

# Chapter 1

## 类成员简介

### 1.1 殷集

#### 1.1.1 成员数据

`vector<GluingClosedSurface> vecGCS`

这里存放了构成殷集边界的有向黏合紧曲面

`vector<HasseNode> Hasse`

存放了有向黏合紧曲面之间的包含关系

#### 1.1.2 成员函数

`Yinset meet(const Yinset&) const`

实现了两个殷集的求交

`Yinset join(const Yinset&) const`

实现了两个殷集的求并

`Yinset complement() const`

实现了殷集求补集

`buildHasse()`

计算黏合紧曲面的包含关系，输出 Hasse 图

### 1.2 GluingClosedSurface

表示一个黏合紧曲面

#### 1.2.1 成员数据

`vector<Triangle> vecTriangle`

存放了黏合紧曲面的三角剖分

`bool orientation`

存放了黏合紧曲面的方向

## 1.3 SurfacePatch

表示切割后的曲面片

### 1.3.1 成员数据

`vector<Triangle> vecTriangle`

存放了曲面片的三角剖分

`vector<pair<Segment> boundary`

存放了曲面片的边界

### 1.3.2 成员函数

`reverse()`

将曲面片反向，也就是将所有三角形的顶点顺序取反

## 1.4 PrePaste

实现了将曲面沿闭合交线切割成曲面片的过程

### 1.4.1 成员数据

`vector<GluingClosedSurface> vecGCS`

存放了不需要进行切割的黏合紧曲面

`vector<SurfacePatch> vecSP`

存放了切割以后得到的曲面片

### 1.4.2 成员函数

`operator()(const vector<Triangle>&)`

将一个股集中所有三角形放在一起作为输入，将这些三角形黏合起来，直到遇到边界，这个过程等效于将黏合紧曲面沿交线进行切割。

## 1.5 Paste

实现了将曲面片沿边界黏合成黏合紧曲面的过程

### 1.5.1 成员函数

`vector<GluingClosedSurface> operator()(const vector<SurfacePatch>&)`

将输入的曲面片沿边界黏合成黏合紧曲面并输出

## 1.6 Locate

### 1.6.1 成员函数

`bool operator()(const Point&, const GluingClosedSurface&)`

判断一个点是否在一个黏合紧曲面的有界补集内部

## 1.7 TriangleIntersect

### 1.7.1 成员数据

`vector<pair<vector<Segment>, vector<vector<Triangle>::iterator>>> : resultA, resultB`

存放了两个股集的所有三角形之间相交的信息和重合的信息

### 1.7.2 成员函数

`operator()(const Triangle&, const Triangle&)`

实现两个三角形的求交

`vector<Triangle> collapse()` 将所有三角形根据相交信息进行三角剖分

## 1.8 Triangulate

### 1.8.1 成员函数

`bool operator()(const Triangle&, const vector<Segment>&)` 将输入的三角形根据交线进行三角剖分

## 1.9 Triangle

实现了三角剖分所需的三角形

### 1.9.1 成员数据

`vector<Point> vecPoint`

存放了三角形三个顶点，顶点顺序与定向有关

`pair<int,int> InFace` 记录在哪一个曲面中

### 1.9.2 成员函数

`Triangle<2> project(int n)`

将三维空间三角形投影到某个坐标平面

`intersect(const Line&)`

实现空间中三角形与一条直线求交

`intersectCoplane(const Line<2>&)` 实现平面中三角形和直线求交

`Triangle reverse()` 将三角形顶点顺序反向

## 1.10 Plane

表示三角形所在平面

### 1.10.1 成员数据

**Real para[Dim+1]**

存放了平面方程的四个参数

### 1.10.2 成员函数

**Real angle(const Plane&)**

求两个平面的夹角

**Line intersect(const Plane&**

实现两个平面求交，输出交的直线

## 1.11 Line

表示一条直线

### 1.11.1 成员数据

**Point fixPoint**

存放了直线上一点坐标

**Vec direct**

存放了直线的方向向量

### 1.11.2 成员函数

**Line<2> project(int n)**

将空间中直线投影到某个坐标平面

## 1.12 Edge

表示一条线段

### 1.12.1 成员数据

**Point endPoint[2]**

表示线段的两个端点

### 1.12.2 成员函数

**Edge<2> project(int n)**

将空间中线段投影到某个坐标平面

## 1.13 Segment

表示一条交线

### 1.13.1 成员数据

**Point endPoint[2]**

表示交线的两个端点

**vector<Triangle>**

存放了交线对应的两个三角形

## 1.14 Point

表示空间中一个点

### 1.14.1 成员数据

**Real coord[Dim]**

表示点的坐标

## 1.15 Vec

表示一个向量

### 1.15.1 成员数据

**Real p[Dim]**

表示向量的各个分量

### 1.15.2 成员函数

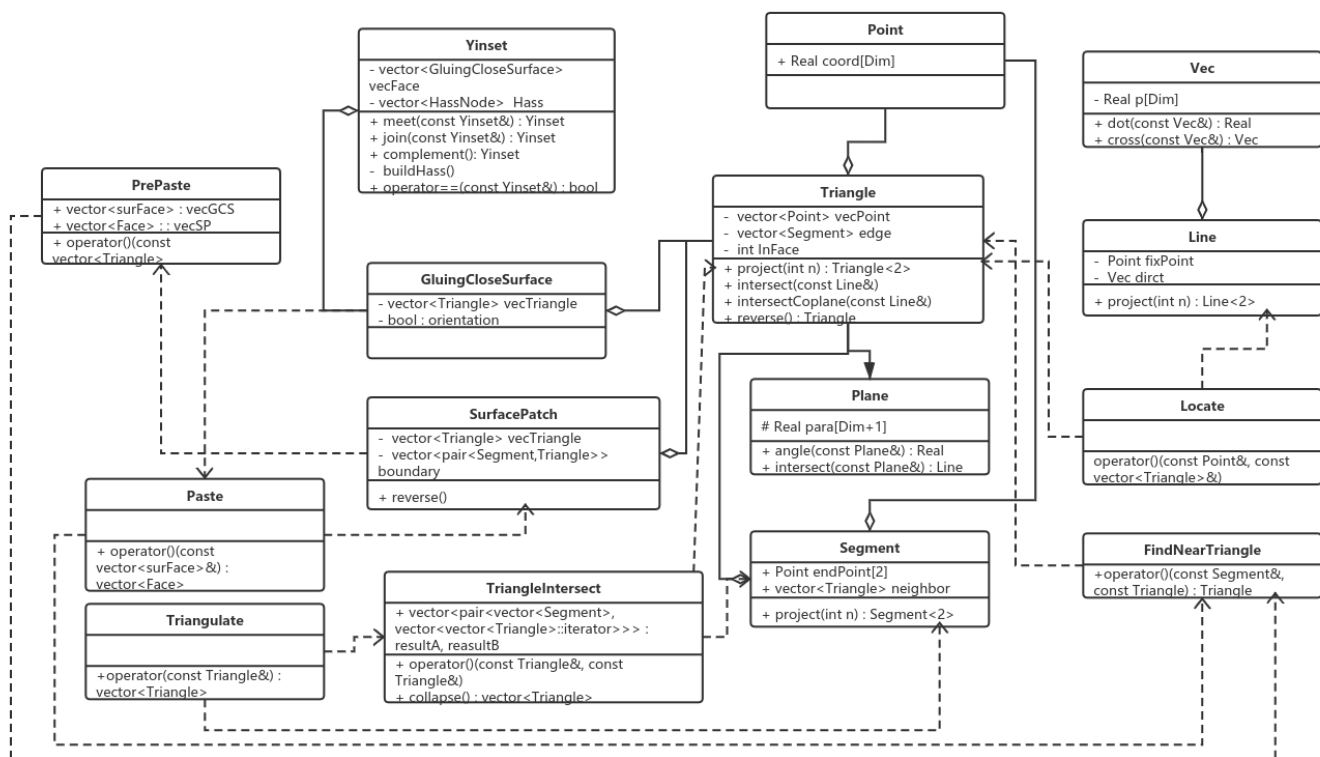
**Real dot(const Vec&)**

实现向量点乘

**Real cross(const Vec&)**

实现向量叉乘

图 1.1: UML 类图



## Chapter 2

# 算法伪代码

### 2.1 算法证明

#### 2.1.1 算法 4: 寻找恰当的粘合三角形

在确定恰当粘合三角形中, 为了满足 DEFINITION 2.11 中的好配对. 选取两个相邻的广义扇形配对, 在程序中即为两个相邻三角形.

这里定义相邻, 两个三角形  $a, b$  公共一条边  $e$  且  $a, b$  在  $e$  上的方向相反.  $a$  沿着边  $e$ , 以  $a$  的法向量方向反方向旋转, 与  $a$  共面的满足之上条件的所有三角形中  $b$  是第一个, 则称  $a, b$  相邻, 易见  $b$  到  $a$  的旋转也满足条件, 所以以相邻配对是唯一的. 又结合般集边界是闭曲面沿 1 维 CW 复形粘合结果, 因此相邻配对是存在的.

2-7 行得到两个共边三角形的法向量  $normtri, normneightri$ . 不妨设为  $A, B$ ,

$$A * B = \|A\| \cdot \|B\| \cdot \cos(\alpha) \quad (2.1)$$

$$A \times B = \|A\| \cdot \|B\| \cdot \sin(\alpha) \quad (2.2)$$

$$\alpha = atan2(\sin(\alpha), \cos(\alpha)) = atan2(A * B, A \times B) \quad (2.3)$$

因为  $atan2$  不能得到大于  $\pi$  的角度, 通过 8-12 行得到  $A, B$  在  $(0, 2\pi)$  范围的夹角.

此时有两种情况如下图.

容易得到第一种情况平面之间的夹角  $\beta = \pi - \alpha$ , 另一种情况  $\beta = 3\pi - \alpha$ . 5-21 行输出与三角形  $tri$  以  $seg$  为公共边的所有三角形计算所需旋转的角度  $angle$  并输出最小  $angle$  的三角形, 即相邻的三角形.

图 2.1: 当法线之间角度小于  $\pi$  时和大于  $\pi$  的两种情况



### 2.1.2 算法 10: 判断点与殷集之间的位置关系

已知殷集的边界为有限个闭曲面的粘合. 所以殷集边界将全空间分为有限个连通区域. 其中部分为殷集内部, 部分为外部. 即只需判断点  $p$  在殷集边界上, 或被某个连通区域  $G$  包含, 连通区域  $G$  在殷集内部或者外部.

判断连通区域在殷集内部或外部可以通过殷集的边界包含的  $G$  的边界. 计算过程中边界是空间三角形的集合.

通过点  $p$  发出一条射线  $r$ , 与表示殷集的边界的所有三角形求交, 选取与  $p$  点最接近的交点  $q$  (算法 3-4 行) 若点  $p, q$  重合显然  $p$  在殷集边界上 (算法 5-8 行). 当  $p, q$  不重合时, 由最接近性质, 线段  $pq$  (除  $q$  点) 与  $Yinset$  边界无交点, 又因为殷集边界将全空间划分为有限个连通区域, 线段  $pq$  (除  $q$  点) 内部是连通的, 所以  $pq$  属于同一个连通区域, 而  $p$  属于连通区域  $G$ , 所以  $pq$  属于  $G$ , 因此  $q$  在  $G$  的边界上.

当  $tri$  是  $G$  的边界时, 通过  $tri$  ( $G$  的边界) 的法向量与  $pq$  的位置可以得到连通区域  $G$  是殷集的内部或外部. (程序 27 行), 即  $q$  与殷集的位置关系. (仅有当  $pq$  与  $tri$  平行时无法判断, 当包含  $q$  点的所有三角形与  $pq$  平行同时也包含  $q$ , 此时  $pq$  内部必有与这些三角形的重合点, 与  $q$  为最近交点矛盾)

10-11 行, 包含  $q$  点的三角形只有  $tri$  时, 因为  $tri$  包含  $G$  中在  $pq$  上的某些点序列的极限点, 所以  $tri$  只能是  $G$  的边界.

在程序 13-34 行中处理  $pq$  交三角形数量大于 1 时. 对每个包含点  $q$  的三角形  $ta$ , 取三角形内的线段  $dq$ , 满足角度  $\angle pqd_{ta}$  最小, 计算所有包含点  $q$  的三角形, 得到使得  $\angle pqd_{tri}$  最小的所有三角形集合  $tris(\angle pqd_{tri} < \pi$ , 或者  $tri$  的三条边不能构成面积非 0 的三角形). 计算  $tris$  中的三角形  $tri$  满足  $\triangle pqd_{tri}, tri$  沿着  $qd_{tri}$  之间夹角最小. 下证  $tri$  为连通区域  $G$  的边界

取  $tri$  和  $pq$  内部上充分接近  $q$  点的两点  $a, b$ , 使得  $\angle bqa$  充分接近  $\angle pqd_{tri}$ . 若线段  $ab$  内部与殷集边界无交点, 折线  $pba$  连通且只与殷集边界交于  $a, p$ .  $pba$  属于  $G$  且包含极限逼近  $tri$  内部点  $a$  的点序列, (所有表示殷集边界的三角形只有  $tri$  包含点  $j$ ) 所以  $tri$  是  $G$  的边界. 若  $ab$  内部与殷集边界中的三角形  $tri1$  相交于点  $c$ , 显然有  $\angle pqa > \angle pqc$ . 因为  $a, b$  都充分接近点  $q$ , 因此  $tri1$  与  $q$  充分接近即  $tri1$  包含  $q$ . 因此  $q$  必在  $tri$  与  $tri1$  的边上, 若  $d_{tri}$  在  $tri$  的内部, 不妨令  $a$  在线段  $qd_{tri}$  上, 此时  $\angle pqd_{tri} = \angle aqb > \angle aqc \geq \angle pqd_{tri1}$ , 与  $\angle pqd_{tri}$  矛盾. 所以  $d_{tri}$  在  $tri$  的边上. 令  $a$  充分接近线段  $qd_{tri}$  可得  $tri1$  必包含  $qd_{tri}$  中的一段, 取  $tri1$  在  $qd_{tri}$  上一点  $e$ , 由定义有  $\angle pqd_{tri} = \angle pqe \geq \angle pqd_{tri1}$  因  $\angle pqd_{tri}$  是选出的最小的  $\angle pqd_{tri} \leq \angle qp d_{tri1}$ , 结合可得  $\angle tri1 = \angle tri$ , 由对称性, 不妨令  $d_{tri1} = e$ .  $\angle aqb$  投影到垂直于  $qd_{tri}$  的平面上, 由  $tri$  和  $tri1$  都包含了  $qd_{tri}$  的一部分有内部点  $a, c$  必不与  $q$  的投影重合, 而  $\angle pq_{tri} < \pi$  知  $p$  与  $q$  不重合. 综上  $\angle pqa, \angle pqc$  的投影到  $\triangle pqd_{tri}, \triangle pqd_{tri1}, tri, tri1$  的公共边的垂直平面上, 角度分别等于三角形沿着  $qd_{tri}$  的夹角, 而投影不改变角度之间的大小关系, 所以  $\angle pqa > \angle pqc$  即为  $\triangle pqd_{tri1}, tri1$  沿着  $qd_{tri1}$  之间的夹角更小, 与  $tri$  的取法矛盾. 综上所述,  $tri$  是  $G$  的边界.



---

**算法 1** 殷集求交算法

---

**Input :**  $Yinset\ yinsetA, yinsetB$ .

**Precondition :**  $yinsetA, yinsetB$  的边界曲面已经完成三角划分

**Output :**  $Yinset\ yinsetC$

**Postcondition :**  $yinsetC$  是  $yinsetA, yinsetB$  的交集, 且边界曲面完成三角划分.

```
1: function MEET( $yinsetA, yinsetB$ )
2:   Let  $TriangleA, TriangleB$  be vector of  $Triangle$ ,
3:    $FaceA, FaceB$  be vector of  $SurfacePatch$ .  $closeFaceC$  be vector of  $GluingCloseSurface$ .
4:    $TriangleA, TriangleB, IntersectInfo \leftarrow \mathbf{Collapse}(yinsetA, yinsetB)$ .
5:    $\mathbf{TriangleIntersect}(TriangleA, TriangleB, IntersectInfo)$ .
6:   Let  $TriangulA, TriangulB$  store Triangulation result.
7:    $EdgeInfo \leftarrow \mathbf{Triangulate}(IntersectInfo, TriangleA, TriangleB, TriangulA, TriangulB)$ .
8:    $vecTriA, vecTriB \leftarrow$ 
    $\mathbf{RemoveOverlap}(IntersectInfo, TriangleA, TriangleB, TriangulA, TriangulB, EdgeInfo)$ .
9:    $FaceA \leftarrow \mathbf{PrePast}(vecTriA, EdgeInfo.A), FaceB \leftarrow \mathbf{PrePast}(vecTriB, EdgeInfo.B)$ .
10:   $\mathbf{Locate}(FaceA, TriangleB), \mathbf{Locate}(FaceB, TriangleA)$ .
11:   $closeFaceC \leftarrow \mathbf{Past}(FaceA + FaceB)$ .
12:   $yinsetC \leftarrow Yinset(closeFaceC)$ .
13:   $yinsetC.buildHass()$ .
14:  return  $yinsetC$ .
15: end function
16:
17: function COLLAPSE( $A, B$ )
18:    $TriangleA \leftarrow 0, TriangleB \leftarrow 0$  .
19:   for  $Face\ fa \in A.vecFace, fb \in B.vecFace$  do
20:     for  $Triangle\ tria \in fa, trib \in fb$  do
21:        $TriangleA[end] \leftarrow tria$ .
22:        $IntersectInfo.resultA[tria] \leftarrow tria'sedges$ .
23:        $TriangleB[end] \leftarrow trib$ .
24:        $IntersectInfo.resultB[trib] \leftarrow trib'sedges$ .
25:     end for
26:   end for
27:   return  $TriangleA, TriangleB$ .
28: end function
```

---

---

**算法 2** 三维三角形求交算法

---

**Input :**  $vector < Triangle > TriangleA, TriangleB$ .

**Precondition :** None

**Output :**  $vector < pair < vector < Segment >, vector < vector < Triangle > :: iterator >>> resultA, resultB$

**Postcondition :**  $resultA$  对应于  $TriangleA$  中相同下标的  $tria$ ,  $it.first$  是  $tria$  与  $TriangleB$  中所有  $Triangle$  的交线段的集合, 当  $Triangle$  之间重合时, 输出边与另一个  $Triangle$  的交.  $it.second$  是  $TriangleB$  中与  $tria$  有重合部分的  $Triangle$  的集合.

```
1: function TRIANGLEINTERSECT( $TriangleA, TriangleB$ )
2:   Let  $resultA, resultB$  be empty vector.
3:   for  $tria \in TriangleA$  do
4:     for  $trib \in TriangleB$  do
5:       SingleCalculate( $tria, trib, resultA, resultB$ ).
6:     end for
7:   end for
8:   return  $resultA, resultB$ .
9: end function

10:
11: function SINGLECALCULATE( $tria, trib, resultA, resultB$ )
12:   Let  $interLine$  be empty vector of  $Line$ .
13:   Get the  $Planepla, plb$  of the  $Triangle tria, trib$ .
14:   if  $pla, plb$  is parallel. then
15:     Insert the lines on which the  $Triangle tria, trib$  edges lie into  $interLine$ .
16:      $resultA[tria].second[end] \leftarrow trib$ .
17:      $resultB[trib].second[end] \leftarrow tria$ .
18:   else
19:     Insert the line which is intersection of  $Plane pla, plb$  into  $interLine$ .
20:   end if
21:   for  $Line l \in interLine$  do
22:      $sega \leftarrow \text{intersectCoplane}(tria, l)$ .
23:      $segb \leftarrow \text{intersectCoplane}(trib, l)$ .
24:     Get the coincidence  $Segment seg$  of  $Segment sega, segb$ .
25:     Set  $seg$ 's neighbour is  $tria, trib$ .
26:     if  $seg$  longer than 0. then
27:        $resultA[tria].first[end] \leftarrow seg$ .
28:        $resultB[trib].first[end] \leftarrow seg$ .
29:     end if
30:   end for
31:   return
32: end function
```

---

---

**算法 3** 共面三角形与直线求交

---

**Input :** *Triangle tri, Line l.*

**Precondition :** *tri* 与 *l* 共面.

**Output :** *Segment seg.*

**Postcondition :** *seg* 是 *tri, l* 的交集. 当交集为空时输出默认构造长度为 0 的 *seg*.

```
1: function INTERSECTCOPLANE(tri, l)
2:   According to normal vector of tri, project tri and l to a appropriate plane (xy-,yz- or xz-plane).
3:   Calculate coincident part Segment  $< 2 >$  proseg of projection of tri and l.
4:   Get the primary image Segment  $< 3 >$  seg of proseg in 3D space.
5:   return seg.
6: end function
```

---

---

**算法 4** 寻找恰当的粘合三角形

---

**Input :** *Triangle tri, Segment edge.*

**Precondition :** *edge* 是 *tri* 的边, *edge.neighbor* 指向所有以 *edge* 为边的 *Triangle*, *Triangle* 集合中不存在共面的两个 *Triangle*.

**Output :** *Triangle neartri.*

**Postcondition :** 按 *tri* 法向量方向绕 *edge* 反方向旋转, *edge.neighbor* 中最早与 *tri* 重合的 *Triangle*.

```
1: function FINDNEARTRIANGLE(edge, tri)
2:   Assign norm vector of tri to Vec normtri.
3:   Get Direction Vecobserve of edge in tri.
4:   bestangle  $\leftarrow 2 * PI$ , neartri  $\leftarrow 0$ .
5:   for neightri  $\in$  edge.neighbor do
6:     if neightri's direct on edge opposite to tri's then
7:       Assign norm vector of neightri to normneightri.
8:       angle  $\leftarrow \text{atan2}(\text{cross}(\text{normtri}, \text{normneightri}).\text{norm}(), \text{dot}(\text{normtri}, \text{normneightri}))$ .
9:       if  $\text{dot}(\text{corss}(\text{normtri}, \text{normneightri}), \text{observe}) < 0$  then
10:        angle  $\leftarrow 2 * PI - \text{angle}$ .
11:       end if
12:       if angle  $< PI$  then
13:        angle  $\leftarrow PI - \text{angle}$ .
14:       else
15:        angle  $\leftarrow 3 * PI - \text{angle}$ .
16:       end if
17:       if angle  $< \text{bestangle}$  then
18:        bestangle  $\leftarrow \text{angle}$ , neartri  $\leftarrow \text{neightri}$ .
19:       end if
20:     end if
21:   end for
22:   return neightri.
23: end function
```

---

---

**算法 5** 三角划分算法

---

**Input :** *IntersectInfo*, *vector*  $\langle$  *Triangle*  $\rangle$  *TriangleA*, *TriangleB*.

**Precondition :** *IntersectInfo* 中的 *resultA.first* 是 *TriangleA* 相同下标的 *tria* 与 *TriangleB* 中所有 *Triangle* 的交线段和共面 *Triangle* 的集合. *resultA.second* 是与 *tria* 有重合部分的 *trib*  $\in$  *TriangleB* *resultB* 同样.

**Output :** *vector*  $\langle$  *vector*  $\langle$  *Triangle*  $\rangle$  *TriangulA*, *TriangulB*, *vector*  $\langle$  *vector*  $\langle$  *array*  $\langle$  *Segment*  $\rangle$   $\rangle$  *EdgeInfo.A*, *EdgeInfo.B*.

**Postcondition :** *TriangulA* 存储 *TriangleA* 相同下标代表的 *Triangle* 的三角划分的 *Triagnle* 集合. 保证重合部分的三角划分一致.

```
1: function TRIANGULATE(IntersectInfo, TriangleA, TriangleB)
2:   intersectInfoA, intersectInfoB  $\leftarrow$  IntersectInfo.resultA, IntersectInfo.resultB.
3:   for tria  $\in$  TriangleA do
4:     if intersectInfoA.first, intersectInfoB.second is not empty. then
5:       EdgeInfo.A[tria]
          $\leftarrow$  SingleTriangulate(tria, intersectInfoA[tria], TriangulA[tria], IntersectInfoB).
6:     end if
7:   end for
8:   for trib  $\in$  TriangleB do
9:     if intersectInfoB.first, intersectInfoB.second is not empty. then
10:      EdgeInfo.B[trib]  $\leftarrow$  SingleTriangulate(trib, intersectInfoB[trib], TriangulB[trib]).
11:    end if
12:  end for
13:  return TriangulA, TriangulB, EdgeInfo.
14: end function
15:
16: function SINGLETRIANGULATE(tria, IntersectInfoA[tria], TriangulA[tria], IntersectInfoB)
17:   Let newEdge be vector of Segment after Triangulation.
18:   Project all Segment to a appropriate plane.
19:   newEdge  $\leftarrow$  AddSegment(IntersectInfoA[tria])
20:   if newEdge is not trivial And IntersectInfoA[tria]'s Overlap Triangle is not empty then
21:     for trib  $\in$  IntersectInfoA[tria].second do
22:       for seg  $\in$  newEdge do
23:         if trib contain seg then
24:           Add trib into seg's neighbor.
25:           IntersectInfoB.first[end]  $\leftarrow$  seg.
26:         end if
27:       end for
28:     end for
29:   end if
30:   return GeneratePolygon(newEdge, TirangulA[tria]).
31: end function
```

---

---

**算法 6** AddSegment(*segs*)

---

**Input :** *segs*, vector of *Segment* in 2D space.

**Precondition :** None

**Output :** *newEdge*, vector of *Segment*.

**Postcondition :** *newEdge* 将平面划分为一个无界区域和一些三角形.

- 1: **function** ADDSEGMENTS(*segs*)
  - 2:     三角划分算法.
  - 3: **end function**
- 

---

**算法 7** 消除重合的三角面片

---

**Input :** *IntersectInfo*, vector < *Triangle* > *TriangleA*, *TriangleB*, vector < vector < *Triangle* > > *TriangulaA*, *TriangulB*.

**Precondition :** *intersectInfo.resultA.second* 包含 *TriangleA* 中相同下标的 *tria* 重合的所有 *TriangleB* 中的 *Triangle*. *TriangulaA* 一一对应于 *TriangleA* 求交后的三角划分结果. 重合曲面部分的三角划分完全一致, 即重合部分的小三角形顶点位置一致

**Output :** vector < *Triangle* > *vecTriA*, *vecTriB*.

**Postcondition :** *vecTriA*, *vecTriB* 包含三角划分后的结果. 重合部分若法向量一致只保留 *TriangleA* 中的三角划分, 若相反重合部分的三角划分都不保留.

- 1: **function** REMOVEOVERLAP(*IntersectInfo*, *TriangleA*, *TriangleB*, *TriangulaA*, *TriangulB*)
  - 2:     Let *OverlapA* represent *IntersectInfo.resultA*.
  - 3:     **for** *tria*  $\in$  *TriangleA* **do**
  - 4:         **if** ( *thenOverlap.second* is not empty)
  - 5:             **for** *trib*  $\in$  *OverlapA.second* **do**
  - 6:                 **for** *smalltria*  $\in$  *TriangulaA* **do**
  - 7:                     Find *smalltrib* in *TriangulB* success *smalltrib* == *smalltria*.
  - 8:                     **if** *tria*, *trib* have contrary normal direc **then**
  - 9:                         *TriangulaA*[*tria*].erase(*smalltria*).
  - 10:                         *IntersectInfo.resultA*[*tr*]
  - 11:                     **end if**
  - 12:                     *TriangulB*[*trib*].erase(*smalltrib*).
  - 13:                 **end for**
  - 14:             **end for**
  - 15:         **end if**
  - 16:     **end for**
  - 17:     Insert all *Triangle* in *TriangulaA*, *TriangulB* to *vecTriA*, *vecTrib* respectively.
  - 18:     Correct *EdgeInfo*'s order respect *vecTriA*, *vecTriB*.
  - 19:     **return** *vecTriA*, *vecTriB*.
  - 20: **end function**
-

---

**算法 8** 预粘合算法

---

**Input :**  $vector < Triangle > TriangleA, vector < array < Segment >> EdgeInfo.$

**Precondition :**  $\forall tria \in TriangleA, tria$  的边  $EdgeInfo[tria]$  中的  $seg.neighbor$  存储有所有以  $seg$  为边的  $Triangle$ . 并且  $tria.yin$  记录求交算法前属于的  $yinset$ .

**Output :**  $FaceA$  是  $GluingsCloseSurface$  和  $SurfacePatch$  的集合.

**Postcondition :**  $FaceA$  中的  $GluingsCloseSurface$  等于  $yinsetA$  的  $vecFace$  中与  $yinsetB$  中的面无交集的子集集合. 另一部分  $SurfacePatch$  是由另一部分  $yinsetA.vecFace$  子集沿与  $yinsetB$  表面的交进行切割后的曲面片, 即曲面片的边界  $boundary$  是  $yinsetA, yinsetB$  的表面的交线. (曲面重合情况在 **RemoveOverlap** 中移除).

```
1: function PREPAST( $TriangleA$ )
2:   Let  $FaceA.gCSface$  be empty vector of  $GluingsCloseSurface$ ,  $FaceB.SfacePatch$  be empty vector of  $SurfacePatch$ .
3:   Empty set  $F, T$  of  $Triangle$ . Insert every  $Triangle$  in  $TriangleA$  into  $T$ ,
4:   Empty set  $vecF$  of  $Triangle$ , Empty vector  $boundary$  of  $Segment$ .
5:    $F.insert(T.begin()), T.erase(T.begin())$ .
6:   while  $T$  is not empty do
7:      $tria \leftarrow F.begin(), F.erase(tria)$ .
8:      $vecF.insert(tria)$ .
9:     for  $e \in EdgeInfo[tria]$  do
10:       $neartri \leftarrow \mathbf{FindNearTriangle}(e, tria)$ .
11:      if  $neartri.inFace$  equal  $tria.inFace$  then
12:        if  $vecF$  is not contain  $neartri$  then
13:           $F.insert(neartri)$ .
14:           $T.erase(neartri)$ .
15:        end if
16:      else
17:         $boundary.insert(pair(e, tria))$ .
18:      end if
19:    end for
20:    if  $F$  is empty then
21:      if  $boundary$  is empty then
22:         $FaceA.gCSface[end] \leftarrow GluingsCloseSurface(vecF)$ .
23:      else
24:         $FaceA.SfacePatch[end] \leftarrow getsSurfacePatch(vecF, boundary)$ .
25:        Empty  $boundary$ .
26:      end if
27:      Empty  $vecF$ .
28:      if  $T$  is empty then
29:         $Break$ .
30:      end if
31:       $F.insert(T.begin()), T.erase(T.begin())$ .
32:    end if
33:  end while
34: end function
```

---

---

**算法 9** 选取求交后殷集表面上的曲面

---

**Input :** *GluingCloseSurface* or *SurfacePatch*  $FaceA$ ,  $vector < Triangle > TriangleB$ .

**Precondition :**  $TriangleB$  包含  $Yinset$   $YinsetB$  的表面上所有  $TriangleB$ .

**Output :**  $FaceA$

**Postcondition :** 保留  $FaceA$  中在  $Yinset$   $YinsetB$  内的曲面片.

```
1: function LOCATE( $FaceA, TriangleB$ )
2:   Name  $vector < Point > vpa$ ,  $array < char > vb$ .
3:   for  $fa \in FaceA$  do
4:     Select  $Triangle tria \in fa$ .
5:     Get center of gravity  $pa$  of  $tria$ .
6:      $vpa[end] \leftarrow pa$ .
7:   end for
8:    $vb \leftarrow \text{LocatePoint}(vp, TriangleB)$ 
9:   for  $b \in vb$  do
10:    if  $b$  is 'o' then
11:       $FaceA.erase(fa)$ .
12:    end if
13:   end for
14: end function
```

---

---

**算法 10** 判断点与殷集之间的位置关系

---

**Input :**  $vector < Point > vpa, vector < Triangle > TriangleB$ .

**Precondition :**  $TriangleB$  包含  $YinsetyinsetB$  的表面上所有  $TriangleB$ .

**Output :**  $string vb$

**Postcondition :** 当  $vb$  使用 'i', 'o', 'b' 分别标记  $vpa$  中的点在  $yinsetB$  的内部, 外部和边界上.

```
1: function DETACHALONGBOUNDARY( $vecF$ )
2:   for  $p \in vpa$  do
3:     Get arbitrary  $Linell$  cross  $p$ .
4:     Intersect  $l$  with every  $Triangle$  in  $TriangleB$ , Select the closest intersection  $q$ .
5:     if  $q == p$  then
6:        $vb[p] \leftarrow 'b'$ .
7:       Break.
8:     end if
9:      $vqp \leftarrow (p - q) / \|p - q\|, normtri \leftarrow 0$ .
10:    if  $vecTri$  contains only one  $Triangle tri$  then
11:       $normtri \leftarrow$  normal vector of  $tri$ .
12:    else
13:       $smallangle = 1$ 
14:      for  $tri$  In  $vecTri$  do
15:        Project segment  $pq$  into the Plane that contains  $tri$  get  $pjpg$ .
16:        if  $pjpg \cap tri - q$  is not empty then
17:          Let  $Point d$  be arbitrary point in  $pjpg - q$ .
18:           $angle \leftarrow \angle pqd$ .
19:        else
20:          Let  $Point a, b, c$  be vertex of  $tri$  except coincident with  $q$ .
21:           $(angle, d) \leftarrow \min((\angle pqa, a), (\angle pqb, b), (\angle pqc, c))$ .
22:        end if
23:        if  $angle == smallangle$  then
24:          Triangle vector  $tris$  add  $tri$  and  $segs$  add  $qd$ .
25:        end if
26:         $(smallangle, tris) \leftarrow angle < smallangle ? (angle, tri), : (smallangle, tris)$ .
27:      end for
28:      if  $tris$  contains only one  $Triangle tri$  then
29:         $normtri \leftarrow$  normal vector of  $tri$ .
30:      else
31:        Get  $tri$  in  $tris$  such that angle between  $tri$  and  $pqd$  is smallest.
32:         $normtri \leftarrow$  normal vector of  $tri$ .
33:      end if
34:    end if
35:     $vb[p] \leftarrow dot(vqp, normtri) ? 'o' : 'i'$ .
36:  end for
37:  return  $vb$ .
38: end function
```

---



---

**算法 11** 曲面片之间的粘合算法

---

**Input :** *GluingCloseSurface* 和 *SurfacePatch* 的集合 *vecF*.

**Precondition :** *vecF* 中的曲面片, 交且仅交于 *boundary* 上.

**Output :** *GluingCloseSurface closeFaceC*.

**Postcondition :** *closeFaceC* 中的所有面都是有向曲面, 自相交区域不包含闭合曲线, 且两两之间的交集是 1 维 CW 复形.

```
1: function PAST(vecF)
2:   Set set  $\langle int \rangle$  connectFace, allF, vector  $\langle int \rangle$  pastFace.
3:   Empty set  $\langle Segment \rangle$  pastBoundary.
4:   Insert all index of Face in vecF into allF.
5:   connectFace.insert(allF.begin()), allF.erase(allF.begin()).
6:   while allF is not empty Or connectF is not empty do
7:     f  $\leftarrow$  vecF[connectF.begin()], connectF.erase(f).
8:     pastFace.insert(f).
9:     for seg  $\in$  f.neighbor do
10:      Get Triangle tri in f and contain seg.
11:      neartri  $\leftarrow$  FindNearTriangle(seg, tri).
12:      if neartri.inFace not in pastFace then
13:        connectFace.insert(neartri.inFace).
14:        allF.erase(neartri.inFace)
15:      end if
16:    end for
17:    if connectF is empty then
18:      closeFaceC[end]  $\leftarrow$  SurfacePatch(vecF[pastFace]).
19:      Empty pastFace
20:      if allF is empty then
21:        Break.
22:      end if
23:      connectFace.insert(allF.begin()), allF.erase(allF.begin()).
24:    end if
25:  end while
26:  return closeFaceC.
27: end function
```

---