

1) a)

$$P_Q = \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 8 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 4 \\ 6 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 4 \\ 9 \end{pmatrix} \right\} \quad P_R = \left\{ \begin{pmatrix} 5 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 6 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 8 \\ 5 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 10 \\ 7 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 11 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 12 \\ 5 \end{pmatrix} \right\}$$

$$P_L = \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 8 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix} \right\} \quad P_R = \left\{ \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 4 \\ 6 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 4 \\ 9 \end{pmatrix} \right\}$$

$$P_L = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 8 \end{pmatrix} \right\} \quad P_R = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

$$L \rightarrow P = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix} \right\} \quad |P| = 2 \longrightarrow HP = \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\rightarrow HP = \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 8 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\hookrightarrow P = \left\{ \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 4 \\ 6 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 4 \\ 9 \end{pmatrix} \right\} \quad |P| = 3 \longrightarrow HP = \left\{ \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 4 \\ 6 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 4 \\ 9 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\rightarrow HP = \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 8 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 4 \\ 6 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 4 \\ 9 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\hookrightarrow P = \left\{ \begin{pmatrix} 5 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 6 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 8 \\ 5 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 10 \\ 7 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 11 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 12 \\ 5 \end{pmatrix} \right\} \quad |P| = 6$$

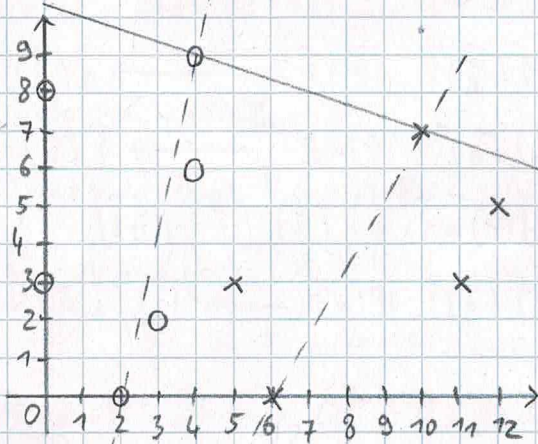
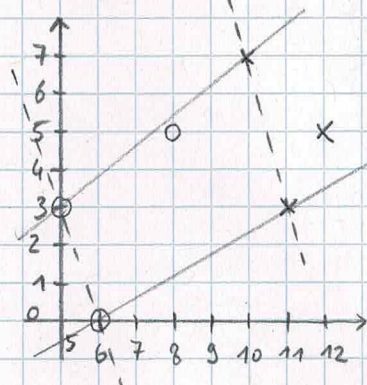
$$P_L = \left\{ \begin{pmatrix} 5 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 6 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 8 \\ 5 \end{pmatrix} \right\} \quad P_R = \left\{ \begin{pmatrix} 10 \\ 7 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 11 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 12 \\ 5 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\hookrightarrow P = \left\{ \begin{pmatrix} 5 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 6 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 8 \\ 5 \end{pmatrix} \right\} \quad |P| = 3 \rightarrow HP = \left\{ \begin{pmatrix} 5 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 6 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 8 \\ 5 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\hookrightarrow P = \left\{ \begin{pmatrix} 10 \\ 7 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 11 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 12 \\ 5 \end{pmatrix} \right\} |P| = 3 \rightarrow HP = \left\{ \begin{pmatrix} 10 \\ 7 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 11 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 12 \\ 5 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\rightarrow HP = \left\{ \begin{pmatrix} 5 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 6 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 10 \\ 7 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 11 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 12 \\ 5 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\rightarrow HP = \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 8 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 4 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 6 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 10 \\ 7 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 11 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 12 \\ 5 \end{pmatrix} \right\}$$



DGA Ü3

1) b) if $(|P| < 3)$ {

return P ;

} else if $(|P| == 3)$ {

if $((P[3].y - P[2].y) / (P[2].x - P[1].x) == (P[2].y - P[1].y) / (P[3].x - P[2].x))$ {

return $\{\min_x(P), \max_x(P)\}$;

else {

return P ;

}

hat offensichtlich konstanten Aufwand $\Rightarrow \Theta(1)$

1) c) $A(n) = \underbrace{\Theta(n)}_{ii} + \underbrace{2 \cdot A(\frac{n}{2})}_{iii} + \underbrace{\Theta(n)}_{iv} \quad A(1) = A(2) = A(3) = \Theta(1)$

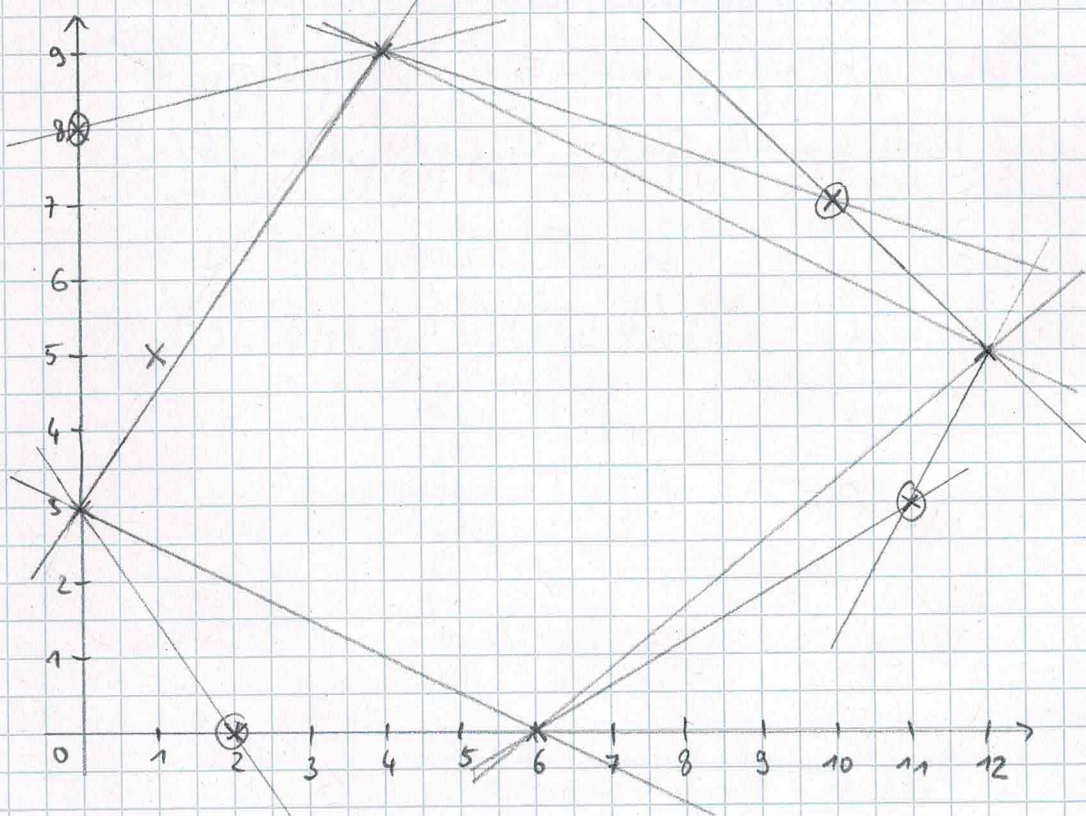
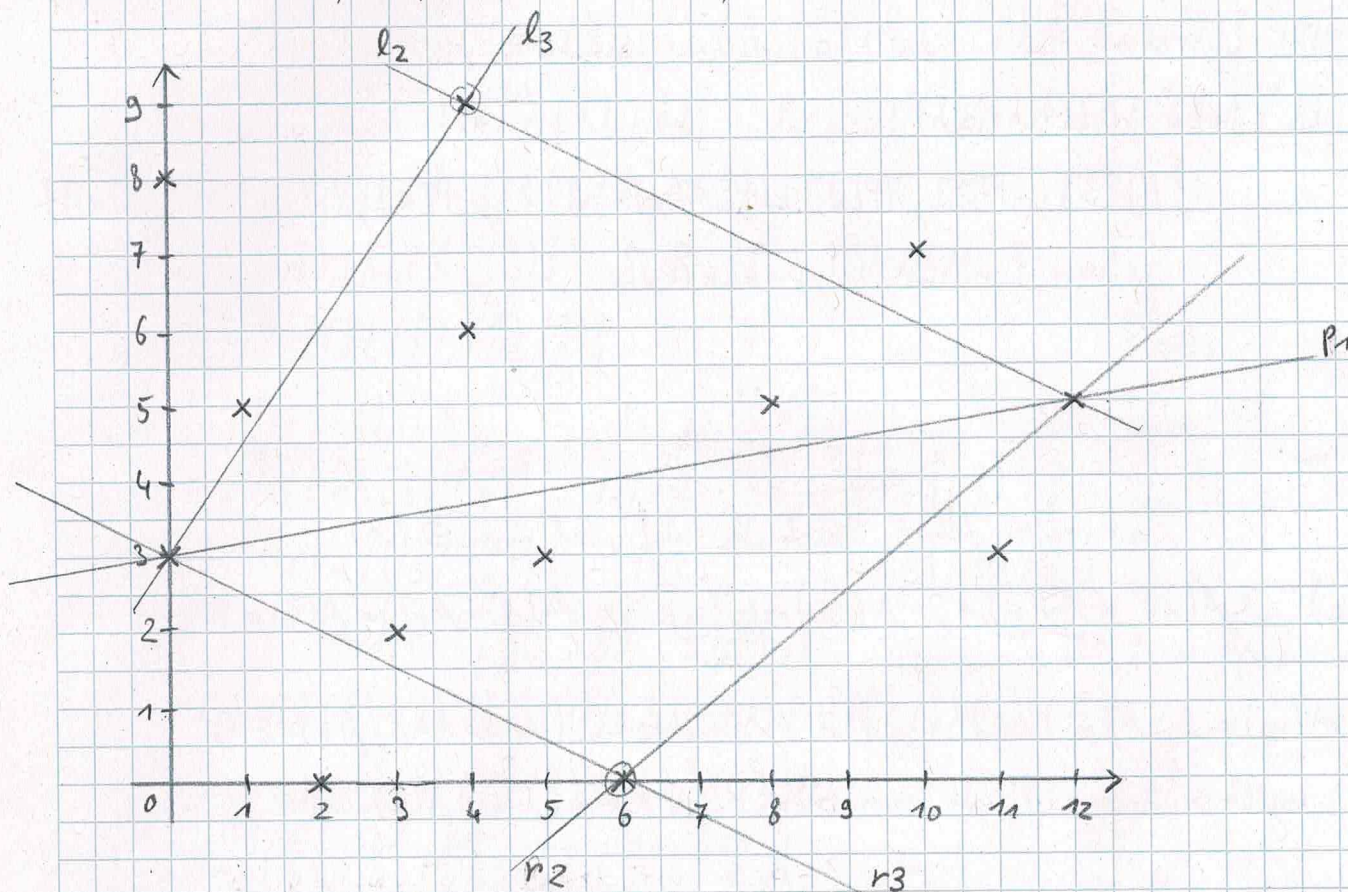
$A(n) = 2 \cdot A(\frac{n}{2}) + 2n$ Mit Mastertheorem ($\alpha=2, b=2, f(n)=2n$)

ergibt sich aus $f(n)=2n = \Theta(n^{\log_2 2}) = \Theta(n)$, dass $A(n) = \Theta(n \log(n))$.

iv hat Aufwand $\Theta(n)$, da Suche nach maximaler und minimaler y -Koordinate hat Aufwand $\Theta(n)$, Suche nach passender Tangente hat Aufwand $\Theta(n)$.
Überprüfen ob Punkte innerhalb Fläche liegen hat Aufwand $\Theta(n)$.

DGA 09

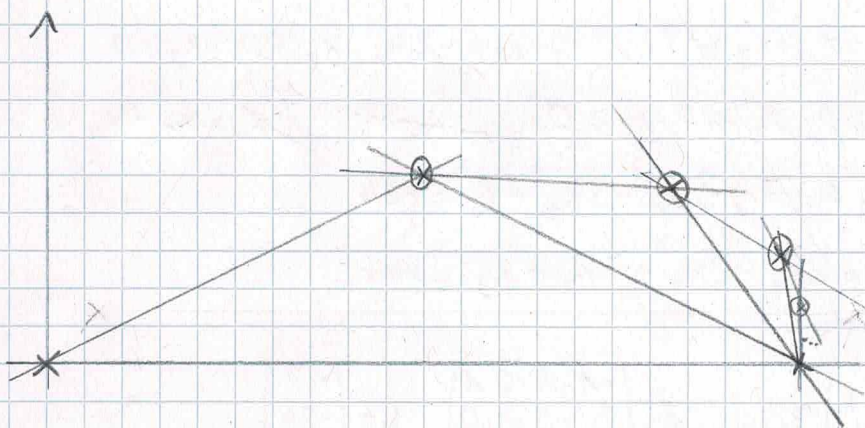
2a) $P = \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 8 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 4 \\ 6 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 4 \\ 9 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 5 \\ 5 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 6 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 6 \\ 5 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 10 \\ 7 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 11 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 12 \\ 5 \end{pmatrix} \right\}$



$\Rightarrow HP = \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 8 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 4 \\ 9 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 6 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 10 \\ 7 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 11 \\ 3 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 12 \\ 5 \end{pmatrix} \right\}$

DGA Ü9

2b) Idee: schlechtester Fall ist: es liegt kein Punkt innerhalb des Dreiecks und das für jeden Rekursionsschritt. Die Höhe der Dreiecke darf dabei nur so hoch sein, dass die x-Koordinate der Punkte nicht zu groß wird.



$$A(n) = A(n-1) + n \quad A(1) = 1$$

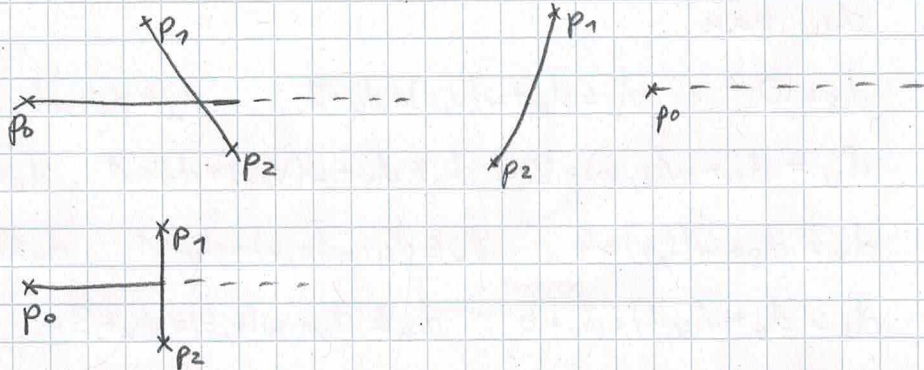
$$\Rightarrow A(n) = n + A(n-1) = n + n-1 + A(n-2) + \dots + 1 = \frac{n(n+1)}{2} = O(n^2)$$

DGA Ü9

4) $p_0 = (x_0, y_0)$ $\{p_i = (x_i, y_i) : x_i \geq x_0, y_i = y_0\}$ $p_1, p_2 \in \mathbb{R}^2$

a) schneidet der rechte Strahl die Strecke $\overline{p_1 p_2}$ in $O(1)$

Idee: verwende Segment-Intersect aus VO mit "verkürzter" Strecke $\overline{p_0 p_3}$ für ein geeignetes $p_3 \in \mathbb{R}^2$



SEGMENT-INTERSECT($p_0, (\max(x_1, x_2), y_0), p_1, p_2$) hat $O(1)$

b) liegt p_0 im Inneren eines einfachen Polygons? in $\Theta(n)$

Algorithm($p_0, \text{edges} = [(p_1, p_2), (p_2, p_3), \dots, (p_n, p_1)]$) {

 cnt = 0;

 for edge in edges {

 if INTERSECT(Strahl von p_0 , edge) {

 cnt++;

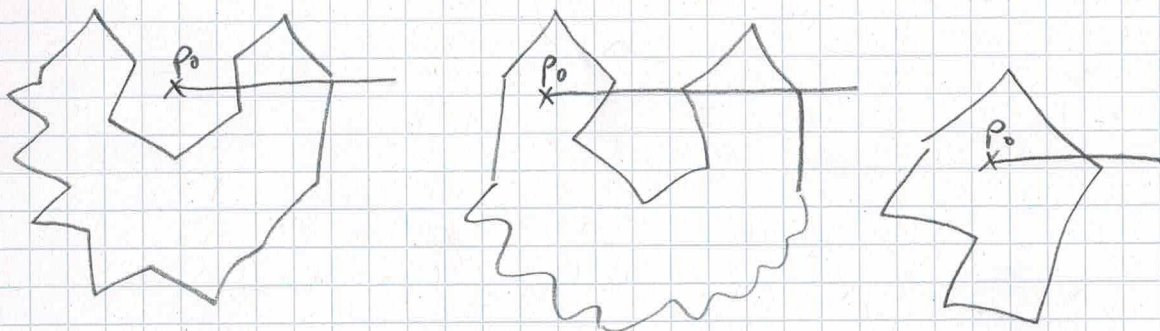
 }

 }

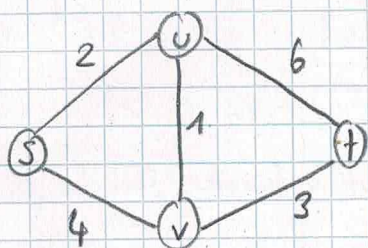
 return not (cnt % 2);

}

Aufwand ist offenbar $\Theta(n)$



6)



ges: kürzester Weg von s nach t als
Problem der linearen Optimierung

d_t max!

$$d_s = 0 \quad d_s \leq d_u + w(u, s) = d_u + 2 \quad d_v \leq d_u + w(u, v) = d_u + 1$$

$$d_u \leq d_s + w(s, u) = 2 \quad d_u \leq d_v + w(v, u) = d_v + 1 \quad d_u \leq d_t + w(t, u) = d_t + 6$$

$$d_v \leq d_s + w(s, v) = 4 \quad d_v \leq d_u + w(u, v) = d_u + 1 \quad d_v \leq d_t + w(t, v) = d_t + 3$$

$$d_t \leq d_u + w(u, t) = d_u + 6 \quad d_t \leq d_v + w(v, t) = d_v + 3$$