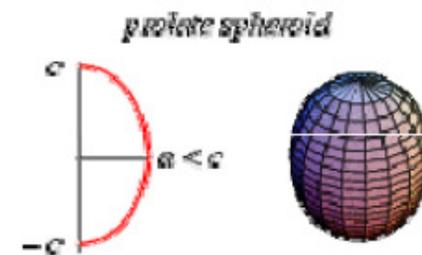
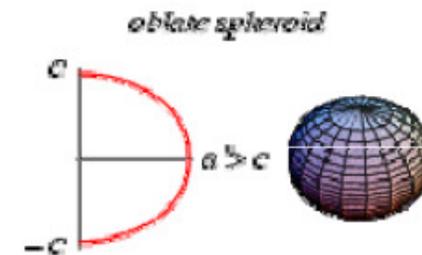
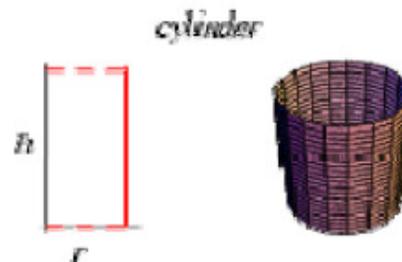
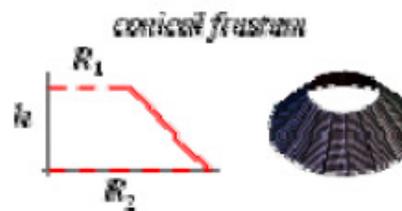
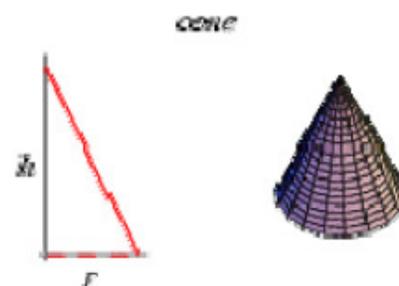
Superfície por caminho

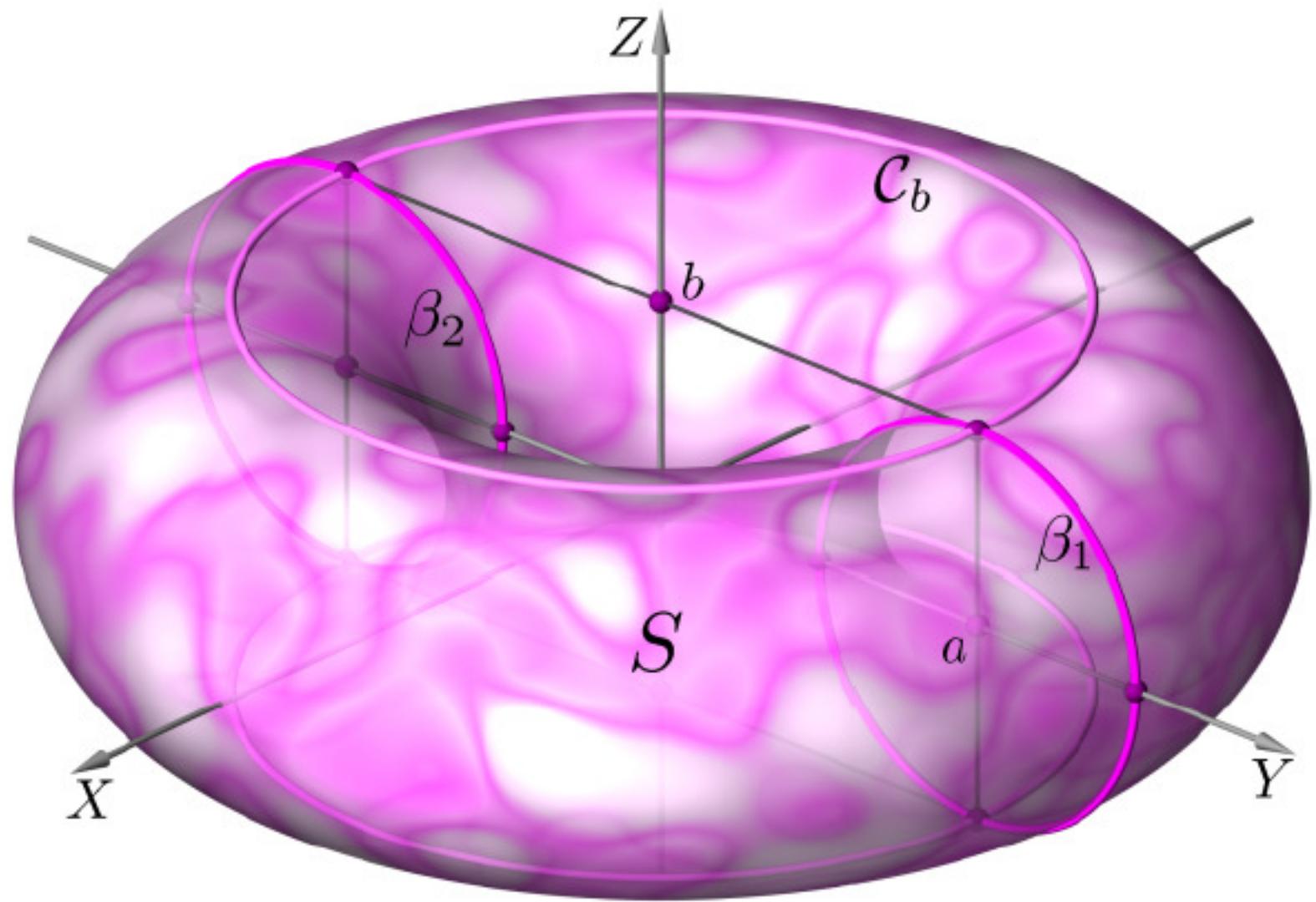
- Superfície criada atravessando uma curva ao longo de um caminho no espaço



Revolução

- Superfície criada pela rotação de uma curva sobre um plano em torno de uma linha reta (o eixo de rotação) que está sobre o mesmo plano.

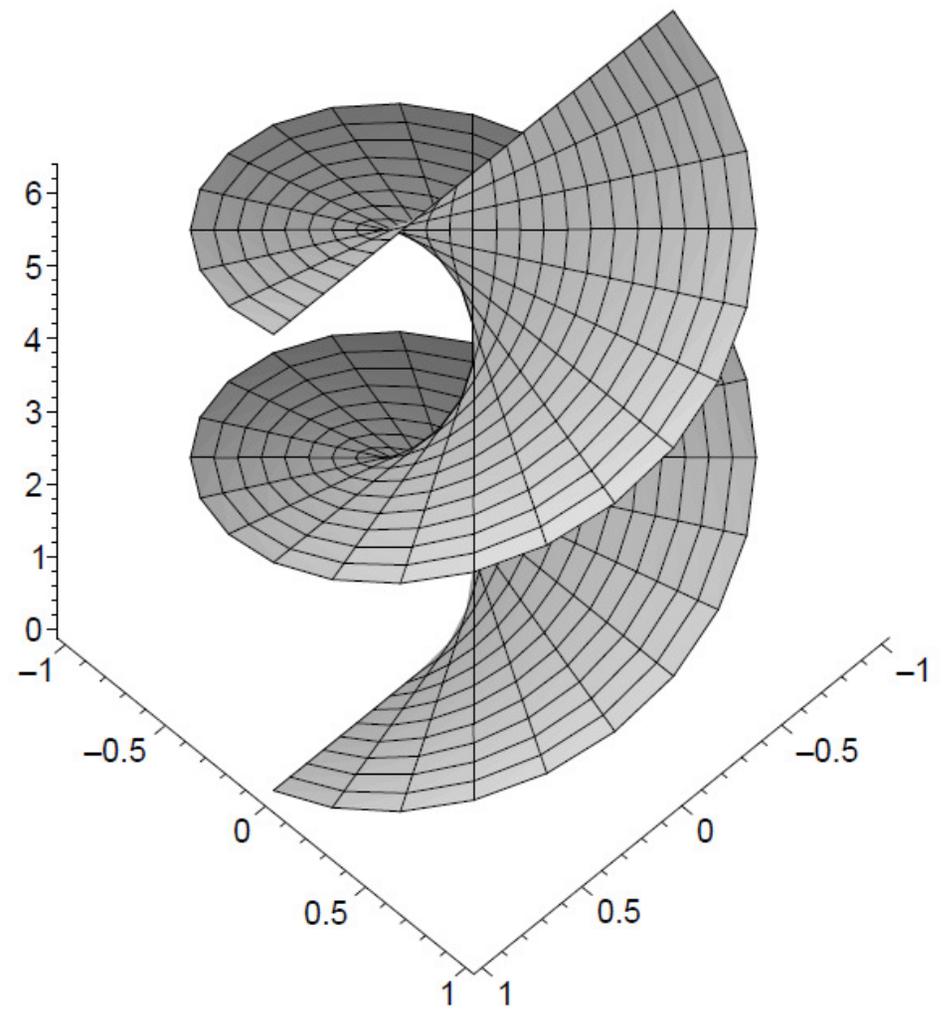
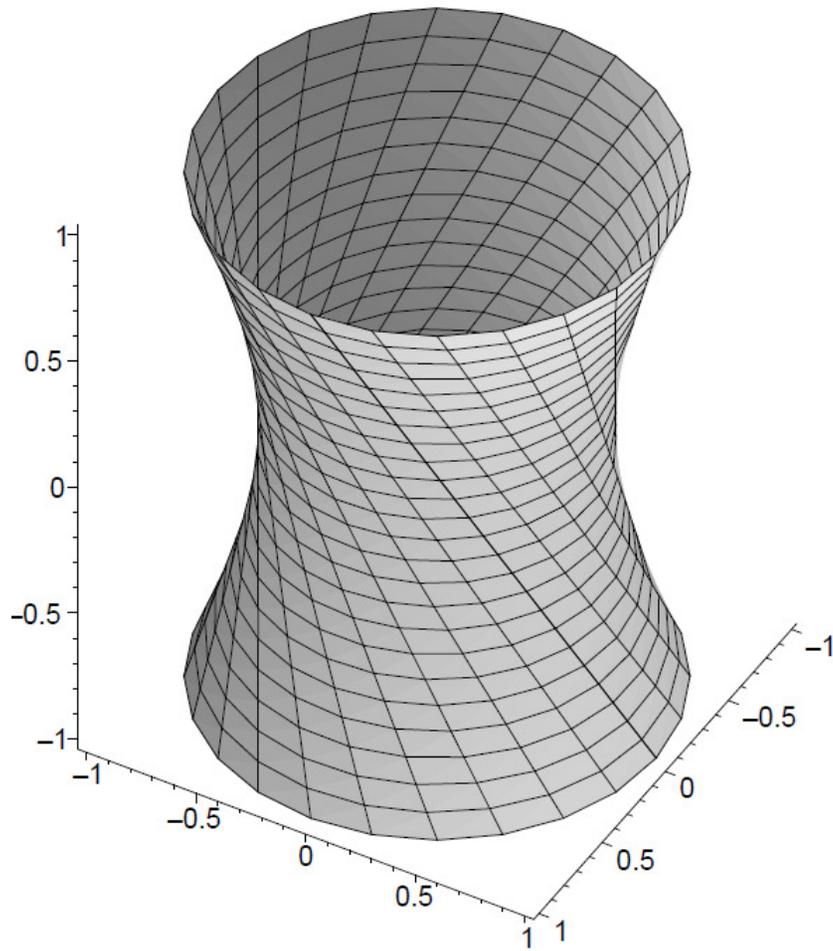






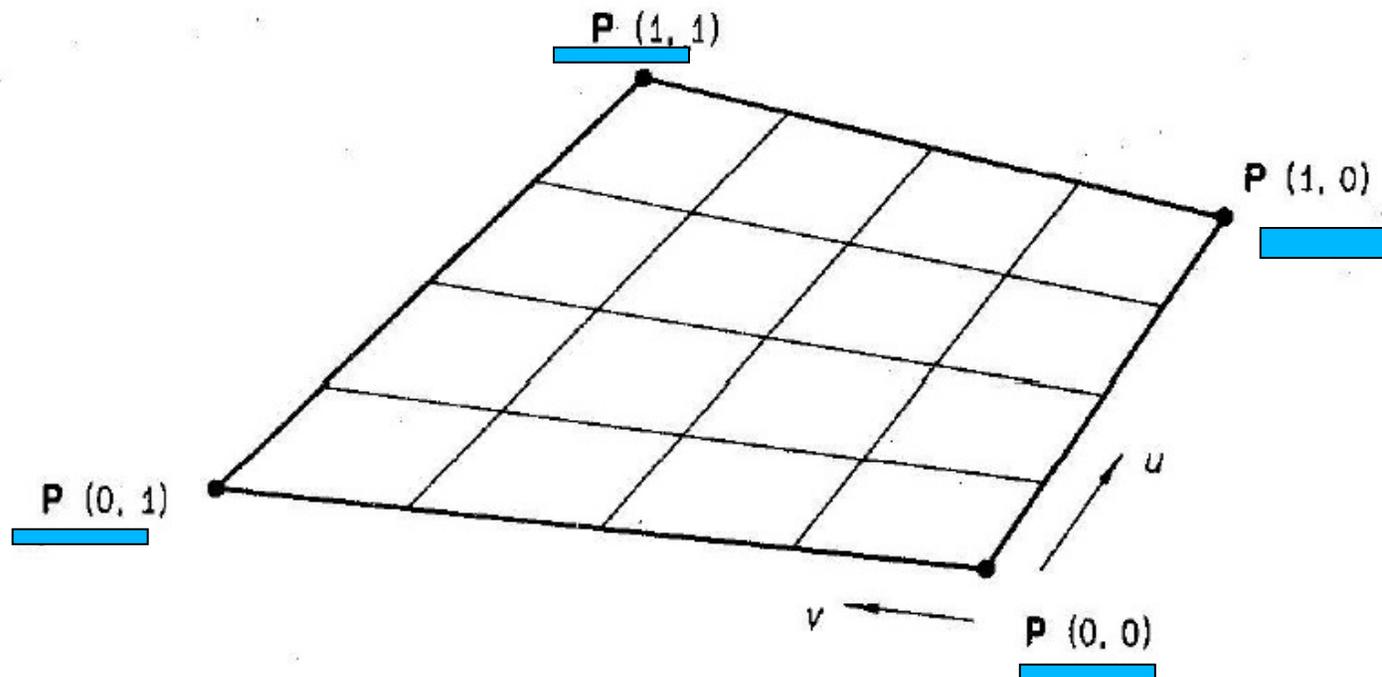
Superfícies Regradas

Superfícies regradas são reuniões de retas.



Geradas por interpolação

- Interpolação linear entre quatro pontos que não estão no mesmo plano



Definir pontos na superfície em termos de dois parâmetros (u, v)

Caso mais simples: interpolação bilinear

$$x(u,0) = (1-u)P_{0,0} + uP_{1,0}$$

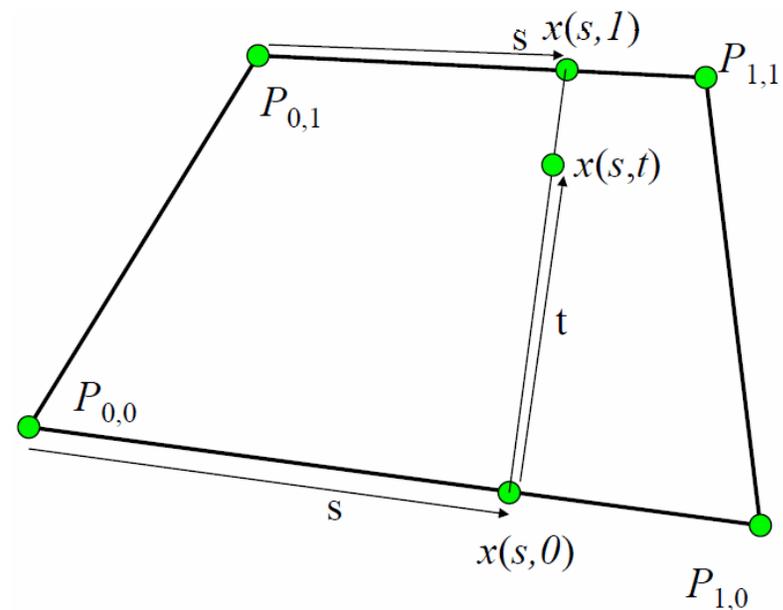
$$x(u,1) = (1-u)P_{0,1} + uP_{1,1}$$

$$x(u,v) = (1-v)x(u,0) + vx(u,1)$$

$$x(u,v) = \sum_{i=0}^1 \sum_{j=0}^1 P_{i,j} F_{i,u}(u) F_{j,v}(v)$$

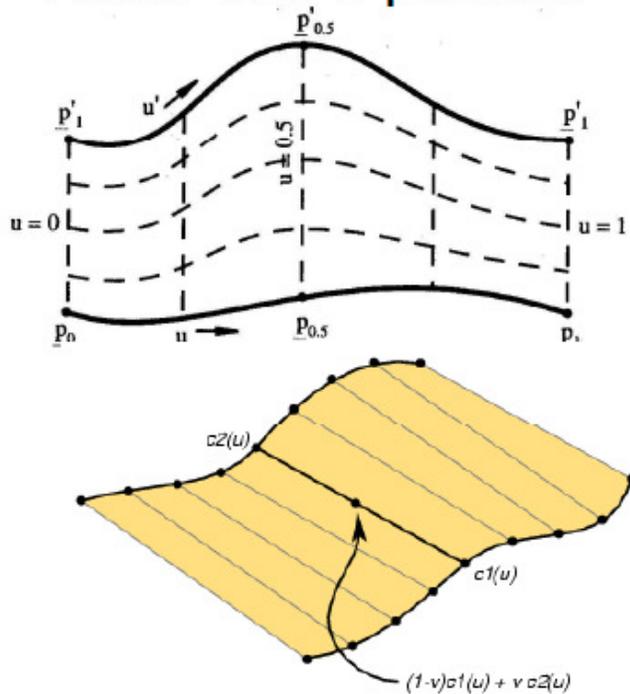
$$F_{0,u} = 1-u, \quad F_{1,u} = u$$

$$F_{0,v} = 1-v, \quad F_{1,v} = v$$



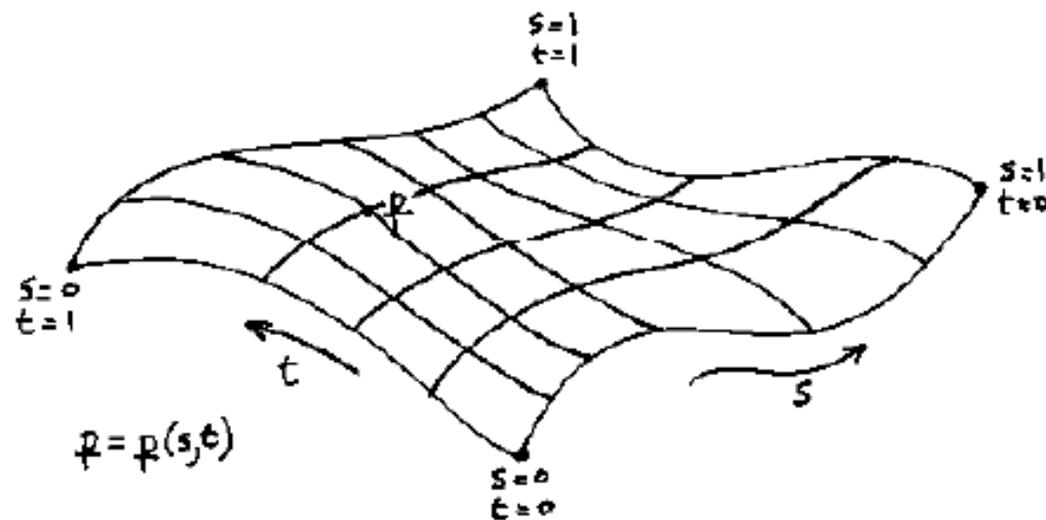
Lofting – interpolando as curvas

- Construída juntando 2 curvas por linhas retas entre pontos



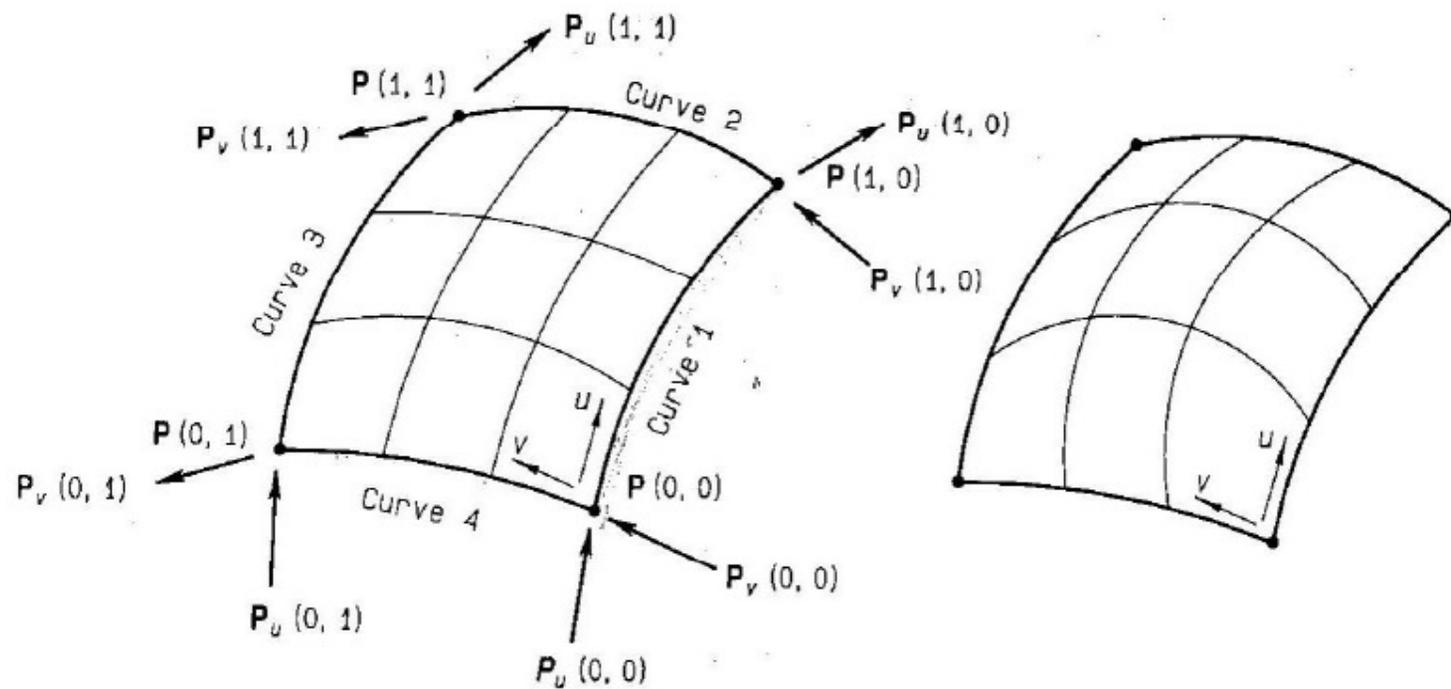
Superfície Linear de Coons

- Interpolação entre quatro curvas de fronteira



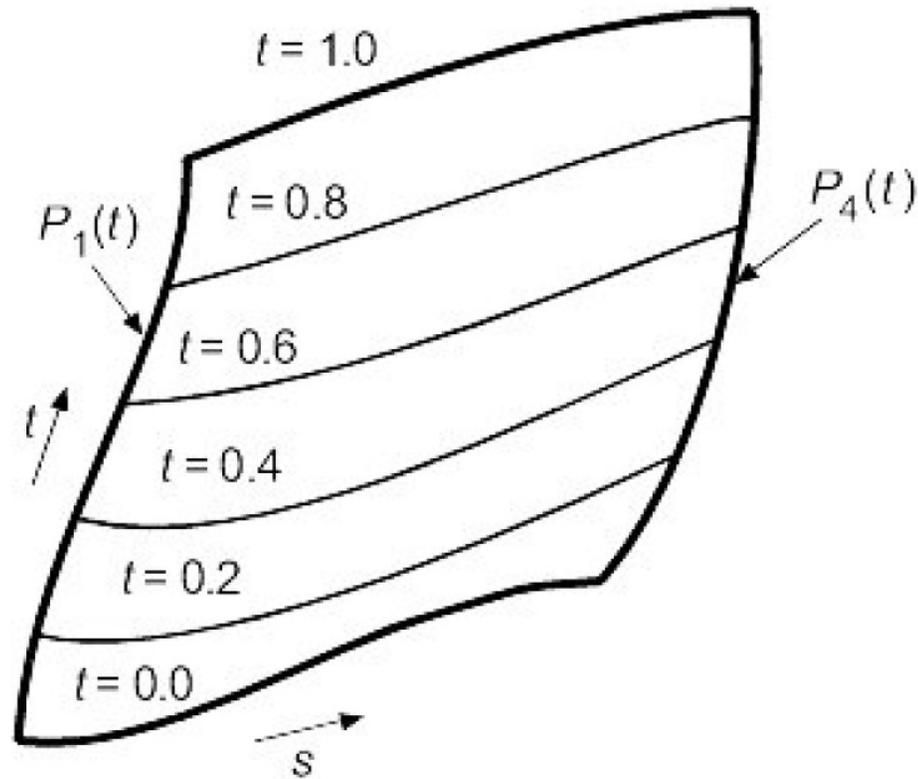
Patches

- Curvas cúbicas paramétricas como quatro curvas de fronteira



Remendos cúbicos

Superfície de Hermite

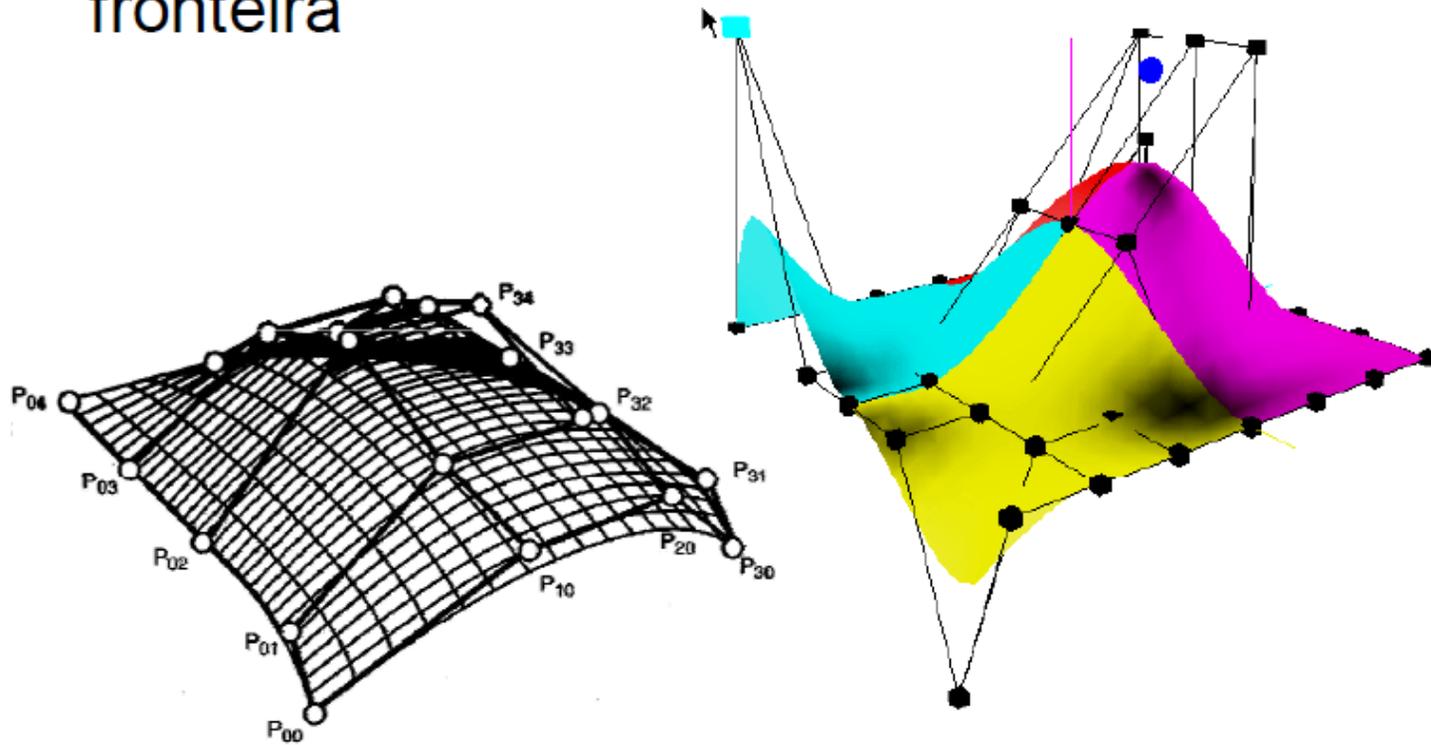


Duas curvas de Bézier podem ser utilizadas para formar uma superfície de Bézier.

$$\mathbf{x}(u, v) = \sum_{i=0}^n \sum_{j=0}^m \mathbf{P}_{i,j} B_i^n(u) B_j^m(v)$$

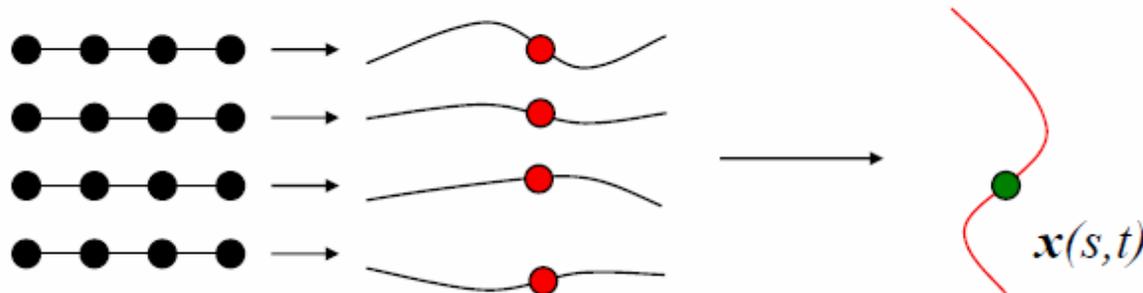
Superfície de Bezier

- Curvas Bezier como quatro curvas de fronteira



Retalhos de Bézier

- Curvas na fronteira são curvas de Bézier
- *Qualquer* curva para s ou t constante é uma curva Bézier
- Podemos pensar assim:
 - Cada linha da grade com 4 pontos de controle define uma curva de Bézier para o parâmetro s
 - Ao avaliar cada curva para um mesmo s obtemos 4 pontos de controle “virtuais”
 - Pontos de controle “virtuais” definem uma curva Bézier em t
 - Avaliando esta curva em um dado t resulta no ponto $\mathbf{x}(s,t)$



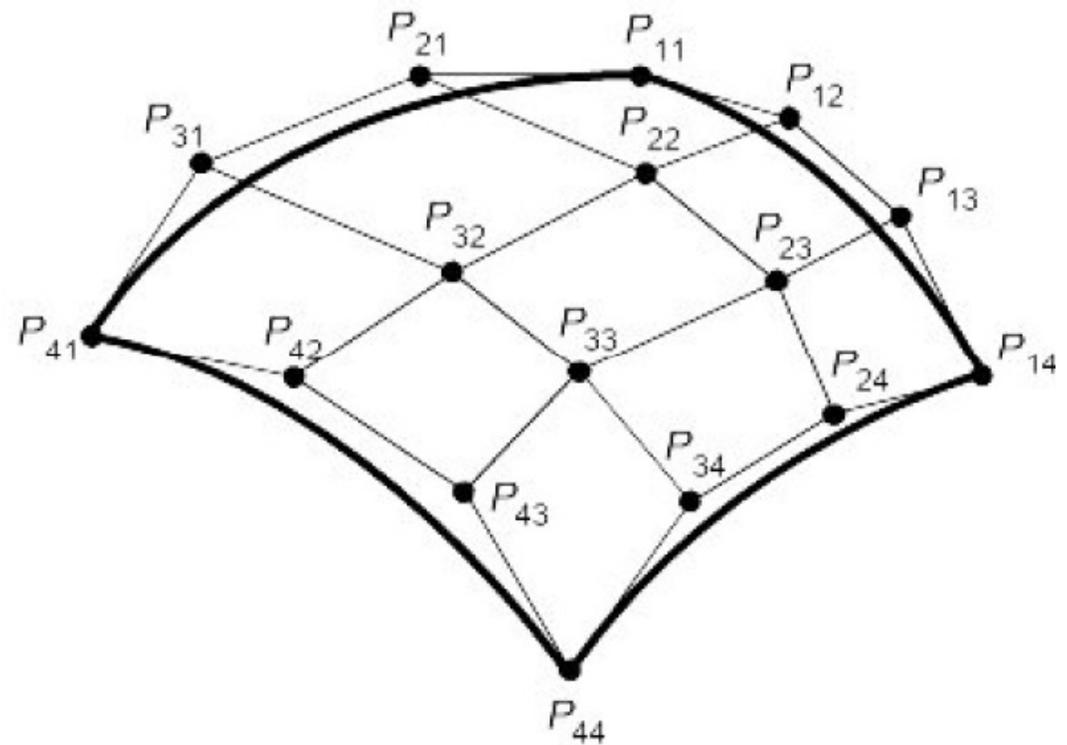
Superfície de Bézier

As equações para a superfície de Bézier podem ser obtidas da mesma forma que as de Hermite, resultando:

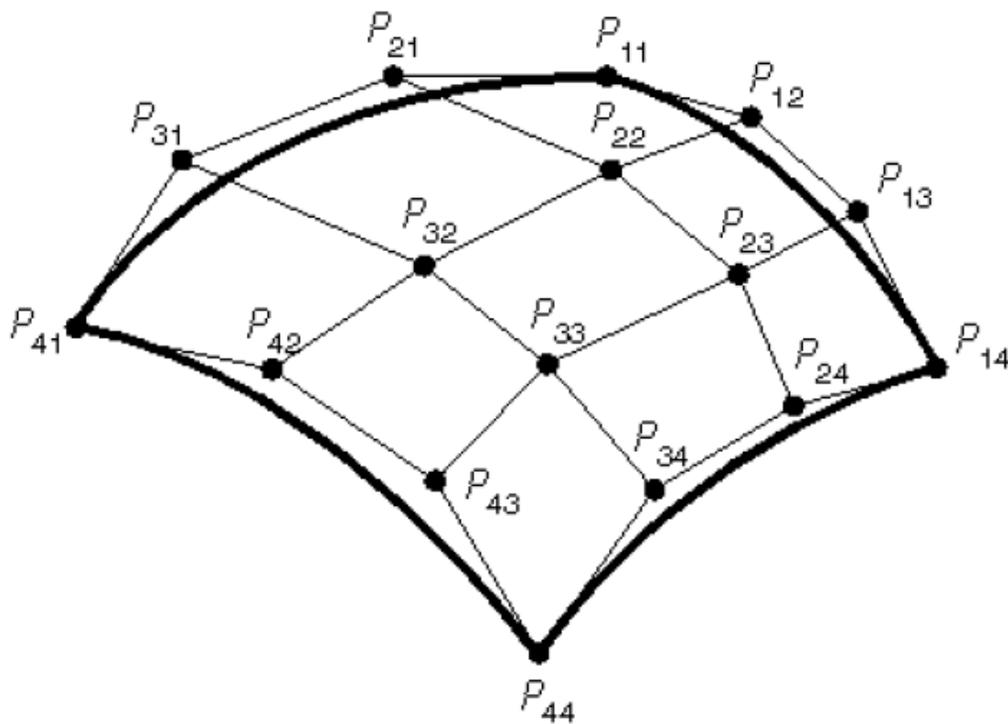
$$x(s, t) = S.M_B.G_{Bx}.M_B^T.T^T$$

$$y(s, t) = S.M_B.G_{By}.M_B^T.T^T$$

$$z(s, t) = S.M_B.G_{Bz}.M_B^T.T^T$$



A matriz geométrica tem 16 pontos de control ■



- Superfície de Bézier é dada por

$$x(s, t) = S \cdot M \cdot G_x^T \cdot M^T \cdot T^T,$$

$$y(s, t) = S \cdot M \cdot G_y^T \cdot M^T \cdot T^T,$$

$$z(s, t) = S \cdot M \cdot G_z^T \cdot M^T \cdot T^T,$$

$$0 \leq s, t \leq 1$$

e é definida por 16 pontos de controle (matriz G)

Superfície de Bézier

Continuidade C^0 e G^0 é obtida fazendo coincidir os quatro pontos de controlo de fronteira: P_{14} , P_{24} , P_{34} , P_{44}

Para obter G^1 devem ser colineares:

P_{13} , P_{14} e P_{15}

P_{23} , P_{24} e P_{25}

P_{33} , P_{34} e P_{35}

P_{43} , P_{44} e P_{45}

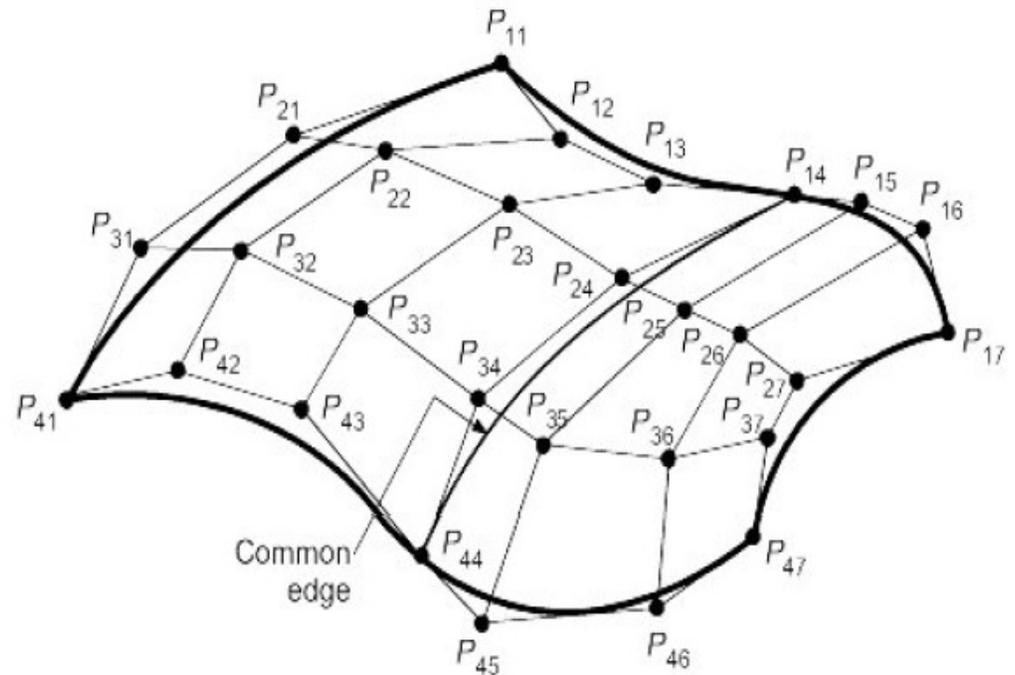
e

$$(P_{14} - P_{13}) / (P_{15} - P_{14}) = K$$

$$(P_{24} - P_{23}) / (P_{25} - P_{24}) = K$$

$$(P_{34} - P_{33}) / (P_{35} - P_{34}) = K$$

$$(P_{44} - P_{43}) / (P_{45} - P_{44}) = K$$

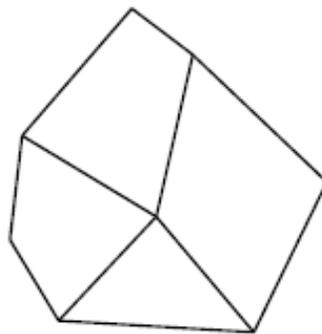


Malhas de Retalhos Bézier

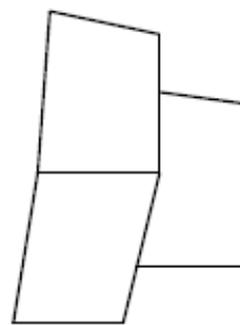
- São malhas compostas de diversos retalhos unidos ao longo de suas fronteiras
 - As arestas das grades de controle precisam se justapor perfeitamente
 - As grades precisam ser retangulares



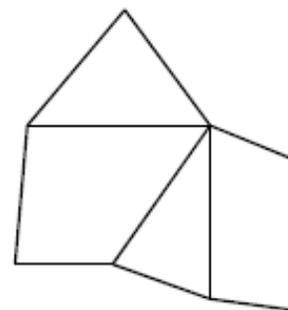
OK



OK

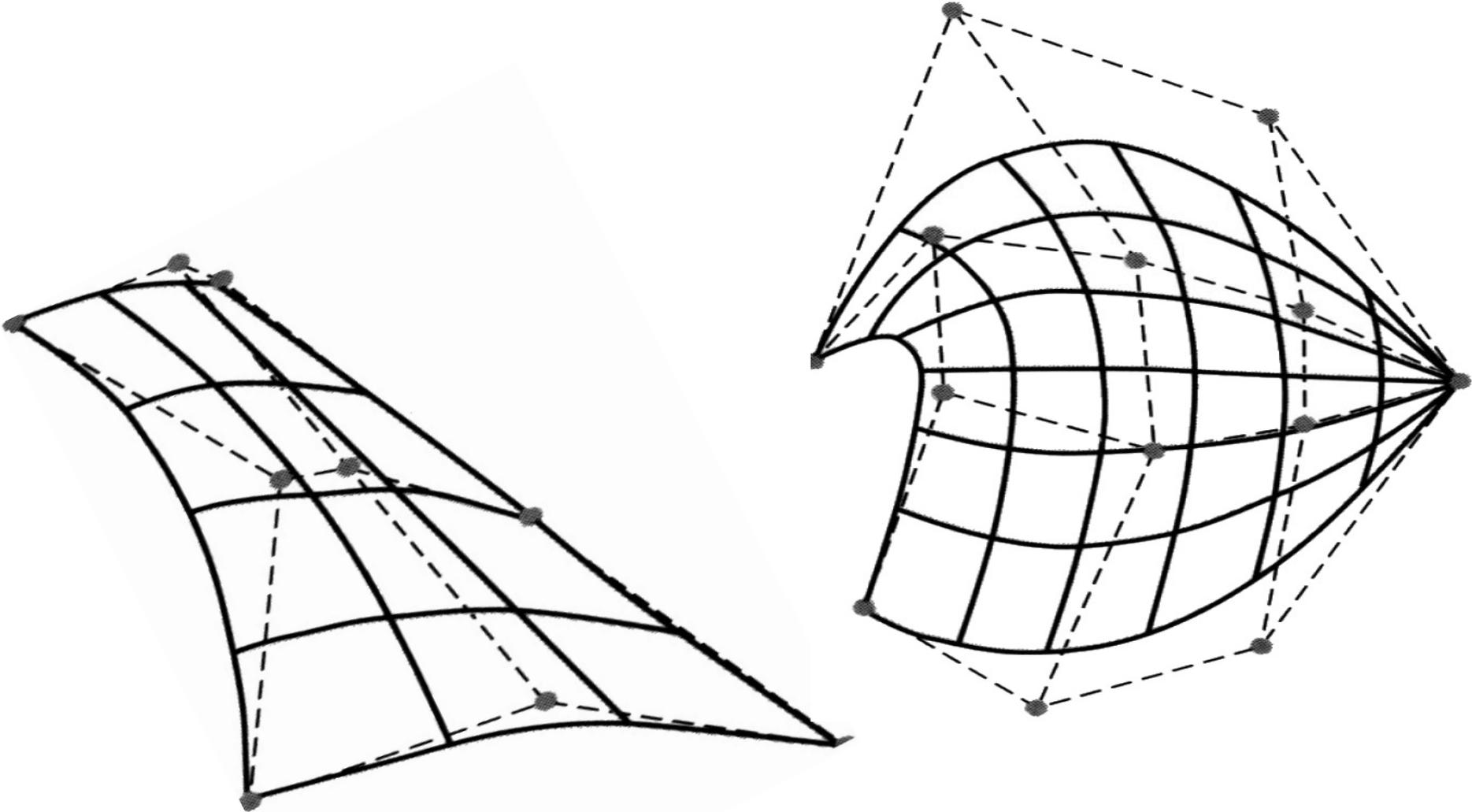


Não



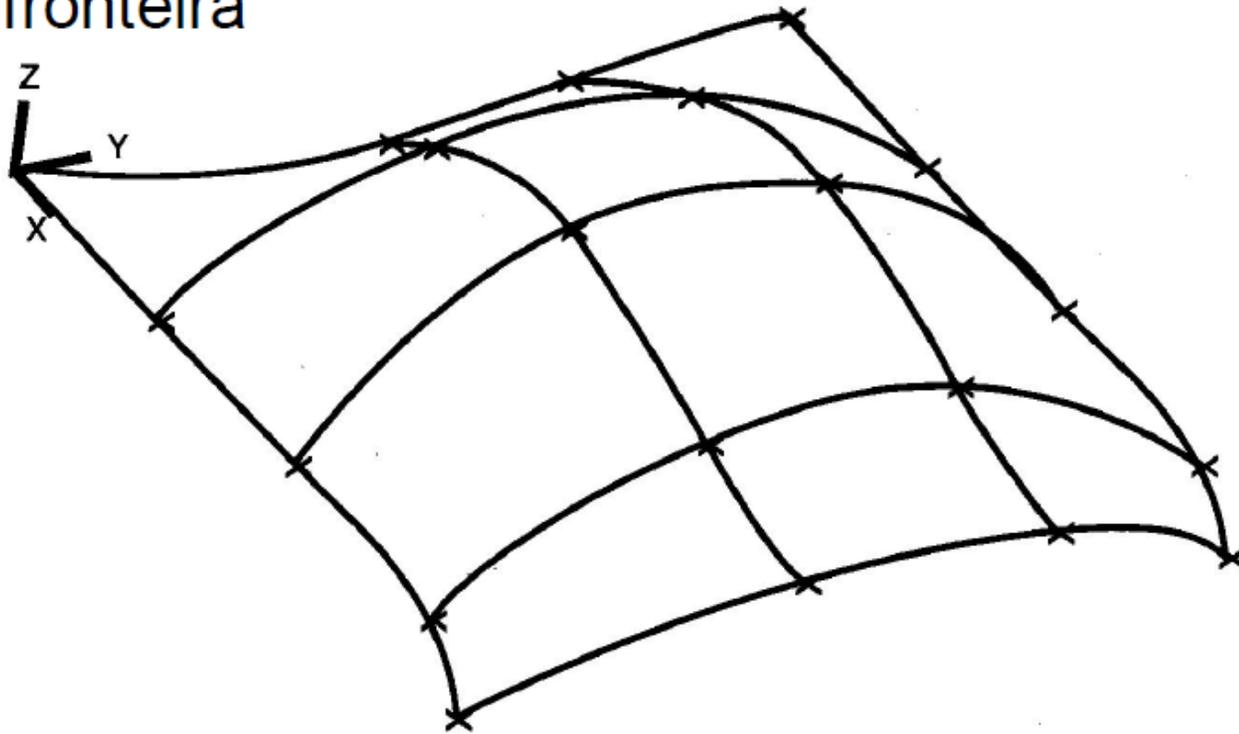
Não

A seguir dois exemplos de superfícies geradas com $m = 3, n = 3$ e $m = 4, n = 4$ pontos de controle.



Superfície B-Splines

- Curvas B-Spline como quatro curvas de fronteira

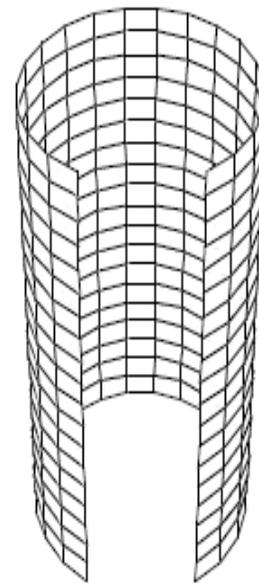
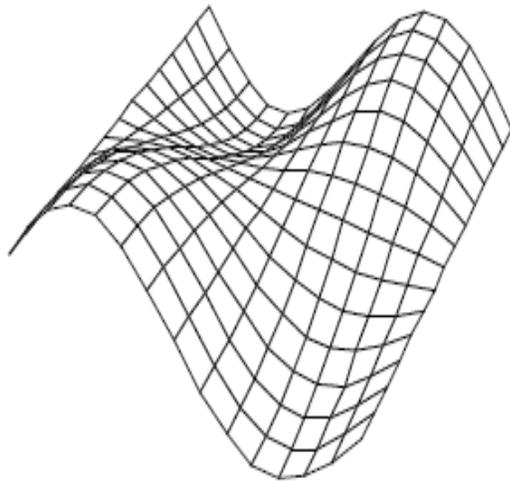


T-spline surface

- Superfície que pode ser considerada como uma NURBS na qual uma seqüência de pontos de controle determina a superfície, que lembra a letra "T".
- Esse tipo de superfície facilita a fusão de pedaços .

Ideia de *multiplicação* de 2 curvas

A informação geométrica que define uma curva passa a ser ela própria uma função de uma variável paramétrica

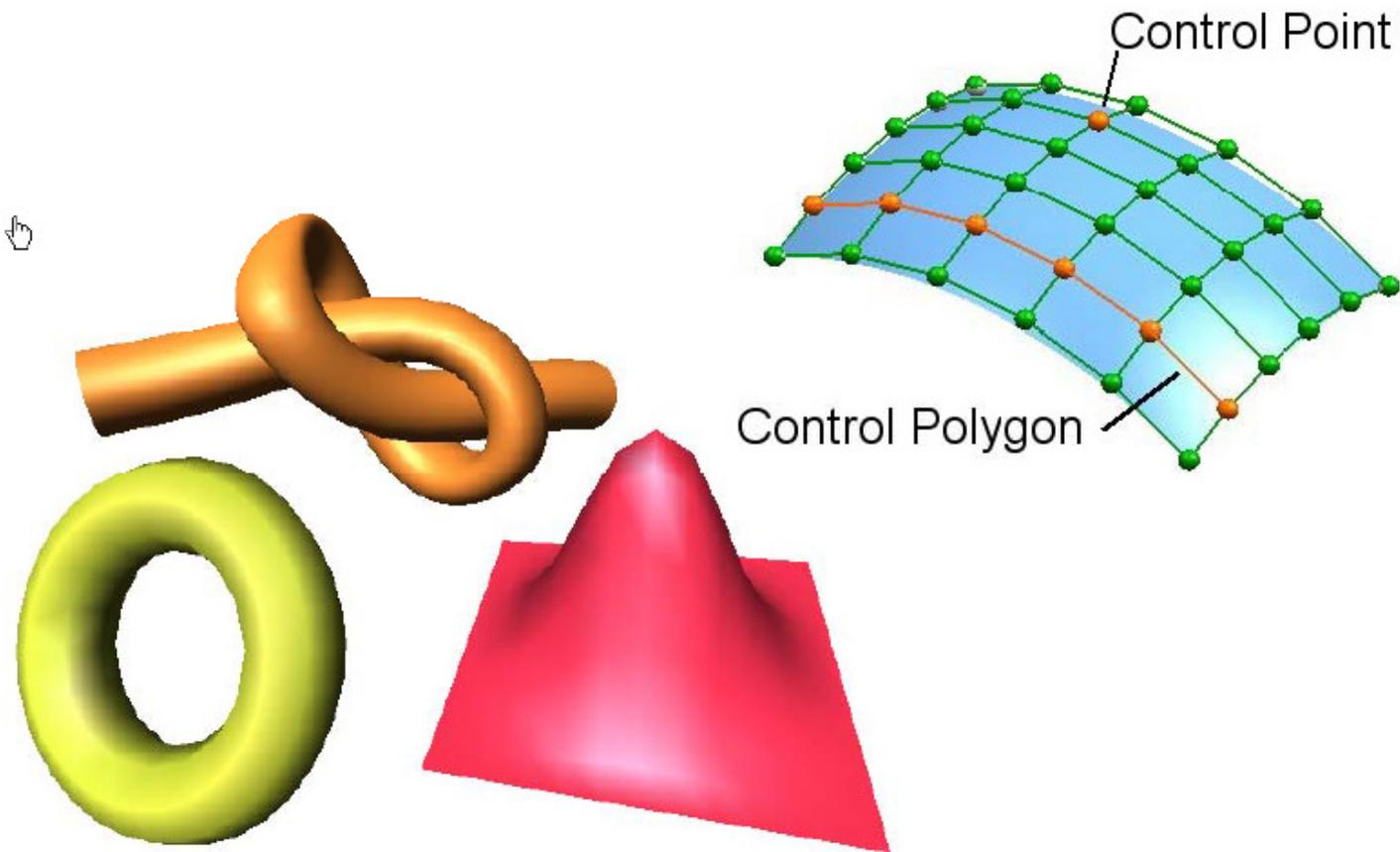


Superfícies Paramétricas

A forma geral de uma superfície 3D na sua representação paramétrica é:

$$f(u, v) = (f_x(u, v), f_y(u, v), f_z(u, v))$$

Nurbs

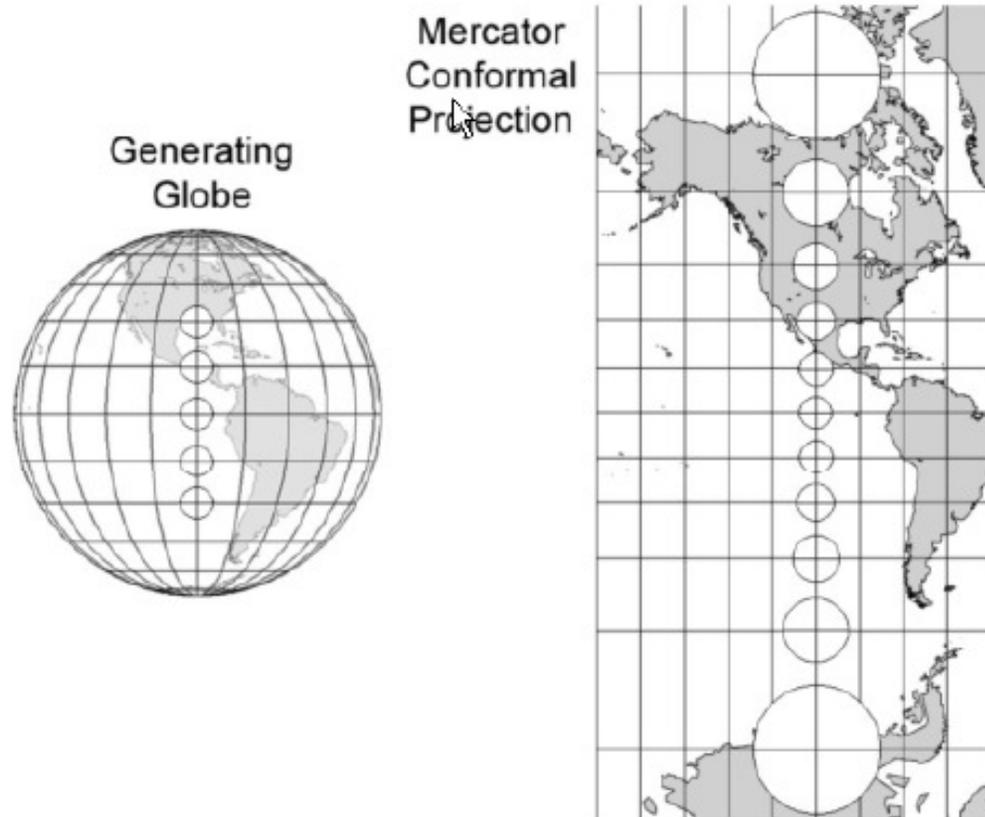


Malha de polígono (mesh)

- Coleção de vértices e polígonos que definem a forma de um objeto poliédrico
- Malhas de triângulos ou quadriláteros
 - triangulação

$$p(u, v) = \sum_{i=0}^3 \sum_{j=0}^3 b_i(u) b_j(v) p_{ij}$$

Mapeamentos



Curvas de Nível

Existe uma outra técnica útil, para descrever o comportamento de uma função de duas variáveis.

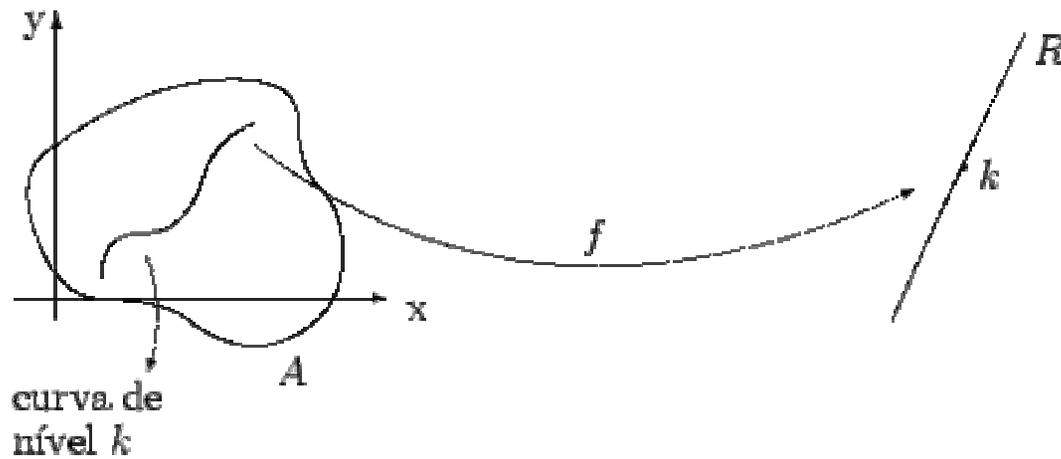
O método consiste em descobrir no plano xy os gráficos das equações $f(x, y) = k$ para diferentes valores de k .

Os gráficos obtidos desta maneira são chamados as **curvas de nível** da função f .

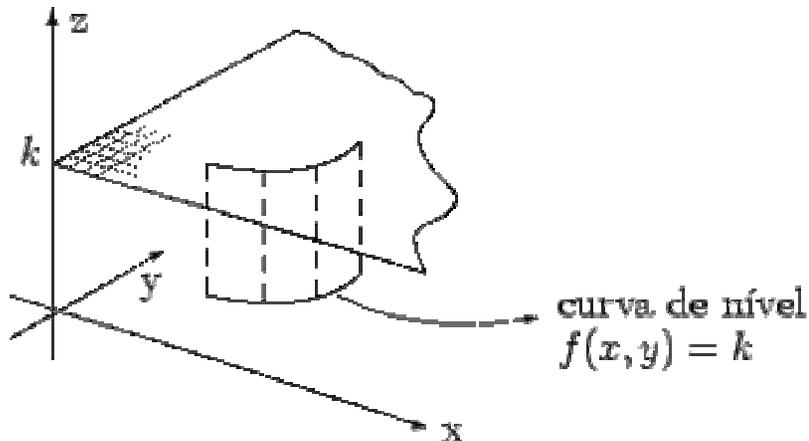
$$f : A \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

Curvas de Nível

Curva de nível $k : \{(x, y) \in A \text{ tal que } f(x, y) = k\}$.



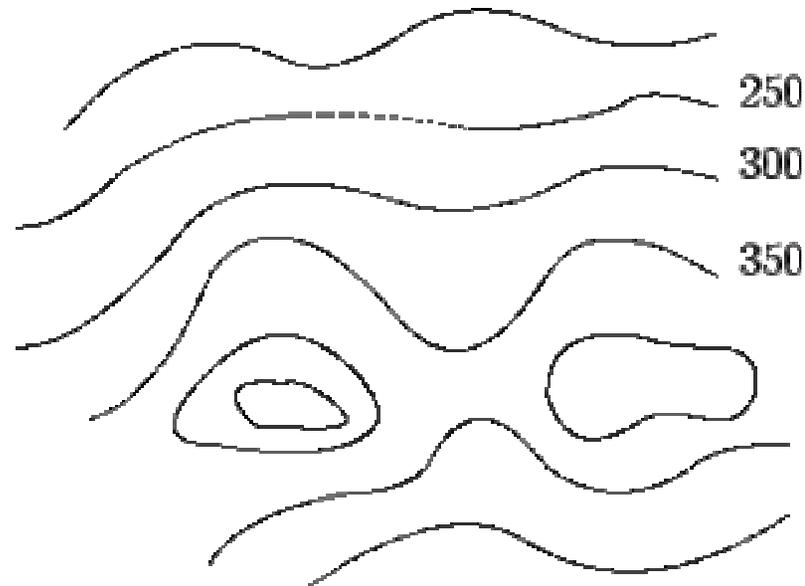
ou



Exemplo

$f(x,y) = z =$ altura em relação ao nível do mar.

Essas curvas de nível correspondem às **linhas de contorno** topográfico.

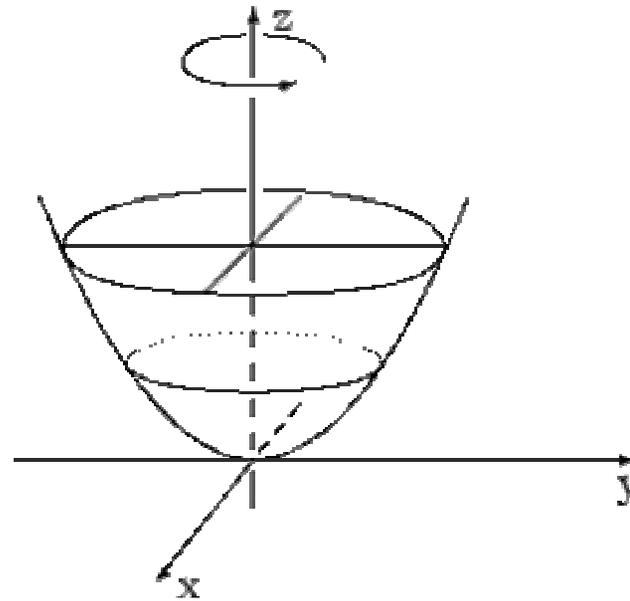
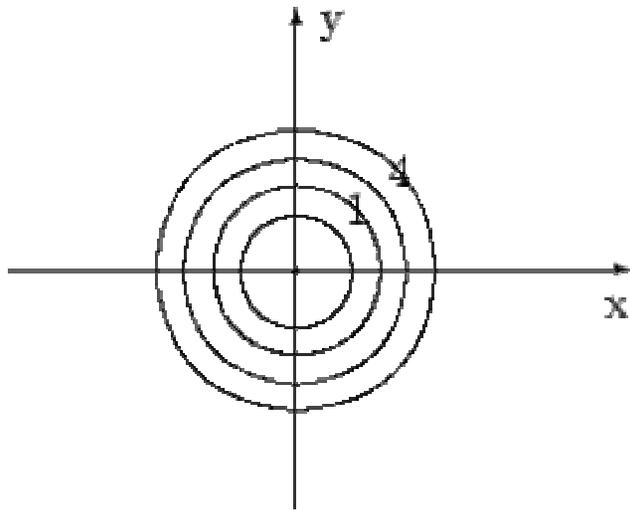


Exemplo

$$f : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$$

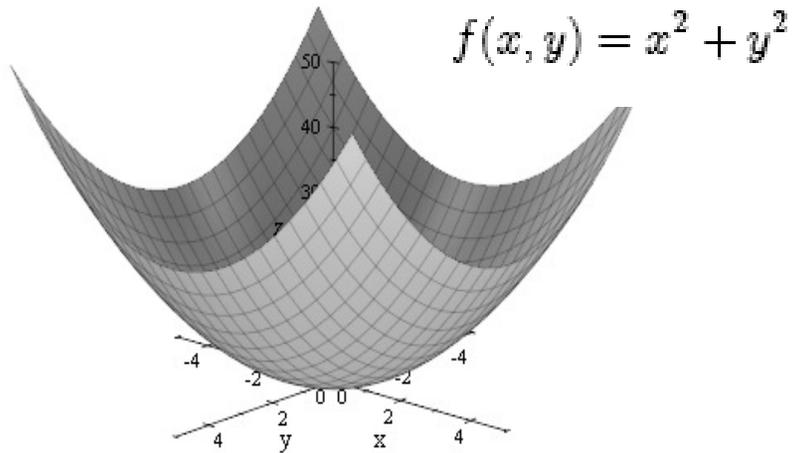
$$f(x, y) = x^2 + y^2$$

As curvas de nível são os gráficos das equações $x^2 + y^2 = k$.

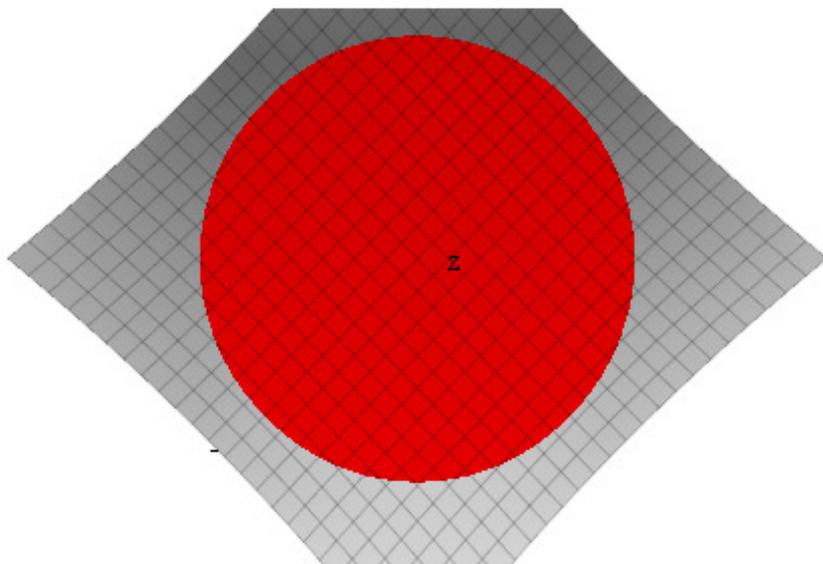
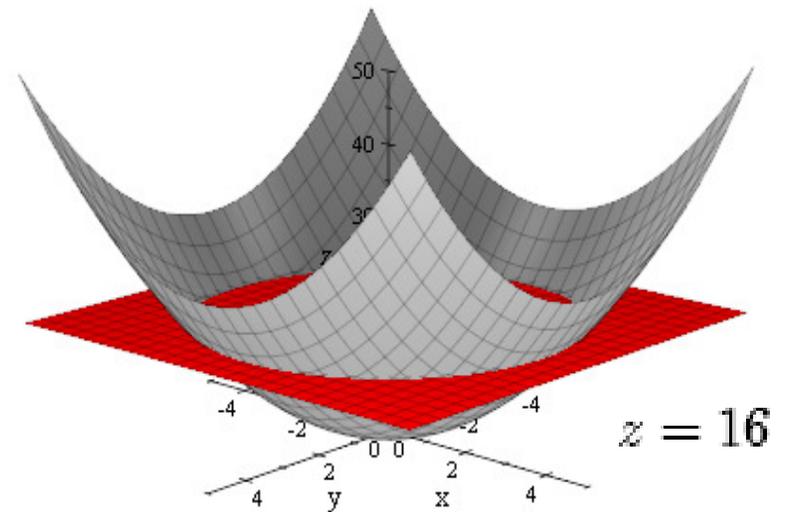


Exemplos:

Função Real de Variável Vetorial - Curvas de Nível



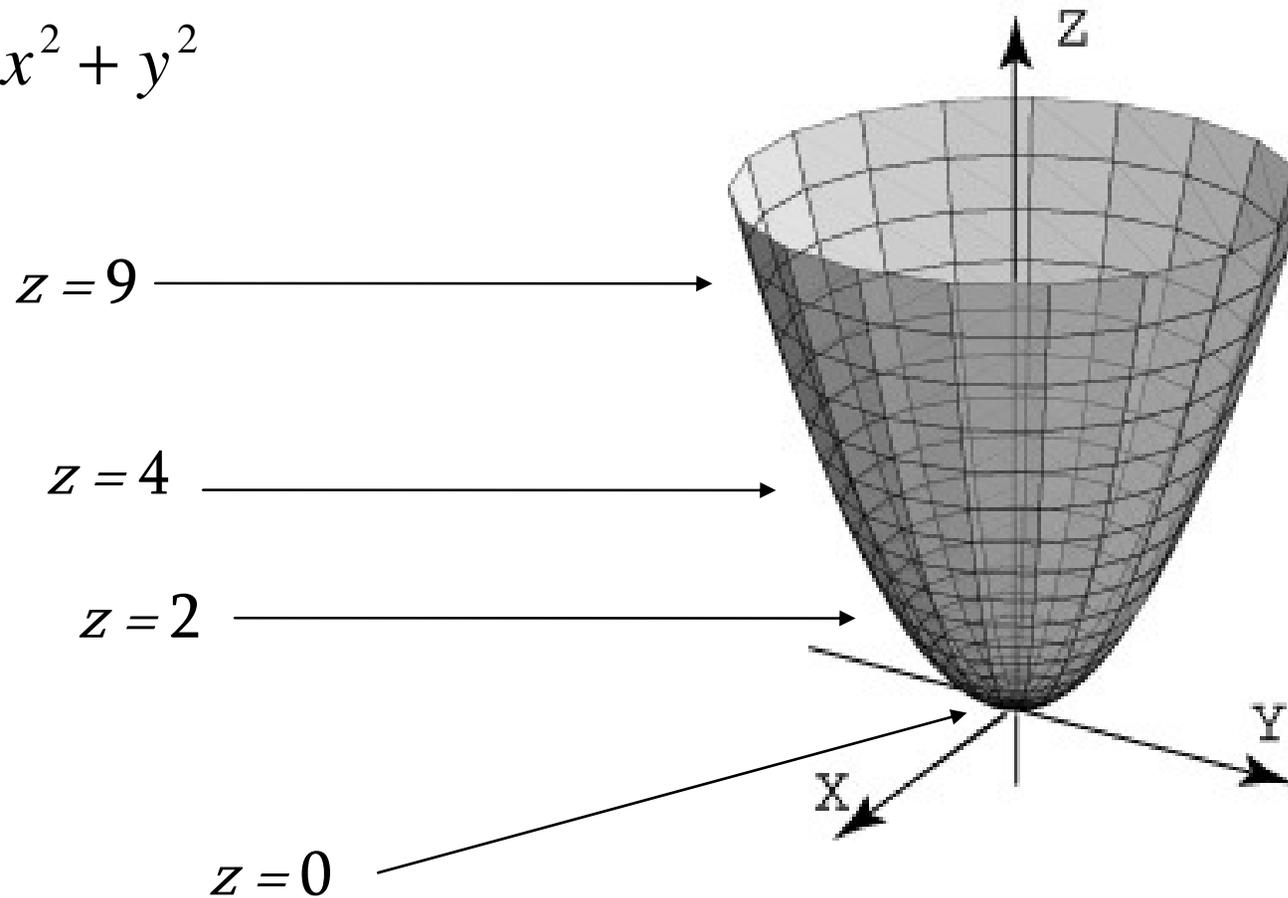
$$z = x^2 + y^2$$



Exemplos:

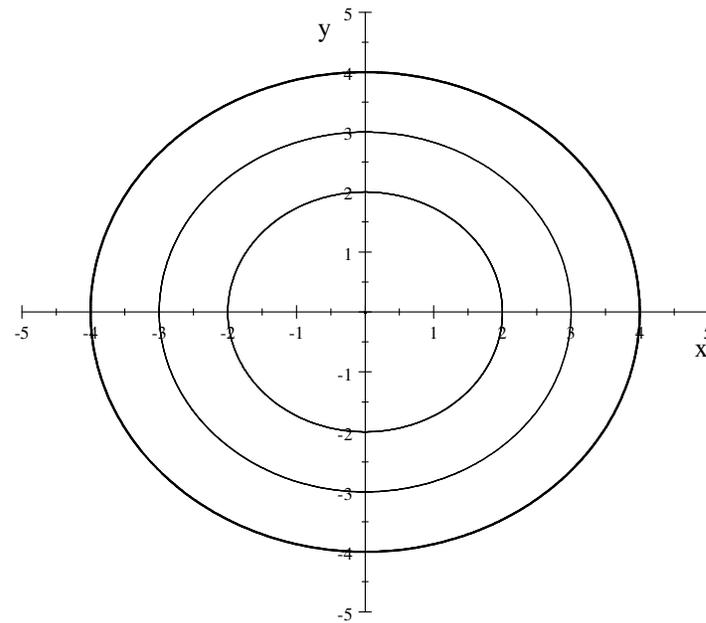
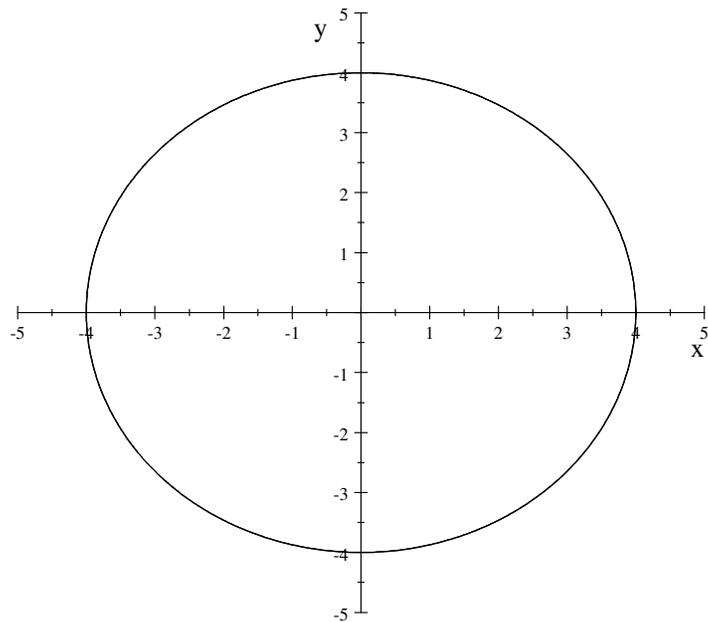
Função Real de Variável Vetorial - Curvas de Nível

$$z = x^2 + y^2$$



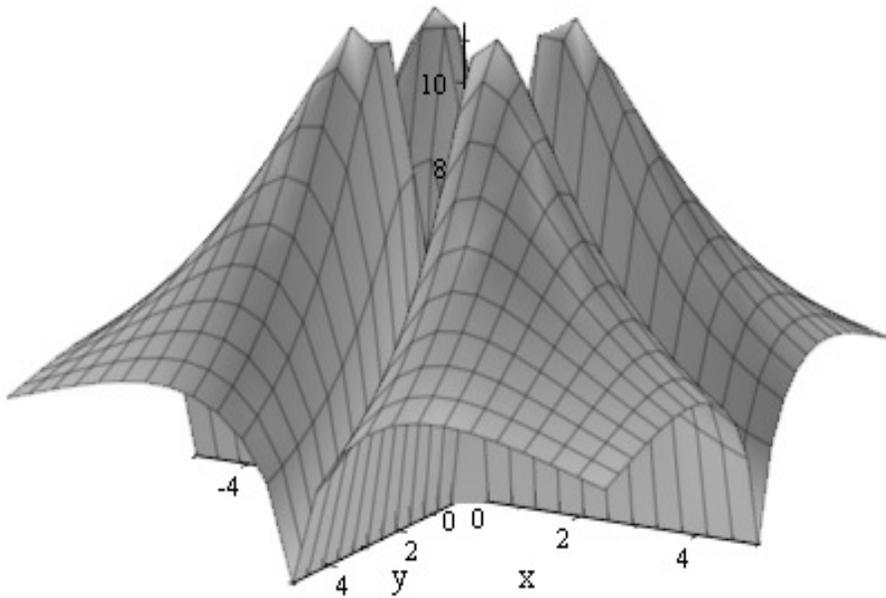
Exemplos:

Função Real de Variável Vetorial - Curvas de Nível



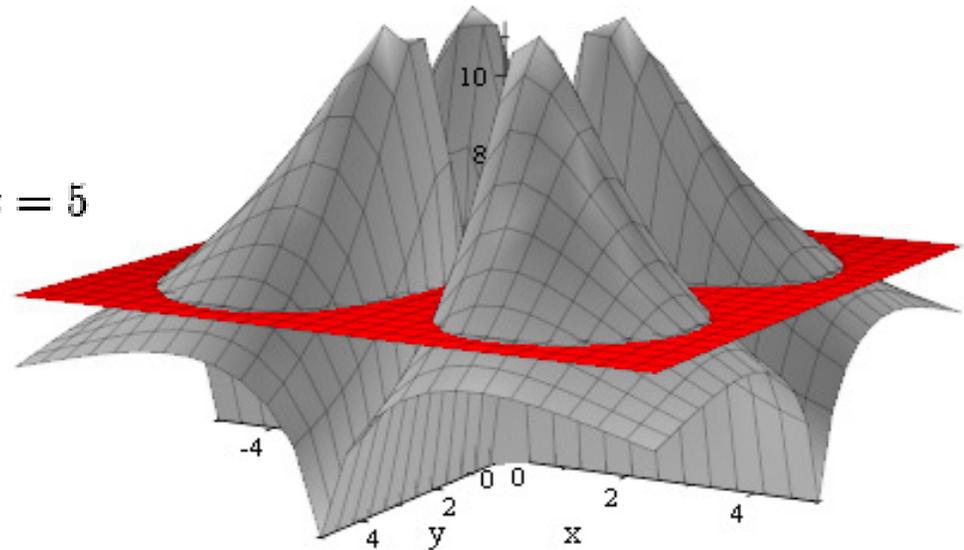
Exemplos:

Função Real de Variável Vetorial - Curvas de Nível



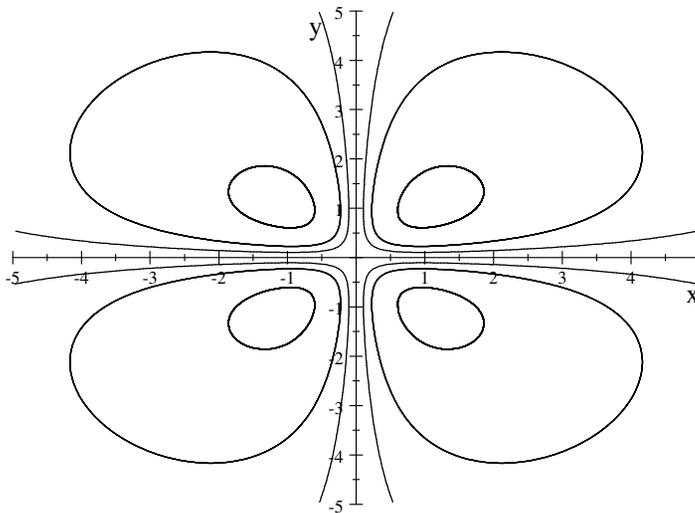
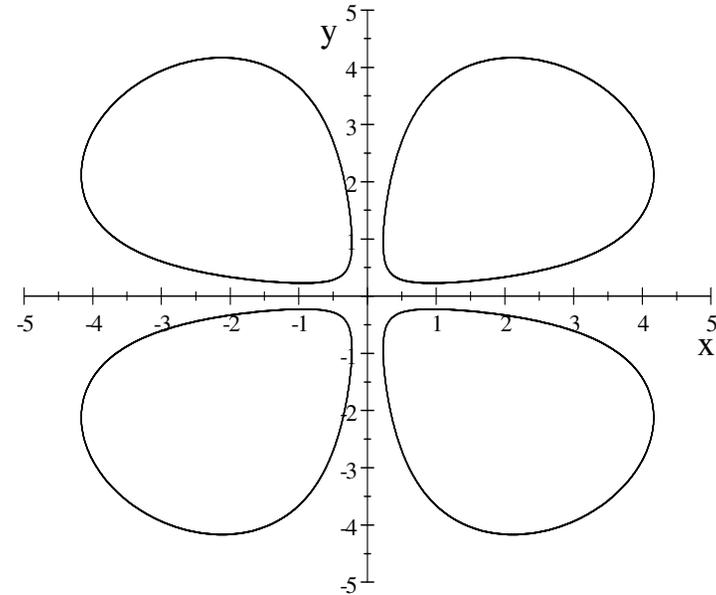
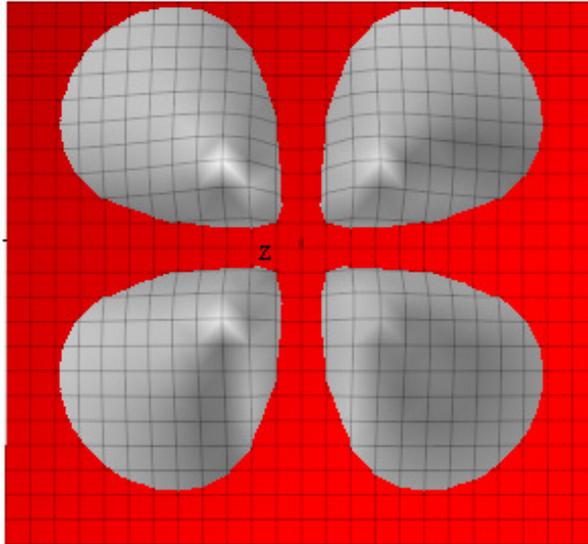
$$f(x, y) = 50 \frac{\ln(|xy| + 1)}{x^2 + y^2 + 1}$$

$z = 5$



Exemplos:

Função Real de Variável Vetorial - Curvas de Nível

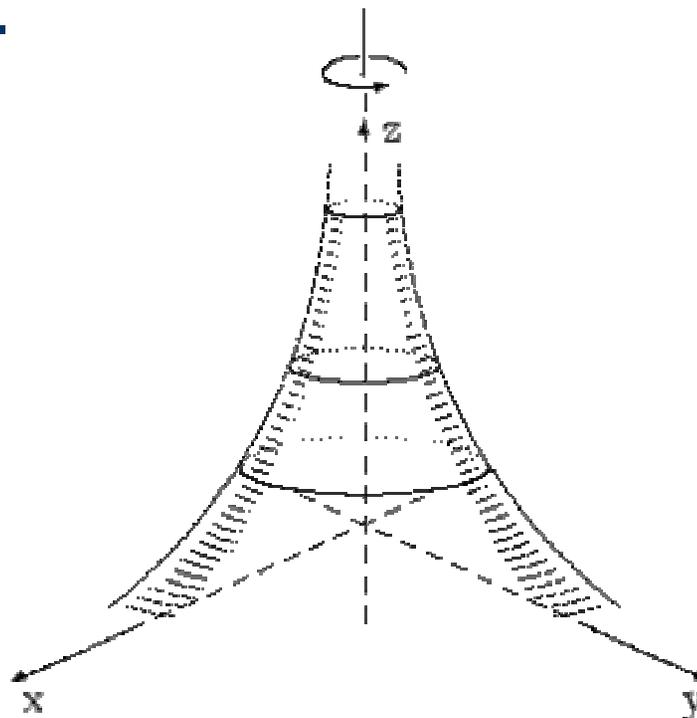
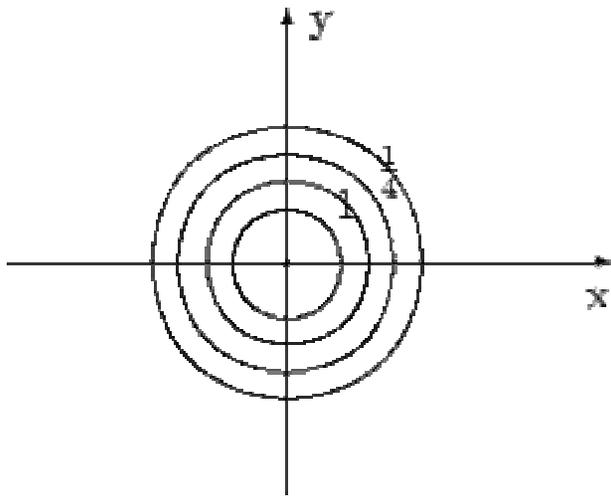


Exemplo

3. $f : D \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$

$$f(x, y) = \frac{1}{x^2 + y^2}$$

Curvas de nível: $x^2 + y^2 = c$.



Superfície de Nível

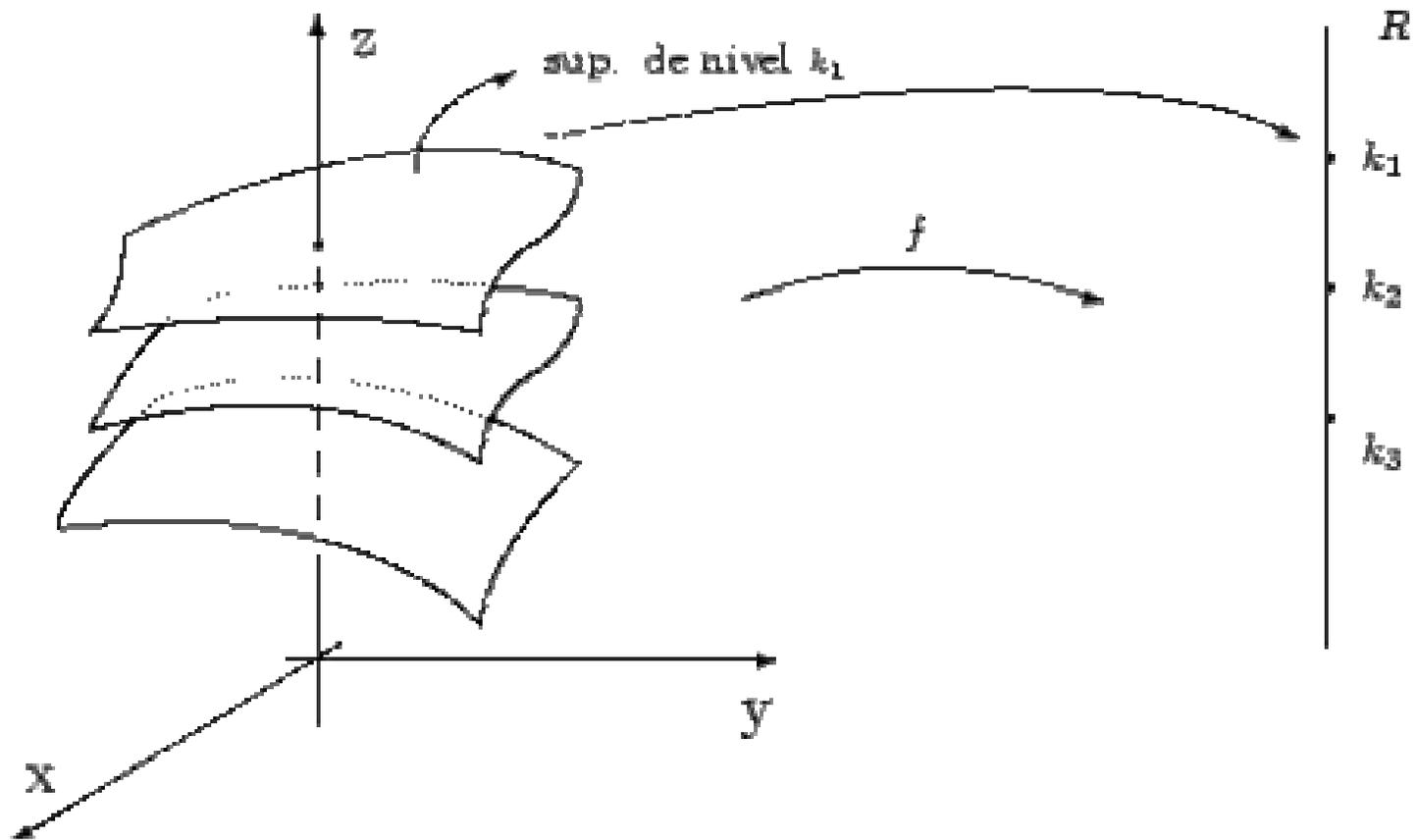
Se \mathbf{f} é uma função de três variáveis \mathbf{x} , \mathbf{y} , \mathbf{z} então, por definição, as **superfícies de nível** de \mathbf{f} são os gráficos de $\mathbf{f}(\mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z}) = \mathbf{k}$, para diferentes valores de \mathbf{k} .

$$f : A \subset \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$$

Superfícies de nível $k : \{(x, y, z) \in A \text{ tal que } f(x, y, z) = k\}$.

Em aplicações, por exemplo, se $\mathbf{f}(\mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z})$ é a temperatura no ponto $(\mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z})$ então as superfícies de nível são chamadas **superfícies isotermas**. Se $\mathbf{f}(\mathbf{x}, \mathbf{y}, \mathbf{z})$ representa potencial elas são chamadas **superfícies equipotenciais**.

Superfície de Nível



Exemplo

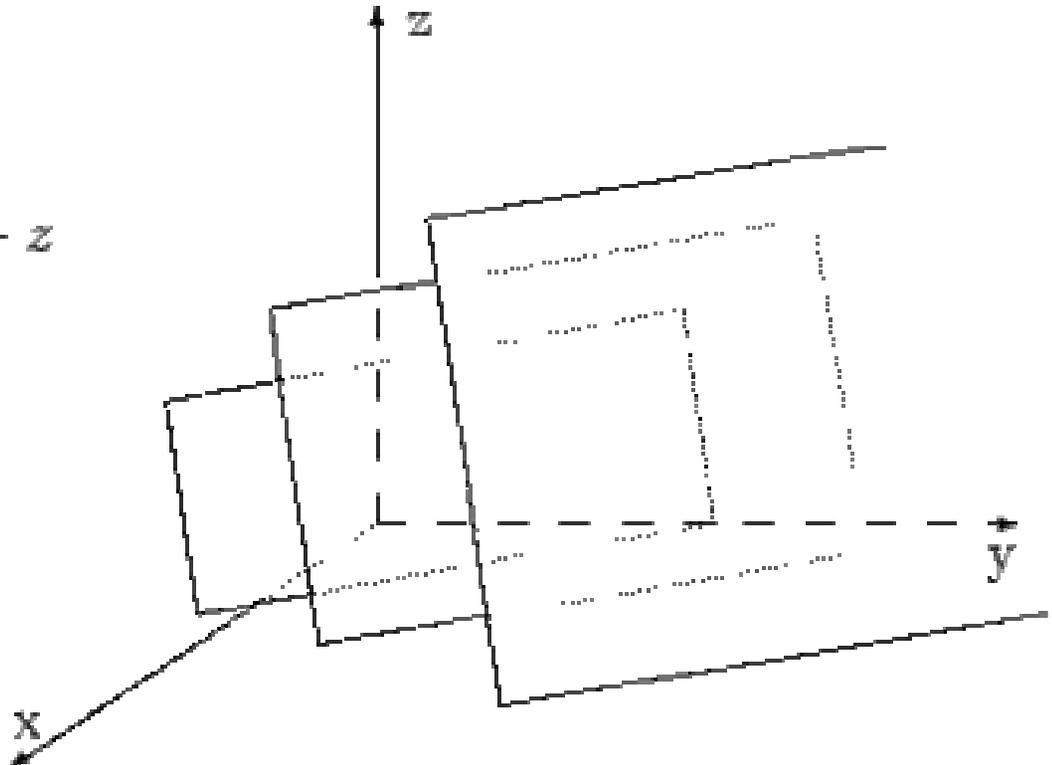
(1) $f : \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}$

$$f(x, y, z) = 2x + y + z$$

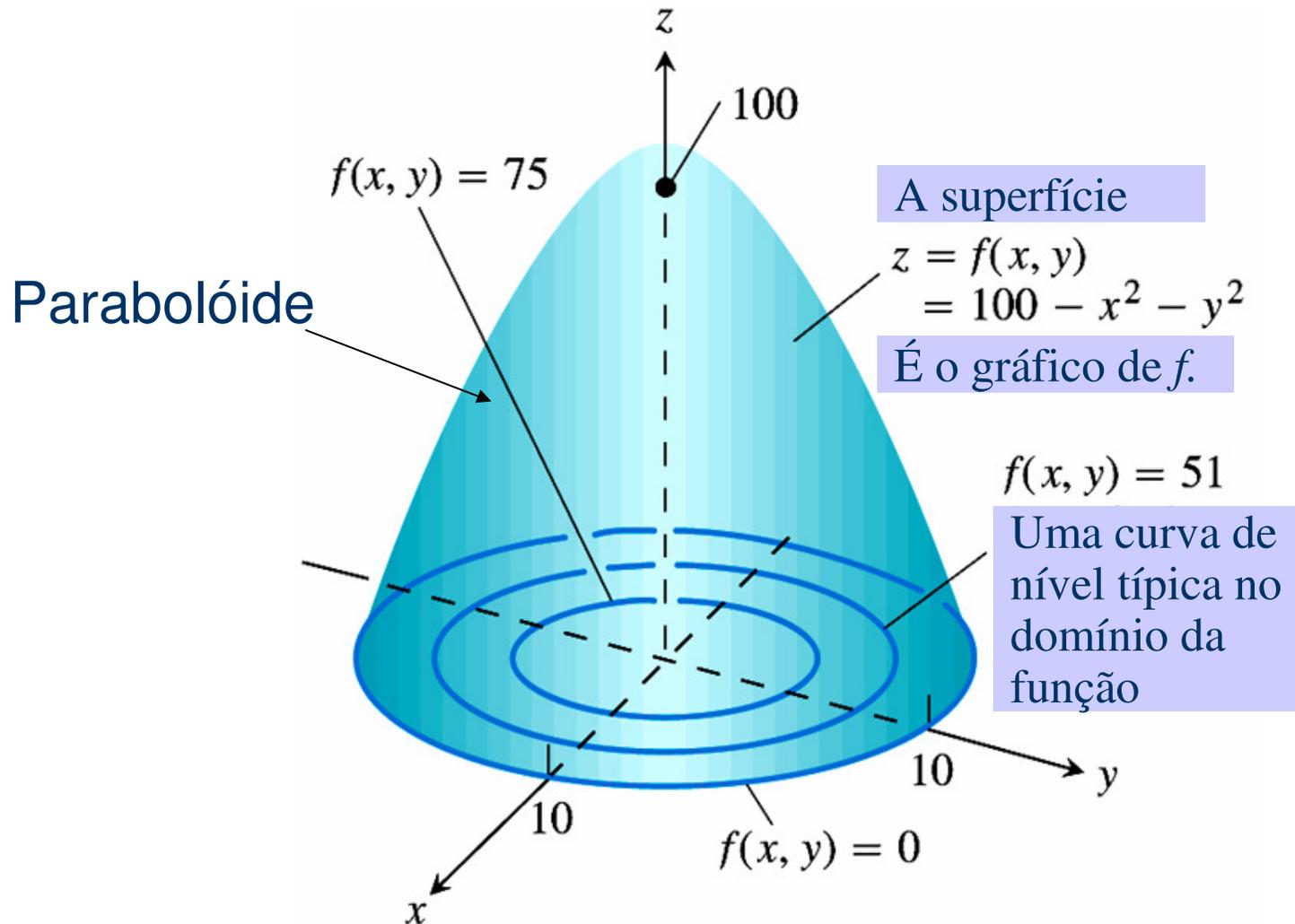
superfícies de nível

$$2x + y + z = k$$

planos paralelos

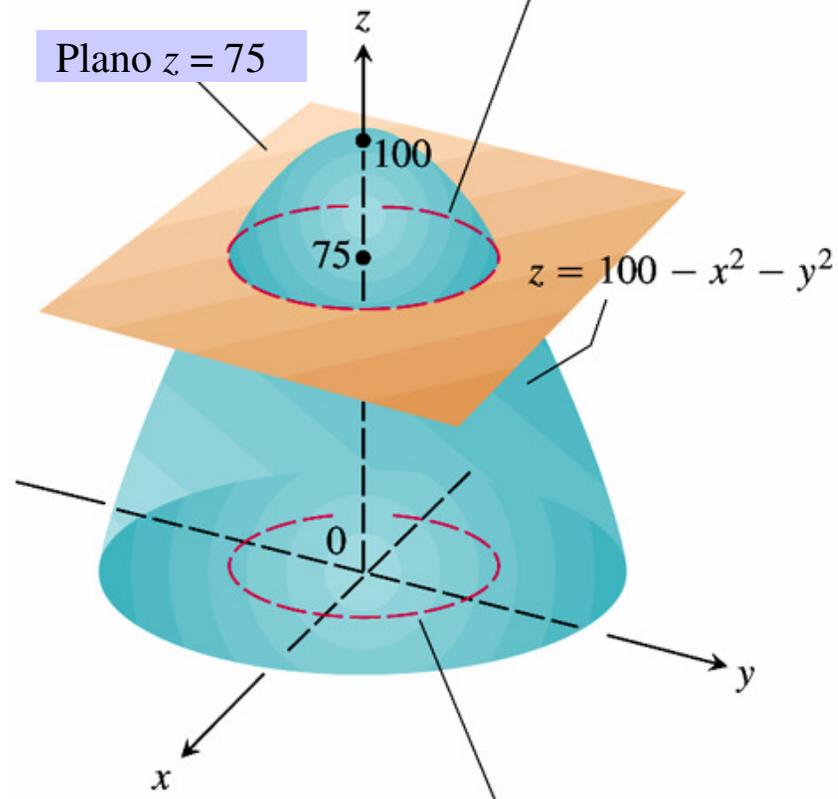


Superfície de Nível



Curvas de Nível X Curvas de Contorno

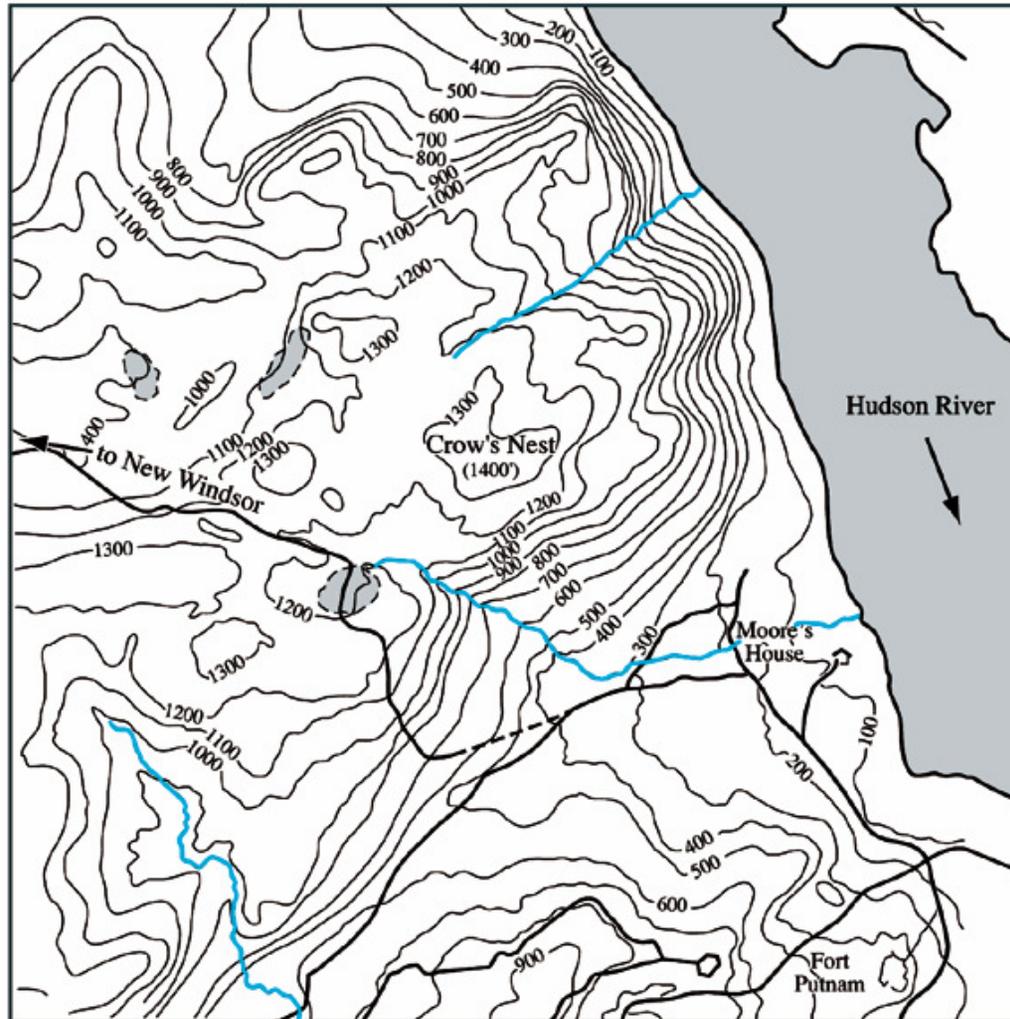
A curva de contorno $f(x,y) = 100 - x^2 + y^2 = 75$ é a circunferência $x^2 + y^2 = 25$ no plano $z = 75$.



Traço: é a curva definida pelo encontro da superfície $f(x,y)$ com os planos xy , xz e yz .

A curva de nível $f(x,y) = 100 - x^2 + y^2 = 75$ é a circunferência $x^2 + y^2 = 25$ no plano xy .

Curvas de Nível



Bibliografia

- Abel Gomes, Irina Voiculescu, Joaquim Jorge, Brian Wyvill, Callum Galbraith
Implicit Curves and Surfaces: Mathematics, Data Structures and Algorithms, Springer, 2009
- **“Computer Graphics: Principles and Practice”**, Foley, van Dam, Feiner and Hughes; Capítulo 11
- **“3D Computer Graphics”**, A. Watt, Capítulo 6