

三次样条曲线

Dezeming Family

2022 年 3 月 9 日

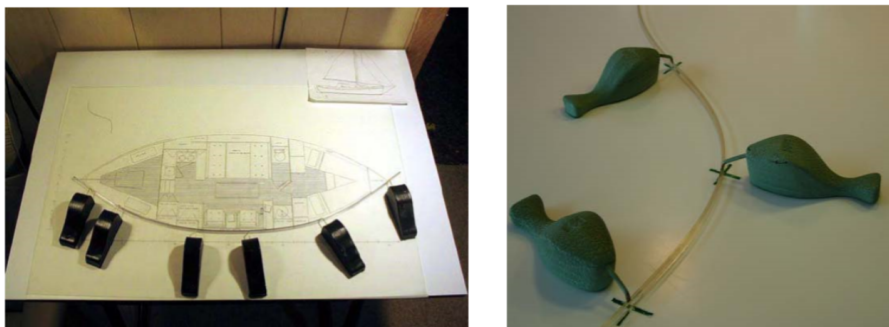
DezemingFamily 系列书和小册子因为是电子书，所以可以很方便地进行修改和重新发布。如果您获得了 DezemingFamily 的系列书，可以从我们的网站 [<https://dezeming.top/>] 找到最新版。对书的内容建议和出现的错误欢迎在网站留言。

目录

一 样条函数的引入与建模	1
二 样条函数求解条件	1
三 样条函数求解方法	2
四 一些特殊情况	3
五 总结	3
参考文献	3

一 样条函数的引入与建模

样条是一种有弹性的木质材料 [2, 3]，在制图时，将样条上的一些点固定（使用压铁），其他部分自然弯曲，这样就可以绘制出曲线。



根据材料力学建模（贝努力-欧拉方程），设样条的弹性模量为 E ，几何惯性矩为 I ，则样条的弯矩 $M(x)$ （使得曲线弯曲所需要的力矩）就可以表示为：

$$M(x) = EI k(x) = EI \frac{y''(x)}{(1 + (y'(x))^2)^{\frac{3}{2}}} \quad (一.1)$$

其中， $k(x)$ 表示曲线曲率（曲线比较平坦的地方，密切圆半径大，曲率小 [4]）。

当我们假设弯曲角度比较小时，也就是 $y'(x) \ll 1$ （弯曲角度小于 45 度），则可以近似为：

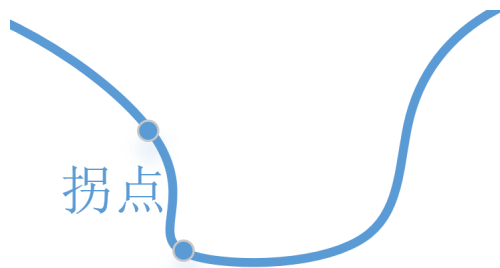
$$M(x) \approx EI k(x) = EI y''(x) \quad (一.2)$$

由于两个固定点之间没有其他外力，则弯矩就是一个一次式（参考材料力学书籍 [5]）：

$$M(x) = ax + b \quad (一.3)$$

因此 $y(x)$ 就是一个三次函数，而样条曲线可以理解为分段三次函数。

三次多项式的好处是可有拐点（二次只是一个抛物线，无法在插值点之间构成拐点；次数太高，则会带来过多的拐点，很不稳定，计算也会带来很大误差）：



二 样条函数求解条件

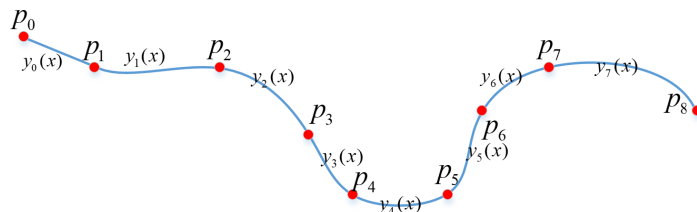
由于每段都是一个三次多项式，所以有 4 个变量：

$$y_i(x) = a_i + b_i x + c_i x^2 + d_i x^3 \quad (二.1)$$

$$(二.2)$$

对于 $n + 1$ 个型值点，一共有 n 段，则总共就是 $4n$ 个变量。

我们希望函数的 0 阶连续，也就是说希望每段函数之间没有断点；同时希望导数连续；还希望二阶导数连续。因此对于每个除了边界点的型值点（一共 $n - 1$ 个），一共有 3 个条件。如下图：



对于其中一个点 p_4 (设横坐标为 x_{p_4} , 纵坐标为 y_{p_4}), 条件可以描述为:

$$\begin{aligned} y_3(x_{p_4}) &= y_4(x_{p_4}) = y_{p_4} \\ y'_3(x_{p_4}) &= y'_4(x_{p_4}) \\ y''_3(x_{p_4}) &= y''_4(x_{p_4}) \end{aligned} \quad (二.3)$$

对于 $n-1$ 个点总共就是 $3n-3$ 个条件。再加上 $n+1$ 个型值点位置构成的条件, 共 $4n-2$ 个条件。此时如果求解, 就会出现无穷多个解 (条件数 $<$ 参数数)。

为了保证足够多的条件, 我们会补充两个边界条件, 即给端点处添加条件, 比如给两端设二阶导都是 0 (这时称为自然边界条件); 或者如果我们知道两端的一阶导, 也可以进行设置。

三 样条函数求解方法

我们设:

$$M_i = y''(x_{p_i}) \quad (三.1)$$

即 p_i 处的二阶导。

因此:

$$y''_i(x_{p_i}) = M_i \quad (三.2)$$

$$y''_i(x_{p_{i+1}}) = M_{i+1} = y''_{i+1}(x_{p_{i+1}}) \quad (三.3)$$

由于 y_i 是 p_i 到 p_{i+1} 之间的三次多项式, 所以二阶导就是一次线性函数 (在两点间就是一条线段), 又由于这个线段的两个端点已知 (即 M_i 和 M_{i+1}), 所以可以写为:

$$y''_i(x) = \frac{M_i(x_{p_{i+1}} - x)}{x_{p_{i+1}} - x_{p_i}} + \frac{M_{i+1}(x - x_{p_i})}{x_{p_{i+1}} - x_{p_i}} \quad (三.4)$$

我们可以将 y''_i 进行积分, 积分两次来得到 y_i 的表达式。为了方便表示, 我们设 $h_i = x_{p_{i+1}} - x_{p_i}$:

$$y_i(x) = \frac{M_i}{6h_i}(x_{p_{i+1}} - x)^3 + \frac{M_{i+1}}{6h_i}(x - x_{p_i})^3 + C(x - x_{p_i}) + D(x_{p_{i+1}} - x) \quad (三.5)$$

但是不定积分会引入一些常数: 所以需要两个条件 $y_{p_i} = y_i(x_{p_i})$ 和 $y_{p_{i+1}} = y_i(x_{p_{i+1}})$ 来得到 y_i 的表达式, 该表达式唯一不可知的参数就是 M_i 与 M_{i+1} :

$$\begin{aligned} C &= \left(\frac{y_{i+1}}{h_i} - \frac{M_{i+1}h_i}{6} \right) \\ D &= \left(\frac{y_i}{h_i} - \frac{M_ih_i}{6} \right) \end{aligned} \quad (三.6)$$

我们如果有了 M_i 与 M_{i+1} , 就可以给定任意 $x \in (x_{p_i}, x_{p_{i+1}})$ 得到纵坐标值。

我们根据 $y'(x)$ 的连续性来确定 M 参数, 由于 $y'_{i-1}(x_{p_i}) = y'_i(x_{p_i})$, 可以对 $y_i(x)$ 进行求导:

$$y'_i(x) = -\frac{M_i}{2h_i}(x_{p_{i+1}} - x)^2 + \frac{M_{i+1}}{2h_i}(x - x_{p_i})^2 + \left(\frac{y_{i+1}}{h_i} - \frac{M_{i+1}h_i}{6} \right) - \left(\frac{y_i}{h_i} - \frac{M_ih_i}{6} \right) \quad (三.7)$$

分别得到 $y'_i(x_{p_i})$ 与 $y'_i(x_{p_{i+1}})$:

$$\begin{aligned} y'_i(x_{p_i}) &= -\frac{M_ih_i}{2} + \left(\frac{y_{i+1}}{h_i} - \frac{M_{i+1}h_i}{6} \right) - \left(\frac{y_i}{h_i} - \frac{M_ih_i}{6} \right) \\ &= -\frac{M_ih_i}{3} - \frac{M_{i+1}h_i}{6} - \frac{y_i}{h_i} + \frac{y_{i+1}}{h_i} \end{aligned} \quad (三.8)$$

$$\begin{aligned} y'_i(x_{p_{i+1}}) &= \frac{M_{i+1}h_i}{2} + \left(\frac{y_{i+1}}{h_i} - \frac{M_{i+1}h_i}{6} \right) - \left(\frac{y_i}{h_i} - \frac{M_ih_i}{6} \right) \\ &= \frac{M_{i+1}h_i}{3} + \frac{M_ih_i}{6} - \frac{y_i}{h_i} + \frac{y_{i+1}}{h_i} \end{aligned} \quad (三.9)$$

对于式子三.9，我们可以转写为 $y'_{i-1}(x_{p_i})$ 的形式，得到：

$$\begin{aligned} y'_{i-1}(x_{p_i}) &= \frac{M_i h_{i-1}}{2} + \left(\frac{y_i}{h_{i-1}} - \frac{M_i h_{i-1}}{6} \right) - \left(\frac{y_{i-1}}{h_{i-1}} - \frac{M_{i-1} h_{i-1}}{6} \right) \\ &= \frac{M_i h_{i-1}}{3} + \frac{M_{i-1} h_{i-1}}{6} - \frac{y_{i-1}}{h_{i-1}} + \frac{y_i}{h_{i-1}} \end{aligned} \quad (三.10)$$

联立化简，就能得到：

$$h_{i-1} M_{i-1} + 2(h_i + h_{i-1}) M_i + h_i M_{i+1} = \frac{6}{h_i} (y_{i+1} - y_i) - \frac{6}{h_{i-1}} (y_i - y_{i-1}) \quad (三.11)$$

该等式只对中间点成立，并不包括初始点 x_{p_0} 和 x_{p_n} ，于是，我们取一个边界条件，设 $M_0 = M_n = 0$ ，得到：

$$\begin{aligned} 2(h_1 + h_0) M_1 + h_1 M_2 &= \frac{6}{h_1} (y_2 - y_1) - \frac{6}{h_0} (y_1 - y_0) \\ h_{n-2} M_{n-2} + 2(h_{n-1} + h_{n-2}) M_{n-1} &= \frac{6}{h_{n-1}} (y_n - y_{n-1}) - \frac{6}{h_{n-2}} (y_{n-1} - y_{n-2}) \end{aligned} \quad (三.12)$$

我们首先设：

$$\begin{aligned} h_i &= x_{i+1} - x_i \\ u_i &= 2(h_i + h_{i-1}) \\ b_i &= \frac{6}{h_i} (y_{i+1} - y_i) \\ v_i &= b_i - b_{i-1} \end{aligned} \quad (三.13)$$

我们可以把整个求解式写成一个矩阵的形式，

$$\begin{bmatrix} u_1 & h_1 & & & & \\ h_1 & u_2 & h_2 & & & \\ & h_2 & u_3 & h_3 & & \\ & & \ddots & \ddots & \ddots & \\ & & & h_{n-3} & u_{n-2} & h_{n-2} \\ & & & & h_{n-2} & u_{n-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} M_1 \\ M_2 \\ M_3 \\ \vdots \\ M_{n-2} \\ M_{n-1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \\ \vdots \\ v_{n-2} \\ v_{n-1} \end{bmatrix} \quad (三.14)$$

这个 $(n-1) \times (n-1)$ 维矩阵是对称、三对角和对角占优矩阵，可以使用“追赶法”（Thomas 算法）来求得，这里不再展开描述。

四 一些特殊情况

当我们知道两个点和它们的一阶导数时（共四个条件），也就可以很容易地计算出多项式的参数（叫做 Hermit 型插值多项式）。

同理，当我们知道两个点和它们的两阶导数（共四个条件），也可以很容易计算出多项式参数（叫做 Lidstone 型插值多项式）。

它们的推导和使用方法可以从网上进行搜索。

参考文献

- [1] William H. Press, Numerical Recipes. The Art of Scientific Computing. 3rd Sep.2007
- [2] [<https://www.bilibili.com/video/BV1NA411E7Yr?p=4>]
- [3] [https://blog.csdn.net/mw_1422102031/article/details/109957445]
- [4] [<https://www.zhihu.com/question/25952605/answer/713083818>]
- [5] [刘鸿文. 材料力学：高等教育出版社，2011：121-123]