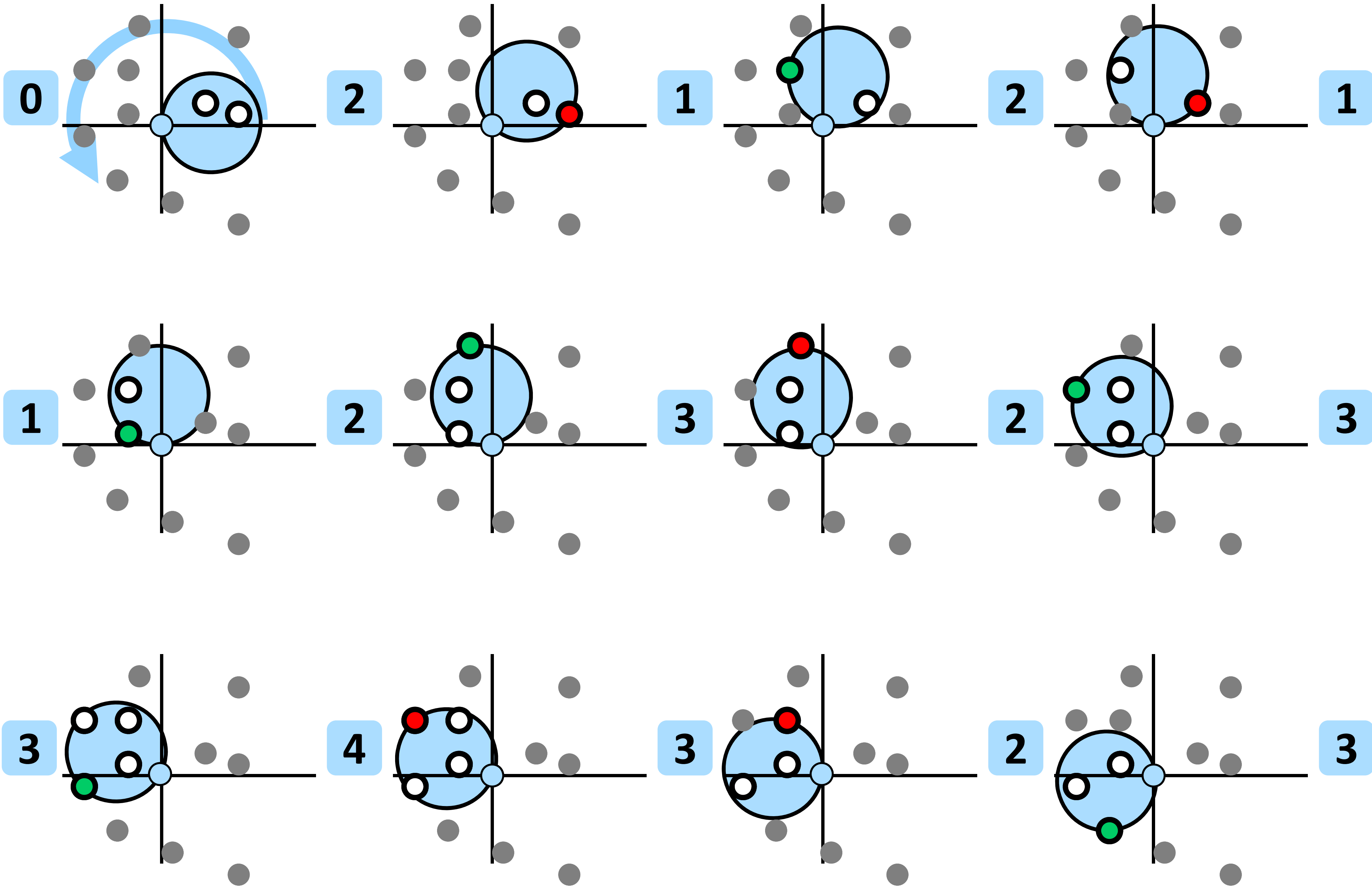
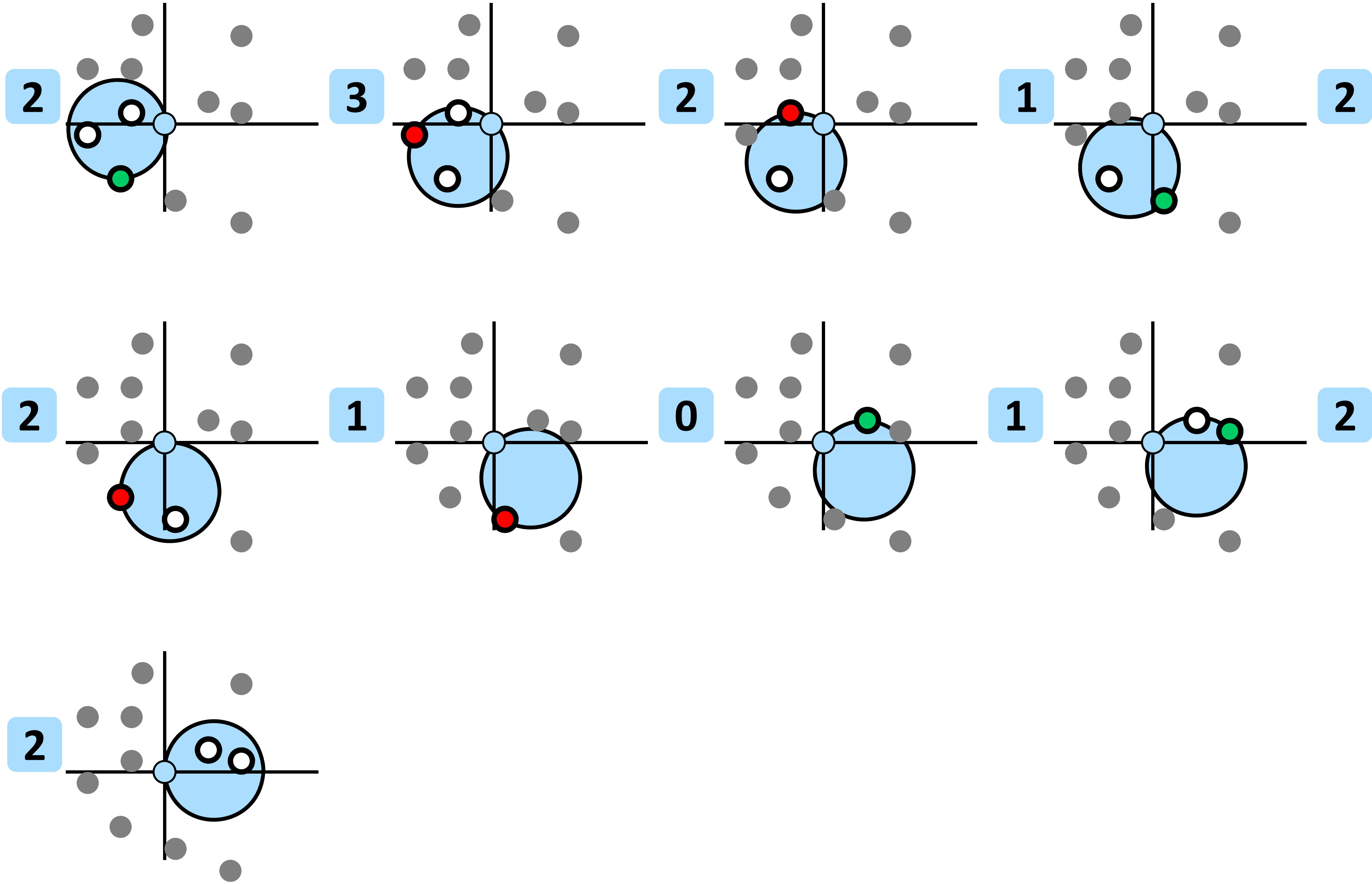
Fáze otáčení kružnice kolem jednoho bodu. Při otáčení registrujeme všechny ostatní body, které se na nejakou chvilku octnou uvnitř otáčející se kružnice.

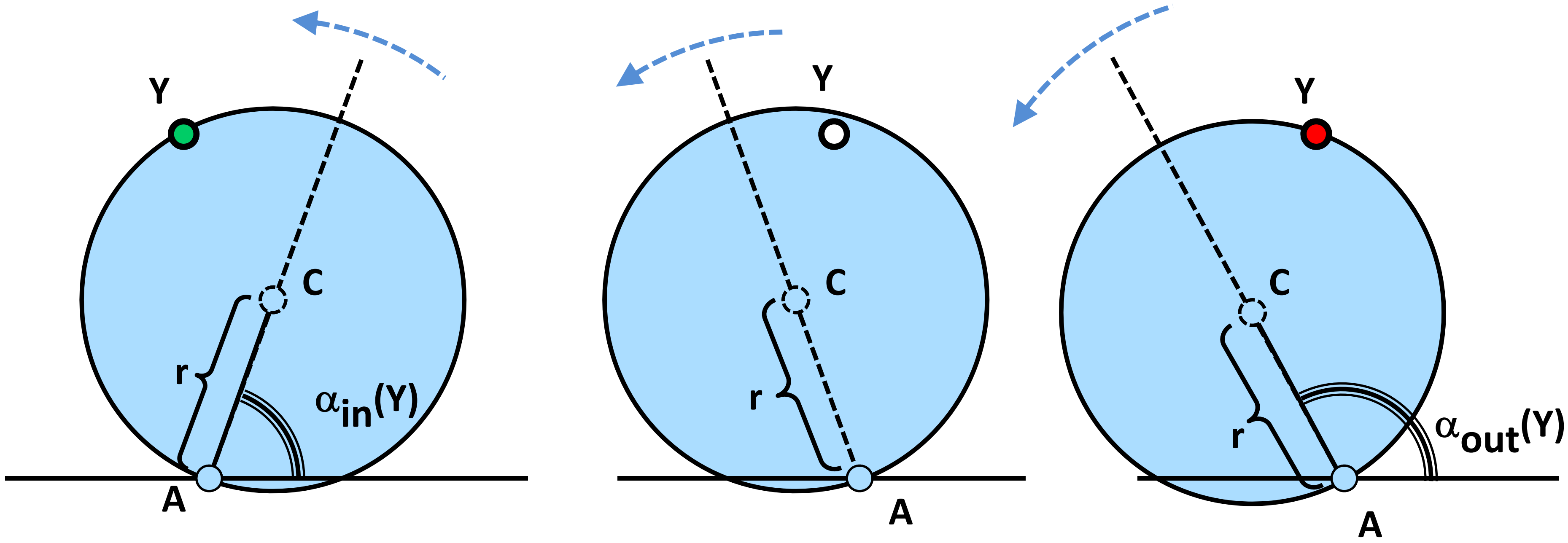



2
3
2
1
2
2
1
0
1
2
2

Pokud je vzdálenost bodu Y od zafixovaného bodu A menší nebo rovna 2r
pak jsou s bodem Y asociovány dva úhly:

α_{in}**(Y)** Úhel vstupu α_{out}**(Y)** Úhel výstupu

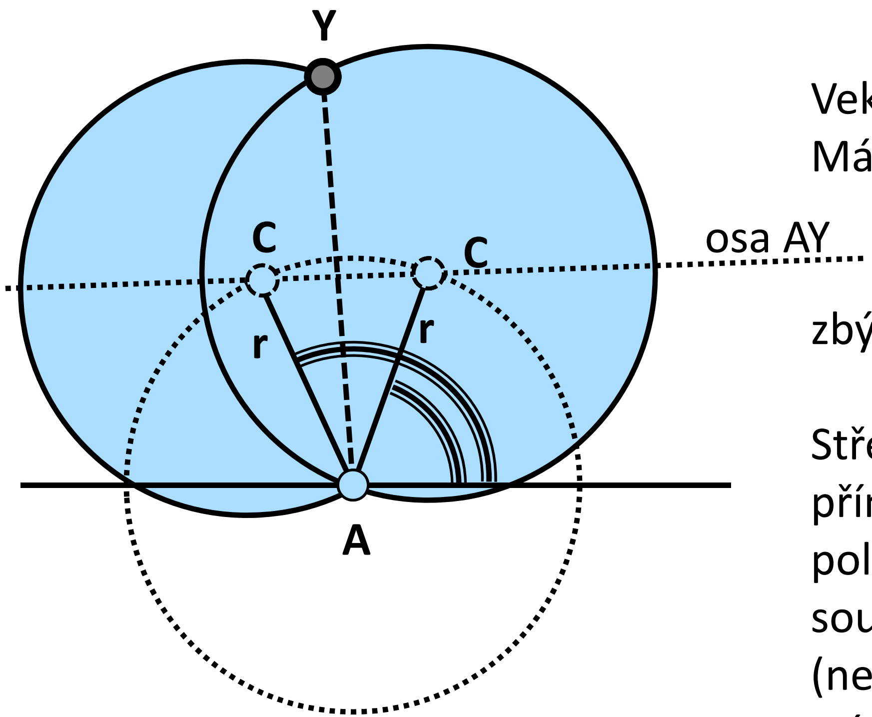
Jsou to úhly, které svírá poloměr AC s (kupříkladu) horizontálním vektorem či osou x.



Počet bodů uvnitř kruhu budeme udržovat v proměnné P inicializované 0.
Vstupní a výstupní úhly všech bodů Y uložíme do pole a seřadíme podle velikosti.
Pole projdeme od začátku čímž vlastně simulujeme otáčení kružnice kolem bodu A.
Pro každý vstupní úhel uděláme P += 1, pro každý výstupní uzel uděláme P –= 1.
Zaregistrujeme maximální hodnotu P během průchodu polem.

Jak však spočítat úhly vstupu a výstupu $\alpha_{in}(Y)$, $\alpha_{out}(Y)$?

Jsou to úhly, které svírá poloměr AC s (kupříkladu) horizontálním vektorem či osou x, v okamžiku, kdy kružnice právě prochází bodem Y.



Potřebujeme střed C kružnice.

Ten leží na průsečíku osy úsečky AY
a kružnice se středem v A a s poloměrem r.

Vektor Y–A je normálovým vektorem osy úsečky AY.
Máme tedy skoro obecné vyjádření této přímky,
osa prochází středem úsečky AY, tento střed
dosadíme do rovnice přímky a dopočteme
zbývající její parametr.

Střed C splňuje jednak právě spočtenou rovnici přímky a také rovnici kružnice se středem A a poloměrem C. To jsou dvě rovnice pro dvě souřadnice Cx a Cy, z první, lineérní vyjádříme x (nebo y) a dosadíme do druhé, kvadratické. Ta bude mít dvě řešení a ta budou odpovídat dvěma možným polohám středu C -- při vstupu a při výstupu bodu Y do disku otáčejícího se kolem A.