

ЛОКАЛЬНЫЕ СПЛАЙНЫ И ИХ ПРИМЕНЕНИЕ В ЗАДАЧАХ
МАШИННОГО ПРОЕКТИРОВАНИЯ

В.К.Исаев, В.В.Сонин, Л.И.Шустова

В настоящее время для восстановления таблично заданной функции и ее производных между узлами сетки широко используется интерполяция кубическими сплайнами [1,2], непрерывными вместе со своими первыми двумя производными. Этот метод дает достаточно высокое качество аппроксимации, но при практической (машинной) реализации обладает следующими недостатками:

1. Для получения коэффициентов сплайна требуется решать систему линейных алгебраических уравнений специального вида.
2. В процессе расчетов необходимо хранить найденные ранее коэффициенты.
3. Для построения сплайна требуется задать граничные условия на восстанавливаемую функцию.

От недостатков пп.1 и 2 полностью свободны методы локальной сплайн-аппроксимации, предложенные В.С.Рябенским [3,4].

В настоящей работе представлены некоторые результаты анализа качества восстановления и дифференцирования функций многих переменных с помощью алгоритмов, описанных в [1] и являющихся следствием общей схемы [4]. В качестве интерполяционного аппарата используется сплайн $S_5(x)$ пятой степени дефекта 3 с непрерывными первыми двумя производными. В одномерном случае вычисление значения $S_5(x)$ для любого $x \in [x_{j-1}, x_j]$ производится по значениям $f(x_{j-2})$, $f(x_{j-1})$, $f(x_j)$, $f(x_{j+1})$; в двумерном случае строится локальная сетка 4×4 и алгоритм реализуется последовательной интерполяцией по одной переменной (по схеме вычисления частичного сплайна [1,4]). Для вычисления значения $S_5(x)$ в памяти ЭВМ необходимо хранить только таблицу значений исходной функции и граничные усло-

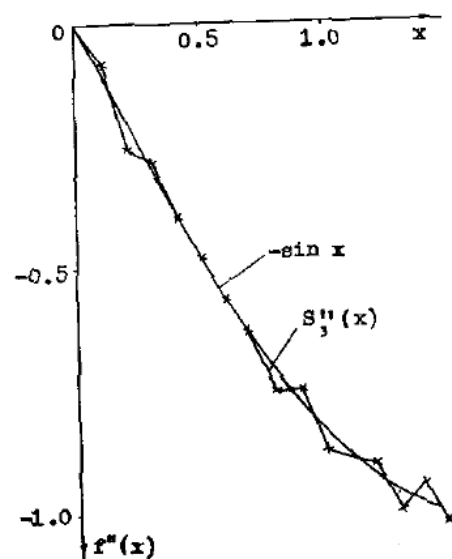
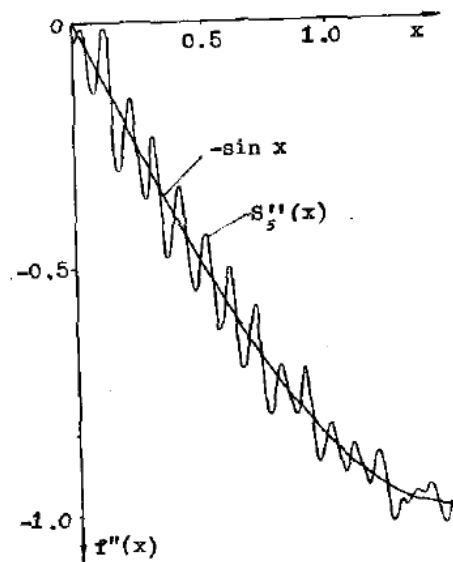


Рис. 1

вия. Для сравнения результатов интерполяции по одним и тем же значениям функции и граничным условиям строились нелокальный сплайн третьей степени $S_3(x)$ и локальный сплайн пятой степени $S_5(x)$, удовлетворяющий тем же самым условиям гладкости, что и $S_3(x)$. Сплайн $S_3(x)$ вычислялся по программам (на языке АЛГОЛ-60), приведенным в [5] и лишь незначительно модифицированным. Для вычисления $S_5(x)$ был составлен пакет программ на языке АЛГОЛ-60, для которых структура массивов исходных данных принята такой же, как в [5].

Сравнение результатов интерполяции функции одного переменного с помощью $S_3(x)$ и $S_5(x)$ показано ниже на примере функции $f(x) = \sin x$, заданной в 16 узлах на отрезке $[0, \frac{\pi}{2}]$ (шаг 0.1) с точностью 4 знака после запятой.

На рис. 1 приведены значения вторых производных функций $f''(x) = -\sin x$, локального сплайна $S_5''(x)$ и нелокального кубического сплайна $S_3''(x)$. Соответствующие материалы по представлению функций $f(x)$ и $f'(x)$ показывают, что аппроксимация функции и ее

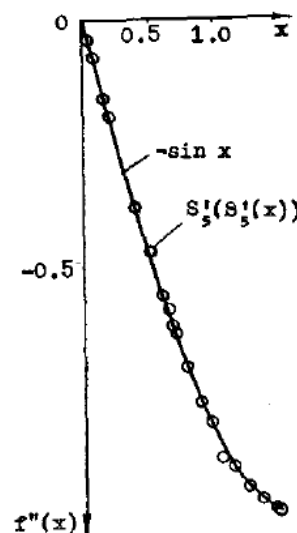


Рис. 2

первой производной с помощью локального и нелокального сплайнов дает одинаковое хорошее совпадение с точными значениями, но для вычисления локального сплайна требуется меньший объем памяти ЭВМ.

На рис. 1 четко проявляется основной недостаток локальной сплайн-аппроксимации — колебательный характер поведения второй производной $S_5''(x)$ на каждом подынтервале. Анализируя соответствующие формулы, нетрудно показать, что амплитуда колебаний величины $S_5''(x) - f''(x)$ равна произведению вто-

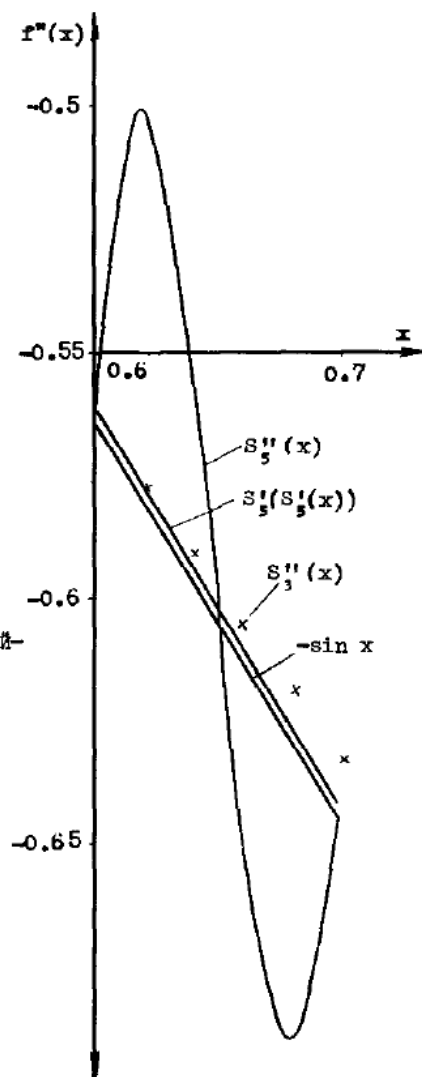


Рис. 3

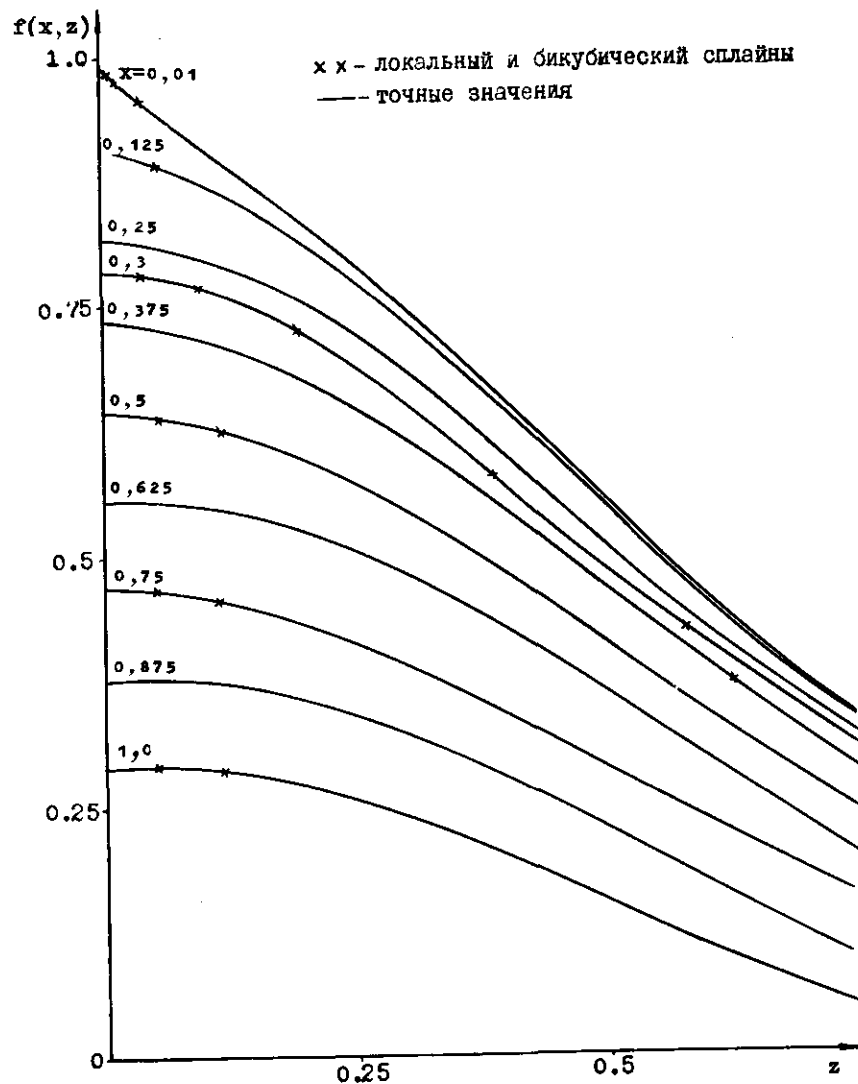


Рис. 4

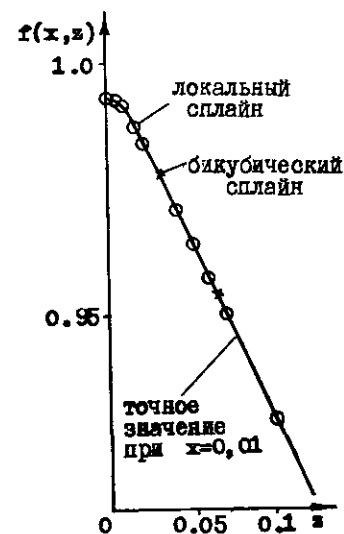


Рис. 5

рой разности функции $f(x)$ на рассматриваемом подынтервале и константы, не зависящей от $f(x)$. На практике погрешности во второй производной локального сплайна оказываются неприемлемо велики. Поэтому для улучшения качества восстановления $f''(x)$ был предложен следующий эвристический алгоритм:

- 1) для заданной таблицы $x_j = 0,1, \dots, n$ функции $f(x)$ строится локальный сплайн $S_j(x)$ и таблица $\phi(x_j) = S_j'(x_j)$, $j = 1, \dots, n-1$;
- 2) для функции $\phi(x)$ по ее таблице строится локальный сплайн $S_j[\phi(x)]$ и его производная $S_j'[\phi(x)]$ полагается равной второй производной искомой функции $f(x)$.

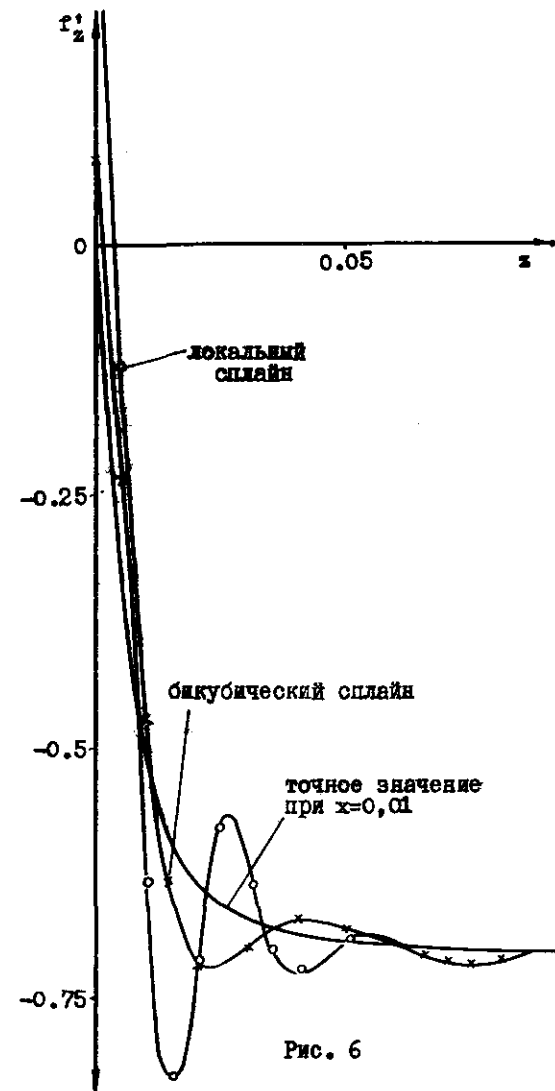


Рис. 6

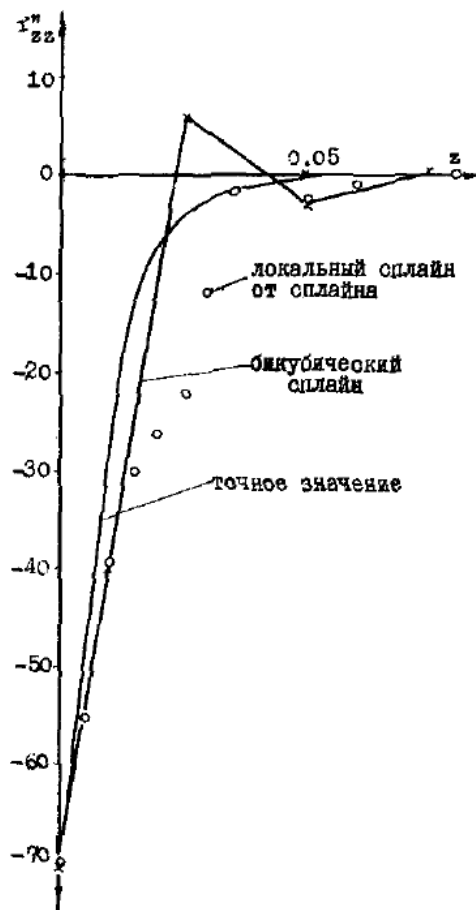


Рис. 7

в десятикратном масштабе одна из кривых рис.4. Порядок погрешностей обеих сплайн-функций получается одинаковым - максимальные ошибки в третьей значащей цифре. Частные производные функции (I) имеют особенность в точке $x = 0, z = 0$, в связи с этим при восстановлении первой и второй производных вблизи точки $x = 0, z = 0$ сплайны $S_1(x, z)$ и $S_2(x, z)$ имеют сравнительно большие погрешнос-

Такую процедуру восстановления будем называть методом построения сплайна от сплайна. На рис.2 приведены результаты восстановления второй производной на отрезке $[0, \frac{\pi}{2}]$, а на рис.3 в увеличенном масштабе - для отдельного подынтервала.

Аналогичные результаты по восстановлению значений функции двух переменных и ее производных не локальным кубическим и локальным сплайнами по изложенной выше методике можно проиллюстрировать на примере выполнения таблично заданной поверхности конуса

$$y = f(x, z) = 1 - \sqrt{\frac{x^2 + z^2}{2}}. \quad (1)$$

Результаты расчетов приведены на рис.4. Точность построения графиков не позволяет показать величину ошибки. Для выявления погрешностей на рис.5 приведена

ти. Типичные примеры приведены на рис.6 для одной из первых и на рис.7 - для одной из вторых производных, причем погрешности приближения сплайнами $S_1(x, z)$ и $S_2(x, z)$ примерно одинаковы.

По мере удаления от особой точки погрешность производных существенно уменьшается и вне круга $x^2 + z^2 > 0,001$ становится приемлемой. Отметим, что при использовании $S_1(x, z)$ в рассматриваемом примере потребовалось 2104 ячейки оперативной памяти ЭВМ, для $S_2(x, z)$ - 144 ячеек.

Детальное исследование качества восстановления табличных функций одной и двух переменных проводилось авторами при решении ряда задач аналитического представления кривых и поверхностей летательных аппаратов. Было показано, что описанные выше алгоритмы локальной сплайн-аппроксимации и ее модификация обеспечивают удовлетворительное качество восполнения функции и ее первых двух производных. Положительные результаты апробирования указанных алгоритмов позволили авторам при участии А.М.Рабова разработать пакет прикладных программ для формирования, увязки и сглаживания теоретических обводов ряда агрегатов летательных аппаратов (включая крыло), в том числе для ЭВМ с малым объемом памяти (типа "Мир").

Л и т е р а т у р а

1. АЛБЕРГ Дж., НИЛЬСОН Э., УОЛШ Дж. Теория сплайнов и ее приложения. М., "Мир", 1972.
2. ЗАВЬЯДОВ Ю.С. Интерполирование кубическими многозвеньевыми. - В кн.: Вычислительные системы. Вып.38. Новосибирск, 1970, с.23-73.
3. РЯБЕНЬКИЙ В.С. Об устойчивости конечноразностных схем и о применении метода конечных разностей к решению задачи Коши для системы уравнений с частными производными. Дисс. на соиск.учен.степени канд.физ.-мат.наук, 1952 (Моск.гос.ун-т)
4. РЯБЕНЬКИЙ В.С. Локальные формулы гладкого восполнения и гладкой интерполяции функций по их значениям в узлах неравномерной прямоугольной сетки. М., Ин-т приклад.математики АН СССР, 1974. Препринт № 21.
5. МИХАЛЕВИЧ Ю.И., ОМЕЛЬЧЕНКО О.К. Процедуры кусочно-полиномиальной интерполяции функции одной и двух переменных. Новосибирск, ВЦ СО АН СССР, 1970.

Поступила в ред.-изд. отд.
23 октября 1976 года