

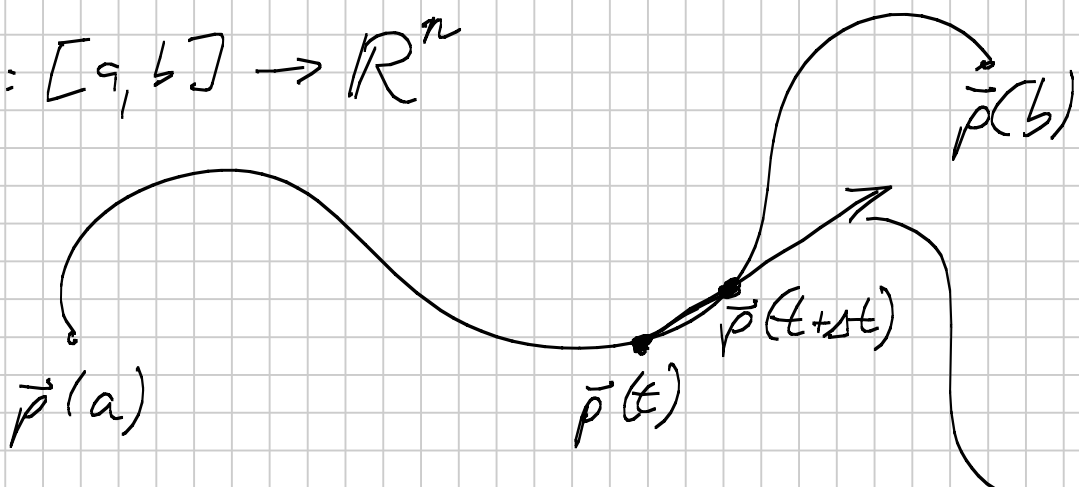
# Kurven II-1

Notiztitel

15.10.2007

Ableitung von Kurven =  
Geschwindigkeitsvektor

$$\vec{p}: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}^n$$

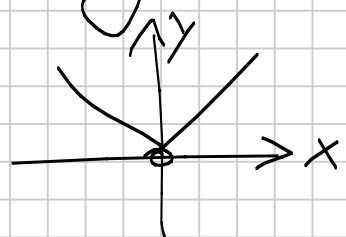


$$\vec{p}'(t) = \frac{d\vec{p}}{dt}(t) = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\vec{p}(t+\Delta t) - \vec{p}(t)}{\Delta t}$$

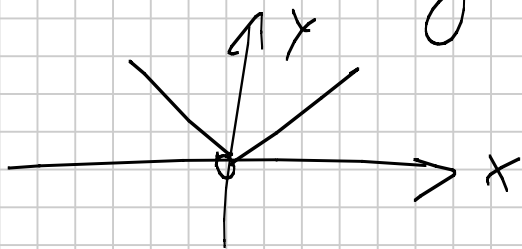
gibt uns die Geschwindigkeit und  
die Richtung der Kurve.

Allerdings muss die Ableitung nicht  
immer existieren:

$$t \mapsto \begin{pmatrix} t \\ |t| \end{pmatrix}$$



Aber dies geht sogar, wenn  
die Ableitung für alle  $t$  existiert.



Wie?

Moral: Der Geschwindigkeitsvektor hängt von der Parametrisierung ab. Allerdings ist seine Richtung immer die selbe (bis auf vorwärts/rückwärts), es sei denn, seine Länge ist null.

Was ist die Tangentengerade an den Punkt  $\vec{p}(t)$  der Helix  
 $t \mapsto \begin{pmatrix} \cos 2\pi t \\ \sin 2\pi t \\ t \end{pmatrix}$  ?

Wenn man die Geschwindigkeit weiß, kann man durch Integration die zurückgelegte Strecke bestimmen, also die Länge der Kurve (Bogenlänge, arc length).

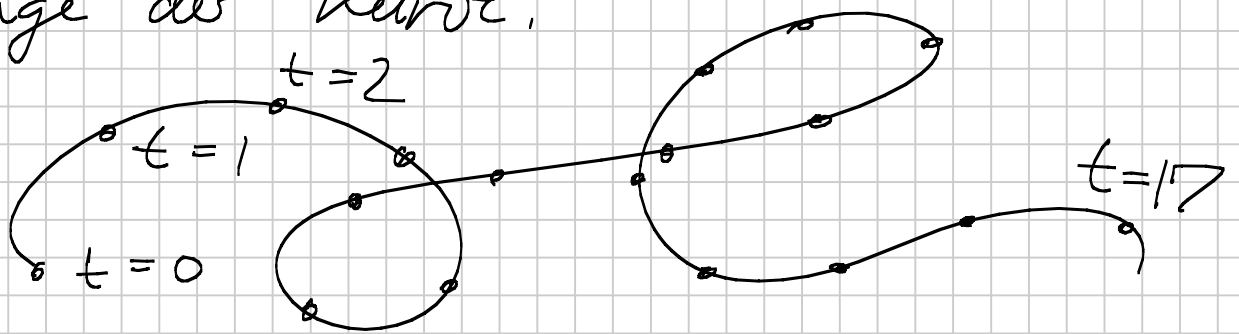
Länge der Kurve zwischen  $t = a$  und  $t = b$  :  $\int_a^b \left| \frac{d\vec{r}}{dt} \right| dt$ .

Das Ergebnis hängt nicht von der Parametrisierung ab!

- Wie lang ist der Einheitskreis?
- Wie lang ist die Normalparabel zwischen  $x = 0$  und  $x = 3$ ?

## Parametrisierung nach der Bogenlänge

Um Muster gleichmäßig anzuordnen, Animationen gleichmäßig fliegen zu lassen oder Pixelklümpel lückenlos zu setzen ist sinnvoll, mit einer Geschwindigkeit von 1 über die Kurve zu fahren. D.h.  $t$  misst direkt die Länge der Kurve.



Zu einer gegebenen parametrisierten Kurve  $s \mapsto \vec{p}(s)$  muss man also

$$\text{haben: } t(s_1) = \int_{s_0}^{s_1} |\vec{p}'(s)| ds \quad \forall s_1$$

Nun will man aber nicht  $t$  ausrechnen, sondern umgekehrt  $t$  vorgeben und daraus  $s$  und daraus  $\vec{p}$  festimmen.

Dazu muss man die Gleichung \* nach  $s_1$  auflösen. Das klappt eher selten analytisch. Einfachste Alternative:

Eine Tabelle 

$s_1$	$t$
$\vdots$	$\vdots$

 anlegen und

die  $s_1$ -Werte durch Interpolation zu einem gegebenen  $t$  finden.

