

《计算机辅助几何设计》第五次作业

姓名：殷文良 学号：12435063

2024 年 11 月 4 日

思考题 1

1.

证明. 由 k 阶非均匀B样条基函数的定义,

$$\begin{aligned} N_{i,3}(t) &= (t_{i+3} - t_i) \cdot [t_i, \dots, t_{i+3}](\cdot - t)_+^2 \\ &= [t_{i+1}, t_{i+2}, t_{i+3}](\cdot - t)_+^2 - [t_i, t_{i+1}, t_{i+2}](\cdot - t)_+^2 \\ &= \frac{[t_{i+2}, t_{i+3}](\cdot - t)_+^2 - [t_{i+1}, t_{i+2}](\cdot - t)_+^2}{t_{i+3} - t_{i+1}} - \frac{[t_{i+1}, t_{i+2}](\cdot - t)_+^2 - [t_i, t_{i+1}](\cdot - t)_+^2}{t_{i+2} - t_i} \\ &= \frac{\frac{(t_{i+3}-t)_+^2 - (t_{i+2}-t)_+^2}{t_{i+3}-t_{i+2}} - \frac{(t_{i+2}-t)_+^2 - (t_{i+1}-t)_+^2}{t_{i+2}-t_{i+1}}}{t_{i+3} - t_{i+1}} - \frac{\frac{(t_{i+2}-t)_+^2 - (t_{i+1}-t)_+^2}{t_{i+2}-t_{i+1}} - \frac{(t_{i+1}-t)_+^2 - (t_i-t)_+^2}{t_{i+1}-t_i}}{t_{i+2} - t_i} \\ &= \begin{cases} 1 - \frac{t_{i+2} - t_{i+1} - 2t - \frac{(t_{i+1}-t)^2}{t_{i+1}-t_i}}{t_{i+2} - t_i}, & t_i \leq t < t_{i+1} \\ \frac{t_{i+3} + t_{i+2} - 2t - \frac{(t_{i+2}-t)^2}{t_{i+2}-t_{i+1}}}{t_{i+3} - t_{i+1}} - \frac{\frac{(t_{i+2}-t)^2}{t_{i+2}-t_{i+1}}}{t_{i+2} - t_i}, & t_{i+1} \leq t < t_{i+2} \\ \frac{(t_{i+3} - t)^2}{(t_{i+3} - t_{i+2})(t_{i+3} - t_{i+1})}, & t_{i+2} \leq t < t_{i+3} \\ 0, & \text{otherwise} \end{cases} \end{aligned}$$

QED

2.

证明. 由非均匀B样条基函数的局部支撑性以及B样条基函数的差商定义可得,

$$\begin{aligned} \frac{1}{t_{i+k} - t_i} \int_{-\infty}^{\infty} N_{i,k}(x) dx &= \frac{1}{t_{i+k} - t_i} \int_{t_i}^{t_{i+k}} N_{i,k}(x) dx \\ &= \int_{t_i}^{t_{i+k}} [t_i, \dots, t_{i+k}](t - x)_+^{k-1} dx \\ &= [t_i, \dots, t_{i+k}] \int_{t_i}^{t_{i+k}} (t - x)_+^{k-1} dx \\ &= [t_i, \dots, t_{i+k}] \frac{(t - t_i)^k}{k} \\ &= \frac{1}{k}. \end{aligned} \tag{1}$$

QED

思考题 2

1.

证明. 这里我们设 k 为次数, 当 $t \in [l, l+1]$ 时, 只需考虑基函数 $N_{j-k}(t), j = l, \dots, l+k$ 。根据均匀B样条的性质, $N_{i,k}(t) = N_{0,k}(t-i)$, 因此问题转化为: $\forall i = 0, \dots, k$, 计算系数 $s_{i,j}^{(k)}, i = 0, \dots, k$,

$$\forall j = 0, \dots, k, \quad N_{j-k,k}(t) = \sum_{i=0}^k s_{i,j}^{(k)} B_{i,k}(t), \quad t \in [0, 1]. \quad (2)$$

将上式写成矩阵形式,

$$[N_{-k,k}(t) \cdots N_{0,k}(t)] = [B_{0,k}(t) \cdots B_{k,k}(t)] S^{(k)}, \quad (3)$$

其中, $S^{(k)}$ 是B-spline到Bezier表示的 k 次转换矩阵。由于B-spline基函数和Bernstein基函数都具有权性, 从而 $S^{(k)}$ 的每一行元素之和均为1。因此, 将B-spline曲线转化为Bezier形式后, 每个Bezier控制顶点都是B-spline控制顶点的凸线性组合。

将Cox-deBoor公式应用到式(2), 可得

$$\sum_{i=0}^k s_{i,j}^{(k)} B_{i,k}(t) = \sum_{i=0}^{k-1} \left(\frac{t-j+k}{k} s_{i,j-1}^{(k-1)} + \frac{j+1-t}{k} s_{i,j}^{(k-1)} \right) B_{i,k-1}(t). \quad (4)$$

根据Bernstein基函数的递推式, 再将 $B_{i,n}(t)$ 替换掉, 可得 $\forall j = 0, \dots, n, i = 0, \dots, n-1$,

$$t s_{i+1,j}^{(k)} + (1-t) s_{i,j}^{(k)} = \frac{t-j+k}{k} s_{i,j-1}^{(k-1)} + \frac{j+1-t}{k} s_{i,j}^{(k-1)}, \quad t \in [0, 1], \quad (5)$$

其中, $\forall i = 0, \dots, k-1, s_{i,-1}^{(k-1)} = s_{i,k}^{(k-1)} = 0$ 。因此, 在 $t=0$ 处计算式(4), 我们有

$$s_{i,j}^{(k)} = \frac{k-j}{k} s_{i,j-1}^{(k-1)} + \frac{j+1}{k} s_{i,j}^{(k-1)}, \quad \forall j = 0, \dots, k, i = 0, \dots, k-1, \quad (6)$$

而在 $t=1$ 处计算式(5), 我们有

$$s_{i+1,j}^{(k)} = \frac{k+1-j}{k} s_{i,j-1}^{(k-1)} + \frac{j}{k} s_{i,j}^{(k-1)}, \quad \forall j = 0, \dots, k, i = 0, \dots, k-1. \quad (7)$$

因此, 从 1×1 矩阵 $S^{(0)} = s_{0,0}^{(0)} = 1$ 开始 (这是因为 $N_{0,0}(t) = B_{0,0}(t) = 1, \forall t \in [0, 1]$), $(k+1) \times (k+1)$ 转换矩阵 $S^{(k)} = (s_{i,j}^{(k)})_{i,j=0,\dots,k} (k \geq 1)$ 可以被递归定义为: $\forall j = 0, \dots, k$,

$$\begin{aligned} s_{i,j}^{(k)} &= \frac{k-j}{k} s_{i,j-1}^{(k-1)} + \frac{j+1}{k} s_{i,j}^{(k-1)}, \quad \forall i = 0, \dots, k-1, \\ s_{k,j}^{(k)} &= \frac{k+1-j}{k} s_{k-1,j-1}^{(k-1)} + \frac{j}{k} s_{k-1,j}^{(k-1)}. \end{aligned} \quad (8)$$

通过式(8), 可以很容易计算出转换矩阵 $S^{(k)}$, 即我们有

$$[N_{l-k,k}(t) \cdots N_{l,k}(t)] = [B_{0,k}(t-l) \cdots B_{k,k}(t-l)] S^{(k)}, \quad t \in [l, l+1]. \quad (9)$$

QED

思考题 3

1.

- 次数 $p = 3$, 节点向量 $u = [0, 0, 0, 0, 1/2, 1, 1, 1, 1]$

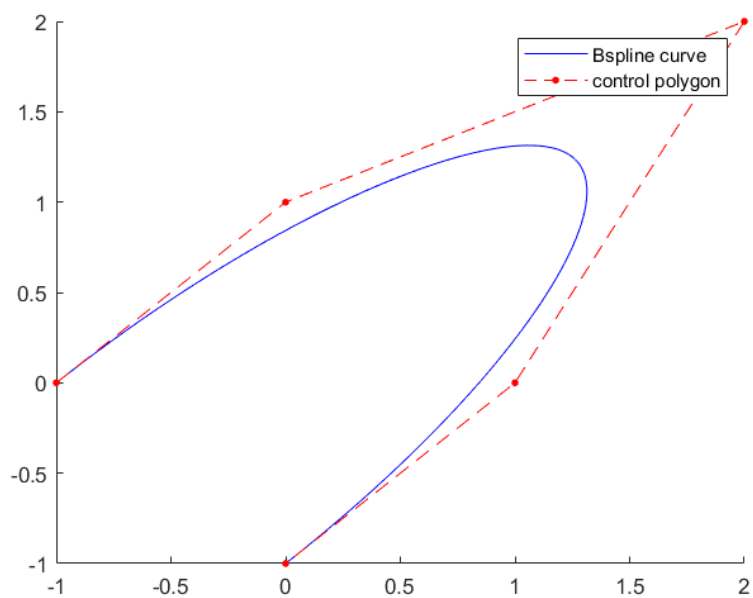


图 1: 控制顶点 $p_0 = (-1, 0)'$, $p_1 = (0, 1)'$, $p_2 = (2, 2)'$, $p_3 = (1, 0)'$, $p_4 = (0, -1)'$

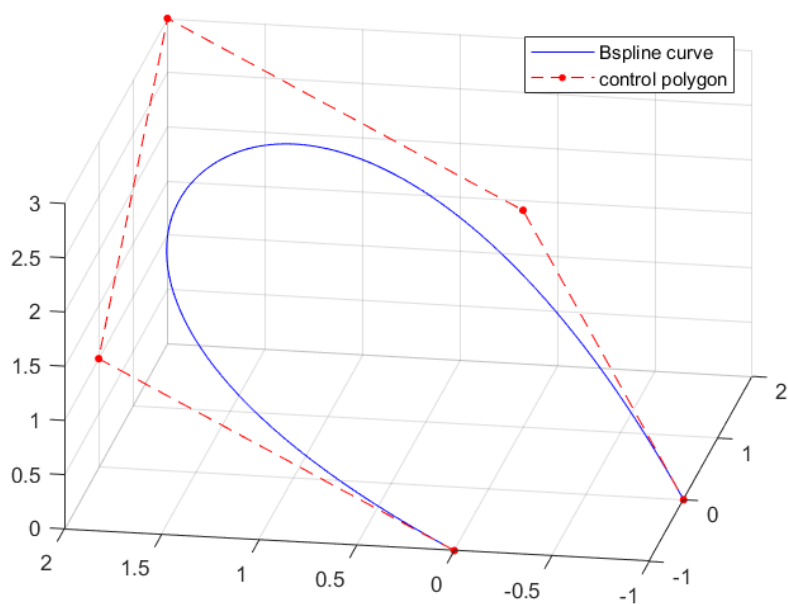


图 2: 控制顶点 $p_0 = (-1, 0, 0)'$, $p_1 = (0, 2, 1)'$, $p_2 = (2, 2, 3)'$, $p_3 = (1, 0, 2)'$, $p_4 = (0, -1, 0)'$

- 次数 $p = 2$, 节点向量 $u = [0, 0, 0, 1/3, 2/3, 1, 1, 1]$

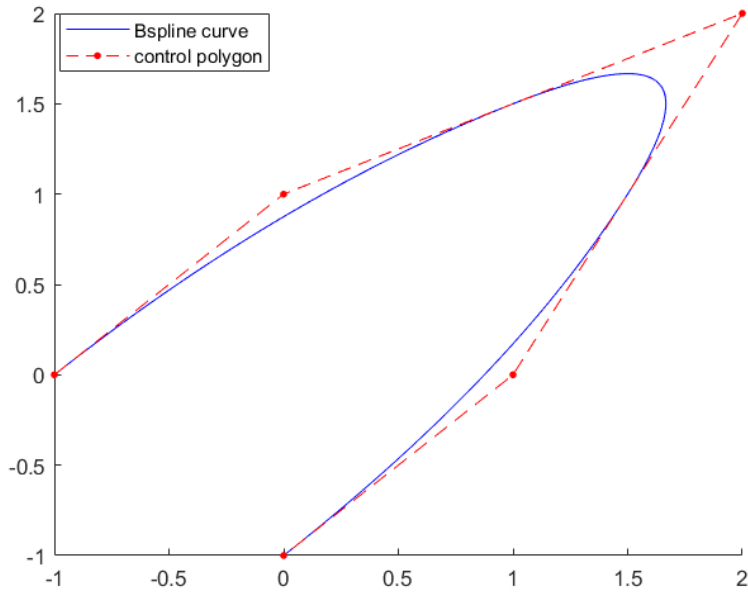


图 3: 控制顶点 $p_0 = (-1, 0)'$, $p_1 = (0, 1)'$, $p_2 = (2, 2)'$, $p_3 = (1, 0)'$, $p_4 = (0, -1)'$

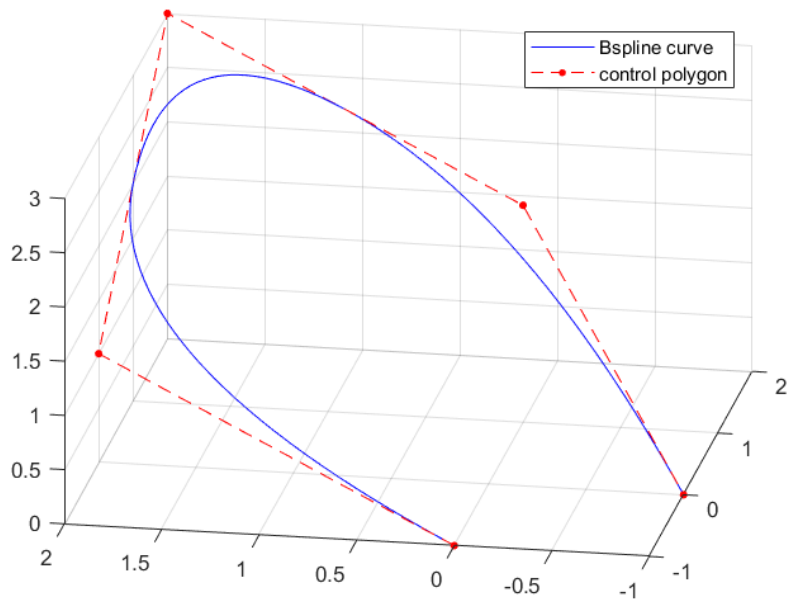


图 4: 控制顶点 $p_0 = (-1, 0, 0)'$, $p_1 = (0, 2, 1)'$, $p_2 = (2, 2, 3)'$, $p_3 = (1, 0, 2)'$, $p_4 = (0, -1, 0)'$

2.

采用不同的参数化方法实现三次B-spline曲线插值，分别为均匀参数化、累积弦长参数化¹，并比较插值效果。

型值点： $p_0 = (-1, 0)'$, $p_1 = (0, 1)'$, $p_2 = (2, 2)'$, $p_3 = (1, 0)'$, $p_4 = (0, -1)'$ ，边界导矢：
 $D1 = (7.0990, 7.0990)'$, $D2 = (-7.0990, -7.0990)'$ 。

¹参考《数据插值中的参数化新方法》

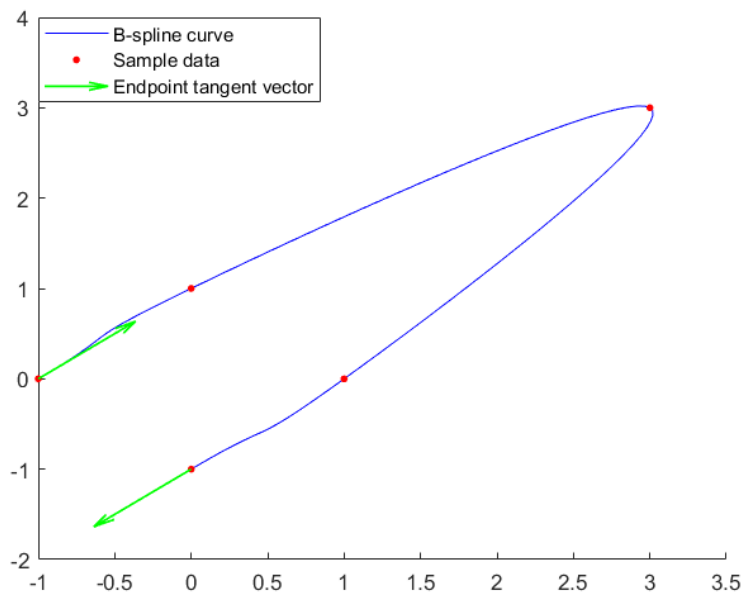


图 5: 均匀参数化

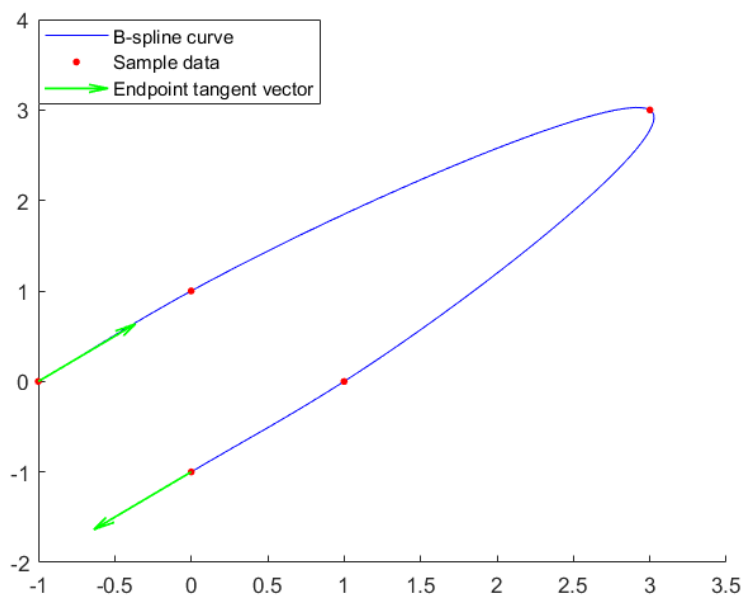


图 6: 累积弦长参数化

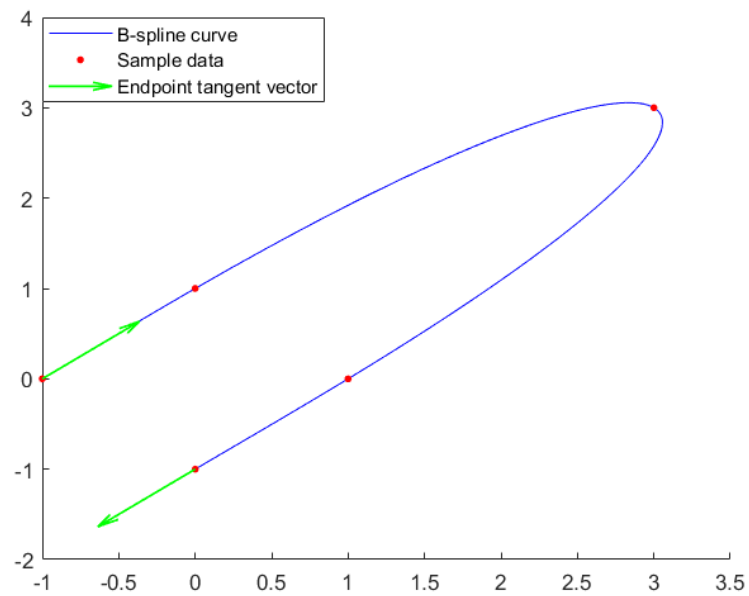


图 7: 切比雪夫累积弦长参数化