从立体几何问题看降低编程复杂度

人大附中 高亦陶

引言:一类立体几何问题

- O(1) 的空间复杂度
- O(1)的时间复杂度
- 并非公认的简单题

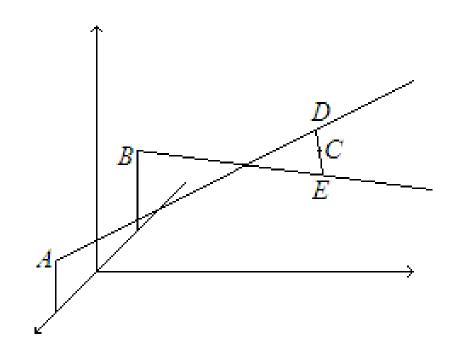
巨大的编程复杂度

1 运用合适的思维方式

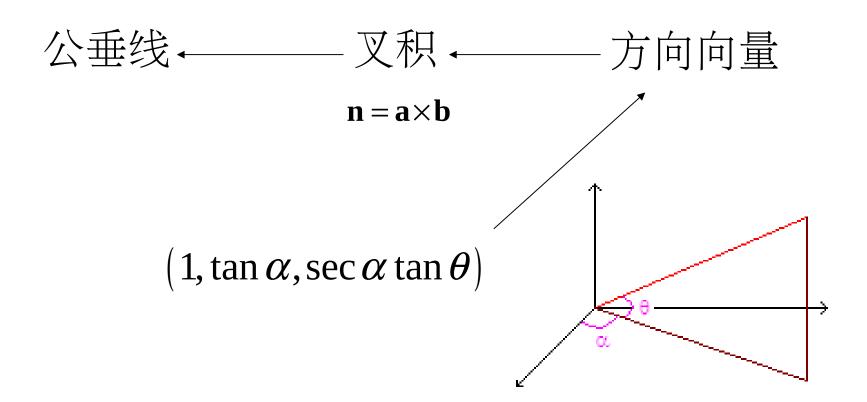
- 使用方程是一种进步 方程是一种抽象的、通用的解题方法 但是方程有时会忽略一部分已知信息
- 通过具体地思考、充分利用已知信息可以 从本质入手,降低编程复杂度

例 1 Model Rocket Height

- 给出两条直线的起点和方向,求它们公垂线中点的高度。
- 直线方向用仰角和方向角表示。



数据的初步处理和思路



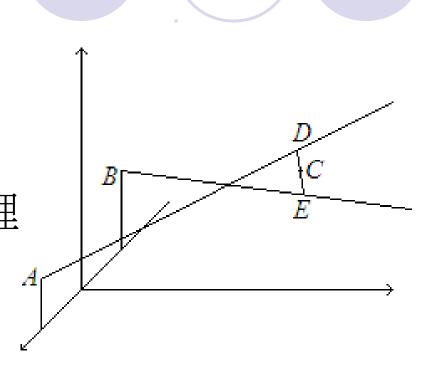
尝试解题

$$AB = AD + DE - BE$$

$$= \lambda_1 \times \mathbf{a} + \lambda_3 \times \mathbf{a} + \lambda_2 \times \mathbf{b} \times \mathbf{b}$$

根据空间向量基本定理 有唯一解 可以化成 三元一次方程组

消元(英型)式?

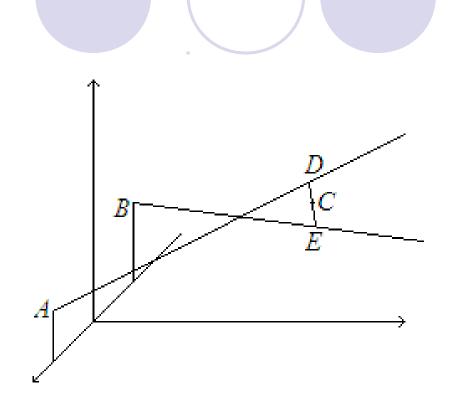


进一步思考

$$AB = AD + DE - BE$$

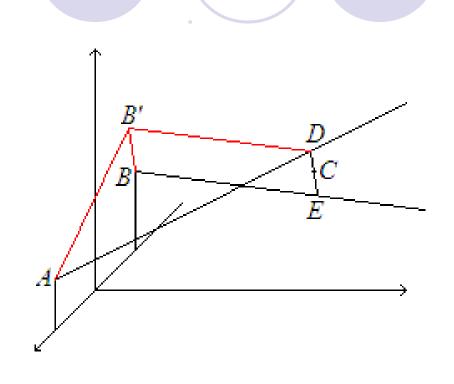
$$\begin{array}{cccc} \mathbf{u}\mathbf{u}\mathbf{r} & \mathbf{u}\mathbf{u}\mathbf{r} \\ AB \times \mathbf{n} & = DE & \mathbf{n} & \neq DE \\ & & & & \end{array} \mid \mathbf{n}\mathbf{r}$$

$$UUI = \frac{|UUI|}{|DE|} \times n = \frac{AB \times n}{n^2} n$$



另外两个未知量

AB' = AB - DE = AD - BE



三角形内已知一边和内角, 求另一边长

最后一步

$$AB' \times \mathbf{b} = PB' \times \mathbf{b} = \frac{\mathbf{u}\mathbf{u}\mathbf{r}}{PB'} \times \mathbf{b}$$

$$AB' \times \mathbf{b} = \frac{\mathbf{u}\mathbf{u}\mathbf{r}}{|\mathbf{b}|} \times \mathbf{b} = \frac{AB' \times \mathbf{b}}{|\mathbf{b}|^2} \times \mathbf{b}$$

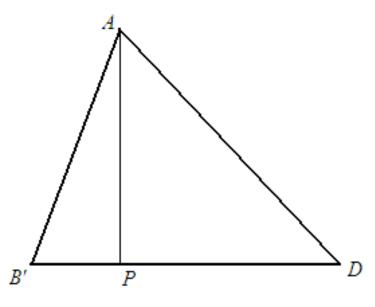
$$AD \cos \angle DAP = |AP|$$

$$AD = AB' \times AB' \times AB'$$

$$AB = AB' \times AB' \times AB'$$

$$|\mathbf{a}| \times AB' \times AB' \times AB'$$

$$|\mathbf{a}| \times AB' \times AB' \times AB'$$



$$\mathbf{a} = \frac{AP}{\mathbf{a} \times AP}$$

小结

$$uur = \frac{AB}{AB} \times \mathbf{n}$$

$$DE = \frac{AB}{\mathbf{n}^2} \times \mathbf{n}$$

$$uur = \frac{AB}{AB} - DE$$

$$uur = \frac{AB'}{\mathbf{b}^2} \times \mathbf{b}$$

$$uur = \frac{AB'}{AP} \times \mathbf{b}$$

$$uur = \frac{AP}{AP} - PB'$$

$$uur = \frac{AP}{AD} = \frac{AP}{\mathbf{a} \times AP}$$

$$uur = \frac{AP}{\mathbf{a} \times AP}$$

将盲目的方程组求解改为一系列向量运算

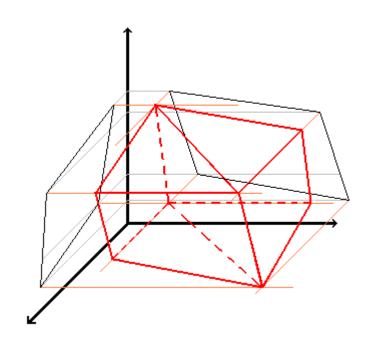
降低了编程复杂度

2 注意分类讨论

- 大量的分类 + 复杂的判断 = 难以承受的编程复杂度
- 合理地把不同的情况合并起来可以大大改善等这种状况

例 2 Crossing Prisms

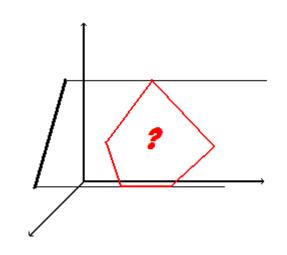
- 新 数 置 在 两 在 数 yz



关注表面

观察某个柱的一个侧面

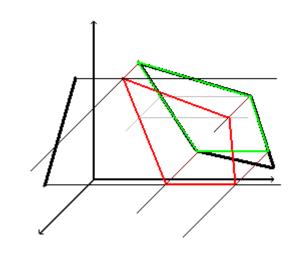
它的一部分是交的表面



多数情况

如果侧面与底面不平行

交的表面一定是 用侧面截柱得到的截面



面积 ×cos 二面角 = 射影面积

二面角很容易求

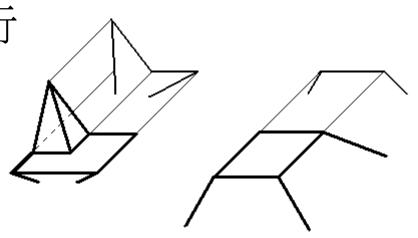
射影面积 = 柱底图形与 $y1 \le y \le y2$ 的交的面积

重要情况

如果侧面与底面平行

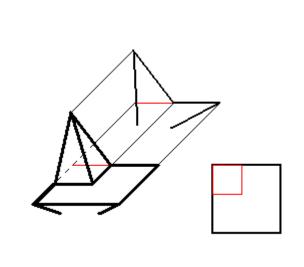
边数≤4

可以证明 只有图中两种情况



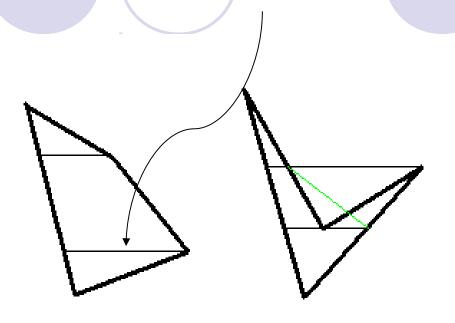
形状特殊的面

柱底图形 在特定高度上的宽



对正方形也适用!

继续利用这个宽



也可以用来计算射影面积! 射影面积 = sum((宽₁ + 宽₂)*高/2)需要对高度排序

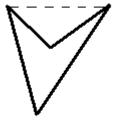
算法框架

- 对高度排序
- 计算每点高度处的宽
- 枚举每一条边
 - ○判断平行与否
 - 宽 2-(宽 边长)2
 - ○或者 2*射影面积 /cos 二面角

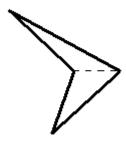
计算宽 处理特殊情况

求所有边与 y=y_k 的交点

最大值-最小值?



完全不考虑不规范交点?



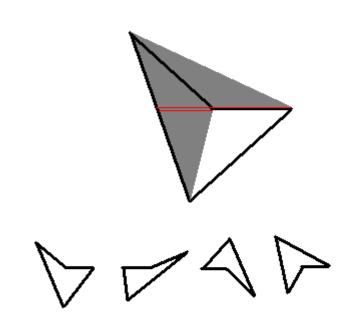
利用逆时针顺序关系确定交点方向

面积≠(宽₁+宽₂)*高/2?

特判会打破先前的算法框架

在局部改变宽的定义, 利用点的逆时针序忽略 一些边,使两个宽不同

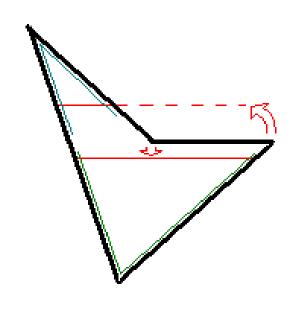
修改两个点的高度顺序 最终使得面积可以照常计算



一种具体的处理办法

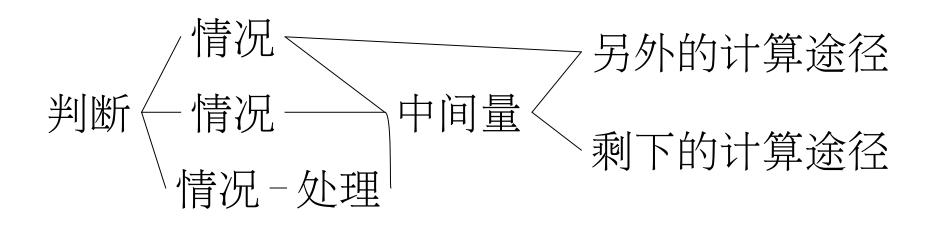
忽略和每个点相邻的边 , 让凹角顶点对应的宽 较大

同时确保四个点的高按 逆时针顺序呈 1,2+,2-,3 或 3,2-,2+,1 的形式



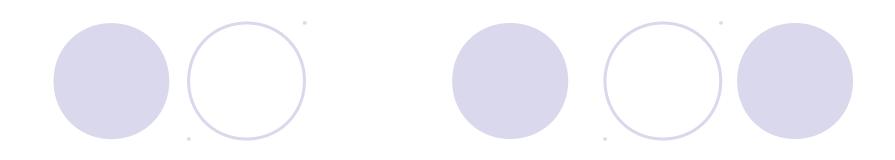
小结: 合并的效果

情况——比较复杂的计算途径 判断——情况——有点复杂的计算途径 情况——另外的计算途径



总结和启示

- 算法是多样化的, 选择时要注重适用性
- 在遇到新问题时,首先想一想能不能在现有框架内解决,而不是随意添加新的内容
- 对算法同样可以从类似内容中合并相同点 从而达到精简的效果



谢谢