

# Sweepline Algorithmen - Linienschnitte

Paul Jungeblut

2. Juli 2014

# Sweepline - Was ist das?

## Sweepline

- ▶ Häufige Methode zum Lösen geometrischer Probleme
- ▶ Gesamte Ebene wird mit einer Linie gescannt (Scanline)
- ▶ Nur an bestimmten, wichtigen Punkten (Events) muss etwas getan werden

## Beispiele

- ▶ Graham-Scan, Sweepline scannt um einen Punkt rotierend
- ▶ Closest-Pair, klassisch

# Problemstellung

## Aufgabe

- ▶  $n$  Strecken in der Ebene, jeweils gegeben durch die beiden Endpunkte
- ▶ **Aufgabe:** Finde alle Schnittpunkte

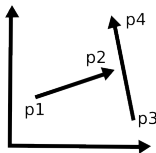
## Vereinfachungen

- ▶ keine zwei End-/Schnittpunkte haben die gleiche x-Koordinate
- ▶ kein Endpunkt liegt auf einer anderen Strecke
- ▶ max. 2 Strecken schneiden sich in einem Punkt

# Naiver Ansatz

## Erinnerung

$$\begin{aligned} \text{Schnitt}(p_1, p_2, p_3, p_4) = \\ ccw(p_1, p_2, p_3) \cdot ccw(p_1, p_2, p_4) \leq 0 \wedge \\ ccw(p_3, p_4, p_1) \cdot ccw(p_3, p_4, p_2) \leq 0 \end{aligned}$$



## Algorithmus

- ▶ Teste für je zwei Strecken, ob sie sich schneiden
- ▶ Berechne Schnittpunkt (LGS)
- ▶ Laufzeit:  $O(n^2)$

# Bentley–Ottmann Algorithmus

## Idee

- ▶ Lasse Sweepline  $L$  von links nach rechts über die Ebene laufen.
- ▶ Zu jedem Zeitpunkt schneidet  $S$  eine Teilmenge der Strecken. Die vertikale Anordnung verändert sich dabei nur bei einem Schnittpunkt.
- ▶ Events sind
  - ▶ noch nicht gescannte Endpunkte
  - ▶ Schnittpunkte von Strecken, die in der vertikalen Anordnung nebeneinander liegen

# Bentley–Ottmann Algorithmus

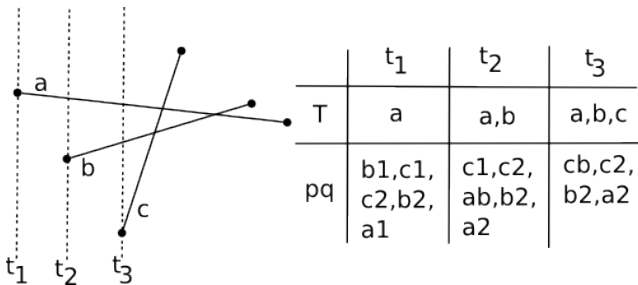
## Algorithmus - Initialisierung

1. Erstelle Priority Queue  $pq$  für zukünftige Events, priorisiert nach x-Koordinate.  $pq$  enthält zu Beginn alle Endpunkte.
2. Erstelle Set  $T$  für vertikale Anordnung der Schnittpunkte zwischen den Strecken und der Sweepline. Sortierung nach y-Koordinate. Zu Beginn leer.
3. Solange  $pq$  nicht leer ist, entferne erstes Element aus  $pq$ . 3 Fälle treten auf:

# Bentley–Ottmann Algorithmus

## Linker Endpunkt einer Strecke $s$ :

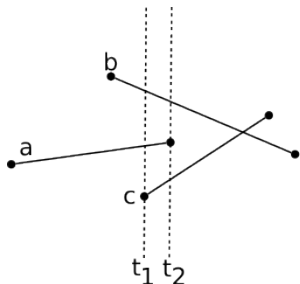
- ▶ Füge  $s$  in  $T$  ein.
- ▶ Suche Strecken  $r$  und  $t$  direkt über und unter  $s$ . Falls ihr Schnittpunkt als Event in  $pq$  liegt, entferne ihn.
- ▶ Falls  $s$  die Strecken  $r$  oder  $s$  schneidet, füge die Schnittpunkte in  $pq$  ein.



# Bentley–Ottmann Algorithmus

## Rechter Endpunkt einer Strecke $s$ :

- Suche Strecken  $r$  und  $t$  direkt über und unter  $s$ . Falls sie sich noch schneiden, füge Schnittpunkt zu  $pq$  hinzu.
- Entferne  $s$  aus  $T$ .



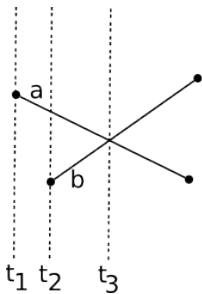
	$t_1$	$t_2$
T	b,a,c	b,c
pq	a2,c2, b2	bc,c2, b2



# Bentley–Ottmann Algorithmus

## Schnittpunkt zweier Strecken $s$ , $t$ :

- Tausche Positionen von  $s$  und  $t$  in  $T$ .
- Finde Strecken  $o$  und  $u$  darüber und darunter. Entferne Schnittpunkte mit diesen, füge neue ein.



	$t_1$	$t_2$	$t_3$
$T$	$a$	$a, b$	$b, a$
$pq$	$b_1, ab, a_2, b_2$	$ab, a_2, b_2$	$a_2, b_2$