Modul	Grundlagen der algorithmischen Geometrie							
BA-INF 114								
Workload	Umfang	Dauer		Turnus				
270 h	9 LP	1 Semester		jährlich				
Modulverantwort-	Prof. Dr. Rolf Klein							
licher								
Dozenten	Prof. Dr. Rolf Klein, Prof. Dr. Marek Karpinski,							
	Prof. Dr. Norbert Blum, PD Dr. Elmar Langetepe							
Zuordnung	Studiengang		Mo	Modus Stu		diensemester		
	B. Sc. Informatik   W			ahlpflicht $  4., 5. \text{ oder } 6$			i.	
Lernziele: fachliche	Erwerb von Grundkenntnissen über Gegenstände und Methoden							
Kompetenzen	der Algorithmischen Geometrie; Erwerb und Einübung der							
	Fähigkeit, diese Kenntnisse selbständig zur Lösung von Problemen einzusetzen, mit dem Ziel sicherer Beherrschun							
Lernziele:	Sozialkompetenz (Kommunikationsfähigkeit, Präsentation							
Schlüsselkompe-	eigener Lösungsansätze und zielorientierte Diskussion im							
tenzen	Gruppenrahmen, Teamfähigkeit), Methodenkompetenz							
	(Analysefähigkeit, Abstraktes Denken, Führen von Beweis Individualkompetenz (Leistungs- und Lernbereitschaft,							
	Kreativität, Ausdauer).							
Inhalte	Sweep-Verfahren, Liniensegment-Schnitt, Geometrische							
	Datenstrukturen, Konvexe Hülle, Polygone, Sichtbarkeit, Voronoi-Diagramm, Delaunay-Triangulation, Online Strategien, inkrementelle Konstruktion, Divide and Conquer,							
	Randomisierung. Die Grundkenntnisse umfassen Definition							1
	und Theoreme zu den aufgeführten Gegenständen.							
Teilnahme-	Empfohlen:							
voraussetzungen	BA-INF 011 – Logik und diskrete Strukturen							
Veranstaltungen	Lehrform			Gruppeng	röße SW	VS	Workload[h]	LP
	Vorlesung	g		40	4		60 P / 105 S	5,5
	Übungen			20	2	?	30 P / 75 S	3,5
	P = Präsenzstudium, $S = Selbststudium$							
Prüfungsleistungen	Mündliche Prüfung (benotet							
Studienleistungen	Erfolgreiche Übungsteilnahme						(unbenotet)	
Medieneinsatz	Java-Applets im Geometry Lab.							
	• Klein: Algorithmische Geometrie							
Literatur	• de Berg/van Kreveld/Overmars/Schwarzkopf: Computational							
× <del></del>	Geometry							