ФЕДЕРАЛЬНОЕ АГЕНТСТВО СВЯЗИ

ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ

«СИБИРСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ ТЕЛЕКОММУНИКАЦИЙ И ИНФОРМАТИКИ»  
(СИБГУТИ)

**ПОЯСНИТЕЛЬНАЯ ЗАПИСКА**

к курсовому проекту по дисциплине

“Структуры и алгоритмы обработки данных ”

на тему

«ДЕРЕВО КВАДРАНТОВ (Quadtree)»

|  |  |
| --- | --- |
| Выполнил студент | Дьяченко Даниил Вадимович |
|  | Ф.И.О. |

|  |  |
| --- | --- |
| Группы | ИВ-621 |
|  |  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Работу принял |  | доцент к.т.н. О.В. Молдованова |
|  | подпись |  |

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Оценка |  |  |  |
|  |  |  |  |

Новосибирск – 2017

СОДЕРЖАНИЕ

ВВЕДЕНИЕ 3

1 Описание…………………………………………………………………………………………………………….4

2 Классификация 5

3 Структура узла 5

4 Варианты использования 6

5 Анализ эффективности алгоритма…………………………………………………………….6

6 Основные шаги в операциях для дерева квадрантов……………………….…..6

7 Экспериментальное исследование эффективности алгоритма 7

7.1 Организация моделирование 7

7.2 Результаты моделирования 7

ЗАКЛЮЧЕНИЕ 8

СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННЫХ ИСТОЧНИКОВ 9

ПРИЛОЖЕНИЕ 10

1 Исходный текст программы 10

**Введение**

Структуры данных «деревья» отлично подходят для хранения различных данных, с доступом к каждому узлу за короткое время. Обычно скорость не хуже O(log(n)). Это добивается за счет того, что каждый узел дерева, помимо данных, хранит указатели на дочерние узлы (от двух и более, в зависимости от назначения).

Существует множество модификаций «деревьев», но сегодня будет рассказано о «дереве квадрантов». Главным образом, эта структура сыскала славу благодаря ее применению в алгоритме разбиения пространства. Так как каждый узел содержит четыре потомка, можно разбивать двумерное пространство ровно на четыре части, что по времени не очень затратно.

**Дерево квадрантов** (также **квадродерево**, **4-дерево**, ***quadtree***) —  это структура данных, которая применяется для нахождения точек рядом с одиночной точкой путем поиска внутри области, окружающей данную точку.

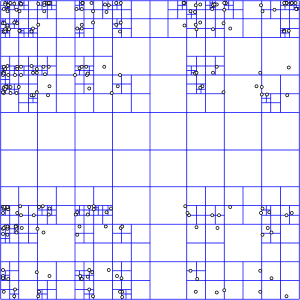


Рисунок 1. Разбитая с помощью

дерева квадрантов плоскость.

Используя дерево квадрантов, вы можете эффективно выполнять поиск точек в двухмерном диапазоне, где эти точки определены координатами широты и долготы или декартовыми координатами (x, y). Дерево квадрантов хранит наборы координат в узлах и индексирует их по областям (ограничивающим прямоугольникам). Для поиска заданной пары координат нужно просматривать узлы дерева квадрантов.

. Англоязычный термин *quadtree* был придуман Рафаэлем Финкелем и Джоном Бентли в 1974 году.

Общие черты разных видов деревьев квадрантов:

* разбиение пространства на адаптирующиеся ячейки
* максимально возможный объём каждой ячейки,
* соответствие направления дерева пространственному разбиению.

**Классификация**.

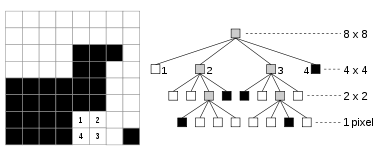
Деревья квадрантов могут быть классифицированы в соответствии с типом данных, который они представляют — пространством, точками, прямыми, кривыми. Также их можно разделить по тому, зависит ли форма дерева от порядка обработки данных. Некоторые виды деревьев квадрантов:

1. Region quadtree - Деревья квадрантов, разбивающие пространство, представляют какую-либо часть двумерного пространства разбивая его на 4 квадранта, субквадранты и так далее, причём каждый лист дерева соответствует определённой области. У каждого узла дерева либо 4 потомка, либо их нет вовсе (у листьев).
2. Point quadtree - Деревья квадрантов, хранящие информацию о точках, — разновидность бинарных деревьев, используемых для хранения информации о точках на плоскости. Форма дерева зависит от порядка задания данных. Использование таких деревьев очень эффективно в сравнении упорядоченных точек плоскости, причём время обработки равно O(log n).
3. Edge quadtree - Деревья квадрантов, хранящие информацию о линиях, используются для описания прямых и кривых. Кривые описываются точными приближениями путём разбиения пространства на очень мелкие ячейки.
4. Polygonal map quadtree - Деревья квадрантов, хранящие информацию о многоугольниках, могут содержать информацию о полигонах, в том числе и о вырожденных (имеющих изолированные вершины или грани)

**Структура узла.**

Узел дерева квадрантов, хранящего информацию о точках плоскости, аналогичен узлу бинарного дерева лишь с той оговоркой, что узел первого имеет четыре потомка (по одному на каждый квадрант) вместо двух («правого» и «левого»). Ключ узла состоит из двух компонент (для координат *x* и *y*). Таким образом, узел дерева содержит следующую информацию:

* 4 указателя: NW (Северо-Запад), NE (Северо-Восток), SW (Юго-Запад), SE (Юго-Восток).
* Точка (center), описывающая центр квадранта.
* Границы (bounds) квадранта.
* Ключ (key) – содержимое узла.

**Варианты использования**.

* Представление изображений
* Пространственные базы данных
* Эффективное обнаружение столкновений в двух измерениях.
* Отсечение невидимых частей ландшафта (*view frustum culling*).
* Хранение данных для табличных или матричных вычислений.
* Вычисления, связанные с многомерными полями (в вычислительной гидродинамике, электромагнетизме).
* Симуляция игры Жизнь.
* Вычисление состояний наблюдаемой динамической системы.
* Анализ частей фрактальных изображений.

**Анализ эффективности алгоритма**.

Основные операции для дерева квадрантов – это добавление и поиск точки.

Так же, как и для бинарного дерева поиска скорость составляет O(log(n)), где n – высота дерева.

Эффективность на примерах будет показана ниже.

**Основные шаги в операциях для дерева квадрантов**.

* Вставка
  + Найти квадрант, удовлетворяющий условию нахождения точки внутри границ и отсутствию иной точки в квадрате.
  + Если найдется такой квадрант, то вставить точку.
  + Иначе разбить этот квадрант на подквадранты.
* Поиск
  + Искать квадрант, пока не выполнится условие – искомая точка не выходит за границы и она равна точке, содержащейся в квадранте.

**Экспериментальное исследование эффективности алгоритма**.

* Организация моделирования.

Измерения проводились на компьютере со следующими характеристиками: intel core i7- 6700k (4.5GHz), 8Gb ROM 2133 MHz, ssd.

В дерево квадрантов последовательно добавлялось по 500 000 точек и производились замеры. Заполнение происходило равномерно

* Результаты моделирования.

1. Функция добавления.

|  |  |
| --- | --- |
| Количество точек, шт | Среднее время, с |
| 500000 | 0.0000007405 |
| 1000000 | 0.0000003696 |
| 1500000 | 0.0000003696 |
| 2000000 | 0.0000001810 |
| 2500000 | 0.0000001467 |
| 3000000 | 0.0000001289 |
| 3500000 | 0.0000001041 |
| 4000000 | 0.0000000972 |

1. Функция поиска.

|  |  |
| --- | --- |
| Количество точек, шт | Среднее время, с |
| 500000 | 0.0000000000019073 |
| 1000000 | 0.0000000000000840 |
| 1500000 | 0.0000000000019073 |
| 2000000 | 0.0000000000023841 |
| 2500000 | 0.0000000000019073 |
| 3000000 | 0.0000000000004010 |
| 3500000 | 0.0000000000019073 |
| 4000000 | 0.0000000000019073 |

**Заключение**

В результате выполнения работы разработана и исследована структура данных «Дерево квадрантов».

Осуществлено моделирование разработанной структуры данных. Показано, что скорость основных функций (добавления и поиска точки) совершается очень быстро (O(log(n), где n – высота дерева)). Поэтому данная структура данных идеально подходит для таких профильных задач, как нахождение столкновений или пересечений объектов в двух измерениях, хранение данных для различных табличных или матричных вычислений, отсечение невидимых частей ландшафта и тд.

**Список использованных источников**

1. Электронная энциклопедия [электронный ресурс] : wikipedia.com
2. Учебные пособия [электронный ресурс] : https://gamedevelopment.tutsplus.com/tutorials/quick-tip-use-quadtrees-to-detect-likely-collisions-in-2d-space--gamedev-374
3. Carnegie Mellon University lecture [электронный ресурс] : https://www.cs.cmu.edu/~ckingsf/bioinfo-lectures/quadtrees.pdf
4. Закрытая библиотека google [электронный ресурс] : https://google.github.io/closure-library/source/closure/goog/demos/quadtree.html
5. Carnegie Mellon University lecture [электронный ресурс] : http://www.cs.tau.ac.il/~haimk/seminar12b/Quadtrees.pdf

**Приложение**

Исходный текст программы:

main.c

|  |
| --- |
| #include <stdio.h>  #include "quadtree.h"  #include <time.h>  #include <sys/time.h>  #include <stdlib.h>  #include <inttypes.h>  double wtime()  {  struct timeval t;  gettimeofday(&t, NULL);  return (double)t.tv\_sec + (double)t.tv\_usec \* 1E-6;  }  int getrand(int min, int max)  {  return (double)rand() / (RAND\_MAX + 1.0) \* (max - min) + min;  }  int main(void)  {  srand(time(0));  double NWx = 0.0;  double NWy = 1000.0;  double SEx = 1000.0;  double SEy = 0.0;  unsigned int sum\_point = (NWy / 0.5) \* (SEx / 0.5);  Quadtree \*tree = quadtree\_new(NWx, NWy, SEx, SEy);  double find\_500[8] = { 0 };  //double t[sum\_point] = { 0 };  double \*t = malloc(sizeof(double) \* sum\_point);  double time\_500[8] = { 0 };  int count\_find = 0;  int count = 0;  for (double i = 0; i < SEx; i += 0.5) {  for (double j = 0; j < NWy; j += 0.5) {  t[count] = wtime();  quadtree\_insert(tree, j, i, i + j);  t[count] = wtime() - t[count];  count++;  // if (count % 500000 == 0) {  // for (int mx = 0; mx < 1000; mx++) {  // for (int m = 0; m < 1000; m++) {  // find\_500[count\_find] = wtime();  // quadtree\_search(tree, m, mx);  // find\_500[count\_find] = wtime() - find\_500[count\_find];  // }  // }  // printf("%.20f\n", find\_500[count\_find]);  // find\_500[count\_find] = find\_500[count\_find] / 500000;  // }  if (count % 500000 == 0) {  for (int i = 0; i < 10000; i++) {  find\_500[count\_find] = wtime();  quadtree\_search(tree, getrand(0, 1000), getrand(0, 1000));  find\_500[count\_find] = wtime() - find\_500[count\_find];  }  printf("%.40f\n", find\_500[count\_find] / 500000);  find\_500[count\_find] /= 500000;  }  }  }  unsigned int k = 0;  for (unsigned int i = 0; i < 8; i++) {  for (unsigned int j = k; j < k + 500000; j++) {  time\_500[i] += t[j];  }  k += 500000;  }  double f[500] = { 0 };  double j = 0.5;  for (int i = 0; i < 500; i++) {  f[i] = wtime();  quadtree\_search(tree, j, i);  f[i] = wtime() - f[i];  j += 0.5;  }  FILE \*out = fopen("benchmark.txt", "w");  double max = 0.0;  double min = 99999.0;  fprintf(out, "\nИзмерение времени добавления точек с шагом в 1:\n\n");  for (int i = 0; i < sum\_point; i++) {  if (t[i] > max) {  max = t[i];  }  if (t[i] < min) {  min = t[i];  }  fprintf(out, "%d.\t\t%0.10f\n", i, t[i]);  }  fprintf(out, "max = %.10f\n", max);  fprintf(out, "min = %.20f\n\n\n", min);  fprintf(out, "\nИзмерение времени поиска точек:\n\n");  for (int i = 0; i < 500; i++) {  fprintf(out, "%d.\t %.10f\n", i, f[i]);  }  fprintf(out, "\nСумма времени для добавления точек с шагом в 500 000:\n\n");  int tmp = 500000;  for (int i = 0; i < 8; i++) {  fprintf(out, "%u-%u = %.10f\n", tmp - 500000, tmp, time\_500[i]);  tmp += 500000;  }  fprintf(out, "\nСреднее время добавления точки с шагом в 500 000:\n\n");  tmp = 500000;  for (int i = 0; i < 8; i++) {  if (i == 0) {  fprintf(out, "%u-%u =\t\t %.10f\n", tmp - 500000, tmp, time\_500[i] / tmp);  } else {  fprintf(out, "%u-%u =\t %.10f\n", tmp - 500000, tmp, time\_500[i] / tmp);  }  tmp += 500000;  }  fprintf(out, "\nСреднее время поиска 1000 точек с шагом в 500 000:\n");  for (int i = 0; i < 8; i++) {  fprintf(out, "%d = %0.20f\n", i, find\_500[i]);  }  fclose(out);  // quadtree\_walk(tree->root);  printf("capacity = %d\n", tree->capacity);  //printf("search (1.0, 1.0) = %d\n", quadtree\_search(tree, 1.0, 1.0));  quadtree\_free(tree);  printf("\x1b[33m GOOD \x1b[0m \n");  free(t);  return 0;  } |

point.h

|  |
| --- |
| #ifndef POINT\_H  #define POINT\_H  typedef struct {  double x;  double y;  } Point;  Point \*point\_init(double /\*x\*/, double /\*y\*/);  void point\_free(Point \*/\*point\*/);  #endif |

point.c

|  |
| --- |
| #include <stdlib.h>  #include <assert.h>  #include "point.h"  Point \*point\_init(double x, double y)  {  Point \*p = malloc(sizeof(Point));  assert(p);  p->x = x;  p->y = y;  return p;  }  void point\_free(Point \*p)  {  free(p);  } |

bounds.h

|  |
| --- |
| #ifndef BOUNDS\_H  #define BOUNDS\_H  #include "point.h"  typedef struct {  Point \*nw;  Point \*se;  } Bounds;  Bounds \*bounds\_init(Point \*/\*nw\*/, Point \*/\*se\*/);  void bounds\_change(Bounds \*/\*bounds\*/, Point \*/\*nw\*/, Point \*/\*se\*/);  void bounds\_expand(Bounds \*/\*bounds\*/, double /\*x\*/, double /\*y\*/);  void bounds\_free(Bounds \*/\*bounds\*/);  #endif |

bounds.c

|  |
| --- |
| #include "bounds.h"  #include <stdlib.h>  #include <assert.h>  #include <stdio.h>  Bounds \*bounds\_init(Point \*NW, Point \*SE)  {  assert(NW);  assert(SE);  Bounds \*bounds = malloc(sizeof(bounds));  assert(bounds);  bounds->nw = malloc(sizeof(Point));  bounds->nw->x = NW->x;  bounds->nw->y = NW->y;  bounds->se = malloc(sizeof(Point));  bounds->se->x = SE->x;  bounds->se->y = SE->y;  return bounds;  }  void bounds\_change(Bounds \*bounds, Point \*NW, Point \*SE)  {  assert(bounds);  assert(NW);  assert(SE);  if ((NW->x > SE->x) && (NW->y < SE->y)) {  Point \*tmp = NW;  NW = SE;  SE = tmp;  }  bounds->nw->x = NW->x;  bounds->nw->y = NW->y;  bounds->se->x = SE->x;  bounds->se->y = SE->y;  }  void bounds\_expand(Bounds \*bounds, double x, double y)  {  assert(bounds);  bounds->nw->x = (x < bounds->nw->x) ? x : bounds->nw->x;  bounds->nw->y = (y > bounds->nw->y) ? y : bounds->nw->y;  bounds->se->x = (x > bounds->se->x) ? x : bounds->se->x;  bounds->se->y = (y < bounds->se->y) ? y : bounds->se->y;  }  void bounds\_free(Bounds \*bounds)  {  if (!bounds) {  return;  }  free(bounds->nw);  free(bounds->se);  free(bounds);  } |

node.h

|  |
| --- |
| #ifndef NODE\_H  #define NODE\_H  #include "bounds.h"  typedef struct Node {  struct Node \*nw;  struct Node \*ne;  struct Node \*sw;  struct Node \*se;  Bounds \*bounds;  Point \*center;  int key;  } Node;  Node \*node\_new(void);  Node \*node\_with\_bounds(double /\*NWx\*/, double /\*NWy\*/, double /\*SEx\*/, double /\*SEy\*/);  void node\_free(Node \*/\*node\*/);  int node\_contains(Node \*/\*node\*/, Point \*/\*point\*/);  int node\_is\_empty(Node \*/\*node\*/);  #endif |

node.c

|  |
| --- |
| #include "node.h"  #include <assert.h>  #include <stdlib.h>  #include <stdio.h>  Node \*node\_new(void)  {  Node \*node = malloc(sizeof(Node));  assert(node);  node->nw = NULL;  node->ne = NULL;  node->sw = NULL;  node->se = NULL;  node->bounds = NULL;  node->center = NULL;  return node;  }  Node \*node\_with\_bounds(double NWx, double NWy, double SEx, double SEy)  {  Node \*node = node\_new();  Point \*nw = point\_init(NWx, NWy);  Point \*se = point\_init(SEx, SEy);  node->bounds = bounds\_init(nw, se);  point\_free(nw);  point\_free(se);  // node->center = point\_init((SEx + NWx) / 2, (NWy + SEy) / 2);  return node;  }  void node\_free(Node \*node)  {  point\_free(node->center);  bounds\_free(node->bounds);  if (node->nw) {  node\_free(node->nw);  }  if (node->ne) {  node\_free(node->ne);  }  if (node->se) {  node\_free(node->se);  }  if (node->sw) {  node\_free(node->sw);  }  free(node);  } |

quadtree.h

|  |
| --- |
| #ifndef QUADTREE\_H  #define QUADTREE\_H  #include "node.h"  typedef struct {  Node \*root;  int capacity;  } Quadtree;  Quadtree \*quadtree\_new(double /\*NWx\*/, double /\*NWy\*/, double /\*SEx\*/, double /\*SEy\*/);  void quadtree\_walk(Node \*/\*root\*/);  int quadtree\_insert(Quadtree \*/\*root\*/, double /\*x\*/, double /\*y\*/, int /\*key\*/);  // Point \*quadtree\_search(Quadtree \*/\*root\*/, double /\*x\*/, double /\*y\*/);  int split\_node(Quadtree \*/\*tree\*/, Node \*/\*node\*/);  int \_insert(Quadtree \*/\*tree\*/, Node \*/\*node\*/, Point \*/\*point\*/, int /\*key\*/);  Node \*get\_quadrant(Node \*/\*node\*/, Point \*/\*point\*/);  int node\_is\_leaf(Node \*/\*node\*/);  void quadtree\_free(Quadtree \*/\*tree\*/);  int quadtree\_search(Quadtree \*/\*tree\*/, double /\*x\*/, double /\*y\*/);  #endif |

quadtree.c

|  |
| --- |
| #include "quadtree.h"  #include <assert.h>  #include <stdlib.h>  #include <stdio.h>  Quadtree \*quadtree\_new(double NWx, double NWy, double SEx, double SEy)  {  Quadtree \*tree = malloc(sizeof(Quadtree));  assert(tree);  tree->root = node\_with\_bounds(NWx, NWy, SEx, SEy);  assert(tree->root);  tree->root->nw = NULL;  tree->root->ne = NULL;  tree->root->sw = NULL;  tree->root->se = NULL;  tree->root->center = NULL;  tree->capacity = 0;  return tree;  }  void quadtree\_walk(Node \*node)  {  if (node == NULL) {  return;  }  if (node->bounds != NULL) {  printf("{ nw.x:%.2f, nw.y:%.2f, se.x:%.2f, se.y:%.2f",  node->bounds->nw->x, node->bounds->nw->y, node->bounds->se->x, node->bounds->se->y);  }  if (node->center) {  printf(", center:%.2f, %.2f }:", node->center->x, node->center->y);  } else {  printf(" }:");  }    if (node->nw != NULL) {  quadtree\_walk(node->nw);  }  if (node->ne != NULL) {  quadtree\_walk(node->ne);  }  if (node->sw != NULL) {  quadtree\_walk(node->sw);  }  if (node->se != NULL) {  quadtree\_walk(node->se);  }  printf("\n");  }  int node\_contains(Node \*node, Point \*point)  {  return node != NULL  && node->bounds != NULL  && node->bounds->nw->x <= point->x  && node->bounds->nw->y >= point->y  && node->bounds->se->x >= point->x  && node->bounds->se->y <= point->y;  }  int node\_is\_empty(Node \*node)  {  return node->nw == NULL  && node->ne == NULL  && node->sw == NULL  && node->se == NULL  && !node\_is\_leaf(node);  }  int node\_is\_pointer(Node \*node)  {  return node->nw != NULL  && node->ne != NULL  && node->sw != NULL  && node->se != NULL  && !node\_is\_leaf(node);  }  int node\_is\_leaf(Node \*node)  {  if (node == NULL) {  return 1;  }  return node->center != NULL;  }  Node \*get\_quadrant(Node \*node, Point \*point)  {  if (node == NULL) {  return NULL;  }  if (node\_contains(node->nw, point)) {  return node->nw;  }  if (node\_contains(node->ne, point)) {  return node->ne;  }  if (node\_contains(node->sw, point)) {  return node->sw;  }  if (node\_contains(node->se, point)) {  return node->se;  }  return NULL;  }  int split\_node(Quadtree \*tree, Node \*node)  {  Node \*nw;  Node \*ne;  Node \*sw;  Node \*se;  Point \*point\_old;  int key\_old;  double x = node->bounds->nw->x;  double y = node->bounds->nw->y;  double hw = (node->bounds->se->x - node->bounds->nw->x) / 2;  double hh = (node->bounds->nw->y - node->bounds->se->y) / 2;  nw = node\_with\_bounds(x, y, x + hw, y - hh);  if (!nw) {  return 0;  }  ne = node\_with\_bounds(x + hw, y, x + hw \* 2, y - hh);  if (!ne) {  return 0;  }  sw = node\_with\_bounds(x, y - hh, x + hw, y - hh \* 2);  if (!sw) {  return 0;  }  se = node\_with\_bounds(x + hw, y - hh, x + hw \* 2, y - hh \* 2);  if (!se) {  return 0;  }  node->nw = nw;  node->ne = ne;  node->sw = sw;  node->se = se;  point\_old = node->center;  key\_old = node->key;  node->center = NULL;  node->key = 0;  return \_insert(tree, node, point\_old, key\_old);  }  int \_insert(Quadtree \*tree, Node \*node, Point \*point, int key)  {  if (node\_is\_empty(node)) {  node->center = point;  node->key = key;  return 1;  } else if (node->center) {  if (node->center->x == point->x && node->center->y == point->y) {  node->center = point;  node->key = key;  } else {  if (!split\_node(tree, node)) {  return 0;  }  return \_insert(tree, node, point, key);  }  } else if (node\_is\_pointer(node)) {  Node \*quadrant = get\_quadrant(node, point);  return quadrant == NULL ? 0 : \_insert(tree, quadrant, point, key);  }  return 0;  }  int quadtree\_insert(Quadtree \*tree, double x, double y, int key)  {  Point \*point = point\_init(x, y);  if (!point) {  return 0;  }  int insert\_status = 0;  if (!node\_contains(tree->root, point)) {  point\_free(point);  return 0;  }  if (!(insert\_status = \_insert(tree, tree->root, point, key))) {  point\_free(point);  return 0;  }  if (insert\_status == 1) {  tree->capacity++;  }  return insert\_status;  }  void quadtree\_free(Quadtree \*tree)  {  node\_free(tree->root);  free(tree);  }  int quadtree\_search(Quadtree \*tree, double x, double y)  {  Point \*point = point\_init(x, y);  assert(point);  if (!node\_contains(tree->root, point)) {  return 1;  }  Node \*node = tree->root;  while (!node\_is\_leaf(node)) {  node = get\_quadrant(node, point);  }  if (node == NULL) {  return 0;  }  return node->key;  } |