

Universidade de São Paulo  
Instituto de Matemática e Estatística  
Bacharelado em Ciência da Computação

Mateus Barros Rodrigues

# **Implementação de algoritmos para consultas de segmentos em janelas**

São Paulo  
Setembro de 2016

# Implementação de algoritmos para consultas de segmentos em janelas

Monografia final da disciplina  
MAC0499 – Trabalho de Formatura Supervisionado.

Supervisor: Prof. Dr. Carlos Eduardo Ferreira

São Paulo  
Setembro de 2016

# Resumo

Este trabalho de conclusão de curso fundamentou-se na compreensão e implementação em linguagem *python* de um algoritmo para consultas de intersecções de segmentos de retas com janelas retangulares no espaço, um subproblema de geometria computacional conhecido por: buscas em regiões ortogonais. Este algoritmo foi o foco da tese de mestrado de Álvaro Junio Pereira Franco. Além da implementação, foi feita também a adaptação do visualizador de algoritmos geométricos feito por Alexis Sakurai Landgraf para exposição dos resultados obtidos.

**Palavras-chave:** Geometria, janelas, segmentos, buscas.



# Sumário

<b>1</b>	<b>Introdução</b>	<b>1</b>
<b>2</b>	<b>Definições e Primitivas</b>	<b>3</b>
2.1	Pontos e Segmentos . . . . .	3
2.2	Comparações entre pontos . . . . .	3
2.3	Posição relativa entre ponto e segmento . . . . .	3
<b>3</b>	<b>Consultas sobre pontos em janelas</b>	<b>5</b>
3.1	Janela limitada - Caso unidimensional . . . . .	5
3.1.1	Pré-processamento . . . . .	5
3.1.2	Realizando a consulta . . . . .	6
3.1.3	Análise . . . . .	8
<b>4</b>	<b>Desenvolvimentos</b>	<b>9</b>
<b>5</b>	<b>Conclusões</b>	<b>11</b>
	<b>Referências Bibliográficas</b>	<b>13</b>



# Capítulo 1

## Introdução

Neste trabalho de conclusão de curso foi abordado o problema de *consultas de segmentos em janelas*, um problema de *buscas em intervalos ortogonais*, que é um dos tópicos fundamentais da área de geometria computacional.

Dado um conjunto  $S$  de segmentos no espaço ( Seja no  $\mathbb{R}$  ,  $\mathbb{R}^2$ , etc. ) e uma janela  $W$  de lados paralelos, queremos responder rapidamente a seguinte pergunta: *quais segmentos de  $S$  estão contidos na ou intersectam a janela  $W$ ?*

Este trabalho foi baseado em *Consultas de segmentos em janelas: algoritmos e estruturas de dados* de [Álvaro Junio \(2009\)](#), portanto seguiremos a mesma divisão do problema que foi proposta nessa dissertação: Encontrar pontos contidos em janelas e achar todos os segmentos que intersectam com um dado segmento ( Horizontal ou vertical ). Seguiremos também a mesma divisão de capítulos: Primeiramente apresentaremos definições e primitivas geométricas, dedicaremos um capítulo para falar de consultas de pontos em janelas, um para falar de encontrar intersecção de segmentos e finalmente um onde agregaremos esses algoritmos para resolver o problema proposto. Todo o código desenvolvido foi escrito em linguagem *python* e está disponível no [gitHub](#).





# Capítulo 2

## Definições e Primitivas

Explicaremos a seguir algumas das noções fundamentais que serão utilizadas ao longo do trabalho:

### 2.1 Pontos e Segmentos

Neste trabalho trataremos basicamente com pontos e segmentos de reta no espaço ( $\mathbb{R}$  e  $\mathbb{R}^2$ ). Sejam  $x, y \in \mathbb{R}$  definimos um **ponto** no  $\mathbb{R}^2$  como um par  $p = (x, y)$ . Um **segmento**  $s$  é da forma  $s := \overline{(x_1, y_1)(x_2, y_2)} \in \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2$  onde  $u = (x_1, y_1)$  e  $v = (x_2, y_2)$  são pontos chamados de **pontos extremos** de  $s$ .

### 2.2 Comparações entre pontos

Uma outra definição que será usada copiosamente ao longo desta monografia é a relação de desigualdade associada à uma dada coordenada. Sejam  $u, v$  pontos, dizemos que  $u \leq_x v$  caso  $x(u) < x(v)$  ou  $x(u) = x(v)$  e  $y(u) \leq y(v)$  ( Simetricamente definido para desigualdades em relação à coordenada  $y$ ), ou seja, sempre comparamos primeiro a coordenada de maior interesse e desempatamos pela segunda coordenada nas comparações.

### 2.3 Posição relativa entre ponto e segmento

Usaremos também bastante a noção de posição relativa entre pontos e segmentos, isto é, dado um ponto  $p$  e um segmento  $s$ , queremos saber se  $p$  se encontra **à esquerda**, **à direita** ou **sobre** o segmento  $s$ .

Sejam  $p := (x_1, y_1) \in \mathbb{R}^2$ ,  $s := \overline{(x_2, y_2)(x_3, y_3)} \in \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}^2$  e  $d := \det \begin{pmatrix} x_1 & y_1 & 1 \\ x_2 & y_2 & 1 \\ x_3 & y_3 & 1 \end{pmatrix}$

Dizemos que  $p$  está **à esquerda** de  $s$  caso  $d > 0$ , que está **sobre**  $s$  caso  $d = 0$  e que está **à direita** de  $s$  caso contrário. Seguem a seguir os trechos de código que foram usados no trabalho para realizarmos essas verificações:

---

**Algoritmo 1** Retorna **TRUE** caso  $p$  esteja à esquerda de  $s$

---

```
1 def left(p,s):
2     b = s.beg
3     c = s.end
4     if b.x == c.x and p.x == b.x: return p.y > c.y
5     if b.y == c.y and p.y == b.y: return p.x < c.x
6     return (b.x-p.x)*(c.y-p.y) - (b.y-p.y)*(c.x-p.x) > 0
```

---

---

**Algoritmo 2** Retorna **TRUE** caso  $p$  esteja à direita de  $s$

---

```
1 def right(p,s):
2     b = s.beg
3     c = s.end
4     if b.x == c.x and p.x == b.x: return p.y < b.y
5     if b.y == c.y and p.y == b.y: return p.x > c.x
6     return not(left_on(p,s))
```

---

Algumas ressalvas sobre essas funções:

- A única diferença da função *left\_on* em relação à função *left* é que ela também retorna *true* caso o ponto esteja sobre o segmento dado.
- As modificações presentes nas linhas 4 e 5 foram adicionadas apenas para resolverem os casos degenerados apresentados no capítulo  $x$ .

# Capítulo 3

## Consultas sobre pontos em janelas

Nesse capítulo mostraremos os algoritmos implementados para localizarmos todos os pontos numa dada janela e algumas variações desse problema. Todas as provas de corretude e de eficiência dos algoritmos expostos, tanto deste capítulo quanto dos próximos, poderão ser encontradas na dissertação de [Álvaro Junio \(2009\)](#).

### 3.1 Janela limitada - Caso unidimensional

Analisaremos primeiramente o problema no espaço  $\mathbb{R}$ , ou seja, nossos pontos estarão todos contidos na reta. Sejam  $u, v$  pontos na reta tais que  $u \leq v$ , definimos uma **janela** como sendo um *intervalo fechado* com extremos  $u$  e  $v$ .

#### 3.1.1 Pré-processamento

Para resolvermos rapidamente sucessivas consultas sobre um dado conjunto de pontos, precisaremos armazenar esses dados em uma estrutura de dados apropriada. A estrutura que usaremos será um tipo de *árvore de busca binária balanceada* (ABBB) chamada de árvore limite, a seguir está o trecho de código referente à construção da árvore:

---

**Algoritmo 3** Retorna uma raiz  $v$  de uma árvore limite 1D construída sobre um conjunto de pontos ordenados.

---

```
1 def buildTree(self, points):
2     v = Node(None)
3     l = points[:len(points)//2]
4     r = points[len(points)//2:]
5
6     v.point = points[len(points)//2-1]
7
8     if len(points) == 1:
9         v.l = v.r = None
10    else:
11        v.l = self.buildTree(l)
12        v.r = self.buildTree(r)
13
14    return v
```

### 3.1.2 Realizando a consulta

Seja  $P$  um conjunto de pontos e seja  $W = [w_1, w_2]$  uma janela, podemos consultar todos os pontos de  $P \subset W$  da seguinte forma:

1. Montamos a ABBB sobre o conjunto  $P$ .
2. Achamos o *ponto divisor* de  $P$ , este é o ponto que se encontra na raiz da subárvore que contém os pontos  $S := (v \mid w_1 \leq v \leq w_2)$ , chamaremos esse ponto de  $v_{div}$ .
3. Percorremos a subárvore esquerda de  $v_{div}$  verificando se o ponto  $r$  da raiz é tal que  $w_1 \leq r$ , caso seja, adicionamos todos os pontos dessa subárvore na resposta e nos movemos para a subárvore esquerda, caso contrário vamos para a subárvore direita. Ao chegar na folha apenas verificamos se  $w_1 \leq r \leq w_2$  e adicionamos na resposta caso seja verdade.
4. Percorremos a subárvore direita de  $v_{div}$  de forma simétrica ao item 3.

Segue a implementação das rotinas supracitadas juntamente com suas funções auxiliares:

---

**Algoritmo 4** Retorna *true* caso o ponto  $p$  esteja contido no intervalo  $rng$ .

---

```

1 def inRange(self, rng, p):
2     w1, w2 = rng
3     return w1 <= p and p <= w2

```

---



---

**Algoritmo 5** Retorna o ponto divisor  $v_{div}$  de uma ABBB referente à uma dada janela  $rng$ .

---

```

1 def findDividingNode(self, rng):
2     w1, w2 = rng
3     div = self.root
4
5     while(not div.isLeaf() and (w1 > div.point or w2 <= div
6         .point)):
7         if w2 <= div.point:
8             div = div.l
9         else:
10            div = div.r
11
12     return div

```

---

---

**Algoritmo 6** Devolve uma lista com as folhas de uma dada árvore.

---

```
1 def listSubTree(self):
2     l = []
3     self.findLeaves(l)
4     return l
5
6 def findLeaves(self, l):
7     if self.isLeaf():
8         l.append(self.point)
9
10    if self.l is not None: self.l.findLeaves(l)
11    if self.r is not None: self.r.findLeaves(l)
```

---

---

**Algoritmo 7** Retorna uma lista com todos os pontos contidos numa dada janela *rng*.

---

```
1 def query(self, rng):
2     div = self.findDividingNode(rng)
3     p = []
4
5     if div.isLeaf():
6         if self.inRange(rng, div.point):
7             p.append(div.point)
8     else:
9         v = div.l
10        while(not v.isLeaf()):
11            if w1 <= v.point:
12                subtree = v.r.listSubTree()
13                p += subtree
14                v = v.l
15            else:
16                v = v.r
17
18        if self.inRange(rng, v.point):
19            p.append(v.point)
20
21        v = div.r
22
23        while(not v.isLeaf()):
24            if w2 > v.point:
25                subtree = v.l.listSubTree()
26                p += subtree
27                v = v.r
28            else:
29                v = v.l
30        if self.inRange(rng, v.point):
31            p.append(v.point)
32
33    return p
```

---

### 3.1.3 Análise

- O pré-processamento requer que seja feita uma ordenação sobre o conjunto de pontos de entrada, portanto tem complexidade  $\Theta(n \log n)$ .
- A árvore terá altura  $\mathcal{O}(\log n)$  e visitaremos  $\mathcal{O}(\log n)$  pontos em cada subárvore de  $v_{div}$ , além disso, consumiremos tempo  $\mathcal{O}(k)$  para visitar os  $k$  pontos das folhas que estão contidos no intervalo e devem aparecer na resposta final. Portanto a complexidade final da consulta é da ordem  $\mathcal{O}(n \log n + k)$ .

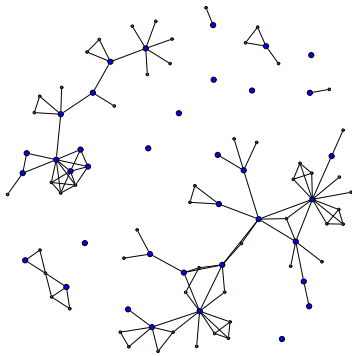
# Capítulo 4

## Desenvolvimentos

Embora neste exemplo tenhamos apenas um capítulo, entre a introdução e a conclusão de uma monografia podemos ter uma sequência de capítulos descrevendo o trabalho e os resultados. Estes podem descrever fundamentos, trabalhos relacionados, método/modelo/algoritmo proposto, experimentos realizados, resultados obtidos.

Cada capítulo pode ser organizado em seções, que por sua vez pode conter subseções.

Um exemplo de figura está na figura [4.1](#).



**Figura 4.1:** *Exemplo de uma figura.*





## Capítulo 5

## Conclusões

[illegible]

<sup>1</sup>Exemplo de referência para página Web: [www.vision.ime.usp.br/~jmena/stuff/tese-exemplo](http://www.vision.ime.usp.br/~jmena/stuff/tese-exemplo)



# Referências Bibliográficas

**Álvaro Junio(2009)** Álvaro Junio. Consultas de segmentos em janelas: algoritmos e estruturas de dados. Dissertação de Mestrado, Instituto de Matemática e Estatística, Universidade de São Paulo, Brasil. Citado na pág. [1](#), [5](#)