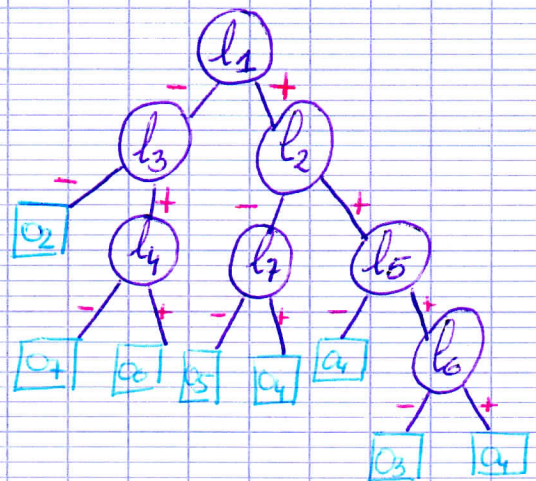
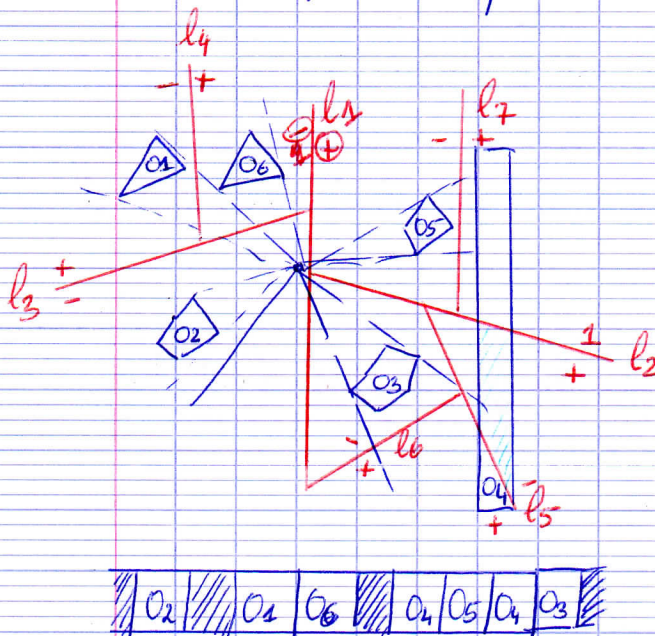


Alors on donne 3 à l'écran puis 2 et puis 1, enfin on affiche.
Pour cela, on utilise une structure de données (proche du graphe de localisation): un BSP-tree.

On partitionne le plan avec des coupes (droites, demi-droite ou segment) de telle sorte que chaque cellule (région du plan obtenue par la coupe) contienne un seul objet (ou fragments d'objets).



① On prend le point et regarde par rapport à l_1 , il est dans $l_1 \ominus$ donc on commence par représenter $l_1 \oplus$, ensuite il y a l_2 , on prend $l_2 \oplus$ car le point n'y est pas puis l_5 car il est pas et on commence à représenter le petit bout de O_4 .

Plus précisément, un BSP-tree est un arbre binaire associé à un ensemble de coupes du plan et un ensemble d'objets (ou frag^t d'objets) tels que:

- A tout nœud v de l'arbre correspond une région du plan $P(v)$, un objet $o(v)$ et une coupe $l(v)$ avec:
 - si v est une feuille, $l(v) = \emptyset$ et $o(v)$ est le seul