

**České vysoké učení technické v Praze**  
Fakulta stavební



**155ADKG Algoritmy v digitální kartografii**

**Konvexné obálky a ich konštrukcie**

Bc. Lukáš Kettner Bc. Martin Hulín  
5.11.2019

# Obsah

<b>1</b>	<b>Zadanie</b>	<b>3</b>
1.1	Bonusové úlohy . . . . .	3
<b>2</b>	<b>Popis a rozbor problému</b>	<b>4</b>
<b>3</b>	<b>Popis použitých algoritmov</b>	<b>5</b>
3.1	Jarvis Scan . . . . .	5
3.1.1	Implementácia metódy . . . . .	5
3.1.2	Problematické situácie . . . . .	5
3.2	Quick Hull . . . . .	6
3.2.1	Implementácia metódy . . . . .	6
3.3	Sweep Line . . . . .	7
3.3.1	Implementácia metódy . . . . .	7
3.3.2	Problematické situácie . . . . .	8
3.4	Graham scan . . . . .	8
3.4.1	Implementácia metódy . . . . .	8
3.4.2	Problematické situácie . . . . .	8
<b>4</b>	<b>Vstupné dáta - generovanie bodov</b>	<b>9</b>
4.1	Množina bodov vytvorená ručne . . . . .	9
4.2	Automaticky generovaná množina bodov . . . . .	9
<b>5</b>	<b>Ukážka vytvorenej aplikácie</b>	<b>11</b>
<b>6</b>	<b>Vykreslenie konvexnej obálky</b>	<b>12</b>
<b>7</b>	<b>Grafy - doby behu algoritmov</b>	<b>15</b>
<b>8</b>	<b>Tabulky pro jednotlivé metody</b>	<b>19</b>
<b>9</b>	<b>Dokumentácia</b>	<b>24</b>
9.1	Trieda Algorithms . . . . .	24
9.1.1	Členské premenné . . . . .	24
9.1.2	Metódy . . . . .	24
9.2	Trieda Draw . . . . .	26
9.2.1	Členské premenné . . . . .	26
9.2.2	Metódy . . . . .	26

9.3	Tridy SortByX, SortByY . . . . .	27
9.4	Trieda Widget . . . . .	27
9.4.1	Metódy . . . . .	28
<b>10</b>	<b>Záver</b>	<b>29</b>

# 1 Zadanie

Vytvorte aplikáciu s grafickým rozhraním, ktorá vygeneruje konvexnú obálku podľa zvoleného typu algoritmu. Vstup do aplikácie : množina bodov  $\{p_1, \dots, p_n\}$  . Výstup aplikácie : konvexná obálka  $H(P)$ .

Nad množinou  $P$  implementujte nasledujúce algoritmy pre konštrukciu  $H(P)$ .

- Jarvis Scan
- Quick Hull
- Sweep Line

Vstupné množiny vrátane vygenerovaných konvexných obálok vhodne vizualizujte. Vytvorte grafy pre množiny  $n \in \langle 1000, 1000\ 000 \rangle$  ilustrujúce doby behu algoritmu. Meranie prevádzajte pre rôzne typy množín opakovane 10x a uveďte rozptyl. Namerané údaje usporiadajte do tabuliek.

Taktiež sa zamyslite nad problémom singularít pre rôzne typy vstupných množín a nad možnými optimalizáciami. Zhodnoťte dosiahnuté výsledky. Rozhodnite, ktorá z týchto metód je vzhľadom na časovú náročnosť a typ vstupnej množiny najvhodnejšia.

## 1.1 Bonusové úlohy

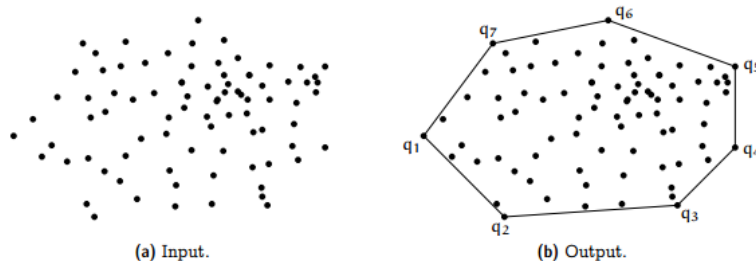
V rámci úlohy sú vypracované tieto bonusové úlohy

- Konštrukcia konvexnej obálky metódou Graham Scan.
- Ošetrenie singulárneho prípadu pro Jarvis Scan
- Algoritmus pre automatické generovanie konvexných / nekonvexných množín

## 2 Popis a rozbor problému

Konvexná obálka je skupina bodov, ktorých spojením vznikne ohraničenie pre všetky ostatné body množiny. Pre konvexnú obálku platí :

- žiadny bod vstupnej množiny  $P$  neleží mimo ohraničenia konvexnej obálky.
- všetky spojnice bodov vstupnej množiny  $P$  ležia vnútri konvexnej obálky alebo tvoria jej ohraničenie.
- všetky vnútorné uhly medzi susednými segmentami konvexnej obálky sú menšie ako 180 stupňov.



Obr. 1: Princíp konvexnej obálky

Konvexnú obálku je možné zostrojiť viacerými metódami. V rámci našej práce sme zostrojili algoritmus Jarvis Scan, Quick Hull, Sweep Line a Graham scan.

## 3 Popis použitých algoritmov

### 3.1 Jarvis Scan

Tento algoritmus predstavuje jeden z najpoužívanějších postupov pre tvorbu konvexnej obálky. V algoritme sa zavádza kritérium maximálneho uhlu ( $\omega_{max}$ ). Pri tomto kritériu posudzujeme uhol medzi poslednou stranou konvexnej obálky a úsečkou posledný bod obálky - aktuálny bod. Kritérium hľadá taký aktuálny bod, pre ktorý je uhol ( $\omega$ ) maximálny. Postup je nasledovný. V prvom kroku vyberieme pivot  $q$  so súradnicou  $y_{min}$ , tento bod je automaticky súčasťou konvexnej obálky. Zavádzame kritérium maximálneho uhlu ( $\omega_{max}$ ). Keď nájdeme bod odpovedajúci kritériu, pridáme takýto bod do konvexnej obálky. Algoritmus končí v momente keď sa dostaneme opäť k pivotu  $q$ .

#### 3.1.1 Implementácia metódy

1. Nájsť pivot  $q$ . Zoradiť body podľa súradnice  $y$ .  $q : y_{min}$
2. Do konvexnej obálky pridaj  $q$
3. Inicializuj  $p_{j-1} \in X, p_j = q, p_{j+1} = p_{j-1}$
4. Opakuj pokiaľ  $p_{j+1} \neq q$
5.           Nájdenie bodu pre ktorý je uhol omega maximálny  $p_{j+1} = \underset{p_i \in P}{argmax} \angle(p_{j-1}, p_j, p_i)$
6.           Pridaj nájdený bod  $p_{j+1}$  do konvexnej obálky
7.           Inicializuj  $p_{j-1} = p_j, p_j = p_{j+1}$

#### 3.1.2 Problematické situácie

Problematickou situáciou sú vyskytujúce sa kolineárne body. V takomto prípade je potrebné ošetriť aby sa do konvexnej obálky dostal najvzdialenejší bod.

## 3.2 Quick Hull

Tento algoritmus uplatňuje pri konštrukcii konvexnej obálky princíp rozdelenia a panuj. Jedná sa o rekurzívny algoritmus. Skladá sa z lokálnej a globálnej procedúry. Konvexná obálka je skonštruovaná z dvoch častí - upper hull a lower hull. Deliacou priamkou je spojnica dvoch bodov s extrémnymi súradnicami  $x$  (minimum, maximum). S oboma časťami obálky sa počas výpočtu pracuje samostatne. Algoritmus hľadá bod s extrémnymi súradnicami v ose  $y$ , samostatne pre hornú a dolnú časť. Výsledná konvexná obálka je pri zachovaní CCW orientácie zložená z dvoch častí automaticky, bez nutnosti spájania.

### 3.2.1 Implementácia metódy

1. Vytvor množinu konvexnej obálky, vektor vrchných *upoints* a spodných bodov *lpoints*
2. Zorad' vstupnú množinu bodov podľa súradnice  $X$
3. Nájdi body  $q_1$ ,  $q_3$  s extrémnymi súradnicami  $X$
4. Pridaj  $q_1$ ,  $q_3$  do *upoints* a *lpoints*
5. Rozdeľ všetky body vstupnej množiny podľa kritéria do *upoints* alebo *lpoints*
6. Do konvexnej obálky pridaj bod  $q_3$
7. Volaj rekurzívnu funkciu - nájde najvzdialenejší bod v *upoints*
8. Pridaj tento bod do konvexnej obálky
9. Do konvexnej obálky pridaj bod  $q_1$
10. Volaj rekurzívnu funkciu - nájde najvzdialenejší bod v *lpoints*
11. Pridaj tento bod do konvexnej obálky
12. Vráť konvexnú obálku.

### 3.3 Sweep Line

Jedná sa o metódu zametacej priamky. Tento algoritmus pracuje na princípe prepisovania pozície predchodcu a následníka  $i$ -teho bodu. Popis algoritmu slovne je miestami zložité pochopiť a pri jeho prezentácii pred osobou mimo obor by sme mohli skončiť na psychiatrii. Implementácia metódy jednoduchšie zobrazí jej fungovanie.

#### 3.3.1 Implementácia metódy

1. Zoradenie množiny bodov  $P_s$  podľa súradnice  $x$
2. if  $p_3 \in \sigma_L(p_1, p_2)$
3.        $n[1] = 2; n[2] = 3; n[3] = 1$
4.        $p[1] = 3; p[2] = 1; p[3] = 2$
5. else
6.        $n[1] = 3; n[3] = 2; n[2] = 1$
7.        $p[1] = 2; p[3] = 1; p[2] = 3$
8. for  $p_i \in P_s, i > 3$
9.       if  $(y_i > y_{i-1})$
10.        $p[i] = i-1; n[i] = n[i-1]$
11.       else
12.        $n[i] = i-1; p[i] = p[i-1]$
13.        $n[p[i]] = i; p[n[i]] = i;$
14.       while  $(n[n[i]]) \in \sigma_R(i, n[i])$
15.        $p[n[n[i]]] = i; n[i] = n[n[i]];$
16.       while  $(p[p[i]]) \in \sigma_L(i, p[i])$
17.        $n[p[p[i]]] = i; p[i] = p[p[i]];$



### 3.3.2 Problematické situácie

Problematická situácia pri algoritme Sweep Line nastáva, ak sa vo vstupnej množine bodov nachádzajú duplicitné body. Tie je potrebné odstrániť a až po ich odstránení určiť veľkosť vektoru bodov vstupnej množiny, vytvoriť zoznam predchodcov, následníkov a v cykle spustiť algoritmus.

## 3.4 Graham scan

Grahamov prehľadávací algoritmus využíva kritérium pravotočivosti, pri ktorom posudzuje uhol ( $\omega_i$ ). Množina bodov je zoradená podľa súradnice y. Bod s najmenšou y súradnicou je zvolený za pivota. Z pivota vedieme rovnobežku s osou X. Následne určíme uhol od osi X k ostatným bodom množiny. Tieto uhly je potrebné zotiediť podľa veľkosti. Následne vyberieme bod ( $p_i$ ) pre ktorý je uhol ( $\omega_i$ ) maximálny. Pri pridávaní bodu do konvexnej obálky musí byť splnená podmienka ľavotočivosti.

### 3.4.1 Implementácia metódy

1. Zoradenie množiny bodov  $P_s$  podľa súradnice y
2. Nájdenie pivota q,  $q = \min(y_i)$ ,  $q \rightarrow$  Convex Hull
3. Zorad' body podľa veľkosti uhlu ( $\omega_i$ )  $\angle(p_{kolinear}byx, x, p_i)$
4. Vymaž bližší bod ku q *if* ( $\omega_i = \omega_j$ )
5. Opakuj pre všetky body  $j < n$
6. Pridaj bod  $p_j$  pre ktorý je uhol omega maximálny a je splnená podmienka ľavotočivosti  $\rightarrow$  Convex Hull
7.  $j = j+1$
8. Else pop S

### 3.4.2 Problematické situácie

Problematická situácia pri algoritme Graham Scan nastáva, ak sa vo vstupnej množine bodov nachádzajú body, ktoré zvierajú s osou X a pivotom rovnaký uhol ( $\omega_i$ ). Je potrebné určiť vzdialenosť takýchto bodov od pivotu a ponechať v množine bodov len bod s najväčšou vzdialenosťou od pivotu.

## 4 Vstupné dáta - generovanie bodov

Vstupnými dátami je množina bodov. Táto množina môže byť ručne naklikaná v Canvase alebo automaticky generovaná.

Generovanie je možné provést do rastru, náhodného usporiadání nebo kruhového tvaru pro různá množství bodů. Oblast generování je určena z aktuální velikosti okna aplikace. Od každé hrany okna je pevně nastavený odstup. Samotné náhodné generování je realizované pomocí *std :: random\_device* s použitím generátoru *std :: mt19937*.

Rastr je generován s pevným krokem pro šířku i délku okna, který se počítá na základě požadovaného počtu bodů. Náhodné generování se provádí pomocí *std :: uniform\_int\_distribution*, která generuje celá čísla v určitém rozsahu. Pro možnost circle – kruhového generování bodů jsou body generovány polárními souřadnicemi s použitím stejného náhodného generátoru jako v předchozím případě.

### 4.1 Množina bodov vytvorená ručne

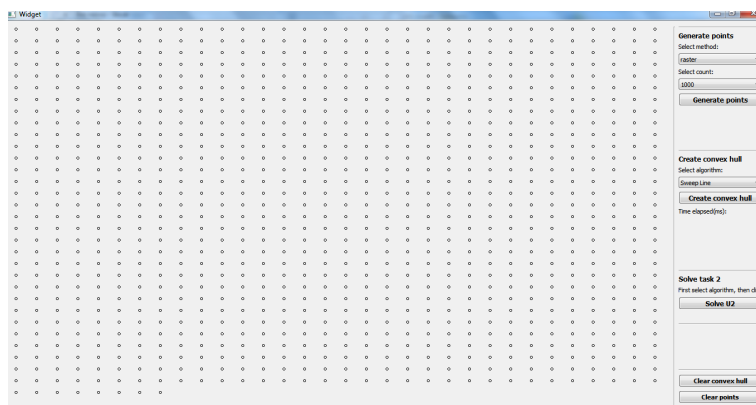
Táto množina vznikne ručným naklikaním bodov priamo v Canvase.



Obr. 2: Manuálne zadane body a vygenerová konvexná obálka

### 4.2 Automaticky generovaná množina bodov

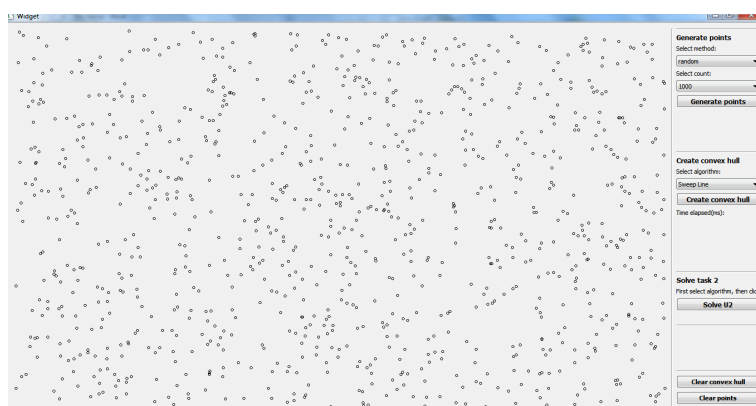
Množina vznikne automatickým vygenerovaním po zadaní požadovaného počtu generovaných bodov. Rozsah generovaných bodov je  $n \in \langle 1000, 1000\ 000 \rangle$ . Tvary generovaných bodov sú raster, kruh, náhodne generované body.



Obr. 3: Automaticky generovaných 1000 bodov v tvare rastru.



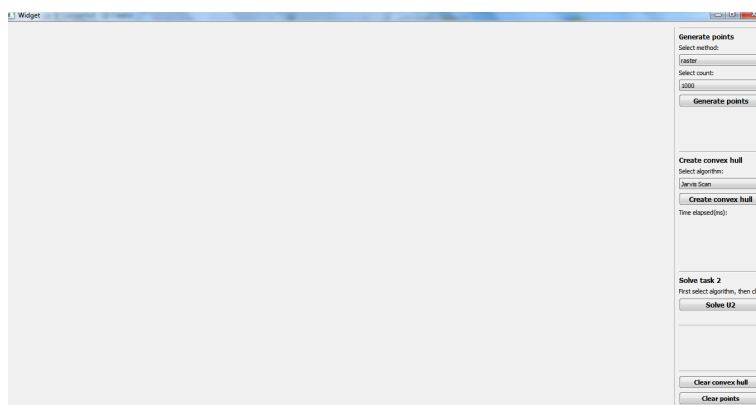
Obr. 4: Automaticky generovaných 1000 bodov v tvare kruhu.



Obr. 5: Automaticky generovaných 1000 bodov v náhodnom tvare.

## 5 Ukážka vytvorenej aplikácie

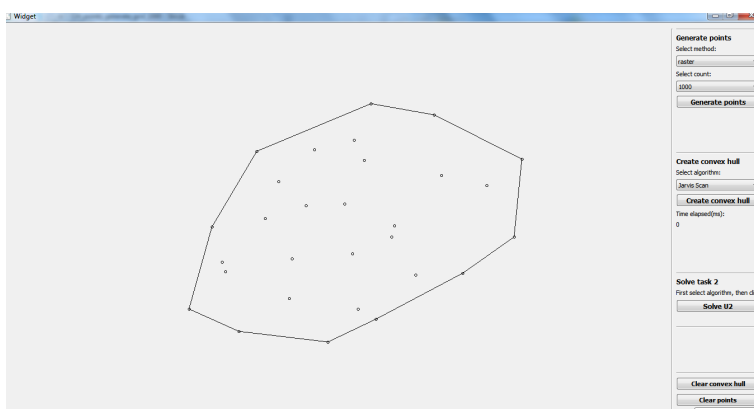
Grafické rozhranie aplikácie, vo svojej pravej časti, obsahuje možnosť generovania počtu bodov v užívateľom zvolenom tvare, vytvorenie konvexnej obálky pomocou zvoleného algoritmu. Pod tlačítkom *Create convex hull* sa nachádza label v ktorom sa zobrazí doba trvania vygenerovania konvexnej obálky. Ďalej grafické rozhranie obsahuje tlačítko *Solve U2*. Po jeho stlačení sa zvoleným algoritmom prevedie generovanie konvexnej obálky automaticky. Toto generovanie prebieha automaticky 10x pre každý typ rozmiestnenia bodov ( raster, kruh, náhodné rozmiestnenie bodov) a počet bodov  $n \in \langle 1000, 5000, 10\ 000, 25\ 000, 50\ 000, 75\ 000, 100\ 000, 250\ 000, 500\ 000, 750\ 000, 1000\ 000 \rangle$ . Pre každé generovanie konvexnej obálky je počítaná doba behu, ktorá sa spolu s počtom a typom generovaných bodov, typom algoritmu a poradím opakovania je ukladaná do textového súboru. Tento textový súbor je následne spracovaný v programe R Studio. Výsledné vytvorené grafy s porovnaním časovej náročnosti pri  $n$  počte vstupných bodov sú uvedené v kapitole *Grafy a tabuľky*.



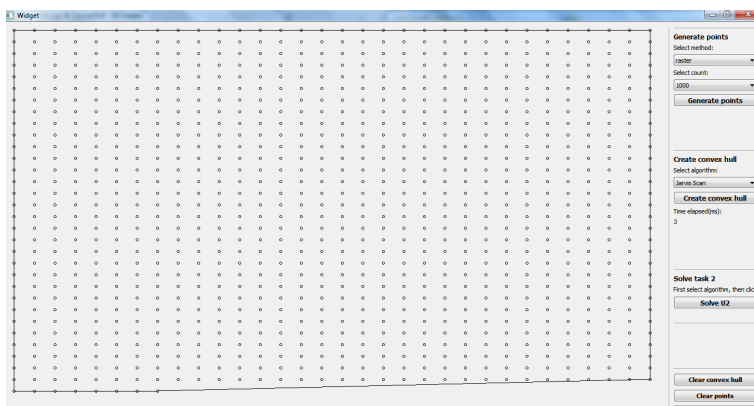
Obr. 6: Ukážka grafického rozhrania aplikácie

## 6 Vykreslenie konvexnej obálky

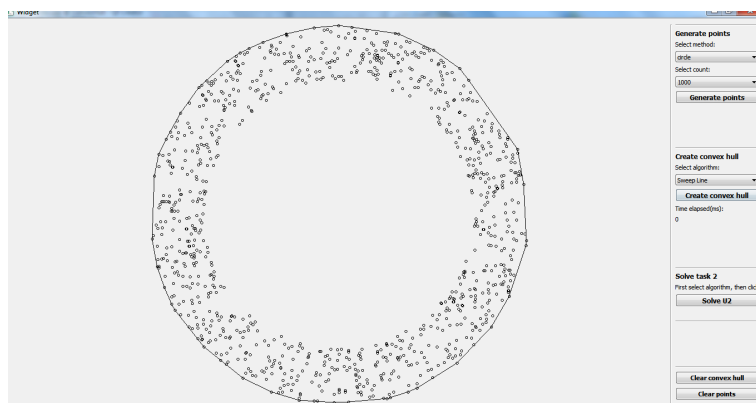
Po automatickom vygenerovaní bodov, prípadne ručnom naklikaní v Canvase, voľbe algoritmu konštrukcie konvexnej obálky a stlačení tlačidla *Create convex hull* dostane užívateľ vygenerovanú konvexnú obálku. Pri generovaní väčšieho počtu bodov ako  $n = 5000$  sa v grafickom rozhraní vykreslí len prvých 5000 bodov, z dôvodu rýchlejšieho a jednoduchšieho vykreslovania. Konvexná obálka sa vygeneruje v plnom rozsahu.



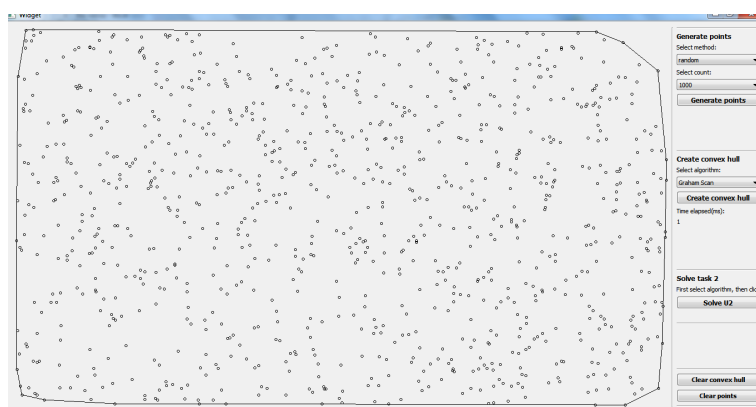
Obr. 7: Manuálne zadané body a vygenerová konvexná obálka



Obr. 8: Automaticky generovaných 1000 bodov v tvare rastru, konvexná obálka bodov.



Obr. 9: Automaticky generovaných 1000 bodov v tvare kruhu, konvexná obálka bodov.



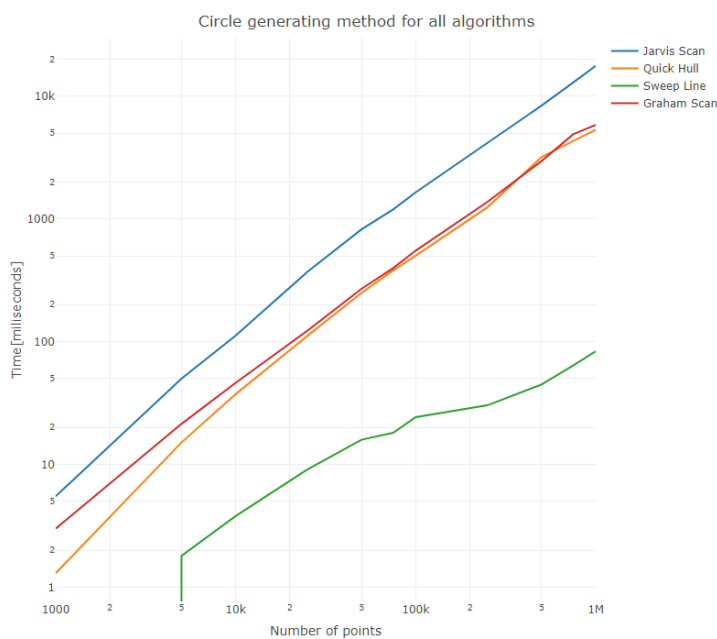
Obr. 10: Automaticky generovaných 1000 bodov v náhodnom tvare, konvexná obálka bodov.



Obr. 11: Automaticky generovaných 1 000 000, konvexná obálka Sweep Line.

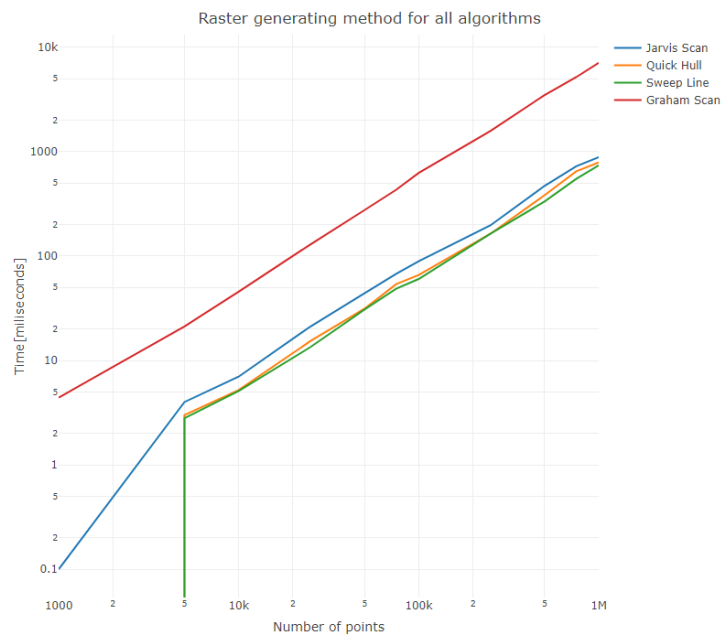
## 7 Grafy - doby behu algoritmov

Súčasťou úlohy je porovnanie doby behu jednotlivých algoritmov pre testované množiny bodov generované v tvare kruhu, rastru a náhodne. Prezentácia výsledkov je pomocou grafov vytvorených v programe R Studio. Testovanie bolo vykonané 10x pre každý počet bodov z intervalu a tvar generovanej množiny bodov. Vykonalí sme ho v režime Relase.

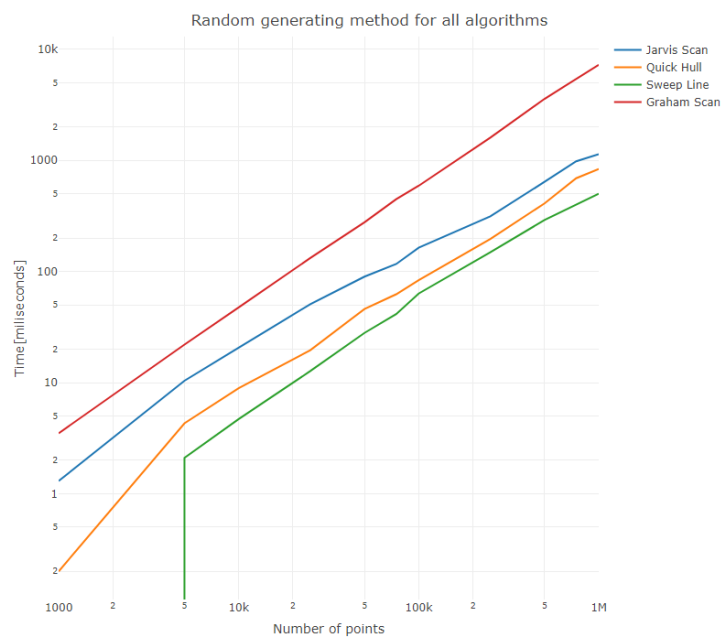


Obr. 12: Doba behu jednotlivých algoritmov pre množinu bodov v tvare kruhu.

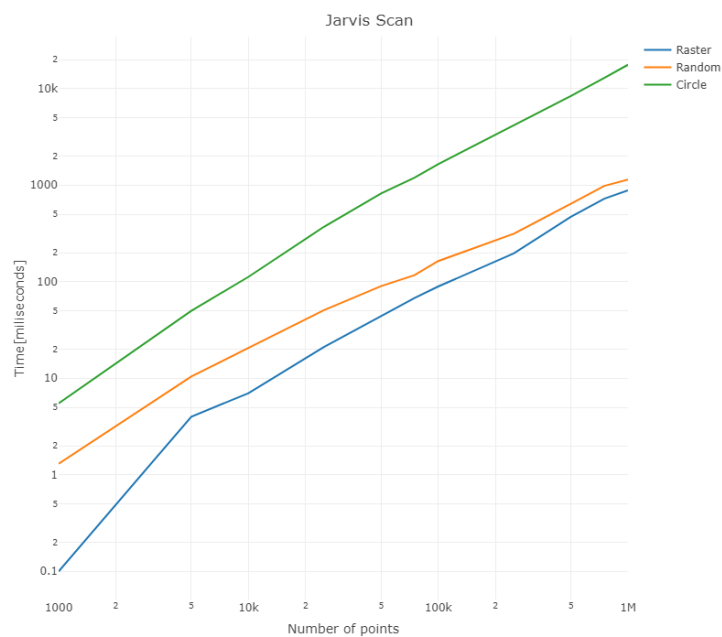




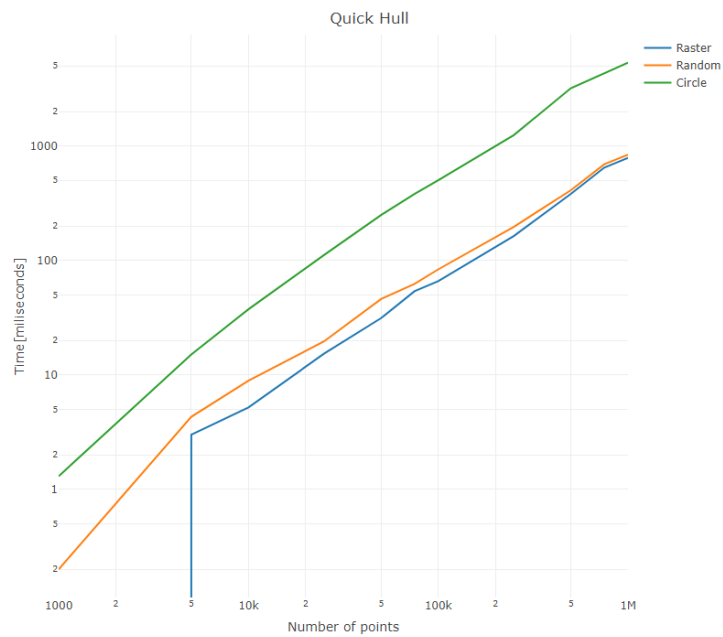
Obr. 13: Doba behu jednotlivých algoritmov pre množinu bodov v tvare rastu.



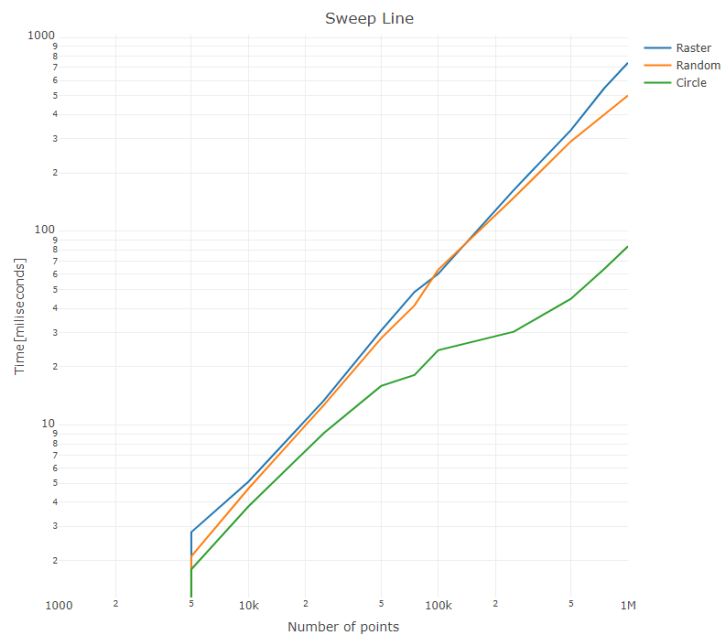
Obr. 14: Doba behu jednotlivých algoritmov pre množinu bodov v náhodnom tvare.



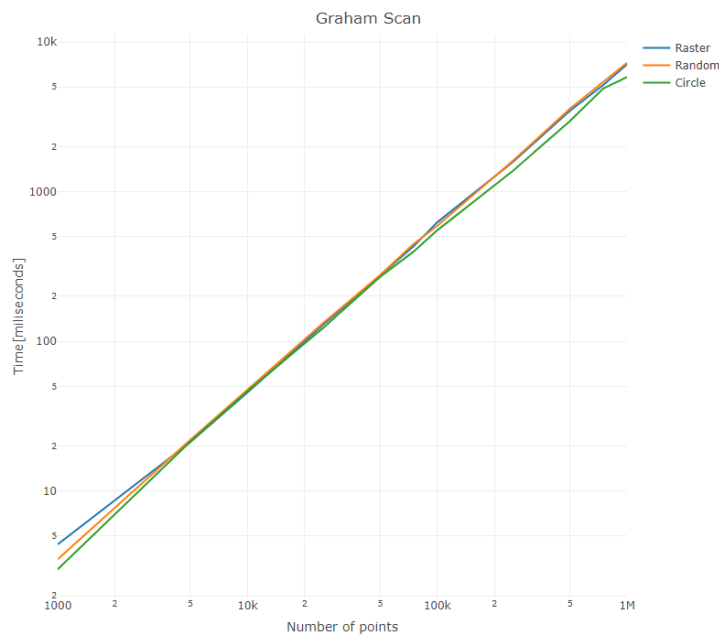
Obr. 15: Doba behu algoritmu Jarvis Scan pre množiny bodov vo všetkých generovaných tvaroch.



Obr. 16: Doba behu algoritmu Quick Hull pre množiny bodov vo všetkých generovaných tvaroch.



Obr. 17: Doba behu algoritmu Sweep Line pro množiny bodů ve všech generovaných tvarech.



Obr. 18: Doba behu algoritmu Graham Scan pro množiny bodů ve všech generovaných tvarech.

## 8 Tabulky pro jednotlivé metody

Tabulky s přesnou dobou behu jednotlivých algoritmů pro množiny bodů. Tabulky jsou rozdělené po jednotlivých algoritmech a každá obsahuje průměrný čas generování konvexní obálky v jednotkách milisekund určený z deseti pokusů a rozptyl. Rozptyl byl určen jako prostý rozdíl nejdelšího a nejkratšího času výpočtu obálky z deseti pokusů.

Tabulka 1: Jarvis Scan data z výpočtu

Jarvis Scan			
points	method	avg elapsed time [ms]	variance [ms]
1000	raster	0.1	1
5000	raster	4	0
10000	raster	7	0
25000	raster	21.1	1
50000	raster	43.9	3
75000	raster	67.6	6
100000	raster	89.2	3
250000	raster	196.3	3
500000	raster	469.5	6
750000	raster	722.4	4
1000000	raster	882	55
1000	random	1.3	1
5000	random	10.4	1
10000	random	20.6	2
25000	random	50.8	31
50000	random	89.9	10
75000	random	116.8	14
100000	random	163.7	26
250000	random	313.5	42
500000	random	641.3	78
750000	random	981.1	108
1000000	random	1138.4	199
1000	circle	5.5	1
5000	circle	49.9	5
10000	circle	112.2	20
25000	circle	370.3	56
50000	circle	821.7	88
75000	circle	1195.5	32
100000	circle	1647.4	14
250000	circle	4167.5	86
500000	circle	8373.2	452
750000	circle	12913.8	833
1000000	circle	17651.2	1077

Tabulka 2: Quick Hull data z výpočtu

Quick Hull			
points	method	avg elapsed time [ms]	variance [ms]
1000	raster	0	0
5000	raster	3	0
10000	raster	5.2	2
25000	raster	15.3	4
50000	raster	31.3	7
75000	raster	53.8	25
100000	raster	65.8	15
250000	raster	163	43
500000	raster	381.6	199
750000	raster	647.3	138
1000000	raster	787.4	323
1000	random	0.2	1
5000	random	4.3	1
10000	random	8.9	2
25000	random	19.6	5
50000	random	46	19
75000	random	62.4	14
100000	random	83.5	16
250000	random	196.5	45
500000	random	410.2	101
750000	random	691.6	202
1000000	random	838.5	252
1000	circle	1.3	1
5000	circle	15.1	1
10000	circle	37.4	3
25000	circle	111.4	21
50000	circle	249.2	60
75000	circle	380.6	59
100000	circle	501.8	85
250000	circle	1242.6	61
500000	circle	3192.4	2496
750000	circle	4293.5	462
1000000	circle	5331.2	618

Tabulka 3: Sweep Line data z výpočtu

Sweep Line			
points	method	avg elapsed time [ms]	variance [ms]
1000	raster	0	0
5000	raster	2.8	1
10000	raster	5.1	1
25000	raster	13.4	4
50000	raster	30.7	8
75000	raster	48.6	17
100000	raster	60.3	17
250000	raster	163.1	41
500000	raster	332.3	87
750000	raster	547.1	201
1000000	raster	739.9	243
1000	random	0	0
5000	random	2.1	1
10000	random	4.7	2
25000	random	12.7	4
50000	random	28	11
75000	random	41.4	19
100000	random	63.3	18
250000	random	148.7	59
500000	random	290.7	172
750000	random	398.7	248
1000000	random	501.1	414
1000	circle	0	0
5000	circle	1.8	1
10000	circle	3.8	3
25000	circle	9.1	7
50000	circle	15.9	18
75000	circle	18.1	30
100000	circle	24.3	63
250000	circle	30.3	131
500000	circle	44.8	274
750000	circle	63.9	445
1000000	circle	83.6	649

Tabulka 4: Graham Scan data z výpočtu

<b>Graham Scan</b>			
points	method	avg elapsed time [ms]	variance [ms]
1000	raster	4.4	2
5000	raster	21.2	1
10000	raster	45.5	2
25000	raster	128.9	5
50000	raster	275.3	47
75000	raster	431.3	16
100000	raster	623.9	108
250000	raster	1575.6	104
500000	raster	3472.2	238
750000	raster	5160.9	166
1000000	raster	7088.7	1641
1000	random	3.5	1
5000	random	22	0
10000	random	47.5	1
25000	random	132.2	5
50000	random	277.5	11
75000	random	447.2	83
100000	random	591.1	83
250000	random	1602.9	86
500000	random	3579.8	1230
750000	random	5402.5	2263
1000000	random	7262.5	946
1000	circle	3	0
5000	circle	21.4	1
10000	circle	46.3	1
25000	circle	122.7	1
50000	circle	269.5	38
75000	circle	397.4	7
100000	circle	551.6	122
250000	circle	1374.7	38
500000	circle	2958.7	670
750000	circle	4889	2046
1000000	circle	5823.7	190



## 9 Dokumentácia

### 9.1 Trieda Algorithms

Triedu Algorithms sme použili pre deklarovanie funkcií pre výpočtové algoritmy tvorby konvexnej obálky a pre deklaráciu ich pomocných metód.

#### 9.1.1 Členské premenné

static QPoint pivot

- bod obsahujúci súradnice pivota

QPoint kolinear X point

- bod obsahujúci súradnice pomocného bodu, kolineárneho s osou X

#### 9.1.2 Metódy

getAngle2Vectors

- Slúži k určeniu uhlu medzi dvoma priamkami. Jej návratovou hodnotou je double
- na vstupe má : súradnice bodov  $p_1, p_2, p_3, p_4$  určujúcich prvú a druhú priamku
- výstupom je hodnota uhlu medzi priamkami

getPointLinePosition

- Slúži na určenie polohy bodu voči priamke. Jej návratovou hodnotou je integer.
- na vstupe má : súradnice určovaného bodu q , súradnice bodov priamky  $p_1 p_2$
- na výstupe hodnoty :
  - 1 – bod sa nachádza na priamke
  - 0 – bod sa nachádza vpravo od priamky
  - 1 – bod sa nachádza vľavo od priamky

#### getPointLineDistance

- je pomocnou metódou pre metódu `positionPointPolygonWinding`. Slúži na určenie polohy bodu voči priamke. Jej návratovou hodnotou je `double`.
- na vstupe má : súradnice určovaného bodu  $q$  , súradnice bodov priamky  $p_1$   $p_2$
- na výstupe hodnotu vzdialenosti určovaného bodu od priamky.

#### Distance

- Slúži na porovnanie vzdialenosti dvoch bodov.
- na vstupe má : súradnice bodov  $p_1$  a  $p_2$
- na výstupe hodnotu vzdialenosti medzi dvoma bodmi.

#### Angle

- Slúži na porovnanie veľkosti dvoch uhlov.
- na vstupe má : súradnice bodov  $p_1$  a  $p_2$
- na výstupe väčší uhol.

#### jarvisScan, qHull, grahamScan, sweepLine

- Metódy slúžia k výpočtu konvexnej obálky podľa zvoleného výpočtového algoritmu. Vstupným typom je `QPolygon`
- na vstupe je vektor bodov `std::vector<QPoint>points`
- na výstupe je polygón obsahujúci množinu bodov a konvexnú obálku.

#### qh

- Metódy slúžia k výpočtu konvexnej obálky podľa algoritmu Quick Hull. Je to pomocná metóda. Vstupným typom je `void`.
- na vstupe je index počiatočného a koncového bodu deliacej priamky `start, end`
- `std::vector<QPoint>points` vektor bodov okolo ktorých vytvárame konvexnú obálku

- `QPolygon convexHull` ktorý obsahuje body konvexnej obálky
- na výstupe je polygón obsahujúci konvexnú obálku.

## 9.2 Trieda Draw

Trieda Draw slúži ku grafickému vykresleniu množiny bodov a konvexnej obálky nad touto množinou.

### 9.2.1 Členské premenné

`std::vector<QPoint>points`

- vektor bodov okolo ktorých vytvárame konvexnú obálku

`QPolygon ch`

- polygón obsahujúci body konvexnej obálky

### 9.2.2 Metódy

`paintEvent`

- slúži k vykresleniu naklikaných a vygenerovaných bodov, vykresleniu konvexnej obálky. Návrátovým typom je `void`.

`void mousePressEvent`

- slúži k vykresleniu bodu stlačením tlačidla myši, v okamihu stlačenia tlačidla na myši sa uložia súradnice bodu do vektoru `points`. Návrátovým typom je `void`.

`void clearCH`

- slúži k vymazaniu konvexnej obálky. Návrátovým typom je `void`.

`void clearPoints`

- slúži k vymazaniu množiny bodov. Návrátovým typom je `void`.

`std::vector<QPoint>getPoints`

- vektor, ktorý slúži k vráteniu množiny bodov points.

#### setCH

- slúži na prevedenie konvexnej obálky do vykresľovacieho okna.

#### generatePoints

- text.

#### generatePoints

- slúži ku generovaniu množiny bodov. Na vstupe je zadaná metóda, počet bodov, šírka a výška.
- na výstupe je vygenerovaná množina bodov podľa užívateľského zadania.

#### std::vector<QPoint>generatePointsU2

- slúži ku generovaniu množiny bodov. Na vstupe je zadaná metóda, počet bodov, šírka a výška.
- na výstupe je vygenerovaná množina bodov podľa užívateľského zadania. Generovanie konvexnej obálky prebehne automaticky 10x pre všetky typy tvaru generovanej množiny bodov a počty generovaných bodov v intervale od 1 000 do 1 000 000.

## 9.3 Tridy SortByX, SortByY

Sú to triedy, ktoré obsahujú zoraďovacie kritériá. Pomocou týchto funkcií zoradíme súbor bodov podľa X alebo podľa Y súradnice.

## 9.4 Trieda Widget

Trieda Widget obashaie metódy ktoré sú odkazom na sloty umožňujúce vykonávať príkazy z grafického rozhrania aplikácie. Nemajú žiadne vstupné hodnoty, návratovým typom je void.

### 9.4.1 Metódy

#### on\_pushButton\_createCH\_clicked

- tlačidlo **Create convex hull** po kliknutí naň sa vygeneruje konvexná obálka množiny bodov

#### on\_pushButton\_clearPoints\_clicked

- tlačidlo **Clear points** po kliknutí naň sa vymaže množina bodov

#### on\_pushButton\_clearCH\_clicked

- tlačidlo **Clear convex hull** po kliknutí naň sa vymaže konvexná obálka

#### on\_pushButton\_generatePoints\_clicked

- tlačidlo **Generate points** po kliknutí naň sa vygenerujú body v zvolenom tvare a počte

#### on\_pushButton\_solveU2\_clicked

- tlačidlo **Solve U2** po kliknutí naň sa vykoná automatické generovanie konvexnej obálky 10x pre každý typ rozmiestnenia bodov ( raster, kruh, náhodné rozmiestnenie bodov) a počet bodov  $n \in \langle 1000, 5000, 10\,000, 25\,000, 50\,000, 75\,000, 100\,000, 250\,000, 500\,000, 750\,000, 1000\,000 \rangle$ . Pre každé generovanie konvexnej obálky je počítaná doba behu, ktorá sa spolu s počtom a typom generovaných bodov, typom algoritmu a poradím opakovania je ukladaná do textového súboru

## 10 Záver

### Zoznam obrázkov

1	Princíp konvexnej obálky . . . . .	4
2	Manuálne zadané body a vygenerová konvexná obálka . . . . .	9
3	Automaticky generovaných 1000 bodov v tvare rastru. . . . .	10
4	Automaticky generovaných 1000 bodov v tvare kruhu. . . . .	10
5	Automaticky generovaných 1000 bodov v náhodnom tvare. . . . .	10
6	Ukážka grafického rozhrania aplikácie . . . . .	11
7	Manuálne zadané body a vygenerová konvexná obálka . . . . .	12
8	Automaticky generovaných 1000 bodov v tvare rastru, konvexná obálka bodov. . . . .	12
9	Automaticky generovaných 1000 bodov v tvare kruhu, konvexná obálka bodov. . . . .	13
10	Automaticky generovaných 1000 bodov v náhodnom tvare, konvexná obálka bodov. . . . .	13
11	Automaticky generovaných 1 000 000, konvexná obálka Sweep Line. . . . .	14
12	Doba behu jednotlivých algoritmov pre množinu bodov v tvare kruhu. . . . .	15
13	Doba behu jednotlivých algoritmov pre množinu bodov v tvare rastru. . . . .	16
14	Doba behu jednotlivých algoritmov pre množinu bodov v náhodnom tvare. . . . .	16
15	Doba behu algoritmu Jarvis Scan pre množiny bodov vo všetkých generovaných tvaroch. . . . .	17
16	Doba behu algoritmu Quick Hull pre množiny bodov vo všetkých generovaných tvaroch. . . . .	18
17	Doba behu algoritmu Sweep Linel pre množiny bodov vo všetkých generovaných tvaroch. . . . .	18
18	Doba behu algoritmu Graham Scan pre množiny bodov vo všetkých generovaných tvaroch. . . . .	19

### Zoznam tabuliek

1	Jarvis Scan data z výpočtu . . . . .	20
---	--------------------------------------	----

2	Quick Hull data z výpočtu . . . . .	21
3	Sweep Line data z výpočtu . . . . .	22
4	Graham Scan data z výpočtu . . . . .	23

## Literatúra

- [1] Tomáš Bayer. *Algoritmy v digitální kartografii*. Karolinum, 2008.