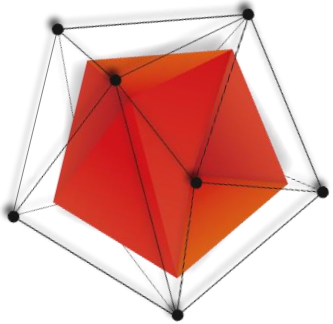


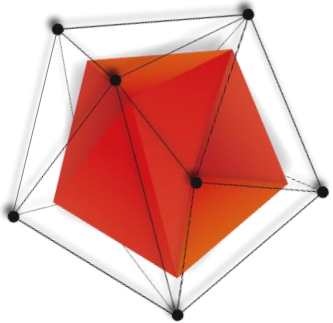
# 计算几何

颜苏卿



## 0.前言

- ☆ 计算几何算是算法的一个相对比较独立的分支
- ☆ 运用非常广泛，例如图形学，CAD，etc
- ☆ 计算几何往往不是水题，但也一般不会是防AK题（hdu4130级别的除外）
- ☆ 计算几何的题目，往往代码量大、特殊情况多、精度难以估计，简称玄学（误）



# 1.前置知识

✧ 头文件 `math.h`

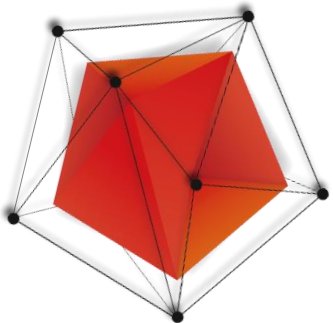
✧ 浮点数 `float`, `double`

✧ 常用常量

✧ `const double PI=acos(-1.0);`

✧ `const double INF=1e100;`

✧ `const double eps=1e-6;`



# 1.前置知识

## ☆ 精度控制——玄学

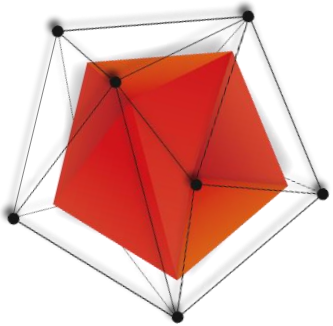
☆ （其实不是玄学，如果你看过数值分析

☆ 判断等于  $\text{fabs}(a - b) < \text{eps};$

☆ 尽量少用三角函数、除法、开方、求幂、取对数

☆ 只是少用，该用的地方还是要用的

☆ 因此尽量先写出公式，然后化简之，最好是仅限于加、减、乘



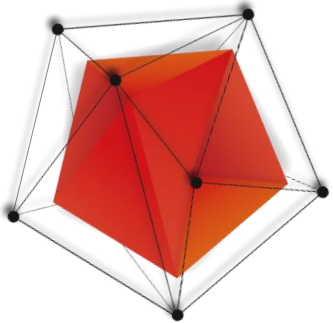
# 1.前置知识

## ☆ 符号函数

```
☆ int sign(double x)
☆ {
☆   if (fabs(x) < eps) return 0;
☆   else return x > 0 ? 1 : -1;
☆ }
```

## ☆ 浮点→整数

```
☆ floor(), ceil(), (int)x+0.5
```



## 2. 向量

✧ 来来来，帮大家复习一下线性代数~~~

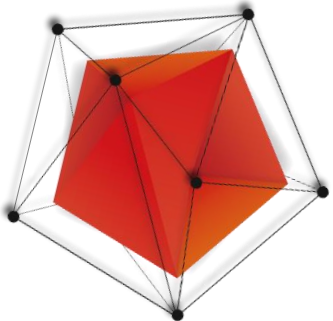
✧  $a=(x_1,y_1)$ ,  $b=(x_2,y_2)$

✧  $a+b=(x_1+x_2,y_1+y_2)$

✧  $a-b=(x_1-x_2,y_1-y_2)$

✧  $a \cdot b = |a||b|\cos\theta$

✧  $|a \times b| = |a||b|\sin\theta$



## 2. 向量

☆ 点 $(x,y)$ 关于点 $(x_0,y_0)$ 逆时针旋转 $\theta$ 后为 $(x_1,y_1)$

☆  $x_1 = (x - x_0) \cdot \cos\theta + (y - y_0) \cdot \sin\theta + x_0$

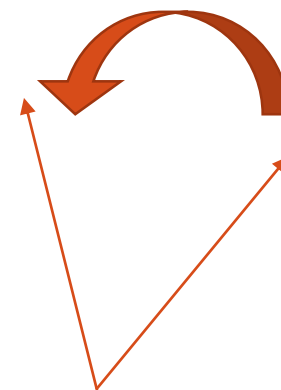
☆  $y_1 = (x - x_0) \cdot \sin\theta + (y - y_0) \cdot \cos\theta + y_0$

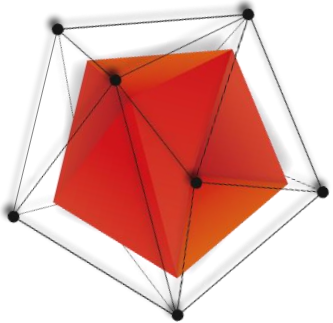
☆ 向量间夹角—— $\arccos$ ,  $\arcsin$

☆ 判断向量方向、位置

☆ 求三角形面积(两边叉积)

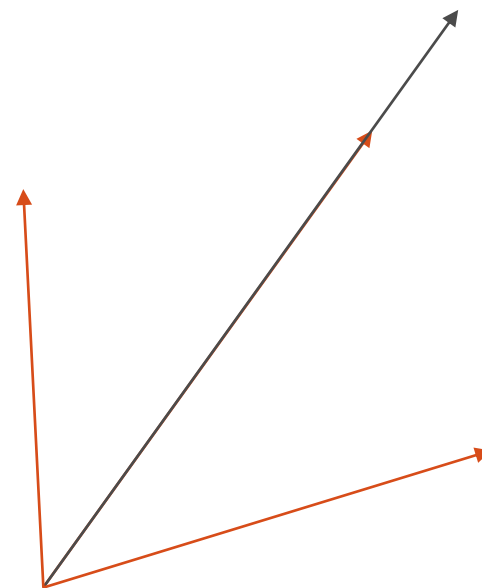
☆ 判断三点共线(叉积为0)



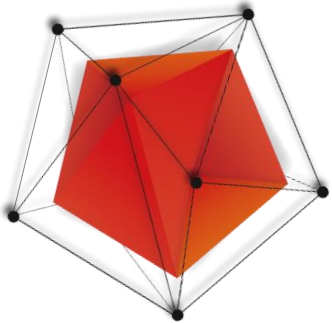


## 2. 向量

- ✧ 点在线段(以及其所在直线)上(叉乘 = 0)
- ✧ 点在线段顺时针方向(叉乘 > 0)
- ✧ 点在线段逆时针方向(叉乘 < 0)

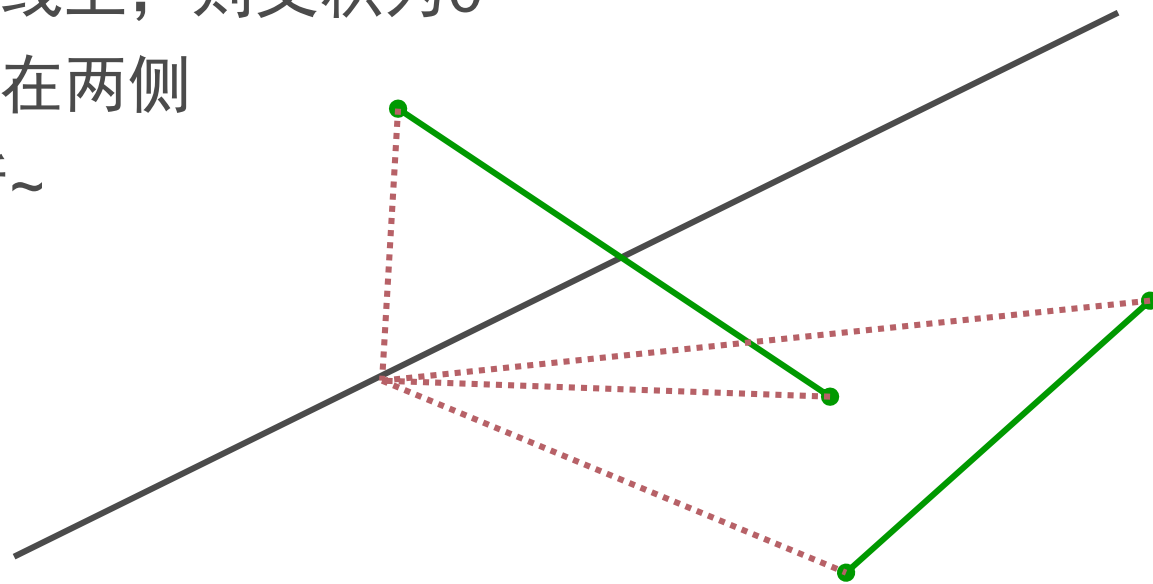


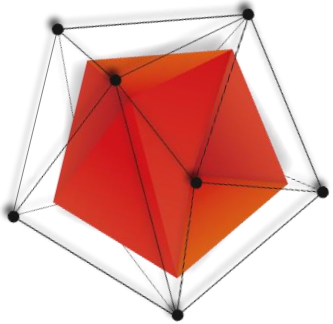




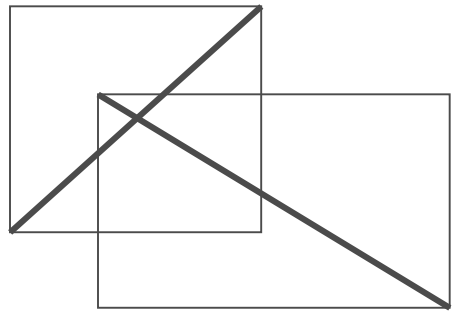
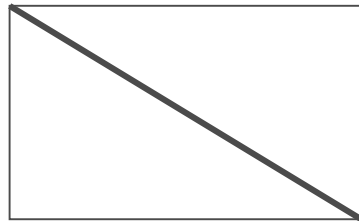
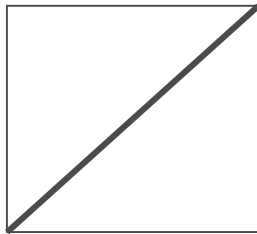
## 2. 向量

- ✧ 判断直线与线段(s,e)相交
- ✧ 考虑直线上取一点，若端点在直线上，则叉积为0
- ✧ 若线段与直线相交，则交点必定在两侧
- ✧ 因此利用叉积的符号积 $<1$ 可判断~

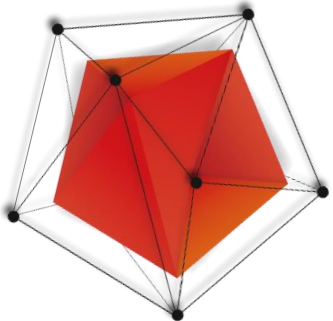




## 2.向量



- ✧ 线段的相交——规范相交、非规范相交
- ✧ 规范相交，则两个端点在另一条线段的异侧
- ✧ 如何判断两条线段相交？
- ✧ 第一步、快速排斥试验
  - ✧ 设以线段  $P_1P_2$  为对角线的矩形为  $R$ ，设以线段  $Q_1Q_2$  为对角线的矩形为  $T$ ，如果  $R$  和  $T$  不相交，显然两线段不会相交。



## 2. 向量



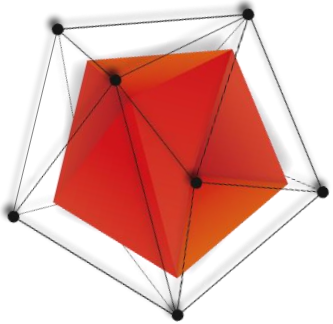
✧ 第二步、跨立试验

✧ 如果两线段相交，则两线段必然相互跨立对方。

✧ 若 $P_1P_2$ 跨立 $Q_1Q_2$ ，则矢量  $(P_1 - Q_1)$  和  $(P_2 - Q_1)$  位于矢量  $(Q_2 - Q_1)$  的两侧。

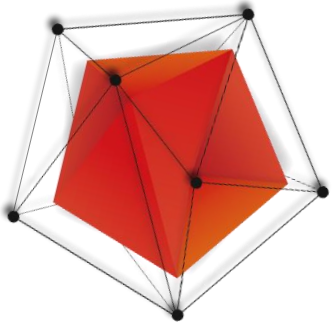
✧ 同理判断 $Q_1Q_2$ 跨立 $P_1P_2$ 。

✧ 为什么要分别测试？



## 2.向量的其他运用

- ✧ 顺便复习了一下自己的模版——
- ✧ 点到直线&线段的距离
- ✧ 关于直线对称的点
- ✧ 两点中垂线
- ✧ etc



## 3.三角形

✧ 三角形面积 $S$

✧  $S = a * h / 2$

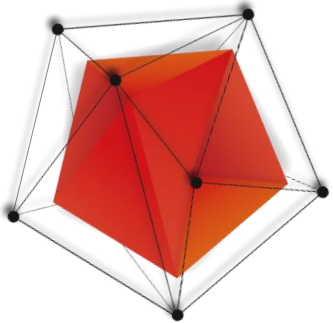
✧  $= a * b * \sin(C) / 2$

✧  $= a * b * c / (4R)$  //外接圆半径

✧  $= a * b * c * r / 2$  //内切圆半径

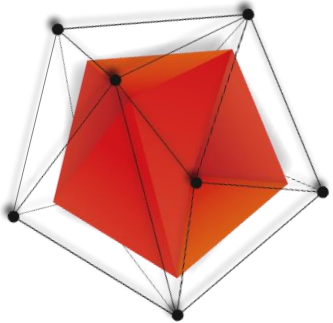
✧  $= \text{sqrt}(p * (p - a) * (p - b) * (p - c))$  //海伦公式

✧ 当年年轻的我曾经暴力套海伦QAQ



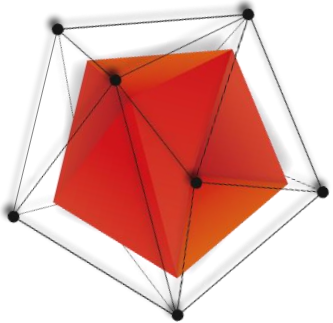
## 3.三角形

- ✧ 外心：三边中垂线交点，到三角形三个顶点的距离相等
- ✧ 内心：角平分线的交点，到三角形三边的距离相等
- ✧ 垂心：三条高线的交点
- ✧ 重心：三条中线的交点，到三角形三顶点距离的平方和最小的点，三角形内到三边距离之积最大的点
- ✧ 费马点：到三个顶点距离之和最短的点
- ✧ 以上均可编程求解~
- ✧ 拓展：四边形费马点？



## 4. 多边形

- ✧ 我们一般讨论的都是简单多边形，也就是除了邻边之外没有任何两边相交~
- ✧ 定理：仅使用对角线，则任意一个 $n$ 多边形可以被拆成 $n-2$ 个不重叠三角形

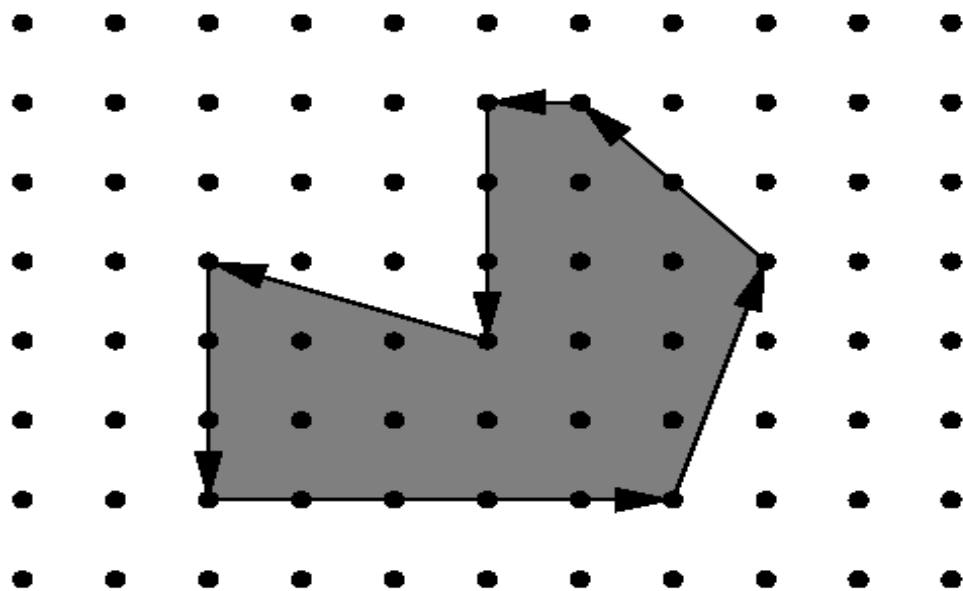


## 4. 多边形

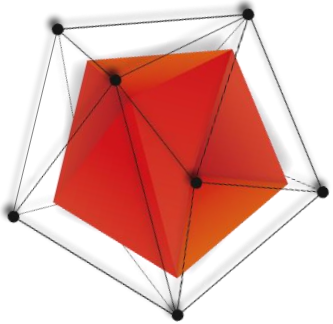
$$Area = \frac{1}{2}EdgeDot + InnerDot - 1$$

✧ 从最简单的开始——如何求一个多边形的面积？

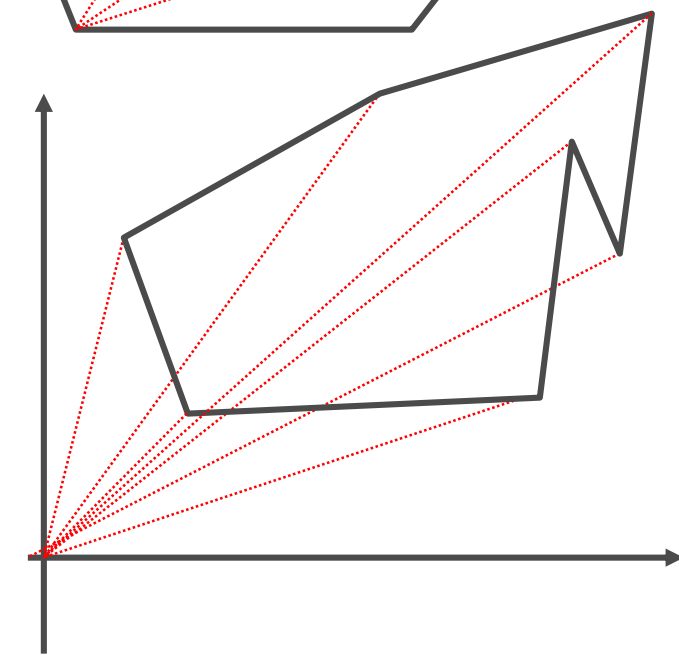
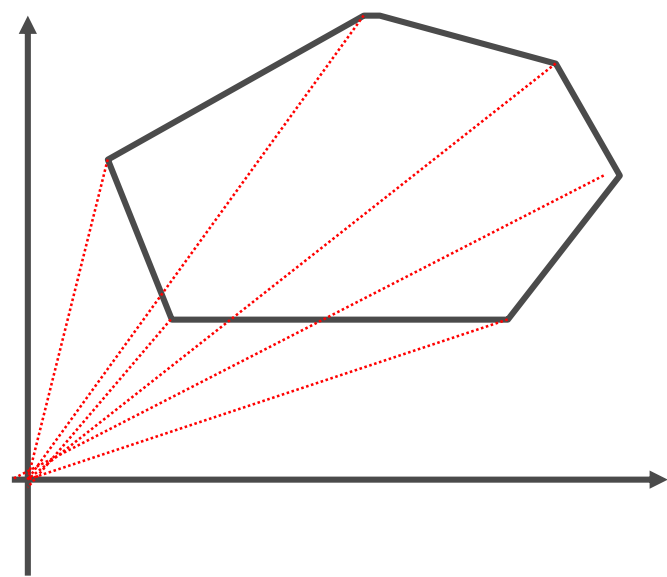
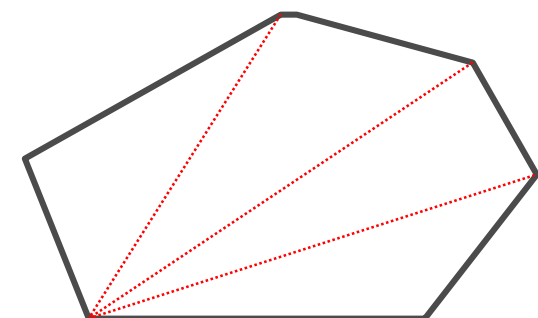
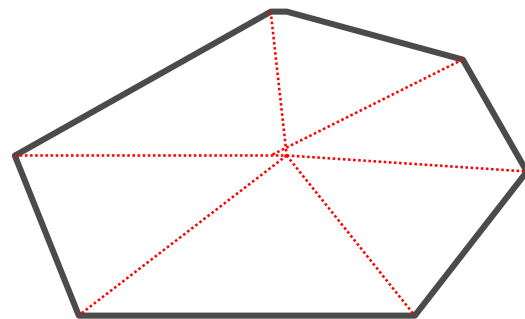
✧ 若在网格下——

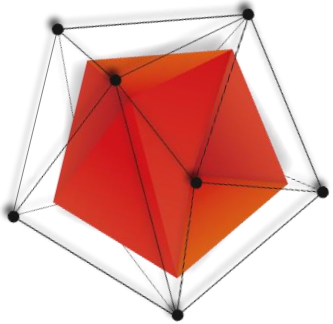






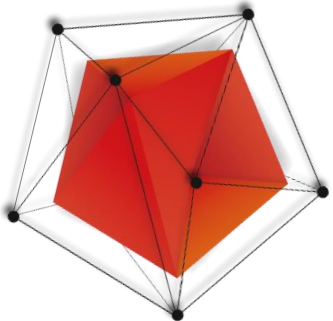
## 4. 多边形



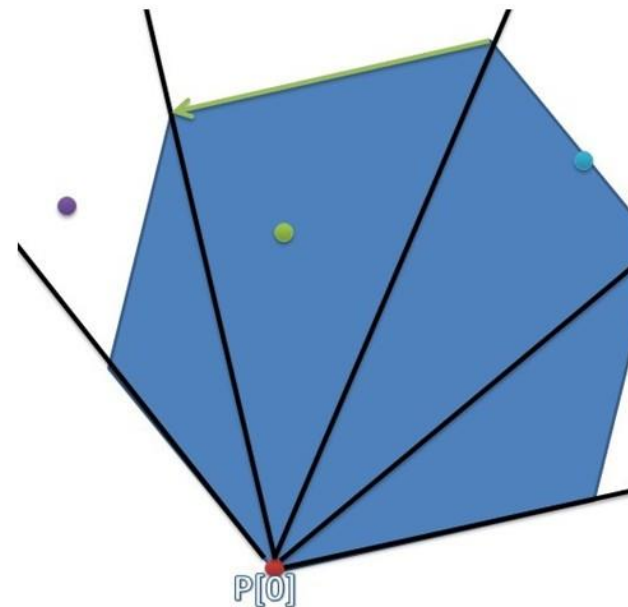


## 4. 多边形

- ✧ “有向面积”能够更本质地算出面积！
- ✧ 再来一个问题——多边形的重心？
- ✧ 利用有向面积求出！求出每个三角形的重心，利用有向面积求加权平均~



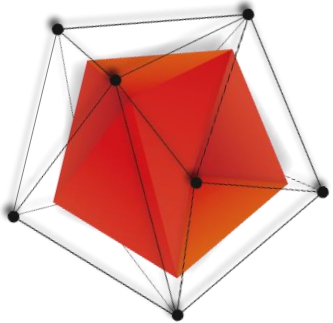
## 4. 多边形



✧ 点与多边形的关系

✧ 如果是凸多边形——则根据三角剖分，将凸多边形分为 $n-2$ 个三角形，然后二分判断是否在某一个三角形中；之后判断是否在对于的边的左侧（逆时针）

✧ 总时间  $O(\log n)$

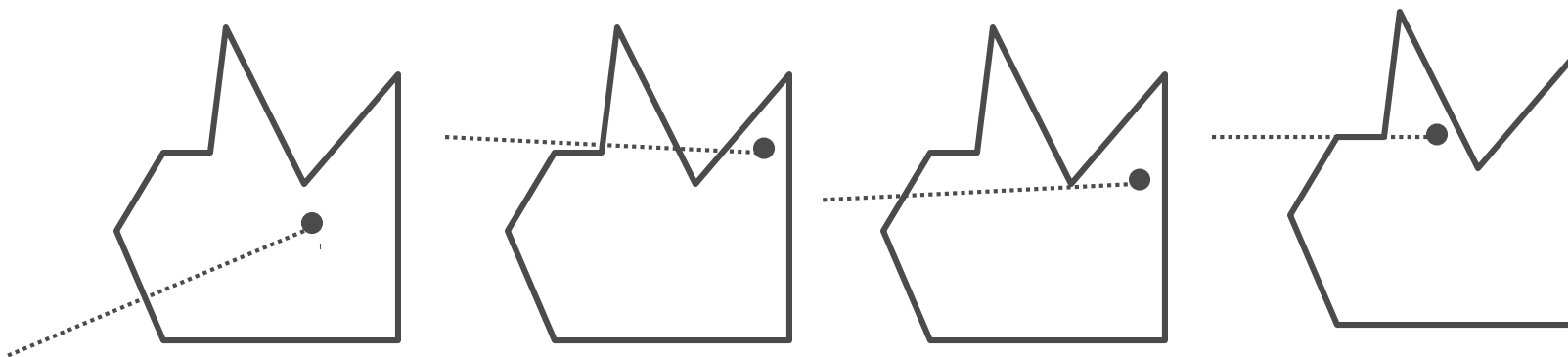


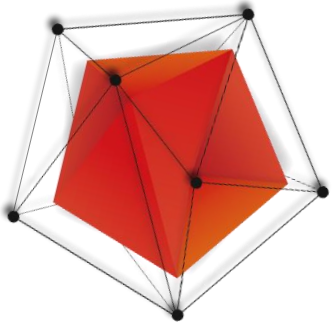
## 4. 多边形

✧ 对于一般多边形，介绍两种方法：射线法（常用）、面积法

✧ 射线法：从这个点往外作一条射线，判断与多边形的交点个数

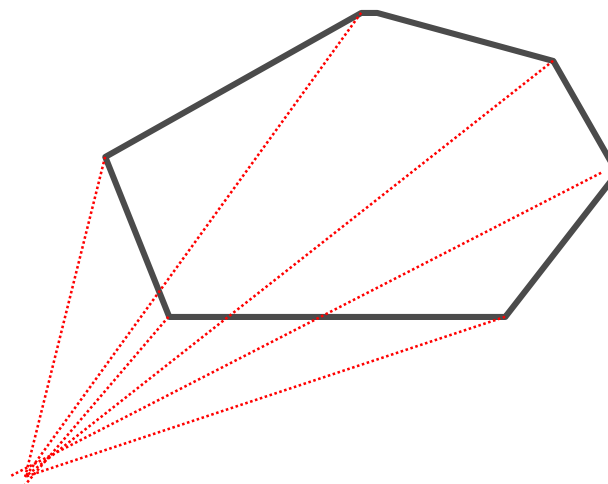
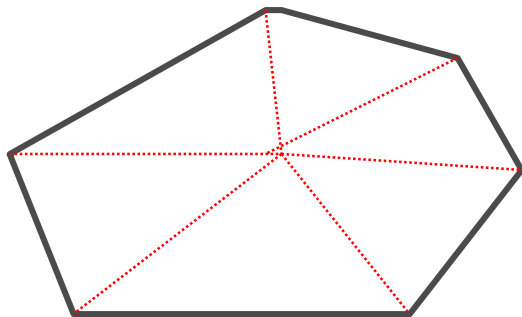
✧ 注意：复杂情况相当多！

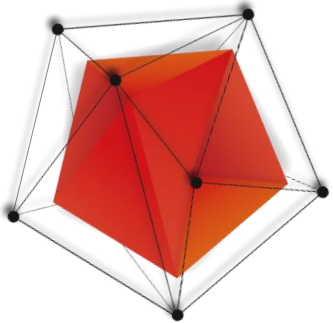




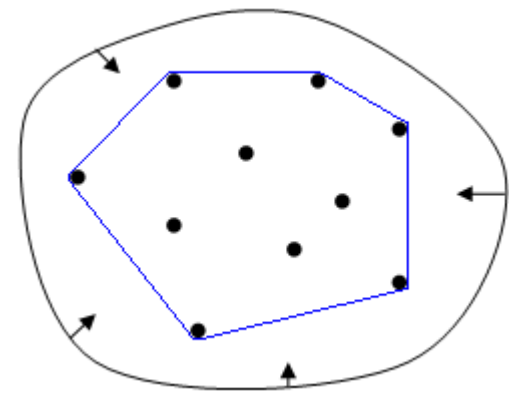
## 4. 多边形

✧ 面积法：计算以这个点到多边形所有边的面积之和，若与多边形面积相等，则在多边形内，否则在多边形外。（容易有精度问题）

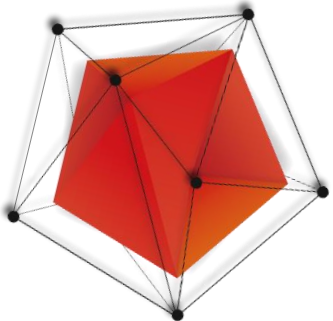




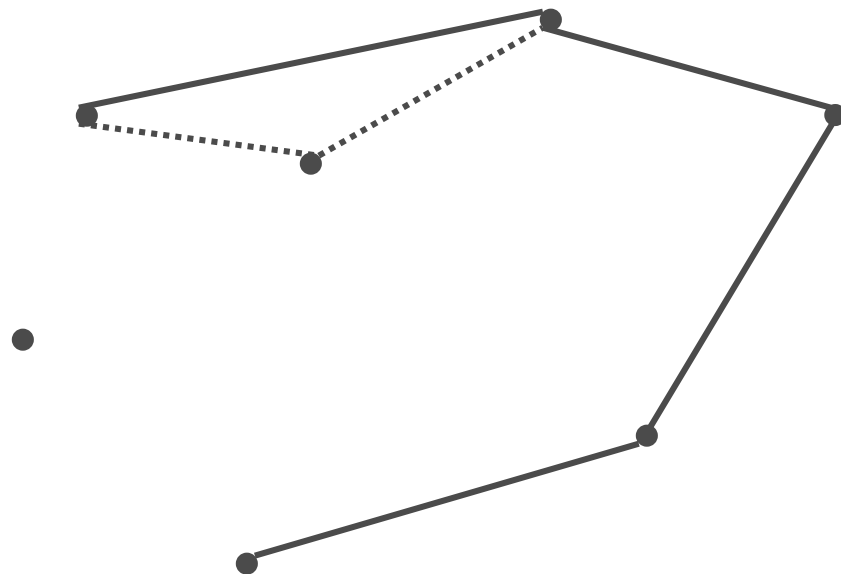
## 5.凸包



- ☆ 定义：凸包是包含所有给定点的凸多边形的交集
- ☆ 通俗一点来说，最外面的所有点
- ☆ 再通俗一点来说，在每个点的位置上钉一个钉子，拉开一根橡皮筋环，让它能够包住所有点，然后让它收缩，最后形成的就是凸包



## 5.凸包

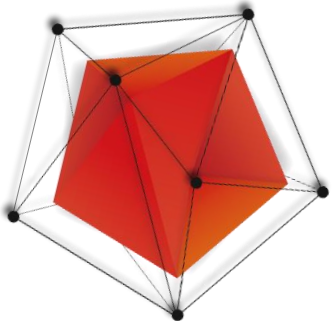


☆ 常用的凸包求法：

☆ Graham扫描法，最常用，时间复杂度 $O(n\log n)$

☆ 按照先y后x的优先度排序，找出 $p[0]$

☆ 相对于 $p[0]$ 极角排序，然后依次加入每个点，看是否在上一次匹配的边的左侧，若在左侧，则加入该点，否则退回上上一条边，再次检查。

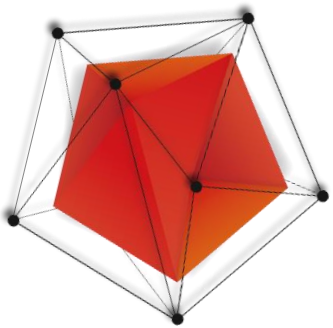


## 5.凸包

☆ Jarvis步进法（卷包裹法），偶尔使用，复杂度 $O(nm)$ ， $m$ 为凸包顶点数

- ☆ 先找出最左侧点 $p[0]$
- ☆ 然后找出 $p[1]$ ，使得剩余所有点都在 $(p[0], p[1])$ 左侧；
- ☆ 再找出 $p[2]$ ，使得剩余所有点都在 $(p[1], p[2])$ 左侧；
- ☆ 以此类推~





## 5.凸包

☆ Melkman算法，利用双端队列代替栈，在线，不需要极角排序（听说最快？还没遇到必须用这个的题目.....

☆ 要求比较多，要求输入的点已经是有序的，时间复杂度 $O(n)$

☆ 时间复杂度不是重点，重点是这是个在线算法，可以加入点

☆ 具体实现步骤——

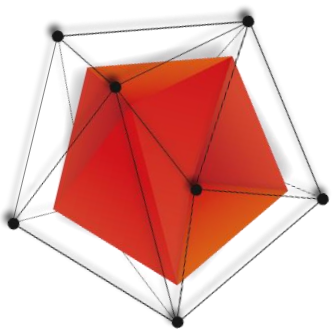
☆ 先找 $p[i]$ ， $p[i]$ 必须不与 $(p[0], p[1])$ 共线

☆ 先向双端队列 $d$ 中压入 $p[i], p[0], p[1], p[i]$ ，设左指针为 $l$ ，右指针为 $r$

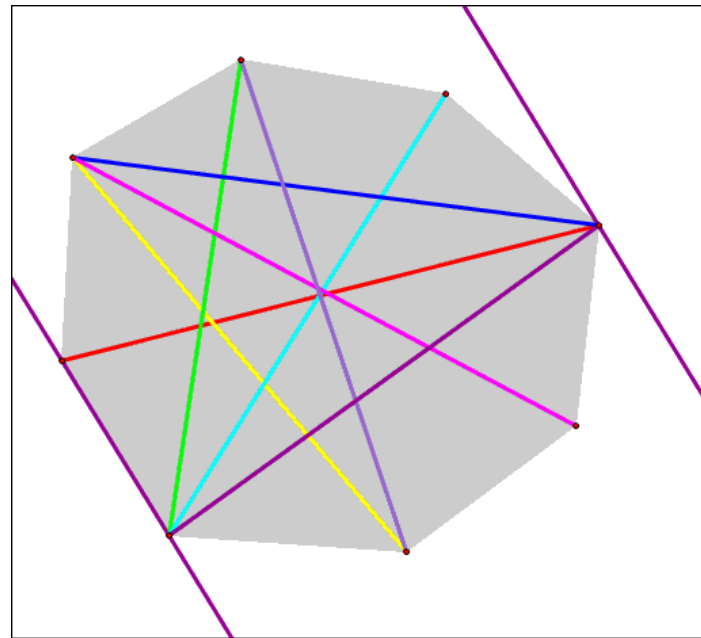
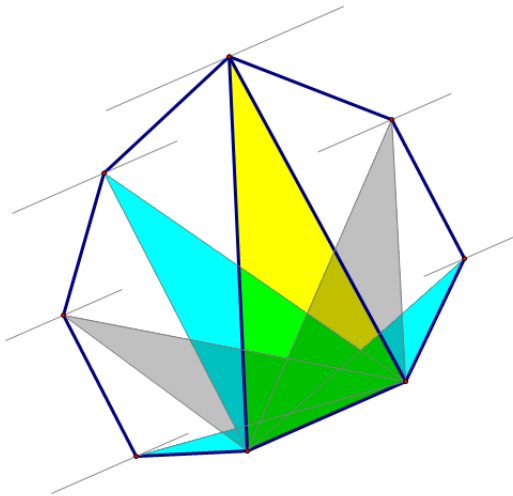
☆ 让 $i++$ ，直到 $(d[l], d[l-1], p[i])$ 不左转或者 $(d[r-1], d[r], p[i])$ 不左转

☆ 退右指针，直到左转，加入该点；

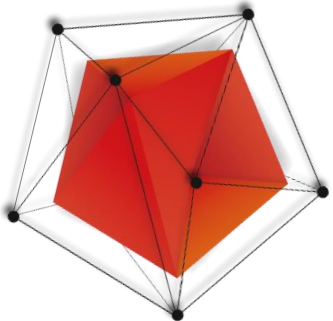
☆ 退左指针，直到左转，加入该点；



## 5.凸包

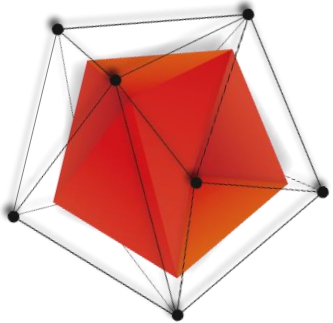


- ✧ 欧拉距离最远点对——旋转卡壳
- ✧ 首先可以肯定，最远点对必定在凸包上
- ✧ 对踵点——过这两个点作平行直线，则所有点都在这两个平行直线之间，那么这两个点被称为一对对踵点
- ✧ 最远点对必定是对踵点对
- ✧ 双指针寻找对踵点对，并更新最大值



## 5.凸包

- ✧ 额外拓展——最近点对，分治法
- ✧ 凸包之间最大距离、最小距离同样可以利用旋转卡壳来求，这时两个点分别在两个凸包上；
- ✧ 这里不赘述，有兴趣的同学可以自学哟~



## 5.凸包

✧ 半平面交

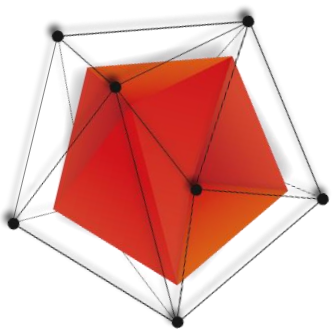
✧ 顾名思义——半平面是平面的一部分

✧ 半平面交即求多个半平面的交，最终往往是一个多边形

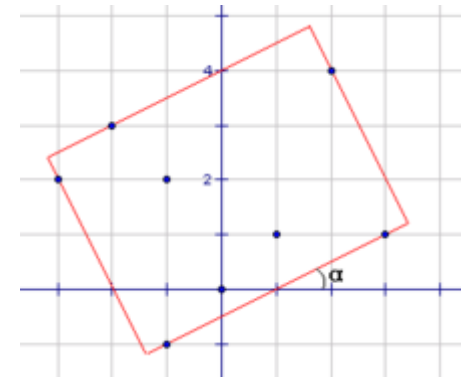
✧ 重要应用：

✧ 求多边形的面积交

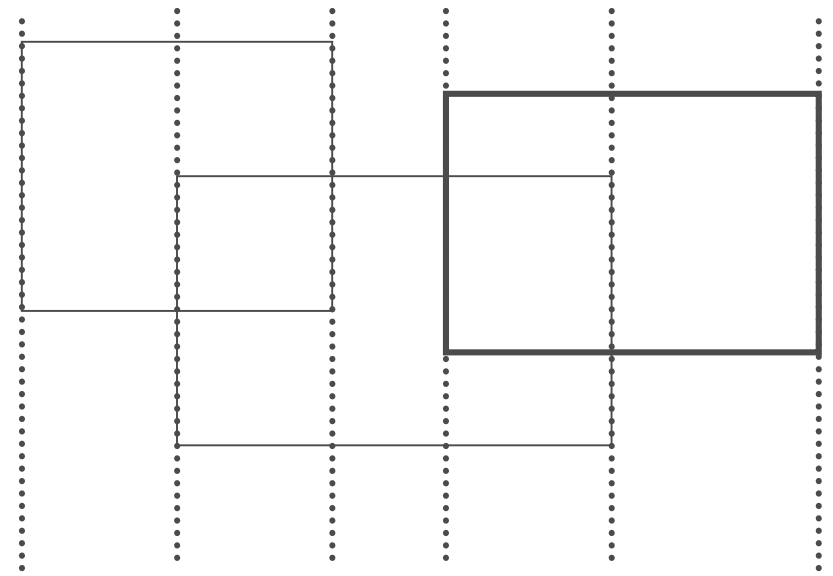
✧ 求多边形的核，即可以看到多边形中所有点的点集

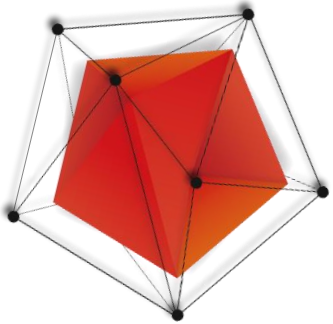


## 6.其他



离散化





没了