

## Описание алгоритма за $O(n^4)$

Алгоритм принимает множество  $S$  из  $n$  непересекающихся отрезков.  $P$  - множество концов отрезков  $S$ , является МТОП.

1. Строится множество  $L$ , прямых, определяющихся любой парой  $p_i, p_j \in P$ .

Данная операция требует  $O(n^2)$  времени,  $|L| = 2n^2 - n$ .

Для дальнейшей обработки множество точек  $P$  сохраняется. Для каждого отрезка записываются индексы его концов. Контейнер занимает  $2n$  памяти.

2. Строится упорядочение прямых  $A(L)$  с помощью инкрементального алгоритма. Его сложность для  $m$  прямых есть  $O(m^2)$ . Соответственно в данном случае потребуется  $O(n^4)$ .

Результатом работы данного алгоритма является РСДС, занимающий линейную память от числа ребер, вершин и граней. Так как это число для  $A(L)$  квадратично зависит от количества прямых в  $L$ , то расход по памяти на данном этапе алгоритма достигает  $O(n^4)$ .

Для каждого ребра сохраняется информация об отрезках из  $S$ , на точках которых была построена прямая, частью которой является данное ребро.

3. Произвольно выбирается грань  $f$  РСДС. Производится упорядочивание  $P$  по возрастанию полярного угла относительно любой внутренней точки грани, обозначим точку  $q$ .

После сортировки все отрезки проверяются на «правильность». (индексы  $i$  и  $j$  точек отрезка в контейнере должны быть соседними и, если это так, то  $p_i q p_j$  должны образовывать левый поворот, в предположении, что  $j = i + 1$ ) Запоминается количество правильных отрезков. Сортировка занимает  $O(n \log(n))$ , проверка на правильность -  $O(n)$ .

4. Производится обход РСДС (например в ширину), начиная с грани  $f$ . На каждом шаге, зная «перешагиваемое» ребро, через обращение к отрезкам находятся индексы  $i$  и  $j$ , порождающих его точек.

Существует конечное количество случаев того, как может измениться сектор заметания, заданный точками  $p_i, p_j$  после «перешагивания». Все случаи подробно рассмотрены в приложении.

С учетом имеющихся данных, случай определяется за константное время. Столько же требуется на внесение изменений в порядок точек в контейнере, в количество «правильных» отрезков. Таким образом, обработка каждой грани требует  $O(1)$  времени и памяти.

5. Обход продолжается до тех пор пока не найдется грань, в которой все отрезки окажутся «правильными», или пока не останется непосещенных граней. В первом случае ответом алгоритма - «да» с предоставлением любой точки внутри найденной грани, во втором случае ответ - «нет».

Обход требует  $O(N^4)$  времени.