

## 缓和曲线坐标计算的精度分析

栗振锋, 景宏君

**摘要:**对文献中所建的缓和曲线中线方程进行了数学分析。在进行公式推导时,指出了其坐标计算的截断存在误差,进而对误差原因作了分析,找出了控制误差的方法及应用条件。该方法适合于传统的坐标计算思路,对设计施工等尤为适宜。

**关键词:**缓和曲线,坐标,误差分析,控制方法

**中图分类号:**TU198

文献标识码:A



## 1 缓和曲线的中线数学方程式

综合文献<sup>[1]</sup>中所给的直线、圆曲线、缓和曲线中线数学方程式,可得出三种线单元的表达式:

$$X(s) = X_0 + \int_0^s \cos\phi(s) ds, \quad (1)$$

$$Y(s) = Y_0 + \int_0^s \sin\phi(s) ds. \quad (2)$$

式中:  $X_0$ 、 $Y_0$ ——线单元起点的坐标;

$S$ ——该点到起点的距离;

$\phi(S)$ ——该点的切线方位角。

而对于缓和曲线,其中线方程式可表达为:

$$X(s) = X_0 + \int_0^s \cos\left[\phi_0 + m \times \frac{s}{r_b} + p \times \frac{s^2}{2\alpha^2}\right] ds \quad (3)$$

$$Y(s) = Y_0 + \int_0^s \sin\left[\phi_0 + m \times \frac{s}{r_b} + p \times \frac{s^2}{2\alpha^2}\right] ds \quad (4)$$

$$\phi(s) = \phi_0 + m \times \frac{s}{r_b} + p \times \frac{s^2}{2\alpha^2}. \quad (5)$$

式中:  $r_b$  系指回旋线起点半径,  $r_e$  系指回旋线终点半径。  $\phi(0)$  为线单元起点的方位角。  $m = \{1, -1\}$ , 表示回旋线逆时针转,  $m = 1$ ; 顺时针,  $m = -1$ 。  $p = \{1, -1\}$ : 当  $r_b > r_e$  时, 回旋线逆时针转,  $p = 1$ , 回旋线顺时针转,  $p = -1$ ; 当  $r_b < r_e$  时, 回旋线逆时针转,  $p = -1$ , 回旋线顺时针转,  $p = 1$ 。  $\alpha$  表示缓和曲线参数。

## 2 缓和曲线中线坐标计算的误差控制

## 2.1 公式推导

方程式(3)中

$$\begin{aligned} & \cos\left[\phi_0 + m \times \frac{s}{r_b} + p \times \frac{s^2}{2\alpha^2}\right] \\ &= \cos\left[p\left(\frac{s}{\sqrt{2}\alpha} + \frac{p \times m \times \alpha}{\sqrt{2}r_b}\right)^2 + \left(\phi_0 - \frac{p \times \alpha^2}{2r_b^2}\right)\right] \\ &= \cos\left[p\left(\frac{S}{\sqrt{2}\alpha} + \frac{p \times m \times \alpha}{\sqrt{2}r_b}\right)^2\right] \times \cos\left(\phi_0 - \frac{p \times \alpha^2}{2r_b^2}\right) - \sin\left[p\left(\frac{S}{\sqrt{2}\alpha} + \frac{p \times m \times \alpha}{\sqrt{2}r_b}\right)^2\right] \times \sin\left(\phi_0 - \frac{p \times \alpha^2}{2r_b^2}\right). \end{aligned}$$

为了推导方便,令

$$c = \frac{s}{\sqrt{2}\alpha} + \frac{p \times m \times \alpha}{\sqrt{2}r_b}, \quad d = \frac{p \times m \times \alpha}{\sqrt{2}r_b},$$

$$e = \phi_0 - \frac{p \times \alpha^2}{2r_b^2}.$$

$$\int_0^s \cos[pc^2] ds = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n c^{4n+1} \times \sqrt{2}\alpha}{(4n+1)(2n)!} - \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n d^{4n+1} \times \sqrt{2}\alpha}{(4n+1)(2n)!}. \quad (6)$$

## 缓和曲线坐标计算的精度分析

栗振锋, 景宏君

**摘要:**对文献中所建的缓和曲线中线方程进行了数学分析。在进行公式推导时,指出了其坐标计算的截断存在误差,进而对误差原因作了分析,找出了控制误差的方法及应用条件。该方法适合于传统的坐标计算思路,对设计施工等尤为适宜。

**关键词:**缓和曲线,坐标,误差分析,控制方法

**中图分类号:**TU198

文献标识码:A



## 1 缓和曲线的中线数学方程式

综合文献<sup>[1]</sup>中所给的直线、圆曲线、缓和曲线中线数学方程式,可得出三种线单元的表达式:

$$X(s) = X_0 + \int_0^s \cos\phi(s) ds, \quad (1)$$

$$Y(s) = Y_0 + \int_0^s \sin\phi(s) ds. \quad (2)$$

式中:  $X_0$ 、 $Y_0$ ——线单元起点的坐标;

$S$ ——该点到起点的距离;

$\phi(S)$ ——该点的切线方位角。

而对于缓和曲线,其中线方程式可表达为:

$$X(s) = X_0 + \int_0^s \cos\left[\phi_0 + m \times \frac{s}{r_b} + p \times \frac{s^2}{2\alpha^2}\right] ds \quad (3)$$

$$Y(s) = Y_0 + \int_0^s \sin\left[\phi_0 + m \times \frac{s}{r_b} + p \times \frac{s^2}{2\alpha^2}\right] ds \quad (4)$$

$$\phi(s) = \phi_0 + m \times \frac{s}{r_b} + p \times \frac{s^2}{2\alpha^2}. \quad (5)$$

式中:  $r_b$  系指回旋线起点半径,  $r_e$  系指回旋线终点半径。  $\phi(0)$  为线单元起点的方位角。  $m = \{1, -1\}$ , 表示回旋线逆时针转,  $m = 1$ ; 顺时针,  $m = -1$ 。  $p = \{1, -1\}$ : 当  $r_b > r_e$  时, 回旋线逆时针转,  $p = 1$ , 回旋线顺时针转,  $p = -1$ ; 当  $r_b < r_e$  时, 回旋线逆时针转,  $p = -1$ , 回旋线顺时针转,  $p = 1$ 。  $\alpha$  表示缓和曲线参数。

## 2 缓和曲线中线坐标计算的误差控制

## 2.1 公式推导

方程式(3)中

$$\begin{aligned} & \cos\left[\phi_0 + m \times \frac{s}{r_b} + p \times \frac{s^2}{2\alpha^2}\right] \\ &= \cos\left[p\left(\frac{s}{\sqrt{2}\alpha} + \frac{p \times m \times \alpha}{\sqrt{2}r_b}\right)^2 + \left(\phi_0 - \frac{p \times \alpha^2}{2r_b^2}\right)\right] \\ &= \cos\left[p\left(\frac{S}{\sqrt{2}\alpha} + \frac{p \times m \times \alpha}{\sqrt{2}r_b}\right)^2\right] \times \cos\left(\phi_0 - \frac{p \times \alpha^2}{2r_b^2}\right) - \sin\left[p\left(\frac{S}{\sqrt{2}\alpha} + \frac{p \times m \times \alpha}{\sqrt{2}r_b}\right)^2\right] \times \sin\left(\phi_0 - \frac{p \times \alpha^2}{2r_b^2}\right). \end{aligned}$$

为了推导方便,令

$$c = \frac{s}{\sqrt{2}\alpha} + \frac{p \times m \times \alpha}{\sqrt{2}r_b}, \quad d = \frac{p \times m \times \alpha}{\sqrt{2}r_b},$$

$$e = \phi_0 - \frac{p \times \alpha^2}{2r_b^2}.$$

$$\int_0^s \cos[pc^2] ds = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n c^{4n+1} \times \sqrt{2}\alpha}{(4n+1)(2n)!} - \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n d^{4n+1} \times \sqrt{2}\alpha}{(4n+1)(2n)!}. \quad (6)$$

$$\int_0^s \sin[pc^2] ds = p \left[ \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n c^{4n+3} \times \sqrt{2}\alpha}{(4n+3)(2n+1)!} - \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n d^{4n+3} \times \sqrt{2}\alpha}{(4n+3)(2n+1)!} \right]. \quad (7)$$

$$\begin{aligned} & \text{同理可求得: } \sin\left[\phi_0 + m \times \frac{s}{r_b} + p \times \frac{s^2}{2\alpha^2}\right] = \sin[pc^2] \times \cos e + \\ & \cos[pc^2] \times \sin e, \end{aligned}$$

$$\text{由此可得: } \int_0^s \cos\left[\phi_0 + m \times \frac{s}{r_b} + p \times \frac{s^2}{2\alpha^2}\right] ds$$

$$\begin{aligned} &= \left[ \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n c^{4n+1} \times \sqrt{2}\alpha}{(4n+1)(2n)!} - \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n d^{4n+1} \times \sqrt{2}\alpha}{(4n+1)(2n)!} \right] \times \cos e \\ &- \left[ \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n c^{4n+3} \times \sqrt{2}\alpha}{(4n+3)(2n+1)!} - \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n d^{4n+3} \times \sqrt{2}\alpha}{(4n+3)(2n+1)!} \right] \times p \times \sin e. \quad (8) \end{aligned}$$

$$\int_0^s \sin\left[\phi_0 + m \times \frac{s}{r_b} + p \times \frac{s^2}{2\alpha^2}\right] ds$$

$$\begin{aligned} &= \left[ \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n c^{4n+3} \times \sqrt{2}\alpha}{(4n+3)(2n+1)!} - \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n d^{4n+3} \times \sqrt{2}\alpha}{(4n+3)(2n+1)!} \right] \times p \times \cos e \\ &+ \left[ \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n c^{4n+1} \times \sqrt{2}\alpha}{(4n+1)(2n)!} - \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n d^{4n+1} \times \sqrt{2}\alpha}{(4n+1)(2n)!} \right] \times \sin e. \quad (9) \end{aligned}$$

## 2.2 误差分析

对于  $c$ 、 $d$  的表达式,若  $r_b > r_e$ , 则  $p \times m = 1$ ; 若  $r_b < r_e$ , 则  $p \times m = -1$ 。两种情况在  $\alpha \leq r^{[2]}$  条件下,可证得  $|c| \leq 1$ ,  $|d| \leq 1$ 。取  $r = \min\{r_b, r_e\}$ , 可进一步证得,  $\alpha \leq \sqrt{2}r$  时,  $|c| \leq 1$ ,  $|d| \leq 1$  也成立。

这里,只对(8)、(9)中无穷级数  $\sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n C^{4n+1} \times \sqrt{2}\alpha}{(4n+1)(2n)!}$  和  $\sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n d^{4n+1} \times \sqrt{2}\alpha}{(4n+1)(2n)!}$  作一分析,其它类推。

对于  $\sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n C^{4n+1} \times \sqrt{2}\alpha}{(4n+1)(2n)!}$  来说:

1) 对于某一确定桩号来讲,  $c$  值为常量,所以无论  $c$  的正负,该无穷级数都为交错级数;

2) 由于在  $\alpha \leq \sqrt{2}r$  条件下,  $|c| \leq 1$ , 可较容易证得:

$$\frac{|c|^{4n+1} \times \sqrt{2}\alpha}{(4n+1)(2n)!} \geq \frac{|c|^{4(n+1)+1} \times \sqrt{2}\alpha}{[4(n+1)+1][2(n+1)!]} \quad (n=0, 1, 2, \dots);$$

$$3) \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{|c|^{4n+1} \times \sqrt{2}\alpha}{(4n+1)(2n)!} = 0.$$

收稿日期: 2002-03-20

作者简介: 栗振锋(1968-), 男, 1991年毕业于同济大学道桥专业, 讲师, 山西省交通职业技术学院, 山西太原 030031

景宏君(1974-), 男, 长安大学公路学院铁道工程专业在读博士生, 陕西西安 710064