

## Řešení 6. úlohy 3. kola - Ryby

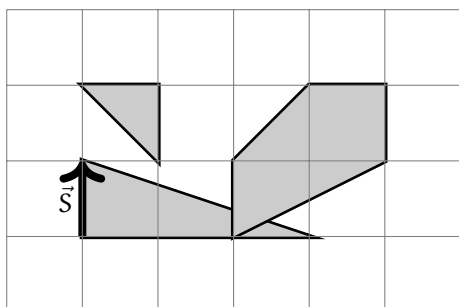
### Úvod do problému

Úkolem je najít maximální počet průniků mezi hejny a trajektorií lodi. Hejna tvoří konvexní polygony udané pomocí vrcholů a trajektorie je přímka zadaná pomocí směrového vektoru.

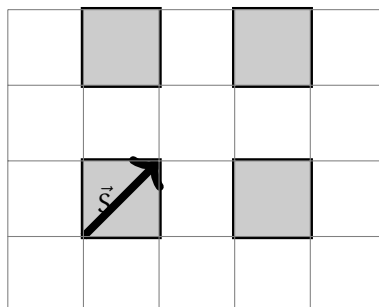
### Teorie za řešením

Použijí příkladové vstupy pro demonstraci

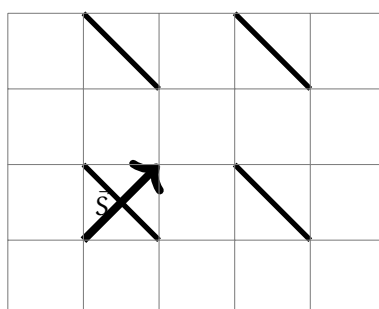
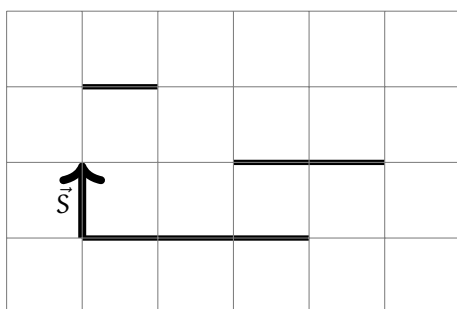
```
3 0 1
3 0 0 0 1 3 0
3 0 2 1 2 1 1
5 2 0 2 1 3 2 4 2 4 1
```



```
4 1 1
4 0 0 0 1 1 1 1 0
4 2 0 2 1 3 1 3 0
4 0 2 0 3 1 3 1 2
4 2 2 2 3 3 3 3 2
```



Toť zadání. Můžeme teď zkusit všechny pozice, kam dát přímku a procházet hejna, jestli s ní mají průsečík. Ale to je moc práce a jde to udělat lépe. Hejna si zjednodušíme na úsečky. A to na úsečku, která má koncové body ve vrcholech hejn, které byly nejdříve vlevo a vpravo při pohledu ve směru vektoru.



Tyto čáry si pak můžeme ještě zjednodušit. Pokud si vyjádříme přímku trajektorie s pomocí obecné rovnice přímky, tak víme, že

$$s : s_y * x - s_x * y + c = 0$$

Výhodou této rovnice je, že nám pomůže určit, jak moc vlevo nebo vpravo jsou body na přímkách. Jak? Parametr c vyjadřuje posunutí přímky. A dá se jednoduše vypočítat

$$c = s_x * y - s_y * x$$

Pomocí tohoto vzorce pak v algoritmu i zjistíme, které body jsou ty krajní. Přiřadíme jim hodnoty parametru  $c$  na  $c_l$  a  $c_r$ . Tyto krajní body nám také říkají, že pokud bude mít přímka  $s$  parametr  $c \in [c_l; c_r]$  tak bude mít průsečík s hejnem. Takto můžeme převést všechna hejna na interval. Hraníční body si seřadíme podle velikosti (přednost mají počáteční) a všechny je projdeme. Předtím si nastavíme dvě proměnné jednu pro aktuální počet průsečíků a jednu pro maximální. Při procházení vždy, když narazíme na počáteční bod, zvětšíme aktuální počet o 1 a pokud je větší než maximální, tak ho aktuální počet nastavíme na maximální. Pokud narazíme na koncový bod, tak od aktuálního počtu 1 odečteme. Na konci pak budeme mít maximální počet hejn, ze kterých můžeme pochyťat ryby při plavbě v jedné přímce.

## Implementace

Po načtení vstupu projdeme všechna hejna a jejich vrcholy a vypočítáme maximální a minimální hodnotu  $c$

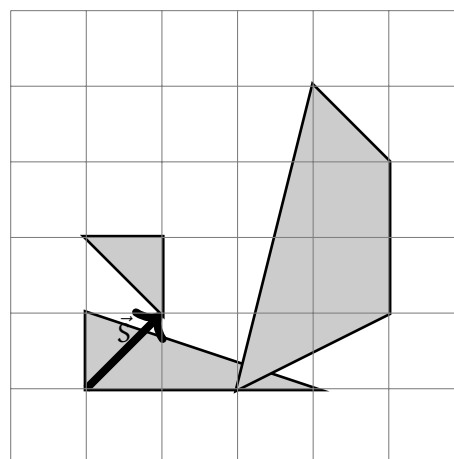
```
pro kazde hejno v hejna{
    maxC = -inf
    minC = inf
    pro kazdy vrchol v hejno{
        c = s.x*vrchol.y - s.y*vrchol.x
        maxC = max(c, maxC)
        minC = min(c, minC)
    }
    pridej interval od minC do maxC do intervaly
}
```

```
body = serad krajni body z intervaly
aktualni = 0
maximalni = 0
pro kazdy bod v body{
    kdyz bod.pocatecni{
        aktualni++
        maximalni = max(aktualni, maximalni)
        continue
    }
    aktualni--
}
```

## Důkaz správnosti

Pro důkaz použijí poupravený příkladový vstup

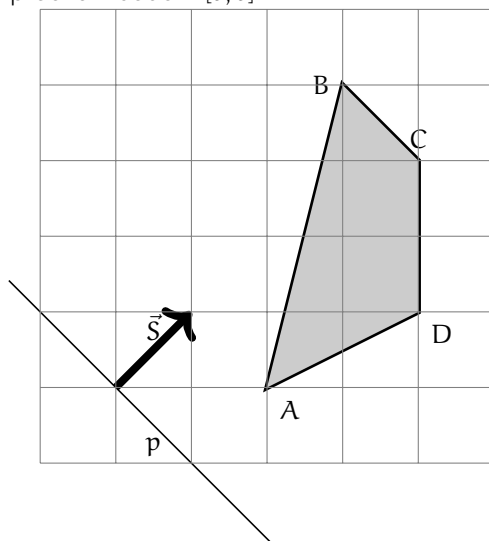
```
3 1 1
3 0 0 0 1 3 0
3 0 2 1 2 1 1
4 2 0 3 4 4 3 4 1
```



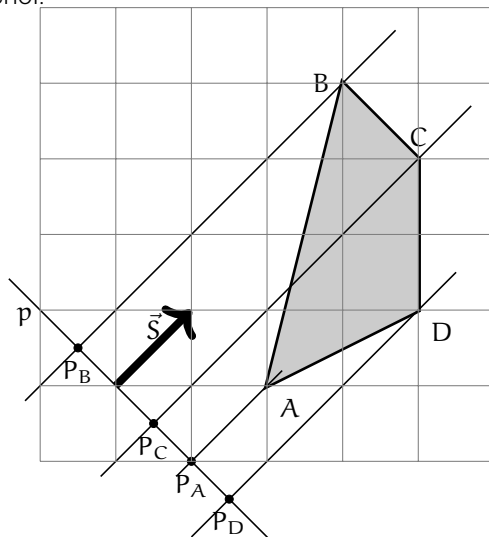
Jediné, co potřebuje důkaz, je že hodnoty  $c$  opravdu ohraničují hejna, že všechny možné hodnoty  $c \in [c_l; c_r]$  budou mít průnik s hejnem a pro  $c \notin [c_l; c_r]$  nebude průnik. Správnost algoritmu

na spočítání maximálního počtu průniků je zřejmé.

Pro v důkazu se budu soustředit pouze na čtyřúhelník, ale samozřejmě platí pro všechna tělesa. Začnu s tím, že si popíšu jednotlivé vrcholy a zároveň nakreslím přímku  $p$ , která je kolmá na vektor  $\vec{S}$  a prochází bodem  $[0; 0]$



Teď z každého vrcholu spustím kolmici k přímce  $p$ . A průsečík s ní si označím  $P_X$  kde  $X$  je vrchol.



Jak můžeme vidět, tak  $P_B$  a  $P_D$  mají jsou na krajích, tudíž mají maximální respektive minimální  $c$ . To platí proto, že parametr  $c$  určuje posunutí přímky. Toto posunutí se projeví i na průsečících s přímkou kolmou.

Dále můžeme vidět, že za  $P_B$  a  $P_D$  už žádné další průsečíky nejsou a hejno jimi končí. Zároveň vidíme, že jakýkoli bod na úsečce spojující body  $B$  a  $D$  bude mít  $c$  takové, že  $c \in [c_1; c_r]$ . Protože  $BC$  a  $CD$  jsou součástí hejna, takže při tažení kolmice někde skrz  $P_B P_C$  a  $P_C P_D$  bude procházet i skrz hejno. A protože mají obě úsečky společný bod, tak se jedná o souvislý interval.

## Složitost

Načítání dat má lineární složitost, jak časovou, tak paměťovou. Samotný algoritmus má na zpracování pro každé z  $N$  hejn časovou složitost  $O(p)$  a paměťovou  $O(1)$ , takže celková složitost zpracování je  $O(v)$ , kde  $v$  je celkový počet vrcholů v zadání, v čase a  $O(N)$  v paměti. Seřazení neznámého vstupu pak má  $O(N * \log N)$  složitost, při použití mergesortu nebo quicksortu. A paměťovou složitost  $O(N)$  respektive  $O(\log N)$ .  $N$  proto, že se bude řadit array, který má pro každé hejno právě jeden interval. Následné spočítání průniků má složitost  $O(N)$  v čase a  $O(1)$  v paměti.

Výsledná složitost: čas -  $O(N * \log N + v)$  a paměť -  $O(N)$