

Грищенко Юрій ІПС-32

Лабораторна робота №4

Постановка задачі: Задача регіонального пошуку. В загальному випадку: файл містить набір точок простору, а запитом є деяка стандартна геометрична фігура, яка довільно переміщується у цьому просторі. Регіональний пошук полягає у визначенні (задача звіту) або у підрахунку кількості (задача підрахунку) всіх точок всередині заданого регіону.

В цьому випадку: задані точки на 2D просторі, треба знайти всі точки всередині прямокутника, визначеного декартовим добутком $[x_1, x_2] \times [y_1, y_2]$

Опис алгоритму:

Метод 2D дерева - можна вважати узагальненням дихотомії

Припустимо, що вся площа є нескінченним прямокутником, який будемо “розрізати” на частини.

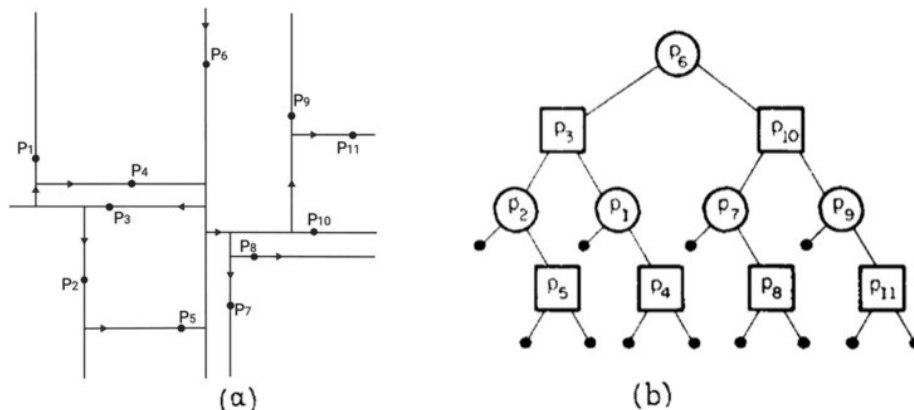
Почергово розбиватимемо множину точок по x-координаті та y-координаті.

- по x-координаті: проводиться вертикальна лінія так, щоб по обидва боки знаходилася (приблизно) однакова кількість точок множини;
- по y-координаті: проводиться горизонтальна лінія так, щоб зверху і знизу була (приблизно) однакова кількість точок

Водночас будуємо двійкове дерево T: з кожним вузлом v неявно зв'язуються прямокутник $R(v)$ та підмножина точок, що лежать всередині $R(v)$.

Процес розбиття завершиться, коли з'явиться прямокутник, який не містить всередині жодної точки, відповідний йому вузол є листком дерева T.

Метод багатовимірної двійкового дерева



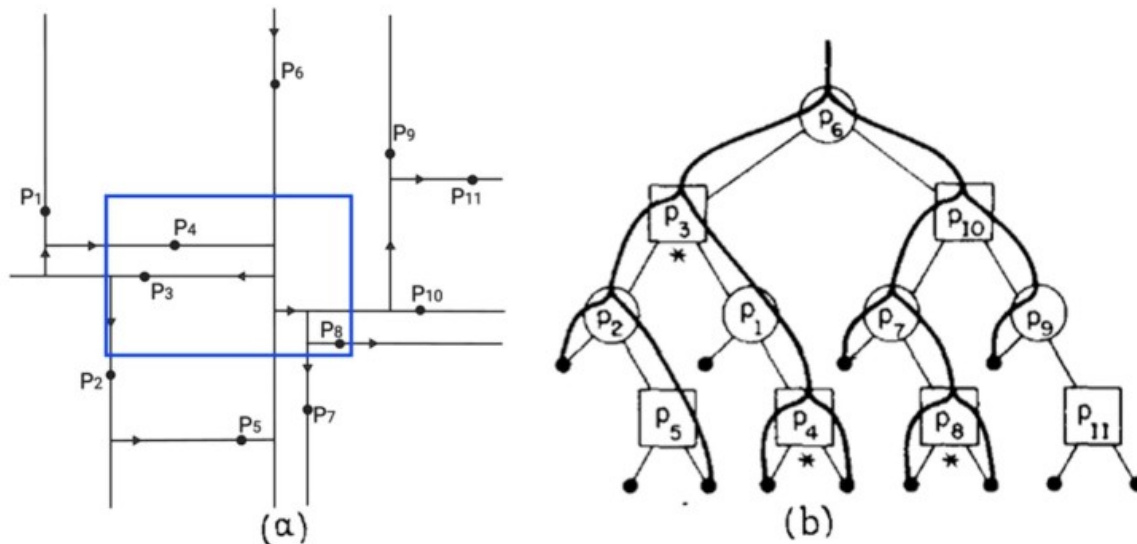
Побудова 2d-дерева

Пошук в регіоні D починаємо з кореня дерева:

- Для кожної v пряма $l(v)$ розбиває $R(v) = R_1(v) \cup R_2(v)$.

Перевіряється $D \cap R_1(v)$, $D \cap R_2(v)$.

1. $D \cap R_1(v) \neq \emptyset$ та $D \cap R_2(v) = \emptyset$ - лівий пошук (в $R_1(v)$).
2. $D \cap R_1(v) = \emptyset$ та $D \cap R_2(v) \neq \emptyset$ - правий пошук (в $R_2(v)$).
3. $D \cap R_1(v) \neq \emptyset$ та $D \cap R_2(v) \neq \emptyset$ - перевірка " $P(v) \in D$?", потім лівий і правий пошуки



Ілюстрація метода пошуку за допомогою двовимірного двійкового дерева

Складність алгоритму:

Оцінимо складність.

- Пам'ять – $\Theta(N)$ (по вузлу на точку).
- Побудова дерева – $\Theta(N \log N)$. Спосіб наступний.

Розріз множини S проводиться в результаті обчислення медіани множини x -координат (y -координат) точок з S за час $O(|S|)$, і шляхом формування розбиття S з такою ж оцінкою часу.

(також можна попередньо відсортувати точки по x - та y -координатах і робити розбиття на цій основі за $O(N)$)

За час $O(N)$ вихідна множина розбивається, в результаті чого отримуємо півплощини, в кожній із яких по $N/2$ точок.

Отримуємо рекурентне співвідношення для часу $T(N)$ роботи алгоритма побудови дерева: $T(N) \leq 2T(N/2) + O(N)$.

- Час пошуку - $O(\sqrt{n})$ (у вузлах дерева можна “даремно” витратити час)

Метод дерева регіонів має кращу верхню межу для часу пошуку, за рахунок більшого використання пам'яті.

Реалізовано на мові Python.

Інтерфейс користувача: набір точок задається файлом `points.txt`, регіон пошуку задається як аргумент програми (наприклад, `python lab4.py 2 -3 5 6` шукає в прямокутнику з лівим нижнім кутом $(2; -3)$, шириною 5 і висотою 6). Програма у вікні показує всі задані точки та регіон пошуку, а в консоль виводить побудоване дерево пошуку та список знайдених точок.