دفترچەی مندسی جلد ا

حفترچەي مندسى دال

سیری در دنیای هندسهی محاسباتی



سکوت را میشکنیم و پس از ماهها دوباره قلم را در دست می گیریم. حدود یک سال قبل نامهای را دریافت کردیم که ما را در اندوه غرق کرد. نامه ی کوتاهی که دنیای هندسی پر امید ما را واژگون ساخت. نامه ای از طرف دال: «زمان خداحافظی فرا رسیده است و به ناچار باید شما را ترک کنم».

هر کجا که تصور می کردیم دال رفته باشد را جستجو کردیم اما اثری از او نیافتیم. در پایان ماهها تلاش، وقتی که یأس از دست دادن دال در ذهن ما غالب شد، تصمیم گرفتیم شماره ی جدیدی از پنجشنبههای سخت را منتشر نکنیم و آن را کنار بگذاریم. نشریهای که هر برگ آن بوی دال را می داد.

ما و سایر علاقمندان نشریهی پنجشنبههای سخت برای خواندن یادداشتهای دال، برای هر شمارهی این نشریه لحظه شماری کرده ایم تا روی برگهای این یادداشتها اوج بگیریم و افقهای ناشناختهای از دنیای علم را مشاهده کنیم. پس از زیر و رو کردن کتابهای تاریخ، سراغ نداریم خوانندگان هیچ نشریهای چنین احساس نزدیکی و وابستگی به یکی از نویسندگان آن داشته باشند. هنوز هم با افتخار نامههای پر مهر خوانندگان این نشریه را دریافت می کنیم.

با وجود درد فقدان دال و با توجه به چنین شوق بی نظیری از سوی خوانندگان گرامی، تصمیم گرفتیم نشریه ی جدیدی را با عنوان «یادداشتهای هندسی دال» منتشر کنیم. این نشریه که توسط سردبیر نگارش می شود، موضوعاتی را مطرح می کند که در یکی از دفتر چههایی که از دال در دست سردبیر باقی مانده است بیان شده اند. یادداشتهای دال بسیار خلاصه هستند؛ از این رو، در این نشریه آنها را کمی گسترش می دهیم و نکتههایی را به این یادداشتها اضافه می نماییم.

در یکی از صفحههای آغازین دفتر چهاش دال مینویسد: من به مطالعهی مسئله های محاسباتی هندسی علاقمند هستم که در کاربردهای مختلف ظاهر می شوند و سعی می کنم برای آنها الگوریتم بیابم. الگوریتمهایی را ترجیح می دهم که به صورت نظری بتوان برای آن تضمینی اثبات کرد اما به الگوریتمهای هندسی که به صورت تجربی عملکرد آنها نشان داده می شود نیز علاقه دارم. دنیای هندسه ی محاسباتی مملو است از موضوعات جالب با کاربردهای مهم.

- کشیدن گراف. مسائلی در خصوص نقشهها، نمودارها و بیان رابطه بین مفاهیم به صورت گرافیکی.
 - گرافیک کامپیوتری. مسئلههایی در رابطه با موضوعاتی مثل نمایش تصاویر سه بعدی.
 - انطباق الگو. مثل يافتن الگوهاي هندسي.

- سامانههای اطلاعات جغرافیایی. موضوعات بسیار زیادی در این کاربرد مطرح هستند، مثل سادهسازی خم، یافتن گروههای متحرک، دستهبندی خمها، یافتن شباهت خمها.
- برنامهریزی خطی. بسیاری از مسئله های بهینه سازی با برنامه های خطی بیان و حل می شوند و برخی از الگوریتم های حل این برنامه ها هندسی هستند.
 - برنامهریزی حرکت. یافتن مسیری در صفحه یا فضا که ویژگیهای مشخصی داشته باشد.
- ابزارهای CAD. ابزارهای طراحی کامپیوتری در رشتههایی مثل مهندسی عمران، مکانیک و معماری استفاده میشوند و در آنها مسئلههای هندسی زیادی وجود دارند.
 - مدلسازی هندسی. بیان هندسی شکلها.

کاربردهایی که اخیرا به آنها پرداخته ام موضوعات مطرح شده در GIS، به خصوص در تحلیل مسیر و حرکت هستند. در تحلیل مسیر، موضوعات جالب زیادی مطرح هستند، از جمله گسستن مسیر، ساده سازی مسیر، یافتن ناحیه های توقف، یافتن مسیرهای مشابه، یافتن گروه ها. برای آشنایی با برخی از این موضوعات، فصل مقدمه ی رساله های دکترای زیر را توصیه می کنم.

- استالز (۲۰۱۵؛ پیوند): مسئلههای زیادی از جمله یافتن ناحیههای داغ و گسستن مسیر را بررسی می کند.
 - کنزاک (۲۰۱۸؛ پیوند): تمرکز ویژه ای بر الگوریتمهای تحلیل مسیر و کاربردهای نمایشی می کند.
 - دریمل (۲۰۱۳؛ پیوند): مخصوصا به محاسبهی فاصلهی فریشه (Fréchet) میپردازد.

پاسخمای نیمهتمام

در دفترچهی دال مسئلههای زیادی مطرح شده اند. برای بسیاری از این مسئلهها هنوز از پاسخ کاملی آگاه نیستیم. برخی از این مسئلهها را در ادامه معرفی می کنیم.

ساده سازی مسیر. در یکی از صفحه های دفتر چه ی دال به مسئله ی ساده سازی خم اشاره شده است. حرکت یک اتومبیل، پرنده یا انسان توسط یک مسیر که از تعدادی رأس تشکیل می شود بیان می شود. دلایل مهمی وجود دارند که تعداد رأسهای این مسیرها کاهش یابند و الگوریتمهای متفاوتی برای این کار ارائه شده اند. دال می پرسد که آیا برای حالت محدود به یال در این مسئله (رأسهای مسیر ساده شده می توانند با حفظ ترتیب روی هر نقطه از یالهای مسیر ورودی قرار گیرند) الگوریتم تقریبی یا دقیق کارایی وجود دارد؟ در گزارشی (پیوند) الگوریتمی برای ساده سازی محدود به یال ارائه داده ام (سردبیر) که تعداد رأسهای مسیری حاصل حداکثر دو برابر تعداد رأسهای مسیر ساده شده با کمترین تعداد رأس است.

- آیا میتوان پیچیدگی زمانی این الگوریتم را که از برنامهریزی پویا استفاده میکند، بهبود داد؟
 - آیا می توان یک الگوریتم قطعی کارا برای ساده سازی محدود به یال مسیر ارائه داد؟
 - آیا الگوریتم برخط سریعی برای این مسئله وجود دارد؟

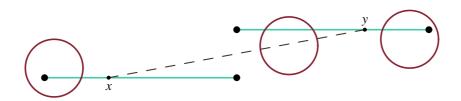
لانهی پرنده. در یکی از صفحههای قدیمی دفترچهی دال مسئلهای مطرح شده است که در گذشته در مورد آن نوشتهایم. خوانندگان گرامی نشریهی پنجشنبههای سخت به خاطر دارند که در پنجشنبهی سخت سیام (پیوند) به یافتن مکان احتمالی لانهی یک پرنده پرداختیم. در گزارشی (پیوند) روشی تقریبی برای یافتن مکانهای ممکن لانه ارائه دادهام (سردبیر).

- آیا می توان الگوریتم دقیق یا سریعتری برای این مسئله یافت؟
- چگونه میتوان الگوریتم را تغییر داد تا لانهای را بیابد که چند پرنده به آن سر میزنند؟

یافتن گروهها. در صفحهای از دفترچهی هندسی دال، او به مقالهای اشاره می کند (پیوند) که در آن اشیاء متحرکی که به صورت گروهی حرکت می کنند شناسایی می شوند. آنها الگوریتمی برای این کار با پیچیدگی زمانی متحرکی که به صورت گروهی حرکت می کنند شناسایی می شوند. آنها الگوریتمی برای این کار با پیچیدگی زمانی $O(\tau^r n^{\Delta} \log n)$ ارائه می دهند که در آن n تعداد اشیاء و τ تعداد رأسهای هر مسیر است. بدیهی است که چنین الگوریتمی در عمل بسیار کند است.

- آیا میتوان پیچیدگی این الگوریتم را بهبود داد؟
- آیا الگوریتم تقریبی خوبی برای این مسئله وجود دارد؟
- ایا الگوریتم خوبی وجود دارد که پس از پیشپردازش، بتواند گروهها را با مقدارهای متفاوت ε بیابد.

 $a_y \leq b_y \leq c_y \leq d_y$ دو بارمه طوری که را در صفحه در نظر بگیرید به طوری که رابطه ی و پاره خط و و له و پاره خط و و دد) داده برقرار باشد (ناحیه ی محصور در یک دایره با شعاع و احد) داده برقرار باشد (په مؤلفه ی و نقطه ی ه است). همچنین، a دیسک (ناحیه ی محصور در یک دایره با شعاع و احد) داد می شوند که مؤلفه ی و مرکز هر یک از آنها بین a و b است. نقطه ی a روی پاره خط و و و و ی پاره خطی که از این دو نقطه می گذرد، از همه ی دیسک ها عبور می کند، اما ممکن است پاره خط و و و دو د دارد که در صورت و جود خطی یاره خطی را از نقطه ای روی a به نقطه ای روی a بیابد که از همه ی دیسک ها عبور کند؟



مكانهاى يرطرفدار

در یادداشتهای دال به نامهای اشاره شده است که در آن از او خواسته شده است که مکانهای پرطرفدار شناسایی شوند. به عنوان ورودی مسیر حرکت تعدادی جسم داده می شود و هدف یافتن تعداد بازدید از ناحیههایی است که به عنوان پرسش داده می شوند (اطلاعات بیشتر: الف، ب).

گامها. گامهای زیر را برای یافتن ناحیههای پرطرفدار پیشنهاد می کنیم.

- تولید نمونهها با اندازههای متفاوت و برای حالتهای مختلف.
- الگوریتم ساده در حالت یک بعدی: بررسی تقاطع پالها با اضلاع ناحیهی پرسش.
- شمارش تقاطعها در حالت یک بعدی: بدون محدودیت زمان بازدید با ساختمان داده ی درخت سگمنت.
 - بررسی بازدیدها در حالت یک بعدی: بدون محدودیت زمان بازدید، بررسی برخوردهای متوالی.
 - الگوریتم ساده در حالت دو بعدی: بررسی تقاطع یالها با اضلاع ناحیهی پرسش.
 - شمارش تقاطعها در حالت دو بعدی: استفاده از ساختمان داده ی درخت سگمنت دو بعدی.
 - بررسی برخوردها در حالت دو بعدی: گسترش ایده ی یک بعدی به حالت دو بعدی.
 - ارزیابی به کمک مجموعه دادههای موجود.

الگوی ورودی. هر فایل ورودی با یک عدد شروع می شود که تعداد مسیرها را نشان می دهد. سپس برای هر مسیر، خط اول تعداد رأسهای مسیر را نشان می دهد. سپس به تعداد رأسها، سه عدد مشخص می شوند. عدد اول زمان عبور جسم از آن رأس و عدد دوم و سوم مختصات رأس (در حالت یک بعدی، عدد سوم اهمیتی ندارد) را مشخص می کنند. پس از بیان مسیرها، تعداد پرسشها مشخص می شود. هر پرسش با شش عدد بیان می شود: دو عدد اول مختصات گوشه ی بالا و سمت راست ناحیه ی پرسش را مشخص می کنند. همچنین، عدد پنجم و ششم، کمینه و بیشینه ی زمان بازدید را نشان می دهند (در حالت بدون محدودیت زمانی، دو عدد آخر اهمیت ندارد). در خروجی به ازای هر پرسش، تعداد بازدیدها بیان می شود. در نمونه ی زیر، یک مسیر و سه پرسش وجود دارند.

وروحی	خروجی
1	3
4	0
1 0 0	2
2 10 0	
3 0 0	
4 5 0	
3	
1 0 2 0 0 10	
11 0 12 0 0 10	
6 0 8 0 0 10	

ساده کردن خمما

یک خم دنبالهای از تعدادی رأس روی یک صفحه است. هدف کاهش تعداد رأسهای یک خم است به صورتی که شکل کلی خم تغییر زیادی نکند. حداکثر میزان خطا بین خم ورودی و خم ساده شده به عنوان ورودی داده می شود و هدف محاسبه ی خمی است که تعداد رأسهای آن کمینه باشد (اطلاعات بیشتر: الف، ب، ج). در ساده سازی محدود به رأس، رأسهای خم ساده شده زیر مجموعهای از رأسهای خم ورودی هستند اما در ساده سازی محدود به یال، رأسهای خم ساده شده، می توانند روی یالهای خم ورودی نیز قرار گیرند. در صفحهای از دفترچه، دال در مورد ساده سازی برخط محدود به خم توضیحاتی داده است.

یافتن خطای ساده سازی. معیارهای مختلفی برای محاسبه ی میزان خطا بین خم اصلی و خم ساده شده وجود دارد. یکی از این معیارها فاصله ی محلی هازدورف است. برای محاسبه ی خطا با استفاده از این معیار، ابتدا لازم دارد. یکی از این معیارها فاصله ی محلی هازدورف است. برای محاسبه ی خم C محاسبه ی محله ی و یک خم C محاسبه ی محاسبه ی بازه خط C و یک خم C محاسبه ی محاسبه ی از پاره خط C است. چون رأسهای C همیشه بیشترین فاصله را در بین نقطه های C نسبت به C نسبت به و اصله ی از پاره خط C از پاره خط C بیشینه ی فاصله ی رأسهای C از پاره خط C برای محاسبه ی محاسبه ی بیشینه ی فاصله ی یالهای خم ساده شده نسبت به قسمت متناظر آنها در خم اصلی است.

گامها. گامهای زیر را برای ساده سازی خم پیشنهاد می کنیم.

- محاسبهی میزان خطا: خطا با استفاده از فاصلهی هازدورف بین یک یال و یک خم.
 - پیادهسازی الگوریتم برخط محدود به رأس Agarwal و همکارانش.
- تغییر الگوریتم Agarwal برای حالت محدود به خم با ایده ی شکستن یال ها به تکههای کوچکتر.
 - ارزیابی به کمک مجموعه دادههای موجود.
- تغییر الگوریتم جریانی Abam و همکارانش برای حالت محدود به خم با شکستن یالها به تکههای کوچکتر.

الگوی ورودی. ورودی با دو عدد شروع می شود. عدد اول تعداد رأسهای خم و عدد دوم حداکثر میزان خطا را مشخص می کند. سپس، به تعداد رأسهای خم، جفت عدد ظاهر می شود که هر جفت، مختصات یک رأس خم را نشان می دهد. خروجی مسیر ساده شده است و که با یک عدد شروع می شود که تعداد رأسها را مشخص می کند. سپس مختصات رأسهای ساده شده بیان می شوند.

نقشہ و دایرہما

در صفحه ای از دفترچه ی دال، او به مسئله ای در مورد قرار دادن برچسب روی نقشه می پردازد. در مورد حالتی از این مسئله در گذشته نکاتی نوشته ام (پیوند). اما شکل کلی مسئله ای که دال مطرح می کند، سخت تر به نظر می رسد. حالت یک بعدی این مسئله در ادامه بیان می شود.

 $oldsymbol{v}$ تعدادی دایره به شکلی در صفحه قرار گرفته اند که مرکز همهی آنها روی یک خط است. اگر یک دایره مثل A مرکز دایره ی دیگری مثل B را در بر گرفته باشد، این دو دایره با هم تداخل دارند. در این شرایط، می توان دایره ی B را با دایره ی A ترکیب کرد. پس از ترکیب، شعاع دایره ی A به اندازه ی شعاع دایره ی B افزایش می یابد و دایره ی B حذف می شود. هدف رسیدن به حالتی است که هیچ جفتی از دایره های باقی مانده با هم تداخل نداشته باشند و از طرف دیگر، بزرگ ترین شعاع دایره های باقی مانده کمینه باشد.

