

UNIVERZA V LJUBLJANI
FAKULTETA ZA MATEMATIKO IN FIZIKO

Matematika – 1. stopnja

Tjaša Bajc

Geometrijska interpolacija štirih točk s parabolično krivuljo

Delo diplomskega seminarja

Mentorica: izr. prof. dr. Marjetka Knez

Ljubljana, 2017

KAZALO

1. Uvod	4
2. Geometrijska interpolacija	4
3. Interpolacija z Lagrangeevimi baznimi polinomi	7
Slovar strokovnih izrazov	7
Literatura	7

Geometrijska interpolacija štirih točk s parabolično krivuljo

POVZETEK

Angleški prevod slovenskega naslova dela

ABSTRACT

Math. Subj. Class. (2010):

Ključne besede:

Keywords:

1. UVOD

Imamo štiri točke v ravnini. Zanima nas, kdaj lahko skoznje potegnemo parabolično krivuljo, to je parametrično polinomsko krivuljo stopnje dve, oziroma koliko je takih krivulj. Na primer, če so točke kolinearne, take prave parabolične krivulje očitno ne bomo našli. Kaj pa v ostalih primerih? Izkaže se, da je dovolj opazovati štirikotnik, katerega oglišča so dane točke. Pokazali bomo, da oglišča konveksnega štirikotnika, ki ni trapez, lahko interpoliramo z natanko dvema paraboličnima krivuljama, oglišča trapeza, ki ni paralelogram, pa z natanko eno parabolično krivuljo. V preostalih primerih štirih točk ne moremo interpolirati s parabolično krivuljo.

Poleg geometrijskega pristopa, ki smo ga na kratko povzeli zgoraj, se interpolacije lahko lotimo tudi z Lagrangeevimi baznimi polinomi. Vemo, da lahko štiri točke vedno interpoliramo s kubično krivuljo. Definirali bomo Lagrangeeve polinome stopnje tri in določili pogoje za proste parametre tako, da bo vodilni koeficient interpolacijskega polinoma enak 0. Tako bomo dobili interpolacijsko polinomsko krivuljo stopnje dve, torej parabolično krivuljo.

V nadaljevanju si bomo ogledali še Hermitov problem. Namesto štirih točk bomo opazovali le dve, v katerih pa bomo poleg vrednosti predpisali tudi smer tangentnega vektorja. Poiskali bomo interpolacijsko krivuljo, ki bo zadoščala danim pogojem. Hermitov problem lahko posplošimo na več točk in opazujemo zlepke, ki jih dobimo z interpolacijo posameznih parov točk. Zlepek, ki ga dobimo na tak način, je geometrijsko zvezna krivulja, ki interpolira dane točke.

2. GEOMETRIJSKA INTERPOLACIJA

Za začetek definirajmo nekaj pojmov, ki jih bomo potrebovali v nadaljevanju.

Definicija 2.1. Naj bo A' nesingularna 2×2 realna matrika, d, e realni števili ter

$$A = \begin{bmatrix} A' & 0 \\ d & e & 1 \end{bmatrix}.$$

Matriko A imenujemo *afina matrika*.

Preko afinih matrik vpeljemo ekvivalenčno relacijo na množici realnih simetričnih 3×3 matrik.

Definicija 2.2. Matriki B in C sta *afino podobni*, če obstaja afina matrika A , da velja $B = ACA^T$. Da sta matriki afino podobni, označimo z $B \approx C$.

Definicija 2.3. Definirajmo matriko

$$D = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & -2 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}.$$

Definirajmo še podmnožico realnih simetričnih 3×3 matrik

$$\mathbb{P} = \{B; B \approx dD, d \neq 0\}.$$

Parabolična krivulja je množica točk v ravnini

$$(1) \quad C_B = \{(x, y); (x, y, 1)B(x, y, 1)^T = 0, B \in \mathbb{P}\}.$$

Če je matrika B enaka D , je množica C_B kar $C_B = \{(x, y); x = y^2\}$.

Zgled 2.4. (bom pripravila zgled:
matriko B in sliko parabole, ki jo podaja C_B)

◇

Parabolično krivuljo lahko podamo v implicitni obliki kot v (1) ali pa v parametrični obliki. Definirajmo kvadratično parametrizacijo parabolične krivulje, podane s C_B .

Definicija 2.5. Naj bodo $p(t)$, $q(t)$ in $r(t) \equiv 1$ linearno neodvisni polinomi stopnje največ dve. Če za nek B iz množice \mathbb{P} velja

$$C_B = \{(x, y); (x, y, 1)B(x, y, 1)^T = 0\} = \{(p(t), q(t)); t \in \mathbb{R}\},$$

pravimo, da je $(p(t), q(t), 1)$ kvadratična parametrizacija parabolične krivulje C_B .

Poglejmo, kako bi parametrično krivuljo zapisali v standardni bazi $t^2, t, 1$? Najprej bomo definirali matriko koeficientov, ki povezuje kvadratično parametrizacijo in zapis v standardni bazi, nato pa bomo pokazali, da lahko vsako parabolično krivuljo zapišemo v kvadratični parametrizaciji.

Definicija 2.6. Naj bodo $p(t)$, $q(t)$ in $r(t) \equiv 1$ linearno neodvisni polinomi stopnje največ dve. Matrika koeficientov K je taka matrika, da velja $(p(t), q(t), 1) = (t^2, t, 1)K$.

Trditev 2.7. Naj bodo $p(t)$, $q(t)$ in $r(t) \equiv 1$ linearno neodvisni polinomi stopnje največ dve, K matrika koeficientov in $B \in \mathbb{P}$. Tedaj velja

- K je afina matrika,
- $(p(t), q(t), 1)$ je kvadratična parametrizacija za C_B natanko tedaj, ko velja $KBK^T = dD$ za neki neničelni d .

Posledica 2.8. Vsaka parabolična krivulja ima kvadratično parametrizacijo.

Ali lahko vsako trojico različnih točk interpoliramo s parabolično krivuljo?

Trditev 2.9. Različnih kolinearnih točk P_0, P_1, P_2 ne moremo interpolirati s parabolično krivuljo.

Imejmo sedaj tri točke v ravnini P_0, P_1, P_2 . Iščemo parabolično krivuljo (p, q) , ki bo pri nekih parametrih t_0, t_1, t_2 interpolirala dane točke, to je

$$P_0 = (p(t_0), q(t_0)), \quad P_1 = (p(t_1), q(t_1)), \quad P_2 = (p(t_2), q(t_2)).$$

Za parametre t_0, t_1, t_2 lahko zahtevamo $t_0 < t_1 < t_2$ in še dodatno $t_0 = 0$ in $t_2 = 1$. Za poljuben $t_1 \in (0, 1)$ lahko najdemo taka $p(t), q(t)$ stopnje največ dve, da bo krivulja $\{(p, q), t \in [0, 1]\}$ rešila naš interpolacijski problem. Označimo t_1 z α . Polinoma p in q lahko dobimo z reševanjem sistema enačb

$$(2) \quad P_0 = (p(0), q(0)), \quad P_1 = (p(\alpha), q(\alpha)), \quad P_2 = (p(1), q(1)).$$

Omenimo še, da je z izbiro α interpolacijska krivulja natanko določena, saj je zgornji sistem linearni sistem šestih enačb za šest neznank (koeficienti polinomov p in q).

Pokazali bomo, da lahko kvadratično parametrizacijo $(p(t), q(t), 1)$ dobimo tudi drugače. Pred tem definirajmo še Vandermondovo matriko za naš primer, torej za parametre $t_0 = 0, t_1 = \alpha$ in $t_2 = 1$, in konfiguracijsko matriko za dane točke.

Definicija 2.10. Za realno število α definiramo *Vandermondovo matriko* $V(\alpha)$,

$$V(\alpha) = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ \alpha^2 & \alpha & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}.$$

Za točke v ravnini P_0, P_1, P_2 definiramo konfiguracijsko matriko

$$R(P_0, P_1, P_2) = \begin{bmatrix} P_0 & 1 \\ P_1 & 1 \\ P_2 & 1 \end{bmatrix}.$$

Trditev 2.11. Naj bodo P_0, P_1, P_2 nekolinearne točke. Enolična kvadratična parametrizacija (p, q) , ki zadošča sistemu (2), je podana z naslednjim predpisom:

$$\Phi_\alpha(t; P_0, P_1, P_2) = (t^2, t, 1)V(\alpha)^{-1}R(P_0, P_1, P_2).$$

Definirajmo še dve matriki in množico, ki jih bomo potrebovali za dokaz glavnega izreka nekoliko kasneje.

Definicija 2.12. Definiramo matriki

$$A_\alpha = V(\alpha) D V(\alpha)^T$$

in

$$B_\alpha = R(P_0, P_1, P_2)^{-1} A_\alpha (R(P_0, P_1, P_2)^{-1})^T.$$

Za nekolinearne točke (P_0, P_1, P_2) naj bo $\mathbb{B}(P_0, P_1, P_2)$ množica vseh paraboličnih krivulj, ki potekajo skozi dane točke.

Opomba 2.13. Matriko A_α enostavno izračunam in zapišemo eksplicitno z

$$A_\alpha = \begin{bmatrix} 0 & \alpha^2 & 1 \\ \alpha^2 & 0 & (\alpha - 1)^2 \\ 1 & (\alpha - 1)^2 & 0 \end{bmatrix}.$$

Naslednja trditev pokaže, da obstaja bijekcija med zgoraj definirano množico $\mathbb{B}(P_0, P_1, P_2)$ in množico $\mathbb{R} - \{0, 1\}$.

Trditev 2.14. Za nekolinearne točke (P_0, P_1, P_2) je preslikava, ki α priredi matriko B_α , bijekcija med $\mathbb{R} - \{0, 1\}$ in množico $\mathbb{B}(P_0, P_1, P_2)$.

Za dane nekolinearne točke P_0, P_1, P_2 lahko vpeljemo poševni koordinatni sistem tako, da za neko četrto točko P_3 obstaja vektor $p = (p_0, p_1, p_2)$, da velja

$$(P_3, 1) = pR(P_0, P_1, P_2).$$

Sledi $p = (P_3, 1)R(P_0, P_1, P_2)^{-1}$.

Nekaj lastnosti tako definirane vektorja p podaja spodnja trditev.

Trditev 2.15. Za zgoraj definiran p velja $p_0 + p_1 + p_2 = 1$ in $p_i = 0$ natanko tedaj, ko točka P_3 leži na isti premici kot točki P_j in P_k , $j, k \in \{0, 1, 2\}$.

Označimo sedaj s $P = \{P_0, P_1, P_2, P_3\}$ nabor štirih točk v ravnini, od katerih nobene tri niso kolinearne. Take točke so oglišča konveksnega štirikotnika, če nobena točka P_i ni v konveksni lupini preostalih treh točk.

Trditev 2.16. Točke iz P so oglišča konveksnega štirikotnika natanko tedaj, ko velja $p_0 p_1 p_2 < 0$, kjer so p_0, p_1, p_2 komponente vektorja p , za katerega velja $(P_3, 1) = pR(P_0, P_1, P_2)$.

Sedaj lahko zapišemo glavni izrek prvega poglavja.

Izrek 2.17. *Naj bo $P = \{P_0, P_1, P_2, P_3\}$ nabor štirih točk v ravnini, od katerih nobene tri niso kolinearne.*

- i) Če so točke iz P oglišča konkavnega štirikotnika, danih točk ne moremo interpolirati s parabolično krivuljo.*
- ii) Če so točke iz P oglišča paralelograma, danih točk ne moremo interpolirati s parabolično krivuljo.*
- iii) Če so točke iz P oglišča trapeza, ki ni paralelogram, lahko dane točke interpoliramo z natanko eno parabolično krivuljo.*
- iv) Če so točke iz P oglišča konveksnega štirikotnika, ki ni trapez, lahko dane točke interpoliramo z natanko dvema paraboličnima krivuljama.*

3. INTERPOLACIJA Z LAGRANGEEVIMI BAZNIMI POLINOMI

V tem poglavju si bomo ogledali rešitev interpolacijskega problema na bolj algebraičen način. Vemo, da lahko štiri točke interpoliramo s kubično krivuljo. Interpolacijsko krivuljo bomo zapisali z Lagrangeevimi baznimi polinomi, kar bo enostavneje, kot če bi delali v standardni bazi. Definirajmo najprej interpolacijski problem.

Za dane točke T_i v ravnini, $i = 0, 1, 2, 3$, iščemo parabolično krivuljo $\mathbf{p} : [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^2$, da bo veljalo

$$\mathbf{p}(t_i) = T_i, \quad i = 0, 1, 2, 3$$

Dodatno zahtevamo, da so parametri urejeni, torej $t_0 < t_1 < t_2 < t_3$. Brez škode za splošnost lahko postavimo $t_0 = 0$ in $t_3 = 1$.

Definirajmo najprej Lagrangeeve bazne polinome v splošnem, kasneje pa bomo konkretno zapisali tiste, ki jih bomo potrebovali pri reševanju našega problema, torej polinome stopnje tri.

Definicija 3.1. Lagrangeeve bazne polinome stopnje n definiramo

$$\ell_{i,n}(t) = \Pi$$

Oglejmo si polinome $\ell_{0,3}(t)$, $\ell_{1,3}(t)$, $\ell_{2,3}(t)$ in $\ell_{3,3}(t)$, ki so baza za prostor polinomov tretje stopnje.

$$\begin{aligned} \ell_{0,3}(t) &= \frac{(t - t_1)(t - t_2)(t - t_3)}{(t_0 - t_1)(t_0 - t_2)(t_0 - t_3)} \\ \ell_{1,3}(t) &= \frac{(t - t_0)(t - t_2)}{(t_1 - t_0)(t_1 - t_2)} \\ \ell_{2,3}(t) &= \frac{(t - t_0)(t - t_1)}{(t_2 - t_0)(t_2 - t_1)} \end{aligned}$$

SLOVAR STROKOVNIH IZRAZOV

LITERATURA