

Tuesday Afternoon Club
(в памет на Е. В. Дейкстра)

Геометрични пресмятания и основи на геометричната алгоритмика

Бойко Банчев
boykobb@gmail.com

Институт по математика и информатика – БАН

13 октомври 2020

Потребности и действителност в геометричните пресмятания

Ефикасно изразяване на свойства, отношения и действия с точки, отсечки, прави, окръжности, многоъгълници и др.

Синтетична геометрия.

Комплексна аритметика.

Аналитична (по същество – „координатна“) геометрия.

Векторна алгебра.

Геометрична алгебра (ориентирани величини с всякакви размерности).

Направления и посоки.

Успоредност. Отвесност. Ъгли между посоки и между направления.

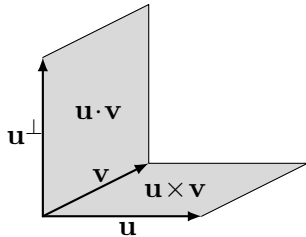
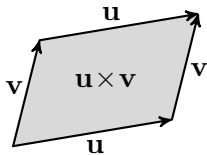
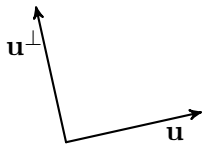
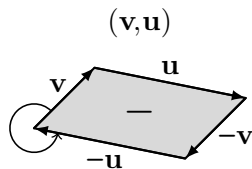
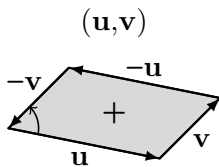
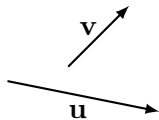
Неопределеност на ориентацията – върху права, в равнината и в пространството.

Предшестване между посоки в равнината. Ориентирани ъгли. Ориентиране на тройки точки.

Векторите – геометрични числа.

Предшестване и допълнителни операции с вектори

(освен линейните и скалярно умножение)



Установяване на остър, прав и тъп ъгъл:
знакът на $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}$.

Установяване на успоредност и предшествоване:
знакът на $\mathbf{u} \times \mathbf{v}$.

Големина на проекция на отсечка:
от $\mathbf{AB} \cdot \mathbf{u}$ като проекция на AB върху направлението на \mathbf{u} .

Големина на лице на триъгълник и успоредник:
 $|\mathbf{AB} \times \mathbf{AC}|$ или половината от това.

Ориентация на триъгълник и други фигури:
знакът на $\mathbf{AB} \times \mathbf{AC}$ и пр.

Алгебрични свойства на обичайно изучаваните действия

$$\mathbf{u} + \mathbf{v} = \mathbf{v} + \mathbf{u}$$

$$(\mathbf{u} + \mathbf{v}) + \mathbf{w} = \mathbf{u} + (\mathbf{v} + \mathbf{w})$$

$$\mathbf{u} + (-\mathbf{u}) = \mathbf{0}$$

$$\mathbf{u} - \mathbf{v} = \mathbf{u} + (-\mathbf{v})$$

$$(-1)\mathbf{u} = -\mathbf{u}$$

$$k(\mathbf{u} + \mathbf{v}) = k\mathbf{u} + k\mathbf{v}$$

$$(k + k')\mathbf{u} = k\mathbf{u} + k'\mathbf{u}$$

$$k(k'\mathbf{u}) = (kk')\mathbf{u}$$

$$\mathbf{u} \cdot \mathbf{u} = |\mathbf{u}|^2$$

$$\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \mathbf{v} \cdot \mathbf{u}$$

$$(k\mathbf{u} + k'\mathbf{v}) \cdot \mathbf{w} = k(\mathbf{u} \cdot \mathbf{w}) + k'(\mathbf{v} \cdot \mathbf{w})$$

$$|\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}| \leq |\mathbf{u}||\mathbf{v}|$$

$$\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = |\mathbf{u}||\mathbf{v}| \cos(\mathbf{u}, \mathbf{v})$$

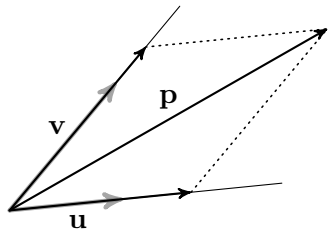
$$\begin{aligned}(\mathbf{u}^\perp)^\perp &= -\mathbf{u} \\(k\mathbf{u} + k'\mathbf{v})^\perp &= k\mathbf{u}^\perp + k'\mathbf{v}^\perp \\ \mathbf{u}^\perp \cdot \mathbf{v} &= -\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}^\perp \\ \mathbf{u}^\perp \cdot \mathbf{v}^\perp &= \mathbf{u} \cdot \mathbf{v}\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\mathbf{u} \times \mathbf{v} &= -(\mathbf{v} \times \mathbf{u}) \\(k\mathbf{u} + k'\mathbf{v}) \times \mathbf{w} &= k(\mathbf{u} \times \mathbf{w}) + k'(\mathbf{v} \times \mathbf{w}) \\ \mathbf{u} \times \mathbf{v} &= \mathbf{u}^\perp \cdot \mathbf{v} \\ \mathbf{u}^\perp \times \mathbf{v} &= -(\mathbf{u} \times \mathbf{v}^\perp) = -(\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}) \\ \mathbf{u}^\perp \times \mathbf{v}^\perp &= \mathbf{u} \times \mathbf{v} \\ |\mathbf{u} \times \mathbf{v}| &\leq |\mathbf{u}||\mathbf{v}| \\ \mathbf{u} \times \mathbf{v} &= |\mathbf{u}||\mathbf{v}| \sin(\mathbf{u}, \mathbf{v})\end{aligned}$$

(В последното твърдение ъгълът е именно от \mathbf{u} към \mathbf{v} .)

Разлагане на вектор

Всеки вектор \mathbf{p} се разлага по кои да е два други \mathbf{u} и \mathbf{v} , за които $\mathbf{u} \times \mathbf{v} \neq 0$ – умножавайки $\mathbf{p} = k\mathbf{u} + l\mathbf{v}$ с $\mathbf{u} \times \mathbf{v}$ и с $\mathbf{u} \times \mathbf{v}$ намираме k и l :



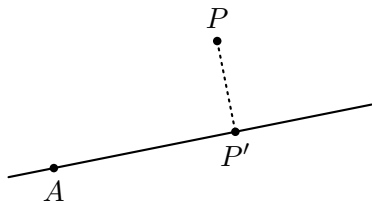
$$\mathbf{p} = \frac{(\mathbf{p} \times \mathbf{v}) \mathbf{u} + (\mathbf{u} \times \mathbf{p}) \mathbf{v}}{\mathbf{u} \times \mathbf{v}}.$$

В частност, за $\mathbf{v} = \mathbf{u}^\perp$:

$$\mathbf{p} = \frac{(\mathbf{u} \cdot \mathbf{p}) \mathbf{u} + (\mathbf{u} \times \mathbf{p}) \mathbf{u}^\perp}{\mathbf{u}^2}.$$

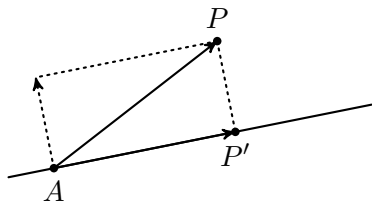
Всъщност компонентите на разлагането не зависят нито от големините, нито от конкретните посоки на \mathbf{u} и \mathbf{v} , а само от направленията им. (Разлагането е по направленията на \mathbf{u} и \mathbf{v} , а не по самите вектори.)

Права (A, \mathbf{u}) , точка P .



Ориентирано разстояние до права. Проекция върху права

Права (A, \mathbf{u}) , точка P .



От

$$\mathbf{AP} = \frac{(\mathbf{u} \cdot \mathbf{AP}) \mathbf{u} + (\mathbf{u} \times \mathbf{AP}) \mathbf{u}^\perp}{\mathbf{u}^2}$$

следва

$$d = \mathbf{AP}_{\mathbf{u}^\perp} \cdot \hat{\mathbf{u}}^\perp = \frac{\mathbf{u} \times \mathbf{AP}}{|\mathbf{u}|} = \hat{\mathbf{u}} \times \mathbf{AP}$$

и

$$\mathbf{P}' = \mathbf{A} + \mathbf{AP}_{\mathbf{u}} = \mathbf{A} + \frac{\mathbf{u} \cdot \mathbf{AP}}{\mathbf{u}^2} \mathbf{u} = \mathbf{A} + (\hat{\mathbf{u}} \cdot \mathbf{AP}) \hat{\mathbf{u}}.$$

Уравнения на права

Уравнение на правата през точки A и B се получава от изразеното чрез \times условие $AP \parallel AB$ за точките P от правата:

$$\mathbf{AB} \times \mathbf{AP} = 0$$

или

$$\mathbf{AB} \times \mathbf{P} = c, \quad \text{където } c = \mathbf{AB} \times \mathbf{A}.$$

За права, успоредна на вектор \mathbf{u} и минаваща през точка A :

$$\mathbf{u} \times \mathbf{AP} = 0$$

или

$$\mathbf{u} \times \mathbf{P} = c, \quad \text{където } c = \mathbf{u} \times \mathbf{A}.$$

Параметрично уравнение:

$$\mathbf{P} = \mathbf{A} + s\mathbf{AB} = (1-s)\mathbf{A} + s\mathbf{B}$$

или

$$\mathbf{P} = \mathbf{A} + s\mathbf{u}.$$

Уравнения на прави, зададени чрез условие

Права през точка A под прав ъгъл към вектор \mathbf{u} :

$$\mathbf{u} \cdot \mathbf{AP} = 0 \quad \text{или} \quad \mathbf{P} = \mathbf{A} + s \mathbf{u}^\perp.$$

Права през A под ъгъл φ към (посоката на) вектор \mathbf{u} :

$$(\cos \varphi \mathbf{u} + \sin \varphi \mathbf{u}^\perp) \times \mathbf{AP} = 0.$$

Вътрешна и външна ъглополовящи през A в $\triangle ABC$:

$$\mathbf{AP} \times (b \mathbf{c} - c \mathbf{b}) = 0,$$

$$\mathbf{AP} \cdot (b \mathbf{c} - c \mathbf{b}) = 0.$$

Вектор \mathbf{u} , успореден на коя да е от двете ъглополовящи през A :

$$(\mathbf{u} \times \mathbf{b})(\mathbf{u} \cdot \mathbf{c}) + (\mathbf{u} \cdot \mathbf{b})(\mathbf{u} \times \mathbf{c}) = 0.$$

$$s \mathbf{u} + t \mathbf{u}^\perp = \mathbf{v} \iff \mathbf{u} = \frac{s \mathbf{v} - t \mathbf{v}^\perp}{s^2 + t^2}$$

$$\mathbf{u} \times \mathbf{p} = s \iff \mathbf{p} = \frac{s}{u^2} \mathbf{u}^\perp + k \mathbf{u}$$

$$\mathbf{u} \cdot \mathbf{p} = s \iff \mathbf{p} = \frac{s}{u^2} \mathbf{u} + k \mathbf{u}^\perp$$

$$\begin{cases} \mathbf{u} \times \mathbf{p} = s \\ \mathbf{v} \times \mathbf{p} = t \end{cases} \iff \mathbf{p} = \frac{-t\mathbf{u} + s\mathbf{v}}{\mathbf{u} \times \mathbf{v}}$$

$$\begin{cases} \mathbf{u} \times \mathbf{p} = s \\ \mathbf{v} \cdot \mathbf{p} = t \end{cases} \iff \mathbf{p} = \frac{t\mathbf{u} + s\mathbf{v}^\perp}{\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}}$$

$$\begin{cases} \mathbf{u} \cdot \mathbf{p} = s \\ \mathbf{v} \cdot \mathbf{p} = t \end{cases} \iff \mathbf{p} = \frac{(t\mathbf{u} - s\mathbf{v})^\perp}{\mathbf{u} \times \mathbf{v}}$$

Частен случай на система от втория вид ($\mathbf{v} = \mathbf{u}$):

$$\begin{cases} \mathbf{u} \times \mathbf{p} = s \\ \mathbf{u} \cdot \mathbf{p} = t \end{cases} \iff \mathbf{p} = \frac{t\mathbf{u} + s\mathbf{u}^\perp}{\mathbf{u}^2}$$

Всяко векторно линейно уравнение е уравнение на права.

Параметричното уравнение на същата права – това е тъкмо решението на векторното линейно уравнение.

Радиусвекторът на пресечницата на прави е решението на системата векторни линейни уравнения на правите.

Например правите (A, \mathbf{u}) и (B, \mathbf{v}) имат уравнения съответно $\mathbf{u} \times \mathbf{AP} = 0$ и $\mathbf{v} \times \mathbf{BP} = 0$. Като ги приведем във вида

$$\mathbf{u} \times \mathbf{P} = \mathbf{u} \times \mathbf{A}$$

$$\mathbf{v} \times \mathbf{P} = \mathbf{v} \times \mathbf{B}$$

и за тази система приложим намерената формула за решение, получаваме, че пресечницата се задава с

$$\mathbf{P} = \frac{(\mathbf{u} \times \mathbf{A}) \mathbf{v} - (\mathbf{v} \times \mathbf{B}) \mathbf{u}}{\mathbf{u} \times \mathbf{v}}.$$

Или вместо непосредствено \mathbf{P} – вектор-отсечка с единия край P . Например за намиране на \mathbf{AP} получаваме системата

$$\mathbf{u} \times \mathbf{AP} = 0$$

$$\mathbf{v} \times \mathbf{AP} = \mathbf{v} \times \mathbf{AB},$$

а решението ѝ е

$$\mathbf{AP} = \frac{\mathbf{AB} \times \mathbf{v}}{\mathbf{u} \times \mathbf{v}} \mathbf{u}.$$

Следствие: центрове на $\triangle ABC$

Медицентър:

$$\mathbf{G} = \frac{\mathbf{A} + \mathbf{B} + \mathbf{C}}{3}.$$

Ортоцентър:

$$\begin{aligned}\mathbf{H} &= -\frac{((\mathbf{A} \cdot \mathbf{a})\mathbf{A} + (\mathbf{B} \cdot \mathbf{b})\mathbf{B} + (\mathbf{C} \cdot \mathbf{c})\mathbf{C})^\perp}{S} \\ &= \frac{((\mathbf{B} \cdot \mathbf{b})\mathbf{a} - (\mathbf{A} \cdot \mathbf{a})\mathbf{b})^\perp}{S} = \mathbf{A} - \operatorname{ctg} A \mathbf{a}^\perp.\end{aligned}$$

Център на $\circ ABC$ (описаната окръжност):

$$\begin{aligned}\mathbf{O} &= \frac{(\mathbf{A}^2 \mathbf{a} + \mathbf{B}^2 \mathbf{b} + \mathbf{C}^2 \mathbf{c})^\perp}{2S} \\ &= \frac{((\mathbf{A}^2 - \mathbf{C}^2)\mathbf{a} + (\mathbf{B}^2 - \mathbf{C}^2)\mathbf{b})^\perp}{2S} = \frac{\mathbf{B} + \mathbf{C}}{2} + \frac{\operatorname{ctg} A}{2} \mathbf{a}^\perp.\end{aligned}$$

Център на $\circ abc$ (вписаната окръжност):

$$\mathbf{I} = \frac{a\mathbf{A} + b\mathbf{B} + c\mathbf{C}}{a + b + c} = \mathbf{A} + \frac{bc - cb}{a + b + c}.$$

Нерядко точките (радиусвекторите) се представят като линейни комбинации не от други радиусвектори, а от вектори-страни или техни отвори (\perp), или от отвори на радиусвектори на точки.

Съобщност на три прави

Ако правите са зададени с (P_i, \mathbf{u}_i) , $i = 1, 2, 3$, НДУ за съобщност (наличие на обща точка или общо направление, вкл. при съвпадане на две или и трите прави) са например

$$(\mathbf{u}_1 \times \mathbf{u}_2)(\mathbf{u}_3 \times \mathbf{P}_3) + (\mathbf{u}_2 \times \mathbf{u}_3)(\mathbf{u}_1 \times \mathbf{P}_1) + (\mathbf{u}_3 \times \mathbf{u}_1)(\mathbf{u}_2 \times \mathbf{P}_2) = 0$$

и

$$(\mathbf{u}_1 \times \mathbf{u}_3)(\mathbf{u}_2 \times \mathbf{P}_2 \mathbf{P}_3) - (\mathbf{u}_2 \times \mathbf{u}_3)(\mathbf{u}_1 \times \mathbf{P}_1 \mathbf{P}_3) = 0,$$

а ако правите са A_1A_2 , B_1B_2 и C_1C_2 , НДУ е също

$$[A_1B_1B_2][A_2C_1C_2] - [A_2B_1B_2][A_1C_1C_2] = 0,$$

където $[PQR] = \mathbf{PQ} \times \mathbf{PR}$ е удвоеното ориентирано лице на $\triangle PQR$.

Лице на триъгълник, зададен чрез три прави

Ако правите са (P_1, \mathbf{u}_1) , (P_2, \mathbf{u}_2) и (P_3, \mathbf{u}_3) , лицето е

$$\frac{1}{2} \frac{((\mathbf{u}_1 \times \mathbf{u}_2)(\mathbf{u}_3 \times \mathbf{P}_3) + (\mathbf{u}_2 \times \mathbf{u}_3)(\mathbf{u}_1 \times \mathbf{P}_1) + (\mathbf{u}_3 \times \mathbf{u}_1)(\mathbf{u}_2 \times \mathbf{P}_2))^2}{(\mathbf{u}_1 \times \mathbf{u}_2)(\mathbf{u}_2 \times \mathbf{u}_3)(\mathbf{u}_3 \times \mathbf{u}_1)}$$

Удвоеното ориентирано лице на кой да е прост (без самопресичане) многоъгълник $P_1P_2\dots P_n$ е

$$[P_1P_2\dots P_n] = \mathbf{P}_1 \times \mathbf{P}_2 + \mathbf{P}_2 \times \mathbf{P}_3 + \dots + \mathbf{P}_n \times \mathbf{P}_1, \quad n \geq 3.$$

и за коя да е точка X е вярно:

$$[P_1P_2\dots P_n] = [XP_1P_2] + [XP_2P_3] + \dots + [XP_nP_1].$$

За четириъгълник:

$$[ABCD] = \mathbf{AC} \times \mathbf{BD}.$$

Нека точките A_1, A_2, B_1 и B_2 са такива, че никои три от тях не лежат на една права. Тогава отсечките A_1A_2 и B_1B_2 се пресичат, когато и само когато

$$[A_1A_2B_1][A_1A_2B_2] < 0 \quad \& \quad [B_1B_2A_1][B_1B_2A_2] < 0.$$

Ако отсечките наистина имат обща точка, нейният радиусвектор е

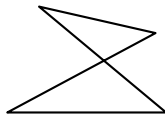
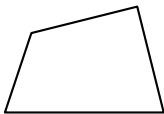
$$\mathbf{A}_1 + \frac{[B_1B_2A_1]}{[B_1B_2A_1] - [B_1B_2A_2]} \mathbf{A}_1 \mathbf{A}_2,$$

което е всъщност пресечницата на правите $A_1A_2 \cap B_1B_2$, но в този вид участващите в израза лица са вече пресметнати.

Така намирането на пресечница се спестява, когато то е ненужно (пресичат се правите, но не отсечките). Самото намиране е икономично, ползвайки вече направените при проверката за съществуване пресмятания.

Вид на четириъгълник

Кои да е четири точки, последователно свързани с отсечки в някакъв ред, могат да образуват фигура с различна форма. Предполагайки, че никои три от точките не лежат на една права, фигурата е изпъкнал, неизпъкнал или непрост четириъгълник.



Задачата за определяне кой от случаите е налице на практика съвпада с тази за установяване дали две отсечки се пресичат.

Дали четириъгълникът е квадрат, правоъгълник, успоредник и пр., както и ред други свойства, също се описват и извеждат удобно именно на езика на векторната алгебра.

Следното просто следствие от разлагането на вектор дава образа P' на точка P при какво да е афинно преобразование, зададено с реперите (афинни к. с.) $(A, \mathbf{u}, \mathbf{v})$ и $(A', \mathbf{u}', \mathbf{v}')$:

$$\mathbf{P}' = \mathbf{A}' + \frac{(\mathbf{AP} \times \mathbf{v}) \mathbf{u}' + (\mathbf{u} \times \mathbf{AP}) \mathbf{v}'}{\mathbf{u} \times \mathbf{v}}.$$

Съответното и по-общо преобразование на вектори се определя само от *векторните* репери (\mathbf{u}, \mathbf{v}) и $(\mathbf{u}', \mathbf{v}')$:

$$\mathbf{p}' = \frac{(\mathbf{p} \times \mathbf{v}) \mathbf{u}' + (\mathbf{u} \times \mathbf{p}) \mathbf{v}'}{\mathbf{u} \times \mathbf{v}}.$$

Еднаквости, подобия, отвесна и афинна симетрии и други частни случаи получават лаконични и удобни формули – прости следствия от горните.

Уравнения на окръжност

По зададени център C и радиус r :

$$\begin{aligned} CP = r &\implies CP^2 = r^2 \implies \mathbf{C}\mathbf{P}^2 = r^2 \\ &\implies \mathbf{P}^2 - 2(\mathbf{C} \cdot \mathbf{P}) + \mathbf{C}^2 - r^2 = 0. \end{aligned}$$

Изобщо, уравнение от вида

$$\mathbf{P}^2 - \mathbf{u} \cdot \mathbf{P} + k = 0.$$

е по принцип уравнение на окръжност.

По зададени диаметрални точки A и B :

$$\mathbf{A}\mathbf{P} \cdot \mathbf{B}\mathbf{P} = 0.$$

($\mathbf{A}\mathbf{P} \cdot \mathbf{B}\mathbf{P} \leq 0$ е уравнение на кръга.)

По зададени точки A , B и C върху окръжността:

$$(\mathbf{C}\mathbf{A} \cdot \mathbf{C}\mathbf{B})(\mathbf{P}\mathbf{A} \times \mathbf{P}\mathbf{B}) - (\mathbf{C}\mathbf{A} \times \mathbf{C}\mathbf{B})(\mathbf{P}\mathbf{A} \cdot \mathbf{P}\mathbf{B}) = 0.$$

Съществуват и други уравнения на окръжност по три зададени точки, удобни за различни цели.

Почти всички непосредствено се преобразуват и в уравнения на кръг.

Някои от уравненията са едновременно и уравнения на права, ако трите точки са сълинейни.

Като цяло – *обратно на разпространената представа* – **векторите са особено удобни за пресмятания с окръжности**, включително за намиране на пресечници, на инверсни образи, полярност и др. под.

Следният текст е своеобразен кратък справочник по основните пресмятания над пространствени геометрични обекти.

И самите обекти, и пресмятанията са описани чрез вектори.

<http://www.math.bas.bg/bantchev/misc/3d.pdf>

Аспекти на геометричното програмиране чрез C++

- Език за програмиране, осигуряващ възможност за много високо бързодействие на програмите.
- Възможност за лаконично и удобно изразяване на алгебричните операции с вектори.
- Наличие на необходими и ефективно реализирани СД – приоритетни опашки, множества с логаритмичен или квазиконстантен достъп и др.
- Наличие на множество основни алгоритми – за подреждане, търсене и др.

Всички изброени фактори са съществени в областта на геометричната алгоритмика и тази на компютърната графика.

Малка програмна библиотека за учебни и опитни цели:

<http://www.math.bas.bg/bantchev/vecta>