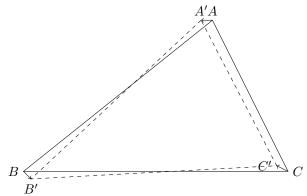
Оценка искажения углов

Пусть дано множество точек плоскости $V=\{v_i\}_{i=1}^n, v_i=(x_i,y_i), \mathfrak{T}$ – триангуляция $V, f:V\to \mathbf{R}^2, V'=f(V).$ Оценим изменение углов между ребрами триангуляции $\mathfrak{T}.$ Пусть ($\triangle T=ABC$) $\in \mathfrak{T}.$

Введем обозначения $f(A) = AA' = \vec{f_1}, f(B) = BB' = \vec{f_2}, f(C) = CC' = \vec{f_3}.$ $\vec{f_2} - \vec{f_1} = \vec{g_3}, \vec{f_3} - \vec{f_2} = \vec{g_1}, \vec{f_1} - \vec{f_3} = \vec{g_2}.$ $\vec{AB} = \vec{c}, \vec{BC} = \vec{a}, \vec{CA} = \vec{b}.$ $\angle CAB = \alpha, \angle ABC = \beta, \angle BCA = \gamma, \angle C'A'B' = \alpha', \angle A'B'C' = \beta', \angle B'C'A' = \gamma'$



$$\angle\alpha' = \angle(C + \vec{f_3})(A + \vec{f_1})(B + \vec{f_2}) = \angle(C + \vec{f_3} - \vec{f_1})A(B + \vec{f_2} - \vec{f_1}) = \angle(C - \vec{g_2})A(B + \vec{g_3}) = \alpha + \angle(-\vec{b} - \vec{g_2}, -\vec{b}) + \angle(\vec{c} + \vec{g_3}, \vec{c}) = 2(C + \vec{f_3})(A + \vec{f_1})(B + \vec{f_2}) = 2(C + \vec{f_3} - \vec{f_1})A(B + \vec{f_2} - \vec{f_1}) = 2(C + \vec{f_3})(A + \vec{f_1})(B + \vec{f_2}) = 2(C + \vec{f_3} - \vec{f_1})A(B + \vec{f_2} - \vec{f_1}) = 2(C + \vec{f_3})(A + \vec{f_1})(B + \vec{f_2}) = 2(C + \vec{f_3} - \vec{f_1})A(B + \vec{f_2} - \vec{f_1}) = 2(C + \vec{f_3} - \vec{f_1})A(B + \vec{f_1})A(B + \vec{f_2} - \vec{f_1}) = 2(C + \vec{f_3} - \vec{f_1})A(B + \vec{$$

$$\begin{split} \sin(\alpha - \alpha') &= \sin(\angle(\vec{b}, \vec{b} + \vec{g_2}) + \angle(\vec{c}, \vec{c} + \vec{g_3})) = \sin(\angle(\vec{b}, \vec{b} + \vec{g_2})) \cos(\angle(\vec{c}, \vec{c} + \vec{g_3})) + \sin(\angle(\vec{c}, \vec{c} + \vec{g_3})) \cos(\angle(\vec{b}, \vec{b} + \vec{g_2})) = \\ &= \frac{1}{bc|\vec{b} + \vec{g_2}||\vec{c} + \vec{g_3}|} \left[(\vec{b}, \vec{b} + \vec{g_2})|[\vec{c}, \vec{c} + \vec{g_3}]| + (\vec{c}, \vec{c} + \vec{g_3})|[\vec{b}, \vec{b} + \vec{g_3}]| \right] \approx \frac{1}{b^2c^2} \left[(b^2 + (\vec{b}, \vec{g_2}))|[\vec{c}, \vec{g_3}]| + (c^2 + (\vec{c}, \vec{g_3}))|[\vec{b}, \vec{g_2}]| \right] = \\ &= \frac{|[\vec{c}, \vec{g_3}]|}{c^2} + \frac{|[\vec{b}, \vec{g_2}]|}{b^2} + \frac{1}{b^2c^2} \left[(\vec{b}, \vec{g_2})|[\vec{c}, \vec{g_3}]| + (\vec{c}, \vec{g_3})|[\vec{b}, \vec{g_2}]| \right] = \\ &= \frac{|[\vec{b}, \vec{g_2}]|}{b^2} + \frac{|[\vec{c}, \vec{g_3}]|}{c^2} + \frac{bcg_2g_3}{b^2c^2} \left[\sin(\angle(\vec{c}, \vec{g_3})) \cos(\angle(\vec{b}, \vec{g_2})) + \sin(\angle(\vec{b}, \vec{g_2})) \cos(\angle(\vec{c}, \vec{g_3})) \right] = \\ &= \frac{|[\vec{b}, \vec{g_2}]|}{b^2} + \frac{|[\vec{c}, \vec{g_3}]|}{c^2} + \frac{|[\vec{c}, \vec{g_3}]|}{b^2} + \frac{|[\vec{c}, \vec{g_3}]|}{c^2} \right] (1) \end{split}$$

Примерные равенства верны в предположении, что $\max\left(|\vec{f_1}|,|\vec{f_2}|,|\vec{f_3}|\right) \ll \min\left(|\vec{a}|,|\vec{b}|,|\vec{c}|\right)$. Пусть вектора $\vec{f_1},\vec{f_2},\vec{f_3}$ выражаются в виде $(f_1,f_1),(f_2,f_2),(f_3,f_3)$, соответсвенно

$$\vec{g_1} = \vec{f_3} - \vec{f_2} = (f_3 - f_2)(1, 1), \vec{g_2} = \vec{f_1} - \vec{f_3} = (f_1 - f_3)(1, 1), \vec{g_3} = \vec{f_2} - \vec{f_1} = (f_2 - f_1)(1, 1), \vec{f_3} = \vec{f_3} - \vec{f_3} = (f_3 - f_3)(1, 1), \vec{f_3} = \vec{f_3} - \vec{f_3} = (f_3 - f_3)(1, 1), \vec{f_3} = \vec{f_3} - \vec{f_3} = (f_3 - f_3)(1, 1), \vec{f_3} = \vec{f_3} - \vec{f_3} = (f_3 - f_3)(1, 1), \vec{f_3} = \vec{f_3} - \vec{f_3} = (f_3 - f_3)(1, 1), \vec{f_3} = \vec{f_3} - \vec{f_3} = (f_3 - f_3)(1, 1), \vec{f_3} = \vec{f_3} - \vec{f_3} = (f_3 - f_3)(1, 1), \vec{f_3} = \vec{f_3} - \vec{f_3} = (f_3 - f_3)(1, 1), \vec{f_3} = \vec{f_3} - \vec{f_3} = (f_3 - f_3)(1, 1), \vec{f_3} = \vec{f_3} - \vec{f_3} = (f_3 - f_3)(1, 1), \vec{f_3} = \vec{f_3} - \vec{f_3} = (f_3 - f_3)(1, 1), \vec{f_3} = \vec{f_3} - \vec{f_3} = (f_3 - f_3)(1, 1), \vec{f_3} = \vec{f_3} - \vec{f_3} = (f_3 - f_3)(1, 1), \vec{f_3} = \vec{f_3} - \vec{f_3} = (f_3 - f_3)(1, 1), \vec{f_3} = \vec{f_3} - \vec{f_3} = (f_3 - f_3)(1, 1), \vec{f_3} = (f_$$

тогда $\frac{|[\vec{a},\vec{g_1}]|}{a^2} = \frac{\sin \angle (\vec{a},(1,1))}{a} g_1 = k_1 g_1$. Аналогично введем коеффициенты k_2,k_3 . С их помощью мы можем записать формулу (??) следующим образом: $\sin(\alpha - \alpha') \approx k_2 g_2 + k_3 g_3$.

Величина $E(T) = \sin^2(\alpha - \alpha') + \sin^2(\beta - \beta') + \sin^2(\gamma - \gamma')$, очевидно характеризует изменение углов $\triangle T$. Нехитрыми преобразованиями получаем

$$\begin{split} \sin^2(\alpha-\alpha') + \sin^2(\beta-\beta') + \sin^2(\gamma-\gamma') &\approx (k_2g_2 + k_3g_3)^2 + (k_3g_3 + k_1g_1)^2 + (k_1g_1 + k_2g_2)^2 = \\ &= (k_2(f_3 - f_1) + k_3(f_1 - f_2))^2 + (k_3(f_1 - f_2) + k_1(f_2 - f_3))^2 + (k_1(f_2 - f_3) + k_2(f_3 - f_1))^2 = \\ &= ((k_3 - k_2)f_1 - k_3f_2 + k_2f_3)^2 + ((k_1 - k_3)f_2 + k_3f_1 - k_1f_3)^2 + ((k_2 - k_1)f_3 - k_2f_1 + k_1f_2)^2 = \\ &= ((k_3 - k_2)^2 + k_3^2 + k_2^2)f_1^2 + ((k_1 - k_3)^2 + k_1^2 + k_3^2)f_2^2 + ((k_2 - k_1)^2 + k_1^2 + k_2^2)f_3^2 + \\ + 2((k_2 - k_3)k_3 + (k_1 - k_3)k_3 - k_1k_2)f_1f_2 + 2((k_3 - k_1)k_1 + (k_2 - k_1)k_1 - k_2k_3)f_2f_3 + 2((k_1 - k_2)k_2 + (k_3 - k_2)k_2 - k_3k_1)f_3f_1 = \\ &= 2(k_2^2 + k_3^2 - k_2k_3)f_1^2 + 2(k_1^2 + k_3^2 - k_1k_3)f_2^2 + 2(k_1^2 + k_2^2 - k_1k_2)f_3^3 - \\ - 2(2k_3^2 + k_1k_2 - k_3(k_1 + k_2))f_1f_2 - 2(2k_1^2 + k_2k_3 - k_1(k_2 + k_3))f_2f_3 - 2(2k_2^2 + k_3k_1 - k_2(k_3 + k_1))f_3f_1 = \\ &= 2\left[k_3^2(f_1^2 + f_2^2 - 2f_1f_2) + k_2^2(f_1^2 + f_3^2 - 2f_1f_3) + k_1^2(f_2^2 + f_3^2 - 2f_2f_3)\right] \\ - 2\left[k_2k_3f_1^2 + k_3k_1f_2^2 + k_1k_2f_3^2 - k_3(k_1 + k_2)f_1f_2 - k_2(k_1 + k_3)f_1f_3 - k_3(k_1 + k_2)f_2f_3\right] = \\ &= 2\left[k_3^2(f_1 - f_2)^2 + k_2^2(f_3 - f_1)^2 + k_1^2(f_2 - f_3)^2\right] - \\ - \left[k_2k_3(f_1^2 + f_2^2 - 2f_1f_2) + k_2k_3(f_1^2 + f_3^2 - 2f_1f_3) + k_1k_3(f_2^2 + f_1^2 - 2f_2f_1) + k_1k_3(f_2^2 + f_3^2 - 2f_2f_3) + k_1k_2(f_3^2 + f_1^2 - 2f_3f_1) + k_1k_2(f_3^2 + f_2^2 - 2f_3f_2)\right] + \left[k_1(k_2 + k_3)f_1^2 + k_2(k_1 + k_3)f_2^2 + k_3(k_1 + k_2)f_3^2\right] = \\ = \left[(2k_3^2 - k_3(k_2 + k_1))(f_1 - f_2)^2 + (2k_2^2 - k_2(k_1 + k_3))(f_3 - f_1)^2 + (2k_1^2 - k_1(k_2 + k_3))(f_2 - f_3)^2\right] + \\ + \left[k_1(k_2 + k_3)f_1^2 + k_2(k_1 + k_3)f_2^2 + k_3(k_1 + k_2)f_3^2\right] = \\ = \left[(2k_3^2 - k_3(k_2 + k_1))(f_1 - f_2)^2 + (2k_2^2 - k_2(k_1 + k_3))(f_3 - f_1)^2 + (2k_1^2 - k_1(k_2 + k_3))(f_2 - f_3)^2\right] + \\ + \left[k_1(k_2 + k_3)f_1^2 + k_2(k_1 + k_3)f_2^2 + k_3(k_1 + k_2)f_3^2\right].$$

Введем обозначения $l_{xy}(T=\triangle(x,y,z))=2*k_z^2-k_z(k_x+k_y), l_x(T=\triangle(x,y,z))=k_x(k_y+k_z).$ Просуммируем E(T) по всем треугольникам $T\in\mathfrak{T}.$

$$E(\mathfrak{T}, f) = \sum_{T \in \mathfrak{T}} \sin^2(\alpha - \alpha') + \sin^2(\beta - \beta') + \sin^2(\gamma - \gamma') = \sum_{(u,v) \in E(\mathfrak{T})} w_{uv} (f_u - f_v)^2 + \sum_{v \in V(\mathfrak{T})} w_v f_v^2,$$

где $w_{xy} = l_{xy}(\triangle(x, y, z_1)) + l_{xy}(\triangle(x, y, z_2)); w_x = \sum_{(T = \triangle(x, y, z)) \in \mathfrak{T}} l_x(T).$

$$E(\mathfrak{T}, f) = f^T Z f$$
 где, $Z_u v = \begin{cases} w_v + \sum_{(v, x) \in E(G)} w_{vx} & \text{if } u = v; \\ -w_{uv} & \text{if } u \sim v; \quad f = (f_1, f_2, \dots f_n)^T. \\ 0 & \text{otherwize;} \end{cases}$

Видно что, для $f = \alpha \sum_{i=1}^k p_i e_i$, где α – некоторое число, $p_i \in \{-1,1\}$, $\{e_i\}_{i=1}^k$ – набор ортонормированных векторов в \mathbb{R}^n , минимум $E(\mathfrak{T},f)$ достигается при e_i равных собственным векторам Z, соответствующим k наименьшим собственным числам.