

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：

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

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：

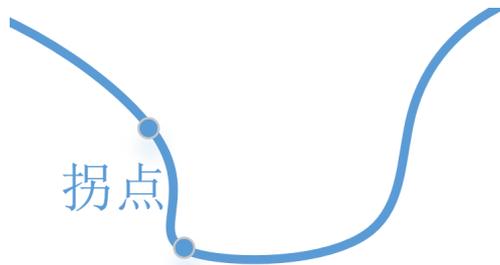
$$M(x) \approx EIk(x) = EIy''(x) \quad (一.2)$$

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

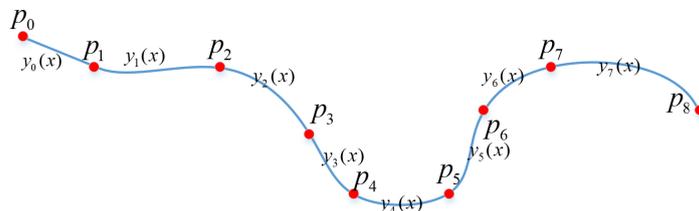
由于每段都是一个三次多项式，所以有 4 个变量：

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

$$(二.2)$$

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} :

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

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:

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

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

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

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

