



UNIUNEA EUROPEANĂ



GUVERNUL ROMÂNIEI



Instrumente Structurale
2007-2013



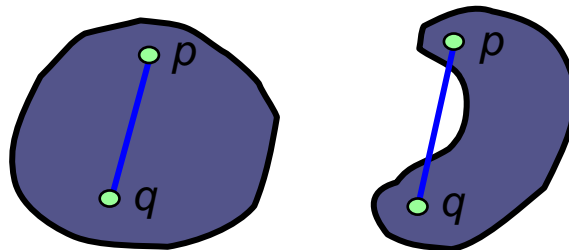
Platformă de e-learning și curriculum e-content pentru învățământul superior tehnic

Geometrie computacionala

3. Acoperiri convexe in plan: Notiuni de baza. Gift Wrapping. Algoritmul lui Graham

Convexitate

- O multime S este *convexa* daca pentru orice pereche de puncte $p, q \in S$ avem segmentul $pq \subseteq S$.



convexa

nonconvexa

- Formal, daca S este o multime intr-un spatiu vectorial real sau complex:

$$\forall p, q \in S, \text{ atunci } pt + q(1 - t) \in S, \forall t \in [0, 1]$$

Infasuratori convexe (*Convex Hull*)

Fie o multime $S = \{p_1, p_2, \dots, p_N\}$. Infasuratoarea convexa $CH(S)$ este:

- Cel mai mic poligon convex care contine toate punctele din S
- Intersectia tuturor multimilor convexe ce contin S
- Intersectia tuturor semispatiilor ce contin S
- Reuniunea tuturor triunghiurilor determinate de puncte in S
- Multimea tuturor combinatiile convexe de puncte din S

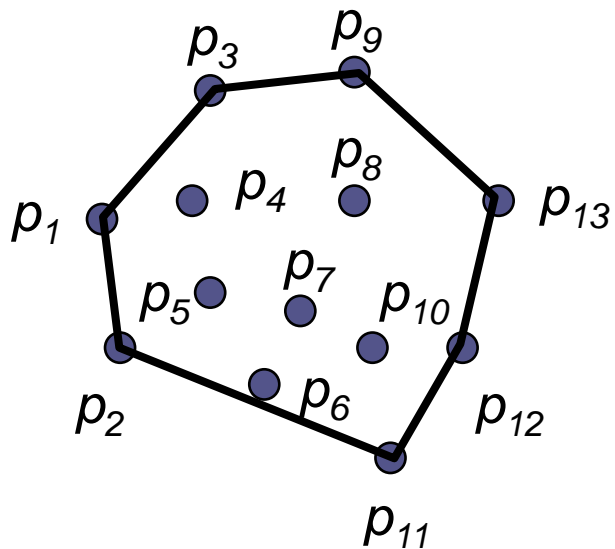
Aplicatii

- Detectia coliziunilor
 - jocuri video: inlocuitor mai bun pentru *bounding-box*
- Aproximarea si compararea formelor
 - *pattern matching*
- Pas de preprocesare pentru multi algoritmi in geometria computationala
- Diametrului unui set de puncte este distanta maxima dintre doua puncte din CH
- Infasuratoarea convexa este cea mai raspandita structura in geometria computationala

Notiuni de baza

Problema: Fiind data o multime de n puncte P in plan, sa se calculeze infasuratoarea sa convexa $CH(P)$.

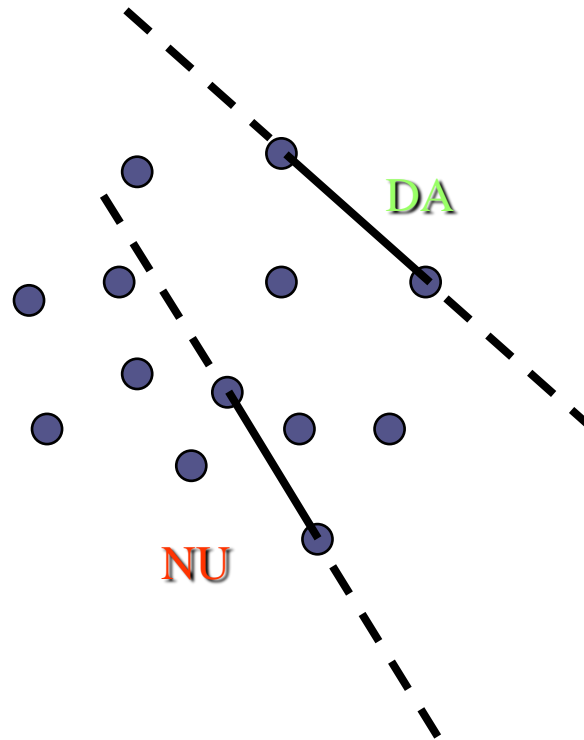
- $CH(P)$ este un poligon convex
- $CH(P)$ este o submultime a lui P
- Complexitate similara cu algoritmi de sortare
- Complexitate *teoretica* pentru poligoane cunoscute: $O(n)$



Intrare: p_1, \dots, p_{13}

Iesire: $p_1, p_2, p_{11}, p_{12}, p_{13}, p_9, p_3$

Algoritmul naiv



Algoritmul naiv

Algoritm

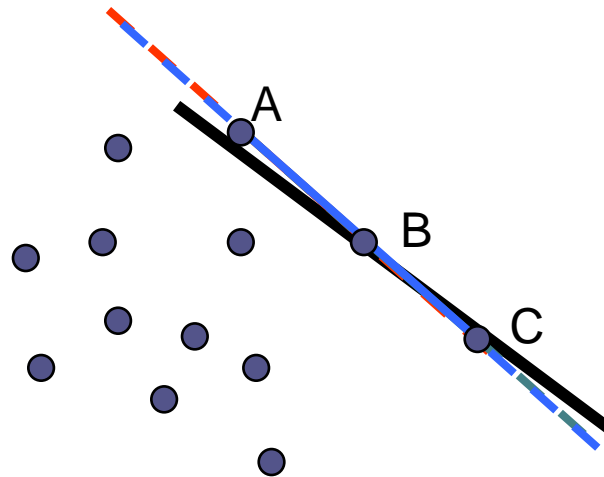
- Pentru fiecare pereche de puncte se construiesc segmentul dintre ele si *dreapta suport*
- Se gasesc toate segmentele ale caror drepte suport impart planul in doua jumatați, astfel incat un semiplan contine *toate* celelalte puncte.
- Se construiesc infasuratoarea convexa din aceste segmente.

Complexitate

- Toate perechile: $O\left(\binom{n}{2}\right) = O\left(\frac{n(n-1)}{2}\right) = O(n^2)$
- Se verifica toate punctele pentru fiecare pereche: $O(n)$ fiecare, $O(n^3)$ in total.

Posibile probleme

- Corectitudinea algoritmului poate fi influentata in cazul in care exista 3 puncte coliniare. Segmentele AB , BC si AC vor fi *toate* incluse in infasuratoarea convexa.

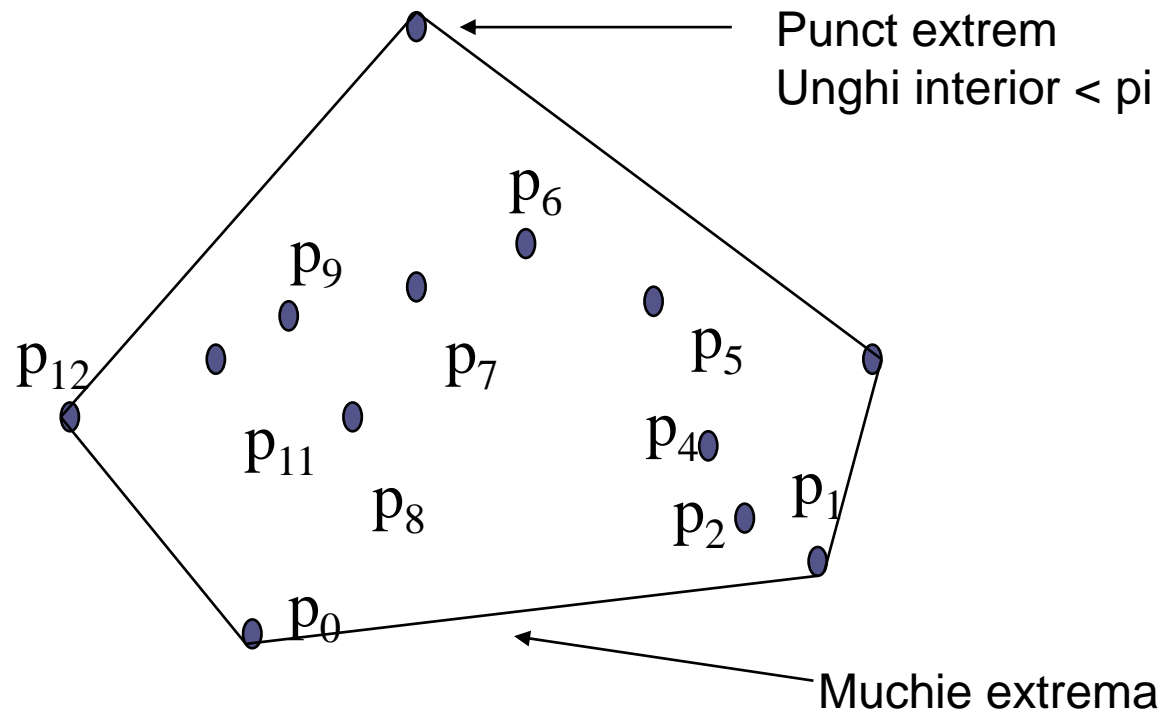


- Probleme numerice – se poate concluziona ca *nici unul* din cele 3 segmente (sau o pereche eronata a lor) apartine infasuratorii convexe.

Presupuneri legate de pozitia punctelor

- Cand se modeleaza un algoritm geometric, mai intai facem unele presupuneri cu scop de simplificare, ex:
 - Nu exista 3 puncte coliniare
 - Nu exista 2 puncte cu aceeasi coordonata x sau y
 - Altele: nu exista 3 puncte pe acelasi cerc, etc.
- Mai tarziu se ia in considerare cazul general:
 - Comportamentul algoritmului la cazuri speciale
 - Va ramane algoritmul corect?
 - Va ramane timpul de rulare neschimbat?
 - Se va modifica/extinde algoritmul pentru a trata aceste situatii.

Extreme



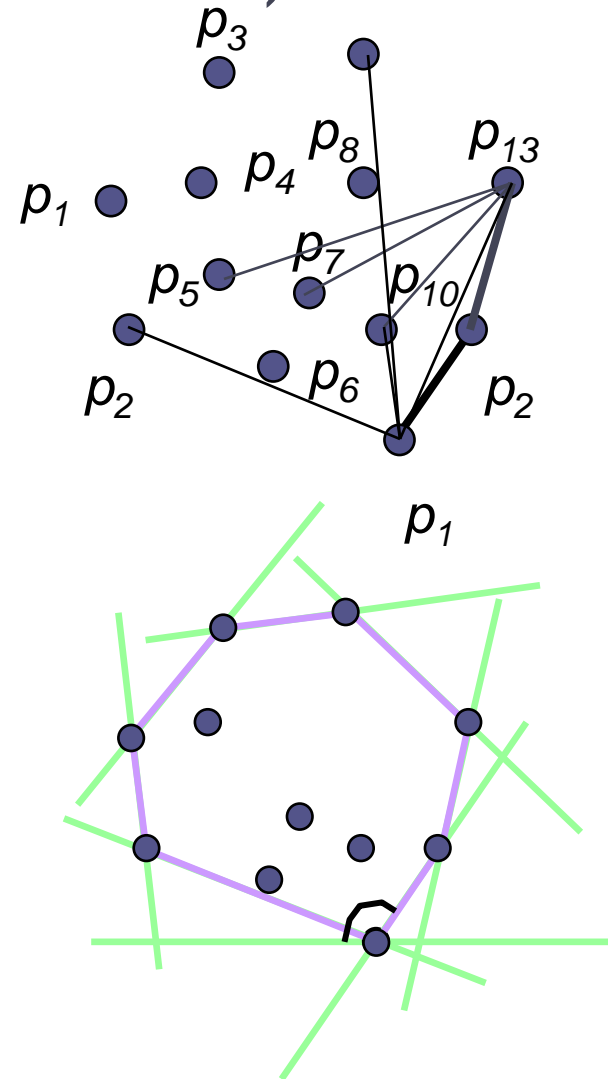
Un punct *nu* este **extrem** pentru o multime S daca este continut intr-un triunghi ale carui varfuri sunt puncte din S , dar nu este unul din varfurile sale.

Gift Wrapping (Jarvis' march)

Algoritm:

1. Prima muchie $p_1 p_2$ din CH:
 - p_1 punctul extrem cel mai jos
 - p_2 punctul pentru care $p_1 p_2$ face unghiul cel mai mic cu orizontala
2. Pentru punctele ramase p_i ($i > 2$):
 - Se calculeaza unghiul α_i antiorar fata de muchia precedenta
 - Fie p_j punctul cu cel mai mic α_i
 - Muchia $(p_i p_j)$ devine o noua muchie a infasuratorii CH

Figurativ: Se roteste antiorar o linie prin p_i pana atinge un alt punct.



Ecuația dreptei

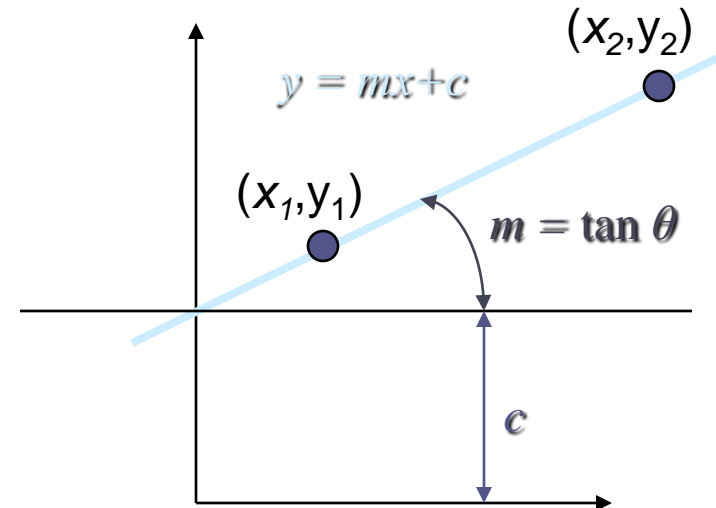
- (x_1, y_1) și (x_2, y_2) două puncte.
- Ecuația explicită a dreptei:

$$y = mx + c$$

$$y = \frac{y_2 - y_1}{x_2 - x_1} x + \frac{y_1 x_2 - y_2 x_1}{x_2 - x_1}$$

$$\tan \theta = \frac{y_2 - y_1}{x_2 - x_1}$$

- Caz particular: $x_1 = x_2$ (dreapta verticală)



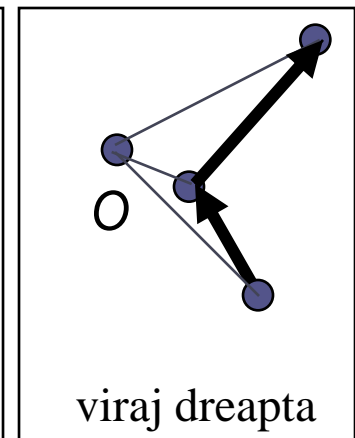
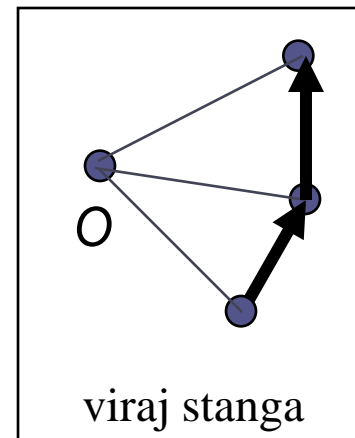
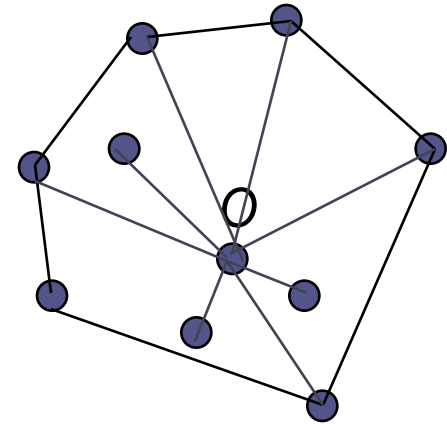
Complexitate

- n puncte, la fiecare pas n comparatii: $O(n^2)$
- De fapt complexitatea este $O(nh)$, $h = |CH(S)|$
- De obicei $h \ll n$ si atunci este comparabil cu algoritmul lui Graham $O(n \log n)$

Algoritmul lui Graham

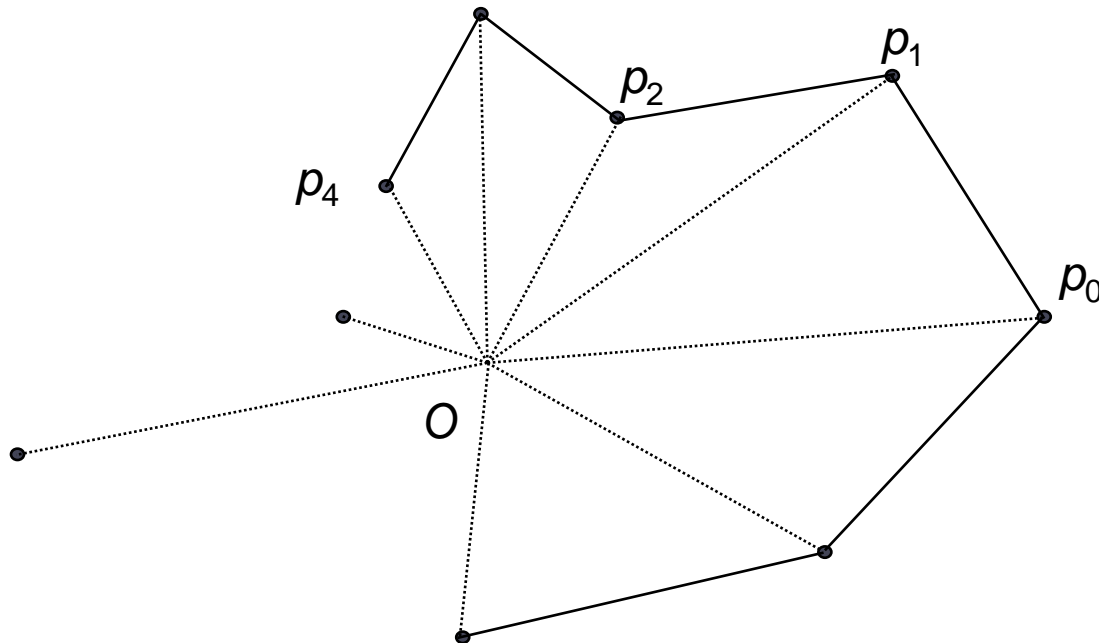
Algoritm:

- Se gaseste un punct O in interiorul infasuratorii (ex: *centroidul* – media aritmetica a punctelor pe coordonate)
- Se calculeaza unghiul antiorar α_i de la O la celelalte puncte fata de orizontala.
- Se sorteaza punctele dupa unghiul α_i si dupa distanta fata de O in caz de egalitate
- Se construiesc infasuratoarea prin verificarea tripletelor de puncte in ordinea sortata si prin adaugarea celor ce reprezinta “viraje la stanga” (se elimina “virajele la dreapta”).



Exemplu

- Dacă $p_1p_2p_3$ virează dreapta sau sunt coliniare, se elimina p_2 din $CH(S)$ și se continua cu $p_0p_1p_3$
- Dacă $p_1p_2p_3$ virează stanga, avansează la $p_2p_3p_4$



Parcurgerea punctelor din CH(S)

```
1. begin
2.    $v = \text{START}$ 
3.    $w = \text{PRED}[v]$  /*  $w$  salveaza punctul dinainte de START */
4.    $f = \text{FALSE}$  /*  $f$  indica daca scanarea a ajuns din nou la START */
5.   while ( $\text{NEXT}[v] \neq \text{START}$  or  $f = \text{FALSE}$ )
6.     if ( $\text{NEXT}[v] = w$ ) then
7.        $f = \text{TRUE}$ 
8.     endif
9.     if ( $\text{Left}(v, \text{NEXT}[v], \text{NEXT}[\text{NEXT}[v]])$ ) then
10.       $v = \text{NEXT}[v]$  /* avanseaza */
11.    else
12.      delete  $\text{NEXT}[v]$  /* eliminare, operatie cu liste in  $O(1)$  */
13.       $v = \text{PRED}[v]$  /* backtrack */
14.    endif
15.  endwhile
16. end
```


Graham: analiza complexitatii

- Se foloseste o stiva pentru procesarea punctelor sortate.
- Complexitate: $O(n \log n)$ determinata de pasul de sortare
- D_i = numarul de puncte scoase din stiva la procesarea p_i ,

$$\text{timp} = \sum_{i=1}^n (D_i + 1) = n + \sum_{i=1}^n D_i$$

- Fiecare punct este adaugat la stiva o singura data.
- Odata ce un punct este scos din stiva nu poate fi adaugat inca o data.
- Asadar

$$\sum_{i=1}^n D_i \leq n$$