

旭川高専○渡辺美知子 古川正志 北大工 嘉数侑昇

要 旨

設計者がモデルを表現する場合、知識・経験・直感に頼ることなく最適なモデルを行うことが望ましい。形状設計問題では、与えられた初期モデルの曲線・曲面の補間法を比較・評価できる基準が必要である。本報告では、最適補間モデルを評価する基準としてカルバックの情報量から導かれる情報量基準 AIC を利用し、B-スプライン補間曲面における最適表現式を定める方法を提案し、その数値実験例を示す。

1. はじめに

自由曲線と曲面の補間を行う場合、補間点数・補間点の位置・補間表現式のパラメータが問題となる。既に曲線や曲面の表現モデルの良さを評価できる基準として情報量基準 AIC (Akaike's Information Criteria) を採用し、B-スプライン曲線と曲面を表現する最適補間点、補間点から導かれる制御点、パラメータの次数が存在することを報告した。

本報告ではこれらの結果を利用し、最適補間点、補間点から導かれる制御点、パラメータの次数を用いて曲線・曲面を生成し、1. 端点の曲率改善 2. 補間点の移動 3. 補間点の挿入の導入で最適表現式の決定法を提案しその有効性を確かめる。

2. カルバックの情報量基準と AIC

カルバックの情報量基準から導かれる統計量としての AIC は以下で定義される。

$$AIC = -2 [\text{モデルの最大対数尤度}] + 2 [\text{モデルの自由パラメータ数}] \quad (1)$$

AIC は、真のモデルと近似モデルの誤差 $\varepsilon_i (i=1, 2, \dots, n)$ がガウス分布の密度関数に従うとすれば、標準偏差を σ を用いて、

$$AIC = N \{ \log 2\pi + \log^n \sigma \max^2 + 1 \} + 2 [\text{モデルのパラメータ数}] \quad (2)$$

となる。ここで、定数項を取り除くと AIC は、以下のように表され、

$$AIC = N \log \varepsilon_i^2 + 2 [\text{モデルのパラメータ数}] \quad (3)$$

この式 (3) を B-スプライン曲面に適用すると AIC は、以下のように定義される。

$$AIC = NM \log(s) + 4(N+k+1)(M+L+1) \quad (4)$$

ここで、N, M は AIC 補間点測定回数、S は残差 2 乗平均を最小にする値である。この結果、式 (4) の AIC 数値が低いほど最適曲面であると評価される。

3. ユニホーム B-スプライン補間曲面

B-スプライン曲面は、カルテジアン積曲面として以下に定義される。

$$Q(u, v) = \sum_{i=0}^n \sum_{j=0}^m B_{i+1, j+1} N_{i, k}(u) M_{j, l}(v) \quad (5)$$

但し、

$$\begin{aligned} N_{i, 1}(u) &= 0 \quad (x_i \leq u < x_{i+1}) \\ N_{i, 1}(u) &= 1 \quad (u < x_i \text{ または } u \geq x_{i+1}) \\ N_{i, k}(u) &= \frac{(u-x_i)N_{i, k-1}(u)}{(x_{i+k-1}-x_i)} \\ &\quad + \frac{(x_{i+k}-u)N_{i+1, k-1}(u)}{x_{i+k}-x_{i+1}} \\ M_{i, 1}(v) &= 0 \quad (y_j \leq v < y_{j+1}) \\ M_{i, 1}(v) &= 1 \quad (v < y_j \text{ または } v \geq y_{j+1}) \\ M_{i, l}(v) &= \frac{(v-y_j)M_{i, l-1}(v)}{(y_{j+l-1}-y_j)} \\ &\quad + \frac{(y_{j+l}-v)M_{i, l-1}(v)}{y_{j+l}-y_{j+1}} \\ &\quad (0 \leq u \leq u_{\max}, u_{\max} = n-k+2) \\ &\quad (0 \leq v \leq v_{\max}, v_{\max} = m-l+2) \end{aligned}$$

である。ここで、 x と y は $x_i \leq x_{i+1}$ 、 $y_j \leq y_{j+1}$ であり、変数ノットベクトルの要素は整数値である。このノットベクトル値に加えて、位数 k と l を任意に定義する。

4. B-スプライン曲線による点列補間

P_0, P_2, \dots, P_n の点列を補間するとき、B-スプライン発生ポリゴン点は位数 R とノットベクトル $t_i (i=0, 1, \dots, n)$ を用いて、以下のように拡張ノットベクトルを定める。

$$\begin{aligned} t_i &= a_0 = 0 \quad (i=0, 1, 2, R-1) \\ t_{i+k} &= a_{i+1} = \sum c_j \quad (i=0, 1, \dots, R-2) \\ t_{i+n+k-1} &= a_n = \sum c_j \quad (i=0, 1, 2, R-1) \end{aligned}$$

B-スプライン関数は、各ノットにおいて $R-1$ 個の非零となる B-スプライン関数が存在し、ノット t_i において曲線 P_{i-k-1} を補間するとき、以下の式が成立しなければならない。

$$\begin{aligned} P_{i-R-1} &= S_{i-R-1, R}(a_{i-R-1}) Q_{i-R-1} \\ &\quad + S_{i-R-2, R}(a_{i-R-1}) Q_{i-R-2} \\ &\quad + S_{i-R-3, R}(a_{i-R-1}) Q_{i-R-3} \quad (6) \\ &\quad (R-1 \leq i \leq n+R-1) \end{aligned}$$

ここで、 $Q_0, Q_1, \dots, Q_{n+R-2}$ は未知ベクトルであり、 n 点を補間するには $R-2$ 条件を追加する必要がある。ここでは、端点において次の2条件を付加する。

$$Q_i = P_0, Q_{n+1} = P_n \quad (7)$$

$$\begin{aligned} 0 &= S_{i-R,R}(a_{i-R})Q_{i-R} + S_{i-R-1,R}(a_{i-R}) \\ &\quad Q_{i-R-1} + S_{i-R-2,R}(a_{i-R})Q_{i-R-2} \\ 0 &= S_{n,R}(a_n)Q_n + S_{n+1,R}(a_n)Q_{n+1} \\ &\quad + S_{n+2,R}(a_n)Q_{n+2} \end{aligned} \quad (8)$$

5. 最適表現式の決定法

以下の方法で u, v 方向に点列補間の繰り返しとして順次適用して最適表現を求める。

(1) 端点での曲率の近似

- 既に述べた方法で補間を行う。
- 端点(R_0)と(R_n)の一つ隣の点(R_1)と(R_{n-1})を1.より求める。
- 端点と一つ隣の midpoint を求め、その垂線ベクトルを求める。
- 1.の接線ベクトルと3.の垂線ベクトルから交点(R_1)を求める。
- R_1, R_2, R_3 を制御点として円錐曲線を求め、その二次微分を端点の曲率として再補間を行う。

(2) 補間点の移動

- 補間点の各区間点でAICを求める。
- AICの比に比例して補間点の区間幅を定める。
- α を最大区間幅($0 \leq \alpha \leq 1$)で最大区間の補間点を移動し、残りの区間幅を比に合わせて調節する。
- 再補間を行い、1.に戻る。もし、全体のAICが改善されなければ手続きを終了する。

(3) 補間点の挿入

- 補間点の各区間点のAICを求める。
- 最大AICの区間に補間点を挿入する。
- 再補間を行い、1.に戻る。もし、全体のAICが改善されなければ手続きを終了する。

4. 数値実験

本実験では、初期モデルに1/4球を用い、この真のモデルの補間点を u, v 方向にそれぞれ $n \times m$ 点生成し、補間点からB-スプライン曲面生成のポリゴン点を発生する。このポリゴン点よりB-スプライン曲面のAICを評価し、両端点での曲率の改善、補間点の移動、補間点の挿入を行いAIC値の変化を考察する。

表1は、B-スプライン曲面の端点条件を多重点とした場合と曲率0の条件を付加した場合の u 方向 m 列のAIC値の変化の様子である。AICの測定点は、100点である。この時、AICの値が小さい方が真

のモデルを近似している。

表2は、両端点に円錐曲線の曲率の条件を採用し補間を行う。そして、AIC値の高い補間点間に対して補間点の移動と再補間を行い、ある基準に達するまで繰り返し補間点の移動を u 方向の m 列に対して行った実験例である。

表3は、表2と同じ端点条件を用い、AIC値の高い補間点に対して補間点の挿入を行い、ある基準に達するまで繰り返し補間点の挿入を u 方向の m 列に対して行った実験例である。

5. おわりに

実験の結果、端点条件は曲率を零とし、更に円錐曲線の二次微分を与えるとAICが改善される。AIC値の高い補間点に対して、補間点の移動を行うとAIC値は減少と増加を繰り返しながら減少していく。また、補間点の挿入を行うとAIC値はコンスタントに減少していくことが分る。

列	端点	多重点	曲率0
1		553.34	256.31
2		213.74	94.79
3		92.49	169.22
4		242.76	212.88
5		299.96	183.37

表1. 5×5補間点による u 方向 m 列のAIC値変化

回	1	2	3	4	5	6	7
1	599.52	378.37	585.09	396.50	136.32	396.50	256.85
2	591.57	364.66	580.67	406.94	115.90	406.94	270.12
3	566.38	318.65	561.67	417.72	112.71	417.72	305.21
4	518.70	215.70	530.29	422.10	209.14	422.10	346.38
5	433.44	-47.11	454.79	407.11	299.01	176.37	66.47

表2. 補間点移動法による u 方向 m 列のAIC値変化

回	1	2	3	4	5	6	7
1	599.52	570.70	507.88	440.06	292.40	282.34	273.33
2	591.57	562.76	499.94	432.12	284.46	274.40	265.38
3	566.38	537.56	474.75	406.93	259.26	249.21	240.19
4	518.70	489.88	427.07	359.25	211.58	201.53	192.51
5	433.44	404.62	341.81	273.99	126.33	116.28	107.25

表3. 補間点挿入法による u 方向 m 列のAIC値変化