Podsumowanie drugich zajeć

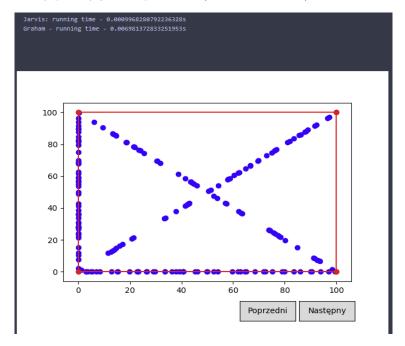
Patryk Wojtyczek

November 13, 2019

Opis wykonanych czynności

Zaimplementowano przewidziane punkty zajeć. Przy wizualizacji na czerwono zaznaczamy punkty otoczki na niebiesko punktu zbioru, którego otoczke wyznaczamy.

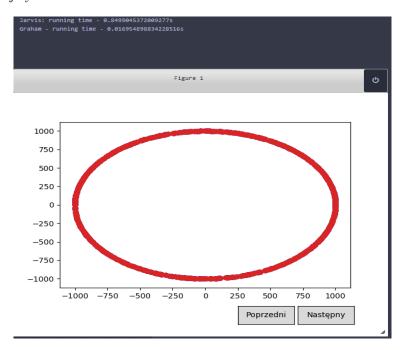
Algorymy działały poprawnie dla wszystkich zbiorów. Algorytmy poprawnie klasyfikowały punkty jako współiniowe (dla zbiorów c i d).



Wnioski

Algorytm Grahama ma asymptotyczna złożoność rzedu O(nlogn), Jarvis - $O(n^2)$ natomiast jeśli oznaczymy liczbe punktów znajdujacych sie na otoczce przez k to można pokazać, że jego złożoność wynosi O(kn). Jeśli na otoczce znajduje

sie n^2 punktów - tak jak w przypadku okregu - Jarvis powinien być znacznie wolniejszy od Grahama.



Widać, że Jarvis był niemalże 80 razy wolniejszy od Grahama gdy zbiorem był okrag (10000 punktów). Dla dużych zbiorów danych na płaszczyźnie algorytm Jarvisa jest szybszy:

- \bullet Jarvis: running time 2.440127372741699s
- \bullet Graham running time 3.177715301513672s

Dla 10^5 punktów.

Zbiory podane w konspekcie - charakteryzacja:

- a punkty na płaszczyźnie porównanie czasu działania algorytmów dla standardowego przypadku.
- b okrag edge case dla algorytmu Jarvisa którego złożoność z liniowej wzgledem punktów na otoczce degraduje sie do kwadratowej wzgledem wszystkich punktów.
- c i d punkty na liniach badanie jak algorytmy zachowuja sie gdy punkty sa (powinny być) współliniowe.