

花卉の枚数と幅 代入定義

$n=5$   $m=2$   $a1=0.3$   $a2=0$   
 $d=0$   $v=1$   $h1=0$   $h2=0$

花形を構成する関数群 関数定義

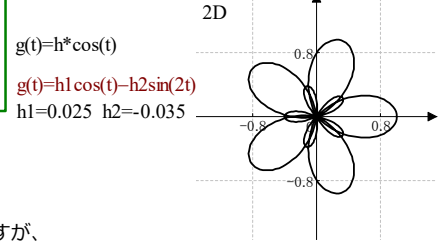
$f1(t)=a1+(1-a1-a2)\cos(mt)-a2\cos(3mt)$   
 $f2(t)=0.25\cos(2nt)$   
 $f3(t)=0.20\cos(3nt)$   
 $f4(t)=0.16\cos(4nt)$   
 $f5(t)=0.13\cos(5nt)$   
 $f6(t)=0.6(f2(t)+f3(t))$   
 $f7(t)=0.6(f2(t)-f3(t))$

ニュートン法  $f1(t)=0$  (1)  
 $\text{newton}(1), t=0.4, \epsilon=10^{-10}$   $t=0.402741474173707$   
 $\alpha=t$   $\alpha=0.402741474173707$   
 $\beta=\frac{2\pi}{n}\alpha$   $\beta=0.853895587262209$

$\alpha2=f2(\alpha)$   
 $\alpha3=f3(\alpha)$   
 $\alpha4=f4(\alpha)$   
 $\alpha5=f5(\alpha)$   
 $\alpha6=f6(\alpha)$   
 $\alpha7=f7(\alpha)$

$A(t)=\text{mod}(t, 2\pi/n)$

j52\_20\_0z10p\_0.clk center



解説

3D花形曲線は、花の雰囲気を持った線画を与えてくれますが、  
 上向きの花弁群に対して、下向きの花弁群がしっかりきませんでした。  
 下向きの花弁を上下反転させると、萼として、あるいは雄蕊として扱えて「花らしさ」が強調されます。  
 そんなグラフを組み立てるには、まず、半径関数(このファイルでは  $f1(t)$ ) が 0 になる点で、丁度原点へ来るように  $z$  軸方向へ平行移動させます。  
 下向きの花弁群を形成する部分の  $z$  軸方向だけを、符号を変えて反転させます。

このファイルは、上記で解説した「下向きの花弁群を形成する部分の  $z$  軸方向だけを、符号を変えて反転させた」結果として最も一般的な、3D花形曲線を羅列しています。

その代表選手が「fp2~fp5 及び fm2~fm5」です。

fp2~fp5 及び fm2~fm5 を基本型と考えて 4隅に置き、隅同士の間隔的なものを間に配置しています。

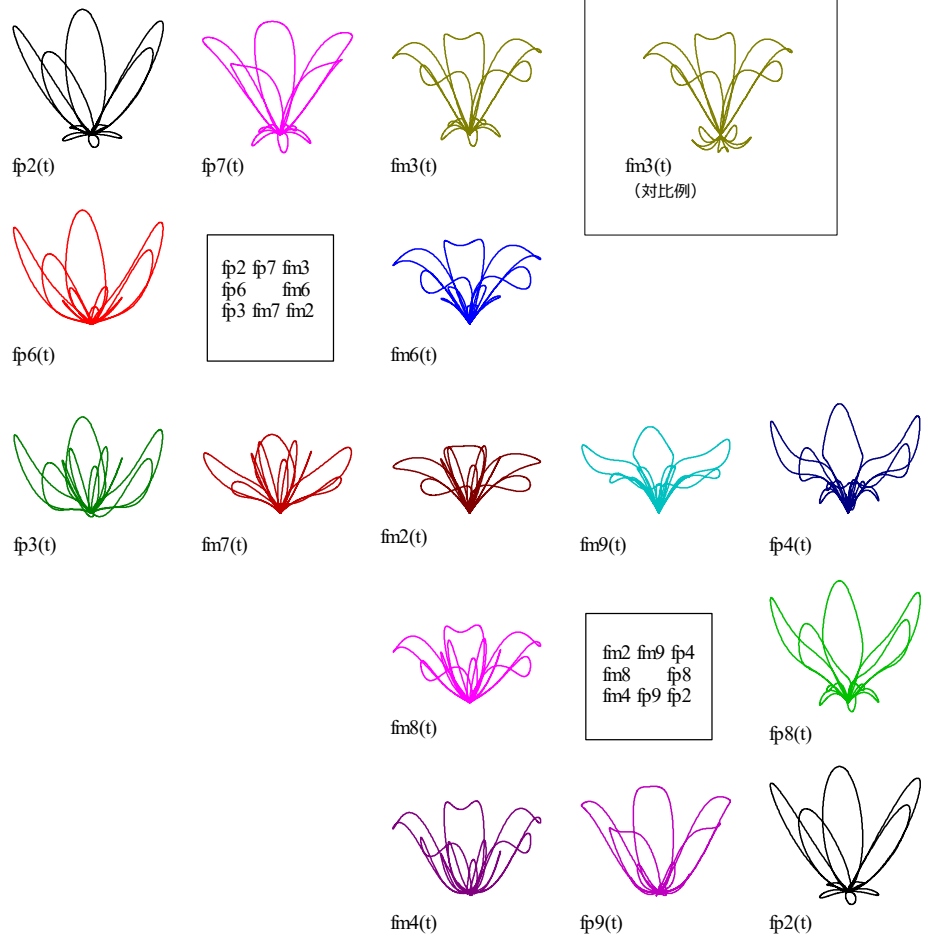
$n$  は花卉の枚数、 $m$  は花卉の幅を指定する値で、何れも整数。  $m/n$  が大きい程、広幅になります。

$a1$  は「パラ曲線」の変形値です。  $a2$  も「パラ曲線」の形状設定値です。

ほかの変数群は、追って解説する予定です。

$x(t)=f1(t)*\cos(mt)$   
 $y(t)=f1(t)*\sin(mt)$   
 $z(t)=g(t)+v*f3(t)$

$x(t)=f1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} fp2(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -fp2(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} fm2(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -fm2(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} fp3(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -fp3(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} fm3(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -fm3(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} fp4(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -fp4(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} fm4(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -fm4(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} fp5(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -fp5(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} fm5(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -fm5(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} fp6(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -fp6(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} fm6(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -fm6(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} fp7(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -fp7(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} fm7(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -fm7(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} fp8(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -fp8(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} fm8(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -fm8(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} fp9(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -fp9(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} fm9(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -fm9(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$



$x(t)=f_1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f_1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} f_{p10}(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -f_{p10}(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f_1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f_1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} f_{m10}(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -f_{m10}(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f_1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f_1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} f_{p11}(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -f_{p11}(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f_1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f_1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} f_{m11}(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -f_{m11}(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f_1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f_1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} f_{p12}(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -f_{p12}(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f_1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f_1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} f_{m12}(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -f_{m12}(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f_1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f_1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} f_{p13}(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -f_{p13}(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f_1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f_1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} f_{m13}(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -f_{m13}(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f_1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f_1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} f_{p14}(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -f_{p14}(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f_1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f_1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} f_{m14}(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -f_{m14}(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f_1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f_1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} f_{p15}(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -f_{p15}(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f_1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f_1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} f_{m15}(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -f_{m15}(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f_1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f_1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} f_{p16}(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -f_{p16}(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f_1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f_1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} f_{m16}(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -f_{m16}(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f_1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f_1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} f_{p17}(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -f_{p17}(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$
$x(t)=f_1(t)*\cos(mt)$ $y(t)=f_1(t)*\sin(mt)$ $z(t)=g(t)+v*\begin{cases} f_{m17}(t) & A(t)<\alpha \vee A(t)\geq\beta \\ -f_{m17}(t) & \alpha\leq A(t)<\beta \end{cases}$



fp3(t)



fp13



fm4(t)



fp12(t)

fp3 fp13 fm4  
fp12 fm12  
fp4 fm13 fm3



fm12(t)



fp4(t)



fm13



fm3(t)



fm15



fp5(t)



fp13(t)

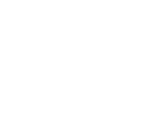


fm14

fm3 fm15 fp5  
fm14 fp14  
fm5 fp15 fp3



fp14



fp14(t)



fm5(t)



fp15



fp3(t)



fp15(t)



fm10



fm2(t)



fp11(t)

fm5 fm10 fm2  
fp11 fm11  
fp2 fp10 fp5



fm11(t)



fp2(t)



fp10



fp5(t)



fm17

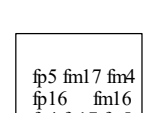


fm4(t)



fp16

fp5 fm17 fm4  
fp16 fm16  
fp4 fp17 fm5



fp16



fm16



fp4(t)



fp17



fp17



fp5(t)