- Lab1: 分治算法
  - 实验目的
  - 实验问题
  - 实验步骤
    - 实现基于枚举的凸包求解算法
    - 实现基于Graham\_Scan的凸包求解算法
    - 实现基于分治的凸包求解算法
  - 实验结果
    - 程序运行
    - 执行结果
    - 性能测试
    - 时间复杂度分析

### Lab1:分治算法

包含如下文件。PDF 由 VSCode 拓展 Markdown-All-in-One 导出。

```
.

— dc_convexhull.py # 分治算法实现
— enum_convexhull.py # 枚举算法实现
— graham_scan_convexhull.py # Graham-Scan算法实现
— pointset.py # 点集合生成算法
— main.py #
— lab1.pdf # 实验报告, README.md 导出 PDF
— README.md #
```

### 实验目的

- 掌握分治算法的设计思想与方法
- 熟练使用高级编程语言实现分治算法
- 通过对比简单算法以及不同的分治求解思想,理解算法复杂度。

## 实验问题

求解凸包问题:输入是平面上N个点的集合Q,输出一个Q的凸包。其中,Q的凸包是一个凸多边形P,Q中的点在P上或在P中。

#### 实现基于枚举的凸包求解算法

朴素思想: 若Q中某点位于Q中其他三点构成的三角形内,则该点必不可能在凸包内。 穷举选点,最终得到凸包。

以下代码片, 判断点在三角形内外。

```
def tri_inside(a, b, c, d):
    vec_a_b = inner_prod(a, b, d)
    vec_c_b = inner_prod(b, c, d)
    vec_a_c = inner_prod(c, a, d)

if vec_a_b >= 0:
    if vec_a_c >= 0:
    if vec_c_b >= 0:
        return True

else:
    if vec_a_c <= 0:
        if vec_c_b <= 0:
        return True

return True</pre>
```

# 实现基于Graham\_Scan的凸包求解算法

Graham-Scan算法思想:按照极角大小进行排序,并维护一个栈用于算法的判断和凸包数据的存储。首先将边界点加入凸包,一旦新点构成非逆(顺)时针旋转,则更新栈状态。

Graham-Scan算法相较于枚举算法,提高了效率。

```
# 栈状态维护
for vec in vec_lst:
    while rotate(chull[-2], chull[-1], vec) <= 0:
        chull.pop()
        if len(chull) <= 2: break
        chull.append(vec)
```

#### 实现基于分治的凸包求解算法

快速凸包思想:根据x轴坐标进行排序,找到中间点;分别对左集合和右集合递归地执行分治算法,并合并左右两侧凸包。算法复杂度为 nlogn。递归的结束条件为点数 n <= 2。

### 实验结果

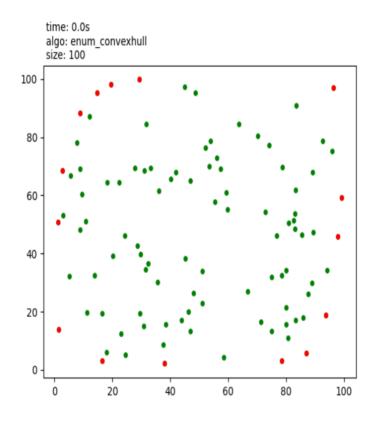
#### 程序运行

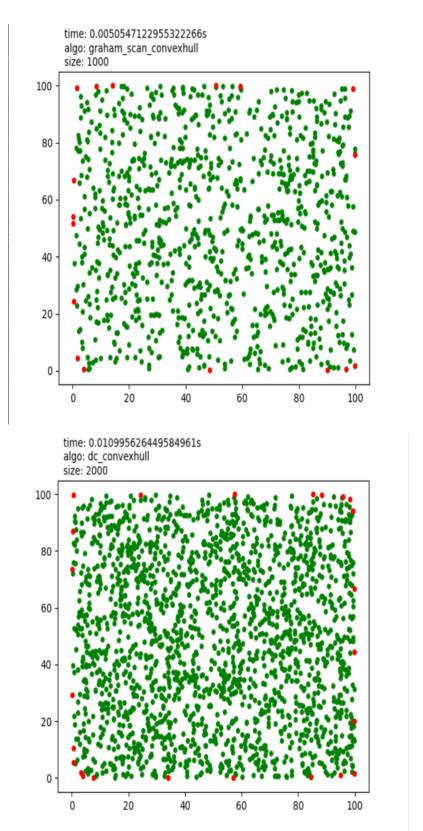
python main.py --size 1000 --algo graham\_scan\_convexhull

- --size 指定点集合大小
- --algo 指定算法实现
- --perf 是否进行性能比较

#### 执行结果

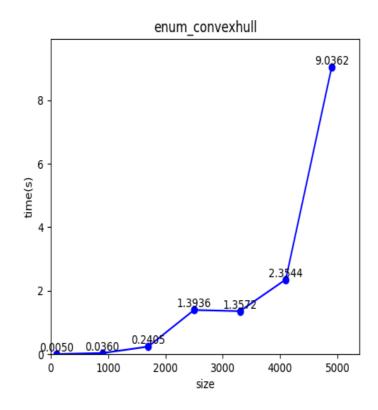
分别以三种算法计算凸包,结果如下。

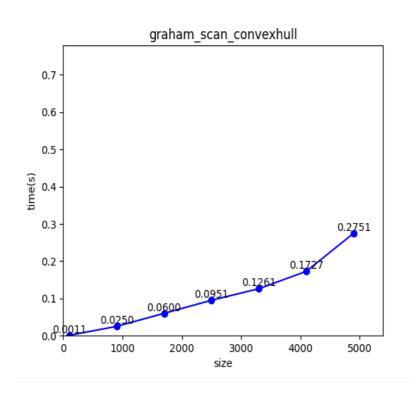


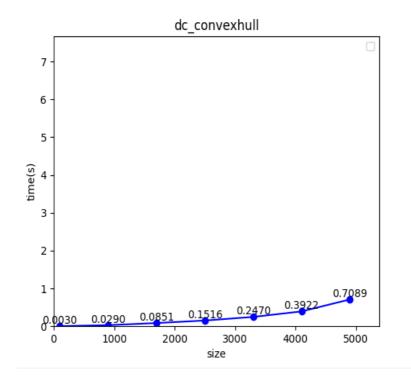


# 性能测试

比较三种算法在不同数据量下的执行效率,结果如下。







#### 时间复杂度分析

基于枚举的时间复杂度为 O(n^4), 这是由于遍历所有点, 故效率较低, 适用于小数据量。

基于 Graham-Scan 的凸包求解算法首先根据极角进行排序,然后遍历,时间复杂度为 O(nlogn)。

基于分治思想的凸包求解算法时间复杂度也为 O(nlogn)。