

计算几何 2：旋转卡壳、三角形、圆

Ebola

Institute of Mathematics,
Zhejiang University.

Jan, 2024

① 基础回顾

② 旋转卡壳

③ 圆

① 基础回顾

② 旋转卡壳

③ 圆

P2116 城墙

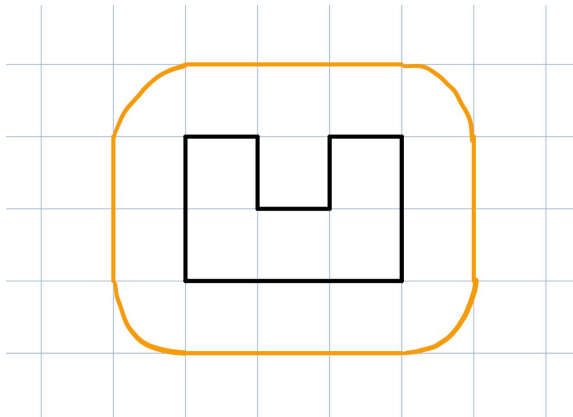
有一次，一个贪婪的国王命令他的骑士在他的城堡外修建一堵围墙，要求围墙离城堡的最近距离不能少于 L 。

城堡是一个 n 边形，国王非常吝啬，不愿意多花建一米的围墙，多建的话他会杀掉负责修建的骑士。

请你帮助这个倒霉的骑士，帮他求出最少需要修建多长的围墙。

P2116 城墙

答案是凸包周长 $+2\pi L$.

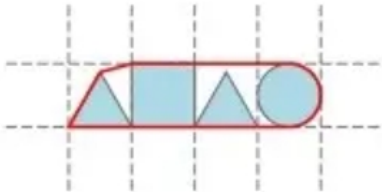


[CERC2016] 凸轮廓线

一些几何图形整齐地在一个网格图上从左往右排成一行。它们占据了连续的一段横行，每个位置恰好一个几何图形。每个图形是以下的三种之一：

- ① 一个恰好充满单个格子的正方形。
- ② 一个内切于单个格子的圆。
- ③ 一个底边与格子重合的等边三角形。

已知每个格子的边长都为 1，请求出这些几何图形的凸包的周长。



[CERC2016] 凸轮廓线

没什么好说的，非常非常复杂的分类讨论，极有可能漏掉一些情况！

[ECNA2017] Craters (圆的凸包)

给定平面上 n (≤ 200) 个圆的圆心坐标、半径，求能够围住所有圆的最短曲线的长度，精确到 10^{-6} 。

[ECNA2017] Craters (圆的凸包)

在每个圆上均匀地取 T 个顶点，求这些顶点构成的凸包周长。

T 需要充分大。实测取 2000 即可（比赛时尽量取大，反正 5000 也不会炸）

[ECNA2017] Craters (圆的凸包)

在每个圆上均匀地取 T 个顶点，求这些顶点构成的凸包周长。

T 需要充分大。实测取 2000 即可（比赛时尽量取大，反正 5000 也不会炸）

一个有意思的结论： T 每增大一倍，求得的周长的误差（即与精确周长之差的绝对值）缩小到原来的四分之一。（线性插值的二阶收敛性质）

向量的旋转

如果一个向量 $\vec{v} = (x, y)$, 现在将它逆时针旋转 90° , 得到什么?

向量的旋转

如果一个向量 $\vec{v} = (x, y)$, 现在将它逆时针旋转 90° , 得到什么?

$$\vec{v}^\perp = (-y, x). \quad (1)$$

向量的旋转

如果一个向量 $\vec{v} = (x, y)$, 现在将它逆时针旋转 θ , 得到什么?

向量的旋转

如果一个向量 $\vec{v} = (x, y)$, 现在将它逆时针旋转 θ , 得到什么?

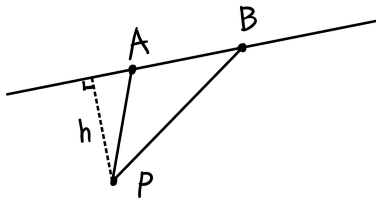
$$\text{Rotate}(\vec{v}, \theta) = (x \cos \theta - y \sin \theta, x \sin \theta + y \cos \theta). \quad (2)$$

点到直线的距离

给定 P, A, B 三点坐标, 求点 P 到直线 AB 的距离。(别用斜率)

点到直线的距离

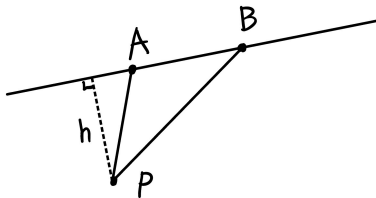
给定 P, A, B 三点坐标, 求点 P 到直线 AB 的距离。(别用斜率)



$$h = \frac{S_{\triangle PAB}}{|AB|} = \frac{|\vec{PA} \times \vec{PB}|}{|AB|}. \quad (3)$$

点到直线的距离

给定 P, A, B 三点坐标, 求点 P 到直线 AB 的距离。(别用斜率)



$$h = \frac{S_{\triangle PAB}}{|AB|} = \frac{|\vec{PA} \times \vec{PB}|}{|AB|}. \quad (3)$$

```

1 double DistanceToLine(Point P, Point A, Point B){
2     return fabs(Cross(A-P, B-P)) / Length(A-B);
3 }

```

① 基础回顾

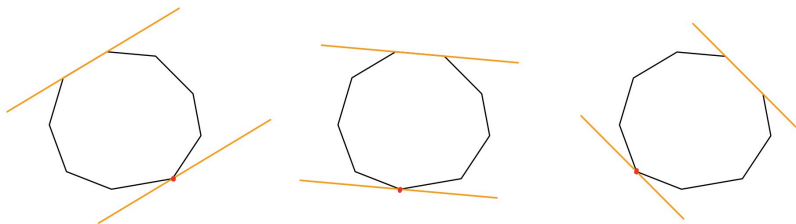
② 旋转卡壳

③ 圆

【模板】旋转卡壳

给定平面上 n 个点，求凸包直径（直径是指最远的两个顶点的距离）。

旋转卡壳



如图所示，枚举上凸壳的边 P_iP_{i+1} ，找到距离它最远的点。显然，当我们顺时针枚举边时，对面的点也只会顺时针方向前进，所以复杂度是 $O(n)$ 的。

旋转卡壳

```

1 double RotatingCalipers(Point *ch, int n){
2     if(n==2) return Length(ch[2] - ch[1]);
3     int cur=0;
4     double ans=0;
5     ch[n+1] = ch[1];
6     for(int i = 1; i <= n; i++){
7         while(DistanceToLine(ch[cur], ch[i], ch[i+1])
8             <= DistanceToLine(ch[cur%n+1], ch[i], ch[i+1])){
9             cur = cur % n + 1;
10        }
11        ans=max(ans, max(Length(ch[i] - ch[cur]),
12                        Length(ch[i+1] - poly[cur])));
13    }
14    return ans;
15 }
```

旋转卡壳

其实由于 $\triangle P_i P_{i+1} Q$ 的底边 $P_i P_{i+1}$ 是固定的, 最大化 Q 到直线 $l_{P_i P_{i+1}}$ 的距离就等价于最大化 $\triangle P_i P_{i+1} Q$ 的面积, 因此不要求点到直线的距离, 直接调用叉乘即可, 可以优化常数。

```

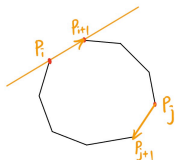
1 double RotatingCalipers(Point *ch, int n){
2     if(n==2) return Length(ch[2] - ch[1]);
3     int cur=0;
4     double ans=0;
5     ch[n+1] = ch[1];
6     for(int i = 1; i <= n; i++){
7         while(fabs(Cross(ch[i]-ch[cur], ch[i+1]-ch[cur]))
8             <= fabs(Cross(ch[i]-ch[cur%n+1], ch[i+1]-ch[cur%n+1]))) {
9             cur = cur % n + 1;
10        }
11        ans=max(ans, max(Length(ch[i] - ch[cur]),
12                        Length(ch[i+1] - poly[cur])));
13    }
14    return ans;
15 }
```

旋转卡壳

还可以进一步优化常数，把两次叉乘简化成一次，

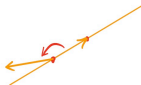
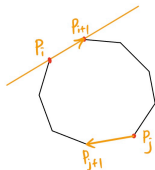
旋转卡壳

还可以进一步优化常数，把两次叉乘简化成一次，只需要注意到：



$$\overrightarrow{P_i P_{i+1}} \times \overrightarrow{P_j P_{j+1}} < 0$$

$$\Rightarrow j++$$

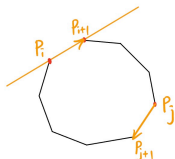


$$\overrightarrow{P_i P_{i+1}} \times \overrightarrow{P_j P_{j+1}} > 0$$

$$\Rightarrow \text{停止}$$

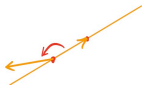
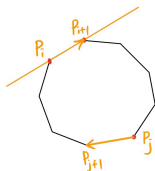
旋转卡壳

还可以进一步优化常数，把两次叉乘简化成一次，只需要注意到：



$$\overrightarrow{P_i P_{i+1}} \times \overrightarrow{P_j P_{j+1}} < 0$$

$\Rightarrow j++$



$$\overrightarrow{P_i P_{i+1}} \times \overrightarrow{P_j P_{j+1}} > 0$$

\Rightarrow 停止

1

```
while( Cross(ch[i+1]-ch[i], ch[cur%n+1]-ch[cur]) < 0 )
```

[HNOI2007] 最小矩形覆盖

给定一些点的坐标，求能够覆盖所有点的最小面积的矩形，输出所求矩形的面积和四个顶点坐标。

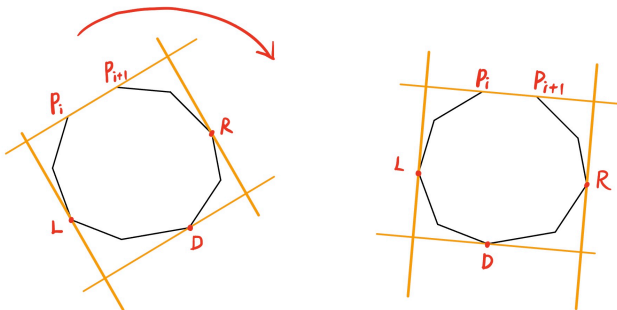
[HNOI2007] 最小矩形覆盖

覆盖所有点等价于覆盖凸包的所有顶点，所以肯定先求凸包。

[HNOI2007] 最小矩形覆盖

覆盖所有点等价于覆盖凸包的所有顶点，所以肯定先求凸包。

接下来都会想到旋转卡壳，像这样：

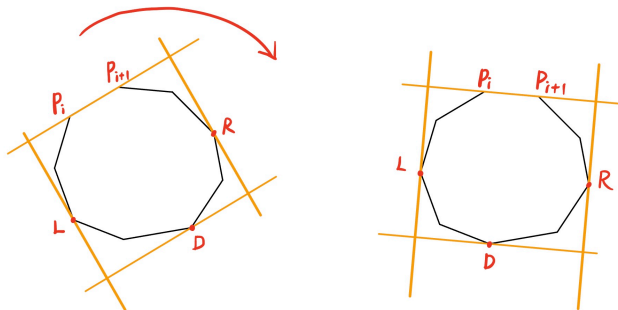


然后按顺序枚举边 $P_i P_{i+1}$ ，并维护 L, R, D 三个点。但是有一个问题。

[HNOI2007] 最小矩形覆盖

覆盖所有点等价于覆盖凸包的所有顶点，所以肯定先求凸包。

接下来都会想到旋转卡壳，像这样：



然后按顺序枚举边 $P_i P_{i+1}$ ，并维护 L, R, D 三个点。但是有一个问题。

为什么最小矩形一定有一条边和凸包的某条边重合？难道最小矩形不能每条边都只和凸包的一个顶点相切吗？

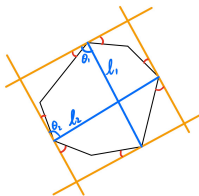
[HNOI2007] 最小矩形覆盖

结论：最小矩形一定有一条边与凸包重合。

[HNOI2007] 最小矩形覆盖

结论：最小矩形一定有一条边与凸包重合。

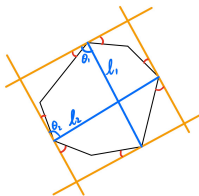
证明：若不然，即最小矩形的每条边都只和凸包的一个顶点相切。



[HNOI2007] 最小矩形覆盖

结论：最小矩形一定有一条边与凸包重合。

证明：若不然，即最小矩形的每条边都只和凸包的一个顶点相切。

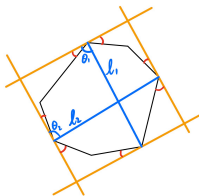


此时面积是： $S = l_1 \sin \theta_1 \cdot l_2 \sin \theta_2$.

[HNOI2007] 最小矩形覆盖

结论：最小矩形一定有一条边与凸包重合。

证明：若不然，即最小矩形的每条边都只和凸包的一个顶点相切。



此时面积是： $S = l_1 \sin \theta_1 \cdot l_2 \sin \theta_2$.

将矩形某条边旋转很小很小的 θ 角度（使标红的那些角仍然大于 0），另外三条边卡上去，新矩形的面积为：

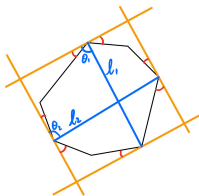
$$S' = l_1 \sin(\theta_1 + \theta) \cdot l_2 \sin(\theta_2 + \theta) \quad (4)$$

$$= -\frac{1}{2} l_1 l_2 (\cos(\theta_1 + \theta_2 - 2\theta) - \cos(\theta_1 - \theta_2)). \quad (5)$$

[HNOI2007] 最小矩形覆盖

结论：最小矩形一定有一条边与凸包重合。

证明：若不然，即最小矩形的每条边都只和凸包的一个顶点相切。



此时面积是： $S = l_1 \sin \theta_1 \cdot l_2 \sin \theta_2$.

将矩形某条边旋转很小很小的 θ 角度（使标红的那些角仍然大于 0），另外三条边卡上去，新矩形的面积为：

$$S' = l_1 \sin(\theta_1 + \theta) \cdot l_2 \sin(\theta_2 + \theta) \quad (4)$$

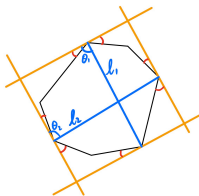
$$= -\frac{1}{2} l_1 l_2 (\cos(\theta_1 + \theta_2 - 2\theta) - \cos(\theta_1 - \theta_2)). \quad (5)$$

按照假设，必须当 $\theta = 0$ 时 S' 取得最小值。也就是说当 $\theta = 0$ 时 $\cos(\theta_1 + \theta_2 - 2\theta)$ 取得最大值。

[HNOI2007] 最小矩形覆盖

结论：最小矩形一定有一条边与凸包重合。

证明：若不然，即最小矩形的每条边都只和凸包的一个顶点相切。



此时面积是： $S = l_1 \sin \theta_1 \cdot l_2 \sin \theta_2$.

将矩形某条边旋转很小很小的 θ 角度（使标红的那些角仍然大于 0），另外三条边卡上去，新矩形的面积为：

$$S' = l_1 \sin(\theta_1 + \theta) \cdot l_2 \sin(\theta_2 + \theta) \quad (4)$$

$$= -\frac{1}{2} l_1 l_2 (\cos(\theta_1 + \theta_2 - 2\theta) - \cos(\theta_1 - \theta_2)). \quad (5)$$

按照假设，必须当 $\theta = 0$ 时 S' 取得最小值。也就是说当 $\theta = 0$ 时 $\cos(\theta_1 + \theta_2 - 2\theta)$ 取得最大值。根据 \cos 的性质我们必须有 $\theta_1 + \theta_2 = 2k\pi$ ，这显然是不可能的。证毕！

[HNOI2007] 最小矩形覆盖

现在我们已经证明了结论，可以放心地卡壳了。

```

1 double RotatingCalipers(Point *ch, int n){
2     int D = 0, L = -1, R = -1;
3     double ans = 0;
4     ch[n+1] = ch[1];
5     for(int i = 1; i <= n; i++){
6         while(DistanceToLine(ch[D], ch[i], ch[i+1])
7             <= DistanceToLine(ch[D%n+1], ch[i], ch[i+1])){
8             D = D % n + 1;
9         }
10        if(L==-1) L = i + 2;
11        if(R==-1) R = D % n + 1;
12        Point D2 = D + Rotate(ch[i+1]-ch[i], pi/2);
13        while(DistanceToLine(ch[R], ch[D], D2)
14            <= DistanceToLine(ch[R%n+1], ch[D], D2)){
15            R = R % n + 1;
16        }
17        while(...) L = L % n + 1; // 自己写
18        ans = max(ans, ...); // 自己写
19    }
20    return ans;
21 }
```

[SCOI2007] 最大土地面积

给定一些点的坐标，选其中四个点，使它们构成的四边形面积最大。

不超过 2000 个点。（其实 10^5 也能做）

[SCOI2007] 最大土地面积

旋转卡壳枚举对角线 $P_u P_v$ ，然后维护 a, b 分别为 $l_{P_u P_v}$ 两侧距离该直线最远的点。下面是确定 u, v 后维护 a, b 的代码。

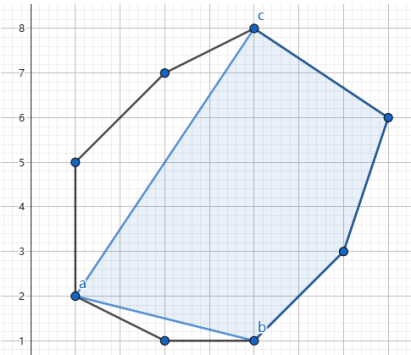
```

1 void chkmx(int u, int v, int &a, int &b) {
2     while ((a + 1) % n != v &&
3         distance_to_line(p[a+1], p[u], p[v]) >
4         distance_to_line(p[a], p[u], p[v]))
5         a = (a + 1) % n;
6     while ((b + 1) % n != u &&
7         distance_to_line(p[b+1], p[u], p[v]) >
8         distance_to_line(p[b], p[u], p[v]))
9         b = (b + 1) % n;
10    ans = max(ans,
11        length(p[u] - p[v]) *
12        (distance_to_line(p[b], p[u], p[v])
13        + distance_to_line(p[a], p[u], p[v])));
14 }

```

[SDCPC2023] Computational Geometry

给定一个有 n 个顶点的凸多边形 P ，您需要选择 P 的三个顶点，按逆时针顺序记为 a ， b 和 c 。要求在 b 沿逆时针方向到 c 之间恰有 k 条边（也就是说， a 不是这 k 条边的端点）。
考虑用线段 ab 和 ac 将 P 割开。将由线段 ab ， ac ，以及 b 和 c 之间的 k 条边围成的 $(k+2)$ 边形记作 Q 。
求 Q 可能的最大面积。
注意， ab 和 ac 可以与 P 的边重合。



[SDCPC2023] Computational Geometry

枚举 b ，然后 c 就确定了，接下来要让 a 离 l_{bc} 的距离最远，其实也就是旋转卡壳。

① 基础回顾

② 旋转卡壳

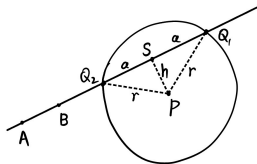
③ 圆

圆与直线的交点

给定直线上两个点 A, B 的坐标、圆心 P 的坐标、圆的半径 r ，求直线 l_{AB} 与圆的交点。

圆与直线的交点

给定直线上两个点 A, B 的坐标、圆心 P 的坐标、圆的半径 r ，求直线 l_{AB} 与圆的交点。



先求出 P 到 l_{AB} 的距离 h ，然后计算 $a = \sqrt{r^2 - h^2}$ ，然后求出：

$$S = P + h \frac{\overrightarrow{AB}^\perp}{|\overrightarrow{AB}|} \quad (6)$$

$$Q_1 = S + a \frac{\overrightarrow{AB}}{|\overrightarrow{AB}|} \quad (7)$$

$$Q_2 = S - a \frac{\overrightarrow{AB}}{|\overrightarrow{AB}|} \quad (8)$$

[BZOJ2178] 圆的面积并

给定 n ($n \leq 1000$) 个圆，求它们覆盖区域的面积。

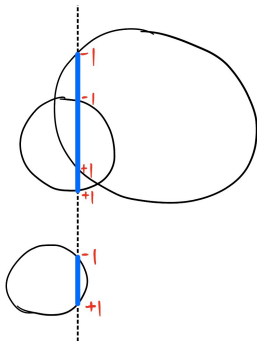
[BZOJ2178] 圆的面积并

基本思路是辛普森积分求 $\int_L^R f(t) dt$, 其中 $f(t)$ 表示直线 $x = t$ 与覆盖区域相交部分的长度。

[BZOJ2178] 圆的面积并

基本思路是辛普森积分求 $\int_L^R f(t) dt$, 其中 $f(t)$ 表示直线 $x = t$ 与覆盖区域相交部分的长度。

对于一条直线 $x = t$ ，我们可以枚举所有圆，求出与该直线的所有交点，并从小到大排序，然后依次枚举；每碰到一个下交点，就加 1，碰到上交点就减 1；非零部分的总长度就是相交部分的长度。



圆交

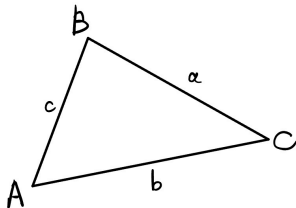
给定两个圆的圆心坐标 P_1, P_2 , 以及它们的半径 r_1, r_2 , 判断它们是否有交点 (或切点), 如果有, 求之。

正余弦定理

在求圆交之前，我们先来看两个三角形里的基本定理。

正余弦定理

在求圆交之前，我们先来看两个三角形里的基本定理。



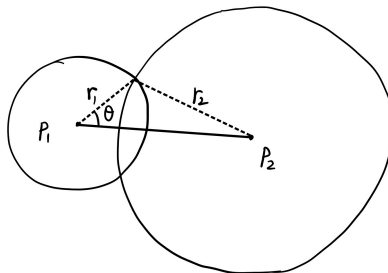
正弦定理：

$$\frac{\sin A}{a} = \frac{\sin B}{b} = \frac{\sin C}{c}. \quad (9)$$

余弦定理：

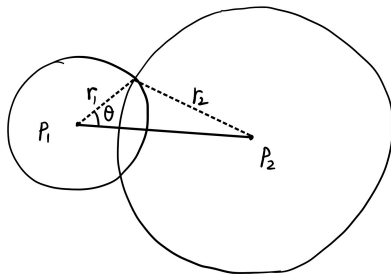
$$\cos A = \frac{b^2 + c^2 - a^2}{2bc}, \quad \cos B = \frac{a^2 + c^2 - b^2}{2ac}, \quad \cos C = \frac{a^2 + b^2 - c^2}{2ab}. \quad (10)$$

圆交



先用余弦定理求出 θ ,

圆交



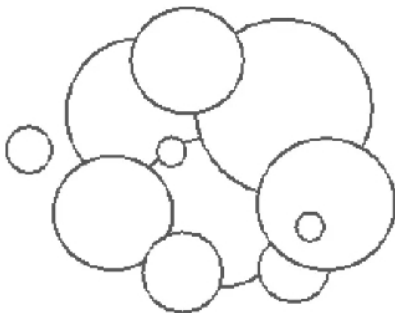
先用余弦定理求出 θ ，然后求出第一个交点：

$$P_1 + r_1 \frac{\text{Rotate}(\overrightarrow{P_1 P_2}, \theta)}{|P_1 P_2|}. \quad (11)$$

第二个交点类似。

[UVA10969] Sweet Dream

依次输入 n 个圆的圆心坐标、半径，后输入的圆堆叠在先输入的圆上面，问最后可见部分的弧长总和。 T 组数据。 $(T, n \leq 100)$



[UVA10969] Sweet Dream

对于第 i 个圆，求出它和其它所有圆的交点，并将这些交点按逆时针排序。

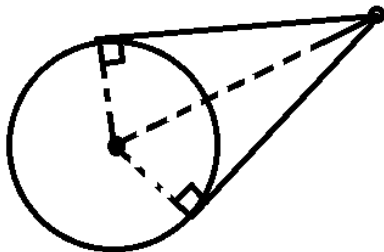
[UVA10969] Sweet Dream

对于第 i 个圆，求出它和其它所有圆的交点，并将这些交点按逆时针排序。

这些交点将圆分成若干个圆弧，每个圆弧要么整个露出来，要么整个被挡掉。所以只要判断每个圆弧的中点是否位于某个圆 j ($j > i$) 内部即可。最后将露出来的圆弧长度累加。

过定点作圆的切线

过圆外一点作圆的切线，求两个切点。



过定点作圆的切线

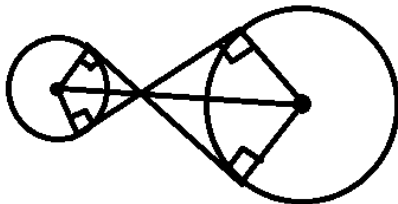
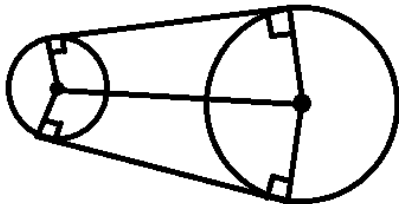
直接用反正弦函数计算夹角，再由勾股定理计算切线段长度即可。

```

1 void circleTangent(Point P, double r, Point Q, Point &A, Point &B) {
2     Vector v = Q - P;
3     double c = Length(v);
4     double b = sqrt(c*c - r*r);
5     double theta = asin(r/c);
6     A = Rotate(v, theta) / c * b;
7     B = Rotate(v, -theta) / c * b;
8 }
```

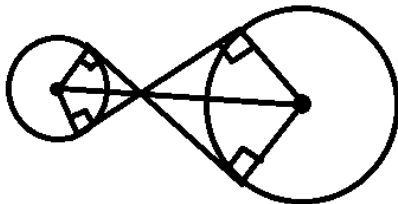
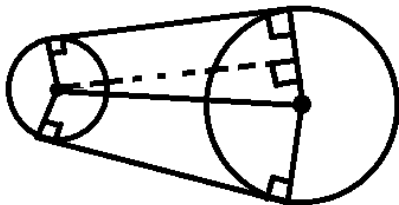

求两圆的公切线

给定两个圆，求外公切线（上）和内公切线（下）。



求两圆的公切线

注意，需要对圆的位置分类讨论切线是否存在。这里我们假设内外切线都存在，且都有两条，作辅助线：



三点定圆

给出三角形的三个顶点 (x_i, y_i) ($i = 1, 2, 3$), 求外接圆 (用解析几何)。

三点定圆

设圆心为 (x, y) , 半径为 r , 列方程:

$$(x - x_i)^2 + (y - y_i)^2 = r^2, \quad i = 1, 2, 3.$$

(12)

方程 i ($i = 2, 3$) 减去方程 1, 得到:

$$2(x_i - x_1)x + 2(y_i - y_1)y = x_i^2 - x_1^2 + y_i^2 - y_1^2, \quad i = 2, 3.$$

(13)

解线性方程即可得到 x, y , 再代入方程 1 求出 r .

Thank You