

① Para a construção da árvore, basta guardar cada segmento num nó, ordenando segundo a  $x$ -coordenada do extremo do segmento que se encontra na reta  $y=1$ . É necessário construir uma árvore rubro-negra, afinal a busca precisará ser em  $\lg n$ . A construção de uma árvore rubro-negra a partir de um vetor desordenado custa  $n \lg n$ .

Para a busca na árvore, basta inserir o ponto procurado como um segmento de tamanho 0 na árvore (inserção custa  $\lg n$ ) e buscar o predecessor e o sucessor na árvore (ambas as operações custam  $\lg n$ ). Por fim, é necessário fazer um teste de esquerda para o ponto em relação ao predecessor e outro em relação ao sucessor (testes de esquerda têm custo constante).

#### ④ MARCA-VIZINHOS ( $P_1, P_2$ )

```

 $v \leftarrow P_1$ 
 $seg \leftarrow 0$ 
reita  $\Delta$  constrói conjunto de segmentos
 $u \leftarrow next[v]$ 
se  $v[x] < u[x]$ 
    então  $e[seg] \leftarrow v$ 
         $d[seg] \leftarrow u$ 
    senão  $e[seg] \leftarrow u$ 
         $d[seg] \leftarrow v$ 
 $v \leftarrow u$ 
 $seg = seg + 1$ 
até que  $v = P_1$ 
para  $i \leftarrow 0$  até  $seg$   $\Delta$  marca quais segmentos são as vizinhas
     $viz[i] \leftarrow i + 1$ 
 $viz[seg] \leftarrow 0$ 
 $\Delta$  Fazer o mesmo para  $P_2$ 
devolva  $e, d, viz$ 

```

A função MARCA-VIZINHOS consome tempo linear (pouco 2 laços que percorrem os dois polígonos).

INTERSECÇÃO-SH-VIZ( $e, d, n, viz$ )

$(E, segm, esq) \leftarrow FiladeEventos(e, d, n)$

Crie( $T$ )

para  $p \leftarrow 1$  até  $2n$  faça

$i \leftarrow segm[p]$

$pred \leftarrow Predcessor(T, Ex[p], Ey[p])$

$suc \leftarrow Sucessor(T, Ex[p], Ey[p])$

se  $esq[p]$

então Insere( $T, i$ )

se  $(pred \neq NIL \text{ e } Inter(e, d, i, pred) \text{ e } viz[pred] \neq i \text{ e } viz[i] \neq pred)$

ou  $(suc \neq NIL \text{ e } Inter(e, d, i, suc) \text{ e } viz[suc] \neq i \text{ e } viz[i] \neq suc)$

então devolva verdade

senão Remove( $T, i$ )

se  $(pred \neq NIL \text{ e } suc \neq NIL \text{ e } Inter(e, d, pred, suc) \text{ e } viz[suc] \neq pred$   
e  $viz[pred] \neq suc)$

então devolva verdade

devolva falso

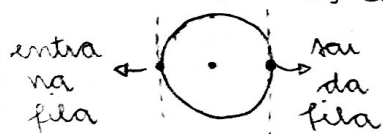
A função INTERSECÇÃO-SH-VIZ tem a mesma complexidade do algoritmo original de Shamos e Helly ( $n \lg n$ ), pois só adicionamos condições de consulta constante (pesquisas no vetor viz).

INTERSECÇÃO-DE-POLÍGONOS( $P1, P2, n$ )

$(e, d, viz) \leftarrow MARCA-VIZINHOS(P1, P2)$

devolva INTERSECÇÃO-SH-VIZ( $e, d, n, viz$ )

⑤ Para determinar se há dois discos que se intersectam na coleção, é necessário utilizar um algoritmo de linha de varredura similar ao de Shamos e Helly. Primeiro ordenamos os discos pela  $y$ -coordenada do centro de cada um. Os pontos evento são as extremidades em  $x$  dos discos.



Toda vez que uma circunferência for detectada pela linha de varredura, ela entra na fila de eventos e seu centro é comparado\* com os centros da circunferência predecessora e da sucessora em  $y$  (que já estão na fila). Toda vez que uma circunferência sai da fila, o centro de suas sucessora e predecessora são comparados\*  
\* A comparação se dá pela distância entre os dois centros ser menor do que a soma dos raios (que, neste caso, implica uma interseção)

Cada iteração faz uma chamada a predecessor, sucessor, insere ou remove (operações que custam  $\lg n$ ). Como há  $2n$  pontos eventos, há  $2n$  iterações. Portanto o algoritmo custará  $n \lg n$ .