# Abkürzungsverzeichnis

|  |  |
| --- | --- |
| Abkürzung | Bedeutung |
| c | geforderter Flächenanteil des Standort S am zugehörigen Polygon P mit 0 < c < 1 |
| CCW | Gegenuhrzeigersinn (counterclockwise) |
| CW | Uhrzeigersinn (clockwise) |
| CP | Konvexes Polygon |
| L | Liniensegment, orientiert von Ls nach Le |
| Le | Endpunkt eines Liniensegments |
| Ls | Anfangspunkt eines Liniensegments |
| P | Polygon |
|  | Polygon rechts eines Liniensegments L |
|  | Polygon links eines Liniensegments L |
| S | Standort |
| S(P) | Liste der zu P zugeordneten Standorte Si |
| V(P) | Liste der Polygonpunkte von P (darin inbegriffen Steiner-Punkte) |
| W(P) | Liste der Polygonpunkte und Standorte von P, d.h. S(CP) + V(CP) |

# Begriffserklärung

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Begriff (original) | Begriff (deutsch) | Bedeutung |
| Area(P) |  | Fläche des Polygons P |
| AreaRequired(S) |  | geforderte Fläche des Standorts S, berechnet mit c \* Area(P) |
| area-incomplete | Flächen-unvollständig | Wenn für ein Polygon P gilt: AreaRequired(S(P)) > Area(P) |
| area-complete | Flächen-vollständig | Wenn für ein Polygon P gilt: AreaRequired(S(P)) = Area(P) |
| site-incomplete | Standort-unvollständig | Wenn für ein Polygon P gilt: AreaRequired(S(P)) < Area(P) |
| Neighbor |  | Wenn zwei Flächen eine Kante teilen, werden sie als Nachbarn bezeichnet |
| Predecessor |  | Jede Teilfläche Pk, für die k < j gilt, ist ein Vorgänger von Pj |
| Steiner-Punkt |  | Polygonpunkt, welcher nicht Teil des Eingangspolygons ist und während der Lösung eines geometrischen Problems hinzugefügt wird. |
| Successor |  | Jede Teilfläche Pk, für die k > j gilt, ist ein Vorgänger von Pj |