第三章 参数插值样条曲线曲面

背景:插值样条函数常用于小挠度和单值曲线 大挠度曲线插值需用参数曲线

$$P(t) = (x(t), y(t)), t \in [a,b]$$

§1. Lagrange 插值曲线

- 问题: 给定控制点列 Q_i , i=0,1,...,n, 以及节点参数 $t_0 < t_1 < \cdots t_n$, 构造参数曲线P(t), 使得 $P(t_i) = Q_i$, i=0,1,...,n
- Aitken 算法
 - a. 构造分段线性插值曲线

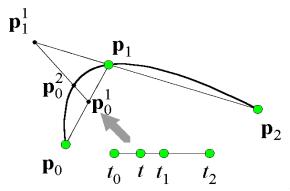
$$P_i^1(t) = \frac{t_{i+1} - t}{t_{i+1} - t_i} Q_i + \frac{t - t_i}{t_{i+1} - t_i} Q_{i+1}, \quad i = 0,1,...,n-1$$

b. 递归构造高阶插值曲线

$$P_i^2(t) = \frac{t_{i+2} - t}{t_{i+2} - t_i} P_i^1(t) + \frac{t - t_i}{t_{i+2} - t_i} P_{i+1}^1(t), \quad i = 0,1,...,n-2$$

.

$$P_0^n(t) = \frac{t_n - t}{t_n - t_0} P_0^{n-1}(t) + \frac{t - t_0}{t_n - t_0} P_1^{n-1}(t)$$



重心组合(barycentric combination)

c. 算法

for (i=0,1,...,n)
$$P_i^0(t) = Q_i$$

for (r=1,2,...,n) {
for (i=0,1,...,n-r) {
 $P_i^r(t) = \frac{t_{i+r} - t}{t_{i+r} - t_i} P_i^{r-1}(t) + \frac{t - t_i}{t_{i+r} - t_i} P_{i+1}^{r-1}(t)$
}

Lagrange 插值曲线性质:

- a. 仿射不变性: 由重心组合性质可证
- b. 线性精度: 当型值点均匀分布在一条直线上,可得到该直线
- c. 不具有凸包性质: 非凸组合
- d. 不具有变差缩减性质: 同上理由

● Closed form 表示

$$P(t) = \sum_{i=0}^{n} Q_i L_i^n(t)$$

其中 Lin(t)为 Lagrange 多项式

$$L_{i}^{n}(t) = \frac{\prod_{j=0, j\neq i}^{n} (t-t_{j})}{\prod_{j=0, j\neq i}^{n} (t_{i}-t_{j})}, \quad i=0,1,...,n$$

由 $L_i^n(t_j) = \delta_{ij}$,可得:

 $L_i^n(t)$, i=0,1,...,n构成 n 次多项式空间的一组基。

特别地,如果所有控制点 Q_i 重合,则插值曲线退化为同一点。

$$\sum_{i=0}^{n} L_i^n(t) \equiv 1$$

● 重心 Lagrange 插值(barycentric Lagrange interpolation)

$$\diamondsuit L(t) = \prod_{j=0}^{n} (t - t_j),$$

$$\omega_{i} = \frac{1}{\prod_{j=0, j \neq i}^{n} (t_{i} - t_{j})}, \quad i = 0, 1, ..., n$$

则有
$$L_i^n(t) = L(t) \frac{\omega_i}{t-t_i}$$
, $i = 0,1,...,n$

代入
$$P(t) = \sum_{i=0}^{n} Q_i L_i^n(t)$$
中,可得

$$P(t) = L(t) \sum_{i=0}^{n} \frac{\omega_i}{t - t_i} Q_i$$

又因为
$$1 = \sum_{i=0}^{n} L_{i}^{n}(t) = L(t) \sum_{i=0}^{n} \frac{\omega_{i}}{t - t_{i}}$$
, 将二式相除可得

$$P(t) = \frac{\sum_{i=0}^{n} \frac{\omega_{i}}{t - t_{i}} Q_{i}}{\sum_{i=0}^{n} \frac{\omega_{i}}{t - t_{i}}}$$

重心 Lagrange 插值比 Lagrange 插值在计算效率上更高,可用较少的乘除运算计算曲线上的点。

● 多项式插值的唯一性

定理: 给定控制点列 Q_i ,i=0,1,...,n,以及节点参数 $t_0 < t_1 < \cdots < t_n$,那么存在唯一的 n 次多项式曲线P(t),使得 $P(t_i) = Q_i$,i=0,1,...,n。

- 推广与应用
 - a. 有理 Lagrange 插值

$$Q_i \rightarrow (\omega_i Q_i, \omega_i)$$

$$P(t) = \sum_{i=0}^{n} (\omega_{i} Q_{i}, \omega_{i}) L_{i}^{n}(t)$$

$$R(t) = \frac{\sum_{i=0}^{n} \omega_{i} Q_{i} L_{i}^{n}(t)}{\sum_{i=0}^{n} \omega_{i} L_{i}^{n}(t)}$$

由 Lagrange 插值函数性质,知: $R(t_i) = Q_i$

b. 多项式乘法运算

己知多项式
$$f(t) = \sum_{k=0}^{n} a_k t^k$$
和 $g(t) = \sum_{k=0}^{n} b_k t^k$

计算 f(t)g(t)

多项式展开:
$$f(t)g(t) = \sum_{k=0}^{2n} \left(\sum_{i+j=k} a_i b_j\right) t^k$$
, $O(n^2)$ 次乘法

Lagrange 表示

$$f(t) = \sum_{k=0}^{2n} f(t_k) L_k^{2n} (t \mid t_0, ..., t_{2n})$$

$$g(t) = \sum_{k=0}^{2n} g(t_k) L_k^{2n} (t \mid t_0, ..., t_{2n})$$

有:
$$f(t)g(t) = \sum_{k=0}^{2n} f(t_k)g(t_k)L_k^{2n}(t|t_0,...,t_{2n})$$
, $O(n)$ 次乘法

c. 曲面插值

输入控制点阵 $\{Q_{ij}\}$ 和节点阵 $\{(s_i,t_j)\}$, i=0,1,...,m; j=0,1,...,n, 则存在一张次数为(m,n)的二元多项式,使得 $P(s_i,t_j)=Q_{ij}$ 。

构造曲面如下:
$$P(s,t) = \sum_{k=0}^{m} \sum_{l=0}^{n} L_k^m(s|s_0,...,s_m) L_l^n(t|t_0,...,t_n) Q_{kl}$$

P(s,t)为张量积曲面

$$\Leftrightarrow P_k(t) = \sum_{l=0}^n L_l^n(t|t_0,...,t_n)Q_{kl}$$
, $k = 0,1,...,m$

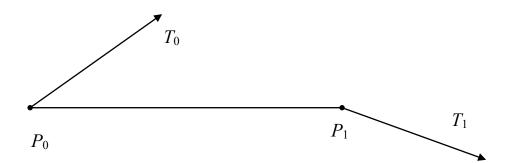
则插值曲面可写成

$$P(s,t) = \sum_{k=0}^{m} L_k^m(s|s_0,...,s_m) P_k(t)$$

张量积曲面上的点的计算可以转化成曲线情形处理。

思考题:

- a. 证明恒等式 $(x-t)^n = \sum_{k=0}^n L_k^n (t|t_0,...,t_n)(x-t_k)^n$
- b. 编程实现 Lagrange 曲线插值,并验证控制点共线时得到的插 值曲线是直线。
- §2. Hermite 插值曲线
- 三次 Hermite 插值曲线

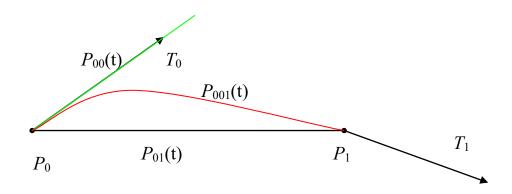


问题: 给定两点 P_0 , P_1 以及两导矢 T_0 , T_1 ,构造三次曲线P(t),其中 $t \in [0,1]$,满足如下条件:

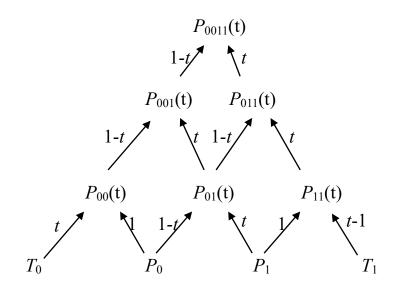
$$P(0) = P_0$$
, $P(1) = P_1$, $P'(0) = T_0 \not \exists \Box P'(1) = T_1$

几何构造算法

- (a) 过 P_0 , T_0 构造插值左端点和左切向的直线 $P_{00}(t) = P_0 + tP_0'$
- (b) 过 P_0 , P_1 构造插值两点直线 $P_{01}(t) = (1-t)P_0 + tP_1$
- (c) 构造插值 P_0 , T_0 及 P_1 的二次曲线 $P_{001}(t) = (1-t)P_{00}(t) + tP_{01}(t)$
- (d) 同理,构造插值 P_0 , P_1 及 T_1 的二次曲线 $P_{011}(t) = (1-t)P_{01}(t) + tP_{11}(t)$
- (e) 构造插值两点 P_0 , P_1 以及两导矢 T_0 , T_1 的三次曲线 $P_{0011}(t) = (1-t)P_{001}(t) + tP_{011}(t)$



构造线性及二次插值曲线



三次 Hermite 插值的内瓦尔(Neville)算法

验证 $P_{0011}(t) = (1-t)P_{001}(t) + tP_{011}(t)$ 插值给定端点和端切向。

显式表示

$$P_{0011}(t) = h_0(t)P_0 + H_0(t)T_0 + h_1(t)P_1 + H_1(t)T_1$$

其中

$$h_0(t) = (1-t)^2(1+2t)$$
 $H_0(t) = t(1-t)^2$

$$h_1(t) = t^2(3-2t)$$
 $H_1(t) = t^2(1-t)$

Hermite 基函数

$$(h_0(t) \quad H_0(t) \quad h_1(t) \quad H_1(t)) = \begin{pmatrix} 1 & t & t^2 & t^3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ -3 & -2 & 3 & -1 \\ 2 & 1 & -2 & 1 \end{pmatrix}$$

● 五次 Hermite 插值曲线

问题:给定两点 P_0 , P_1 , 两点处一阶导数 T_0 , T_1 , 二阶导数 M_0 ,

$$M_1$$
,构造五次曲线 $P(t)$,其中 $t \in [0,1]$

$$P(t) = P_0 H_0^5(t) + T_0 H_1^5(t) + M_0 H_2^5(t) + M_1 H_3^5(t) + T_1 H_4^5(t) + P_1 H_5^5(t)$$

其中

$$H_0^5(t) = (1-t)^3(1+3t+6t^2)$$

$$H_1^5(t) = t(1-t)^3(1+3t)$$

$$H_2^5(t) = \frac{1}{2}t^2(1-t)^3$$

$$H_3^5(t) = \frac{1}{2}t^3(1-t)^2$$

$$H_4^5(t) = -t^3(1-t)(4-3t)$$

$$H_5^5(t) = t^3(10 - 15t + 6t^2)$$

多段五次 Hermite 插值曲线可达到 C²连续,但二阶导数给定较困难。

● Hermite 插值样条曲线

问题: 给定型值点 P_i , i=0,1,...,n, 以及参数节点 t_i , i=0,1,...,n, 其中参数节点单调增。求参数三次样条曲线P(t)满足:

- (i) 在[t_{i-1} , t_i]为 t 的三次参数多项式;
- (ii) $P(t) \in C^2[t_0, t_n]$

(iii)
$$P(t_i) = P_i$$
, $i = 0,1,...,n$

类似三次样条函数,建立连续条件

$$P(t_i -) = P(t_i +),$$

$$m_i = P'(t_i -) = P'(t_i +),$$

$$M_i = P''(t_i -) = P''(t_i +), \quad i = 1,...,n-1$$

得到连续性方程

$$\mu_i M_{i-1} + 2M_i + \lambda_i M_{i+1} = 3D_i \quad (i = 1, 2, ..., n-1)$$

$$\not \sqsubseteq \ \, \uparrow \mid \lambda_i = \frac{\Delta t_{i+1}}{\Delta t_i + \Delta t_{i+1}} , \quad \mu_i = 1 - \lambda_i , \quad D_i = \frac{2}{\Delta t_i + \Delta t_{i+1}} \left(\frac{P_{i+1} - P_i}{\Delta t_{i+1}} - \frac{P_i - P_{i-1}}{\Delta t_i} \right)$$

边界条件类似三次样条函数。

节点选取:

(i) 累加弦长:

$$t_0 = 0$$
, $t_{i+1} = t_i + ||P_{i+1} - P_i||$, $i = 1, 2, ..., n$

(ii) 均匀节点:

$$t_0 = 0$$
, $t_1 = 1$, ..., $t_i = i$, ..., $t_n = n$

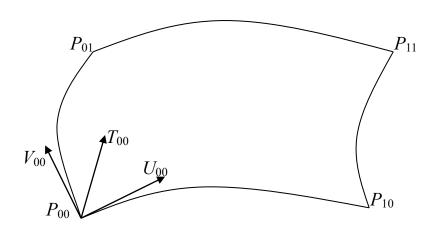
(iii) 向心参数化(Lee 1989, CAD):

$$t_0 = 0$$
, $t_{i+1} = t_i + ||P_{i+1} - P_i||^{\frac{1}{2}}$, $i = 1, 2, ..., n$

参数样条曲线的主要计算步骤:

- (a) 输入型值点 P_i , i = 0,1,...,n
- (b) 确定节点参数
- (c) 建立连续性方程
- (d) 依据端条件,建立所有型值点处切矢的线性方程组
- (e) 求解方程组
- (f) 逐段计算参数样条曲线
- Hermite 插值曲面

问题: 给定型值点 P_{00} , P_{01} , P_{10} , P_{11} , 以及每个型值点处的切矢 U_{ij} , V_{ij} 和扭矢 T_{ij} , 构造双三次参数曲面插值这些点及切矢与扭矢。



$$P(s,t) = \sum_{i=0}^{1} \sum_{j=0}^{1} h_i(s) h_j(t) P_{ij} + \sum_{i=0}^{1} \sum_{j=0}^{1} H_i(s) h_j(t) U_{ij}$$

$$+ \sum_{i=0}^{1} \sum_{j=0}^{1} h_i(s) H_j(t) V_{ij} + \sum_{i=0}^{1} \sum_{j=0}^{1} H_i(s) H_j(t) T_{ij}$$

§4. 三次曲线形状分析

考虑三次曲线
$$P(t) = Q_0 + Q_1 t + \frac{1}{2} Q_2 t^2 + \frac{1}{6} Q_3 t^3$$
, 其中 $Q_i = (x_i, y_i)$

曲线的曲率公式
$$k(t) = \frac{P'(t) \wedge P''(t)}{|P'(t)|^3}$$
,其中 $(a_1, b_1) \wedge (a_2, b_2) = \begin{vmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{vmatrix}$

曲线P(t)拐点满足方程(必要条件) k(t)=0

$$\exists P'(t) \land P''(t) = 0$$

展开,得:
$$Q_1 \wedge Q_2 - Q_3 \wedge Q_1 t + \frac{1}{2} Q_2 \wedge Q_3 t^2 = 0$$

$$\overrightarrow{\mathsf{LL}}\ p = Q_2 \wedge Q_3 \ , \quad q = Q_3 \wedge Q_1 \ , \quad r = Q_1 \wedge Q_2$$

则拐点方程变为:
$$pt^2 - 2qt + 2r = 0$$

若
$$p \neq 0$$
,解方程得到: $t_{1,2} = \frac{q}{p} \pm \sqrt{\left(\frac{q}{p}\right)^2 - \frac{2r}{p}}$

记
$$I = \left(\frac{q}{p}\right)^2 - \frac{2r}{p}$$
,则 I 为仿射不变量

由拐点方程解的存在与否可以判断

$$I = 0$$
 可能有两个拐点 可能有一个拐点 < 0 无实拐点

(a) 单拐曲线

若
$$p=0$$
,则拐点方程有唯一解 $t=\frac{r}{q}$

又
$$p = Q_2 \wedge Q_3$$
, 易知 $Q_2 = \gamma Q_3$

相应地,三次曲线方程形式为

$$P(t) = Q_3 \left(\frac{t}{6} + \frac{1}{2}\gamma\right) t^2 + Q_1 t + Q_0$$

(b) 二重点

设 $P(t_i) = P(t_i)$,将曲线方程代入并化简有

$$Q_{1} + \frac{1}{2}Q_{2}(t_{1} + t_{2}) + \frac{1}{6}Q_{3}(t_{1}^{2} + t_{1}t_{2} + t_{2}^{2}) = 0$$
 (*)

$$Q_3 \wedge (*) = 0 \implies t_1 + t_2 = \frac{2q}{p}$$

$$Q_2 \wedge (*) = 0 \implies t_1^2 + t_1 t_2 + t_2^2 = \frac{8r}{p}$$

联立二元二次方程组,解得

$$t_{1,2} = \frac{q}{p} \pm \sqrt{-3I}$$
,其中 I 需满足条件 $I \le 0$

若1<0,曲线存在一个二重点,无拐点

若1=0,曲线无二重点

(c) 尖点

尖点方程P'(t)=0

若 t_0 为该方程的一个解,则有 $P'(t)=(t-t_0)(At+B)$

相应地, 曲率方程为
$$k(t) = \frac{(t-t_0)^2(B \wedge A)}{|t-t_0|^3|At+B|^3}$$

根据该曲率方程(分子表达式)可以推出仿射不变量 I=0。

(d) 三次参数曲线奇点分布

若p=0,单拐曲线

若p≠0,有下面结论

$$I \begin{cases} > 0 &$$
 两个拐点 $= 0 &$ 尖点 $= 0 &$ 二重点

§5. Newton 插值与向前差分

● Newton 基

给定节点 $t_0 \le t_1 \le \dots \le t_n$, 牛顿基定义如下:

$$N_0(t) = 1$$

$$N_1(t) = t - t_0$$

$$N_2(t) = (t - t_0)(t - t_1)$$

. . .

$$N_n(t) = (t - t_0)(t - t_1) \cdots (t - t_{n-1})$$

性质:

- (a) $N_k(t) = (t t_0) \cdots (t t_{k-1})$ 是 k 次多项式
- (b) $N_0(t)$, $N_1(t)_0$, ..., $N_n(t)$ 构成 n 次多项式空间的基
- (c) $\sum_{k=0}^{n} c_k N_k(t)$ 的 Horner 算法(杨辉三角算法)复杂度为 O(n)

● 差商

差商定义:

$$F[t_0] = F(t_0)$$

$$F[t_0, t_1] = \frac{F(t_1) - F(t_0)}{t_1 - t_0} \qquad t_1 \neq t_0$$

$$= F'(t_0) \qquad t_1 = t_0$$

. . .

$$\begin{split} F\big[t_0, ..., t_n\big] &= \frac{F\big[t_1, ..., t_n\big] - F\big[t_0, ..., t_{n-1}\big]}{t_n - t_0} & t_n \neq t_0 \\ &= \frac{F^{(n)}\big(t_0\big)}{n!} & t_n = t_0 \end{split}$$

命题 1: 任意给定曲线 F(t) 和一组节点 $t_0 \le t_1 \le \cdots \le t_n$ 。设 $P_{0...n}(t)$ 是由插值数据点 $F(t_0)$, $F(t_1)$,… , $F(t_n)$ 得到的唯一 n 次多项式。则 $F[t_0,...,t_n]$ 是插值多项式 t^n 的系数。

证明: 若 $t_n \neq t_0$, 由内瓦尔公式得

$$P_{0...n}(t) = \frac{t - t_0}{t_n - t_0} P_{1...n}(t) + \frac{t_n - t}{t_n - t_0} P_{0...n-1}(t)$$

比较上述等式两边 t^n 的系数,得出:

$$F[t_0,...,t_n] = \frac{F[t_1,...,t_n] - F[t_0,...,t_{n-1}]}{t_n - t_0}$$

若 $t_n = t_0$,则

$$P_{0...n}(t) = P_{0...0}(t) = \sum_{k=0}^{n} \frac{F^{(k)}(t_0)}{k!} (t - t_0)^k$$

此时 t^n 的系数为:

$$F(t_0,...t_0) = \frac{F^{(n)}(t_0)}{n!} \circ \quad \text{if } \stackrel{\text{LE}}{\longrightarrow} \circ$$

命题 2: 任意给定曲线 F(t) 和一组节点 $t_0 \le t_1 \le \cdots \le t_n$ 。设 $P_{0...n}(t)$ 是由插值数据点 $F(t_0)$, $F(t_1)$,..., $F(t_n)$ 得到的唯一 n 次多项式。则

$$P_{0...n}(t) = \sum_{k=0}^{n} F[t_0,...,t_k] N_k(t)$$

即插值多项式的牛顿系数就是差商。

证明:对 n 用归纳法证明。

n=0, 由定义知 $P_0(t)=F(t_0)$, 结论成立。

假设对小于 n 的自然数结论仍成立。由于 $N_0(t)$, $N_1(t)$, ..., $N_n(t)$

构成 n 次多项式的基, 故:

$$P_{0...n}(t) = \sum_{k=0}^{n-1} c_k N_k(t) + c_n N_n(t)$$

又因为 $N_n(t_k) = 0$, k = 0,1,...,n-1

推出:
$$P_{0...n-1}(t) = \sum_{k=0}^{n-1} c_k N_k(t)$$

由于该多项式为 $F(t_0)$, $F(t_1)$,..., $F(t_{n-1})$ 的 n-1 次插值多项式,由 归纳假设知: $c_k = F[t_0,...,t_k]$, k = 0,1,...,n-1

由于 C_n 是 $N_n(t)$ 的系数,也是 t^n 的系数。由命题 1 知 $C_n = F[t_0,...,t_n]$ 成立。从而命题 2 得证。

● 差商性质小结

(a) 递推性

$$F[t_0,...,t_n] = \frac{F[t_1,...,t_n] - F[t_0,...,t_{n-1}]}{t_n - t_0} \qquad t_n \neq t_0$$

$$= \frac{F^{(n)}(t_0)}{n!} \qquad t_n = t_0$$

(b) 对称性

$$F[t_0,...,t_n] = F[t_{\sigma(0)},...,t_{\sigma(n)}]$$
, 其中 σ 是 $\{0,1,...,n\}$ 的任意置换。

(c) 推广的对称性

$$F[t_0,...,t_n] = \frac{F[t_0,...,t_{i-1},t_{i+1},...,t_n] - F[t_0,...,t_{j-1},t_{j+1},...,t_n]}{t_j - t_i},$$

 $t_i \neq t_j$

(d) 线性

$$(F+G)[t_0,...,t_n] = F[t_0,...,t_n] + G[t_0,...,t_n]$$
$$(cF)[t_0,...,t_n] = cF[t_0,...,t_n]$$

(e) 消去性

$$F[t_0,...,t_n] = \{(t-t_{n+1})F\}[t_0,...,t_n,t_{n+1}]$$

(f) Lebniz 法则

$$(FG)[t_0,...,t_n] = \sum_{k=0}^n F[t_0,...,t_k]G[t_k,...,t_n]$$

(g) 插值多项式的最高次系数

 $F[t_0,...,t_n]$ 是插值多项式 $P_{0,n}(t)$ 首项 t^n 的系数

(h) 插值多项式的系数

$$P_{0...n}(t) = \sum_{k=0}^{n} F[t_0, ..., t_k] N_k(t)$$

- (i) 低次多项式的差商值
- 如果F(t)是n-1次多项式,则 $F[t_0,...,t_n]=0$
- 如果F(t)是n次多项式,则 $F[t_0,...,t_n]$ 是F(t)中单项式 t^n 的系数。此时, $F[t_0,...,t_n]$ 是常数。

思考题:

1
$$\mathbb{H}: \left\{\frac{1}{x-t}\right\} [t_0,...,t_n] = \frac{1}{(x-t_0)\cdots(x-t_n)}$$

- 2 证明多项式的差商是多项式。即证明如果 P(t)是 t 的多项式,则 $P[t_0,...,t_n]$ 是关于变量 $t_0,t_1,...,t_n$ 的多项式。
- 向前差分
 - (a) 向前差分定义

$$\Delta^0 F(t_0) = F(t_0)$$

$$\Delta^{1}F(t_0) = F(t_1) - F(t_0)$$

. . .

一般公式:

$$\Delta^{n} F(t_{0},...,t_{n}) = \sum_{k=0}^{n} (-1)^{n-k} {n \choose k} F(t_{k})$$

(b) 多项式曲线快速求值

命题: 假设 t_0, t_1, \dots, t_n 的值沿着参数线均匀分布,即 $t_k = t_0 + k\Delta t$, $k = 0, \dots, n$ 。则:

$$\Delta^n F(t_0, \dots, t_n) = n! (\Delta t)^n F[t_0, \dots, t_n]$$

特别地,若F(t)为n次多项式,有 $\Delta^n F(t_0,...,t_n)$ 为常数。

举例: 找出下面数列规律,并根据规律写出下一个数

4, 13, 28, 49, 76, ...

设
$$F(t_0) = 4$$
, $F(t_1) = 13$, $F(t_2) = 28$, $F(t_3) = 49$, $F(t_4) = 76$, 求 $F(t_5) = ?$

 $\Delta^2 F$: 6 6 6

 ΔF : 9 15 21 27

F: 4 13 28 49 76

$$F(t_5) = 6 + 27 + 76 = 109$$

n 次多项式求值:设F(t)为 n 次多项式,取参数步长 Δt 计算曲线上p(>n)个点。

步骤 1: 计算 F(t)上 n+1 个点 $F(t_k)$, 其中 $t_k = t_0 + k\Delta t$, k = 0,...,n。

步骤 2: 计算 1,...,n 阶差分

步骤 3: 更新差分并求值

记 $\Delta^i F_k = \Delta^i F(t_k, ..., t_{i+k})$, 则向前差分格式如下:

$$F_{0}$$

$$F_{1} \Delta F_{0}$$

$$F_{2} \Delta F_{1} \Delta^{2} F_{0}$$

$$F_{3} \Delta F_{2} \Delta^{2} F_{1} \Delta^{3} F_{0}$$

$$\vdots \quad \vdots \quad \vdots \quad \vdots$$

$$F_{n} \Delta F_{n-1} \Delta^{2} F_{n-2} \Delta^{3} F_{n-3} \cdots \Delta^{n} F_{0}$$

$$F_{n+1} \Delta F_{n} \Delta^{2} F_{n-1} \Delta^{3} F_{n-2} \cdots \Delta^{n} F_{1}$$

$$\vdots \quad \vdots \quad \vdots \quad \vdots$$

$$\Delta^{n} F_{j-n} = \Delta^{n} F_{j-1-n}$$

$$\Delta^{i} F_{j-i} = \Delta^{i} F_{j-1-i} + \Delta^{i+1} F_{j-1-i}, \quad i = n-1, n-2, ..., 1, 0, \quad j = n+1, n+2, ...$$
思考認:

- 1. $\text{IFF} \Delta^n F(t_0,...,t_n) = \sum_{k=0}^n (-1)^{n-k} \binom{n}{k} F(t_k)$
- 2. 证明 $\Delta^{n} F(t_{0},...,t_{n}) = n! (\Delta t)^{n} F[t_{0},...,t_{n}],$ 其中 $t_{k} = t_{0} + k\Delta t$
- 3. 如何控制误差积累?
- 4. 自由曲线的动力求值: Dynamic evaluation of free-form curves and surfaces, SIAM J. Scientific Computing 2017.