

# VL Algorithmische Geometrie

Skript zur Vorlesung vom 6. Mai 2005

Tobias Opel  
Ingo Planz

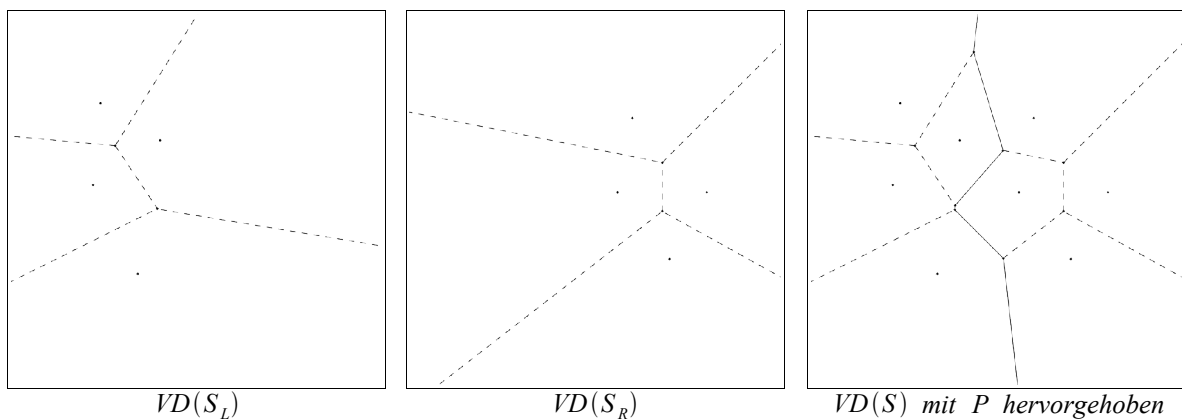
## Berechnung des Voronoi-Diagrammes

### Divide and Conquer

Wir wollen einen Divide-And-Conquer-Algorithmus zur Berechnung des Voronoi-Diagrammes  $VD(S)$  zu einer endlichen Punktmenge  $S \subset \mathbb{R}^2$  entwickeln. Entsprechend folgender Ansatz:

1.  $S$  lexikographisch sortieren (erst nach der x-, dann nach der y-Koordinate) um die Menge dann in eine linke Hälfte  $S_L$  und rechte Hälfte  $S_R$  zu zerlegen
2. rekursiv  $VD(S_L)$  und  $VD(S_R)$  berechnen
3. die Lösungen von 2. zusammenfügen

Die Idee hierbei wird sein, eine „Trennlinie“  $P$ , das heisst einen y-monotonen Kantenzug, zu konstruieren. Das Voronoi-Diagramm  $VD(S)$  wird dann aus dem Teil von  $VD(S_L)$ , der links von  $P$  liegt und dem Teil von  $VD(S_R)$ , der rechts von  $P$  liegt, sowie aus  $P$  selbst bestehen (siehe Bild). Im Folgenden wird diese Idee präzisiert werden.



### Eigenschaften der „Trennlinie“

**Definition:** Zu den Mengen  $S_L$  und  $S_R$  wie oben sei die „Trennlinie“  $P$ :

$$P := \{x \in \mathbb{R}^2; d(x, S_L) = d(x, S_R)\}$$

wobei  $d(x, A)$  den kürzesten Abstand von  $x$  zur Menge  $A$  bezeichnet.

**Satz:**  $P$  hat folgende Eigenschaften:

- a)  $P$  ist genau die Menge aller Punkte von  $VD(S)$ , die auf Kanten zwischen einer Zelle aus  $VD(S_L)$  und einer aus  $VD(S_R)$  liegen.
- b)  $P$  ist ein y-monotoner Kantenzug, der aus zwei Strahlen und weiteren Strecken besteht. Die

Strahlen sind Bisektoren zwischen Punkten, an denen Tangenten der konvexen Hüllen von  $S_L$  und  $S_R$  anliegen.

c) Für die Gebiete  $L$  links von  $P$  und  $R$  rechts von  $P$  gilt:

$$VD(S) = (VD(S_L) \cap L) \cup P \cup (VD(S_R) \cap R)$$

wobei hier mit  $VD(\dots)$  die Menge aller Punkte auf den Voronoi-Kanten gemeint ist.

Beweis:

a) Sei zunächst  $x \in P$ . Betrachte dann  $p \in S_L$  und  $q \in S_R$  mit den kürzesten Abständen zu  $x$ . Nach der Definition von  $P$  liegen dann  $p$  und  $q$  auf einem Kreis um  $x$ , der keine weiteren Punkte von  $S_L$  oder  $S_R$  enthält. Dann ist  $\overline{pq}$  Kante in der Delaunay-Triangulierung, also sind  $p$  und  $q$  benachbart und damit liegt  $x$  auf der Kante der zugehörigen Voronoi-Zellen.

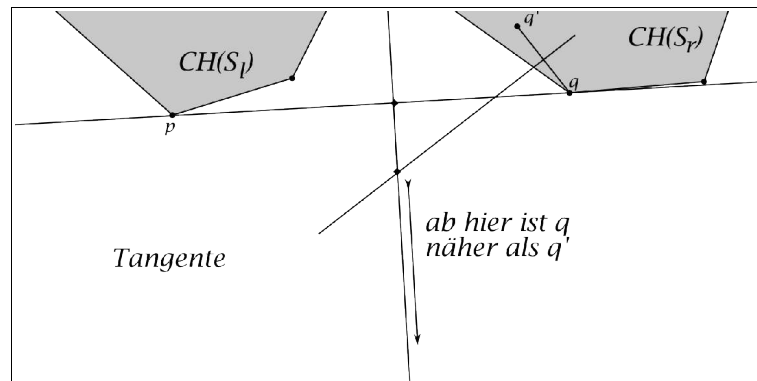
Sei umgekehrt  $x$  auf der Voronoi-Kante zwischen einem Punkt  $p \in S_L$  und einem Punkt  $q \in S_R$ . Dann ist  $d(x, p) = d(x, q)$  und der Kreis um  $x$ , auf dem  $p$  und  $q$  liegen, ist leer. Damit ist aber  $d(x, p) = d(x, S_L) = d(x, S_R) = d(x, q)$ .

b) an jedem Knoten von  $P$  stoßen höchstens zwei Kanten aneinander:

Betrachte eine Kante von  $P$ . Nach a) ist sie Voronoi-Kante zu einem  $p \in S_L$  und einem  $q \in S_R$ . Der obere Endpunkt dieser Kante ist dann Voronoi-Knoten für  $p$ ,  $q$  und ein  $r \in S$ . Liegt  $r \in S_R$  muss sich die Kante zu  $p$  und  $r$  anschließen, falls  $r \in S_L$  muss sich die Kante zwischen  $q$  und  $r$  anschließen; da sich diese Fälle aber gegenseitig ausschließen, in jedem Fall nur eine weitere Kante.

die Strahlen sind Bisektoren zu Punkten, an denen Tangenten der konvexen Hüllen anliegen:

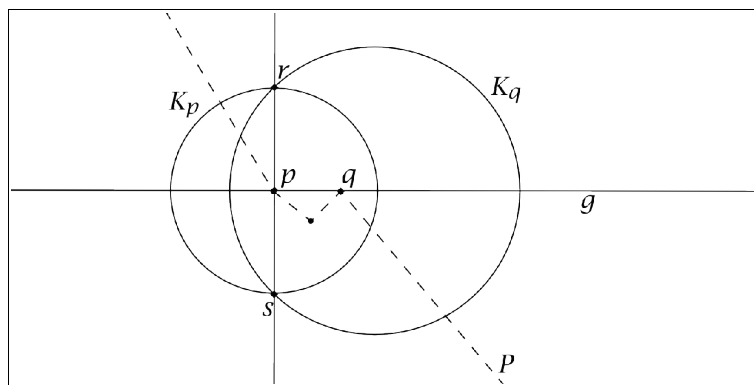
Betrachte z.B. die untere Tangente an die konvexen Hüllen (siehe Bild). Weit genug unten müssen  $p$  und  $q$  die nächsten Punkte aus  $S_L$  bzw.  $S_R$  sein, denn jede Mittelsenkrechte zu



z.B.  $q$  und  $q' \in S_R$  ist nicht parallel zur Mittelsenkrechten zu  $p$  und  $q$ , schneidet diese also, und jenseits dieses Schnittes ist  $q$  der nähere Punkt in  $S_R$ .

$P$  ist  $y$ -monoton:

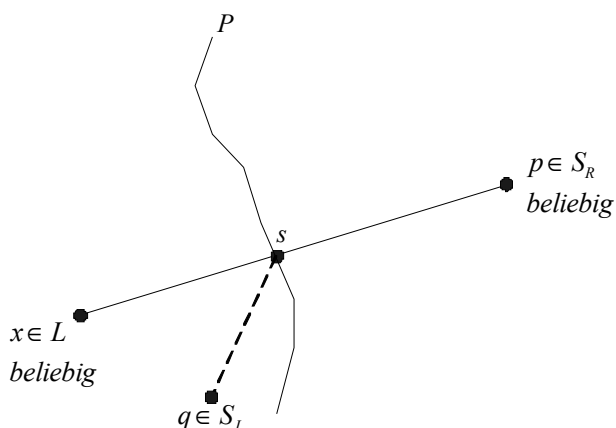
Angenommen, das wäre nicht der Fall. Dann existierte eine horizontale Gerade  $g$ , die  $P$  zweimal schneidet (in Punkten  $p \neq q$ ), so dass die Strecke  $\overline{pq}$  nicht komplett in  $P$  enthalten ist (siehe Bild). Zu  $q$  sei dann  $r \in S_L$  mit kleinstem Abstand, analog, zu  $p$  sei  $s \in S_R$  der nächste Punkt. Betrachte dann den Kreis  $K_p$  um  $p$  durch  $s$  sowie  $K_q$  um  $q$  durch  $r$ . Dann liegt  $s$  nicht nur in  $K_p$ , sondern auch ausserhalb des Inneren von  $K_q$  (da sonst näher an  $q$  als  $r$ ) und rechts von  $r$  im Sinne der lexikographischen Ordnung. Damit bleibt für  $s$  nur die im Bild angedeutete Lage mit gleicher  $x$ -Koordinate wie  $r$ . Dann geht aber eine



ganze Voronoi-Kante durch  $p$  und  $q$ , insbesondere ist  $\overline{pq}$  in  $P$  im Widerspruch zur Annahme.

c) Allgemein gilt:  $L = \{x \mid d(x, S_L) \leq d(x, S_R)\}$   
 $R = \{x \mid d(x, S_L) \geq d(x, S_R)\}$

dann:



$\overline{xp}$  schneidet irgendwo  $P$  im Punkt  $s$ .

$s$  hat den kürzesten Abstand zu einem Punkt in  $S_R$  und  $q$  in  $S_L$ .

$$\begin{aligned} \|x - q\| &\leq \|x - s\| + \|s - q\| \\ &\leq \|x - s\| + \|s - p\| = \|x - p\| \end{aligned}$$

$\subset$  :

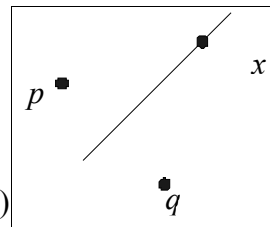
$x$  auf Kante von  $VD(S)$ .  $p, q$  zugehörige Punkte von  $S$ .

a) falls  $p, q \in S_L$ , dann  $x$  auf Kante von  $VD(S_L)$  und

$$x \in L \Rightarrow x \in VD(S_L) \cap L$$

b) falls  $p, q \in S_R$  - analog zu a)

c) falls  $p \in S_L, q \in S_R$ , dann  $x$  auf  $P$  nach der Eigenschaft a)

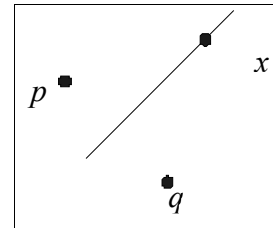


$\supset$  :

Falls  $x \in VD(S_L) \cap L$ , zugehörige Punkte seien  $p, q \in S_L$ . Nach vorherigem gilt, es gibt kein  $r \in S_R$ , das näher liegt als  $p, q$ . Auch im Gesamtdiagramm sind  $p, q$  nächste Nachbarn  $\Rightarrow x \in VD(S)$ .

Falls  $x \in \text{VD}(S_R) \cap R$  - gilt analog.

Falls  $x \in P \Rightarrow x \in \text{VD}(S)$  nach der Eigenschaft a)



### Schritt 3 des Algorithmus

- a) Finde die untere Tangente  $t$  an  $CH(S_L), CH(S_R)$ . [Konvexe Hülle der Teile werden simultan zum VD bestimmt]

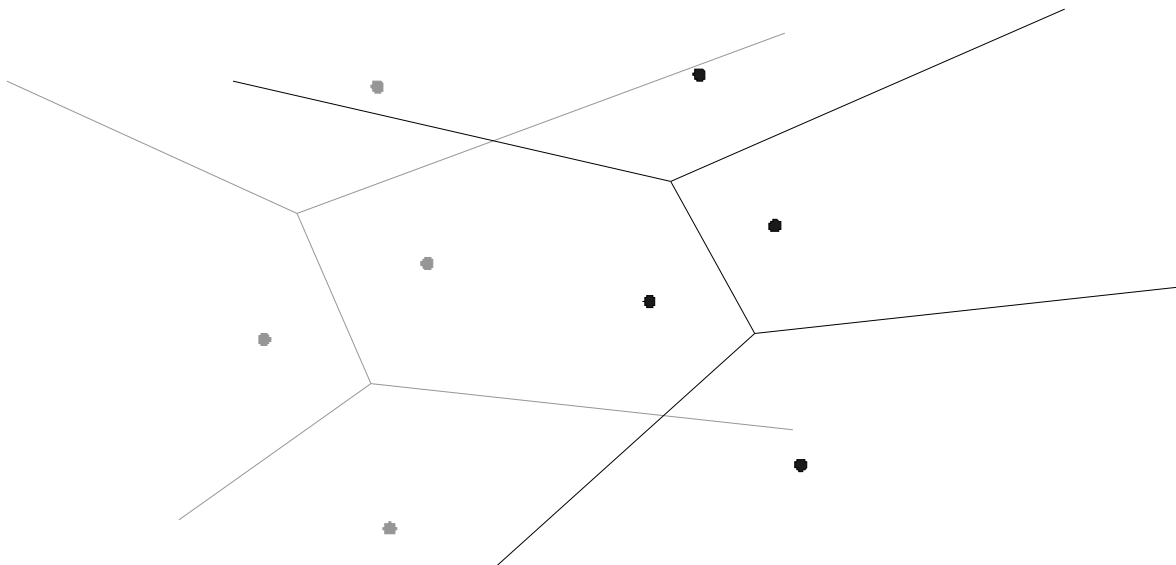
Laufzeit: geht in  $O(n)$  (sogar in  $O(\log(n))$ )

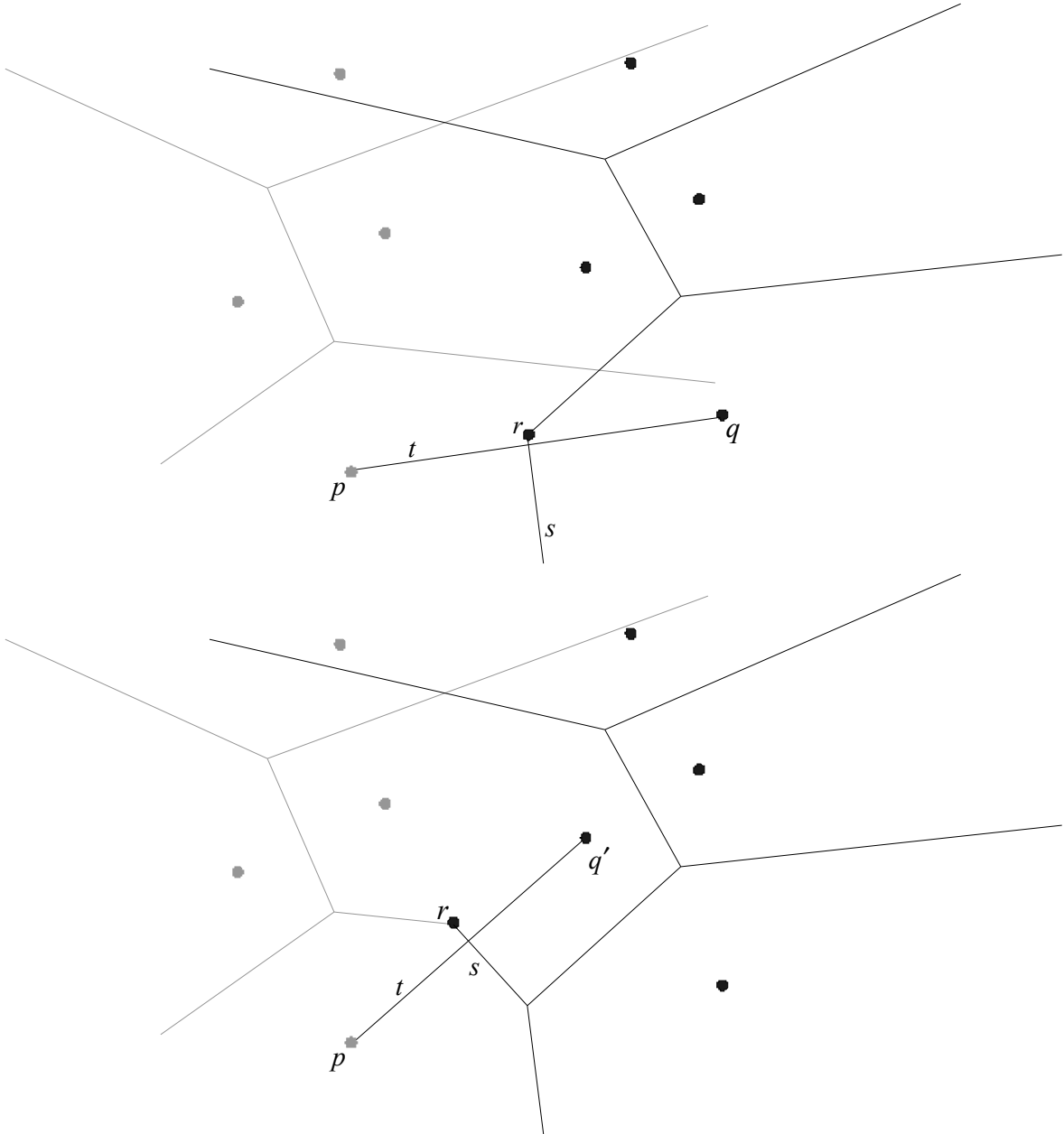
Konstruiere Mittelsenkrechte  $s$  zu beiden Punkten  $p, q$  an denen  $t$  anliegt.

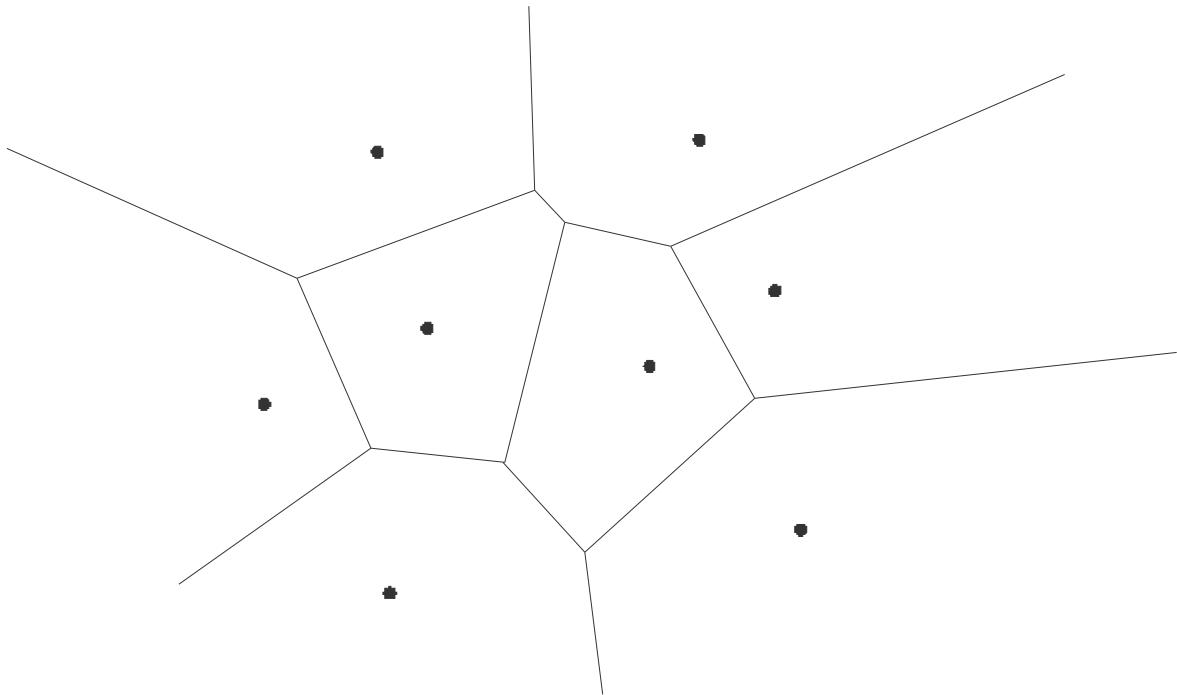
- b) Auf  $s$  von  $-\infty$  her kommend, bestimme ersten Schnittpunkt  $r$  mit  $\text{VD}(S_L)$  oder  $\text{VD}(S_R)$ .

Löse  $p$  (bzw.  $q$ ) durch einen Punkt  $p'$  ( $q'$ ) ab, der mit  $p$  ( $q$ ) zusammen diese Kante definiert.

$s :=$  Strahl von  $r$  aus entlang der Mittelsenkrechten von  $pq'$  ( $p'q$ ) usw. bis der obere Strahl gefunden wurde.

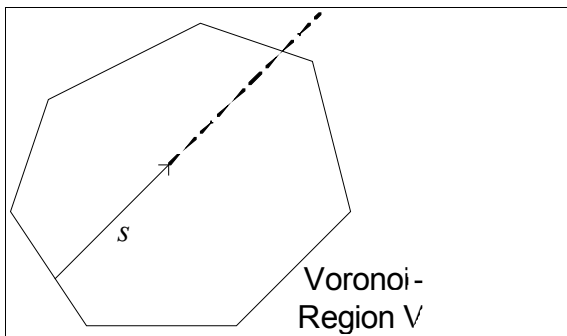






Noch zu klären:

Bei welcher Kante wird  $s$   $V$  verlassen?



Einfach den Rand nach beiden Seiten durchlaufen und Kante finden. In dem Prozess wird jede Kante des Voronoi-Diagramm einmal durchlaufen:  $O(n)$

Zeit insgesamt:  $T(n) = 2T\left(\frac{n}{2}\right) + O(n)$

**Satz:** Ein Voronoi-Diagramm von Punkten in der Ebene kann in Zeit  $O(n \log(n))$  berechnet werden.

**Korollar:** Gleiches gilt für die Delaunay-Triangulierung.