# Voronoi and Delaunay

#### 2022年5月1日

## 1 记号

- 1.  $\mathcal{P} = \{ \boldsymbol{p}_1, \dots, \boldsymbol{p}_n \} \subset \mathbb{R}^d$   $\mathcal{P}$  中的元素称为 site,  $\mathcal{P}$  称为 sites. d 是维数, 将会在后面频繁用到.
- 2.  $\mathbf{V}(\mathbf{p}_i) \triangleq \{ \mathbf{x} \in \mathbb{R}_d : \|\mathbf{x} \mathbf{p}_i\| \le \|\mathbf{x} \mathbf{p}_j\|, \forall j \ne i \}$  称为  $\mathbf{p}_i$  的 Voronoi 区域 (Voronoi region/cell)

#### 2 Voronoi diagram

 $\mathcal{P}$  的 Voronoi 图是它的 Voronoi 区域的集合  $\{V(\mathbf{p_i}): 1 \leq i \leq n\}$ 。当 d=2 时,如下图所示。概念:

- 1. 与两个 site 等距的点的集合, 称为 bisector (二维中是两点的垂直平分线)。
- 2. 称点集  $\mathcal{P} \subset \mathbb{R}^d$  是非退化的,若任意  $k(1 \le k \le d)$ (感觉书上这里不应该是 d 应该是 d+1, 还是说三点共线是可以出现的) 个点的仿射壳 <sup>1</sup> 同胚 (homeomorphism) 于  $\mathbb{R}^{k-1}$ ,且不存在 d+2 个点共球。

例: 点集  $\mathcal{P} \in \mathbb{R}^3$  非退化指  $\mathcal{P}$  中任意三点不能共线 (但可以四点共面) 且任意五点不能共球 ( $\mathbb{R}^3$  中任意不共面的 4 点可以确定一个球)。

#### 其他的构造方式:

1.  $p_i$  的 Voronoi 区域也可以定义为以与  $p_i$  有关的所有 bisector 为界的闭半空间的交。 性质:

- 1.  $\mathcal{P}$  的 Voronoi 图是  $\mathbb{R}_d$  的一个划分。
- 2. 任一的 bisector 构成  $\mathbb{R}_d$  的仿射子空间(二维中是直线,三维中是平面)
- 3. 任一 Voronoi 区域是凸的(← 半空间是凸的,凸集的交仍是凸集)
- 4. 当 site 在  $\mathcal{P}$  的凸包的边界时,它的 Voronoi 区域是无界的。
- 5. Voronoi 图有不同维度的元素。二维情形下,一个 k 维的元素是 3-k 个的 Voronoi cell 的交: k=0 为一个 Voronoi 顶点,k=1 为一条 Voronoi 边,k=2 为一个 Voronoi cell。
- 6. 一个 Voronoi 顶点一般与三个 site 等距,一条 Voronoi 边与两个 site 等距。

#### 3 Delaunay Triangulation

 $\mathcal{P}$  的 Delaunay 三角化是单纯复形 (simplicial complex), 它的一个 k-simplex(单纯形) 由 k+1 个交 是非空的 Voronoi cell 对应的  $\mathcal{P}$  的点构成. 性质:

- 1.  $\mathcal{P}$  的 Delaunay 三角化包含了  $\mathcal{P}$  的凸包.
- 2. 给定  $\mathcal P$  的一个三角化  $\mathcal T$ , 若  $\mathcal T$  中任何一个 d-simplex 的外接球都不包含  $\mathcal P$  的任一点, 则  $\mathcal T$  是  $\mathcal P$  的 Delaunay 三角化.
- 3. 由  $\mathcal{P}$  中顶点构成的任一 k-simplex, 如果存在某个球面使这些顶点共球, 且该球不包含  $\mathcal{P}$  中任 意一个点, 则该 k-simplex 使  $\mathcal{P}$  的 Delaunay 三角化的一个元素 (点线面等).
- 4. 在二维中,  $\mathcal{P}$  的 Delaunay 三角化是  $\mathcal{P}$  的所有三角化中最大化最小角度的三角化. 这一性质 正是 Delaunay 三角化在网格生成中有优势的原因, 因为小的角会在一些算法 (如有限元) 中产 生数值问题.

## 补充知识

仿射壳 (affine hull)

集合 S 在欧几里得空间  $\mathbb{R}^n$  中的仿射壳是包含 S 的最小仿射集。

$$\operatorname{aff}(S) = \{ \sum_{i=1}^{k} \alpha_i x_i | k > 0, x_i \in S, \alpha_i \in \mathbb{R}, \sum_{i=1}^{k} \alpha_i = 1 \}$$
 (1)

单纯形 (simplex)

一个简单的理解是: 0-simplex 是一个点, 1-simlpex 是一条线段, 2-simplex 是一个三角形, 3-simplex 是一个四面体, 以此类推. 前面的数字可以理解为维数 k, k-simplex 就是 k 维欧式空间中可以确定一个球 (外接球) 的图形. 单纯复形 (simplicial complex) 则可以理解为由多个单纯形以某种"简单"的方式组成.