

Christian Müller 1123410 Daniel Kocher, 0926293

 $March\ 15,\ 2016$

Theorieaufgabe

Für den Divide-&-Conquer Algorithmus zur Berechnung von Segmentschnittpunkten werden zuerst zwei Datenstrukturen definiert, welche verwendet werden um die Elemente der Liste S darzustellen.

Endpunkt Stellt einen Endpunkt eines horizontalen Segments dar. Jeder Endpunkt besitzt mindestens drei Felder:

- x ... repräsentiert die x-Koordinate des Endpunktes.
- y ... repräsentiert die y-Koordinate des Endpunktes.
- ass ... Pointer zum zugehörigen Partner-Endpunkt.

Beispiel: Das horizontale Segment mit den Endpunkten (1,2) und (4,2) wird durch zwei **Endpunkte** $e_{1,2}$ repräsentiert. Die Felder von $e_{1,2}$ sind wie folgt belegt:

e_1	x=1	y=2	$.ass = e_2$
e_2	x=4	y=2	$.ass = e_1$

VertSegment Stellt ein vertikales Segment dar. Jedes vertikale Segment besitzt mindestens drei Felder:

- x ... repräsentiert die x-Koordinate des vertikalen Segments.
- y_{unten} ... repräsentiert die untere y-Koordinate des vertikalen Segments.
- y_{oben} ... repräsentiert die obere y-Koordinate des vertikalen Segments.

Beispiel: Das vertikale Segment mit den Endpunkten (1,6) und (1,1) wird durch ein **VertSegment** v repräsentiert. Die Felder von v sind wie folgt belegt:

$$v \mid .x = 1 \mid .y_{unten} = 1 \mid .y_{oben} = 6$$

Im folgenden sollen mit mit $L(S_i)$, $R(S_i)$ und $V(S_i)$ die verwendeten einfach verkettete Listen bezeichnet werden. $L(S_i)$ enthält die y-Koordinaten aller linken Endpunkte in S_i , deren rechter Partner (ass) nicht in S_i enthalten ist. Analog beinhaltet $R(S_i)$ die y-Koordinaten aller rechten Endpunkte in S_i , deren linker Partner (ass) nicht in S_i liegt. $V(S_i)$ hingegen enthält die y-Intervalle (y_{unten}) bis y_{oben} der vertikalen Segmente in S_i .

 $L(S_i)$ und $R(S_i)$ sind nach steigenden y-Koordinaten sortierte, einfach verkettete Listen. $V(S_i)$ sind nach steigenden unteren Endpunkten (y_{unten}) sortierte, einfach verkettete Listen.

Seien l, l_i einfach verkettete Listen und d ein Wert gespeichert in einer einfach verketteten Liste. Solche Listen haben mindestens folgende Felder:

- head ... Erster Knoten einer Liste.

Weiters stellen sie folgende Funktionen zur Verfügung:

- l_1 .insertAll (l_2) ... Fügt alle Element von Liste l_2 zu Liste l_1 hinzu.
- l.search(d) ... Durchsucht die Liste l nach einem Element d und gibt dessen Knoten zurück (falls gefunden).
- l.insert(d) ... Fügt das Element d zu Liste l hinzu.
- l.delete(d) ... Entfernt das Element d aus Liste l.

Knoten einer solchen Liste stellen mindestens die folgenden Felder bereit:

- next ... Nächster Knoten.

```
von horizontalen Segmenten.
              S sei nach horizontalen Koordinaten sortiert (Algorithmus ist leicht zu adaptieren falls nicht).
   Output: Alle Schnittpunkte von vertikalen Segmenten mit horizontalen Segmenten
 1 Function ReportCuts(S, L(S), R(S), V(S))
       if |S| \leq 0 then return;
       if |S| = 1 then
 3
           // Initialisierung von L(S), R(S) und V(S)
           Sei s das einzige Element in S;
 4
           if s ist linker Endpunkt then L(S) \leftarrow \{s\}, R(S) \leftarrow \emptyset, V(S) \leftarrow \emptyset;
 \mathbf{5}
           else if s ist rechter Endpunkt then L(S) \leftarrow \emptyset, R(S) \leftarrow \{s\}, V(S) \leftarrow \emptyset;
 6
           else if s ist vertikales Segment then L(S) \leftarrow \emptyset, R(S) \leftarrow \emptyset, V(S) \leftarrow \{s\};
           return;
                                                                                                 // Rekursionsende
 8
       end
 9
       if S ist nicht bezüglich x-Koordinaten sortiert then Sortiere S bezüglich x-Koordinaten;
10
       /* Divide Schritt.
           m sei ein Integer (repräsentiert die Mitte der Liste S).
           S_1 und S_2 seien Listen von vertikalen Segmenten und Endpunkten von horizontalen
           Segmenten, sortiert bezüglich ihrer x-Koordinaten.
       if |S| ist gerade then m \leftarrow |S|/2;
11
       else m \leftarrow \lceil |S|/2 \rceil;
12
       S_1 \leftarrow \text{Liste der ersten } m \text{ Elemente aus } S;
13
       S_2 \leftarrow \text{Liste der letzten } (|S| - m) \text{ Elemente aus } S;
14
       // Conquer Schritt
       ReportCuts(S_1, L(S_1), R(S_1), V(S_1));
15
       ReportCuts(S_2, L(S_2), R(S_2), V(S_2));
16
       /* L(S_i), R(S_i), V(S_i) für i=1,2 bekannt \Rightarrow Merge Schritt
           Berichte Segmentschnittpunkte (Paare (h, v))
                                                                                                                     */
       h_1 \leftarrow R(S_2);
17
       DeletePartnersOf(h_1, L(S_1));
       IntersectAndReport(h_1, V(S_1));
19
       h_2 \leftarrow L(S_1);
\mathbf{20}
       DeletePartnersOf(h_2, R(S_2));
21
       IntersectAndReport(h_2, V(S_2));
22
       // Aktualisiere L(S), R(S) und V(S) für S=S_1\cup S_2
       L(S).insertAll(h_2);
23
       L(S).InsertAll(L(S_2));
24
       R(S).insertAll(h_1);
25
       R(S).InsertAll(R(S_1));
26
       V(S).insertAll(V(S_1));
27
       V(S).InsertAll(V(S_2));
28
```

Input: Liste S bestehend aus vertikalen Segmenten (VertSegment) und Endpunkten (Endpunkt)

```
Input : Zwei einfach verkettete Listen l_1 und l_2.

l_{1,2} beinhalten nur Endpunkte von horizontalen Segmenten.

Output: Eine Liste, welche alle Elemente aus l_1 beinhaltet, die keinen Partner in l_2 besitzen.

Function DeletePartnersOf(l_1, l_2)

if l_2 ist leer then return l_1;

current \leftarrow l_2.head;

while current \neq null do

if l_1.search(current.ass) hat einen Partner gefunden then l_1.delete(current);

current \leftarrow current.next;

end

return l_1;
```

```
Input: Zwei einfach verkettete Listen h und v.
             h enthält Endpunkte von horizontalen Segmenten.
             v enthält vertikale Segmente.
             h und v sind aufsteigend gemäß y bzw. y_{unten} sortiert.
   Output: Berichtet alle Schnittpunkte zwischen Elementen aus v und Elementen aus h.
 1 Function IntersectAndReport(h, v)
       // Keine Schnittpunkte möglich
      if h ist leer oder v ist leer then return;
 \mathbf{2}
       currHor \leftarrow h.head;
 3
       currVert \leftarrow v.head;
 4
       while currHor \neq null\ und\ currVert \neq null\ do
 5
           if \ curr Hor.y > curr Vert.y_{oben} \ then \ curr Vert = curr Vert.next; \\
 6
 7
          if currHor.y \ge currVert.y_{unten} then
              print(currVert.x, currHor.y);
 8
              tmpHor \leftarrow currHor.next;
 9
              while tmpHor \neq null und tmpHor.y < currVert.y_{oben} do
10
                  print(currVert.x, tmpHor.y);
11
                  tmpHor \leftarrow tmpHor.next;
12
              end
13
              currVert \leftarrow currVer.next;
14
15
              if currVert \neq null then currHor \leftarrow currHor.next;
16
17
          end
18
      end
```