

平面几何



[1] 概念

+

[2] 应用

+



[1]

概念

+

 **维度**：一组**相互独立**的属性的数量

 **任意**属性的取值与其他属性**无关**。

 人类生活的空间有三个维度。



对于属性的取值为**实数**的场景

可以用图形来表示取值的**范围**。



维度与图形的载体

 **点**：最简单的图形，可以看作**零维**。

 **线**：一维载体。

 **面**：二维载体。



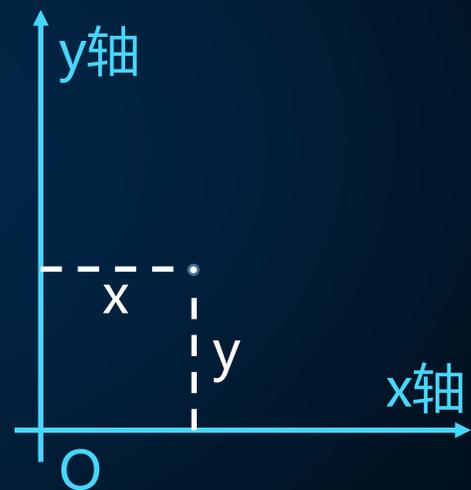
坐标系：对点进行定位的规则



常见的有**直角坐标系**与**极坐标系**，默认使用直角坐标系。

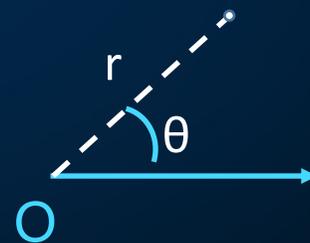
直角坐标系：用呈**直角**的不同**方向**表示维度

-  将**所有**维度的值均为0的点称为**原点**，用O表示。
-  将过原点的**水平**直线称为**x轴**，左小右大；
将过原点的**垂直**直线称为**y轴**，下小上大。
-  点的坐标(x, y)就是原点在每个方向上的**偏移量**。
-  每个维度的表示是等价的，置换维度不影响**形状**。



极坐标系：用**旋转角**与**距离**表示维度

-  **所有**维度的值均为0的点被称为**极点**，用O表示。
-  将极点**向右**发出的射线称为**极轴**，作为旋转角的**起点**。
-  点的坐标 (r, θ) 由**极径** r 与**极角** θ 表示。
-  极角是极轴**逆时针**旋转穿过点的角度。
-  极径是点到原点的距离。



向量：拥有大小和方向的量

 可以用A点到B点的**有向线段** \overrightarrow{AB} 表示向量，**长度**就是向量的**大小**。

 向量的大小被称为向量的**模**，记作 $|\overrightarrow{AB}|$ 。

 长度为0的向量被称为**零向量**，是**唯一**方向不确定的向量。

 长度为1的向量被称为**单位向量**，
与向量 a 同方向的单位向量称为 a 的单位向量，记作 a^0 。

 向量又被称为**矢量**。

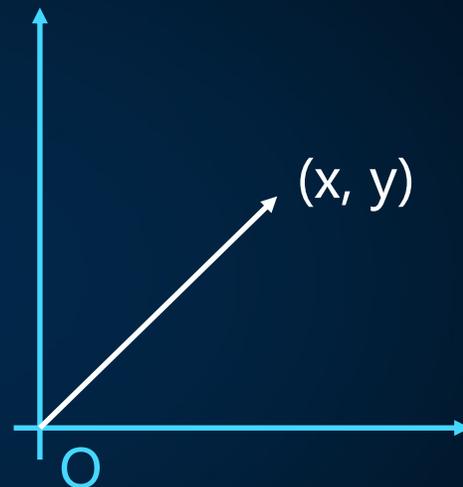


向量**没有**位置属性

 有向线段被**平移**后表示的是**同条**向量。

 可以将有向线段的**起点**平移到**原点**，
此时用**终点**就可以表示向量。

 此时终点的坐标由有向线段两个点的**坐标差**组成。





向量之间也可以进行运算

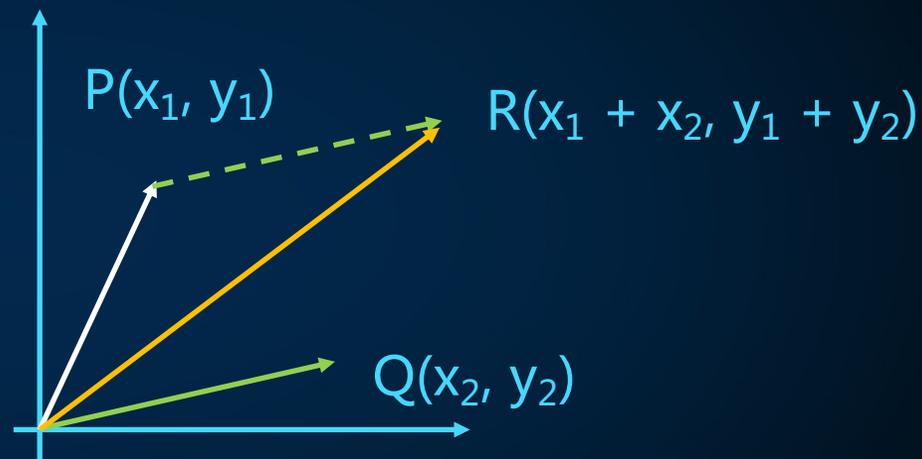
向量加法

对每个维度**分别**相加。

令 $\overrightarrow{OP} = (x_1, y_1)$, $\overrightarrow{OQ} = (x_2, y_2)$,
则 $\overrightarrow{OP} + \overrightarrow{OQ} = \overrightarrow{OR} (x_1 + x_2, y_1 + y_2)$ 。

相当于将两个向量**首尾相接**。

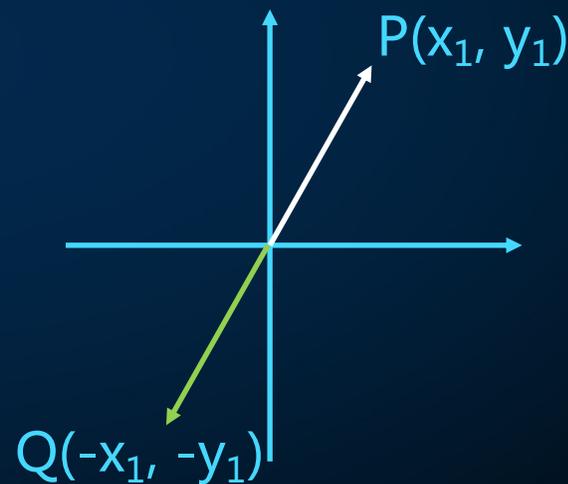
向量加法满足**交换律** , 即 $\overrightarrow{OP} + \overrightarrow{OQ} = \overrightarrow{OQ} + \overrightarrow{OP}$ 。



反向量：大小相同且方向相反的向量

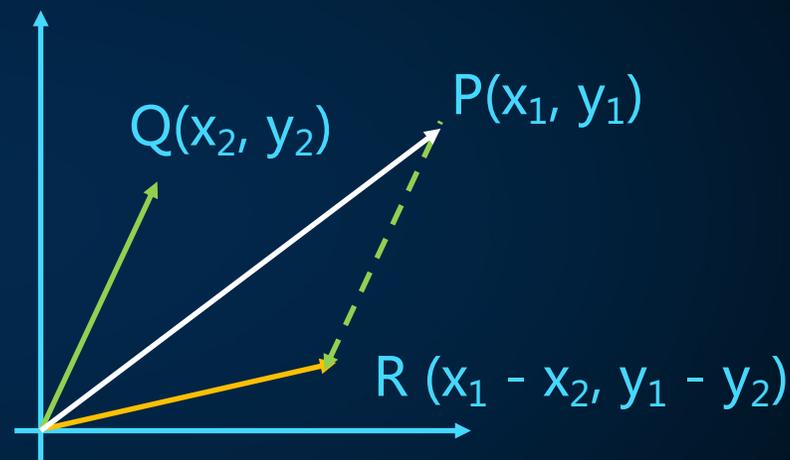
 令 $\vec{OP} = (x_1, y_1)$ ，则反向量 $\vec{OQ} = \vec{PO} = (-x_1, -y_1)$ 。

 向量与其反向量相加得到零向量，
即 $\vec{OP} + \vec{OQ} = \vec{OP} + \vec{PO} = \vec{0}$ 。



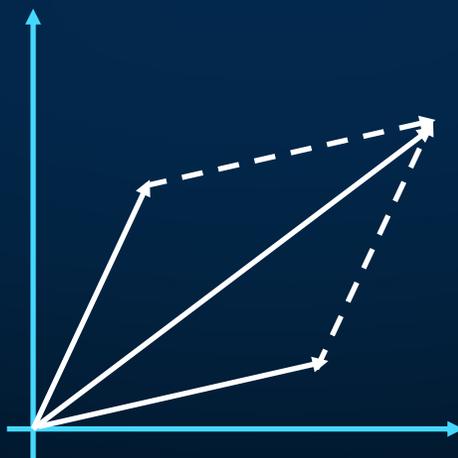
向量减法

- 对每个维度**分别**相减。
- 令 $\overrightarrow{OP} = (x_1, y_1)$, $\overrightarrow{OQ} = (x_2, y_2)$,
则 $\overrightarrow{OP} - \overrightarrow{OQ} = \overrightarrow{OR} (x_1 - x_2, y_1 - y_2)$ 。
- 相当于被减向量加上减向量的反向量。



向量与实数的加减法相似

-  每个维度都是**独立**的实数运算。
-  向量加减法的规则被称为**平行四边形法则**

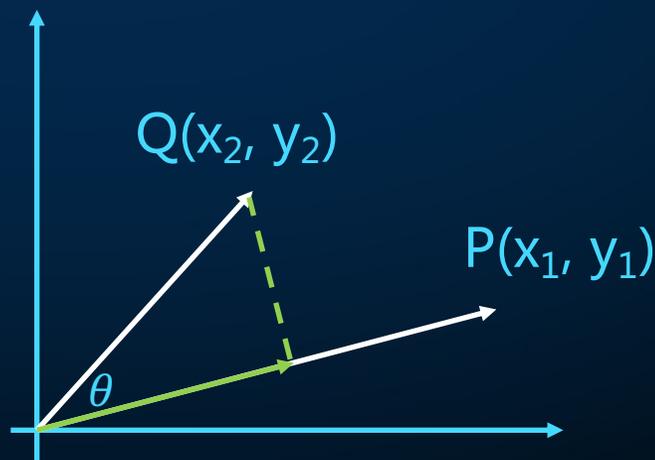


向量点乘

点乘符号为 \cdot , $\vec{OP} \cdot \vec{OQ} = |\vec{OP}| |\vec{OQ}| \cos \theta$, 其中 θ 为 \vec{OP} 和 \vec{OQ} 的夹角。
即 \vec{OQ} 到 \vec{OP} 的**投影**长度与 \vec{OP} 的长度相乘。

点乘的结果被称为**点积** , 又被称为**内积** , 是**标量**。
令 $\vec{OP} = (x_1, y_1)$, $\vec{OQ} = (x_2, y_2)$, 则 $\vec{OP} \cdot \vec{OQ} = x_1 * x_2 + y_1 * y_2$ 。

向量点乘满足**交换律**。



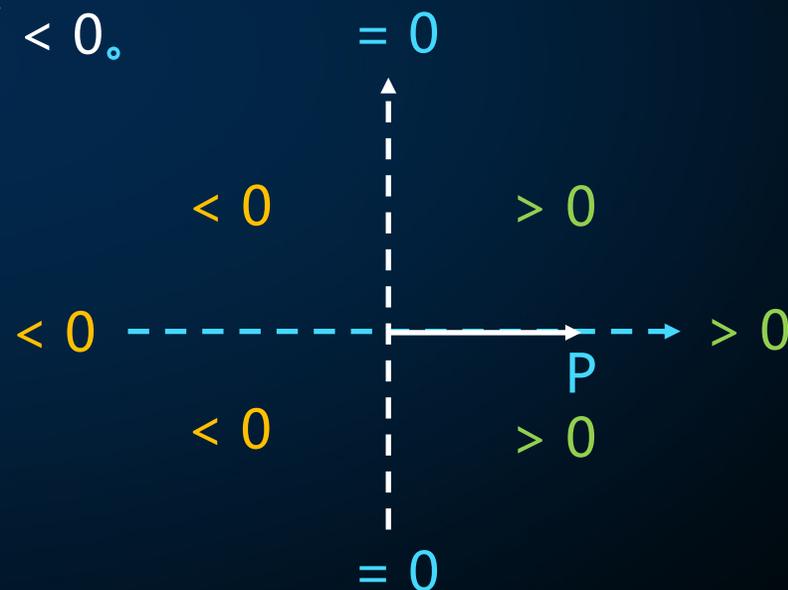
点乘可以判断向量的前后关系

 根据参照向量 \overrightarrow{OP} 建立直角坐标系，O为原点， \overrightarrow{OP} 方向为x正轴。

 当Q在一、四象限或x正轴上时，有 $\overrightarrow{OP} \cdot \overrightarrow{OQ} > 0$ 。

 当Q在二、三象限或x负轴上时，有 $\overrightarrow{OP} \cdot \overrightarrow{OQ} < 0$ 。

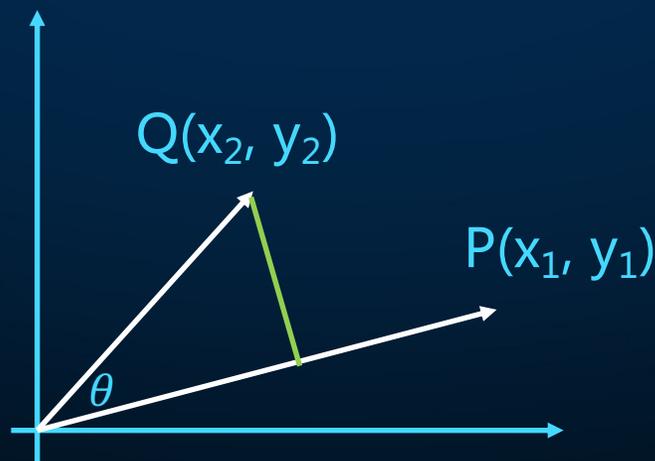
 当Q在y轴上时，有 $\overrightarrow{OP} \cdot \overrightarrow{OQ} = 0$ 。



向量叉乘

叉乘符号为 \times ， $|\overrightarrow{OP} \times \overrightarrow{OQ}| = |\overrightarrow{OP}| |\overrightarrow{OQ}| \sin \theta$ ，其中 θ 为 \overrightarrow{OP} 和 \overrightarrow{OQ} 的夹角。
即 Q 到 OP 的距离与 \overrightarrow{OP} 的长度相乘。

叉乘的结果被称为**叉积**，又被称为**外积**，是**向量**。
令 $\overrightarrow{OP} = (x_1, y_1)$ ， $\overrightarrow{OQ} = (x_2, y_2)$ ，则 $|\overrightarrow{OP} \times \overrightarrow{OQ}| = x_1 * y_2 - y_1 * x_2$ 。
方向为**右手系**，即右手四指从 \overrightarrow{OP} 弯向 \overrightarrow{OQ} （小于 π ），此时拇指的方向。



❓ 叉乘满足交换律吗？

💡 不满足，交换后结果**方向**相反。

💡 $\vec{OP} \times \vec{OQ} = -(\vec{OQ} \times \vec{OP}) = \vec{OQ} \times -\vec{OP}$

📌 **交换位置**或者**取反**某个向量都会导致叉乘结果**反向**。

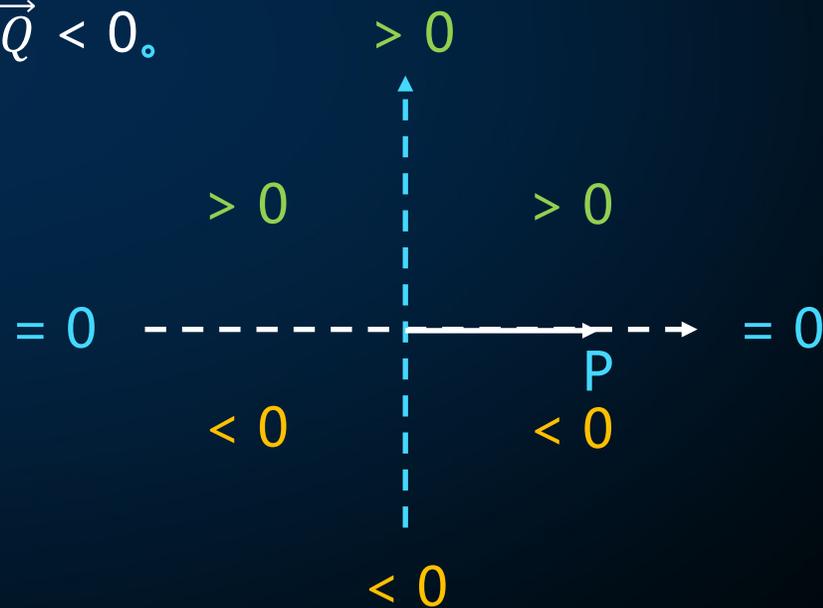
叉乘可以判断向量的左右关系

 根据参照向量 \overrightarrow{OP} 建立直角坐标系，O为原点， \overrightarrow{OP} 方向为x正轴。

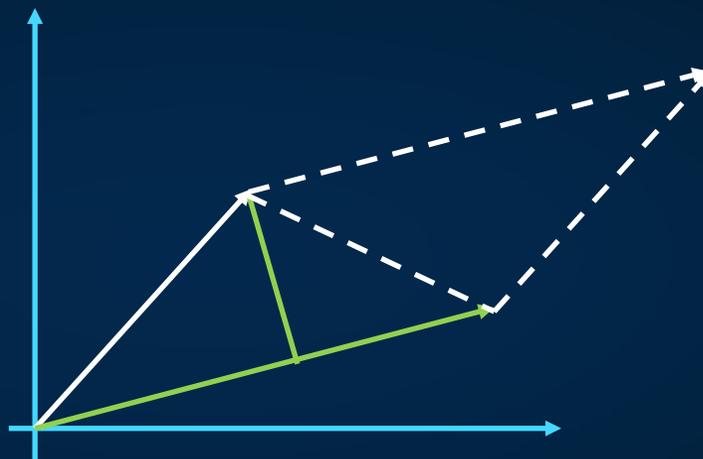
 当Q在一、二象限或y正轴上时，有 $\overrightarrow{OP} \times \overrightarrow{OQ} > 0$ 。

 当Q在三、四象限或y负轴上时，有 $\overrightarrow{OP} \times \overrightarrow{OQ} < 0$ 。

 当Q在x轴上时，有 $\overrightarrow{OP} \times \overrightarrow{OQ} = 0$ 。



叉积的几何意义



-  叉积的**长度**等于两条向量构成的**平行四边形**的面积。
-  等于两条向量构成的**三角形**的面积的**两倍**。

向量点乘与叉乘的特点

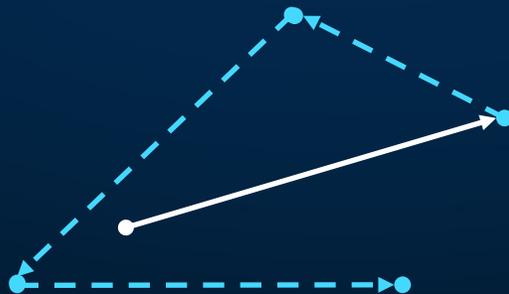
-  既可以根据**几何意义**进行运算，也可以直接对向量进行运算。
-  如果可以用**整数**坐标表示向量，则运算结果也一定是整数。
-  对于根据参照向量建立的直角坐标系，结合点乘与叉乘，可以判断出任意向量在该坐标系中的**方位**（象限、轴、原点）。



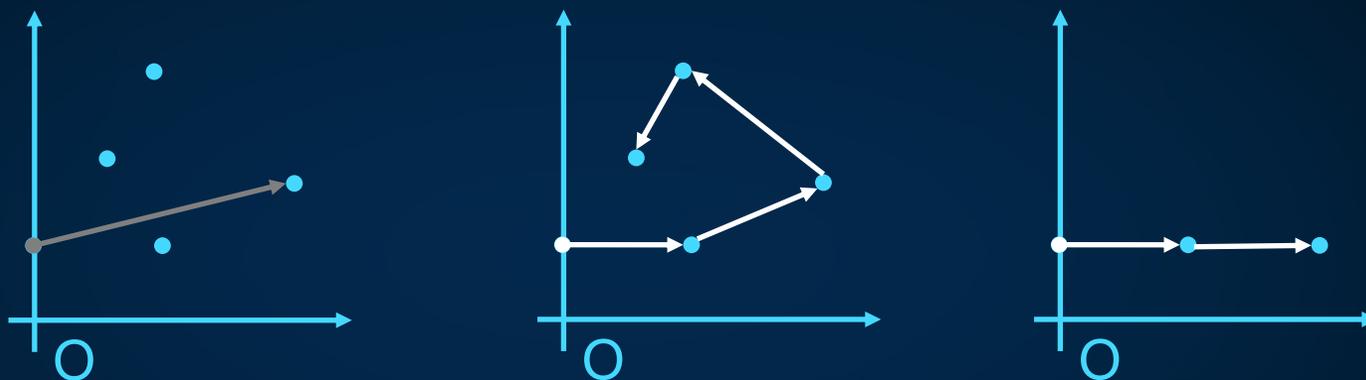
【例1】独眼兔

给定平面上 n 个点，令 y 坐标最小的点为 (x_i, y_i) ，求一条从 $(0, y_i)$ 出发，依次经过每个点且**不能右拐**的折线路径。所有点都在第一象限。

↖ 对于任意一段路径，如果**右边**还有剩下的点，由于不能右拐，所以只能**左拐绕圈**出去。



↖ 起点在所有点的**左下方**，不可能通过左拐绕过，所以走的每一段路径都要保证剩下点全在**左边**。



↖ 从起点开始，每次走向**最靠右**的点就能满足要求。根据起点的位置，可知必定存在相对于起点最靠右的点。

↖ 如果有多个点同时最靠右，需要优先选取**最近**的点。

分析【例1】实现的时空复杂度

- ↖ 【T】 寻找起点 $O(n)$ 。
- ↖ 【T】 路径段数 $O(n)$ ，寻找下一段 $O(n)$ ，总共 $O(n^2)$ 。
- ↖ 【T】 总时间复杂度为 $O(n^2)$ 。
- ↖ 【M】 存储点 $O(n)$ 。



【例2】极角排序

给定平面上 n 个点代表 n 条向量，要求将向量按照极角由小到大排序，极角相同时按照距离由小到大排序。

↖ 计算极角并排序比较复杂，而且会有精度误差。

↖ 极角的本质是旋转角，考虑利用叉乘判断**左旋**，从而不计算极角也能得到极角的大小关系。

↖ 在 2π 的极角范围内，不断左旋可能会产生循环，从而无法判断出极角大小。



↖ 只有向量在角度范围小于 π 的范围内，旋转才不会产生循环。

↖ 先将极角范围分成**先上** $[0, \pi)$ 和**后下** $[\pi, 2\pi)$ 两个部分，同部分内的向量再利用旋转判断先后。

↖ 极角排序变成了**上下**、**旋转**、**距离**三关键字比较排序。

图形的常用表示方法

 两个**端点**可以表示一条**线段**。



 直线上**任意**两点可以表示一条**直线**。

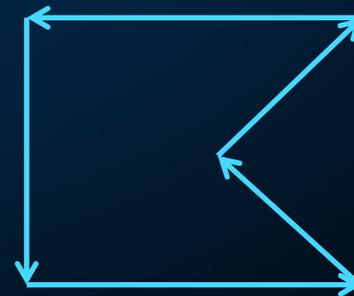


 另一端点**足够远**的线段可以表示一条**射线**。



 沿着**边**移动得到的**点序列**可以表示一个**多边形**。

1. 对于简单多边形，通常按照**逆时针**顺序移动。



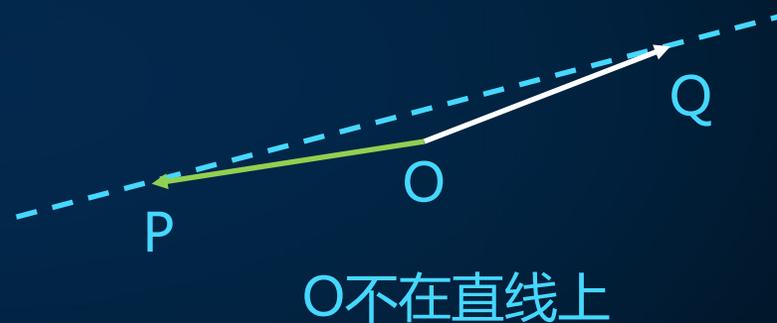
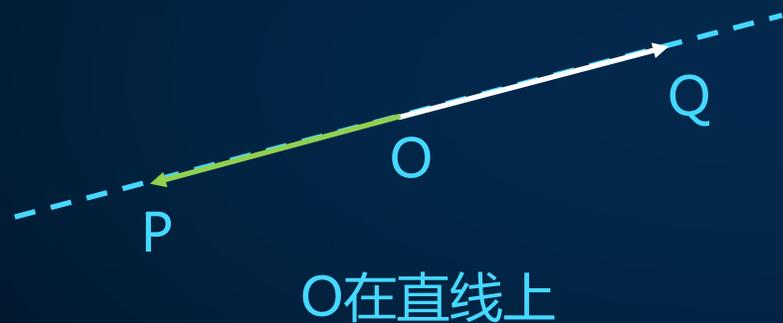


[2] 应用

+

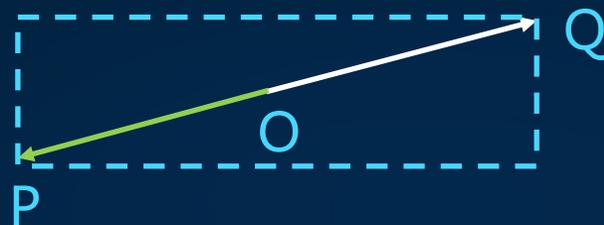
判断点与直线的关系

↖ 点O在直线PQ上的**充要**条件是OPQ**三点共线**。



↖ 三点共线时有 $\overrightarrow{OP} \times \overrightarrow{OQ} = 0$ 。

判断点与线段的关系



O在线段上

- ↖ 点O应该在直线PQ上。
- ↖ 点O应该在直线上PQ对应的范围内，即**横纵**坐标都在PQ之间。

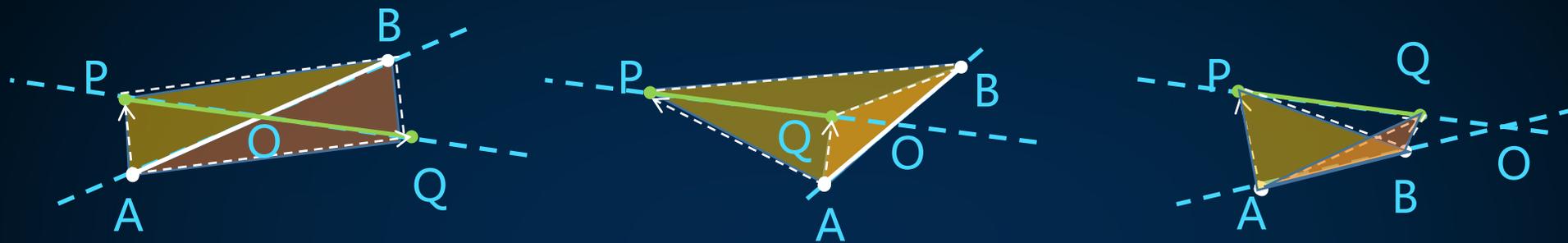
判断直线与直线的关系



- ↖ 通过将两条直线的向量**叉乘**可以判断**平行**还是**相交**。
- ↖ 平行时有 $\overrightarrow{PQ} \times \overrightarrow{AB} = 0$ 。
- ↖ 如果两条直线**平行**，再从一条直线上**任取**一点，检查是否在另一条直线上，由此判断**共线**。

🔨 计算直线的交点

↖ 首先判断直线是否刚好有一个交点。



↖ 令AB与PQ的交点为O，则 $|PO| : |PQ| = S_{\triangle PAB} : S_{\triangle PAB} + S_{\triangle QAB}$ 。

↖ 根据P和Q的坐标以及**面积比**，可以算出O的坐标。

↖ 线段AB和PQ可能**没有交点**，导致面积为**负**，需要使用**叉乘**。

！ 不要用三角形面积比，因为面积可能为0。



判断线段与线段的关系



- ↖ **跨立试验**：互相判断一条线段的**两个端点**与另一条线段所在**直线**的关系。
- ↖ 存在一条线段的两个端点**均**在另一条直线的**同侧**，则**无交点**。
- ↖ 每条线段的端点**均**在另一条直线的**不同侧**，则**存在交点**，且交点**非端点**。

- ↖ 通过**叉乘值的积的符号**可以判断是否同侧，但是结果可能会**很大**，导致**溢出**。
- ↖ 可能达到数据范围的**四次方**。
- ↖ 可以实现一个**取符号**函数，只保留叉乘值的符号。**正数**转换成1、**负数**转换成-1，0不作转换。

↖ 一条线段的端点在另一条**直线上**，需要进一步讨论。

↖ **四点共线**时，类似于一维问题。



↖ 否则，刚好有一个**交点**。

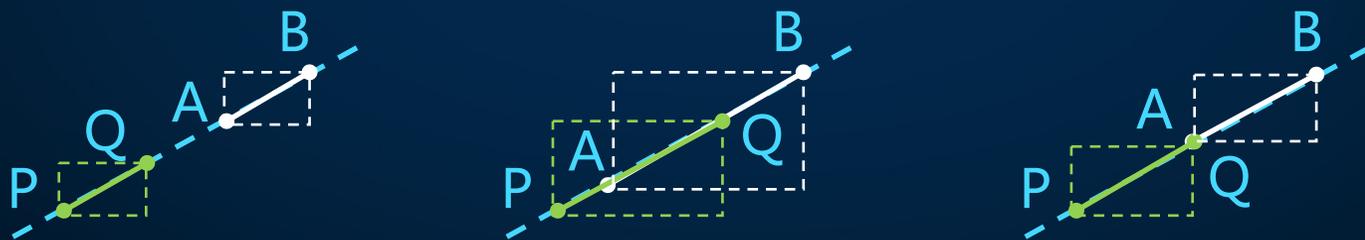


↖ 如果**各有**一个端点在另一条直线上，则交点在**公共端点**上。

- ↖ **快速排斥试验**：分别用边**平行**于坐标轴的**最小**矩形包含线段，判断两个矩形是否有交集。



- ↖ 可以用于对**四点共线**的情况进行**补充**检查。



- ↖ **任意**维度交集为**空**，则**没有**交点；
两个维度交集**均为点**，则有**唯一**交点；
否则有**无穷**多个交点。

❓ 如何计算线段的交点？

💡 首先检查线段是否有**唯一**交点。

💡 如果有唯一交点，则线段的交点就是线段**所在直线**的交点。



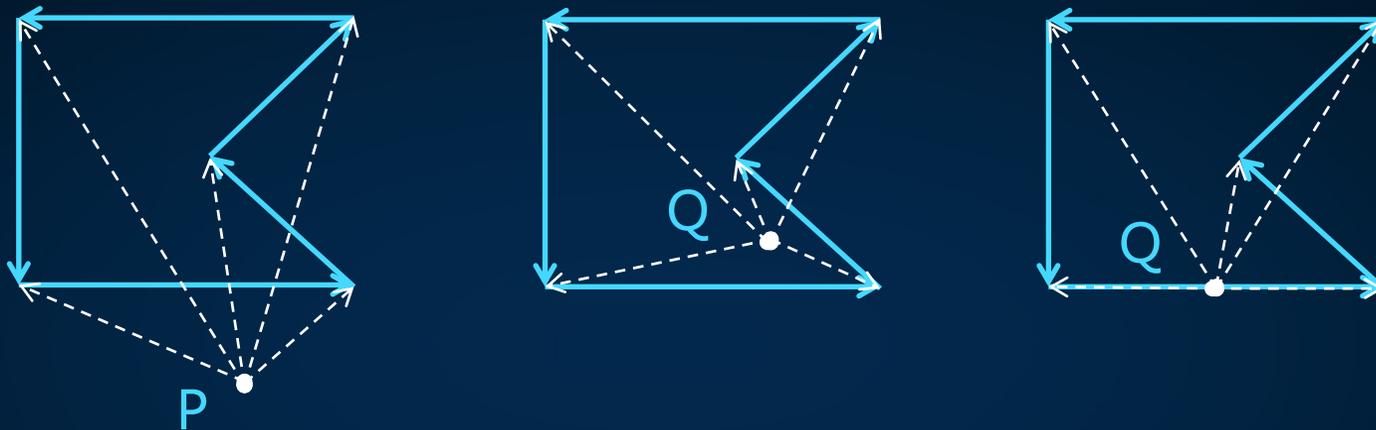
【例3】轰炸

给定平面上 n 个点，求一条直线能覆盖的最多点数。其中 $n \leq 700$ 。

↖ 任意两点可以确定一条直线。

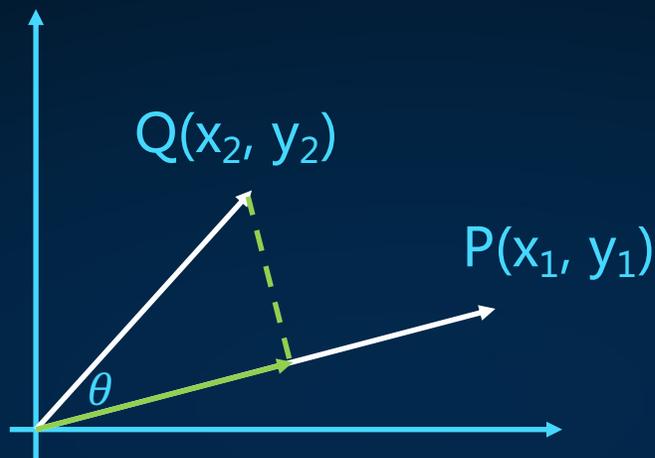
↖ 可以枚举所有的直线，并统计每条直线上点的数量。

判断点与简单多边形的关系：角度法



- ↖ **逆时针**检查多边形的每一条边，计算旋转的**偏角和**，**左旋正**、**右旋负**。
- ↖ 总和为 2π 则在多边形**内部**，总和为0则在多边形**外部**。需要**特判**在**边上**的情况。

? 如何计算旋转角？



💡 令 $\vec{OP} = (x_1, y_1)$ 、 $\vec{OQ} = (x_2, y_2)$ ，利用点乘公式 $|\vec{OP}| |\vec{OQ}| \cos \theta = x_1 * x_2 + y_1 * y_2$ 可以求出 $\cos \theta$ 。

💡 再用**反三角函数**求出 θ ，注意区分方向。

! 需要考虑**精度误差**。

判断点与简单多边形的关系：射线法

↖ 从点向**右**作出一条**射线**，判断与多边形的**交点**数量。



↖ 考虑点沿着射线**移动**，每产生一个交点，将会**切换**在**多边形内外**的状态。

↖ 交点数量为**偶数**，则点在**多边形外**；
交点数量为**奇数**，则点在**多边形内**。
需要**特判**在**边上**的情况。

? 射线法有什么缺陷？



- 💡 射线与多边形相交在**顶点**时，**不确定**是否会改变状态。
- 💡 射线可能经过一条**共线**的边，此时交点的数量有**无限**个。

射线法改进策略1

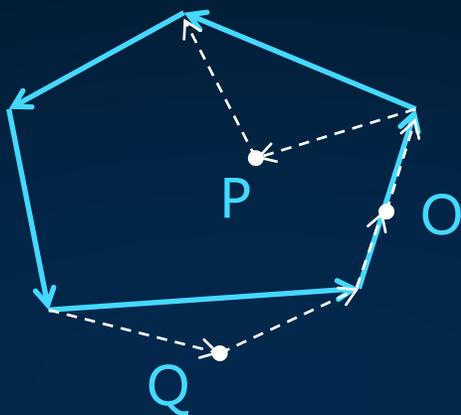


- ↖ **水平**的边**不影响**状态的变化，可以**忽略**。
- ↖ 经过顶点改变状态时，该顶点必然**分别**是关联的两条边的**上**端点和**下**端点。
- ↖ 忽略所有**非水平**边的**上**端点。

 射线法改进策略2

- ↖ 将射线**偏移**一个**极小**的角度，使得**不可能**与**任何**顶点相交。
- ↖ 只要横纵坐标的增量**互质**，就不可能产生**整数**交点。
- ！ 如果顶点坐标是**实数**，则可能出现**问题**。

判断点与凸多边形的关系



- ↖ **逆时针**检查多边形的每一条边。
- ↖ 如果点在**任意边**的**右侧**，则在多边形的**外部**。
- ↖ 否则，如果在任意边所在的**直线**上，则在该条**边上**。
- ↖ 否则，在多边形的**内部**。



【例4】神秘大三角

求点与三角形的关系，在内部、外部、边上或者点上。

- ↖ 三角形是凸多边形，直接判断点与凸多边形的关系。
- ↖ 不知道点的顺序是顺时针还是逆时针，需要设计通用的判别方法。
- ↖ 使用叉乘判断点和三条边的关系，统计正、零、负出现的**次数**。

↖ 在三角形**内部**的充要条件是**全正**或者**全负**。



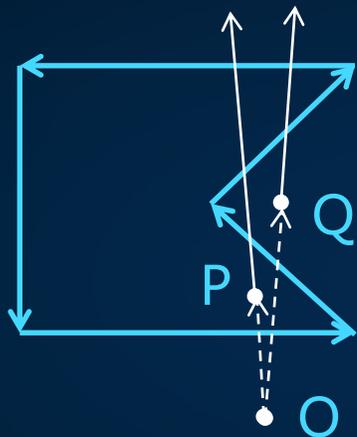
↖ 在三角形**外部**的充要条件是**有正且有负**。

↖ 如果有**两个零**，则必然在**顶点上**。



↖ 否则必然有**一个零**，在**边上**。

计算简单多边形的面积



- ↖ **任选**参照点O，可以确定一条由**任意**点P发出的射线。
通常直接选**原点**。
- ↖ 如果点P在**多边形内**，则射线与**多边形**的交点数量为**奇数**。

↖ 每次与多边形相交， O 与相交的边都可以确定一个**包含** P 的三角形。



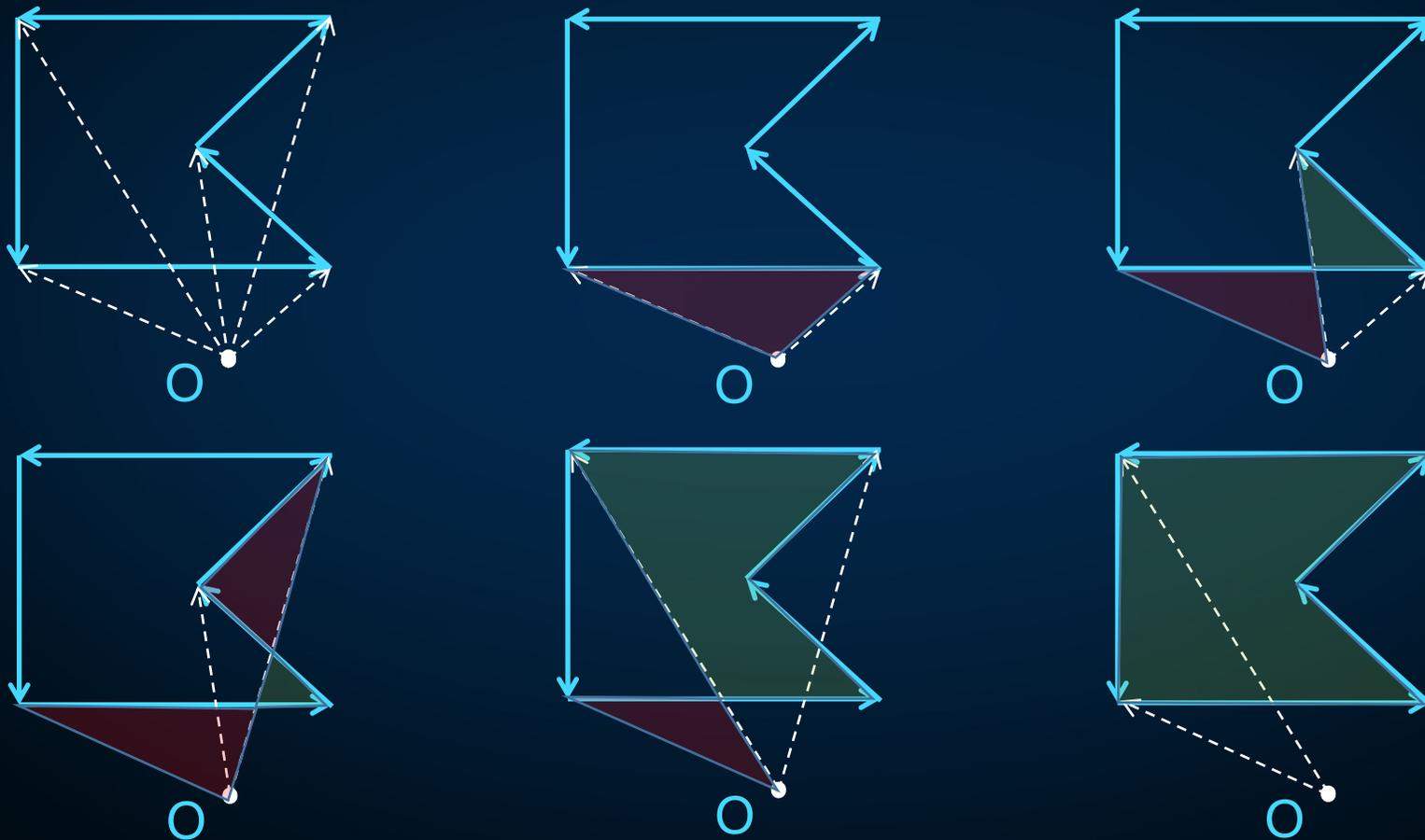
↖ 相交的边一定在射线的两边**交替**横跨。



↖ **左旋**时认为三角形的面积为**正**，**右旋**时为**负**。

↖ 累加**所有**三角形的**面积**，则 P 刚好被计算一次。

↖ **逆时针**检查多边形的每一条边，
与参照点O形成的三角形的**面积和**就是多边形的面积。



谢谢

