

计算几何需要的数学基础

- 解析几何:
 - 向量,内积,外积,坐标系,相对坐标系
 - 旋转矩阵, household matrix, 定轴旋转
- **线性代数**
 - 矩阵乘法与幂,矩阵对角化,行列式
 - 矩阵分解,正交化,特征,特征向量,SVD分解
- ■物理知识
 - 功,势能,能量,惯性系,力矩,受力分解,哈密顿力学
- ■微积分
 - 体积,面积,曲率,曲线长度,格林公式,近似积分
 - 级数,微分方程,动力系统稳定性

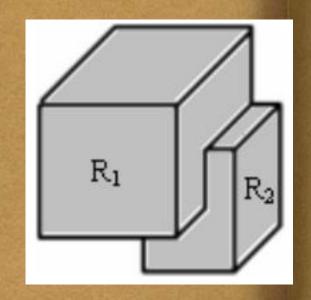
计算几何

- 一,应对纯粹计算几何题的策略
 - "切割"几何对象
 - ■极值与最值
- 二,存在性问题
- 三,最佳值问题
 - 高效的几何模型 (凸包)
 - 极限法
 - 逼近最佳解的近似算法 (函数凸性)

- ■直接询问一个几何对象
 - 的面积,体积,周长,区域积分等
 - 的特殊点个数,包含情况等
- ■如何描述一个几何对象
 - 简单:显性描述-快速计算
 - 复杂:隐性描述-逐步剖析
- ■1)切割几何对象(剖析)
- 2)极值与最值(特殊的几何对象,剖析)

1.1 - 切割几何对象

- 离散化关键坐标
- ■切割问题
- □以此考虑每一个独立的部分
 - ▲ 体切割
 - 边界切割(边界决定对象)



- 可能需要的相关知识点:
 - 数据结构,线段树,kdtree
 - 常见几何体的面积,面积计算,体积计算,带权区域积分
 - 几何体的面积,边界的描述
 - 积分,体积近似估计(Simpson's rule)

1.1 - 切割几何对象

计算n个长方体的体积并

■ 已知 n 个长方体, 计算这些长方体所覆盖的空间总体积。

■ 输入:

- 第1 行为长方体数n。
- □ 以下n 行,其中第i+1 行为'x1 y1 z1 x2 y2 z2',表示第i 个长方体的左前下角坐标为(x1 y1 z1),右后上角坐标为(x2 y2 z2)。
- 輸出:
 - n 个长方体并的体积和。

- 1 应对纯粹计算几何题的策略
- 1.1 切割几何对象

计算n个规则几何体的体积并 (园,椭圆,混合)

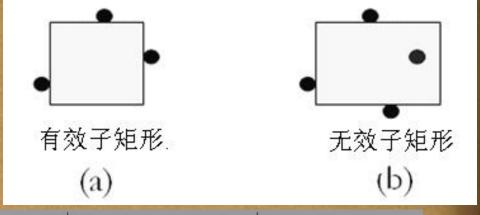
- 已知 n 个凸几何体 , 计算他们所覆盖的空间总体积。
- 简化版:
 - n个三角形
 - n个圆
 - n个椭圆

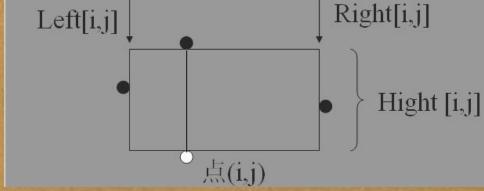
- 1 应对纯粹计算几何题的策略
- 1.1 切割几何对象

计算n个规则几何体的区域积分

- 对定点的力矩
- 对定质点的力
- 两端点的电阻值
- 分析答案:
 - 数学表示
 - 积分拆解
 - 边界拆分(Stokes' theorem)
- 更复杂的区域:
 - 规则几何体,重叠若干次后的区

- 1.2 极值与最值
- 问题的局部最值,局部极值
- 不需要逐距离考察所有可能
- Samples :
 - 垂线法求最大子矩形





1.2 - 极值与最值

Oil

- 给定若干与x轴平行的线段
- 求一条直线可以经过最多多少线段?

- 最优方案一定经过2个端点:枚举2个端点
- 最优方案一定经过1个端点:枚举1个端点
- (如果极值空间的维度(dimSing)比较大,则先尝试找到Sing上一个点,再去找第二个点,第三个点)

1.2 - 极值与最值

- 如果极值空间的维度 (dimSing)比较大
- 则先尝试找到Sing上一个点,再去找第二个点,第三个点

一个点:0维

■ 两个点:1维

1.2 - 极值与最值

可达区域

- 给定凸多边形障碍H,给定H外一点P(x,y),给定长度L
- 求到P点距离不超过L的点形成的区域的面积
- 拓展:
 - 有多少比例的可达区域需要向左走
 - 多少比例的向右走

- 1 应对纯粹计算几何题的策略
- 1.2 极值与最值

可达区域

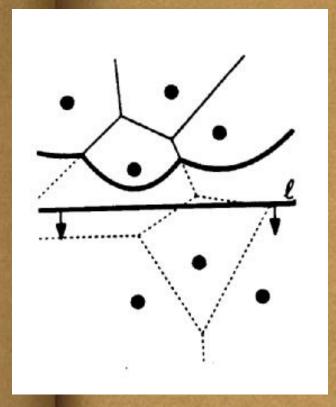
- 原题的简单做法:
 - 分别考虑从左从右走
 - 警案=左右两部分可达区域的并
 - 每一部分是什么样子?怎么求?
 - 如何求并

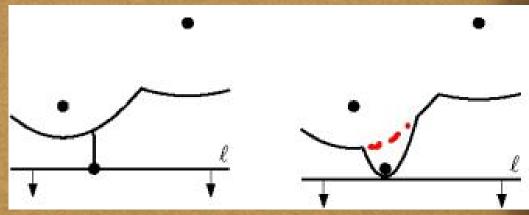
1.2 - 极值与最值

可达区域

- 找左右分界线(我们需要画个图)
- 分界线是一维的!
 - 上 先尝试找到一个点(多边形上有一个,怎么找?)
 - 如何找到第二个?
 - 如何找到第三个?
- 分界线是分段的,所有端点都可以被算出来
- 中间的部分?(不是直线!)怎么算?
 - 可以积分

- 1 应对纯粹计算几何题的策略
- 1.2 极值与最值
- Fortune's algorithm (sweeping line)
- for Voronoi diagram





- 直接通过几何计算求解
- 转换几何模型求解

- 2 应对存在性问题的策略探讨
- 2.1 直接通过几何计算求解
- 观察点
- 已知一个多边形P(不一定是凸的)
- □ 问在P 中是否存在点Q
- 在Q 点能观察到整个多边形区域



不存在能观察整个多边形区域的点

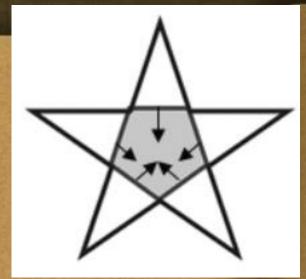


黑点能观察整个多边形区域

(b)

(a)

- 2 应对存在性问题的策略探讨
- 2.1 直接通过几何计算求解
- 边界点:
 - Vo, V1, V2, ..., Vn
 - $V_0 = V_n$



能够观察到边 Vi Vi+1 的点 Qi 满足

$$\overrightarrow{Q_iV_i}*\overrightarrow{Q_iV_{i+1}} \ge 0, i = 0...n-1$$

转化为求 n 个半平面的交是否不为空

- 2 应对存在性问题的策略探讨
- 2.1 直接通过几何计算求解

铁人赛

- n 名选手参加铁人三项赛,比赛按照选手在三个赛段中所用的总时间排定名次。
- 已知每名选手在三个项目中的速度Ui、Vi、Wi。
- □ 问对于选手i(1≤i≤n),能否通过适当的安排三个赛段的长度(但每个赛段的长度都不能为0),来保证他获胜。

- 2.1 直接通过几何计算求解
- ■假设三个赛段的长度分别为x、y、z
- 选手i 胜于选手j 的充要条件:

$$\frac{x}{u_i} + \frac{y}{v_i} + \frac{z}{w_i} < \frac{x}{u_j} + \frac{y}{v_j} + \frac{z}{w_j}, i \neq j$$

■ 将每个不等式两侧都除以z,令X=x/z,Y=y/z

$$\left(\frac{1}{u_{j}} - \frac{1}{u_{i}}\right) * X + \left(\frac{1}{v_{j}} - \frac{1}{v_{i}}\right) * Y + \left(\frac{1}{w_{j}} - \frac{1}{w_{i}}\right) > 0$$

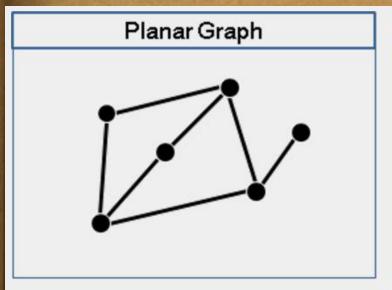
■ 转化为求这n-1 个不等式对应的半平面的交

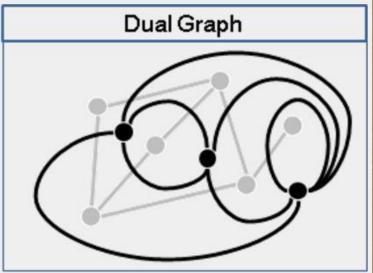
2.2 - 转换几何模型求解

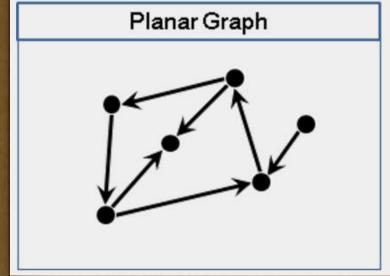
- 对于存在性问题,模型的效率同模型的抽象化程度有关
- 模型的抽象化程度越高,它的效率也就越高
- 而且存在性问题一般在一个测试点上有多组测试数据
- □ 几何模型的效率不能满足要求的
- ■对几何模型进行相应的变换
- 1)平面图对呕图
- 2)降低维数

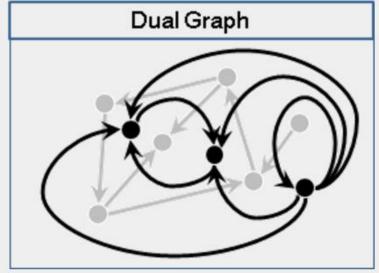
- 2.2 转换几何模型求解
- 平面图对偶图
- Samples :
- (1)生成树-对偶图的生成树
- (2)网络流-对偶图最短路径
- (3)有障碍的平面可达性-由障碍决定的对偶图连通性

2.2 - 转换几何模型求解









- 2-应对存在性问题的策略探讨
- 2.2 转换几何模型求解
- 比较胖的人过障碍

- 在宽度W的跑道上,有一个球形的胖子
- ■有n个障碍
- 问可达性?

■ 可达性=障碍的(上下边界)连通性

- 2.2 转换几何模型求解
- 降低维数
 - dim=1 区间问题
 - dim=2 半平面交
- ■这是三维问题的常见手段
- 如果二维问题需要用这样的手段,一般也需要数据结构

- 2 应对存在性问题的策略探讨
- 2.2 转换几何模型求解
- 判断点在哪个区域
- 给定平面n个区域(互不相交,可能有公共边)
- 第 i 个区域的边界是 ai 边形,满足sum ai<=100000
- 大量 (<=100000) 询问 , 每次给定一个点(x,y)
- □问在第几个区域内

- 2 应对存在性问题的策略探讨
- 2.2 转换几何模型求解
- 判断点在哪个区域
- 1)多个二维区域没有很好的逻辑性
- 2)想办法变成一维的查询
- x方向切割
 - 切割后是什么样子?
 - 没有内测交点!
- y方向二分
 - 怎么二分?

- 2.2 转换几何模型求解
- CS游戏

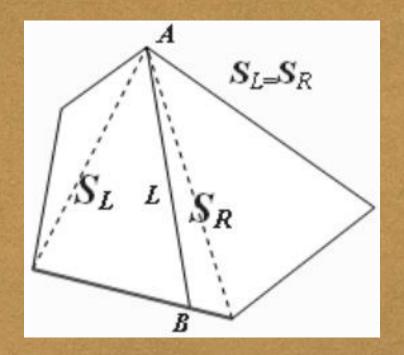
- 3D管道的可视化问题
- (2D管道的可视化问题怎么做?)
- 维护视野(球面)
- 限制性平面 (需要限制到球面上么?)
- 拓展思考:球面如何维护?
 - 球面直线,球面夹角?相交判定?

- (1)考虑极限情形
- (2) 采用逼近最佳解的近似算法

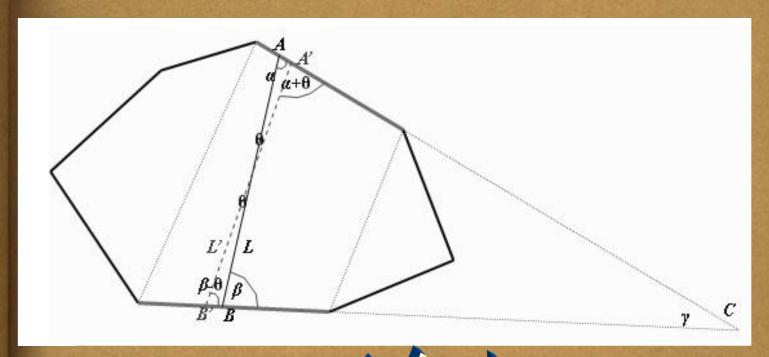
- 3.1 考虑极限情形
- □证明的手段
 - 自变量取某些非特殊情况值时目标函数不可能是最优的
- 考虑充分小量
 - 经过微调能够使得目标函数的值变得更优
 - ■剩下有限种特殊的取值情况可能成为最优解

- 3 应对存在性问题的策略探讨
- 3.1 考虑极限情形
- 巧克力 (Ural XXXX)
- □ 凸N边形,一刀割成大小相等的两半
- 找出分割线的最短长度

- 3.1 考虑极限情形
- Case 1. L = (A,B), A在凸包顶点上
- 可以二分快速找到B的位置



- 3.1 考虑极限情形
- Case 2. A, B都不在凸包顶点位置



L与P的两个夹角相等。

- 3.1 考虑极限情形
- 太慢了!要O(n^2)!
- □ 一定过重心(为什么?)
- ■过重心的所有直线与多边形的关系
- 线性扫描
- ■相似的题目:
 - 线扫描求:最远点对,最大宽度,最小宽度,最小面积差
 - 双(多)指针同时移动

- 3 应对存在性问题的策略探讨
- 3.1 考虑极限情形
- 思考题:

- 平面上有n(3≤n≤10000)个互不重合的点
- 要求一条直线, 使得所有点到这条直线的距离和最小

3.2 - 采用逼近最佳解的近似算法

- 迭代
 - 收敛性
 - 收敛速度
 - **稳定的规模**
 - 稳定类型
- 随机增量!
 - ■最小圆覆盖
 - ■最优化选点(最小圆覆盖就是最优化选择圆心)
- 要考察问题函数的单调性

- 3 应对存在性问题的策略探讨
- 3.2 采用逼近最佳解的近似算法
- ■重物垂吊
- ■桌面上有n个洞
- ■有n个物品分别质量m₁到mո
- 有n根绳子长度分别L₁到Ln
- 所有绳子一头拴在一起,另外一头连接物品并穿过洞口
- ■求平衡位置绳头的坐标

今日训练安排

- SPOJ CIRUT
- World Final 2010 K
- World Final 2011 K
- World Final 2016 G
- World Final 2016 H
- World Final 2017 A

■ 欢迎提问!