

3주차

2차원 횡단면의 3차원 복원

3. Splin 보간법(1)

Department of Mathematics
Gyeongsang National University
Group 3

Splin 보간법

- $n+1$ 개의 점들 $(x_0, y_0), (x_1, y_1), \dots, (x_n, y_n)$ 을 지나가는 n 차 보간 다항식의 그래프는 n 이 클 때 굴곡이 심하다는 특징이 있다. 이로 인하여 상당히 큰 오차가 발생할 수 있다. 오차를 줄일 수 있는 한 가지의 방법은 하나의 n 차 다항식을 활용하는 것이 아니라 여러 개의 다항식을 사용하는 것이다.

Splin 보간법

즉, x -축의 점들 $P=\{x_0, x_1, \dots, x_n\}$ 은 전체 구간 $[a, b]$ 의 한 분할 ($a=x_0 < x_1 < \dots < x_n = b$)이라고 생각할 수 있다. 따라서 각 부분구간 $\{x_{i-1}, x_i\}$ 에 적절한 1차, 2차 또는 3차 다항식을 사용하는 것이다.

Splin 보간법

- 식을 다음과 같이 나타낼 수 있다.

$$S(x) = \begin{cases} S_0(x), & x_0 \leq x \leq x_1 \\ S_1(x), & x_1 \leq x \leq x_2 \\ \vdots & \vdots \\ S_{n-1}(x), & x_{n-1} \leq x \leq x_n \end{cases}$$

Splin 보간법

- 만약 각 소구간에 1차 다항식을 사용하면 $S(x)$ 를 1차 스플라인 보간 함수라고 부른다. ($S'(x)$ 는 연속이 아니기 때문에 각 마디점이 꺾이는 상황이 일어난다.)
- 각 소구간에 2차 다항식을 사용하면 $S(x)$ 를 2차 스플라인 보간 함수라고 한다. (1차보다는 매끄러운 함수가 생성 되지만 $S''(x)$ 는 연속이 되지 않는다.)
- 위와 같은 상황 때문에 3차 스플라인 보간 함수를 사용한다.
- 3차 스플라인 보간 함수 : $a_i + bi(x - x_i) + ci(x - x_i)^2 + di(x - x_i)^3, (i = 0, 2, \dots, n - 1)$

Splin 보간법

- 3차 스플라인 보간 함수 조건

$$S_i(x) = a_i + b_i(x - x_i) + c_i(x - x_i)^2 + d_i(x - x_i)^3, \quad (i=0, 1, \dots, n-1)$$

1. $S_i(x_i) = y_i, \quad S_i(x_{i+1}) = y_{i+1}$

2. $S_{i-1}'(x_i) = S_i'(x_i)$

3. $S_{i-1}''(x_i) = S_i''(x_i)$

4. 자연경계 조건 : $S_0''(x_0) = 0, \quad S_{n-1}''(x_n) = 0$ (지금은 이 조건 사용)

+ 고정경계 조건 : $S_0'(x_0) = y_0', \quad S_{n-1}'(x_n) = y_n'$

Splin 보간법

- 조건 1. $S_i(x_i) = y_i$, $S_i(x_{i+1}) = y_{i+1}$

$$S_i(x) = a_i + b_i(x - x_i) + c_i(x - x_i)^2 + d_i(x - x_i)^3$$

$$S_i(x_i) = a_i = y_i \quad \textcircled{1}$$

$$\begin{aligned} S_i(x_{i+1}) &= a_i + b_i(x_{i+1} - x_i) + c_i(x_{i+1} - x_i)^2 + d_i(x_{i+1} - x_i)^3 \\ &= a_i + b_i h_i + c_i h_i^2 + d_i h_i^3 = y_{i+1} \end{aligned}$$

$$y_{i+1} - y_i = b_i h_i + c_i h_i^2 + d_i h_i^3 \quad \textcircled{2}$$

Splin 보간법

- 조건 2. $S_{(i-1)}'(x_i) = S_i'(x_i)$

$$S_i'(x) = b_i + 2c_i(x - x_i) + 3d_i(x - x_i)^2$$

$$S_i'(x_i) = b_i$$

$$S_{i-1}'(x_i) = b_{i-1} + 2c_{i-1}h_{i-1} + 3d_{i-1}h_{i-1}^2$$

$$b_i - b_{i-1} = 2c_{i-1}h_{i-1} + 3d_{i-1}h_{i-1}^2 \quad \textcircled{3}$$

Splin 보간법

- 조건 3. $S_{i-1}''(x_i) = S_i''(x_i)$

$$S_i''(x) = 2c_i + 6d_i(x - x_i)$$

$$S_i''(x_i) = 2c_i$$

$$S_{i-1}''(x_i) = 2c_{i-1} + 6d_{i-1}h_{i-1}$$

$$d_{i-1} = (c_i - c_{i-1}) / 3h_{i-1} \quad \textcircled{4}$$

Splin 보간법

- ④ ($d_{i-1} = (c_i - c_{i-1}) / 3h_{i-1}$) \rightarrow ② ($y_{i+1} - y_i = b_i h_i + c_i h_i^2 + d_i h_i^3$)

$$b_i = (y_{i+1} - y_i) / h_i - h_i / 3 * (c_{i+1} + 2c_i) \quad \text{⑤}$$

$$b_{i-1} = (y_i - y_{i-1}) / h_{i-1} - h_{i-1} / 3 * (c_i + 2c_{i-1}) \quad \text{⑥}$$

Splin 보간법

- ④ ⑤ ⑥ → ③

④ : $d_{i-1} = (c_i - c_{i-1}) / 3h_{i-1}$

⑤ : $b_i = (y_{i+1} - y_i) / h_i - h_i / 3 * (c_{i+1} + 2c_i)$

⑥ : $b_{i-1} = (y_i - y_{i-1}) / h_{i-1} - h_{i-1} / 3 * (c_i + 2c_{i-1})$

③ : $b_i - b_{i-1} = 2c_{i-1}h_{i-1} + 3d_{i-1}h_{i-1}^2$

→ $h_{i-1}c_{i-1} + 2(h_i + h_{i-1})c_i + h_ic_{i+1}$

$= 3((y_{i+1} - y_i) / h_i - (y_i - y_{i-1}) / h_{i-1})$ ⑦

Splin 보간법

- ⑦과 자유경계조건을 이용해 c 들을 구한다.

$$\textcircled{7} : h_{i-1}c_{i-1} + 2(h_i + h_{i-1})c_i + h_i c_{i+1} = 3((y_{i+1} - y_i)/h_i - (y_i - y_{i-1})/h_{i-1})$$

$$\text{자연경계 조건} : S_0''(x_0) = 2c_0 = 0, S_{n-1}''(x_n) = 2c_n = 0$$

Thank you!