

## 13 Inclassificables

### 13.28 Formes 2D

Es parteix d'una forma tancada creada amb corbes paramètriques de Bézier a partir de 6 punts mòbils. Per aquesta corba es fa córrer una circumferència tangent de radi  $R_t$ . Pel centre d'aquesta circumferència s'ha traçat una altra de radi  $R_r$  i, pel perímetre d'aquesta, un punt animat crea un rastre. El rastre dibuixa diferents formes, que és el l'objectiu de l'aplicació (fig. 13.46). La velocitat  $v$  i color  $n$  del punt que fa el rastre es poden controlar per punts lliscants. Dos punts de control permeten crear plantilles en forma de circumferència o el·lipse on es poden ajustar els punts de la corba de Bézier.

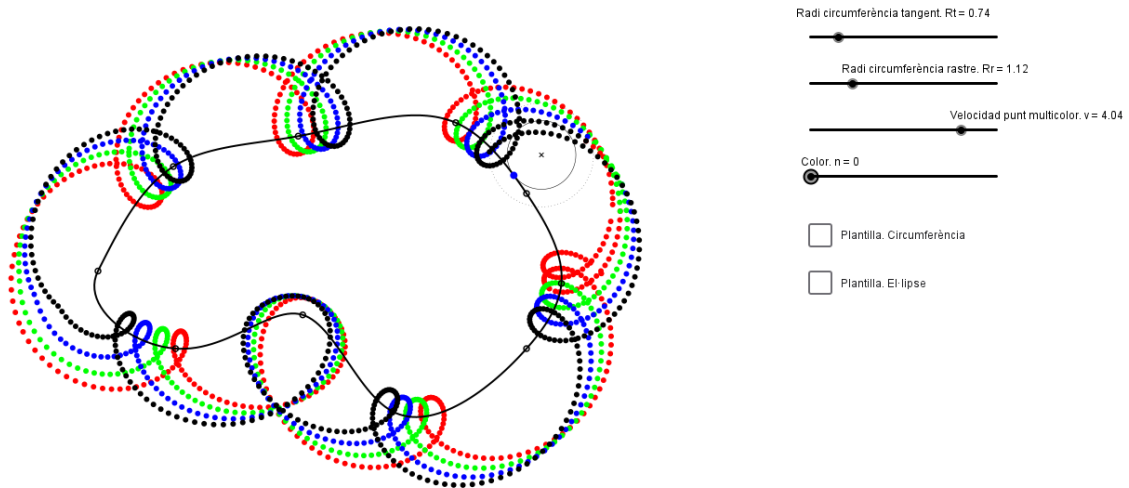


Fig. 13.46