




PROBLEMA DEL PAR DE PUNTOS MÁS CERCANOS: DIVIDE Y VENCERÁS

ÁLVARO BERRÍO GALINDO

PRESENTACIÓN DEL PROBLEMA

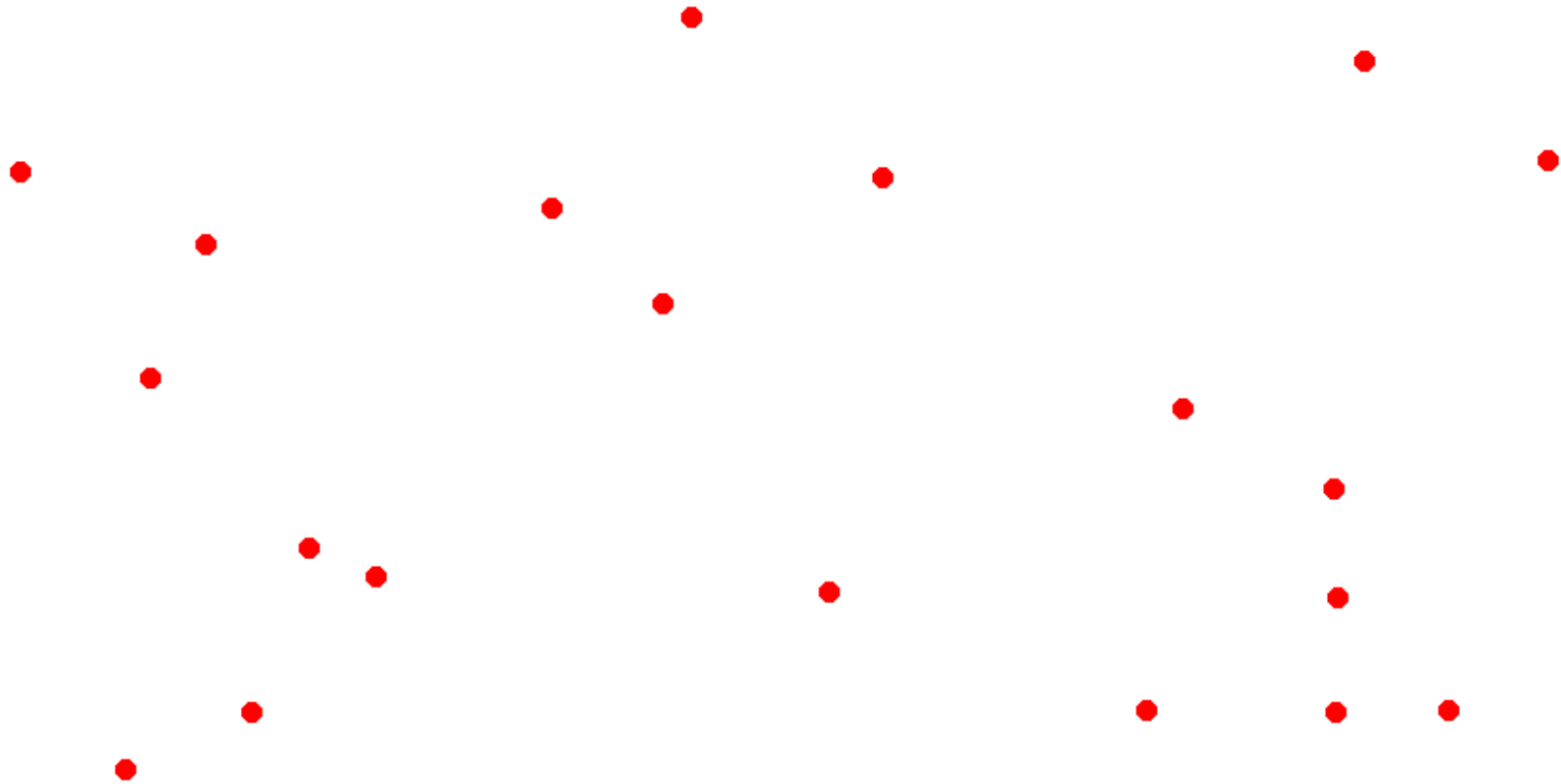
- ▶ Dada una masa de puntos, encontrar el par de puntos cuya distancia es la mínima.
- ▶ Pertenece a la problemática de la geometría computacional.
- ▶ Fue planteado por Shamos y Hoey en la década de los 70.
- ▶ De los primeros problemas geométricos en ser usados para calcular la complejidad de algoritmos.

- 
- ▶ Se resuelve mediante algoritmos Divide y Vencerás.
 - ▶ La idea principal de los algoritmos Divide y Vencerás consiste en dividir el problema principal en subproblemas con un tamaño manejable.
 - ▶ Aplicaciones del problema del par de puntos más cercanos: finanzas, geografía, predicciones meteorológicas, etc. Debido a la relación con trabajos con grandes masas de datos se necesita eficiencia.

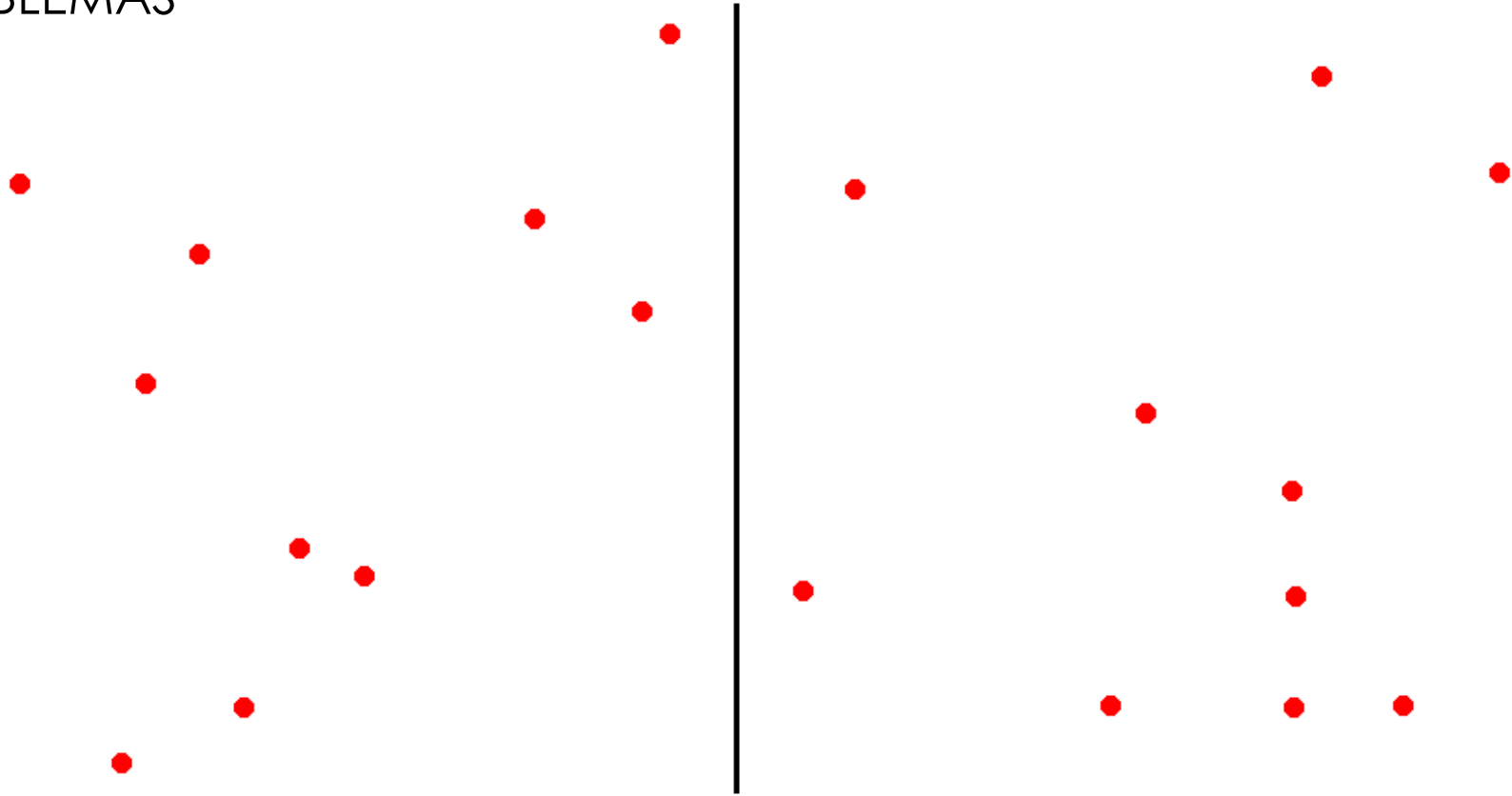
DESCRIPCIÓN DEL ALGORITMO

- ▶ Mediante la fuerza bruta el problema consiste en hallar la distancia entre todos los puntos del conjunto y devolver la mínima pero el coste es muy alto.
- ▶ Se plantea el algoritmo Divide y Vencerás para los casos de 2 y 3 dimensiones.
- ▶ Antes de comenzar el algoritmo Divide y Vencerás es necesario ordenar el conjunto de puntos según las coordenadas x e y .

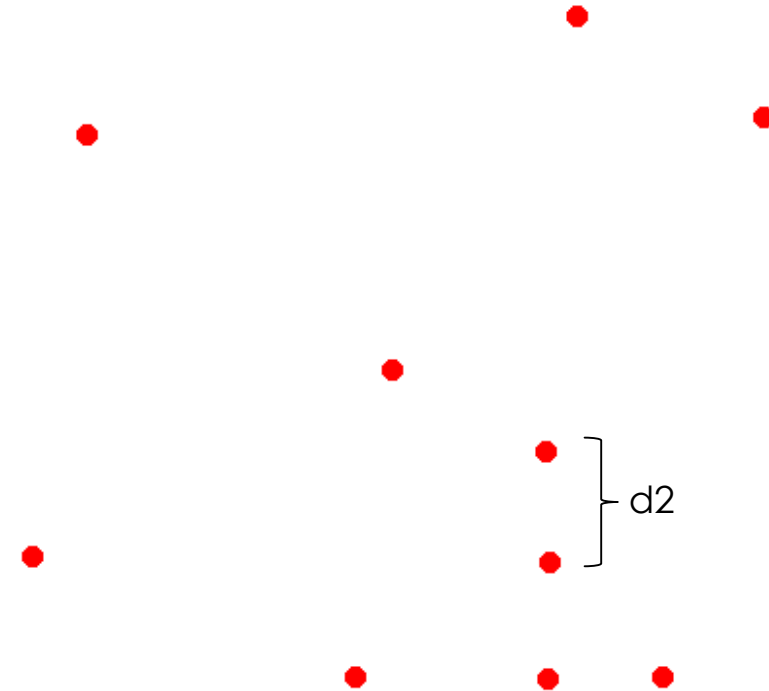
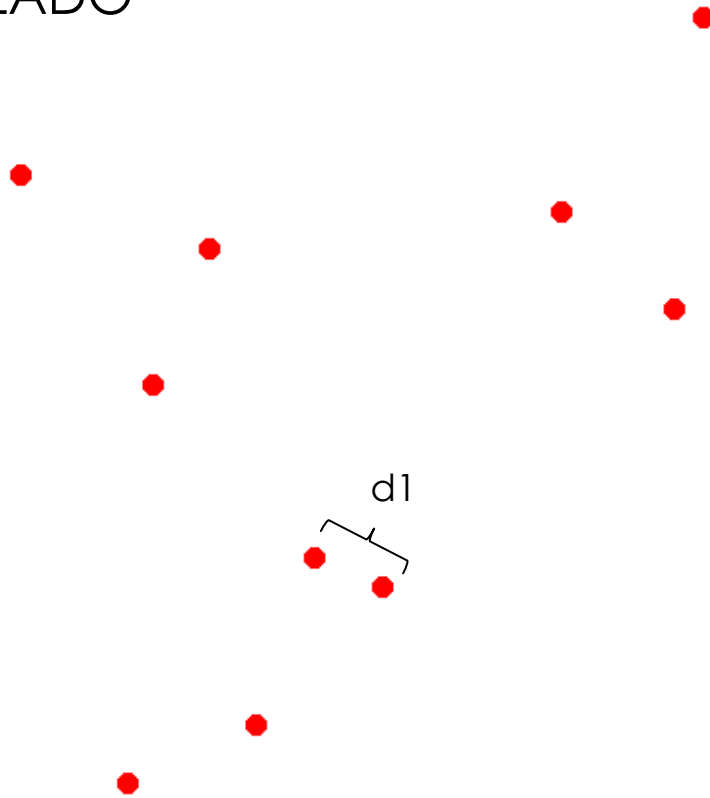
CONJUNTO DE PUNTOS



DIVISIÓN EN DOS
SUBPROBLEMAS

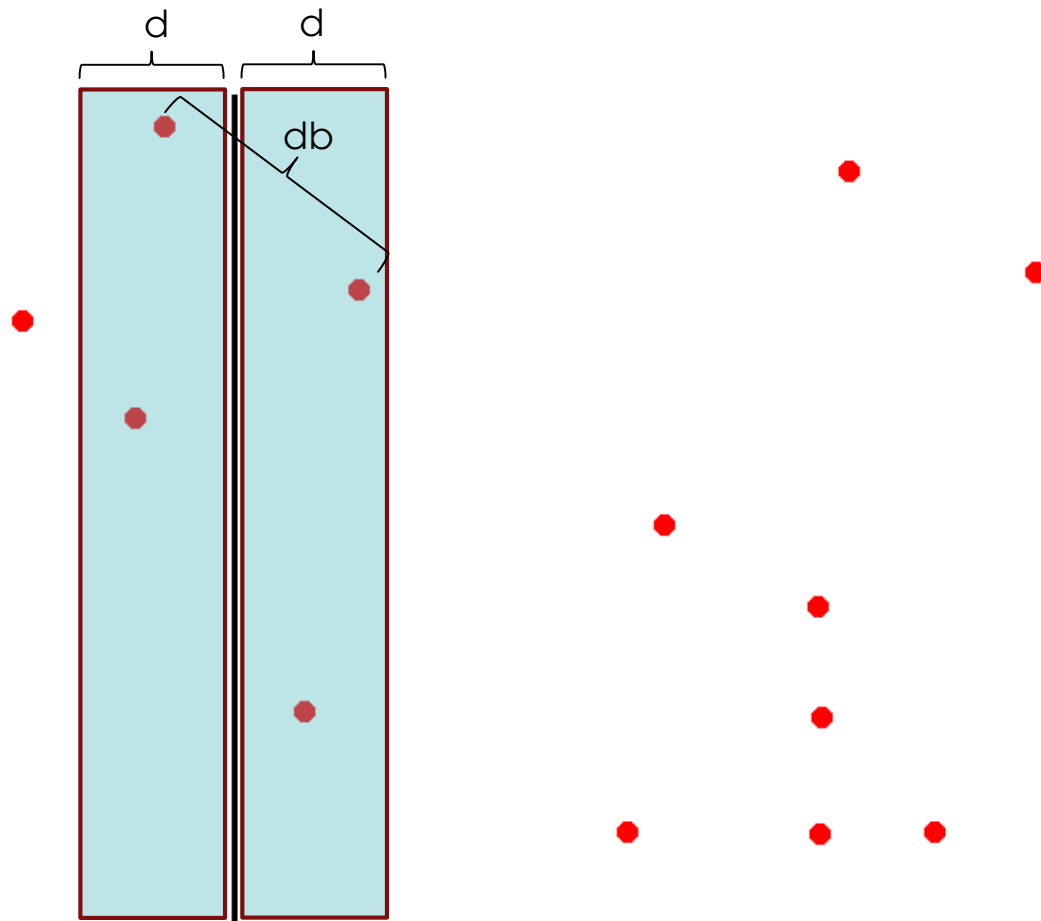


CÁLCULO DE LA DISTANCIA MÍNIMA EN CADA LADO



$$d = \min(d1, d2)$$

DISTANCIA MÍNIMA EN LA
BANDA

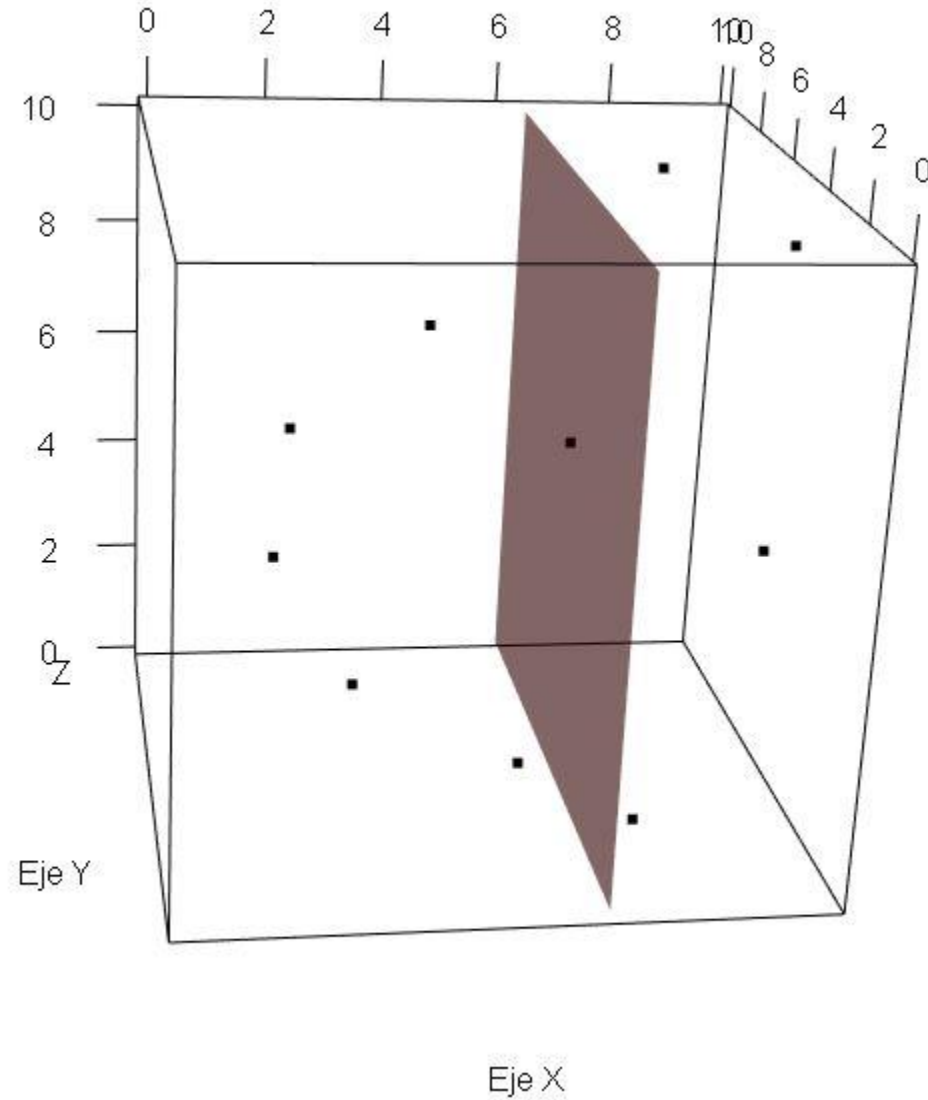
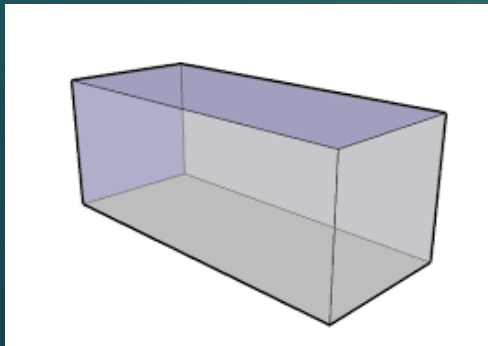


$$d_{\text{Total}} = \min(d, db)$$

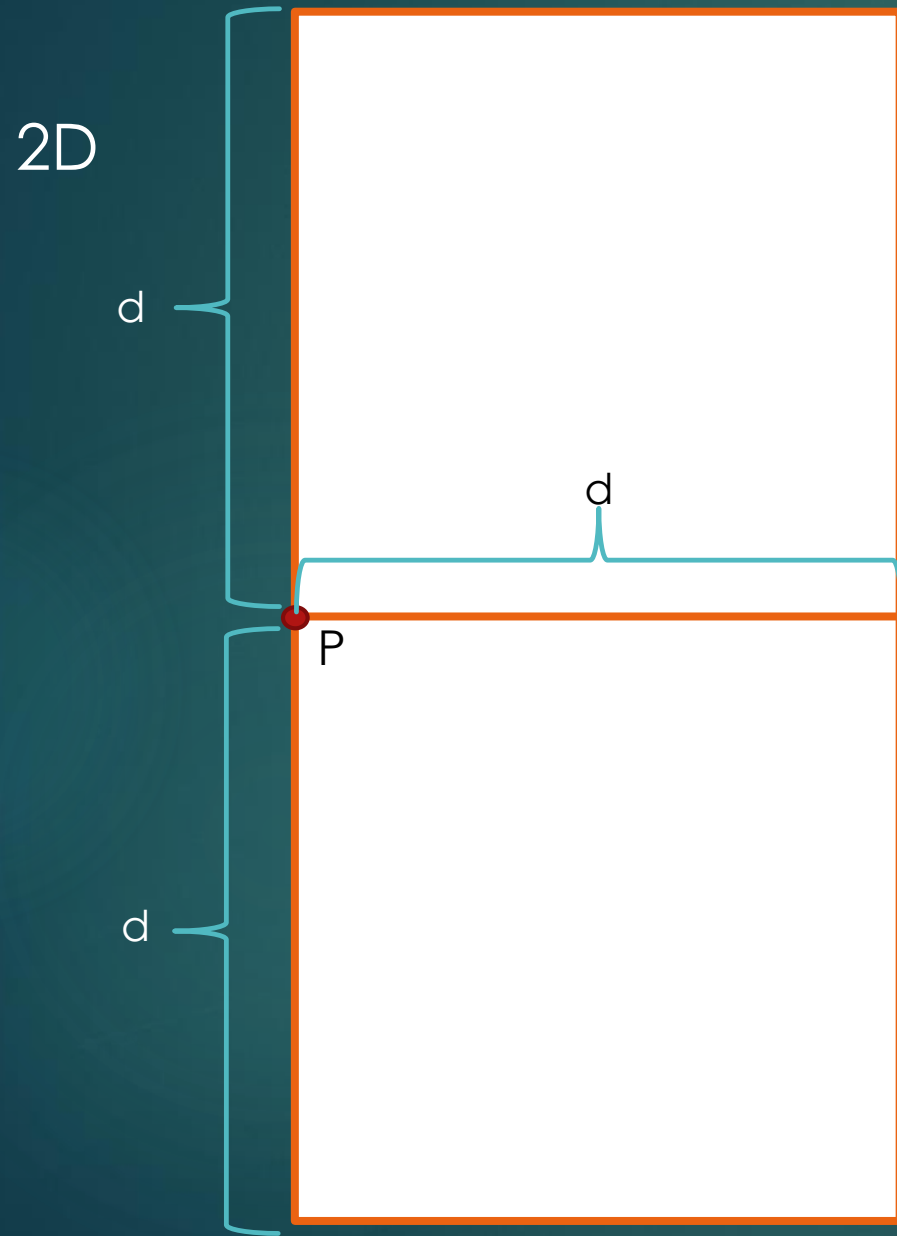
CASO DE 3 DIMENSIONES

La división se hace
mediante un plano.

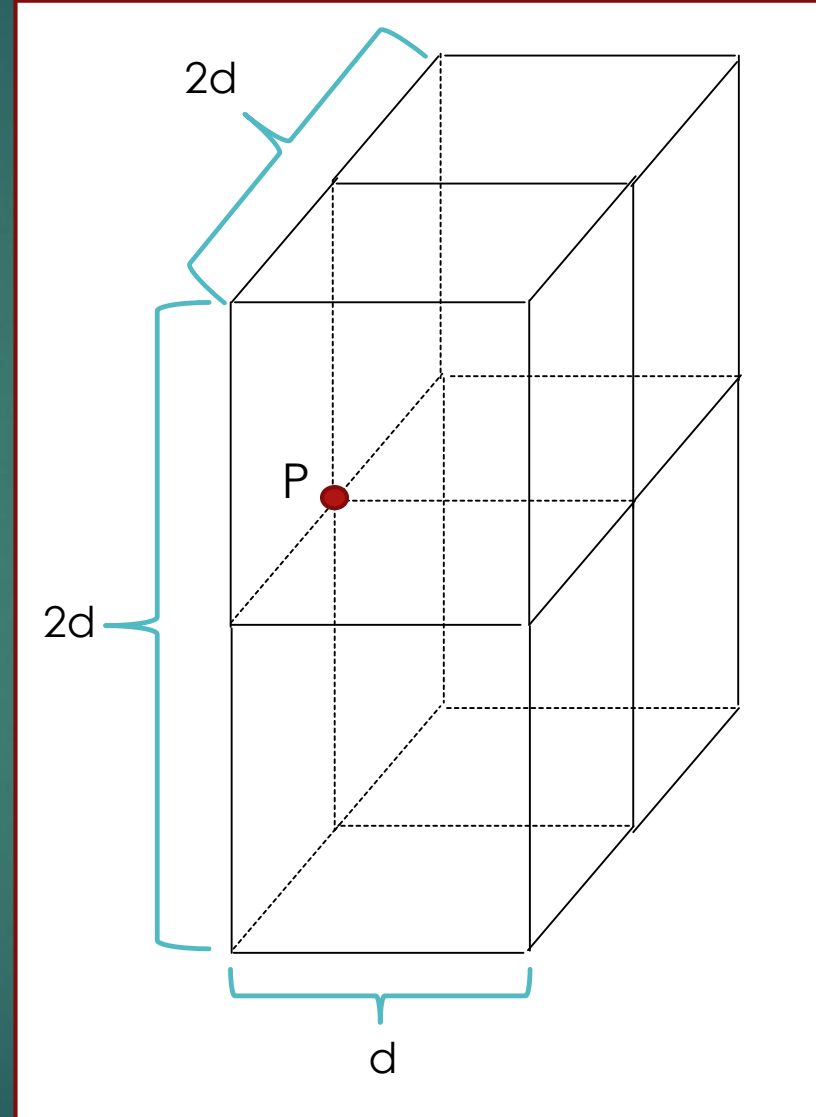
La banda es un
ortocedro.



CÁLCULO DE LA DISTANCIA ENTRE LOS PUNTOS DE LA BANDA



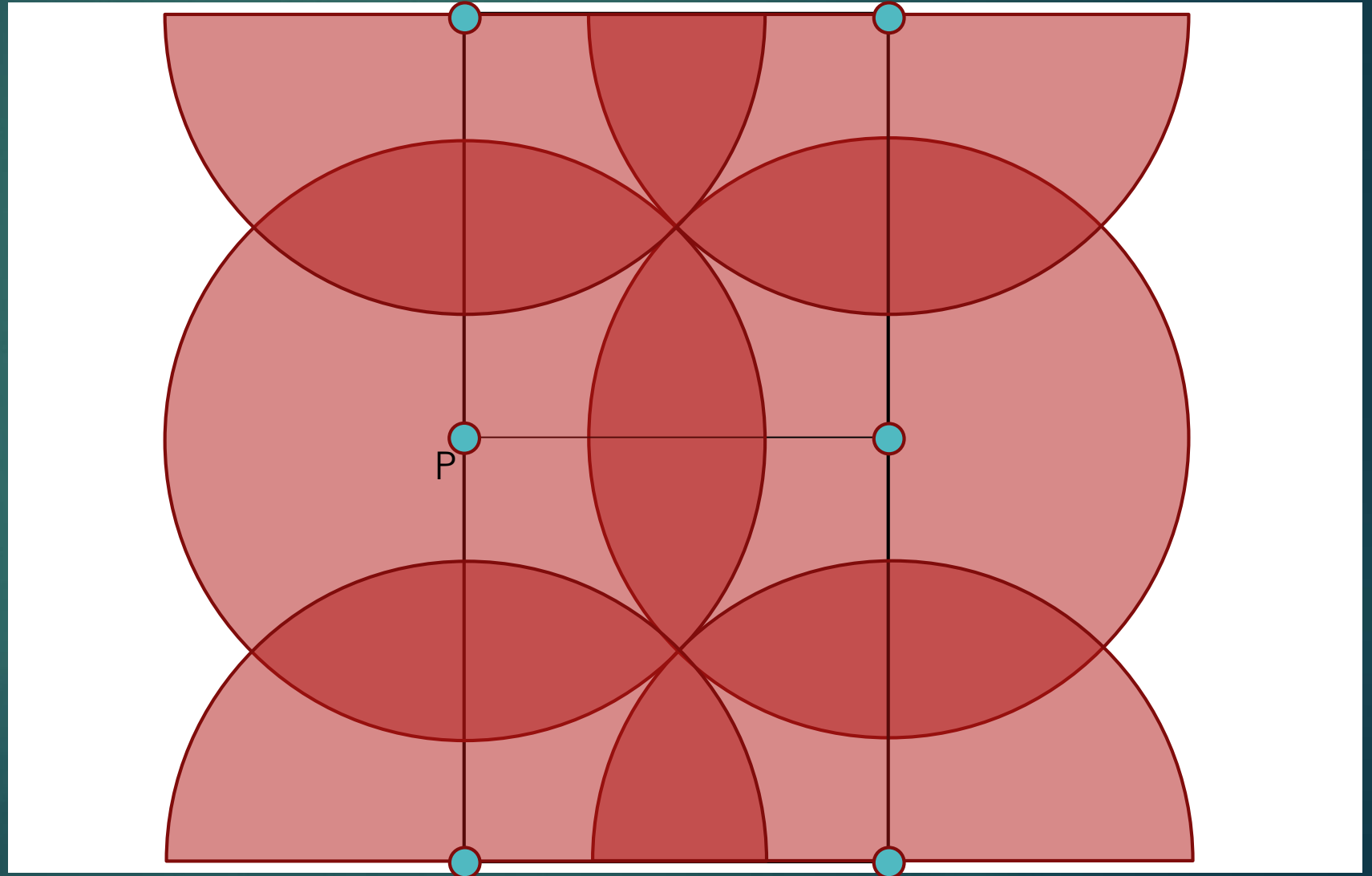
3D



DEMOSTRACIÓN

Este es el caso de 2 dimensiones.

Para el caso de 3 dimensiones se formarían 18 esferas.



PSEUDOCÓDIGO

puntos_x = vector de puntos ordenados por la coordenada x
puntos_y = vector de puntos ordenados por la coordenada y

función puntos_cercanos (puntos_x, puntos_y)

 if $n=1$

 return infinito

 elseif $2 \leq n \leq 3$

 return caso_base(puntos)

 elseif $n \geq 4$

 med = mediana de la coordenada x de puntos

 s1_x = vector de puntos en el lado izquierdo ordenados por x

 s1_y = vector de puntos en el lado izquierdo ordenados por y

 s2_x = vector de puntos en el lado derecho ordenados por x

 s2_y = vector de puntos en el lado derecho ordenados por y

 d1 = puntos_cercanos(s1_x, s1_y)

 d2 = puntos_cercanos(s2_x, s2_y)

 d = min(d1, d2)

 candidatos = par de puntos cuya distancia es d

 db = dist_banda(puntos_y, med, d)

 dtotal = min(d, db)

 candidatos = par de puntos cuya distancia es dtotal

 return dTotal y candidatos

PSEUDOCÓDIGO

```
función dist_banda(puntos,mediana,dist)
  for each i in puntos
    banda = vector de puntos p tal que (mediana-dist < p.x < mediana+dist)
  if 2D
    for i from 0 to length(banda)
      for j from i+1 to i+6
        if j < length(banda) & dist < |i-j|
          dist = |i-j|
          Actualizar candidatos
  elseif 3D
    for i from 0 to length(banda)
      for j from i+1 to i+18
        if j < length(banda) & dist < |i-j| & j.z pertenece a (i.z-d, i.z+d)
          dist = |i-j|
          Actualizar candidatos

  return dist y candidatos
```

COSTE

puntos_x = vector de puntos ordenados por la coordenada x
puntos_y = vector de puntos ordenados por la coordenada y

función puntos_cercanos (puntos_x, puntos_y)

if $n=1$

return infinito

elseif $2 \leq n \leq 3$

return caso_base(puntos)

elseif $n \geq 4$

med = mediana de la coordenada x de puntos

s1_x = vector de puntos en el lado izquierdo ordenados por x

s1_y = vector de puntos en el lado izquierdo ordenados por y

s2_x = vector de puntos en el lado derecho ordenados por x

s2_y = vector de puntos en el lado derecho ordenados por y

d1 = puntos_cercanos(s1_x, s1_y)

d2 = puntos_cercanos(s2_x, s2_y)

d = min(d1, d2)

candidatos = par de puntos cuya distancia es d

db = dist_banda(puntos_y, med, d)

dtotal = min(d, db)

candidatos = par de puntos cuya distancia es dtotal

return dTotal y candidatos

$O(n \log(n))$

$O(cte)$

$O(n)$

?

$O(cte)$

$O(cte)$

COSTE

```
función dist_banda(puntos,mediana,dist)
  for each i in puntos
    banda = vector de puntos p tal que (mediana-dist < p.x < mediana+dist)
  if 2D
    for i from 0 to length(banda)
      for j from i+1 to i+6
        if j < length(banda) & dist < |i-j|
          dist = |i-j|
          Actualizar candidatos
  elseif 3D
    for i from 0 to length(banda)
      for j from i+1 to i+18
        if j < length(banda) & dist < |i-j| & j.z pertenece a (i.z-d, i.z+d)
          dist = |i-j|
          Actualizar candidatos

  return dist y candidatos
```

$O(n)$

$O(5n)=O(n)$

$O(17n)=O(n)$

RESOLUCIÓN DE LA RECURSIVIDAD

MÉTODO MAESTRO

$$T(n) = a * T(n/b) + f(n)$$

$a = 2$ nº de subproblemas

$b = 2$ n/b es el tamaño de cada subproblema

$f(n)$ = coste fuera de la recursión

CASO 2: si para algún $k \geq 0$, se cumple que $f(n) = O(n^c * \log^k(n))$ donde $c = \log_b a$

En este problema, $f(n) = O(n)$

Por lo tanto, si $k = 0$, $c = \log_2 2 = 1$ y por tanto, $f(n) = O(n^1 * \log^0(n)) = O(n)$.

Para el caso 2, la ecuación de la recursividad se resuelve de la forma:

$$T(n) = O(n^c * \log^{k+1}(n))$$

Sustituyendo c y k obtenemos que la recursividad tiene un coste de $O(n * \log(n))$.

El único coste que no se tiene en cuenta en el método maestro es el coste de ordenación, pero dado que era $O(n * \log(n))$, igual que la recursividad, el coste total del algoritmo es $O(n * \log(n))$.