





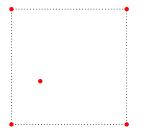
Aula 3

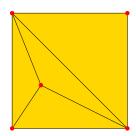
Triangulações

Aula 3 - 28 de julho de 2015 - 12h30min às 14h

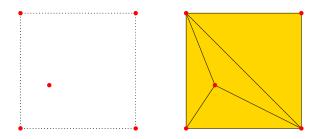
ightharpoonup O problema da triangulação de um conjunto de pontos em \mathbb{E}^2

- ightharpoonup O problema da triangulação de um conjunto de pontos em \mathbb{E}^2
 - Dado um conjunto, P, de pontos em \mathbb{E}^2 , calcule uma triangulação de P.



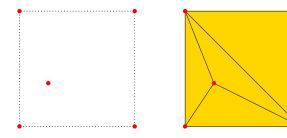


- ightharpoonup O problema da triangulação de um conjunto de pontos em \mathbb{E}^2
 - Dado um conjunto, P, de pontos em \mathbb{E}^2 , calcule uma triangulação de P.



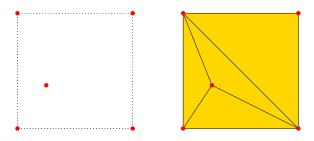
Este problema sempre admite solução?

- ightharpoonup O problema da triangulação de um conjunto de pontos em \mathbb{E}^2
 - Dado um conjunto, P, de pontos em \mathbb{E}^2 , calcule uma triangulação de P.

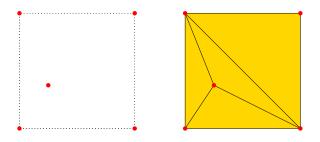


- Este problema sempre admite solução?
- ► Se sim, a solução é sempre única?

▶ **Teorema** (existência) Todo conjunto finito e não vazio $P \subset \mathbb{E}^2$ admite uma triangulação.

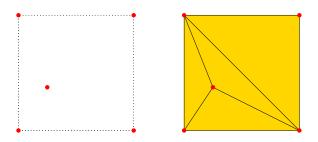


▶ **Teorema** (existência) Todo conjunto finito e não vazio $P \subset \mathbb{E}^2$ admite uma triangulação.



► Em geral, existem muitas triangulações de P.

▶ **Teorema** (existência) Todo conjunto finito e não vazio $P \subset \mathbb{E}^2$ admite uma triangulação.



- ► Em geral, existem muitas triangulações de *P*.
- ▶ Veremos uma solução particular: a *triangulação de Delaunay*.

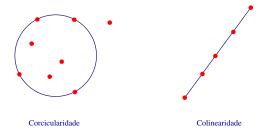
Suponha que

(C1) P possui pelo menos quatro pontos

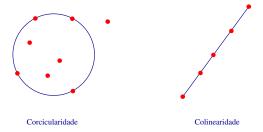
- Suponha que
 - (C1) P possui pelo menos quatro pontos
 - (C2) Nenhum subconjunto de 4 pontos de P está na mesma circunferência

- Suponha que
 - (C1) P possui pelo menos quatro pontos
 - (C2) Nenhum subconjunto de 4 pontos de P está na mesma circunferência
 - (C3) Três pontos de P formam um conjunto AI em \mathbb{E}^2

- Suponha que
 - (C1) P possui pelo menos quatro pontos
 - (C2) Nenhum subconjunto de 4 pontos de P está na mesma circunferência
 - (C3) Três pontos de P formam um conjunto AI em \mathbb{E}^2



- Suponha que
 - (C1) P possui pelo menos quatro pontos
 - (C2) Nenhum subconjunto de 4 pontos de P está na mesma circunferência
 - (C3) Três pontos de P formam um conjunto AI em \mathbb{E}^2



Se as condições (C1)-(C3) forem satisfeitas, então podemos definir, de forma única, a triangulação de Delaunay de P, denotada por $\mathcal{TD}(P)$.

Seja

$$\omega: \mathbb{E}^2 \to \mathbb{R}$$

tal que

$$\omega(a) = \omega(x, y) = x^2 + y^2,$$

para todo ponto a de \mathbb{E}^2 cujas coordenadas cartesianas são (x,y).

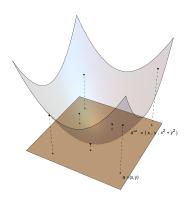
Seja

$$\omega: \mathbb{E}^2 \to \mathbb{R}$$

tal que

$$\omega(a) = \omega(x, y) = x^2 + y^2,$$

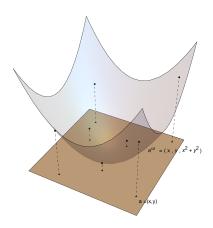
para todo ponto a de \mathbb{E}^2 cujas coordenadas cartesianas são (x,y).



Note que

$$a^{\omega} = (x, y, \omega(x, y)) \in \mathbb{E}^3$$

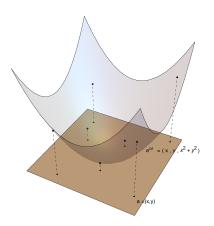
é um ponto do gráfico do parabolóide definido por $x^2 + y^2 = 0$.



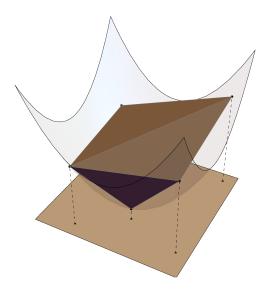
ightharpoonup A função ω é conhecida como mapa de elevação.

- ightharpoonup A função ω é conhecida como mapa de elevação.
- Seja

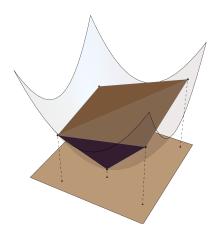
$$P^{\omega} = \{a^{\omega} = (x, y, \omega(x, y)) \mid a = (x, y) \in P\}.$$



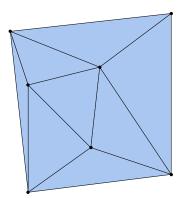
▶ O fecho convexo, $FC(P^{\omega})$, de P^{ω} é um poliedro em \mathbb{E}^3 :



▶ A projeção ortogonal do *envelope inferior* de P^{ω} sobre o plano XY define uma triangulação de P em \mathbb{E}^2 : a triangulação de Delaunay de P, $\mathcal{TD}(P)$.



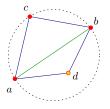
▶ A projeção ortogonal do envelope inferior de P^{ω} sobre o plano XY define uma triangulação de P em \mathbb{E}^2 : a triangulação de Delaunay de P, $\mathcal{TD}(P)$.

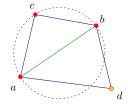


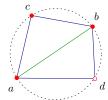
▶ O que há de especial sobre TD(P)?

- ▶ O que há de especial sobre TD(P)?
- ▶ Toda aresta de TD(P) é localmente Delaunay.

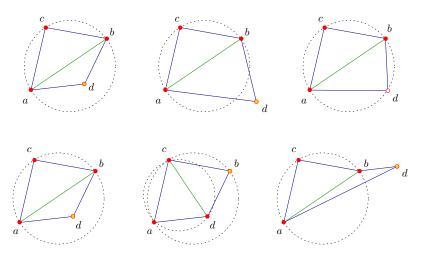
- ▶ O que há de especial sobre TD(P)?
- ▶ Toda aresta de TD(P) é localmente Delaunay.



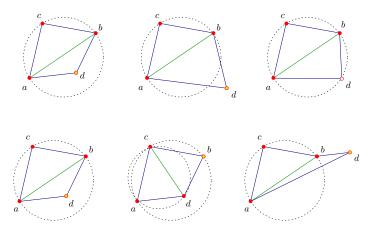




- ▶ O que há de especial sobre TD(P)?
- ▶ Toda aresta de TD(P) é localmente Delaunay.



Por outro lado, seja $\mathcal{T}(P)$ qualquer triangulação de P. Se toda aresta de $\mathcal{T}(P)$ é localmente Delaunay, então podemos mostrar que $\mathcal{T}(P)$ é $\mathcal{TD}(P)$.



▶ Dado P satisfazendo (C1)-(C3), como podemos construir TD(P)?

- ▶ Dado P satisfazendo (C1)-(C3), como podemos construir TD(P)?
- Existem diversos "algoritmos" para construir $\mathcal{TD}(P)$, mas um deles, denominado algoritmo (de inserção) incremental, é o mais apropriado para atingir o nosso principal objetivo: construir (ou gerar) malhas em \mathbb{E}^2 .

- ▶ Dado P satisfazendo (C1)-(C3), como podemos construir TD(P)?
- Existem diversos "algoritmos" para construir $\mathcal{TD}(P)$, mas um deles, denominado algoritmo (de inserção) incremental, é o mais apropriado para atingir o nosso principal objetivo: construir (ou gerar) malhas em \mathbb{E}^2 .
- Seja

$$p_{-2}, p_{-1}, p_0, p_1, \ldots, p_n$$

uma sequência formada pelos pontos p_1, \ldots, p_n de P e pelos pontos

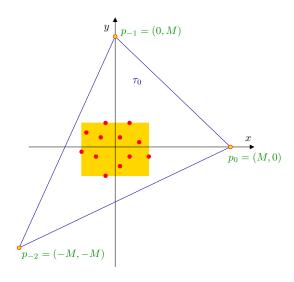
$$p_{-2} = (-M, -M), \quad p_{-1} = (0, M) \quad e \quad p_0 = (M, 0)$$

tais que

$$M = 3 \cdot \max_{i=1}^{n} \{|x_i|, |y_i|\},$$

em que (x_i, y_i) são as coordenadas cartesianas do ponto p_i de P, para todo

$$i=1,\ldots,n$$
.



▶ Os pontos p_{-2} , p_{-1} e p_0 são denominados pontos especiais.

- ▶ Os pontos p_{-2} , p_{-1} e p_0 são denominados pontos especiais.
- O algoritmo incremental constrói uma sequência de triangulações,

$$\mathcal{T}\mathcal{D}_0, \mathcal{T}\mathcal{D}_1, \ldots, \mathcal{T}\mathcal{D}_n$$

tal que

$$\mathcal{TD}_0 = \mathcal{TD}(P_0) = \mathcal{TD}(\{p_{-2}, p_{-1}, p_0\})$$

е

$$\mathcal{TD}_j = \mathcal{TD}(P_j) = \mathcal{TD}(P_{j-1} \cup \{p_j\}), \quad \forall j = 1, \ldots, n.$$

- ▶ Os pontos p_{-2} , p_{-1} e p_0 são denominados pontos especiais.
- O algoritmo incremental constrói uma sequência de triangulações,

$$\mathcal{T}\mathcal{D}_0, \mathcal{T}\mathcal{D}_1, \ldots, \mathcal{T}\mathcal{D}_n$$

tal que

$$\mathcal{TD}_0 = \mathcal{TD}(P_0) = \mathcal{TD}(\{p_{-2}, p_{-1}, p_0\})$$

e

$$\mathcal{TD}_j = \mathcal{TD}(P_j) = \mathcal{TD}(P_{j-1} \cup \{p_j\}), \quad \forall j = 1, \ldots, n.$$

Observe que

$$\mathcal{TD}_n = \mathcal{TD}(P_n) = \mathcal{TD}(P \cup \{p_{-2}, p_{-1}, p_0\}).$$

- ▶ Os pontos p_{-2} , p_{-1} e p_0 são denominados pontos especiais.
- O algoritmo incremental constrói uma sequência de triangulações,

$$\mathcal{T}\mathcal{D}_0, \mathcal{T}\mathcal{D}_1, \ldots, \mathcal{T}\mathcal{D}_n$$

tal que

$$\mathcal{TD}_0 = \mathcal{TD}(P_0) = \mathcal{TD}(\{p_{-2}, p_{-1}, p_0\})$$

е

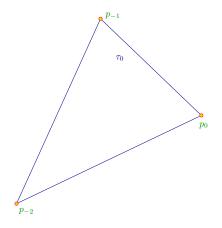
$$\mathcal{TD}_j = \mathcal{TD}(P_j) = \mathcal{TD}(P_{j-1} \cup \{p_j\}), \quad \forall j = 1, \ldots, n.$$

Observe que

$$\mathcal{TD}_n = \mathcal{TD}(P_n) = \mathcal{TD}(P \cup \{p_{-2}, p_{-1}, p_0\}).$$

A triangulação \mathcal{TD}_j é construída a partir da triangulação \mathcal{TD}_{j-1} e p_{j-1} .

A triangulação \mathcal{TD}_0 contém apenas um triângulo: $au_0 = [p_{-2}, p_{-1}, p_0]$.



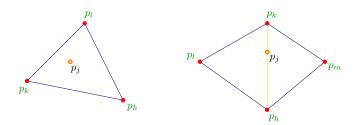
▶ Vamos agora proceder de forma indutiva.

- Vamos agora proceder de forma indutiva.
- ▶ Suponha que $TD_{j-1} = TD(P_{j-1})$ tenha sido construída.

- Vamos agora proceder de forma indutiva.
- Suponha que $\mathcal{TD}_{j-1} = \mathcal{TD}(P_{j-1})$ tenha sido construída.
- Queremos construir $\mathcal{TD}_j = \mathcal{TD}(P_{j-1} \cup \{p_j\}) = \mathcal{TD}(P_j)$ a partir de \mathcal{TD}_{j-1} .

- Vamos agora proceder de forma indutiva.
- Suponha que $\mathcal{TD}_{j-1} = \mathcal{TD}(P_{j-1})$ tenha sido construída.
- Queremos construir $\mathcal{TD}_j = \mathcal{TD}(P_{j-1} \cup \{p_j\}) = \mathcal{TD}(P_j)$ a partir de \mathcal{TD}_{j-1} .
- ightharpoonup O primeiro passo é localizar um triângulo de \mathcal{TD}_{j-1} contendo p_j .

- Vamos agora proceder de forma indutiva.
- Suponha que $\mathcal{TD}_{j-1} = \mathcal{TD}(P_{j-1})$ tenha sido construída.
- Queremos construir $\mathcal{TD}_j = \mathcal{TD}(P_{j-1} \cup \{p_j\}) = \mathcal{TD}(P_j)$ a partir de \mathcal{TD}_{j-1} .
- ightharpoonup O primeiro passo é localizar um triângulo de \mathcal{TD}_{j-1} contendo p_j .
- Há dois possíveis cenários:



▶ No primeiro cenário, dividimos o triângulo em 3:



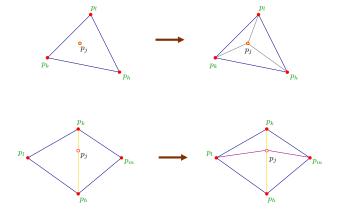
▶ No primeiro cenário, dividimos o triângulo em 3:



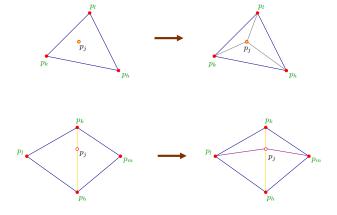
▶ No segundo, dividimos os 2 triângulos em 2 novos triângulos cada:



Em ambos, a triangulação resultante da inserção do vértice p_j em \mathcal{TD}_{j-1} não é necessariamente a triangulação de Delaunay, $\mathcal{TD}(P_j)$, de P_j .

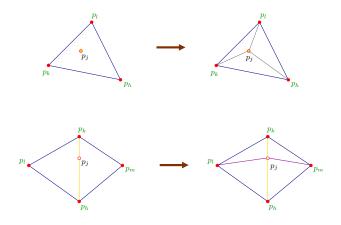


Mas, nós podemos transformar a triangulação resultante em uma triangulação de Delaunay, a triangulação \mathcal{TD}_j , através da operação trocas de arestas.

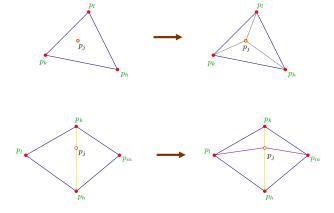


► O que isso significa?

- O que isso significa?
- ► Tornar todas as arestas localmente Delaunay!

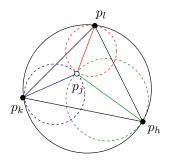


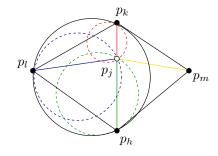
Para tal, precisamos identificar e substituir as arestas da triangulação resultante que não são localmente Delaunay. Como podemos fazer isso?



▶ Primeiro, notamos que as arestas criadas durante a inserção de p_j são, todas elas, localmente Delaunay. Por que esta afirmação é verdadeira?

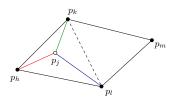
▶ Primeiro, notamos que as arestas criadas durante a inserção de p_j são, todas elas, localmente Delaunay. Por que esta afirmação é verdadeira?

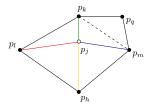


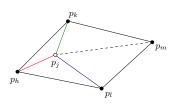


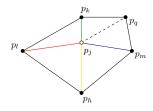
Quais arestas podem não ser localmente Delaunay?

Quais arestas podem não ser localmente Delaunay?

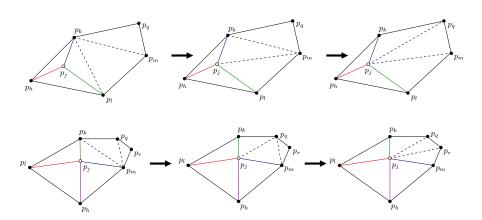






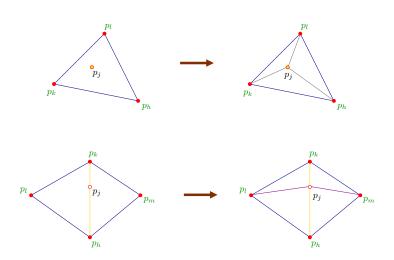


Quais arestas podem não ser localmente Delaunay?



Algoritmo 1 InserePonto(p, T)

```
1: encontre um triângulo \tau = [p_h, p_k, p_l] de \mathcal{T} contendo p
 2: se p pertence ao interior de \tau então
 3:
       insira p em \mathcal{T} e gere \mathcal{T}'
      TESTATROCA(p, p_h, p_k, T')
 4:
       TESTATROCA(p, p_k, p_l, \mathcal{T}')
 5:
       TESTATROCA(p, p_l, p_h, T')
 6:
 7. senão
       seja \nu = [p_h, p_k] a aresta de \tau contendo p
8:
       seja \sigma = [p_h, p_k, p_m] o outro triângulo de \mathcal{T} contendo \nu
9:
       insira p em T e gere T'
10:
11:
       TESTATROCA(p_i, p_h, p_l, \mathcal{T}')
       TESTATROCA(p_i, p_l, p_k, \mathcal{T}')
12:
       TESTATROCA(p_i, p_k, p_m, T')
13.
       TESTATROCA(p_i, p_m, p_h, \mathcal{T}')
14:
15: fim se
16: devolva T'
```

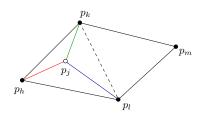


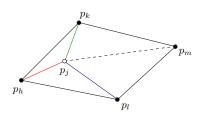
Algoritmo 1 InserePonto(p, T)

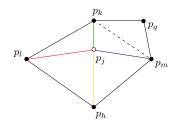
```
1: encontre um triângulo \tau = [p_h, p_k, p_l] de \mathcal{T} contendo p
 2: se p pertence ao interior de \tau então
 3:
       insira p em \mathcal{T} e gere \mathcal{T}'
      TESTATROCA(p, p_h, p_k, T')
 4:
       TESTATROCA(p, p_k, p_l, \mathcal{T}')
 5:
       TESTATROCA(p, p_l, p_h, T')
 6:
 7. senão
       seja \nu = [p_h, p_k] a aresta de \tau contendo p
8:
       seja \sigma = [p_h, p_k, p_m] o outro triângulo de \mathcal{T} contendo \nu
9:
       insira p em T e gere T'
10:
11:
       TESTATROCA(p_i, p_h, p_l, \mathcal{T}')
       TESTATROCA(p_i, p_l, p_k, \mathcal{T}')
12:
       TESTATROCA(p_i, p_k, p_m, T')
13.
       TESTATROCA(p_i, p_m, p_h, \mathcal{T}')
14:
15: fim se
16: devolva T'
```

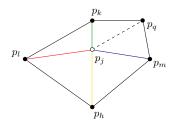
Algoritmo 2 TrocaArestas(p, a, b, T)

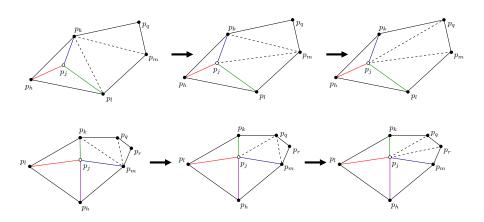
- 1: **se** [a, b] é uma aresta da fronteira de \mathcal{T} **então**
- 2: devolva
- 3: **fim se**
- 4: seja [a, c, b] o triângulo que compartilha [a, b] com [a, b, p]
- 5: **se** INCIRCLE(a, c, b, p) **então**
- 6: troque a aresta [a, b] pela aresta [p, c] em \mathcal{T}
- 7: TROCAARESTAS(p, a, c, T)
- 8: TrocaArestas(p, c, b, \mathcal{T})
- 9: **fim se**
- 10: devolva







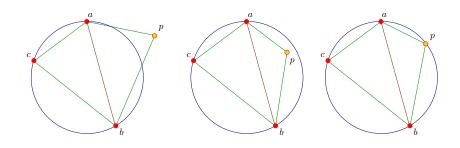




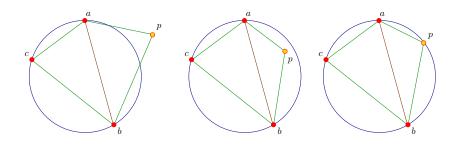
Algoritmo 2 TrocaArestas(p, a, b, T)

- 1: **se** [a, b] é uma aresta da fronteira de \mathcal{T} **então**
- 2: devolva
- 3: **fim se**
- 4: seja [a, c, b] o triângulo que compartilha [a, b] com [a, b, p]
- 5: **se** INCIRCLE(a, c, b, p) **então**
- 6: troque a aresta [a, b] pela aresta [p, c] em \mathcal{T}
- 7: TROCAARESTAS(p, a, c, T)
- 8: TrocaArestas(p, c, b, \mathcal{T})
- 9: **fim se**
- 10: devolva

▶ O teste InCircle(a, c, b, p)

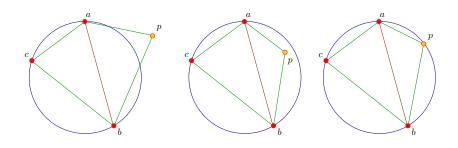


▶ O teste InCircle(a, c, b, p)



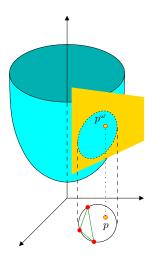
Como efetuamos este teste?

▶ O teste InCircle(a, c, b, p)



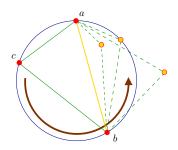
- Como efetuamos este teste?
- ► Há várias maneiras e a escolha é influenciada pela robustez numérica.

▶ O teste InCircle(a, c, b, p)



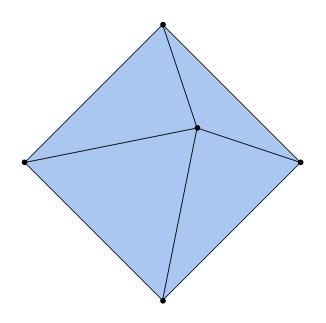
► O teste InCircle(a, c, b, p)

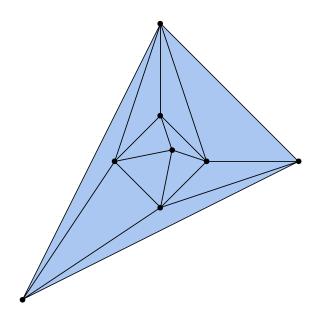
INCIRCLE
$$(a, c, b, p) = \begin{vmatrix} x_a & y_a & x_a^2 + y_a^2 & 1 \\ x_c & y_c & x_c^2 + y_c^2 & 1 \\ x_b & y_b & x_b^2 + y_b^2 & 1 \\ x_p & y_p & x_p^2 + y_p^2 & 1 \end{vmatrix} <, > \text{ou} = 0$$
?

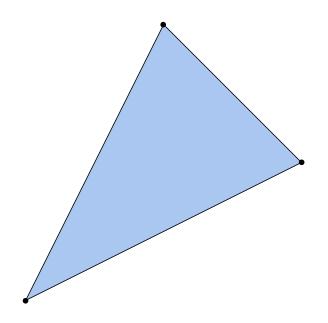


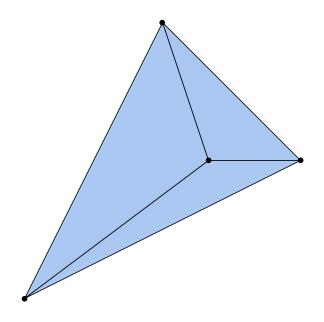
Algoritmo 3 CALCULATRIDEL(P)

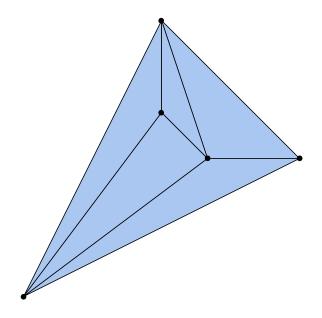
- 1: gere uma sequência p_1, \ldots, p_n a partir de uma permutação de P
- 2: calcule as coordenadas dos pontos especiais p_{-2} , p_{-1} e p_0
- 3: gere a triangulação $\mathcal{T}\mathcal{D}_0$
- 4: para $j=1,\ldots,|P|$ faça
- 5: $\mathcal{TD}_j \leftarrow \text{InserePonto}(p_j, \mathcal{TD}_{j-1})$
- 6: fim para
- 7: remova p_{-2} , p_{-1} e p_0 de $\mathcal{TD}_{|P|}$
- 8: **devolva** $\mathcal{T}\mathcal{D}_{|P|}$

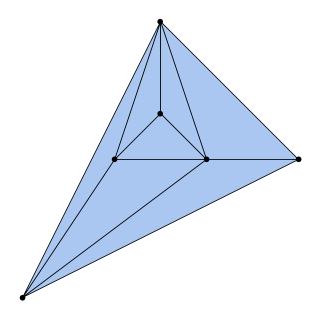


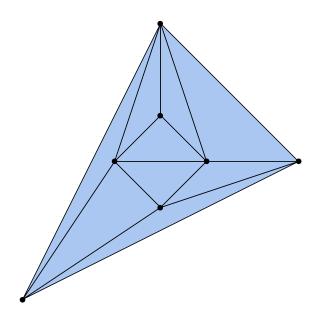


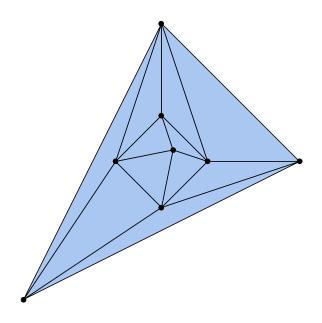




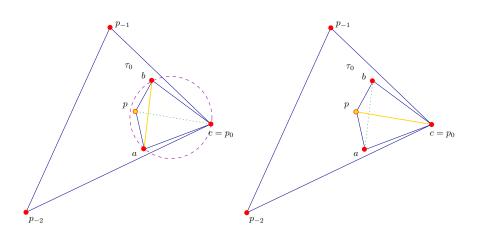




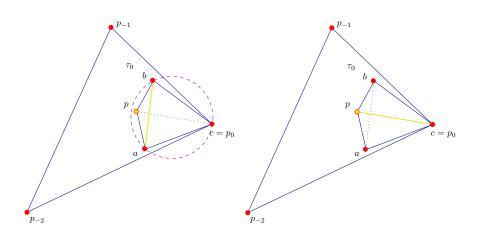




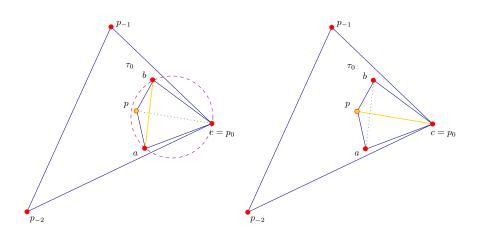
A remoção dos pontos especiais não é tão simples assim...



O segredo é tratar os pontos especiais de forma "simbólica"...



Podemos fazer isso modificando o predicado InCIRCLE().

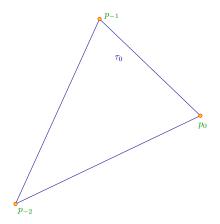


Algoritmo 4 INCIRCLEMOD(a, c, b, p)

```
1: se nenhum de a, c e b é especial então
      devolva InCircle(a, c, b, p)
 2:
 3: fim se
 4: se exatamente um de a, b e c é especial então
      se c é especial então
 5:
         devolva falso{apenas c é especial}
 6.
      senão
 7:
         {exatamente um de a e b é especial e c não é}
8:
         d1 \leftarrow \text{Left}(c, b, p)
9:
         d2 \leftarrow \text{LEFTON}(c, a, p)
10:
     {verdadeiro se, e somente se, \Box(a, c, b, p) é convexo}
11:
         devolva d1 and ( not d2 )
12:
      fim se
13:
14: fim se
15: devolva in(c) < \min\{in(a), in(b)\}\{a \in c \text{ ou } b \in c \text{ são especiais}\}
```

► Algumas perguntas precisam ser respondidas:

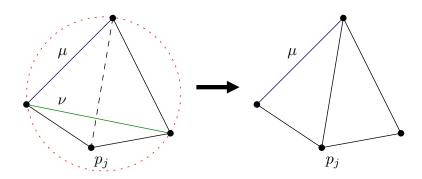
- Algumas perguntas precisam ser respondidas:
 - Por que utilizar pontos especiais?



▶ Algumas perguntas precisam ser respondidas:

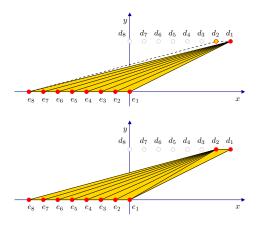
- ► Algumas perguntas precisam ser respondidas:
 - Por que a triangulação produzida por InserePonto (p, \mathcal{T}) é Delaunay?

- Algumas perguntas precisam ser respondidas:
 - Por que a triangulação produzida por InserePonto (p, \mathcal{T}) é Delaunay?



- ► Algumas perguntas precisam ser respondidas:
 - ▶ Quão eficiente é o algoritmo CALCULATRIDEL(P)?

- ► Algumas perguntas precisam ser respondidas:
 - ▶ Quão eficiente é o algoritmo CALCULATRIDEL(P)?



Exercícios

- Sugerimos a resolução dos seguintes problemas do livro:
 - **4.3**
 - **4.4**
 - **4.13**
 - **4.15**
 - **4.27**
 - **4.38**
 - **4.39**
 - **4.41**
 - **4.42**

Exercícios

- Sugerimos a resolução dos seguintes problemas do livro:
 - **4.3**
 - **4.4**
 - **4.13**
 - **4.15**
 - **4.27**
 - **4.38**
 - **4.39**
 - **4.41**
 - **4.42**
- Os problemas acima estão relacionados ao assunto da aula 3.