

Algoritmusok és adatszerkezetek II.

Geometriai algoritmusok

Szegedi Tudományegyetem



Definíció

A $P_3 = \begin{bmatrix} x_3 \\ y_3 \end{bmatrix}$ pontot $P_1 = \begin{bmatrix} x_1 \\ y_1 \end{bmatrix}$ és $P_2 = \begin{bmatrix} x_2 \\ y_2 \end{bmatrix}$ pontok **konvex kombinációjának** nevezzük, amennyiben $x_3 = (1 - \alpha)x_1 + \alpha x_2$, valamint $y_3 = (1 - \alpha)y_1 + \alpha y_2$ teljesül valamely $0 \leq \alpha \leq 1$ -ra

Definíció

$\overline{P_1 P_2}$ szakasz a P_1 és P_2 pontokból konvex kombinációinak halmaza

Megjegyzés

Ha a pontok sorrendje is számít, irányított szakaszcól beszélünk, és $\overrightarrow{P_1 P_2}$ módon jelöljük
 \vec{p} -vel \overrightarrow{OP} -t, vagyis az O origóból a P -be menő irányított szakaszt (vektort) jelöljük

$P_1 \times P_2$ keresztszorzata

$$\det \left(\begin{bmatrix} x_1 & x_2 \\ y_1 & y_2 \end{bmatrix} \right) = x_1 y_2 - x_2 y_1 = P_1 \times P_2 = -P_2 \times P_1$$

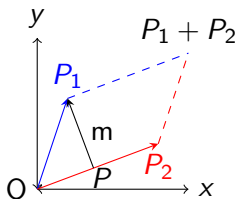
Megjegyzés

A keresztszorzat valójában háromdimenziós fogalom: egy \vec{p}_1 -re és \vec{p}_2 -re merőleges, velük **jobbsodrású rendszert alkotó vektor**, melynek hossza $|x_1 y_2 - x_2 y_1|$.



Keresztszorzat mint előjeles terület

$P_1 \times P_2$ megadja az O , P_1 , P_2 , $P_1 + P_2$ koordinátákkal rendelkező paralelogramma előjeles területét



- $P_1 \times P_2 < 0 \Rightarrow P_1$ -ből jobbra fordulva érjük el P_2 -t
- $P_1 \times P_2 > 0 \Rightarrow P_1$ -ből balra fordulva érjük el P_2 -t
- $P_1 \times P_2 = 0 \Rightarrow P_1$ és P_2 kollineáris



Merre fordul a következő szakasz?

- $\overline{P_0P_1}$ és $\overline{P_1P_2}$ szakaszokat folyamatosan bejárva merre kell fordulni P_1 pontban?
- Az előzőekben lényegében az origó viselkedett P_0 -ként



Merre fordul a következő szakasz?

- $\overline{P_0P_1}$ és $\overline{P_1P_2}$ szakaszokat folyamatosan bejárva merre kell fordulni P_1 pontban?
- Az előzőekben lényegében az origó viselkedett P_0 -ként

Ötlet: tegyük úgy, mintha P_0 lenne az origó

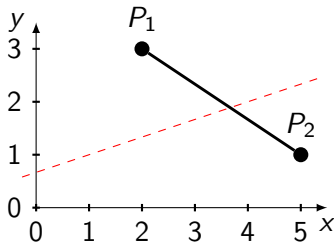
$$(P_1 - P_0) \times (P_2 - P_0) = \det \left(\begin{bmatrix} x_1 - x_0 & x_2 - x_0 \\ y_1 - y_0 & y_2 - y_0 \end{bmatrix} \right)$$

- Szemléletesen: P_1 -ből és P_2 -ből P_0 -t kivonva P_0 központúvá tesszük a koordinátarendszerünket



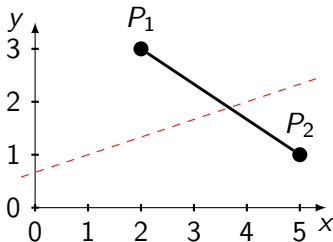
Átfogó szakasz

Egy $\overline{P_1P_2}$ szakasz átfog egy egyenest, ha a P_1 pont az egyenes egyik oldalára, P_2 pont pedig a másik oldalára esik



Átfogó szakasz

Egy $\overline{P_1P_2}$ szakasz átfog egy egyenest, ha a P_1 pont az egyenes egyik oldalára, P_2 pont pedig a másik oldalára esik



Átfedés meglétének eldöntése

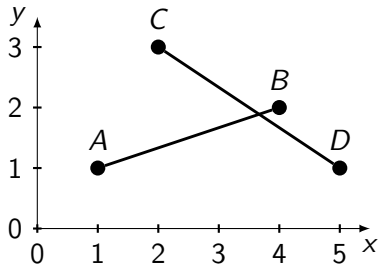
Egy (kevésbé hatékony) lehetőség, ha az egyenes egyenletét kiszámolva döntünk P_1 és P_2 relatív helyzetéről

Támaszkodjunk helyette a forgásirányokra!



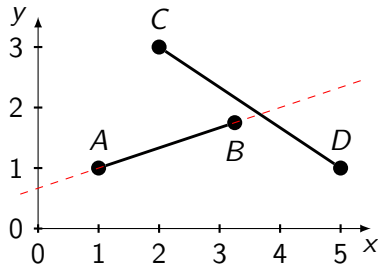
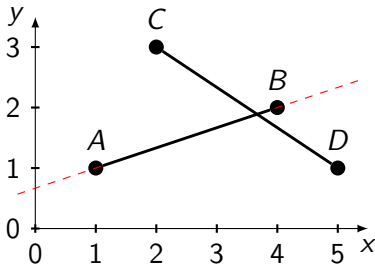
Szükségesség

\overline{CD} úgy metszheti \overline{AB} szakaszt, ha \overline{CD} átfogja az \overline{AB} szakaszra illeszkedő egyenest.



Szükségesség

\overline{CD} úgy metszheti \overline{AB} szakaszt, ha \overline{CD} átfogja az \overline{AB} szakaszra illeszkedő egyenest.



```
FORGÁSIRÁNY(P1, P2, P3) {  
    return (P2.x-P1.x)*(P3.y-P1.y) - (P3.x-P1.x)*(P2.y-P1.y)  
}
```

```
METSZŐSZAKASZOK(A, B, C, D) {  
    d1 = FORGÁSIRÁNY(A, B, C)  
    d2 = FORGÁSIRÁNY(A, B, D)  
    d3 = FORGÁSIRÁNY(C, D, A)  
    d4 = FORGÁSIRÁNY(C, D, B)  
    return d1 * d2 < 0 és d3*d4 < 0  
}
```



```
FORGÁSIRÁNY(P1, P2, P3) {  
    return (P2.x-P1.x)*(P3.y-P1.y) - (P3.x-P1.x)*(P2.y-P1.y)  
}
```

```
METSZŐSZAKASZOK(A, B, C, D) {  
    d1 = FORGÁSIRÁNY(A, B, C)  
    d2 = FORGÁSIRÁNY(A, B, D)  
    d3 = FORGÁSIRÁNY(C, D, A)  
    d4 = FORGÁSIRÁNY(C, D, B)  
    return d1 * d2 < 0 és d3*d4 < 0  
}
```

Ezzel csak „valódi” metszéseket találunk meg, a szakaszra illeszkedő végpontú szakaszt nem kezeltük így



- Adott szakaszok n elemű halmaza, és tudni szeretnénk, hogy van-e köztük egymást metsző szakaspár
- Nyers erővel $\binom{n}{2} = O(n^2)$
- Bizonyos egyszerűsítő feltételezések mellett $O(n \log(n))$ is megoldható
 - y tengellyel párhuzamos szakaszokat nem kezelünk
 - Adott szakaszok között nincs 3 egy pontban metsző



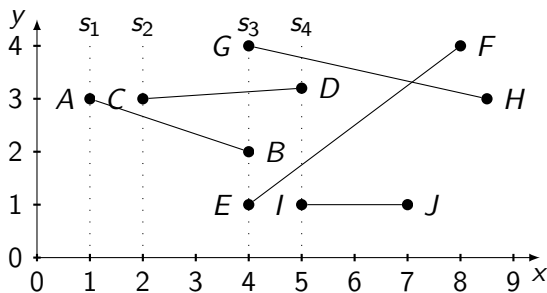
Metsző szakaszpár keresése – söprés

Söprés

Söprés során egy képzeletbeli függőleges *söprő egyenes* halad át geometriai objektumok halmazán (általában balról jobbra)

Két szakasz összehasonlítása adott x koordináta mentén

s_1 szakasz fölötté van s_2 -nek x -nél ($s_1 \succ_x s_2$), ha s_1 y -koordinátája nagyobb s_2 y -koordinátájánál adott x -koordináta mentén.



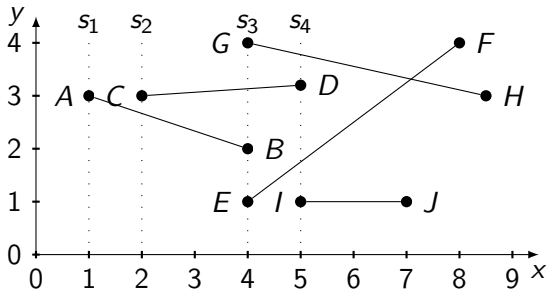
Metsző szakaszpár keresése – söprés

Söprés

Söprés során egy képzeletbeli függőleges *söprő* egyenes halad át geometriai objektumok halmazán (általában balról jobbra)

Két szakasz összehasonlítása adott x koordináta mentén

s_1 szakasz fölötté van s_2 -nek x -nél ($s_1 \succ_x s_2$), ha s_1 y -koordinátája nagyobb s_2 y -koordinátájánál adott x -koordináta mentén.



Példák

$\overline{GH} \succ_4 \overline{EF}$, de $\overline{EF} \succ_8 \overline{GH}$



Szakaspár metszése a söprő egyenes szemszögéből

- Bármely adott x értékre a \succ_x reláció az x -nél lévő söprő egyenest metsző szakaszok teljes rendezése

Kulcsészrevétel

Ha \exists egymást metsző szakaspár $\Rightarrow \exists$ söprő egyenes, mely mentén való rendezés esetén azok egymás után következnek

- A söprő egyenes mozgatása
 - Elég a szakaszvégpontokban a be,-és kilépő szakaszok alapján összehasonlításokat végezni
- Kétféle adathalmazt kell kezelni a keresés során
 - Söprő egyenes állapotleírása
 - Esetpontok rendezett listája



Szakaszpár metszése – állapotleírás és esetpontok

- A söprő egyenes állapotleírása a szakaszok adott egyenes menti
 \succ teljes rendezési reláció szerinti rendezését tartalmazza
- A söprő egyenes állapotleírásában változás csak esetpontokban
 (=szakaszvégpontokban) történik
- Esetpontok rendezése
 - Kovertikális (azonos x -koordinátájú) szakaszvégpontok esetén
 a bal/belépő végpontokat a jobb/kilépő végpontok elé soroljuk
- Elegendő azt vizsgálni csupán, hogy a
 - belépő szakaszok metszik-e megelőzőjüket/rákövetkezőjüket
 - kilépő szakaszok megelőzője és rákövetkezője metszi-e egymást



Szakaszpár metszése – állapotleírás és esetpontok

- A söprő egyenes állapotleírása a szakaszok adott egyenes menti
➤ teljes rendezési reláció szerinti rendezését tartalmazza
- A söprő egyenes állapotleírásában változás csak esetpontokban
(=szakaszvégpontokban) történik
- Esetpontok rendezése
 - Kovertikális (azonos x -koordinátájú) szakaszvégpontok esetén
a bal/belépő végpontokat a jobb/kilépő végpontok elé soroljuk
- Elegendő azt vizsgálni csupán, hogy a
 - belépő szakaszok metszik-e megelőzőjüket/rákövetkezőjüket
 - kilépő szakaszok megelőzője és rákövetkezője metszi-e egymást

Fontos

A mindenkori állapotleírást kiegyensúlyozott keresőfában tároljuk



Metsző szakaspár keresése

```
VAN-E-METSZŐ-SZAKASZPÁR(S) { // T az állapotleírás fája
    L = S-beli szakaszvégpontok rendezett listája
    for p in L
    do
        if p egy s szakasz bal végpontja {
            BESZÚR(T,s)
            if MEGELŐZ(T,s) vagy RÁKÖVET(T,s) metszi s-et {
                return IGAZ
            }
        }
        if p egy s szakasz jobb végpontja {
            if MEGELŐZ(T,s) metszi RÁKÖVET(T,s)-t {
                return IGAZ
            }
            TÖRÖL(T,s)
        }
    return HAMIS
}
```



Metsző szakaszpár keresésének futási ideje

- Állapotleírás T kiegyensúlyozott fájának létrehozása $O(1)$
- Szakaszvégpontok rendezése $O(n \log n)$
- for ciklus "hossza" legfeljebb $2n = O(n)$
- Megelőz, illetve Rákövet metódusok végrehajtása $O(\log n)$



Metsző szakaszpár keresésének futási ideje

- Állapotleírás T kiegyensúlyozott fájának létrehozása $O(1)$
- Szakaszvégpontok rendezése $O(n \log n)$
- for ciklus "hossza" legfeljebb $2n = O(n)$
- Megelőz, illetve Rákövet metódusok végrehajtása $O(\log n)$

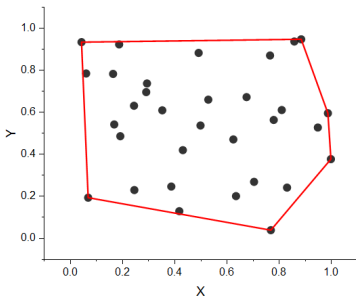
⇒ Összességében $O(n \log n)$



Konvex burok definíciója

Konvex burok

Q pontthalmaz konvex burka az a legkisebb P konvex poligon, amelyre Q minden pontja vagy P határán van, vagy a belsejében.

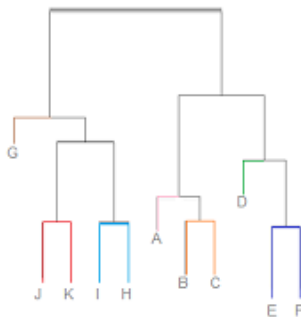
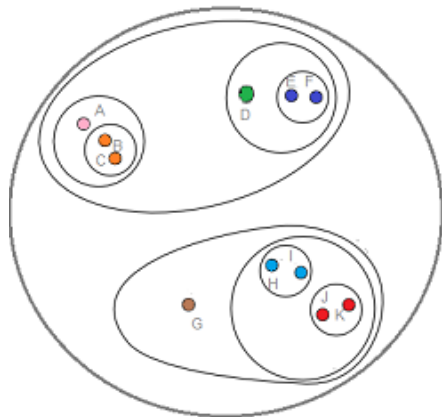


Q konvex burkát $CH(Q)$ -val jelöljük.
 $CH(Q) \subseteq Q$ pontjait Q **extrém pontjainak**.
Jelöljük a továbbiakban $|Q|$ -t n -nel.



CH gyakorlati felhasználása

- Objektumok ütközésének elkerülése: vegyük akadályok koordinátáit, ezek CH-a képezze az elkerülendő régiót
- Agglomeratív klaszterezés: gépi tanuló eljárás, melynek célja vektorokkal leírt megfigyelések homogén részsokaságainak kialakítása



Tétel

P pont csak abban az esetben extrém pontja Q-nak, ha az a Q-ból kialakítható háromszögek mindegyikén kívül esik, vagy annak egy csúcsa.

- Egy csúcs extrém voltának eldöntése $\binom{n-1}{3} = O(n^3)$
- Mivel n csúcs van, így az elvi algoritmus $O(n^4)$ futási idejű



- Különféle megközelítések léteznek
 - 1 Növekményes módszer: "balról jobbra" számítjuk ki a CH-t
 - 2 Oszd-meg-és-uralkodj: CH számítása a pontok részhalmazára, majd ezek egyesítése
 - 3 Eltávolító és kereső módszer
- n pont esetében többnyire $O(n \log n)$ futási idejű algoritmusok, de vannak $O(nh)$, illetve $O(n \log h)$ algoritmusok is¹

¹ h a CH-ban lévő csúcsok száma

Konvex burok meghatározása hatékonyan

- Különféle megközelítések léteznek
 - ❶ Növekményes módszer: "balról jobbra" számítjuk ki a CH-t
 - ❷ Oszd-meg-és-uralkodj: CH számítása a pontok részhalmazára, majd ezek egyesítése
 - ❸ Eltávolító és kereső módszer
- n pont esetében többnyire $O(n \log n)$ futási idejű algoritmusok, de vannak $O(nh)$, illetve $O(n \log h)$ algoritmusok is¹

Megjegyzés

Egy $O(nh)$ algoritmusnak nyilván csak $h < \log n$ esetén van haszna

¹ h a CH-ban lévő csúcsok száma

Konvex burok – Graham-féle pásztázás

```
GRAHAM-PÁSZTÁZÁS(S) {  
    P0 = minimális x-koordinátájú Q-beli pont (több ilyen  
    esetén válasszuk az y-koordináta szerint is minimálisat)  
    P = POLÁRSZÖGSZERINTRENDEZ(Q)  
    S = VERMETLÉTESÍT()  
    VEREMBE(P0, S)  
    VEREMBE(P1, S)  
    VEREMBE(P2, S)  
    for i=3 to m {  
        while LEGFELSŐ-ALATTI(S), LEGFELSŐ(S) és Pi nem  
            fordul balra {  
                VEREMBŰL(S)  
            }  
        VEREMBE(Pi, S)  
    }  
    return S  
}
```

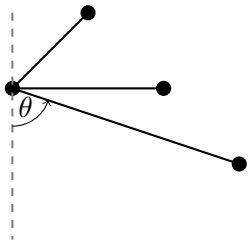


Polárszög szerinti rendezés

Pontok helyzetének polárkoordinátákkal történő megadása

P pontot (x, y) koordinátapár helyett egy referenciaponttól vett távolság és egy referenciaírányral bezárt szög párosaként adjuk meg

- A referenciaponttól számított $\frac{\Delta y}{\Delta x}$ eltérések szerinti sorrend adja a pontok polárszög szerinti rendezését
 - Azonos hányadossal rendelkező pontok közül azt soroljuk előbbre, amelyek a referenciaponthoz közelebb találhatók²



Megjegyzés

A valóságban a vektor hosszának és forgásszögének kiszámítása költséges és numerikusan sem jó ötlet (sqrt és szögfüggvény miatt)

²Kivéve, ha $\Delta x = 0$, mert akkor a másodlagos rangsorolást fordítva végezzük



- Numerikus hibák mérséklése és a 0-val való osztás elkerülésére
 - a forgásszöget a pontszorzattal számoljuk
 - a vektor hossza helyett a négyzetét számoljuk
 - Emlékeztetőül: $\|\vec{p}\|_2 = \|\vec{OP}\|_2 = \sqrt{\sum_{i=1}^d P[i]^2}$
 - Bármilyen összehasonlító rendezést (pl. gyorsrendezés) tudunk használni a forgásirányokra támaszkodva

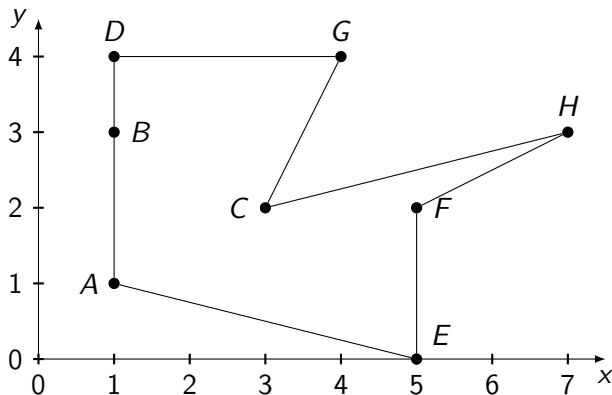
pontok lista rendezése R referenciapont mentén

```
Collections.sort(pontok, (A, B) ->  
    return (int) Math.signum(FORGÁSIRÁNY(R, A, B));  
);
```



Zárt nem metsző poligon

- A pontokat a polárszöges rendezés sorrendjében összekötve megkapjuk a pontok által alkotott zárt, nem metsző poligont



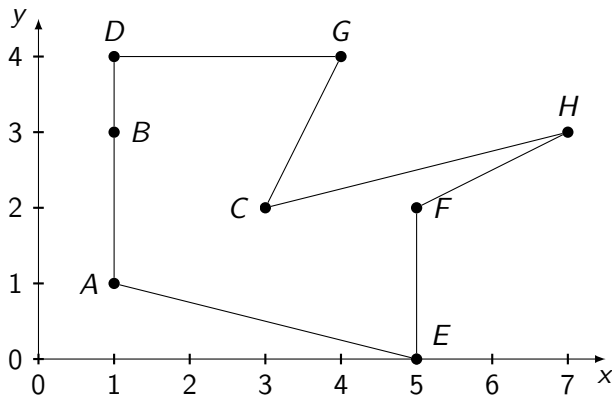
A rendezés

- 1 A
- 2 E
- 3 F
- 4 H
- 5 C
- 6 G
- 7 D
- 8 B



Zárt nem metsző poligon

- A pontokat a polárszöges rendezés sorrendjében összekötve megkapjuk a pontok által alkotott zárt, nem metsző poligont



A rendezés

- 1 A
- 2 E
- 3 F
- 4 H
- 5 C
- 6 G
- 7 D
- 8 B

A pontok polárszög szerinti rendezésével nyert sorrendben történő összekötése nem feltétlen eredményez konvex poligont



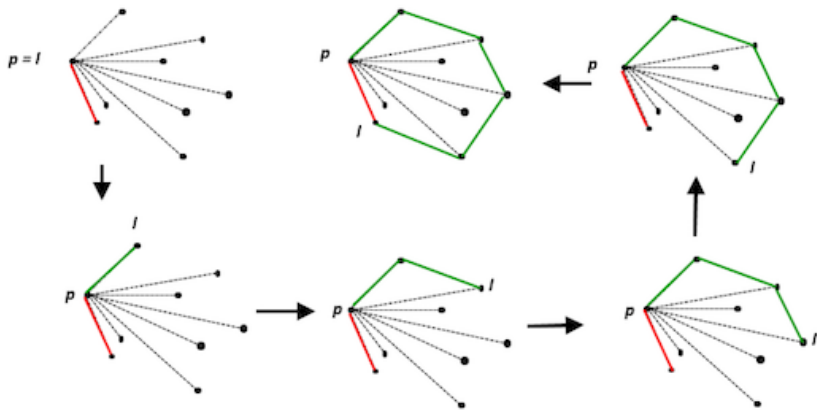
- Kezdetben: $S = [A, E, F]$
 - ❶ Forgásirány(E,F,H), Veremből(S), Forgásirány(A,E,H), Verembe(S, H)
 - ❷ Forgásirány(E,H,C), Verembe(S, C)
 - ❸ Forgásirány(H,C,G), Veremből(S), Forgásirány(E,H,G), Verembe(S, G)
 - ❹ Forgásirány(H,G,D), Verembe(S,D)
 - ❺ Forgásirány(G,D,B), Verembe(S,B)
- Végezetül: $S = [A, E, H, G, D, B]$



- Ajándékcsomagolás elvén működik $O(nh)$ időben
- Kezdsnek válasszuk ki a legbaloldalibb pontot
- Amíg vissza nem érünk a kezdőpontba, válasszuk ki a legutolsónak választott ponttól leginkább balra eső pontot (vagyis azt a pontot, amelytől minden további ponthoz jobbra fordulásra van szükség)
- A Jarvis-féle menetelés folyamatosan bővíti $CH(Q)$ -t (egy iterációban $O(n)$ próbát tesz), "vakvágányoktól mentes"
 - A Graham-féle pásztázás minden csúcsot potenciálisan $CH(Q)$ -beliként kezel



Jarvis menetelése illusztrálva

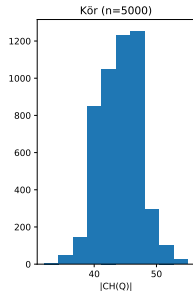
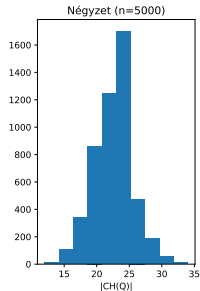
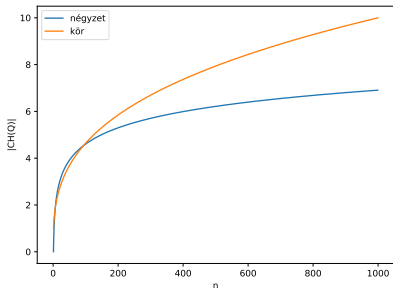


The execution of jarvis's March



CH(Q) várható mérete

- Négyzeten/körleapon 2d-ben **véletlenszerűen** elhelyezkedő ponthalmaznak átlagosan $O(\log n)/O(n^{1/3})$ elemű a CH-ja



Ne feledjük!

Legrosszabb esetben $CH(Q) = n$ is teljesülhet



- n elemű ponthalmazban találjuk meg azon (P_i, P_j) pontpárt, melyek a legtávolabb fekszenek egymástól
 - P_i és P_j pontok távolságát euklideszi értelemben véve
$$d(P_i, P_j) = \sqrt{(x_i - x_j)^2 + (y_i - y_j)^2}$$
- Nyers erővel ez is $\binom{n}{2} = O(n^2)$ összehasonlítás lenne

Észrevétel

A ponthalmaz legtávolabbi pontpárja a CH-on található csúcspárok valamelyike kell legyen



- Az észrevétel indirekt módon bizonyítható
 - Tegyük föl, hogy P_i és P_j pontok közötti távolság maximális, és $P_i \in CH(Q)$, $P_j \notin CH(Q)$
 - Vegyünk egy P_i középpontú $\|\overline{P_i P_j}\|$ sugarú gömböt
 \Rightarrow egyetlen $P_k \in Q$ pont sem eshet a gömbön kívül



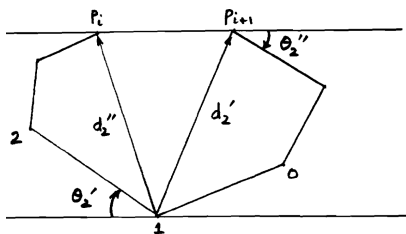
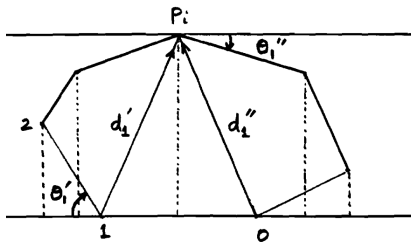
A legtávolabbi pontpár a CH-on lesz

- Az észrevétel indirekt módon bizonyítható
 - Tegyük föl, hogy P_i és P_j pontok közötti távolság maximális, és $P_i \in CH(Q)$, $P_j \notin CH(Q)$
 - Vegyünk egy P_i középpontú $\|\overline{P_i P_j}\|$ sugarú gömböt
 - \Rightarrow egyetlen $P_k \in Q$ pont sem eshet a gömbön kívül, máskülönben nem (P_i, P_j) alkotná a legtávolabbi pontpárt
 - $\Rightarrow P_j \in CH(Q)$, ami viszont ellentmondás



Legtávolabbi pontpár megtalálása – forgatásos söprés

- Átellenes (párhuzamos egyenesekre illeszkedő) csúcsokat keresünk, és ezeket görgetjük végig: $O(h)$



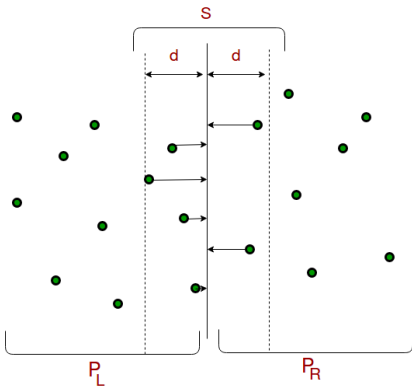
- Adott n elemű P ponthalmazra mi az a $(P_i, P_j) \in P \times P$ pontpár, ami a legközelebb helyezkedik el egymáshoz?
- Nyers erővel szintén $\binom{n}{2} = O(n^2)$
- Oszd meg és uralkodj eljárással $O(n \log(n))$ is megoldható



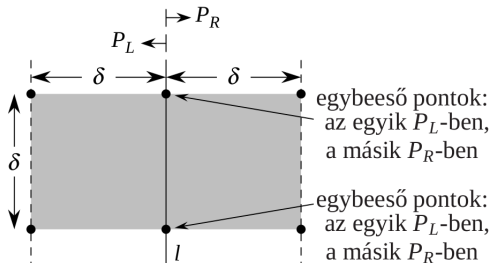
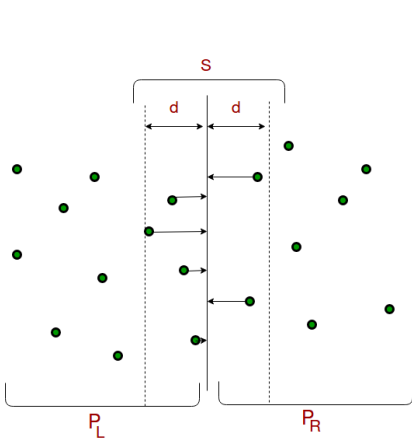
- Ha legfeljebb 3 pont maradt, akkor használjuk a nyers erő módszerét
- Egyébként hajtsuk végre a következőket
 - Vegyük azt az l egyenest, ami két egyenlő részre vágja a pontokat (P_L és P_R)
 - A P_L és P_R -beli pontok közül rekurzívan határozzuk meg a legközelebbi pontpár közötti távolságot $d = \min(d_L, d_R)$
 - Döntsük el, hogy találni-e olyan (P_i, P_j) pontpárt, melyre $P_i \in P_L$ és $P_j \in P_R$, továbbá távolságuk $d' < d$



Legközelebbi pontpár megtalálása – illusztráció



Legközelebbi pontpár megtalálása – illusztráció



Jó hír

Elegendő az y koordináta alapján vett rendezés szerinti 7 rákövetkező ponttal összevetni az S -beli pontokat



Legközelebbi pontpár megtalálásának hatékonysága

- A pontok x és y koordináta szerinti előrendezésével kezdünk $O(n \log n)$
- A rekurzív lépés során $T(n) = 2 * T(\frac{n}{2}) + O(n)$ művelet
 - Előrendezés nélkül a rekurzív lépés $T(n) = 2 * T(\frac{n}{2}) + O(n \log n)$ műveletigényű lenne, a teljes eljárás mester módszerrel kapott műveletigénye pedig $O(n \log^2 n)$ -re nőne
- Az eljárás több szempontból is hasonlít az összefésülő rendezés működéséhez



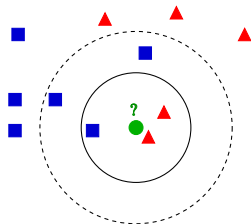
Legközelebbi szomszéd(ok) meghatározása

Probléma

Adott ponthoz találjuk meg a hozzá legközelebb eső ponto(ka)t

Felhasználása

Gépi tanulás: k-legközelebbi osztályozó, klaszterező eljárások



k-d fák

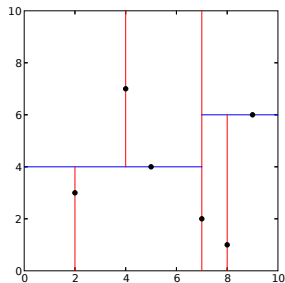
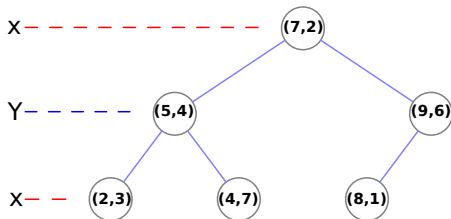
n pont esetén a k-d fák fő műveletei átlagos esetben $O(n \log n)$ műveletigényűek

- Hatékonysága **statikus ponthalmaz** esetén garantált
- Egy k-d fa módosítása (beszúrás/törlés) a kiegyensúlyozottságának megtartása mellett nem triviális



k-d fák illusztrációja

- A fa minden szintje a pontok változó koordináták mentén történő megfeleztését szolgálják
 - A fa egy csúcsa ossza ketté a részfában található pontokat az adott szintre vonatkozó dimenzió mentén
 - A fa kiegyensúlyozott lesz, mivel a részfák olyan feltételeket definiálnak, amelyeket a mediánok mentén hozunk létre



- Keressük meg azt a félteret, ahova a lekérdezett pont esik
- A már megtalált legkisebb távolság alapján sok részfa vizsgálata kiküszöbölhető



- A geometriai algoritmusok számos gyakorlati probléma megoldása során felmerülnek
- Nagy méretű inputok esetén fontos, hogy a négyzetes (vagy annál is rosszabb) futási idejű algoritmusoknál hatékonyabbakat használjunk

