České vysoké učení v Praze

Fakulta stavební

155ADKG - Algoritmy digitální kartografie Úloha 4: Množinové operace s polygony

Radek Novotný

Zadání:

Úloha č. 4: Množinové operace s polygony

Vstup: $množina n polygonů P = \{P_1, ..., P_n\}.$

Výstup: množina m polygonů $P' = \{P'_1, ..., P'_m\}.$

S využitím algoritmu pro množinové operace s polygony implementujte pro libovolné dva polygony $P_i, P_j \in P$ následující operace:

- Průnik polygonů P_i ∩ P_j ,
- Sjednocení polygonů $P_i \cup P_j$,
- Rozdíl polygonů: $P_i \cap \overline{P}_j$, resp. $P_j \cap \overline{P}_i$.

Jako vstupní data použijte existující kartografická data (např. konvertované shape fily) či syntetická data, která budou načítána z textového souboru ve Vámi zvoleném formátu.

Grafické rozhraní realizujte s využitím frameworku QT.

Při zpracování se snažte postihnout nejčastější singulární případy: společný vrchol, společná část segmentu, společný celý segment či více společných segmentů. Ošetřete situace, kdy výsledkem není 2D entita, ale 0D či 1D entita.

Pro výše uvedené účely je nutné mít řádně odladěny algoritmy z úlohy 1. Postup ošetření těchto případů diskutujte v technické zprávě, zamyslete se nad dalšími singularitami, které mohou nastat.

Hodnocení:

Krok	Hodnocení
Množinové operace: průnik, sjednocení, rozdíl	20b
Konstrukce offsetu (bufferu)	+10b
Výpočet průsečíků segmentů algoritmem Bentley & Ottman	+8b
Řešení pro polygony obsahující holes (otvory)	+6b
Max celkem:	44b

Čas zpracování: 2 týdny

Bonusové úlohy:

Nebyly řešeny žádné bonusové úlohy.

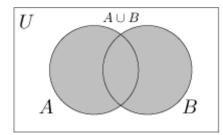
Popis problému:

Hlavním cílem této úlohy bylo vytvořit aplikaci, která dokáže na daných polygonech provádět základní množinové operace. Pro určení vztahů mezi nimi jsou použity takzvané Booleovské operátory AND – logický součin, OR – logický součet a NOT - negace.

Množinové operace

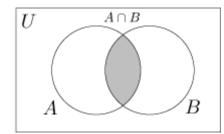
Provést pro danou dvojici uzavřených a ohraničených polygonů množinové operace:

• Sjednocení (Union): $C = A \cup B$



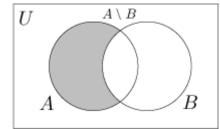
Obr.1

• Průnik (Intersection): $C = A \cap B$



Obr.2

• Rozdíl (Difference): $C = A \cap \bar{B}$



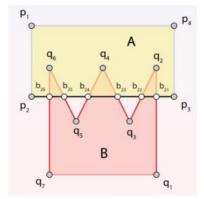
Obr.3

Popis algoritmů:

Základními fázemi algoritmu jsou výpočet průsečíků mezi oběma polygony a jejich setřídění v závislosti na použité orientaci, použita CCW orientace. Tyto průsečíky jsou dále vedeny jako vrcholy polygonů. U všech vrcholů je ohodnocena jejich pozice vůči druhému polygonu.

Pomocí ohodnocení jsou vytvořeny fragmenty, ze kterých je v poslední fázi vytvořen výsledný polygon.

```
1: if (o(A)! = CCW)
      A.switchOr ()
                           //změň orientaci na CCW
2:
3: if (o(B)! = CCW)
4:
      B.switchOr ()
                           //Změň orientaci na CCW
5: ComputeIntersections(A, B) //Urči průsečíky A, B
6: SetPositions(A, B)
                           //Urči polohu vrcholů vůči oblastem
7: map < QPointFI, pair < bool, vector < QPointFB >>> F
8: pos1 = (oper \equiv Intersection V oper \equiv DifBA?Inner : Outer)
9: pos2 = (oper = Intersection V oper = DifAB?Inner : Outer )
10: swap1 = (oper ≡ DifAB : true : false
11: swap2 = (oper = DifBA) : true : false
12: CreateFragments(A, pos1, swap1, F)
13: CreateFragments(B, pos2, swap2, F)
14: MergeFragments(A, B, C)
```



Obr.4

Algoritmus výpočtu průsečíků:

BooleanOperations(A, B, oper)

V tomto algoritmu jsou procházeny oba dva polygony a zjišťován jejich vzájemný vztah. Pokud je nalezen průsečík hran, tak je přidán do nově vytvořené proměnné typu mapa, kde jsou ohodnoceny na základě jejich pozice.

ComputeIntersection(A,B)

```
1: for (i = 0; i < n; i++):
       M = map <double, QPointFB>
                                                                          //Vytvoření mapy
2:
3:
        for (j = 0; j < m; j++):
4:
                if b_{ij} = (p_i, p_{(i+1)\%m}) \cap (q_j, q_{(j+1)\%m}) \neq \emptyset
                                                                         //Existuje průsečík
5:
                                                                          //Přidej do M
                        M[\alpha_i] \leftarrow b_{ij}
6:
                        ProcessIntersection (b_{ij}, \beta, B, j)
                                                                          //Zpracuj první průsečík pro e' j
7:
        if (|M| > 0)
                                                                          //Nějaké průsečíky jsme nalezli
                for \forall m \in M:
8:
                                                                          //Procházej všechny průsečíky v M
                                                                          //Získej 2. hodnotu z páru
9:
                        b \leftarrow m.second
10:
                        ProcessIntersection (b, \alpha, A, i)
                                                                          //Zpracuj aktuální průsečík pro ei
```

Metoda ProcessIntersection:

```
1: if (|t| < \epsilon):

2: P[i] \leftarrow inters //Startovní bod průsečíkem

3: if (||t| - 1| < \epsilon):

4: P[(i + 1)%m] \leftarrow inters //Koncový bod průsečíkem

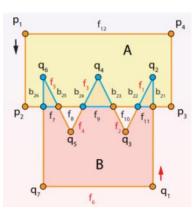
5: else:

6: i \leftarrow i + 1 //Inkrementuj pozici

7: P \leftarrow (b, i) //Přidej průsečík na pozici i + 1.
```

Algoritmus vytvoření fragmentů:

Vrcholy se stejným ohodnocením jsou přidány do tzv. fragmentu (polylinie). Body jsou uloženy včetně své pozice. Každý fragment začíná průsečíkem a končí prvním bodem s jiným ohodnocením.



```
CreateFragments(P, g, s, F)
```

```
1: i ← 0
2: while (g(P[i]) \neq g \lor P[i] \neq inters)
                                                 //Dokud P[i] není průsečík s orientací g
3:
     i ← i + 1
4: if (i \equiv n) return;
                                                  //Žádný bod s touto orientací neexistuje
5: is ← i
                                                  //Zapamatuj startovní index prvního průsečíku
6: do
7:
       f = \emptyset
                                                  //Prázdný fragment
8:
       if (createFragmentFromVertices(is, P, g, i, f)) //Nalezen fragment
9:
             if (s) f.reverse()
                                                 //Swapuj prvky fragmentu, je -li třeba
10:
             F[f[0]] \rightarrow f
                                                  //Přidej fragment do mapy, klíč poč. bod
       i \leftarrow (i + 1) %m
11:
12: while (i \neq is)
                                                  //Dokud nedojdeme k počátečnímu průsečíku
```

Metoda createFragmentFromVertices(is, P, g, i, f)

```
1: if g(P[i]) \neq g \ V \ P[i] \neq inters //Bod není průsečíkem s orientací g
2:
      return false
3: for (;;)
4:
      f \leftarrow P[i]
                                      //Přidej bod do fragmentu
5:
       i \leftarrow (i + 1) %n
6:
       if (i \equiv is)
                                      //Obešli jsme celý polygon
7:
               return false
8:
       if g(P[i]) \neq g
                                      //První bod s rozdílnou orientací
9:
               f \leftarrow P[i]
                                      //Přidej ho do seznamu
10:
                                      //Úspěšně skončeno
               return true
```

Algoritmus pro spojení fragmentů

Dále je nutné fragmenty spojit do oblastí, které reprezentují výsledek, jež je požadován.

MergeFragments (F, C)

```
1: for \forall f \in F

2: P \leftarrow \emptyset //Vytvoř prázdný polygon

3: s \leftarrow f.first //Najdi startovní bod fragmentu

4: if (!f.second.first) //Pokud fragment již nebyl zpracován

5: if (createPolygonFromFragments(s, F, P))

6: C \leftarrow P //Přidej polygon do seznamu
```

createPolygonFromFragments(s, F, P)

```
1: QPoint n \leftarrow s
                                   //Inicializuj následující bod
2: for (;;)
                                   //Projdi všechny fragmenty tvořící polygon
                                    //Najdi navazující fragment
3:
   f \leftarrow F.find(n)
4:
      if (f \equiv F.end)
                                   //Fragment s takovým poč. bodem neexistuje
5:
             return false
      f.second.first ← true
                                   //Fragment označen za zpracovaný
6:
      n ← f.second.second.back() //Najdi následující bod
7:
8:
      P \leftarrow f.second.second - \{f.second.second[0]\} //Přidej bez poč. Bodu
9:
       if (n \equiv s)
                                   //Obešli jsme polygon, jsme na startu
10:
              return true
```

offsetPolyline(P, d, $\Delta \phi$)

```
//Prázdný offset polylinie
1: Cd (L) \leftarrow \emptyset
2: Cd (e) \leftarrow createOffset(P[0], P[1], d, \Delta \phi)
                                                        //Offset prvního segmentu
3: Cd (L) \leftarrow Cd (e)
                                                        //Přidání prvního offsetu
4: for \forall i = 1, ..., n-1
5:
       Cd (e) \leftarrow createOffset(P[k], P[(k + 1)%n], d, \Delta \phi) //Offset k- tého segmentu
       C'd (L) \leftarrow \emptyset
6:
                                                        //Vytvoření pomocné struktury
       for \forall j = 0, \ldots, m-1
7:
                                                        //Pro všechny IN/OUT segmenty stávajícího offsetu
                C'd (e) = Cd (e) \cap Cd (L)[j]
8:
                                                        //Sjednocení se stávajícím offsetem
9:
                if C0 d (e) \equiv \emptyset
                                                        //Hole z předchozích iterací
10:
                                                        //Přidej stávající Hole do Cd (Lk )
                        C'd (L) \leftarrow Cd (L)[j]
11:
                                                        //Nový Solid, Holes
                else
12:
                        C'd (L) \leftarrow C'd (e)
                                                        //Přidej nový Solid a Holes do Cd (Lk )
       Cd(L) \leftarrow C'd(L)
                                                        //Aktualizuj offset polyline: Cd (Lk ) = Cd (Lk-1)
13:
```

createOffset(p1, p2, d, $\Delta \phi$)

```
1: c \leftarrow \emptyset

2: \phi \leftarrow atan2(y2 - y1, x2 - x1)

3: \phi s, 1 \leftarrow \phi + \pi/2

4: \phi e, 1 \leftarrow \phi s, 1 + \pi

5: sampleArc(p1, d, \phi s, 1, \phi e, 1, \Delta \phi, c)

6: \phi s, 2 \leftarrow \phi - \pi/2

7: \phi e, 2 \leftarrow \phi s, 2 + \pi

8: sampleArc(p2, d, \phi s, 2, \phi e, 2, \Delta \phi, c)

9: return c
```

Vstupní data

Vstupem jsou dva polygony. Ty mohou být zadány buď manuálním zadáváním jednotlivých bodů do kanvasu pomocí levého tlačítka myši. Mezi polygony se přepíná pomocí tlačítka Polygon A/B. Tyto data jsou umístěna v souborech polA.txt a polB.txt

Druhou možností je nahrání textového souboru se souřadnicemi. Tento soubor musí být ve tvaru:

ΧY

ΧY

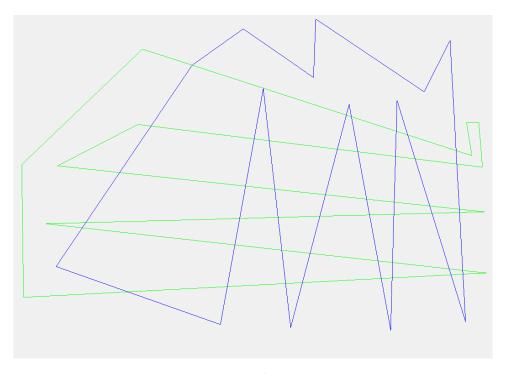
ХΥ

Každý polygon v jednom souboru, každý bod na jednom řádku, jednotlivé souřadnice odděleny mezerou.

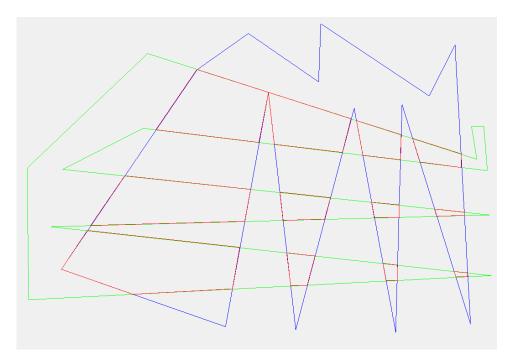
Výstupní data:

Výsledkem je grafické zobrazení dané množinové operace.

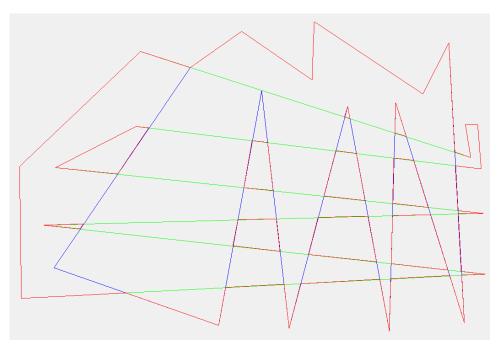
Printscreen:



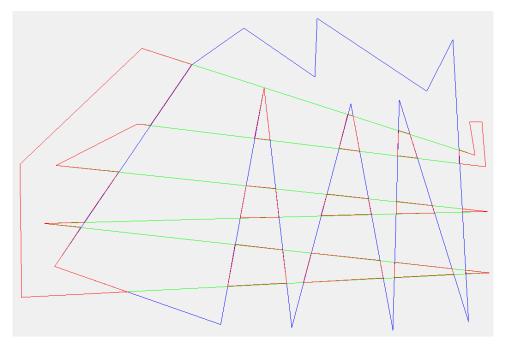
Obr.6 Vstupní polygony



Obr.7 Intersection



Obr.8 Union



Obr.9 Diference

Zhodnocení:

Byl vytvořen program umožňující nahrát nebo ručně vložit polygony a počítat na nich množinové operace - sjednocení, průsečík a rozdíl.

Problematické situace:

Program nedokáže počítat s otvory v polygonech, ty do něj ani nelze vložit. Pokud ručně zadáme polygon, jehož strany se protínají, program množinové operace nepočítá. Špatně se mohou zobrazovat polygony, jež mají jen jeden společný bod.

Zdroje

Obr. 1,2,3 https://www.researchgate.net/figure/Boolean-Operation_fig1_319402655

Obr. 4,5 https://web.natur.cuni.cz/~bayertom/images/courses/Adk/adk9.pdf