反演变换

算法思想

给定反演中心 O 和反演半径 r 剩余点 A 的反演点 A' 满足 $|OA|×|OA'|=R^{2}$

可以发现不过 O 的圆 B 其反演图形也是不过 O 的圆 B'

圆 A 半径为 r_{1} 其反演图形的半径为 ${\frac 1 2}({\frac 1 {|OA|-r_{1}}}-{\frac 1 {|OA|+r_{1}}})R^{2}$

代码实现

```
struct Inversion {
    Point o;//反演中心
    double r;//反演半径
    Inversion() {}
    Inversion(Point _o,double _r) {
        o=_o;
        r=_r;
    }
    //点的反演 flag为0获取失败 1获取成功
    void getPointInv(Point a,Point &aa,int &flag) {
        if(a==o) {
            flag=0;
            aa=a;
            return;
        }
        Point ptmp=a-o;
        double len=ptmp.len();
        ptmp=ptmp.trunc(r*r/len);
        aa=o+ptmp;
        flag=1;
    }
    //圆的反演 flag为1变成圆 -1变成直线
    void getCircleInv(circle c,Line &l,circle &cc,int &flag) {
        if(c.relation(o)^1) {
            Point p1,p2,pp1,pp2;
            Line lt;
            flag=1;
            if(c.p==o) {
                cc.p=o;
                cc.r=r*r/c.r;
                return;
            }
            lt=Line(c.p,o);
            int ii=c.pointcrossline(lt,p1,p2);
```

```
            int f;
            getPointInv(p1,pp1,f);
            getPointInv(p2,pp2,f);
            Point pp=(pp1+pp2)/2;
            cc.p=pp;
            cc.r=pp1.distance(pp2)/2;
            return;
        }
        flag=-1;
        Point ptmp=c.p*2-o,pptmp,p1,p2;
        int f;
        getPointInv(ptmp,pptmp,f);
        p1=o-pptmp;
        p1=p1.rotleft();
        p1=p1+pptmp;
        l=Line(pptmp,p1);
    }
    //直线的反演成圆
    void getLineInv(Line L,circle &cc) {
        Point p=L.lineprog(o),ans;
        int f;
        getPointInv(p,ans,f);
        cc.r=ans.distance(o)/2;
        cc.p=(ans+o)/2;
    }
}iv;
```

From:
https://wiki.cvbbacm.com/ - **CVBB ACM Team**

Permanent link:
https://wiki.cvbbacm.com/doku.php?id=2020-2021:teams:legal_string:%E7%8E%8B%E6%99%BA%E5%BD%AA:%E5%8F%8D%E6%BC%94&rev=1628083089

Last update: **2021/08/04 21:18**