

**Грищенко Юрій ІПС-32**  
**Лабораторна робота №5**

**Постановка задачі:** Знайти опуклу оболонку для множини точок  $X$  — мінімальну опуклу множину, що містить  $X$ .

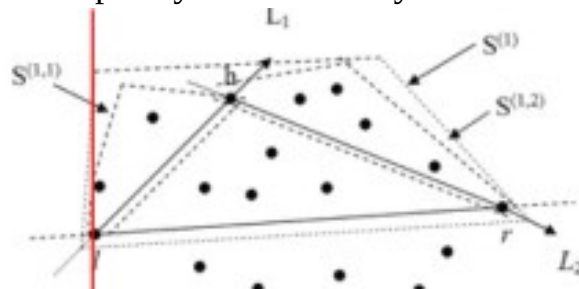
**Опис алгоритму:**

**“Швидкий” метод побудови опуклої оболонки** - підхід, схожий на швидке сортування (quicksort), звідси назва ШвидкОбол (QuickHull).

Метод розбиває множину  $S$  із  $N$  точок на дві підмножини, кожна з яких міститиме одну із двох ламаних, з'єднання яких дає багатокутник опуклої оболонки.

Розбиваємо множину точок  $S$  на підмножини в залежності від того, знаходяться вони зліва чи справа від лінії:

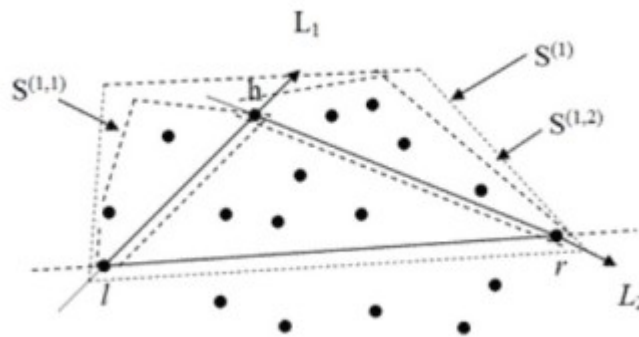
- Виберемо початкові значення  $\{l_0, r_0\}$  точок  $l$  та  $r$ :
  - за  $l_0$  – точку з найменшою абсцисою ( $x_0, y_0$ );
  - за  $r_0$  – точку ( $x_0, y_0 - \epsilon$ ), де  $\epsilon > 0$  – мале число.
- Через це за початкову пряму, яка розбиває множину на частини, обирається вертикальна пряма, що проходить через точку  $l_0$ .
- Після завершення алгоритму точка  $r_0$  вилучається.



Далі рекурсивно оброблюємо підмножини точок зліва від лінії  $lr$ :

- Розглянемо підмножину  $S_1$ .
- Визначимо точку  $h$ , для якої трикутник  $(h, l, r)$  має максимальну площу серед усіх трикутників  $\{(p, l, r): p \in S_1\}$ .
- Якщо таких точок більше однієї, то вибираємо найлівішу.
- Точка  $h$  гарантовано належить опуклій оболонці.

- Побудуємо дві прямі:  $L_1$  – спрямована із  $l$  в  $h$ ;  $L_2$  – спрямована із  $h$  в  $r$ .
- Для кожної точки множини  $S_1$  визначається її положення відносно цих прямих.
- Важливо помітити, що жодна з точок не знаходиться одночасно ліворуч від  $L_1$  та від  $L_2$ .
- Всі точки, розташовані праворуч від обох прямих, є внутрішніми точками трикутника ( $l r h$ ) і тому можуть бути вилучені із подальшої обробки.



- Точки, розташовані ліворуч від  $L_1$  або на ній (і розташовані праворуч від  $L_2$ ), утворюють підмножину  $S_{1,1}$ . Аналогічно утворюється підмножина  $S_{1,2}$ .
- Утворені підмножини передаються на наступний рівень рекурсивної обробки.
- Опукла оболонка для  $S_1$  утворюється склейкою впорядкованих списків вершин опуклих оболонок для  $S_{1,1}$  і  $S_{1,2}$ .

### Складність алгоритму:

Складність схожа на QuickSort — в загальному випадку  $O(n \log n)$ , але в найгіршому випадку  $O(n^2)$ .

На кожному кроці робимо  $O(n)$  операцій, і розбиваємо множину на дві підмножини, але не гарантовано, що підмножини рівні. (це гарантує алгоритм “Розділяй та володарюй” Шеймоса, він завжди виконується за час  $O(n \log n)$ ).

Також існують алгоритми:

Метод Грехема —  $O(n \log n)$ , якщо точки задані в полярних координатах і відсортовані, то  $O(n)$

Метод Ендрю — аналогічно, з декартовими координатами

Метод Джарвіса —  $O(hn)$  взагалі, в найгіршому випадку  $O(n^2)$

**Реалізовано на мові Python.**

**Інтерфейс користувача:** набір точок задається файлом points.txt.  
Програма у вікні показує всі задані точки та малює опуклу оболонку.