Yokohama National University

目次

	1/18	
7.5	2D Closest Pair	
7.6	2D Circle	
7.7	3D Geometry Template	
7.8	3D Plane	
7.9	3D Point on the Triangle	
7.10	3D Libraries for Lines and Segments $\ \ldots \ \ldots \ \ldots \ \ldots \ 17$	
7.11	3D Intersection of Planes	

1	テンプレート	2
2	グラフ	2
2.1	Lowest Common Ancestor	4
2.2	Strongly Connected Components	
2.3	2-SAT	;
3	フロー	
3.1	dinic	;
3.2	最小費用流	4
4	数学	į
4.1	拡張ユークリッド互除法	į
4.2	modint	ļ
4.3	FFT	ļ
4.4	高速ゼータ変換・メビウス変換	(
4.5	高速アダマール変換	(
5	データ構造	-
5.1	Fenwick Tree	,
5.2	セグメント木	,
5.3	遅延評価セグメント木	8
5.4	Undo つき UnionFind	10
6	文字列	1
6.1	Rolling Hash	1
6.2	Trie 木	1
6.3	Suffix Array	1:
6.4	Z algorithm	1:
7	幾何	12
7.1	2D Geometry Template	1:
7.2	2D Points and Vectors	1
7.3	2D Segments and Lines	1:
7.4	2D Polygon	1:

Yokohama National University 2/18

1 テンプレート

```
#include <bits/stdc++.h>
using namespace std;

using ll = long long;
using P = pair<int, int>;
constexpr ll MOD = 100000000007;
constexpr int INF = 1 << 30;
#define REP(i, n) for (int i = 0, i_len = (n); i < i_len; i++)
#define ALL(v) (v).begin(), (v).end()</pre>
```

2 グラフ

2.1 Lowest Common Ancestor

木の最近共通祖先 (Lowest Common Ancestor: LCA) をダブリングにより求める。前計算:時間・空間ともに $O(V \log V)$ 、クエリあたり: $O(\log V)$ である。

- LCA(G, r): 木 G と 根 r から、前計算する。
- int query(u, v): LCA(u, v) を求める.
- bool is_on_path(u, v, a): 頂点 a が 頂点 u,v を結ぶパス上に存在するかどうか

```
struct LCA {
       vector<vector<int>> parent;
       vector<int> depth;
       LCA() {}
       LCA(const vector<vector<int>>& G, int r = 0) { init(G, r); }
       void init(const vector<vector<int>>& G. int r = 0) {
           int V = (int)G.size();
           int h = 1;
           while ((1 << h) < V) ++h:
           parent.assign(h, vector<int>(V, -1));
11
           depth.assign(V, -1):
13
           dfs(G, r, -1, 0);
           for (int i = 0; i + 1 < (int)parent.size(); ++i) {</pre>
14
               for (int v = 0; v < V; ++v) {
15
                    if (parent[i][v] != -1) {
                       parent[i + 1][v] = parent[i][parent[i][v]];
17
18
19
               }
           }
20
       }
21
22
23
       void dfs(const vector<vector<int>>& G, int v, int p, int d) {
24
           parent[0][v] = p;
25
           depth[v] = d:
26
           for (auto e : G[v])
                if (e != p) dfs(G, e, v, d + 1);
27
28
29
       int query(int u, int v) {
30
           if (depth[u] > depth[v]) swap(u, v);
```

```
for (int i = 0; i < (int)parent.size(); ++i) {</pre>
32
33
                if ((depth[v] - depth[u]) & (1 << i)) v = parent[i][v];</pre>
34
           if (u == v) return u;
35
            for (int i = (int)parent.size() - 1; i >= 0; --i) {
36
                if (parent[i][u] != parent[i][v]) {
37
                    u = parent[i][u];
39
                    v = parent[i][v];
40
41
42
            return parent[0][u];
43
       }
44
45
       int dist(int u, int v) {
46
            return depth[u] + depth[v] - 2 * depth[query(u, v)];
       }
47
48
49
       bool is_on_path(int u, int v, int x) {
50
            return dist(u, x) + dist(x, y) == dist(u, y):
51
52 };
```

2.2 Strongly Connected Components

有向グラフを強連結成分分解する。計算量は O(V+E)

- SCC(int V): コンストラクタ. *V* 頂点 *E* 辺の有向グラフを作る.
- void add_edge(int from, int to): 頂点 from から 頂点 to へ有向辺を足す.
- pair<int, vector<int>> scc_ids():
 (SCC の個数, SCC の id) を返す. id[v] := 頂点 v が属する連結成分の番号
- vector<vector<int>>> graph.scc():次の条件を満たす「頂点のリスト」のリストを返す。
 - 全ての頂点がちょうど 1 つずつ、どれかのリストに含まれる.
 - 内側のリストと強連結成分が一対一に対応する. リスト内の順序は未定義.
 - リストはトポロジカルソートされている。

```
1 struct SCC {
       int _n;
3
       struct edge {
4
           int to;
5
6
       vector<pair<int, edge>> edges;
7
8
       template <class E>
9
       struct csr {
10
           vector<int> start;
11
           vector<E> elist;
12
            csr(int n, const vector<pair<int, E>>& edges)
13
                : start(n + 1), elist(edges.size()) {
14
                for (auto e : edges) start[e.first + 1]++;
               for (int i = 1; i <= n; i++) start[i] += start[i - 1];</pre>
15
16
                auto counter = start;
                for (auto e : edges) elist[counter[e.first]++] = e.second;
17
```

Yokohama National University

3/18

```
};
19
20
21
       SCC(int n) : _n(n) {}
       SCC() : _n(0) {}
22
23
24
       int num_vertices() { return _n; }
25
26
       void add_edge(int from, int to) {
            edges.push_back({from, {to}});
27
28
29
30
       // return pair of (# of scc, scc id)
       pair<int, vector<int>> scc_ids() {
31
32
           auto g = csr<edge>(_n, edges);
33
           int now_ord = 0, group_num = 0;
           vector<int> visited, low(_n), ord(_n, -1), ids(_n);
34
35
           visited.reserve(_n);
            auto dfs = [&](auto self, int v) -> void {
36
               low[v] = ord[v] = now_ord++;
37
                visited.push back(v):
38
               for (int i = g.start[v]; i < g.start[v + 1]; i++) {</pre>
39
                    auto to = g.elist[i].to;
40
                    if (ord[to] == -1) {
41
                        self(self. to):
42
                        low[v] = min(low[v], low[to]);
                    } else {
                        low[v] = min(low[v], ord[to]);
45
               }
                if (low[v] == ord[v]) {
49
                    while (true) {
50
                        int u = visited.back();
51
                        visited.pop_back();
                        ord[u] = n:
52
53
                        ids[u] = group_num;
54
                        if (u == v) break;
55
56
                    group_num++;
57
58
           };
           for (int i = 0; i < _n; i++)</pre>
59
                if (ord[i] == -1) dfs(dfs, i);
60
           for (auto& x : ids) x = group_num - 1 - x;
61
62
           return {group_num, ids};
63
       }
64
65
        vector<vector<int>> scc() {
66
            auto ids = scc ids():
67
           int group_num = ids.first;
68
           vector<int> counts(group_num);
69
           for (auto x : ids.second) counts[x]++;
           vector<vector<int>> groups(ids.first);
70
71
           for (int i = 0; i < group_num; i++) groups[i].reserve(counts[i]);</pre>
           for (int i = 0; i < _n; i++) groups[ids.second[i]].push_back(i);</pre>
72
73
           return groups;
74
75 };
```

2.3 2-SAT

n 変数 $x_0, x_1, \ldots, x_{n-1}$ に関して、

• vector<bool> answer():

$$(x_i = f) \lor (x_j = g)$$

というクローズを足し、これを全て満たす変数の割り当てがあるか、という問題を解く。

- two_sat(n): n 変数の 2-SAT を作る。O(n)
- void add_clause(i, f, j, g): クローズ $(x_i = f) \lor (x_i = g)$ を足す。 ならし O(1)
- bool satisfiable():
 (割り当てが存在する? true: false). クローズの個数を m として O(n+m)
 - 最後に呼んだ satisfiable のクローズを満たす割り当てを返す。satisfiable を呼ぶ前や、割り当てがない場合、中身が未定義の長さ n の vector を返す。O(n)

```
1 struct TwoSAT {
     public:
3
       TwoSAT() : _n(0), scc(0) {}
       TwoSAT(int n) : _n(n), _answer(n), scc(2 * n) {}
       void add_clause(int i, bool f, int j, bool g) {
7
           scc.add_edge(2 * i + (f ? 0 : 1), 2 * j + (g ? 1 : 0));
8
           scc.add_edge(2 * j + (g ? 0 : 1), 2 * i + (f ? 1 : 0));
9
10
11
       bool satisfiable() {
12
           auto id = scc.scc_ids().second;
13
           for (int i = 0: i < n: i++) {
               if (id[2 * i] == id[2 * i + 1]) return false;
14
               answer[i] = id[2 * i] < id[2 * i + 1];
15
16
17
           return true:
18
       }
19
20
       vector<bool> answer() { return _answer; }
21
22
     private:
       int n:
       vector<bool> _answer;
       SCC scc; // 強連結成分分解を用いる
25
```

3 **フロー**

3.1 dinic

最大流問題を解くアルゴリズム。計算量は $O(VE^2)$ だが実用上かなり高速なことが多い。

- Dinic flow(V): 構造体の宣言。V は頂点数。
- flow.add_edge(u, v, c): u \rightarrow v に容量 c の辺を追加する

Yokohama National University 4/18

● flow.max_flow(s, t): s → t の最大流を返す

```
// Dinic法 ((V^2E)
   struct Dinic {
                                                  // 頂点数
 3
       int V;
       vector<vector<long long>>> graph; // グラフ
       vector<int> dis:
                                                 // 始点からの距離
                                                 // 次に処理する頂点のメモ
       vector<int> next:
       Dinic(int v) : V(v) { graph.resize(V); }
       void add_edge(int from, int to, long long capacity) {
           graph[from].push_back({to, capacity, (int)graph[to].size()});
 9
10
           graph[to].push_back({from, 0, (int)graph[from].size() - 1});
11
12
       void bfs(int s) {
13
           dis.assign(V, -1);
           dis[s] = 0;
14
           deque<int> pos = {s};
15
16
           while (pos.size()) {
               int now = pos[0];
17
               pos.pop_front();
18
               for (auto& to : graph[now]) {
19
                   if (dis[to[0]] < 0 and to[1] > 0) {
20
                       dis[to[0]] = dis[now] + 1:
21
22
                       pos.emplace_back(to[0]);
23
24
               }
25
           }
26
27
       long long dfs(int v, int t, long long f) {
28
           if (v == t) return f;
29
           for (int& i = next[v]; i < graph[v].size(); i++) {</pre>
               int to = graph[v][i][0];
30
31
               long long& cap = graph[v][i][1];
               int rev = graph[v][i][2];
32
               if (cap > 0 and dis[v] < dis[to]) {</pre>
33
                   long long d = dfs(to, t, min(f, cap));
34
35
                   if (d > 0) {
36
                       cap -= d:
37
                       graph[to][rev][1] += d;
38
                       return d;
39
                   }
40
               }
41
           }
42
           return 0;
43
       long long max_flow(int s, int t) {
44
           long long flow = 0:
45
           while (1) {
46
47
48
               if (dis[t] < 0) return flow;</pre>
49
               next.assign(V, 0):
50
               long long f;
51
               while ((f = dfs(s, t, LLONG_MAX)) > 0) flow += f;
52
53
       }
54 };
```

3.2 最小費用流

最小費用流問題を解くアルゴリズム。計算量は $O(FE \log V)$

- MinCostFlow flow(V): 構造体の宣言。V は頂点数。
- flow.add_edge(u, v, c, d): $u \rightarrow v$ に容量 c, コスト d の辺を追加する
- flow.min_cost_flow(s, t, F): s → t に流量 F を流すときの最小コストを返す。流せない場合は-1 を返す。

```
1 // 最小費用流 O(FElogV)
   struct MinCostFlow {
 3
       int V:
 4
       vector<vector<long long>>> g; // q[from] = {{to, 容量, コスト, 逆辺の index}
       vector<long long> h, dis;
                                             // ポテンシャル、最短距離
 6
       vector<int> prevv, preve;
                                             // 直前の頂点、辺
7
 8
       MinCostFlow(int v) : V(v), g(v), dis(v), prevv(v), preve(v) {
9
       }
10
11
       void add_edge(int u, int v, long long c, long long d) {
           g[u].push_back({v, c, d, (int)g[v].size()});
12
13
           g[v].push_back({u, 0, -d, (int)g[u].size() - 1});
14
15
16
       long long min_cost_flow(int s, int t, long long f) {
17
           long long res = 0;
18
           h.assign(V, 0):
19
           using Q = pair<long long, int>;
20
           while (f > 0) {
21
               priority_queue<Q, vector<Q>, greater<Q>> que;
22
               dis.assign(V, LLONG_MAX);
23
               dis[s] = 0:
24
               que.push(\{0, s\});
25
               while (que.size()) {
26
                   Q q = que.top();
27
                   int v = q.second;
                   que.pop();
28
29
                   if (dis[v] < q.first) continue;</pre>
                   for (int i = 0; i < g[v].size(); i++) {</pre>
30
                       auto edge = g[v][i];
31
32
                       int to = edge[0];
                       long long cap = edge[1], cost = edge[2];
33
34
                       if (cap > 0 \text{ and } dis[to] > dis[v] + cost + h[v] - h[to]) {
                           dis[to] = dis[v] + cost + h[v] - h[to];
35
                           prevv[to] = v:
36
37
                           preve[to] = i;
                           que.push({dis[to], to});
38
39
                       }
40
                   }
41
42
               if (dis[t] == LLONG MAX) return -1:
               for (int i = 0; i < V; i++) h[i] += dis[i];</pre>
43
44
45
               for (int i = t; i != s; i = prevv[i]) d = min(d, g[prevv[i]][preve[i]][1]);
46
               f -= d:
47
               res += d * h[t]:
48
               for (int i = t; i != s; i = prevv[i]) {
                   auto& edge = g[prevv[i]][preve[i]];
49
                    edge[1] -= d;
50
                   g[i][edge[3]][1] += d;
51
52
```

Yokohama National University 5/18

4 数学

4.1 拡張ユークリッド互除法

2 つの整数 a,b について $ax + by = \gcd(a,b)$ の整数解 (x,y) を求めるアルゴリズム。計算量は $O(\log\min(a,b))$ 。また、追加で以下の条件を満たす。

- すべての整数解 (x,y) のうち、|x|+|y| が最小である解を求める。
- $\gcd(a,b) \neq \min(a,b)$ のとき $|x| \leq \left| \frac{b}{2\gcd(a,b)} \right|, |y| \leq \left| \frac{a}{2\gcd(a,b)} \right|$

使用方法

• extgcd(a, b, x, y) : x, yに解を格納する。返り値として gcd(a, b) を返す。

```
template <class T>
template <class T>
T extgcd(T a, T b, T& x, T& y) {
    if (b!=0) {
        T d = extgcd(b, a % b, y, x);
        y -= (a / b) * x;
        return d;
} else {
        x = 1;
        y = 0;
        return a;
}
```

4.2 modint

自動的に mod をとる構造体。 mod が問題で固定かつ素数であるとき使用できる。 using mint = modint<1000000007>; 等のように定義して使用するのが推奨。

```
template <int64_t Modulus>
   struct Modint {
       using mint = Modint;
       long long v;
       Modint(): v(0) {}
       Modint(long long x) {
           x %= Modulus;
           if (x < 0) x += Modulus:
9
11
       const long long& val() const { return v; }
12
       // 代入演算子
       mint& operator+=(const mint rhs) {
13
14
           v += rhs.v;
           if (v >= Modulus) v -= Modulus;
15
16
           return *this:
17
       mint& operator -= (const mint rhs) {
```

```
if (v < rhs.v) v += Modulus:
20
           v -= rhs.v;
21
           return *this;
22
23
       mint& operator *= (const mint rhs) {
24
           v = v * rhs.v % Modulus:
25
           return *this;
26
27
       mint& operator/=(mint rhs) { return *this = *this * rhs.inv(); }
28
       // 累乗,逆元
       mint pow(long long n) const {
           mint x = *this, res = 1;
31
           while (n) {
32
               if (n & 1) res *= x:
33
               x *= x;
34
               n >>= 1:
35
36
           return res;
37
38
       mint inv() const { return pow(Modulus - 2); }
39
       // 算術演算子
40
       mint operator+(const mint rhs) const { return mint(*this) += rhs; }
41
       mint operator-(const mint rhs) const { return mint(*this) -= rhs; }
42
       mint operator*(const mint rhs) const { return mint(*this) *= rhs; }
43
       mint operator/(const mint rhs) const { return mint(*this) /= rhs; }
       mint operator-() const { return mint() - *this; } // 単項
44
       // 入出カストリーム
45
       friend ostream& operator << (ostream& os, const mint& p) { return os << p.v; }
       friend istream& operator>>(istream& is, mint& p) {
47
48
           long long t:
49
           is >> t;
           p = mint(t);
           return (is);
51
       }
52
53 };
```

4.3 FFT

- encode(a): 整数型の配列 a を std::complex 型に変換。
- ◆ decode(a):std::complex 型の配列 a を 64bit 整数型に変換。配列の要素毎に実部を丸めて 整数に変換している。
- FFT(a):std::complex 型で長さ n の配列 a をフーリエ変換する。整数型の配列は引数にとれないため、encode(a),decode(a) 等で適宜変換を行うこと。
- convolution(a,b): 長さ n の整数列 a, 長さ m の整数列 b の畳み込みを $O((n+m)\log(n+m))$ で計算する。畳み込み後の配列の要素がすべて double に収まる必要がある。

```
// 整数配列を複素数へ

vector<complex<double>> encode(vector<long long>& a) {
    int N = a.size();
    vector<complex<double>> ret(N);
    for (int i = 0; i < N; i++) {
        ret[i] = complex<double>(a[i], 0);
    }
    return ret;
```

Yokohama National University 6/18

```
10 }
11
   // 複素数配列を整数へ
13 vector<long long> decode(vector<complex<double>>& a) {
14
       int N = a.size():
15
       vector<long long> ret(N);
16
       for (int i = 0; i < N; i++) {</pre>
17
           ret[i] = (long long)round(a[i].real());
18
19
       return ret;
20
21
   // 非再帰
22
   void FFT(vector<complex<double>>& a, int reverse = false) {
       int n = a.size();
25
       int h = 0:
26
       for (int i = 0; 1 << i < n; i++) h++;
27
       for (int i = 0; i < n; i++) {</pre>
28
29
           for (int k = 0; k < h; k++) j = (i >> k & 1) << (h - 1 - k);
           if (i < j) swap(a[i], a[j]);</pre>
30
31
32
       for (int b = 1; b < n; b *= 2) {
33
           for (int j = 0; j < b; j++) {
34
               double p2 = 2 * acos(-1);
               if (reverse) p2 *= -1;
35
               complex<double> w = exp(complex<double>(0, p2 * j / (double)(2 * b)));
36
37
               for (int k = 0; k < n; k += b * 2) {
                   complex<double> s = a[j + k];
38
                   complex<double> t = a[i + k + b] * w:
39
40
                   a[i + k] = s + t;
41
                   a[j + k + b] = s - t;
42
           }
43
44
       if (reverse)
45
46
           for (int i = 0; i < n; i++) a[i] /= (double)n;
47
48 }
49
   vector<long long> convolution(vector<long long>& a, vector<long long>& b) {
       vector<complex<double>> A = encode(a), B = encode(b);
51
       int s = (int)a.size() + (int)b.size() - 1;
52
53
       int t = 1;
       while (t < s) t *= 2:
55
       A.resize(t);
56
       B.resize(t);
57
       FFT(A, 0):
58
       FFT(B, 0):
       for (int i = 0; i < t; i++) {</pre>
60
           A[i] *= B[i];
61
62
       FFT(A, 1);
       A.resize(s):
       return decode(A);
64
```

4.4 高速ゼータ変換・メビウス変換

部分集合に対するゼータ変換・メビウス変換を集合の要素数を n として $O(n2^n)$ で行うアルゴリズム。

bitwise AND 畳み込みや bitwise OR 畳み込みを高速化できる。

- subset_zeta(f, n, inv) : 長さ 2^n の配列 f の下位集合ゼータ変換 $F[S] = \sum_{X\subseteq S} f(X)$ を求める。
- supset_zeta(f, n, inv) : 長さ 2^n の配列 f の上位集合ゼータ変換 $F[S] = \sum_{X\supseteq S} f(X)$ を求める。

inv=true のとき逆変換としてメビウス変換を行い、F から f を求める。

```
1 template <class T>
   vector<T> subset_zeta(vector<T> f, int n, bool inv = false) {
       for (int i = 0; i < n; i++) {</pre>
           for (int S = 0; S < (1 << n); S++) {</pre>
               if ((S & (1 << i)) != 0) { // if i in S
6
                   if (!inv) {
7
                       f[S] += f[S ^ (1 << i)];
8
                   } else {
9
                       f[S] -= f[S ^ (1 << i)];
10
11
               }
           }
12
13
       }
14
       return f;
15 }
16
17 template <class T>
18 vector<T> supset zeta(vector<T> f. int n. bool inv = false) {
       for (int i = 0: i < n: i++) {
20
           for (int S = 0; S < (1 << n); S++) {
21
               if ((S & (1 << i)) == 0) { // if i not in S</pre>
22
                   if (!inv) {
23
                       f[S] += f[S ^ (1 << i)];
24
                   } else {
                       f[S] = f[S^(1 << i)];
26
27
               }
28
           }
       }
30
       return f;
```

4.5 高速アダマール変換

クロネッカー冪行列をベクトルに掛ける計算を高速に行うアルゴリズム。 配列の長さは 2^n であるとする。計算量は $O(n2^n)$ である。

- fwht(a, inv): 配列 a を高速にアダマール変換する。inv=true のとき逆変換する。
- xor_convolution(a, b): bitwise XOR 畳み込み後の配列 c を返す。
- and_convolution(a, b): bitwise AND 畳み込み後の配列 c を返す。

Yokohama National University 7/18

• or_convolution(a, b): bitwise OR 畳み込み後の配列 c を返す。

```
namespace Kronecker {
   template <class T>
   void mul(vector<T>& x, T a, T b, T c, T d) {
       int n = x.size():
       for (int j = 1; j < n; j <<= 1) {
           for (int i = 0; i < n; i++) {</pre>
               if ((i & j) == 0) {
                   T s = a * x[i] + b * x[i + j];
                   T t = c * x[i] + d * x[i + j];
                   x[i] = s;
12
                   x[i + j] = t;
13
14
           }
15
       }
16
17
   template <class T>
   void fwht(vector<T>& a, bool inv) {
       mul(a, T(1), T(1), T(1), T(-1));
       if (inv) {
21
22
           for (T& x : a) x /= T(a.size());
23
24
25
   template <class T>
   vector<T> xor_convolution(vector<T>& a, vector<T>& b) {
       fwht(a, false);
       fwht(b, false);
    int n = a.size();
30
31
       vector<T> c(n);
32
       for (int i = 0; i < n; i++) c[i] = a[i] * b[i];</pre>
33
       fwht(c, true):
34
       return c:
35
36
   template <class T>
38 vector<T> and_convolution(vector<T>& a, vector<T>& b) {
       mul(a, T(1), T(1), T(0), T(1));
40
       mul(b, T(1), T(1), T(0), T(1));
41
       int n = a.size();
       vector<T> c(n):
42
       for (int i = 0; i < n; i++) c[i] = a[i] * b[i];</pre>
43
       mul(c, T(1), T(-1), T(0), T(1));
44
45
       return c;
46 }
47
   template <class T>
   vector<T> or_convolution(vector<T>& a, vector<T>& b) {
       mul(a, T(1), T(0), T(1), T(1));
51
       mul(b, T(1), T(0), T(1), T(1));
52
       int n = a.size():
53
       vector<T> c(n);
       for (int i = 0; i < n; i++) c[i] = a[i] * b[i];</pre>
55
       mul(c, T(1), T(0), T(-1), T(1));
56
       return c;
57 }
58
```

59 | } // namespace Kronecker

5 データ構造

5.1 Fenwick Tree

一点更新・区間和取得のクエリを $O(\log N)$ で処理するデータ構造。

- add(i, x): 点更新 $a[i] \leftarrow a[i] + x$
- sum(l, r): 区間和取得 $a[l] + a[l+1] + \cdots + a[r-1]$

```
1 template <class T> struct FenwickTree {
       int n:
3
       vector<T> data:
       FenwickTree() : n(0) {}
       FenwickTree(int n) : n(n), data(n, 0) {}
7
       // a \lceil i \rceil += x
       void add(int i. T x) {
 9
           for (int p = i + 1; p <= n; p += p & -p) data[p - 1] += x;</pre>
10
       // [0, r)
11
12
       T sum(int r) {
13
           T s(0):
            for (int p = r; p > 0; p -= p \& -p) s += data[p - 1];
14
15
           return s;
       }
16
       // [l. r)
17
18
       T sum(int 1, int r) {
           return sum(r) - sum(1);
20
       }
21 };
```

5.2 セグメント木

モノイドを満たすデータ S に対し使用できるデータ構造。

長さ N の S の配列に対し、要素の 1 点更新、区間クエリを $O(\log N)$ で行える。モノイド S 同士の演算の計算量が O(f(n)) とき、すべての計算量が O(f(n)) 倍になる。

```
1 template <class S, S (*op)(S, S), S (*e)()>
 2 struct SegmentTree {
    private:
       int _n, size, log;
       vector<S> dat;
 6
       void update(int k) { dat[k] = op(dat[2 * k], dat[2 * k + 1]); }
 7
 8
9
       SegmentTree() : SegmentTree(0) {}
10
       SegmentTree(int n) : SegmentTree(vector<S>(n, e())) {}
11
       SegmentTree(const vector<S>& v) : _n(int(v.size())) {
12
            while ((1 << log) < _n) log++;</pre>
13
14
           size = 1 << log;
15
            dat = vector < S > (2 * size, e());
            for (int i = 0; i < _n; i++) dat[size + i] = v[i];</pre>
```

Yokohama National University 8/18

```
for (int i = size - 1; i >= 1; i--) {
18
                update(i);
           }
19
20
       }
21
       // a \lceil p \rceil = x
22
       void set(int p, S x) {
23
           p += size;
24
           dat[p] = x;
25
           for (int i = 1; i <= log; i++) update(p >> i);
26
27
       // return a[p]
28
       S get(int p) const {
           return dat[p + size];
29
30
31
       // return op(a[l], ..., a[r-1])
       S prod(int 1, int r) const {
32
           S sml = e(), smr = e();
33
34
           1 += size;
35
           r += size:
           while (1 < r) {
36
37
               if (1 & 1) sml = op(sml, dat[1++]);
38
               if (r & 1) smr = op(dat[--r], smr);
39
               1 >>= 1;
40
               r >>= 1:
41
           }
42
           return op(sml, smr);
43
44
       S all_prod() const { return dat[1]; }
45
       // SegmentTree上の二分探索 (必要な場合)
46
47
       // return r, f(op(a[l], \ldots, a[r-1])) == true
48
       template <bool (*f)(S)>
49
       int max_right(int 1) const {
           return max_right(1, [](S x) { return f(x); });
50
51
52
       template <class F>
53
       int max_right(int 1, F f) const {
54
           assert(f(e()));
55
           if (1 == n) return n:
56
           1 += size;
           S sm = e();
57
58
           do {
                while (1 % 2 == 0) 1 >>= 1;
59
60
               if (!f(op(sm, dat[1]))) {
                   while (1 < size) {</pre>
62
                       1 = (2 * 1);
                        if (f(op(sm, dat[1]))) {
63
64
                            sm = op(sm, dat[1]);
65
                           1++:
66
                       }
67
                   }
68
                   return 1 - size;
69
70
                sm = op(sm, dat[1]);
71
               1++;
72
           } while ((1 & -1) != 1);
73
           return _n;
74
75
       // return l, f(op(a[l], \ldots, a[r-1])) == true
       template <bool (*f)(S)>
```

```
int min_left(int r) const {
 77
 78
            return min_left(r, [](S x) { return f(x); });
79
 80
        template <class F>
        int min_left(int r, F f) const {
 81
 82
            assert(f(e())):
 83
            if (r == 0) return 0;
 84
            r += size;
 85
            S sm = e();
 86
            do {
                while (r > 1 \&\& (r \% 2)) r >= 1;
                if (!f(op(dat[r], sm))) {
 89
                     while (r < size) {</pre>
 90
 91
                        r = (2 * r + 1);
 92
                         if (f(op(dat[r], sm))) {
93
                             sm = op(dat[r], sm);
94
                             r--;
95
                        }
                    }
97
                     return r + 1 - size;
                }
 98
99
                sm = op(dat[r], sm);
100
            } while ((r & -r) != r);
101
            return 0;
102
       }
103 };
```

使用例

Range Minimum Query (RMQ)

```
int op(int a, int b) { return min(a, b); }
int e() { return INT32_MAX; }
int n;
SegmentTree<int, op, e> seg(n);
```

5.3 遅延評価セグメント木

モノイド S と、S に対する作用素 $f:S\to S$ に対し利用できるデータ構造。 長さ N の S の配列に対し、

- 区間 [l,r) の要素に一括で f を作用 $(a_i \leftarrow f(a_i), l \leq i < r)$
- 区間 [l,r) の要素の総積の取得

を $O(\log N)$ で行うことができる。

Yokohama National University 9/18

```
p += size;
11
       vector<S> dat:
                                                                                                  72
                                                                                                             for (int i = log; i >= 1; i--) push(p >> i);
12
       vector<F> lz;
13
       void update(int k) { dat[k] = op(dat[2 * k], dat[2 * k + 1]); }
                                                                                                  73
                                                                                                             dat[p] = mapping(f, dat[p]);
14
       void all_apply(int k, F f) {
                                                                                                  74
                                                                                                             for (int i = 1; i <= log; i++) update(p >> i);
                                                                                                  75
15
           dat[k] = mapping(f, dat[k]);
16
           if (k < size) lz[k] = composition(f, lz[k]);</pre>
                                                                                                  76
                                                                                                         17
                                                                                                  77
                                                                                                         void apply(int 1, int r, F f) {
18
                                                                                                  78
                                                                                                             if (1 == r) return;
       void push(int k) {
           all_apply(2 * k, lz[k]);
                                                                                                  79
                                                                                                             1 += size:
19
20
           all_apply(2 * k + 1, lz[k]);
                                                                                                  80
                                                                                                             r += size:
                                                                                                  81
21
           lz[k] = id():
                                                                                                             for (int i = log; i >= 1; i--) {
22
                                                                                                  82
                                                                                                                 if (lower_bits(1, i) > 0) push(1 >> i);
                                                                                                  83
23
       int lower_bits(int x, int k) { return x & ((1 << k) - 1); }</pre>
                                                                                                                 if (lower_bits(r, i) > 0) push((r - 1) >> i);
24
                                                                                                  84
25
                                                                                                  85
     public:
                                                                                                             int 12 = 1, r2 = r;
                                                                                                             while (1 < r) {
26
       LazySegmentTree() : LazySegmentTree(0) {}
                                                                                                  86
27
       LazySegmentTree(int n) : LazySegmentTree(vector<S>(n, e())) {}
                                                                                                  87
                                                                                                                 if (1 & 1) all_apply(1++, f);
28
       LazySegmentTree(const vector<S>& v) : _n(int(v.size())) {
                                                                                                  88
                                                                                                                 if (r & 1) all_apply(--r, f);
29
                                                                                                  89
                                                                                                                 1 >>= 1:
30
           while ((1 << log) < _n) log++;</pre>
                                                                                                  90
                                                                                                                 r >>= 1:
           size = 1 << log;
                                                                                                  91
31
32
           dat = vector < S > (2 * size, e());
                                                                                                  92
                                                                                                             1 = 12;
           lz = vector<F>(size, id());
33
                                                                                                  93
                                                                                                             r = r2;
34
           for (int i = 0; i < _n; i++) dat[size + i] = v[i];</pre>
                                                                                                             for (int i = 1; i <= log; i++) {
35
           for (int i = size - 1; i >= 1; i--) update(i);
                                                                                                  95
                                                                                                                 if (lower_bits(1, i) > 0) update(1 >> i);
                                                                                                                 if (lower_bits(r, i) > 0) update((r - 1) >> i);
36
                                                                                                  96
37
       // a[p] = x
                                                                                                  97
38
       void set(int p, S x) {
                                                                                                  98
           p += size;
                                                                                                  99
                                                                                                         // SegmentTree上の二分探索 (必要な場合)
39
           for (int i = log; i >= 1; i--) push(p >> i);
                                                                                                 100
                                                                                                         // return \ r. \ f(op(a[1], \ldots, a[r-1])) == true
40
41
           dat[p] = x;
                                                                                                 101
                                                                                                         template <bool (*g)(S)>
42
           for (int i = 1; i <= log; i++) update(p >> i);
                                                                                                 102
                                                                                                         int max_right(int 1) {
43
                                                                                                 103
                                                                                                             return max_right(1, [](S x) { return g(x); });
                                                                                                         }
44
       // return a[p]
                                                                                                 104
45
       S get(int p) {
                                                                                                 105
                                                                                                         template <class G>
                                                                                                 106
                                                                                                         int max_right(int 1, G g) {
46
           p += size;
47
           for (int i = log; i >= 1; i--) push(p >> i);
                                                                                                 107
                                                                                                             assert(g(e()));
48
           return dat[p];
                                                                                                 108
                                                                                                             if (1 == _n) return _n;
49
                                                                                                 109
                                                                                                             1 += size:
50
                                                                                                 110
       // return op(a[l], ..., a[r-1])
                                                                                                             for (int i = log; i >= 1; i--) push(1 >> i);
                                                                                                 111
51
       S prod(int 1, int r) {
                                                                                                             S sm = e();
52
           if (1 == r) return e();
                                                                                                 112
                                                                                                             do {
53
           1 += size:
                                                                                                 113
                                                                                                                 while (1 % 2 == 0) 1 >>= 1;
54
           r += size;
                                                                                                 114
                                                                                                                 if (!g(op(sm, dat[1]))) {
                                                                                                 115
                                                                                                                     while (1 < size) {
55
           for (int i = log: i >= 1: i--) {
56
               if (lower_bits(1, i) > 0) push(1 >> i);
                                                                                                 116
                                                                                                                         push(1);
57
               if (lower_bits(r, i) > 0) push((r - 1) >> i);
                                                                                                 117
                                                                                                                         1 = (2 * 1);
58
                                                                                                 118
                                                                                                                         if (g(op(sm, dat[1]))) {
59
           S sml = e(), smr = e();
                                                                                                 119
                                                                                                                             sm = op(sm, dat[1]);
60
           while (1 < r) {
                                                                                                 120
                                                                                                                             1++:
               if (1 & 1) sml = op(sml, dat[1++]);
                                                                                                 121
                                                                                                                         }
61
               if (r & 1) smr = op(dat[--r], smr);
                                                                                                 122
                                                                                                                     }
62
63
                                                                                                 123
               1 >>= 1;
                                                                                                                     return 1 - size;
                                                                                                 124
64
               r >>= 1;
                                                                                                                 }
65
           }
                                                                                                 125
                                                                                                                 sm = op(sm, dat[1]);
66
           return op(sml, smr);
                                                                                                 126
67
                                                                                                 127
                                                                                                             } while ((1 & -1) != 1);
                                                                                                 128
68
       S all_prod() { return dat[1]; }
                                                                                                             return _n;
                                                                                                         }
69
       // a[p] = f(a[p])
                                                                                                 129
       void apply(int p, F f) {
                                                                                                 130
                                                                                                         // return l, f(op(a[l], ..., a[r-1])) == true
```

Yokohama National University 10/18

```
131
        template <bool (*g)(S)>
132
        int min_left(int r) {
133
            return min_left(r, [](S x) { return g(x); });
134
135
        template <class G>
136
        int min_left(int r, G g) {
            assert(g(e()));
137
            if (r == 0) return 0;
138
139
            r += size;
            for (int i = log; i >= 1; i--) push((r - 1) >> i);
140
141
142
            do {
143
144
                while (r > 1 \&\& (r \% 2)) r >>= 1;
145
                if (!g(op(dat[r], sm))) {
                     while (r < size) {</pre>
146
                         push(r);
147
148
                         r = (2 * r + 1);
149
                         if (g(op(dat[r], sm))) {
                             sm = op(dat[r], sm);
150
152
153
                     return r + 1 - size;
154
155
                 sm = op(dat[r], sm);
157
            } while ((r & -r) != r);
158
            return 0;
159
160 };
```

5.3.1 使用例

Range Update & Range Minimum Query

```
constexpr int INF = INT32_MAX;
constexpr int ID = INT32_MAX;

int op(int a, int b) { return min(a, b); }
int e() { return INF; }
int mapping(int f, int a) { return (f == ID ? a : f); }
int composition(int f, int g) { return (f == ID ? g : f); }
int id() { return ID; }

int n;
LazySegmentTree<int, op, e, int, mapping, composition, id> seg(n);
```

Range Add & Range Sum Query

```
using S = pair<11, 11>;

susing S = pair<11, 11>;

S op(S a, S b) { return S(a.first + b.first, a.second + b.second); }
S e() { return P(0, 0); }
S mapping(11 f, S x) { return S(x.first + f * x.second, x.second); }
11 composition(11 f, 11 g) { return f + g; }
11 id() { return 0; }

int n;
vector<S> a(n, S(0, 1));
LazySegmentTree<S, op, e, 11, mapping, composition, id> seg(a);
```

Range Add & Range Minimum Query

```
int op(int a, int b) { return min(a, b); }
int e() { return INT32_MAX; }
int mapping(int f, int x) { return x + f; }
int composition(int f, int g) { return f + g; }
int id() { return 0; }

vector<int> a(n, 0);
LazySegmentTree<int, op, e, int, mapping, composition, id> seg(a);
```

Range Update & Range Sum Query

```
using S = pair<11, 11>;
constexpr int ID = INT32_MAX;

S op(S a, S b) { return S(a.first + b.first, a.second + b.second); }
S e() { return S(0, 0); }
S mapping(int f, S x) { return (f == ID ? x : S(f * x.second, x.second)); }
int composition(int f, int g) { return (f == ID ? g : f); }
int id() { return ID; }

int n;
vector<S> a(n, S(0, 1));
LazySegmentTree<S, op, e, int, mapping, composition, id> seg(a);
```

5.4 Undo つき UnionFind

経路圧縮を行わないことで undo 可能にした UnionFind。

- RollbackUnionFind(n): 大きさ n の UnionFind を生成する。
- find(x): x の根を返す。 $O(\log n)$
- unite(x,y): $x \ge y$ のマージに成功したら true 失敗したら false を返す。 $O(\log n)$
- undo(): 直前の unite 操作を取り消す。 O(1)
- time(): 現在までに unite() が呼ばれた回数を返す。 O(1)
- snapshot(): 現在の UnionFind の状態を保存する。 O(1)
- \bullet rollback(t):
 - -t = -1 のとき: snapshot() で保存した状態まで巻き戻す。
 - $-t \neq -1$ のとき: unite() が t 回 呼び出された時の状態まで巻き戻す。

```
1 struct RollbackUnionFind {
       vector<int> data;
 3
        stack<pair<int, int>> history;
 4
       int inner_snap = 0;
 5
       RollbackUnionFind(int n) { data.resize(n, -1); }
 6
       int find(int x) { return data[x] < 0 ? x : find(data[x]); }</pre>
 7
       bool unite(int x, int v) {
 8
           x = find(x), y = find(y);
 9
           history.push({x, data[x]});
10
            history.push({y, data[y]});
11
            if (x == y) return false;
12
            if (-data[x] < -data[y]) swap(x, y);</pre>
13
            data[x] += data[y];
```

Yokohama National University 11/18

```
data[y] = x;
15
           return true;
16
17
       int same(int x, int y) { return find(x) == find(y); }
       int size(int x) { return (-data[find(x)]): }
18
19
       void undo() {
20
           data[history.top().first] = history.top().second;
21
           history.pop();
           data[history.top().first] = history.top().second;
22
23
           history.pop();
24
       int time() { return int(history.size() >> 1); }
25
       void snapshot() { inner_snap = time(); }
26
27
       void rollback(int t = -1) {
28
           if (t == -1) t = inner_snap;
           while (t < time()) undo();</pre>
29
30
31 };
```

6 文字列

文字列 s の l 番目から r-1 番目の要素から成る部分文字列を s[l,r) と表記する

6.1 Rolling Hash

文字列(または数列)を Hash 値に変換することで、部分文字列の一致判定を O(1) で行うアルゴリズム

- RollingHash(string str): コンストラクタ。init(str) を実行する。
- void init(string str) : 長さ n の文字列 str のハッシュ値を求める。計算量 O(n)
- bool match(rh1, l1, r1, rh2, l2, r2): 文字列 s_1, s_2 の Rolling Hash を rh1, rh2 として、 $s_1[l_1, r_1), s_2[l_2, r_2)$ が一致しているか判定する

```
struct RollingHash {
       static constexpr int M = 2;
       static constexpr long long MODS[M] = {999999937, 1000000007};
       static constexpr long long BASE = 9973;
       vector<long long> powb[M], hash[M];
       int n:
       RollingHash() {}
       RollingHash(const string& str) { init(str); }
       void init(const string& str) {
           n = str.size();
           for (int k = 0; k < M; k++) {</pre>
11
12
               powb[k].resize(n + 1, 1):
13
               hash[k].resize(n + 1, 0);
14
               for (int i = 0; i < n; i++) {</pre>
                   hash[k][i + 1] = (hash[k][i] * BASE + str[i]) % MODS[k];
15
                   powb[k][i + 1] = powb[k][i] * BASE % MODS[k];
17
               }
           }
18
19
20
       // get hash str[l,r)
       long long get(int 1, int r, int k) {
           long long res = hash[k][r] - hash[k][l] * powb[k][r - l] % MODS[k];
```

```
if (res < 0) res += MODS[k];
return res;
}

if (res < 0) res += MODS[k];
return res;
}

bool match(RollingHash& rh1, int l1, int r1, RollingHash& rh2, int l2, int r2) {
    bool res = true;
    for (int k = 0; k < RollingHash::M; k++) {
        res &= rh1.get(l1, r1, k) == rh2.get(l2, r2, k);
}

return res;
}

return res;
}</pre>
```

6.2 Trie 木

文字列の集合 $\{s_1, s_2, \ldots, s_m\}$ に対して、文字列 t、または t の prefix と一致する文字列を高速に検索できる木構造。

各 node が文字列の prefix に対応している。

- $\operatorname{add}(\operatorname{string\ str})$: 長さ n の文字列 str を Trie 木に追加する。計算量 O(n)
- find(string str): 長さ n の文字列 str に対応する node の index を求める。存在しない場合、-1 を返す。計算量 O(n)

```
1 struct Trie {
     private:
      static constexpr int C_SIZE = 26; // C_SIZE : 文字の種類数
      static constexpr int C_BEGIN = 'a'; // C_BEGIN : 開始文字
      int root = 0;
      struct Node {
          int child[C_SIZE]; // 子ノードの番号,存在しなければ-1
          vector<int> ids: // そのノードが終端である文字列の IDリスト
          Node() { fill(child, child + C_SIZE, -1); }
10
      };
11
12
     public:
      vector<Node> nodes:
13
14
      int cnt = 0; // 追加した文字列の個数
15
      Trie() : nodes(1) {}
      // nodes [idx]から文字 cで遷移したときの頂点の index
      int next_index(int idx, char c) {
17
          return nodes[idx].child[c - C_BEGIN];
18
19
      // 文字列の追加
20
21
      void insert(const string str) {
22
          int now = root;
23
          for (auto c : str) {
24
              int k = c - C_BEGIN;
              int& nxt = nodes[now].child[k];
26
              if (nxt == -1) {
27
                  now = nxt = int(nodes.size()):
28
                  nodes.push_back(Node());
29
              } else {
30
                  now = nxt;
31
32
33
          nodes[now].ids.push_back(cnt++);
```

Yokohama National University 12/18

```
// 文字列に対応するnodeのindexを検索、存在しなければ-1
36
      int find(const string str) {
37
          int now = root;
38
          for (auto c : str) {
39
              int nxt = next_index(now, c);
              if (nxt == -1) return -1;
41
              now = nxt;
42
43
          return now;
44
45 };
```

6.3 Suffix Array

文字列の suffix(接尾辞) の開始位置の配列を suffix の辞書順でソートした配列を求めるアルゴリズム

- suffix_array(str): 長さ n の文字列 str の suffix array を求める。計算量 $O(n \log^2 n)$
- contain(s, t, sa) : 文字列 s,t と s の suffix array sa より s に t が含まれているかを判定する。 $O(|t|\log|s|)$

```
vector<int> suffix_array(const string& str) {
       int n = str.size();
       vector<int> sa(n + 1), rank(n + 1, -1); // sa[i] = 辞書順で
            i番目であるsuffixの開始位置
       iota(sa.begin(), sa.end(), 0);
       for (int i = 0; i < n; i++) rank[i] = str[i];</pre>
       auto comp = [&](const int& i, const int& j) {
           if (rank[i] != rank[j]) {
               return rank[i] < rank[i]:</pre>
               int ri = i + k <= n ? rank[i + k] : -1;</pre>
               int rj = j + k <= n ? rank[j + k] : -1;</pre>
12
13
               return ri < rj;</pre>
           }
14
15
16
       for (k = 1; k <= n; k <<= 1) {
           sort(sa.begin(), sa.end(), comp);
17
           vector < int > tmp(n + 1, 0);
18
           for (int i = 0; i < n; i++) {
19
               tmp[sa[i + 1]] = tmp[sa[i]];
20
               if (comp(sa[i], sa[i + 1])) tmp[sa[i + 1]]++;
21
22
23
           rank = tmp;
24
25
       return sa;
26
27
    // 文字列sに文字列tに含まれているか判定する
29 bool contain(const string& s, const string& t, vector<int>& sa) {
       int 1 = 0, r = int(s.size());
       while (r - 1 > 1) {
31
           int mid = (1 + r) / 2;
32
           if (s.substr(sa[mid], t.size()) < t) {</pre>
33
```

6.4 Z algorithm

長さ n の文字列 s に対して、s[0,n) と s[i,n) の最長共通接頭辞 (LCP: Longest Common Prefix) の長さ z[i] を全ての i について求めるアルゴリズム。

• z-algorithm(s): 長さ n の配列 z を返す。計算量 O(n)

```
vector<int> z_algorithm(string& s) {
   int n = int(s.size());
   vector<int> z(n);
   z[0] = n;
   for (int i = 1, 1 = 0, r = 0; i < n; i++) {
      int& k = z[i];
      k = (r <= i ? 0 : min(r - i, z[i - 1]));
      while (i + k < n && s[k] == s[i + k]) k++;
      if (r < i + k) l = i, r = i + k;
   }
   return z;
}</pre>
```

7 幾何

7.1 2D Geometry Template

二次元幾何のライブラリを利用するために必要となる構造体や関数などをまとめたものです。

```
1 using Real = double;
2 using Point = complex<Real>;
3 using Polygon = vector<Point>;
 4 const Real EPS = 1e-8, PI = acos(-1):
6 Point operator*(const Point& p, const Real& d) {
       return Point(p.real() * d, p.imag() * d);
8 }
10 Point operator/(const Point& p, const Real& d) {
       return Point(p.real() / d, p.imag() / d);
12 }
13
14 | istream& operator>>(istream& is. Point& p) {
15
       Real a, b;
       is >> a >> b;
17
       p = Point(a, b);
18
       return is:
19 }
  ostream& operator << (ostream& os, const Point& p) {
       return os << fixed << setprecision(20) << p.real() << " " << p.imag();</pre>
23
24
```

Yokohama National University 13/18

```
25 | int sign(const Real& r) {
       if (r <= -EPS) return -1;</pre>
       if (r >= +EPS) return +1;
28
29
30
   bool equals(const Real& a, const Real& b) {
32
       return sign(a - b) == 0;
33
34
   namespace std {
36 bool operator<(const Point& a, const Point& b) {
       if (equals(a.real(), b.real())) return a.imag() < b.imag();</pre>
       return a.real() < b.real();</pre>
38
39
   } // namespace std
41
42 Real dot(const Point& a, const Point& b) {
43
       return (conj(a) * b).real();
44 }
45
   Real cross(const Point& a, const Point& b) {
       return (conj(a) * b).imag();
48 }
49
   struct Line {
50
       Point a, b;
51
       Line() = default;
       Line(Point a, Point b) : a(a), b(b) {}
54 }:
   using Segment = Line;
```

7.2 2D Points and Vectors

- projection(l, p): 直線 l に対する点 p の射影を求める
- reflection(l, p): 直線 l に対する点 p の反射を求める
- ccw(a, b, c): 点 a から見た、点 b, c の位置関係を求める
 - -+1: a, b, c が反時計回りになる
 - -1: a, b, c が時計回りになる
 - -+2:c,a,b がこの順で同一直線上にある
 - -2: a, b, c がこの順で同一直線上にある
 - 0: a, c, b がこの順で同一直線上にある

```
Point projection(const Line& 1, const Point& p) {
    return l.a + (l.a - l.b) * dot(p - l.a, l.a - l.b) / norm(l.a - l.b);
}

Point reflection(const Line& 1, const Point& p) {
    return p + (projection(l, p) - p) * 2.0;
}

int ccw(const Point& a, Point b, Point c) {
    b -= a, c -= a;
    if (sign(cross(b, c)) == +1) return +1;
    if (sign(cross(b, c)) == -1) return -1;
```

7.3 2D Segments and Lines

- is_orthogonal(a, b): 直線 a, b が直交するか判定する
- is_parallel(a, b): 直線 a, b が平行か判定する
- is_intersect_ss(s, t):線分 s,t が交差するか判定する
- cross_point_ll(l, m): 直線 l, m の交点を求める
- distance_sp(s, p):線分 s と 点 p の距離を求める
- distance_ss(a, b):線分 a,b の距離を求める

```
bool is orthogonal(const Line& a, const Line& b) {
       return equals(dot(a.b - a.a, b.b - b.a), 0);
3 }
4
5 bool is parallel(const Line& a, const Line& b) {
       return equals(cross(a.b - a.a, b.b - b.a), 0);
   bool is_intersect_ss(const Segment& s, const Segment& t) {
       return ccw(s.a. s.b. t.a) * ccw(s.a. s.b. t.b) <= 0 &&
11
              ccw(t.a, t.b, s.a) * ccw(t.a, t.b, s.b) \le 0;
12 }
13
14 Point cross_point_ll(const Line& 1, const Line& m) {
       Real A = cross(1.b - 1.a, m.b - m.a);
       Real B = cross(1.b - 1.a, 1.b - m.a):
17
       if (equals(abs(A), 0) && equals(abs(B), 0)) return m.a;
18
       return m.a + (m.b - m.a) * B / A;
19 }
20
21 Real distance_sp(const Segment& s, const Point& p) {
       Point r = projection(s, p);
23
       if (ccw(s.a, s.b, r) == 0) return abs(r - p);
24
       return min(abs(s.a - p), abs(s.b - p));
25
   Real distance_ss(const Segment& a, const Segment& b) {
       if (is_intersect_ss(a, b)) return 0;
       return min({distance_sp(a, b.a), distance_sp(a, b.b), distance_sp(b, a.a), distance_sp
29
            (b, a,b)}):
30 }
```

7.4 2D Polygon

- area(p): 多角形 p の面積を求める
- is_convex(p): p が凸多角形か判定する
- contains(Q, p): 多角形 Q が 点 p を含んでいる ? 2: 辺上にある ? 1: 0
- convex_hull(p): 点集合 p の凸包を求める
- convex_diameter(p): 凸多角形 p の直径を求める

Yokohama National University 14/18

• $convex_cut(p, l)$: 凸多角形 p を直線 l で切断し、左にできた図形の面積を求める

```
Real area(const Polygon& p) {
       Real S = 0;
       int n = p.size();
       for (int i = 0; i < n; i++) {
           S += cross(p[i], p[(i + 1) % n]);
       return S * 0.5;
 8
   bool is_convex(const Polygon& p) {
       int n = p.size();
       for (int i = 0; i < n; i++) {
12
           if (ccw(p[(i - 1 + n) % n], p[i], p[(i + 1) % n]) == -1) return false;
13
14
15
       return true;
16 }
17
   int contains(const Polygon& Q, const Point& p) {
       int n = Q.size():
19
       bool in = false;
21
       for (int i = 0; i < n; i++) {</pre>
22
           Point a = Q[i] - p, b = Q[(i + 1) \% n] - p;
23
           if (sign(a.imag() - b.imag()) == +1) swap(a, b);
24
           if (sign(a.imag()) <= 0 && sign(b.imag()) == +1 && sign(cross(a, b)) == -1) in = !
25
           if (sign(cross(a, b)) == 0 && sign(dot(a, b)) <= 0) return 1;</pre>
26
27
       return in ? 2 : 0;
28
29
30 Polygon convex_hull(Polygon p) {
       int n = p.size(), k = 0;
31
32
       if (n <= 2) return p:
       sort(p.begin(), p.end());
33
34
       Polygon ch(2 * n);
35
       for (int i = 0; i < n; ch[k++] = p[i++]) {
36
           while (k \ge 2 \&\& sign(cross(ch[k-1] - ch[k-2], p[i] - ch[k-1])) == -1) --k;
37
38
       for (int i = n - 2, t = k + 1; i \ge 0; ch[k++] = p[i--]) {
39
           while (k \ge t \&\& sign(cross(ch[k - 1] - ch[k - 2], p[i] - ch[k - 1])) == -1) --k;
40
41
       ch.resize(k - 1):
42
       return ch:
43
44
   Real convex_diameter(const Polygon& p) {
45
       int n = p.size(), is = 0, js = 0;
46
47
       for (int i = 1: i < n: i++) {
48
           if (sign(p[i].imag() - p[is].imag()) == +1) is = i;
49
           if (sign(p[i].imag() - p[js].imag()) == -1) js = i;
50
51
       Real maxdis = norm(p[is] - p[js]);
52
       int maxi, maxj, i, j;
53
       i = maxi = is;
       j = maxj = js;
54
55
           if (sign(cross(p[(i + 1) % n] - p[i], p[(j + 1) % n] - p[j])) >= 0) {
56
               j = (j + 1) \% n;
```

```
} else {
59
               i = (i + 1) \% n;
60
           if (norm(p[i] - p[j]) > maxdis) {
61
62
               maxdis = norm(p[i] - p[j]);
63
               maxi = i:
64
               maxi = i;
65
66
       } while (i != is || j != js);
67
       return sqrt(maxdis);
68 }
69
70 Polygon convex_cut(const Polygon& p, const Line& 1) {
       int n = p.size();
71
72
       Polygon ret;
       for (int i = 0: i < n: i++) {
73
           Point now = p[i], nxt = p[(i + 1) \% n];
74
75
           if (ccw(l.a, l.b, now) != -1) ret.push_back(now);
76
           if (ccw(1.a, 1.b, now) * ccw(1.a, 1.b, nxt) < 0) {
77
               ret.push back(cross point ll(Line(now, nxt), 1)):
78
79
80
       return ret;
```

7.5 2D Closest Pair

• closest_pair(ps): 点集合 ps について、最も近い 2 点の距離を求める

```
Real closest_pair(Polygon ps) {
       sort(ps.begin(), ps.end());
3
       Polygon a(ps.size());
5
       function<Real(int, int)> rec = [&](int left, int right) -> Real {
           if (right - left <= 1) return 1e18;</pre>
7
           int mid = (left + right) / 2:
8
           Real x = ps[mid].real();
           Real ret = min(rec(left, mid), rec(mid, right));
10
           inplace_merge(ps.begin() + left, ps.begin() + mid, ps.begin() + right,
                          [&](const Point& a, const Point& b) { return a.imag() < b.imag();
                              }):
           int pos = 0;
12
13
           for (int i = left; i < right; i++) {</pre>
               if (fabs((ps[i].real()) - x) >= ret) continue;
14
               for (int j = 0; j < pos; j++) {
15
16
                    auto tar = ps[i] - a[pos - j - 1];
                    if (tar.imag() >= ret) break;
17
18
                   ret = min(ret, abs(tar));
19
20
               a[pos++] = ps[i];
21
           }
22
           return ret;
23
24
       return rec(0, (int)ps.size());
```

7.6 2D Circle

● intersection_cc(c1,c2): 円 c1,c2 の共通接線の個数を求める

Yokohama National University 15/18

```
● incircle(a, b, c) : 三角形 abc の内接円を求める
```

- circumscribed_circle(a, b, c) : 三角形 abc の外接円を求める
- $cross_point_cl(c, l)$: 円 c と 直線 l の交点を求める
- cross_point_cc(c1, c2): 円 c1, c2 の交点を求める
- tangent_cp(c, p): 点 p を通る円 c の接線を求める
- tangent_cc(c1, c2): 円 c1, c2 の共通接線を求める
- area_poly_c(p, c): 多角形 p と円 c の共通部分の面積を求める
- area_cc(c1, c2): 円 c1, c2 の共通部分の面積を求める

```
struct Circle {
       Point p:
       Real r;
       Circle() = default;
       Circle(Point p, Real r) : p(p), r(r) {}
 7
   int intersection_cc(Circle c1, Circle c2) {
       if (c1.r < c2.r) swap(c1, c2);
       Real d = abs(c1.p - c2.p):
11
       if (sign(c1.r + c2.r - d) == -1) return 4;
12
       if (equals(c1.r + c2.r, d)) return 3:
13
       if (sign(c1.r - c2.r - d) == -1) return 2;
       if (equals(c1.r - c2.r, d)) return 1;
14
15
       return 0:
16 }
17
18 Circle incircle(const Point& a, const Point& b, const Point& c) {
       Real A = abs(b - c), B = abs(c - a), C = abs(a - b);
19
20
       Point x = Point((a * A + b * B + c * C) / (A + B + C));
21
       Real r = distance sp(Segment(a, b), x):
22
       return Circle(x, r);
23 }
24
25 | Circle circumscribed circle(const Point& a. const Point& b. const Point& c) {
26
       Point m1((a + b) / 2.0), m2((b + c) / 2.0):
       Point v((b - a).imag(), (a - b).real()), w((b - c).imag(), (c - b).real());
27
28
       Line s(m1, Point(m1 + v)), t(m2, Point(m2 + w));
29
       Point x = cross_point_ll(s, t);
       return Circle(x. abs(a - x)):
31 }
32
33 pair < Point, Point > cross_point_cl(const Circle& c, const Line& 1) {
34
       Point pr = projection(1, c.p);
       if (equals(abs(pr - c.p), c.r)) return {pr, pr};
35
       Point e = (1.b - 1.a) / abs(1.b - 1.a):
36
37
       Real k = sqrt(norm(c.r) - norm(pr - c.p));
38
       return {pr - e * k, pr + e * k};
39 }
41 pair < Point, Point > cross_point_cc(const Circle& c1, const Circle& c2) {
       Real d = abs(c1.p - c2.p);
       Real a = acos((c1.r * c1.r + d * d - c2.r * c2.r) / (2 * c1.r * d));
       Real t = atan2(c2.p.imag() - c1.p.imag(), c2.p.real() - c1.p.real());
       Point p1 = c1.p + Point(cos(t + a), sin(t + a)) * c1.r;
       Point p2 = c1.p + Point(cos(t - a), sin(t - a)) * c1.r;
```

```
return {p1, p2}:
48 }
49
   pair<Point, Point> tangent_cp(const Circle& c, const Point& p) {
        return cross_point_cc(c, Circle(p, sqrt(norm(c.p - p) - c.r * c.r)));
52 }
    vector<Line> tangent_cc(Circle c1, Circle c2) {
        vector<Line> ret:
56
        if (c1.r < c2.r) swap(c1, c2);</pre>
        Real g = norm(c1.p - c2.p);
        if (equals(g, 0.0)) return ret;
59
        Point u = (c2.p - c1.p) / sqrt(g);
        Point v = u * Point(cos(PI * 0.5), sin(PI * 0.5));
60
61
        for (int s : {-1, 1}) {
            Real h = (c1.r + s * c2.r) / sqrt(g):
62
            if (equals(1 - h * h, 0.0)) {
63
64
                ret.emplace_back(c1.p + u * c1.r, c1.p + (u + v) * c1.r);
65
            else if (sign(1 - h * h) == +1) {
                Point uu = u * h, vv = v * sart(1 - h * h):
                ret.emplace_back(c1.p + (uu + vv) * c1.r, c2.p - (uu + vv) * c2.r * s);
67
                ret.emplace_back(c1.p + (uu - vv) * c1.r, c2.p - (uu - vv) * c2.r * s);
69
       }
70
71
        return ret;
72 }
73
74 Real area_poly_c(const Polygon& p, const Circle& c) {
        int n = p.size():
        if (n < 3) return 0.0:
76
        function < Real (Circle, Point, Point) > cross_area = [&] (const Circle& c, const Point& a,
              const Point& b) {
            Point va = c.p - a, vb = c.p - b;
            Real f = cross(va, vb), ret = 0.0;
79
            if (equals(f, 0.0)) return ret:
            if (max(abs(va), abs(vb)) < c.r + EPS) return f;</pre>
81
            if (distance_sp(Segment(a, b), c.p) > c.r - EPS) return c.r * c.r * arg(vb * conj(
            auto u = cross_point_cl(c, Segment(a, b));
 84
            vector<Point> tot{a, u.first, u.second, b};
            for (int i = 0; i + 1 < (int)tot.size(); i++) {</pre>
 85
                ret += cross_area(c, tot[i], tot[i + 1]);
87
88
            return ret;
89
        }:
        Real S = 0:
91
        for (int i = 0; i < n; i++) {</pre>
92
            S += cross\_area(c, p[i], p[(i + 1) % n]);
93
        return S * 0.5:
95 }
97 Real area cc(const Circle& c1, const Circle& c2) {
        Real d = abs(c1.p - c2.p):
        if (c1.r + c2.r <= d + EPS) return 0.0;
100
       if (d \le fabs(c1.r - c2.r) + EPS) {
101
            Real r = min(c1.r, c2.r);
102
            return r * r * PI:
103
104
        Real rc = (d * d + c1.r * c1.r - c2.r * c2.r) / (2.0 * d);
```

Yokohama National University 16/18

```
105 Real theta = acos(rc / c1.r);
106 Real phi = acos((d - rc) / c2.r);
107 return c1.r * c1.r * theta + c2.r * c2.r * phi - d * c1.r * sin(theta);
108 }
```

7.7 3D Geometry Template

三次元幾何のライブラリを利用するために必要となるクラスや関数などをまとめたものです。

```
#define EPS (1e-7)
    #define equals(a, b) (fabs((a) - (b)) < EPS)
    class Point3d {
     public:
       double x, y, z;
       Point3d(double x = 0, double y = 0, double z = 0) : x(x), y(y), z(z) {}
       Point3d operator+(const Point3d& a) {
10
           return Point3d(x + a.x, y + a.y, z + a.z);
11
12
13
       Point3d operator-(const Point3d& a) {
           return Point3d(x - a.x, y - a.y, z - a.z);
14
15
16
       Point3d operator*(const double& d) {
17
           return Point3d(x * d, v * d, z * d):
18
19
       Point3d operator/(const double& d) {
20
           return Point3d(x / d, y / d, z / d);
21
22
23
       bool operator<(const Point3d& p) const {</pre>
24
            if (!equals(x, p.x)) return x < p.x;</pre>
25
            if (!equals(y, p.y)) return y < p.y;</pre>
26
            if (!equals(z, p.z)) return z < p.z;</pre>
27
           return false;
28
       }
29
30
       bool operator == (const Point3d& p) const {
           return equals(x, p.x) && equals(y, p.y) && equals(z, p.z);
31
32
33
   };
34
    struct Segment3d {
35
       Point3d p[2]:
36
       Segment3d(Point3d p1 = Point3d(), Point3d p2 = Point3d()) {
37
38
           p[0] = p1, p[1] = p2;
39
       bool operator==(const Segment3d& seg) const {
40
41
           return (p[0] == seg.p[0] && p[1] == seg.p[1]) || (p[0] == seg.p[1] && p[1] == seg.
                ;([0]q
42
43
   1:
   using Line3d = Segment3d;
   using Vector3d = Point3d;
47
   ostream& operator<<(ostream& os, const Point3d& p) {
       return os << "(" << p.x << "," << p.y << "," << p.z << ")";
49
50 }
```

```
ostream& operator<<(ostream& os, const Segment3d& seg) {
53
        return os << "(" << seg.p[0] << "," << seg.p[1] << ")";
54
 55
 56
    double dot(const Point3d& a, const Point3d& b) {
        return a.x * b.x + a.y * b.y + a.z * b.z;
 58
    Vector3d cross(const Point3d& a, const Point3d& b) {
        return Vector3d(a.y * b.z - a.z * b.y, a.z * b.x - a.x * b.z, a.x * b.y - a.y * b.x);
62 }
63
64 inline double norm(const Point3d& p) {
        return p.x * p.x + p.y * p.y + p.z * p.z;
66 | }
67
    inline double abs(const Point3d& p) {
        return sqrt(norm(p));
70 }
71
    inline double toRad(double theta) {
73
        return theta * M_PI / 180.0;
74 }
75
    double distanceLP(Line3d line, Point3d p) {
        return abs(cross(line.p[1] - line.p[0], p - line.p[0])) / abs(line.p[1] - line.p[0]);
78
79
80 Point3d project(Segment3d seg. Point3d p) {
        Vector3d base = seg.p[1] - seg.p[0];
        double t = dot(p - seg.p[0], base) / norm(base);
 83
        return seg.p[0] + base * t;
84 }
85
   Point3d reflect(Segment3d seg, Point3d p) {
87
        return p + (project(seg, p) - p) * 2.0;
88
   bool on_line3d(Line3d line, Point3d p) {
        return equals(abs(cross(line.p[1] - p, line.p[0] - p)), 0);
92 }
93
94 bool on_segment3d(Segment3d seg, Point3d p) {
        if (!on line3d(seg. p)) return false:
        double dist[3] = {abs(seg.p[1] - seg.p[0]), abs(p - seg.p[0]), abs(p - seg.p[1])};
97
        return on_line3d(seg, p) && equals(dist[0], dist[1] + dist[2]);
98
99
   double distanceSP(Segment3d seg, Point3d p) {
        Point3d r = project(seg, p);
102
        if (on_segment3d(seg, r)) return abs(p - r);
103
        return min(abs(seg.p[0] - p), abs(seg.p[1] - p));
104 }
```

7.8 3D Plane

平面に対する操作をまとめたクラスファイルです。

```
1 class Plane3d {
```

Yokohama National University 17/18

```
public:
       Point3d normal_vector; // 法線ベクトル
                             // 平面方程式 normal\_vector = (a,b,c), a*x + b*y + c*z + d = 0
       Plane3d(Point3d normal vector = Point3d(), double d = 0) : normal vector(normal vector
       Plane3d(Vector3d a, Vector3d b, Vector3d c) {
          Vector3d v1 = b - a;
          Vector3d v2 = c - a:
 9
          Vector3d tmp = cross(v1, v2);
          normal_vector = tmp / abs(tmp);
12
           set_d(a);
13
      }
14
       // 法線ベクトルnormal vectorと平面上の1点からdを計算する
15
       void set d(Point3d p) {
16
17
          d = dot(normal_vector, p);
18
19
20
      // 平面と点 の距離を求める
21
       double distanceP(Point3d p) {
22
          Point3d a = normal_vector * d; // 平面上の適当な点をつくる
23
          return abs(dot(p - a, normal_vector));
24
25
26
       // 平面上でもっとも点 pと近い点を求める
27
      Point3d nearest_point(Point3d p) {
28
          Point3d a = normal_vector * d;
          return p - (normal_vector * dot(p - a, normal_vector));
29
30
31
32
       // 平面と線分が交差するか
33
       bool intersectS(Segment3d seg) {
34
          Point3d a = normal vector * d:
          double res1 = dot(a - seg.p[0], normal_vector);
35
36
          double res2 = dot(a - seg.p[1], normal_vector);
37
          if (res1 > res2) swap(res1, res2);
38
          if ((equals(res1, 0.0) || res1 < 0) && (equals(res2, 0.0) || res2 > 0)) return
               true:
          return false;
39
      }
40
41
42
       // 平面と線分の交点を求める
43
       Point3d crosspointS(Segment3d seg) {
          Point3d a = normal vector * d:
44
45
          double dot_p0a = fabs(dot(seg.p[0] - a, normal_vector));
          double dot_p1a = fabs(dot(seg.p[1] - a, normal_vector));
46
           if (equals(dot_p0a + dot_p1a, 0)) return seg.p[0];
47
48
          return seg.p[0] + (seg.p[1] - seg.p[0]) * (dot_p0a / (dot_p0a + dot_p1a));
49
   };
```

7.9 3D Point on the Triangle

平面上の三角形 (tri1, tri2, tri3) と点 (p) を入力として受け取り、その点が三角形上に存在するかどうか判定します。

```
bool point_on_the_triangle3d(Point3d tri1, Point3d tri2, Point3d tri3, Point3d p) {
    // 線分上にpがあった場合、三角形内とみなす場合は以下のコメントアウトを外す
    /*
```

```
if( on_segment3d(Segment3d(tri1, tri2), p) ) return true;
        if( on_segment3d(Segment3d(tri2, tri3),p) ) return true;
 5
 6
       if( on_segment3d(Segment3d(tri3, tri1), p) ) return true;
 7
 8
 9
       vector<Point3d> vec(3):
10
       vec[0] = tri1, vec[1] = tri2, vec[2] = tri3;
11
       double area = 0;
12
13
           double a = abs(vec[0] - vec[1]), b = abs(vec[1] - vec[2]), c = abs(vec[2] - vec[2])
14
           double s = (a + b + c) / 2;
           area = sqrt(s * (s - a) * (s - b) * (s - c));
15
16
17
       double sum = 0:
       for (int i = 0; i < 3; ++i) {
18
           double a = abs(vec[i] - vec[(i + 1) % 3]), b = abs(vec[(i + 1) % 3] - p), c = abs(
19
                p - vec[i]);
20
           double s = (a + b + c) / 2:
21
           sum += sart(s * (s - a) * (s - b) * (s - c));
22
23
       return equals(sum, area);
24 }
```

7.10 3D Libraries for Lines and Segments

平面上の直線と線分に関数するライブラリです。ライブラリ中では直線は Line3d、線分は Segment3d として表記されます。

```
1 // 直線 11 と 12 は平行か?
 2 bool isParallel(Line3d 11, Line3d 12) {
       Vector3d A = 11.p[0], B = 11.p[1], C = 12.p[0], D = 12.p[1];
       Vector3d AB = B - A, CD = D - C;
5
       Vector3d n1 = AB / abs(AB), n2 = CD / abs(CD);
      double tmp = dot(n1, n2);
 7
       tmp = 1 - tmp * tmp:
 8
       return equals(tmp, 0.0);
 9 }
10
11 \mid // 直線 l1 と l2 を結ぶような線分であって最も距離が短いものを返す
12 // Note: l1 と l2 が平行な時には使用できないので注意
13 | Segment3d nearest_segmentLL(Line3d 11, Line3d 12) {
      assert(!isParallel(11, 12)); // 平行な場合は使用不可
15
       // l1.p[0] = A, l1.p[1] = B, l2.p[0] = C, l2.p[1] = D
16
       Vector3d AB = 11.p[1] - 11.p[0];
17
       Vector3d CD = 12.p[1] - 12.p[0];
       Vector3d AC = 12.p[0] - 11.p[0];
18
19
       Vector3d n1 = AB / abs(AB), n2 = CD / abs(CD);
20
       double d1 = (dot(n1, AC) - dot(n1, n2) * dot(n2, AC)) / (1.0 - pow(dot(n1, n2), 2));
21
       double d2 = (dot(n1, n2) * dot(n1, AC) - dot(n2, AC)) / (1.0 - pow(dot(n1, n2), 2));
       return Segment3d(l1.p[0] + n1 * d1, l2.p[0] + n2 * d2);
22
23 }
24
25 // 直線 11 と 12 は交差するか?
   bool intersectLL(Line3d 11, Line3d 12) {
       Vector3d A = 11.p[0], B = 11.p[1], C = 12.p[0], D = 12.p[1];
28
29
       // そもそも 11, 12が直線じゃない
30
       if (equals(abs(B - A), 0.0) || equals(abs(D - C), 0.0)) {
          // この場合は注意
31
```

Yokohama National University 18/18

```
// そもそも与えられた線分が線分になっていないので、交差するかどうかは判定できない
32
33
          return false;
      }
34
35
36
       Vector3d AB = B - A, CD = D - C:
       Vector3d n1 = AB / abs(AB), n2 = CD / abs(CD);
37
38
       double tmp = dot(n1, n2);
39
       tmp = 1 - tmp * tmp;
40
       if (equals(tmp, 0.0)) return 0; // 直線が平行
41
42
43
       Segment3d ns = nearest_segmentLL(11, 12);
       if (ns.p[0] == ns.p[1]) return true;
44
45
       return false:
46
47
   // 線分 seq1 と seq2 は交差しているか?
48
   bool intersectSS(Segment3d seg1, Segment3d seg2) {
50
       if (isParallel(seg1, seg2)) return false;
       Segment3d seg = nearest_segmentLL(seg1, seg2);
51
52
       if (!(seg.p[0] == seg.p[1])) return false;
53
       Point3d cp = seg.p[1];
54
       return on_segment3d(seg1, cp) && on_segment3d(seg2, cp);
```

7.11 3D Intersection of Planes

2つの平面の交差判定等を行うライブラリです。

```
using P3db = pair<Point3d, bool>;
 3
   /*
   [*] Input:
       2つの平面 pl1, pl2
       2つの平面が交線をもつ場合 -> first:交線上の任意の1点, second: true
 8
               交線を持たない場合 -> first:empty
                                                           , second: false
9
10 P3db intersectPlPl(const Plane3d& pl1, const Plane3d& pl2) {
       Vector3d v = cross(pl1.normal_vector, pl2.normal_vector);
11
12
       if (!equals(v.x, 0.0)) {
13
          Point3d p(0,
                     (pl1.d * pl2.normal_vector.z - pl2.d * pl1.normal_vector.z) / v.x,
14
                     (pl1.d * pl2.normal_vector.y - pl2.d * pl1.normal_vector.y) / (-v.x));
15
16
          return P3db(p, true);
17
18
       if (!equals(v.v, 0.0)) {
19
          Point3d p((pl1.d * pl2.normal_vector.z - pl2.d * pl1.normal_vector.z) / (-v.y),
20
                     (pl1.d * pl2.normal_vector.x - pl2.d * pl1.normal_vector.x) / v.y);
21
22
          return P3db(p, true);
23
24
       if (!equals(v.z, 0.0)) {
25
           Point3d p((pl1.d * pl2.normal_vector.y - pl2.d * pl1.normal_vector.y) / v.z,
26
                    (pl1.d * pl2.normal_vector.x - pl2.d * pl1.normal_vector.x) / (-v.z),
                    0);
27
28
           return P3db(p, true);
29
30
       return P3db(Point3d(), false); //平行なのでそのような交線は存在しない
31 }
```

```
32
33 /*
34 [*] Input:
      2つの平面 plane, plane2 とその交線上の任意の1点
  [*] Output:
     2つの平面の交線
39
  説明:
40 2つの平面の外積から交線の方向ベクトルを得る
41 あとは任意の1点に拡張した方向ベクトルを加えてセグメント化する
42 交線上の任意の1点は intersect PlP で取得できる
43 面倒な仕様になってしまった
44 */
45 Line3d intersectPlPl_converter(Plane3d plane, Plane3d plane2, Point3d tmp) {
     Vector3d ve = cross(plane.normal_vector, plane2.normal_vector);
     return Line3d(tmp, tmp + (ve * 10)); // 任意の倍数で拡張、ここでは10
47
48 }
```