

Eigen::DynamicSparseMatrix
::insert

```
graph LR; A[Eigen::DynamicSparseMatrix::insert] --> B[Eigen::SparseMatrixBase<DynamicSparseMatrix<_Scalar, _Options, _StorageIndex>>::col]; A --> C[Eigen::SparseMatrixBase<DynamicSparseMatrix<_Scalar, _Options, _StorageIndex>>::row];
```

Eigen::SparseMatrixBase
< DynamicSparseMatrix
< _Scalar, _Options, _StorageIndex
> >::col

Eigen::SparseMatrixBase
< DynamicSparseMatrix
< _Scalar, _Options, _StorageIndex
> >::row