



Math-Net.Ru

All Russian mathematical portal

V. V. Borisenko, Construction of optimal Bézier splines,  
*Fundam. Prikl. Mat.*, 2016, Volume 21, Issue 3, 57–72

<https://www.mathnet.ru/eng/fpm1734>

Use of the all-Russian mathematical portal Math-Net.Ru implies that you have read and agreed to these terms of use

<https://www.mathnet.ru/eng/agreement>

Download details:

IP: 18.97.14.84

April 19, 2025, 23:53:07



# Построение оптимального сплайна Безье

**В. В. БОРИСЕНКО**

*Московский государственный университет  
им. М. В. Ломоносова*

e-mail: vladimir\_borisen@mail.ru

УДК 004.925.86

**Ключевые слова:** кривая Безье, сплайн-интерполяция, ленточная матрица, задача оптимизации.

## Аннотация

Рассматривается задача построения гладкой кривой на плоскости по заданным узлам интерполяции. Кривая строится в виде сплайна, составленного из кубических кривых Безье. Показано, что если потребовать непрерывности первых и вторых производных в промежуточных узлах интерполяции, то при фиксированной параметризации кривых Безье такой сплайн определён однозначно, при этом контрольные точки кривых вычисляются с помощью решения системы линейных уравнений с четырёхдиагональной матрицей. Рассматриваются различные способы параметризации кривых Безье, существенно влияющие на форму сплайна. Наилучший сплайн вычисляется как решение оптимизационной задачи: при фиксированном суммарном времени прохождения сплайна минимизировать интеграл от квадрата его второй производной.

## Abstract

*V. V. Borisenko, Construction of optimal Bézier splines, Fundamentalnaya i prikladnaya matematika, vol. 21 (2016), no. 3, pp. 57–72.*

We consider a construction of a smooth curve by a set of interpolation nodes. The curve is constructed as a spline consisting of cubic Bézier curves. We show that if we require the continuity of the first and second derivatives, then such a spline is uniquely defined for any fixed parameterization of Bézier curves. The control points of Bézier curves are calculated as a solution of a system of linear equations with a four-diagonal band matrix. We consider various ways of parameterization of Bézier curves that make up a spline and their influence on its shape. The best spline is computed as a solution of an optimization problem: minimize the integral of the square of the second derivative with a fixed total transit time of a spline.

В компьютерной графике и других разделах прикладной математики часто возникает задача построения гладкой кривой, проходящей через заданные точки — узлы интерполяции. Наиболее популярное решение — использование сплайна, составленного из кривых Безье. Можно рассматривать квадратичные кривые, но наилучшие результаты даёт использование кубических кривых Безье.

*Фундаментальная и прикладная математика*, 2016, том 21, № 3, с. 57–72.  
© 2016 Национальный Открытый Университет «ИНТУИТ»

Кубическая кривая Безье строится по четырём точкам  $P_0, P_1, P_2, P_3 \in \mathbf{R}^2$ . В классическом определении это отображение  $\mathcal{B}$  отрезка  $[0, 1]$  в плоскость  $\mathbf{R}^2$ , задаваемое формулой

$$\mathcal{B}(t) = (1-t)^3 P_0 + 3(1-t)^2 t P_1 + 3(1-t)t^2 P_2 + t^3 P_3, \quad 0 \leq t \leq 1. \quad (1)$$

(Кривую Безье порядка  $n$  можно также определить рекурсивно через кривые Безье порядка  $n-1$ .) Точки  $P_0$  и  $P_3$  являются концами кубической кривой Безье, точки  $P_1$  и  $P_2$  называют контрольными. Кривая Безье не проходит через контрольные точки, но они влияют на её форму. В частности, прямые  $P_0 P_1$  и  $P_2 P_3$  являются касательными к кривой в её концах. Целиком кривая Безье содержится внутри выпуклой оболочки точек  $P_0, P_1, P_2, P_3$  (рис. 1).

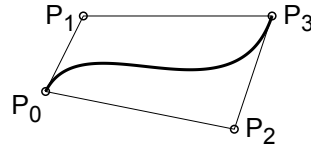


Рис. 1. Кубическая кривая Безье

В дальнейшем мы будем обозначать узлы интерполяции через  $Q_0, Q_1, \dots, Q_n$ , кривую Безье, соединяющую узлы  $Q_i$  и  $Q_{i+1}$ , обозначим через  $\mathcal{B}_i$ , а её контрольные точки — через  $A_i, B_i, i = 0, 1, \dots, n-1$ . В частности, на рис. 1 точки  $P_0, P_3$  соответствуют узлам  $Q_0, Q_1$ , а точки  $P_1, P_2$  — контрольным точкам  $A_0, B_0$ .

В большинстве графических редакторов гладкая кривая строится как сплайн, составленный из кубических кривых Безье. При этом пользователю приходится задавать не только узлы интерполяции (т. е. точки, через которые проходит кривая), но и контрольные точки, влияющие на форму кривой. Сплайн строится так, чтобы первые производные в точках склейки (узлах интерполяции) были непрерывны. Отсюда вытекает, что для двух соседних кривых Безье  $\mathcal{B}_{i-1}$  и  $\mathcal{B}_i$ , которые склеиваются в узле  $Q_i$ , контрольные точки  $B_{i-1}$  и  $A_i$  должны быть симметричны относительно точки  $Q_i$ . При добавлении нового сегмента сплайна, соединяющего узлы  $Q_i$  и  $Q_{i+1}$ , пользователь определяет новый узел  $Q_{i+1}$ , нажимая на левую клавишу мыши и *не отпуская её*. Затем при нажатой клавише мыши пользователь перемещает курсор, определяя сразу две симметричные контрольные точки  $B_i$  и  $A_{i+1}$ , при этом кривая изгибается. В тот момент, когда пользователь находит нужную ему форму кривой, он отпускает клавишу мыши. Таким образом задаётся новый узел и две контрольные точки (рис. 2).

Такой способ построения сплайна не очень удобен. Неподготовленному пользователю, который не знает, что такое кубическая кривая Безье и её контрольные точки, поначалу даже трудно понять, что от него требуется. Для него гораздо проще было бы просто отметить узлы интерполяции без всяких контрольных точек, предоставив программе самой построить гладкий сплайн (вычислив

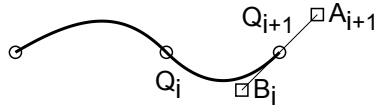


Рис. 2. Построение сплайна в популярных графических редакторах

контрольные точки незаметно для пользователя). Но даже если пользователь выучит теорию, то все равно построенный сплайн будет не самого высокого качества, поскольку используемый метод обеспечивает непрерывность только первой производной сплайна в точках склейки его сегментов. Вторая производная может иметь разрывы в этих точках. Геометрически это соответствует тому, что функция кривизны кривой имеет разрывы в узлах интерполяции.

Однако имеется простой способ построения сплайна Безье только по узлам интерполяции без указания контрольных точек. При этом построенный сплайн будет иметь непрерывные первую и вторую производные. Зрительно построенная кривая имеет более высокое качество, чем при использовании традиционного метода. Идея метода состоит в том, что контрольные точки вычисляются с помощью решения системы линейных уравнений.

Вычислим первую и вторую производные кривой Безье в её конечных точках. Дважды дифференцируя по  $t$  равенство (1), получаем

$$\dot{B}(t) = 3[-(1-t)^2 P_0 + (1-3t)(1-t)P_1 + t(2-3t)P_2 + t^2 P_3],$$

$$\ddot{B}(t) = 6[(1-t)P_0 - (2-3t)P_1 + (1-3t)P_2 + tP_3].$$

Подставив значения  $t = 0$  и  $t = 1$ , получим выражения для первой и второй производных в концах кривой Безье:

$$\dot{B}(0) = 3(P_1 - P_0), \quad \dot{B}(1) = 3(P_3 - P_2), \quad (2)$$

$$\ddot{B}(0) = 6(P_0 - 2P_1 + P_2), \quad \ddot{B}(1) = 6(P_1 - 2P_2 + P_3). \quad (3)$$

Рассмотрим теперь кривую  $B_i$ , представляющую собой  $i$ -й сегмент сплайна,  $0 \leq i < n$ . Напомним, что мы обозначили узлы интерполяции через  $Q_i$ ,  $0 \leq i \leq n$ , а контрольные точки кривых Безье — через  $A_i$ ,  $B_i$ ,  $0 \leq i < n$ . Заменяя в равенствах (2) и (3)  $P_0$  на  $Q_i$ ,  $P_3$  на  $Q_{i+1}$ ,  $P_1$  на  $A_i$ ,  $P_2$  на  $B_i$ , получим

$$\dot{B}_i(0) = 3(A_i - Q_i), \quad \dot{B}_i(1) = 3(Q_{i+1} - B_i), \quad (4)$$

$$\ddot{B}_i(0) = 6(Q_i - 2A_i + B_i), \quad \ddot{B}_i(1) = 6(A_i - 2B_i + Q_{i+1}). \quad (5)$$

Будем строить сплайн так, чтобы в каждом промежуточном узле интерполяции  $Q_i$ ,  $i = 1, \dots, n-1$ , две кривые  $B_{i-1}$  и  $B_i$ , которые склеиваются в этом узле, имели одинаковые первые и вторые производные. Получаем два уравнения:

$$\begin{aligned} \dot{B}_{i-1}(1) &= \dot{B}_i(0), \\ \ddot{B}_{i-1}(1) &= \ddot{B}_i(0). \end{aligned}$$

Используя формулы (4) и (5), запишем их в виде

$$\begin{aligned} Q_i - B_{i-1} &= A_i - Q_i, \\ A_{i-1} - 2B_{i-1} + Q_i &= Q_i - 2A_i + B_i. \end{aligned}$$

Перенеся члены с  $A$  и  $B$  в левую часть, а  $Q$  в правую, получим

$$B_{i-1} + A_i = 2Q_i, \quad (6)$$

$$A_{i-1} - 2B_{i-1} + 2A_i - B_i = 0. \quad (7)$$

Равенства (6) и (7) можно рассматривать как уравнения с неизвестными  $A_j, B_j$  (контрольные точки кривых), при этом точки  $Q_j$  (узлы интерполяции) нам даны. Получаем  $2n - 2$  линейных уравнения с  $2n$  неизвестными. Для того чтобы система имела единственное решение, необходимо задать ещё два уравнения, чтобы число уравнений равнялось числу неизвестных. Два дополнительных уравнения формулируются как краевые условия в начальном и конечном узлах  $Q_0$  и  $Q_n$ . Потребуем, чтобы вторая производная в начальной и конечной точках равнялась нулю. Получаем уравнения

$$\begin{aligned} \ddot{B}_0(0) &= 0, \\ \ddot{B}_{n-1}(1) &= 0, \end{aligned}$$

которые через точки записываются как

$$2A_0 - B_0 = Q_0, \quad (8)$$

$$2B_{n-1} - A_{n-1} = Q_n. \quad (9)$$

Итак, мы получили систему из  $2n$  линейных уравнений с  $2n$  неизвестными. Матрица системы имеет размер  $2n \times 2n$ , её элементами являются обычные вещественные числа. Немного непривычно то, что неизвестными  $A_i, B_i$  здесь являются не числа, а точки плоскости  $\mathbf{R}^2$  (которые мы отождествляем с векторами  $\mathbf{R}^2$ ), задаваемые двумя вещественными координатами; столбец свободных членов также состоит не из чисел, а из точек  $\mathbf{R}^2$ . Тем не менее обычный метод Гаусса решения линейной системы здесь работает точно так же, как и в случае числовых неизвестных. Отметим, что матрица системы четырёхдиагональная, если упорядочить уравнения следующим образом: сначала записываем краевое условие (8) в начальном узле  $Q_0$ , затем для  $i = 1, \dots, n - 1$  — уравнения (7) и (6), выражающие равенство вторых и первых производных в узлах  $Q_i$ , последним записываем краевое условие (9) в конечном узле  $Q_n$ . Система с четырёхдиагональной матрицей решается за время  $O(n)$  методом Гаусса с выбором максимального по модулю разрешающего элемента в столбце (используется вариант метода Гаусса для  $m$ -диагональной матрицы, в нашем случае  $m = 4$ ). Решив систему, мы получим искомые контрольные точки  $A_i, B_i$ , которые вместе с узлами интерполяции определяют искомый сплайн. А именно,  $i$ -я кривая Безье, соединяющая узлы интерполяции  $Q_i$  и  $Q_{i+1}$ , задаётся четырьмя точками  $Q_i, A_i, B_i, Q_{i+1}$ ,  $i = 0, 1, \dots, n - 1$ .

**Пример 1.** Пусть требуется построить Безье-сплайн по четырём узлам

$$Q_0 = (0, 0), \quad Q_1 = (2, 2), \quad Q_2 = (3, 1), \quad Q_3 = (4, 1).$$

Составим систему уравнений с неизвестными  $A_0, B_0, A_1, B_1, A_2, B_2$ . Первое и последнее уравнения представляют собой условия равенства нулю второй производной в краевых узлах  $Q_0$  и  $Q_3$ , уравнения со 2-го по 5-е выражают равенство вторых и первых производных в узлах  $Q_1$  и  $Q_2$ . Получим следующую расширенную матрицу системы:

$$\begin{array}{cccccc|c} 2 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & (0, 0) \\ 1 & -2 & 2 & -1 & 0 & 0 & (0, 0) \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & (4, 4) \\ 0 & 0 & 1 & -2 & 2 & -1 & (0, 0) \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & 0 & (6, 2) \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 2 & (4, 1) \end{array} .$$

Решив систему, получим контрольные точки:

$$\begin{aligned} A_0 &= (0,756, 0,956), & B_0 &= (1,511, 1,911), \\ A_1 &= (2,489, 2,089), & B_1 &= (2,711, 1,311), \\ A_2 &= (3,289, 0,689), & B_2 &= (3,644, 0,844). \end{aligned}$$

Искомый сплайн изображён на рис. 3. Кругами отмечены узлы интерполяции, крестиками — контрольные точки.

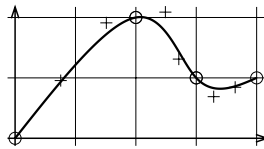


Рис. 3. Сплайн, построенный по узлам  $(0, 0), (2, 2), (3, 1), (4, 1)$

Описанный метод вычисления сплайна работает хорошо, когда расстояния между узлами интерполяции примерно одинаковы. Однако он требует модификации, когда расстояния сильно различаются. Дело в том, что параметризация каждой кривой Безье, являющейся сегментом сплайна, выполняется значениями времени  $t$  из отрезка  $[0, 1]$ . Можно рассмотреть следующую аналогию: пусть автомобиль проезжает несколько городов (которые соответствуют узлам интерполяции), мы строим оптимальную траекторию его движения с учётом скорости. Описанный выше метод соответствует тому, что дистанцию между соседними городами автомобиль всегда проезжает ровно за один час независимо от расстояния между ними. Между удалёнными друг от друга городами автомобиль едет с большой скоростью, затем, если следующий город расположен близко к предыдущему, он резко тормозит и дальше едет очень медленно. Соответственно траектория движения в таком случае состоит из почти спрямлённых

линий между удалёнными городами и резких поворотов для близких городов (кривая в левой части рис. 5). Хотелось бы построить траекторию с более плавными поворотами.

Естественное решение — рассматривать параметризацию кривых Безье, составляющих сплайн, не значениями  $t$  от 0 до 1, а значениями из отрезка  $[0, l]$ , где  $l$  — расстояние между соседними узлами интерполяции.

Обозначим  $\alpha = 1/l$  и рассмотрим параметризацию кривой Безье значениями из отрезка  $[0, l]$ :

$$\begin{aligned}\mathcal{A}: [0, l] &\rightarrow \mathbf{R}^2, \\ \mathcal{A}(t) &= \mathcal{B}(\alpha t),\end{aligned}$$

где отображение  $\mathcal{B}$  задаётся четырьмя точками  $P_0, P_1, P_2, P_3 \in \mathbf{R}^2$  по формуле (1). Сделав замену  $t \rightarrow \alpha t$  в формуле (1) и дважды продифференцировав по  $t$ , вычислим первую и вторую производные функции  $\mathcal{A}(t)$ :

$$\begin{aligned}\dot{\mathcal{A}}(t) &= 3\alpha[-(1-\alpha t)^2 P_0 + (1-3\alpha t)(1-\alpha t)P_1 + \alpha t(2-3\alpha t)P_2 + \alpha^2 t^2 P_3], \\ \ddot{\mathcal{A}}(t) &= 6\alpha^2[(1-\alpha t)P_0 - (2-3\alpha t)P_1 + (1-3\alpha t)P_2 + \alpha t P_3].\end{aligned}\quad (10)$$

Подставив значения  $t = 0$  и  $t = l$ , получим выражения для первой и второй производных в концах кривой  $\mathcal{A}(t)$ :

$$\dot{\mathcal{A}}(0) = 3\alpha(P_1 - P_0), \quad \dot{\mathcal{A}}(l) = 3\alpha(P_3 - P_2), \quad (11)$$

$$\ddot{\mathcal{A}}(0) = 6\alpha^2(P_0 - 2P_1 + P_2), \quad \ddot{\mathcal{A}}(l) = 6\alpha^2(P_1 - 2P_2 + P_3). \quad (12)$$

Пусть теперь  $\mathcal{A}_i$  — кривая Безье, соединяющая узлы интерполяции  $Q_i$  и  $Q_{i+1}$ , параметризованная значениями из отрезка  $[0, l_i]$ , где  $l_i = |Q_i Q_{i+1}|$ . Как и ранее, обозначим через  $A_i$  и  $B_i$  её контрольные точки. Положим  $\alpha_i = 1/l_i$ . Кривая  $\mathcal{A}_i$  имеет следующие значения первой и второй производных в узлах интерполяции:

$$\dot{\mathcal{A}}_i(0) = 3\alpha_i(A_i - Q_i), \quad \dot{\mathcal{A}}_i(1) = 3\alpha_i(Q_{i+1} - B_i), \quad (13)$$

$$\ddot{\mathcal{A}}_i(0) = 6\alpha_i^2(Q_i - 2A_i + B_i), \quad \ddot{\mathcal{A}}_i(1) = 6\alpha_i^2(A_i - 2B_i + Q_{i+1}). \quad (14)$$

Составим опять уравнения, утверждающие равенство первых и вторых производных соседних кривых Безье в промежуточных узлах интерполяции с учётом другой параметризации. Имеем

$$\begin{aligned}\dot{\mathcal{A}}_{i-1}(l_{i-1}) &= \dot{\mathcal{A}}_i(0), \\ \ddot{\mathcal{A}}_{i-1}(l_{i-1}) &= \ddot{\mathcal{A}}_i(0).\end{aligned}$$

Применив формулы (13) и (14), получим

$$\begin{aligned}\alpha_{i-1}(Q_i - B_{i-1}) &= \alpha_i(A_i - Q_i), \\ \alpha_{i-1}^2(A_{i-1} - 2B_{i-1} + Q_i) &= \alpha_i^2(Q_i - 2A_i + B_i).\end{aligned}$$

Перенеся члены с  $A$  и  $B$  в левую часть, а  $Q$  в правую, получим уравнения

$$\alpha_{i-1}B_{i-1} + \alpha_i A_i = (\alpha_{i-1} + \alpha_i)Q_i, \quad (15)$$

$$\alpha_{i-1}^2 A_{i-1} - 2\alpha_{i-1}^2 B_{i-1} + 2\alpha_i^2 A_i - \alpha_i^2 B_i = \alpha_i^2 Q_i - \alpha_{i-1}^2 Q_{i-1}. \quad (16)$$

Здесь индекс  $i$  пробегает значения от 1 до  $n - 1$ . Таким образом, мы получили  $2n - 2$  уравнений на контрольные точки  $A_i, B_i$  кривых  $\mathcal{A}_i$ . Добавим краевые условия — те же самые, что и в предыдущем случае (параметризации кривых без учёта расстояний между узлами): вторые производные кривых в крайних узлах интерполяции равны нулю, это уравнения (8) и (9). Чтобы матрица системы имела четырёхдиагональную форму, упорядочим уравнения следующим образом: сначала краевое условие (8) в начальном узле  $Q_0$ , затем уравнения (16) и (15) для промежуточных узлов  $Q_i, i = 1, \dots, n - 1$ , и в конце краевое условие (9) в конечном узле  $Q_n$ . Контрольные точки вычисляются как решение полученной системы линейных уравнений.

**Пример 2.** Построим сплайн Безье по тем же самым узлам, что и в примере 1, но параметризуя кривые Безье с учётом расстояний между узлами интерполяции. Имеем четыре узла:

$$Q_0 = (0, 0), \quad Q_1 = (2, 2), \quad Q_2 = (3, 1), \quad Q_3 = (4, 1).$$

Вычислим расстояния между узлами и коэффициенты  $\alpha_i$ :

$$l_0 = |Q_0 Q_1| \approx 2,828, \quad l_1 = |Q_1 Q_2| \approx 1,414, \quad l_2 = |Q_2 Q_3| = 1, \quad (17)$$

$$\alpha_0 = \frac{1}{l_0} \approx 0,354, \quad \alpha_1 = \frac{1}{l_1} \approx 0,707, \quad \alpha_2 = \frac{1}{l_2} = 1. \quad (18)$$

Составим систему уравнений с неизвестными  $A_0, B_0, A_1, B_1, A_2, B_2$ . Первое и последнее уравнения представляют собой условия равенства нулю второй производной в краевых узлах  $Q_0$  и  $Q_3$ , уравнения со второго по пятое выражают равенство вторых и первых производных соседних кривых  $\mathcal{A}_i$  в узлах  $Q_1$  и  $Q_2$ . Получим следующую расширенную матрицу системы:

$$\begin{array}{cccccc|c} 2 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & (0, 0) \\ 0,125 & -0,25 & 1 & -0,5 & 0 & 0 & (0,75, 0,75) \\ 0 & 0,354 & 0,707 & 0 & 0 & 0 & (2,121, 2,121) \\ 0 & 0 & 0,5 & -1 & 2 & -1 & (1,5, 0,5) \\ 0 & 0 & 0 & 0,707 & 1 & 0 & (5,121, 1,707) \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 2 & (4, 1) \end{array} .$$

Решив систему, найдём контрольные точки:

$$A_0 = (0,695, 1,202), \quad B_0 = (1,390, 2,405),$$

$$A_1 = (2,305, 1,798), \quad B_1 = (2,589, 1,194),$$

$$A_2 = (3,291, 0,863), \quad B_2 = (3,645, 0,932).$$



Искомый сплайн изображён на рис. 4 справа. Для сравнения слева показан сплайн, вычисленный первым методом без учёта расстояний между узлами.

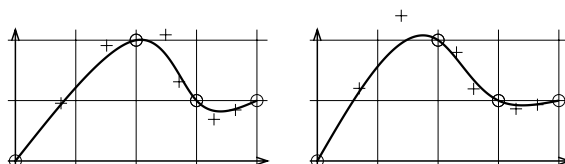


Рис. 4. Сплайны, построенный по узлам  $(0, 0)$ ,  $(2, 2)$ ,  $(3, 1)$ ,  $(4, 1)$ . Сплайн слева использует традиционную параметризацию кривых Безье  $t \in [0, 1]$ . Сплайн справа использует параметризацию, учитывающую расстояния между узлами

Два сплайна на рис. 4 отличаются незначительно, поскольку в данном примере расстояния между узлами интерполяции различаются не очень сильно. На рис. 5 приведён другой пример двух сплайнов, построенных по одним и тем же узлам. Расстояния между узлами в этом примере распределены неравномерно, поэтому разница в форме двух кривых более заметна.

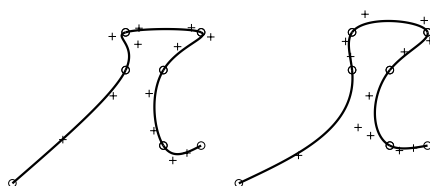


Рис. 5. Сплайны, построенные по одним и тем же узлам двумя разными методами. Сплайн справа использует параметризацию, учитывающую расстояния между узлами

Левый сплайн на рис. 5, вычисленный первым методом без учёта расстояний между узлами интерполяции, состоит из более спрямлённых отрезков кривых. Вблизи узлов интерполяции кривая совершает довольно резкие повороты. Сплайн, учитывающий расстояния между узлами, на вид более гладкий, длинные отрезки кривых здесь искривлены сильнее, и за счёт этого повороты вблизи узлов интерполяции получаются более плавными. Разница между сплайнами также наглядно иллюстрируется рисунком 6. Здесь слева изображены узлы интерполяции, соединённые ломаной, правее нарисованы три сплайна, построенные разными методами по этим узлам. Левый сплайн использует стандартную параметризацию кривых Безье отрезками при  $t \in [0, 1]$ . Сплайн в центре использует рассмотренную параметризацию со временем прохождения сегментов, равным расстоянию между соседними узлами. Наконец, справа изображён сплайн с оптимальной параметризацией, которая рассматривается ниже.

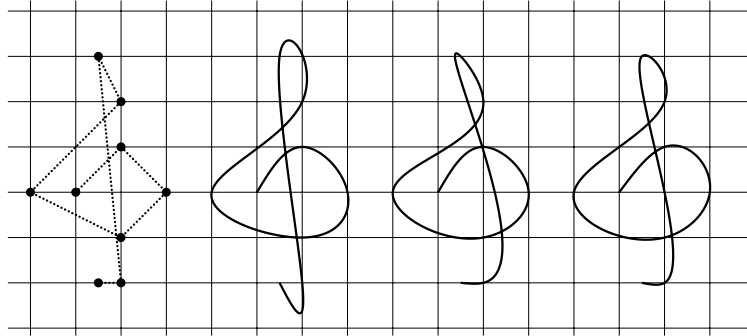


Рис. 6. Три сплайна, построенных по одним и тем же узлам интерполяции. Сплайн слева использует стандартную параметризацию  $t \in [0, 1]$ , сплайн в центре используют параметризацию расстояниями между соседними узлами. Справа показан оптимальный сплайн, минимизирующий интеграл от квадрата второй производной

### Вычисление оптимального сплайна

Как видно на рис. 5 и 6, форма сплайна при заданных узлах сильно зависит от параметризации кривых Безье. Выше мы наряду со стандартной параметризацией рассмотрели параметризацию, при которой кривая между соседними узлами проходит за время, пропорциональное расстоянию между узлами. Такое решение априори представляется естественным и визуально даёт хорошие результаты, но всё же остаётся открытым вопрос о выборе наилучшего решения по каким-либо чётким критериям. Мы сведём поиск наилучшего сплайна к оптимизационной задаче. Будем искать гладкий сплайн Безье с непрерывными первыми и вторыми производными, который минимизирует интеграл от квадрата второй производной при фиксированном суммарном времени прохождения сплайна. Минимум ищется по всевозможным параметризациям кривых Безье, являющихся сегментами сплайна.

Запишем формально условие задачи. Даны узлы интерполяции  $Q_i \in \mathbf{R}^2$ ,  $i = 0, 1, \dots, n$ . Мы строим сплайн из кривых Безье с непрерывными первыми и вторыми производными в узлах. Кривая Безье  $A_i$ , соединяющая узлы  $Q_i$  и  $Q_{i+1}$ , параметризуется значениями времени из отрезка  $[0, t_i]$ :

$$A_i: [0, t_i] \rightarrow \mathbf{R}^2, \quad t_i > 0, \quad i = 0, 1, \dots, n - 1,$$

$$A_i(t) = B_i(\alpha_i t), \quad \alpha_i = \frac{1}{t_i}.$$

Кривая Безье  $B_i$  задаётся узлами интерполяции  $Q_i, Q_{i+1}$  и контрольными точками  $A_i, B_i$ .

Суммарное время прохождения всего сплайна фиксировано, мы полагаем его равным единице:

$$t_0 + t_1 + \dots + t_{n-1} = 1. \tag{19}$$

Сплайн должен иметь непрерывные первые и вторые производные в узлах:

$$\dot{\mathcal{A}}_i(t_i) = \dot{\mathcal{A}}_{i+1}(0), \quad \ddot{\mathcal{A}}_i(t_i) = \ddot{\mathcal{A}}_{i+1}(0), \quad i = 0, 1, \dots, n-2.$$

Мы минимизируем интеграл от квадрата второй производной по всему временному отрезку прохождения сплайна:

$$\sum_{i=0}^{n-1} \int_0^{t_i} |\ddot{\mathcal{A}}_i(\tau)|^2 d\tau \rightarrow \min. \quad (20)$$

Минимизация выполняется по всем наборам переменных  $(t_0, t_1, \dots, t_{n-1})$ , удовлетворяющим условию (19); также  $t_i$  должны быть положительны. Этот набор переменных задаёт точку  $n$ -мерной гиперплоскости, определяемой уравнением (19).

Интеграл от квадрата второй производной по каждому сегменту сплайна легко вычисляется аналитически. Воспользовавшись формулой (10) для второй производной функции  $\mathcal{A}_i(t)$ , вычислим сначала квадрат второй производной  $|\ddot{\mathcal{A}}_i(t)|^2$  и затем его интеграл  $\mathcal{I}_i$  по отрезку  $[0, t_i]$ , где  $t_i = 1/\alpha_i$ . Используем следующие обозначения для координат узлов и контрольных точек:

$$Q_i = (Q_{i1}, Q_{i2}), \quad A_i = (A_{i1}, A_{i2}), \quad B_i = (B_{i1}, B_{i2}), \quad Q_{i+1} = (Q_{i+1,1}, Q_{i+1,2}).$$

Имеем

$$\begin{aligned} |\ddot{\mathcal{A}}_i(t)|^2 &= \ddot{\mathcal{A}}_i(t) \cdot \ddot{\mathcal{A}}_i(t) = \\ &= 36\alpha_i^4 \{ [t\alpha_i(A_{i1} - 2B_{i1} + Q_{i+1,1}) + (1 - \alpha_i t)(Q_{i1} - 2A_{i1} + B_{i1})]^2 + \\ &+ [t\alpha_i(A_{i2} - 2B_{i2} + Q_{i+1,2}) + (1 - \alpha_i t)(Q_{i2} - 2A_{i2} + B_{i2})]^2 \}, \\ \mathcal{I}_i &= \int_0^{t_i} |\ddot{\mathcal{A}}_i(\tau)|^2 d\tau = 12\alpha_i^3 [Q_{i1}^2 + Q_{i2}^2 + 3(A_{i1}^2 + A_{i2}^2 + B_{i1}^2 + B_{i2}^2) + \\ &+ Q_{i+1,1}^2 + Q_{i+1,2}^2 + Q_{i1}Q_{i+1,1} + Q_{i2}Q_{i+1,2} - \\ &- 3(Q_{i1}A_{i1} + Q_{i2}A_{i2} + A_{i1}B_{i1} + A_{i2}B_{i2} + B_{i1}Q_{i+1,1} + B_{i2}Q_{i+1,2})]. \end{aligned} \quad (21)$$

Мы получили классическую задачу на нахождение условного экстремума функции, которая может быть решена аналитически методом множителей Лагранжа. Выражения, однако, получаются очень громоздкими даже в простейшем случае  $n = 2$ , который соответствует трём узлам. Если преобразовать систему к одному уравнению с переменной  $\alpha_0$ , то получается уравнение, в котором линейная комбинация дробей приравнивается к нулю, причём в числителях и знаменателях переменная  $\alpha_0$  встречается в степенях до 7 включительно. Это уравнение можно решить аналитически, воспользовавшись, к примеру, системой компьютерной алгебры SageMath. В ответе получается выражение длиной в 21 741 символ! Правда, когда мы подставляем в него конкретные числовые значения, то получается уже вполне компактный ответ. Рассмотрим, например, три узла, которые образуют египетский треугольник:

$$Q_1 = (0, 0), \quad Q_2 = (4, 3), \quad Q_3 = (4, 0).$$

В этом случае получаем следующий точный ответ:

$$\alpha_0 = S + \frac{84}{625 \cdot S} + \frac{22}{25},$$

где

$$S = \left( \frac{24\sqrt{15}}{625} + \frac{2448}{15625} \right)^{1/3}.$$

Вычислим приближённо все параметры, по которым строится сплайн:

$$\begin{aligned} \alpha_0 &= 1,752999, & \alpha_1 &= \frac{\alpha_0}{1 - \alpha_0} = 2,328022, \\ t_0 &= \frac{1}{\alpha_0} = 0,570451, & t_1 &= 1 - t_0 = 0,429549, \\ A_0 &= (1,713633, 1,664011), & B_0 &= (3,427268, 3,328022), \\ A_1 &= (4,431267, 2,752999), & B_1 &= (4,215634, 1,376500). \end{aligned}$$

Полученный сплайн изображён на рис. 7.

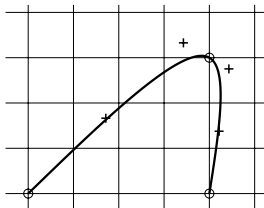


Рис. 7. Оптимальный сплайн, построенный по вершинам египетского треугольника

При  $n \geq 3$  (четыре и более узла интерполяции) получить точное аналитическое решение не удаётся. Однако можно применить численные методы решения оптимизационной задачи — нахождения условного экстремума функции от многих переменных. Мы минимизируем функцию от набора переменных

$$T = (t_0, t_1, \dots, t_{n-1}) \in \mathbf{R}^n$$

при условии связи (19):

$$t_0 + t_1 + \dots + t_{n-1} = 1.$$

Точка  $T$ , таким образом, принадлежит гиперплоскости, определяемой уравнением (19). Дополнительно мы накладываем также условие положительности всех координат  $T$ :  $t_i > 0, i = 0, \dots, n - 1$ .

Для заданного набора  $T$  и фиксированных узлов интерполяции  $Q_i, i = 0, \dots, n$ , вычисляется сплайн с данными временами прохождения сегментов между узлами путём решения системы линейных уравнений (15), (16) с учётом краевых условий (8) и (9). (Напомним, что переменные  $\alpha_i$  задаются как

$\alpha_i = 1/t_i$ .) Для найденного сплайна вычисляется интеграл от квадрата второй производной по формулам (20) и (21). Таким образом определяется целевая функция, которую мы минимизируем.

Как показывают эксперименты, в нашем случае прекрасно работает самый простой метод минимизации «Hill climbing» (карабкање на холм) с автоматическим выбором шага (при нахождении минимума более уместным было бы название «Сползание в яму»). В качестве начальной точки используется параметризация сплайна, при которой времена прохождения его сегментов пропорциональны расстояниям между соседними узлами:

$$t_i = \frac{|Q_i Q_{i+1}|}{\sum_{k=0}^{n-1} |Q_k Q_{k+1}|}, \quad i = 0, 1, \dots, n-1.$$

Для текущей точки  $T$  в этом методе рассматриваются  $n$  соседних точек, которые в нашем случае также должны быть расположены на гиперплоскости (19). Мы задаём их с помощью векторов сдвига

$$\vec{v}_i = (-h, \dots, -h, 1, -h, \dots, -h), \quad h = \frac{1}{n-1}, \quad i = 0, 1, \dots, n-1,$$

где единица стоит на месте  $i$ -й координаты. Векторы  $\vec{v}_i$  образуют «звезду» в гиперплоскости (19) с равными углами между любой парой векторов. Также в процессе итерации мы храним текущую величину шага  $s_i \in \mathbf{R}$ ,  $s_i > 0$ , по каждому направлению  $\vec{v}_i$ ,  $i = 0, \dots, n-1$ . Первоначально все  $s_i$  инициализируются константой  $\delta/n$ , где  $\delta$  — параметр алгоритма (например,  $\delta = 0,01$ ). Также параметром алгоритма является величина ускорения  $\text{Acc} = 1,2$ .

При выборе следующей точки рассматриваются соседи текущей точки  $T$  для каждого направления  $\vec{v}_i$ ,  $i = 0, \dots, n-1$ . Для фиксированного  $\vec{v}_i$  рассматриваются четыре соседние точки  $T_k$ ,  $k = 0, 1, 2, 3$ , задаваемые выражениями

$$T_k = T + a_k s_i \vec{v}_i, \quad k = 0, 1, 2, 3,$$

где

$$a_0 = \text{Acc}, \quad a_1 = \frac{1}{\text{Acc}}, \quad a_2 = -a_0, \quad a_3 = -a_1.$$

Для каждого  $i$  вычисляются значения целевой функции в четырёх соседних точках  $T_k$ ,  $k = 0, \dots, 3$ , и выбирается минимальное из соседних значений в точке  $T_m$ . Если минимальное значение меньше текущего, то текущая точка перемещается в точку  $T_m$ , а шаг по направлению  $\vec{v}_i$  умножается на ускорение  $a_m$ :

$$T = T_m, \quad s_i = s_i a_m.$$

Если все четыре соседних значения больше или равны текущему значению целевой функции, то текущая точка не меняет своего положения, но шаг по текущему направлению  $\vec{v}_i$  уменьшается в  $\text{Acc}$  раз, т. е. происходит замедление передвижения по  $i$ -му направлению:

$$s_i = \frac{s_i}{\text{Acc}}.$$

В процессе перебора соседних точек также проверяется, что точки не выходят за пределы  $n$ -мерного ящика, задаваемого ограничениями  $0 < t_i < 1$ ,  $i = 0, \dots, n - 1$  (соседние точки, выходящие за его пределы, просто не рассматриваются).

Алгоритм завершается, когда на очередном шаге после перебора всех направлений  $\vec{v}_i$ ,  $i = 0, \dots, n - 1$ , либо текущая точка сдвинулась и новое значение отличается от предыдущего менее чем на  $\varepsilon$ , либо, если текущая точка осталась на прежней позиции, величины текущих шагов  $s_i$  по всем направлениям  $\vec{v}_i$  не превосходят  $\varepsilon$ . На всякий случай также ограничивается общее число шагов алгоритма, например, их должно быть не более 1000. Преимущество этого алгоритма заключается в том, что даже если он не завершается за максимальное число шагов по указанным критериям, то всё равно вычисленная текущая точка будет давать значение целевой функции не хуже, чем в исходной точке.

## Программная реализация и численные эксперименты

Программа реализована на языке C++, визуализация использует библиотеку классов Qt и систему разработки прикладных программ Qt Creator. Сплайны, использующие первые два метода параметризации кривых Безье, строятся по точкам, задаваемым кликами мыши, причём узлы интерполяции можно захватывать и перетаскивать с помощью мыши, сплайн при этом меняет свою форму в реальном времени.

Оптимальный сплайн вычисляется и изображается по нажатию на кнопку в оконной форме. В экспериментах использовалось значение  $\varepsilon = 10^{-12}$  (более чем достаточная точность, на практике хватило бы и значения  $10^{-4}$ ). Узлы интерполяции выбирались более или менее случайно. Число итераций колебалось в пределах 65—85, причём никакой зависимости от числа узлов замечено не было.

Для 20 узлов оптимальный сплайн вычисляется практически мгновенно (эксперименты проводились на довольно медленном ноутбуке). Для 50 узлов время вычисления оптимального сплайна составило менее 0,5 с при 79 итерациях, для 100 узлов — около 1,8 с при 76 итерациях, для 200 узлов — 6,4 с при 73 итерациях. Под одной итерацией понимается перебор соседних точек для всех направлений  $\vec{v}_i$ ,  $i = 0, \dots, n - 1$ , поэтому время выполнения одной итерации пропорционально  $n$ . Эксперименты показали, что количество итераций мало зависит от  $n$ . При каждом вычислении целевой функции решается линейная система порядка  $2n$  методом Гаусса, при этом используется вариант алгоритма для четырёхдиагональной матрицы, работающий за время  $O(n)$ . Получается, что время вычисления оптимального сплайна равно  $O(n^2)$ , что хорошо согласуется с результатами эксперимента. Отметим, что точность  $\varepsilon = 10^{-12}$ , использованная в программе, на практике является явно избыточной, с использованием разумного значения  $\varepsilon$  программа может быть значительно убыстрена. Но предметом данного исследования являлась прежде всего форма оптимального сплайна, а

не скорость его вычисления, поэтому и была выбрана максимально высокая точность.

Сделаем ещё два важных замечания.

**Замечание 1.** Помимо обычного сплайна, соединяющего начальный и конечный узлы через серию промежуточных узлов, можно рассматривать замкнутый сплайн, у которого начальный узел является одновременно и конечным, причём условия равенства первой и второй производных распространяются и на начальный/конечный узел. Случай замкнутого сплайна даже более простой, поскольку здесь не нужны краевые условия в конечных узлах (уравнения (8) и (9)). Условия равенства производных записываются в виде уравнений (15), (16), где индекс  $i$  пробегает значения от 0 до  $n - 1$ , а индексные выражения надо брать по модулю  $n$ . Получаем систему из  $2n$  уравнений с  $2n$  неизвестными и невырожденной матрицей, имеющую единственное решение при заданном наборе параметризаций. Оптимальный сплайн вычисляется аналогично.

**Замечание 2.** В рассмотренном случае незамкнутого сплайна для его однозначного вычисления требовалось задать краевые условия (два дополнительных уравнения). Мы сформулировали их как условие равенства нулю второй производной в краевых узлах. Это не всегда самое удачное решение. Например, пусть мы хотим построить кривую, максимально близкую к дуге окружности. Но у построенного сплайна с указанными краевыми условиями кривизна кривой в начальном и конечном узлах равна нулю, а у окружности кривизна является константой, отличной от нуля. Поэтому в подобной ситуации более естественно использовать другое краевое условие, которое должно выполняться для начального и конечного сегментов сплайна. Сформулируем его для начального сегмента.

**Условие равенства кривизны.** Кривизна кривой Безье, соединяющей первый и второй узлы  $Q_0$  и  $Q_1$ , в этих узлах одинакова с учётом её знака.

На языке контрольных точек  $Q_0, A_0, B_0, Q_1$  это условие выражается следующим образом: четырёхугольник  $Q_0A_0B_0Q_1$  является равнобедренной трапецией, т. е.  $Q_0Q_1 \parallel A_0B_0$ ,  $|Q_0A_0| = |B_0Q_1|$ . Обозначим через  $\vec{N}_0$  нормаль к вектору  $Q_1 - Q_0$  (если этот вектор имеет координаты  $(x, y)$ , то координаты нормали  $(-y, x)$ ). Запишем это условие в векторном виде:

$$\vec{N}_0 \cdot (B_0 - A_0) = 0, \quad \vec{N}_0 \cdot (A_0 - Q_0) = \vec{N}_0 \cdot (B_0 - Q_1).$$

Здесь через  $\cdot$  обозначено скалярное произведение векторов. Аналогично записывается это условие для последнего сегмента сплайна:

$$\vec{N}_{n-1} \cdot (B_{n-1} - A_{n-1}) = 0, \quad \vec{N}_{n-1} \cdot (A_{n-1} - Q_{n-1}) = \vec{N}_{n-1} \cdot (B_{n-1} - Q_n),$$

где  $\vec{N}_{n-1}$  — нормаль к вектору  $Q_n - Q_{n-1}$ .

К сожалению, эти уравнения не выражаются в виде линейных комбинаций неизвестных точек  $A_i, B_i$ . Переписав их через координаты точек и векторов,

мы получим четыре линейных уравнения относительно координат контрольных точек  $A_0, B_0, A_{n-1}, B_{n-1}$ . Перепишем через координаты уравнения (15) и (16),  $i = 1, \dots, n - 1$ . Получим систему из  $4n$  уравнений относительно координат точек  $A_i, B_i$  с невырожденной матрицей. В отличие от рассмотренного случая, здесь неизвестными являются числа, а не точки; столбец свободных членов также содержит числа. Решив систему, найдём контрольные точки кривых Безье, составляющих сплайн. Вычисление оптимального сплайна выполняется аналогично.

### Заключение

Вернёмся к рис. 6, на котором изображены три сплайна, построенные рассмотренными методами по одним и тем же узлам. Рассмотрим ещё раз сплайн со стандартной параметризацией  $t \in [0, 1]$  и оптимальный сплайн, они показаны на рис. 8.

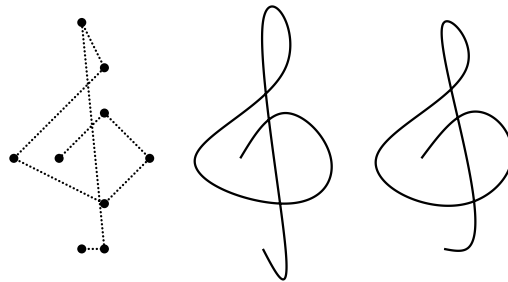


Рис. 8. Сплайны, построенные по одним и тем же узлам интерполяции. Левый сплайн использует стандартную параметризацию. Правый сплайн является оптимальным, минимизирующим интеграл от квадрата второй производной при единичном суммарном времени прохождения сплайна

Оба сплайна изображают скрипичный ключ по девяти узлам. Левый сплайн, возможно, и выглядит более стильно, но кривая правого сплайна бесспорно более плавная и гладкая, а именно это и требуется в большинстве приложений. В графическом редакторе можно даже реализовать слайдер, при перемещении которого из крайней левой позиции в крайнюю правую форма кривой будет плавно меняться от левого сплайна к правому, причём все промежуточные сплайны будут проходить через те же самые узлы и иметь непрерывные первую и вторую производные. И происходить это будет в реальном времени, поскольку набор параметризаций  $t_i, i = 0, \dots, n - 1$ , для оптимального сплайна вычисляется только один раз. Стандартный набор параметризаций из всех единиц (или чисел  $1/n$ ) можно по перемещению слайдера плавно преобразовывать в оптимальный набор, а для заданного набора параметризаций сплайн по фиксированным узлам вычисляется мгновенно (за время  $O(n)$ ). На рис. 8 левый сплайн при этом будет плавно деформироваться в правый.



## Литература

- [1] A primer on Bézier curves: A free, online book for when you really need to know how to do Bézier things. — <http://pomax.github.io/bezierinfo/>.
- [2] Bartels R. H., Beatty J. C., Barsky B. A. Bézier Curves // An Introduction to Splines for Use in Computer Graphics and Geometric Modelling. — San Francisco: Morgan Kaufmann, 1998. — P. 211–245.
- [3] De Boor C. A Practical Guide to Splines. — Springer, 1978.
- [4] Hill climbing. — [https://en.wikipedia.org/wiki/Hill\\_climbing](https://en.wikipedia.org/wiki/Hill_climbing).
- [5] Knott G. D. Interpolating Cubic Splines. — Springer, 2012.
- [6] Nocedal J., Wright S. J. Numerical Optimization. — New York: Springer, 1999.
- [7] Shikin E. V., Plis A. I. Handbook on Splines for the User. — CRC Press, 1995.