

Quadtree

Alberto Valentín Velásquez Santos[†], Rodolfo Morocho Caballero[†], Max Houston Ramirez Martel[†] and Harold Mondragon Tavera[†]

[†]Estos autores contribuyeron igualmente a este trabajo.

Este archivo fue compilado el 09 de Marzo del 2025

Abstract

Este trabajo presenta un análisis detallado del algoritmo Quadtree, una estructura de datos jerárquica especializada en la subdivisión recursiva de espacios bidimensionales en cuadrantes. El Quadtree permite organizar y acceder eficientemente a datos espaciales, ofreciendo una complejidad logarítmica en operaciones como búsqueda, inserción y eliminación. A lo largo del documento, se exploran sus fundamentos teóricos, su implementación computacional y sus principales aplicaciones prácticas. La implementación de un Quadtree se basa en la representación de nodos que contienen información sobre coordenadas espaciales y referencias a nodos hijos correspondientes a los cuadrantes NW, NE, SW y SE. Se detallan algoritmos específicos para operaciones fundamentales como inserción y búsqueda, incluido el manejo de casos especiales como puntos ubicados en las líneas divisorias de los cuadrantes. Entre las aplicaciones destacadas se encuentra la detección de bordes en imágenes, donde el Quadtree facilita la segmentación mediante un proceso de tres fases: suavizado jerárquico, clasificación por clustering y refinamiento de bordes. Otra aplicación significativa es la detección de colisiones en entornos bidimensionales, donde el Quadtree reduce la complejidad computacional de $O(n^2)$ a $O(n \log n)$ al permitir verificar colisiones solo entre objetos ubicados en el mismo cuadrante o en cuadrantes adyacentes. Esta estructura de datos resulta particularmente valiosa en campos como gráficos por computadora, sistemas de información geográfica y procesamiento de imágenes, donde la eficiencia en el manejo de grandes volúmenes de datos espaciales es crucial.

Keywords: Quadtree, Estructura de datos jerárquica, Subdivisión espacial, Detección de bordes, Detección de colisiones, Complejidad computacional, Procesamiento de imágenes

1. Introducción

Los algoritmos de particionamiento espacial son fundamentales en el campo de la computación para organizar y manipular datos geométricos de manera eficiente. Entre estas estructuras destaca el Quadtree, una herramienta esencial que ha revolucionado el manejo de información espacial en múltiples dominios de aplicación. El Quadtree representa una aproximación jerárquica para la organización de datos bidimensionales, basada en el principio de "divide y vencerás". Esta estructura subdivide recursivamente un espacio en cuatro cuadrantes iguales, creando una representación en árbol donde cada nodo puede tener exactamente cuatro hijos. Esta característica permite que las operaciones de búsqueda, inserción y eliminación se realicen con una complejidad logarítmica respecto al número de elementos, superando significativamente a las estructuras de datos lineales tradicionales. En el presente trabajo exploraremos en profundidad el algoritmo Quadtree desde sus fundamentos teóricos hasta sus implementaciones prácticas. Analizaremos su estructura fundamental, los métodos de operación y las técnicas de optimización que lo hacen tan valioso. Especial atención merecen sus aplicaciones en áreas como el procesamiento de imágenes, donde facilita la detección de bordes y la segmentación, y en entornos interactivos como videojuegos, donde permite una detección de colisiones altamente eficiente. Los avances en hardware y la creciente demanda de aplicaciones que procesan grandes volúmenes de datos espaciales han renovado el interés por estas estructuras. Comprender las ventajas y limitaciones de los Quadtrees resulta esencial para ingenieros y científicos de datos que trabajan con representaciones espaciales y buscan optimizar el rendimiento de sus sistemas sin sacrificar la precisión en los resultados.

2. Conceptos Fundamentales

El algoritmo Quadtree es una estructura de datos jerárquica que permite la subdivisión recursiva de un espacio bidimensional en cuadrantes más pequeños, este método permite organizar y acceder eficientemente a los datos, facilitando operaciones en aplicaciones como gráficos por computadora, sistemas de información geográfica y procesamiento de imágenes.

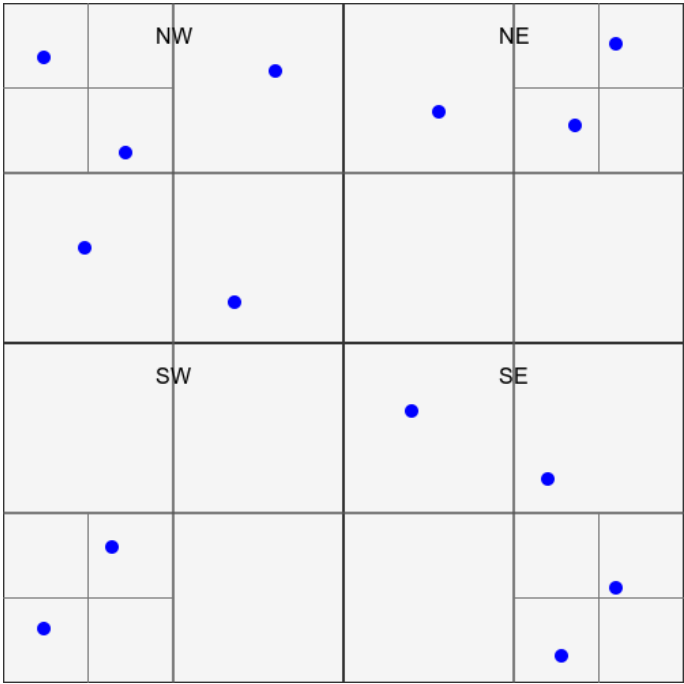


Figure 1. Representación grafica

2.1. Fundamentos

Quadtree tiene como principio fundamental la idea de *divide y vencerás*, donde un problema complejo se descompone en sub-problemas más fáciles de manipular y calcular, durante el proceso de división, este continúa hasta que se cumple una condición específica, como alcanzar una profundidad máxima o contener un número mínimo de elementos en una región. Matemáticamente, esta estructura permite una representación jerárquica del espacio, lo que facilita operaciones como búsqueda, inserción y eliminación de datos espaciales. La subdivisión recursiva en cuadrantes permite que las operaciones de búsqueda tengan una complejidad logarítmica en relación con el número de elementos, mejorando la eficiencia en comparación con estructuras de datos lineales, en otras palabras, se puede obtener mayor beneficio en términos de procesamiento, sin

requerir tantas prestaciones en hardware y más rápido que otros algoritmos convencionales. [2]

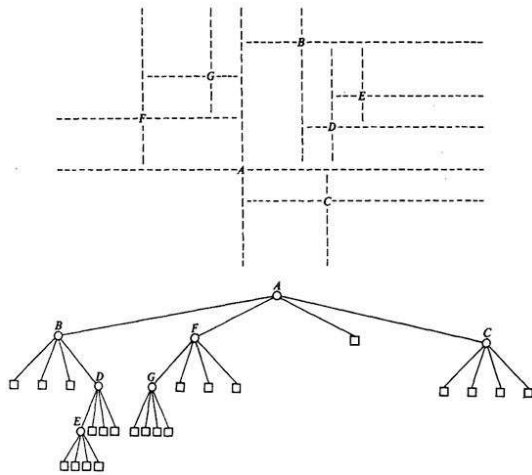


Figure 2. Representación gráfica de Quadtree [1]

2.2. Trabajos relacionados

El algoritmo es muy empleado en ciertas áreas de la computación como el procesamiento de imágenes, los Quadtrees facilitan la compresión y manipulación al dividir la imagen en regiones homogéneas, permitiendo una representación más compacta y eficiente. En el campo de visión computacional también tiene mucha utilidad, a modo de ejemplo se tiene el estudio de Miguel González Mendoza [5] que explica como los sensores de profundidad ofrecen nuevas oportunidades para aplicaciones de realidad aumentada o sistemas interactivos que requieran del cuerpo humano para realizar alguna acción, entonces en su investigación emplea Quadtrees para reducir el espacio de búsqueda de los algoritmos de agrupamiento, reduciendo las dimensiones elevadas de búsqueda y eliminar los espacios vacíos reduciendo la cantidad de búsquedas.

2.3. Segmentación basada en Quadtree

Otro ejemplo, es la segmentación basada en Quadtree para la detección de regiones homogéneas dentro de una imagen. Su enfoque se basa en tres componentes principales:

- Suavizado con Quadtree (Quad-tree smoothing)
- Clasificación (Classification)
- Estimación de bordes (Boundary estimation)

A través de estos tres pasos, el algoritmo busca reducir el ruido, clasificar los píxeles de la imagen de manera eficiente y refinar las fronteras entre regiones segmentadas. El primer componente, **Quad-tree smoothing**, aplica un proceso de suavizado jerárquico sobre la imagen. Cada nivel del Quadtree representa una versión más suavizada de la imagen, en la que cada nodo se obtiene promediando los valores de sus cuatro nodos hijos en el nivel anterior. Este procedimiento permite reducir la variabilidad de la calidad sin perder información estructural importante. En el segundo componente de **Clasificación**, la imagen en el nivel más alto del Quadtree se segmenta utilizando un algoritmo de clustering del centroide local. Este método no requiere información previa sobre el número de clases y agrupa los píxeles según sus estadísticas de nivel de gris, el algoritmo se ejecuta con diferentes tamaños de ventana, aceptando el resultado cuando las segmentaciones obtenidas son consistentes. El tercer componente, **Boundary estimation**, se encarga de refinar los bordes de las regiones segmentadas mediante un proceso descendente dentro de la jerarquía del Quadtree. Para ello, se define una región de borde donde la clasificación no es completamente segura. Los nodos fuera de esta

región mantienen la clasificación del nivel superior, mientras que los nodos dentro del área se refinan utilizando un filtro de suavizado y un criterio de distancia mínima, reduciendo el ancho de los bordes progresivamente, hasta obtener la mayor resolución de la imagen. [3]

3. Visualización y Representación

El quadtree se implementa como una generalización multidimensional de un árbol binario de búsqueda. En dos dimensiones, cada punto de datos se representa como un nodo en un quadtree en forma de un registro de tipo **nodo** que contiene siete campos. Los primeros cuatro campos contienen punteros a los cuatro hijos del nodo correspondientes a las direcciones (es decir, cuadrantes) NW, NE, SW y SE. Si P es un puntero a un nodo y i es un cuadrante, entonces estos campos se referencian como $SON(P, i)$. Podemos determinar el cuadrante específico en el que se encuentra un nodo, digamos p , en relación con su padre mediante el uso de la función $SONTYPE(P)$, que tiene un valor de i si $SON(FATHER(P), i) = P$. $XCOORD$ e $YCOORD$ contienen los valores de las coordenadas x e y , respectivamente, del punto de datos. El campo **NAME** contiene información descriptiva sobre el nodo (por ejemplo, el nombre de la ciudad). Suponemos que cada punto de datos es único. Si una aplicación permite colisiones (es decir, varios puntos de datos con las mismas coordenadas), entonces la estructura de datos podría contener un campo adicional en el que se almacenaría un puntero a una lista de colisiones de desbordamiento. Se podría argumentar que dedicar un campo adicional a un evento poco frecuente, como una colisión, desperdicia almacenamiento; sin embargo, sin él, requeriríamos un procedimiento de inserción de nodos considerablemente más complicado.

3.1. Inserción

Los registros se insertan en árboles cuaternarios de puntos de una manera similar a la que se hace para los árboles de búsqueda binaria. En esencia, buscamos el registro deseado en función de sus coordenadas x e y . En cada nodo se realiza una comparación mediante el uso del procedimiento $PT_COMPARE$ y se elige el subárbol apropiado para la siguiente prueba. Al llegar al final del árbol (es decir, cuando se encuentra un puntero **NIL**), encontramos la ubicación donde se insertará el registro. La inserción real se logra mediante el uso del procedimiento PT_INSERT .

Para manejar los puntos de datos que se encuentran directamente en una de las líneas del cuadrante que emanan de un punto de datos, digamos P , adoptamos las mismas convenciones utilizadas para el método de cuadrícula; los límites inferior e izquierdo de cada bloque están cerrados, mientras que los límites superior y derecho de cada bloque están abiertos.[4]

Algorithm 1 $PT_COMPARE(P, R)$

Input: Pointer nodes P, R

Output: Quadrant where node P belongs in the quadtree rooted at R

```

1: if  $XCOORD(P) < XCOORD(R)$  then
2:   if  $YCOORD(P) < YCOORD(R)$  then
3:     return 'SW'
4:   else
5:     return 'NW'
6:   end if
7: else
8:   if  $YCOORD(P) < YCOORD(R)$  then
9:     return 'SE'
10:  else
11:    return 'NE'
12:  end if
13: end if

```

Algorithm 2 PT_INSERT(P, R)

Input: Pointer node P , reference pointer node R
Output: Insert node P into the point quadtree rooted at R

```

1: if  $R = \text{null}$  then
2:    $R \leftarrow P$  ▷ The tree at  $R$  is initially empty
3: else
4:    $T \leftarrow R$ 
5:   while  $\text{not}(T = \text{null})$  and  $\text{not}(\text{EQUAL\_COORD}(P, T))$  do
6:      $F \leftarrow T$  ▷ Remember the father
7:      $Q \leftarrow \text{PT\_COMPARE}(P, T)$ 
8:      $T \leftarrow \text{SON}(T, Q)$ 
9:   end while
10:  if  $T = \text{null}$  then
11:     $\text{SON}(F, Q) \leftarrow P$  ▷  $P$  is not already in the tree
12:  end if
13: end if

```

3.2. Búsqueda(punto exacto)

El siguiente algoritmo realiza la búsqueda de un punto exacto dentro de un árbol cuaternario (Quadtree). Dado un nodo raíz y un punto objetivo, la función determina si el punto está presente en la estructura. Tiene como entradas a Q : Nodo raíz del Quadtree y a p : Punto a buscar en el Quadtree. Como salida: Retorna el valor asociado al punto p si se encuentra en el Quadtree, o Retorna $NULL$ si el punto p no está presente. Internamente en el algoritmo, si el nodo Q es $NULL$, el punto no se encuentra en el Quadtree, por lo que se retorna $NULL$. Si el punto p coincide con la coordenada almacenada en Q , se retorna el valor asociado a Q . Se determina en qué cuadrante del área delimitada por Q se encuentra p : [4]

- **Noreste (NE)** → Se recurre al subárbol $Q.NE$.
- **Noroeste (NW)** → Se recurre al subárbol $Q.NW$.
- **Sureste (SE)** → Se recurre al subárbol $Q.SE$.
- **Suroeste (SW)** → Se recurre al subárbol $Q.SW$.

Si p no está en ninguno de los subárboles, se retorna $NULL$.

Algorithm 3 SEARCH(Q, p)

Input: A Quadtree node Q and a point p
Output: The value associated with point p or $NULL$ if not found

```

1: if  $Q = \text{NULL}$  then
2:   return  $NULL$  ▷ The point is not in the tree
3: end if
4: if  $Q.\text{coordinate} = p$  then
5:   return  $Q.\text{value}$  ▷ Exact point found
6: end if
7: if  $p$  is contained in the NE quadrant of  $Q.\text{boundary}$  then
8:   return  $\text{SEARCH}(Q.NE, p)$ 
9: end if
10: if  $p$  is contained in the NW quadrant of  $Q.\text{boundary}$  then
11:   return  $\text{SEARCH}(Q.NW, p)$ 
12: end if
13: if  $p$  is contained in the SE quadrant of  $Q.\text{boundary}$  then
14:   return  $\text{SEARCH}(Q.SE, p)$ 
15: end if
16: if  $p$  is contained in the SW quadrant of  $Q.\text{boundary}$  then
17:   return  $\text{SEARCH}(Q.SW, p)$ 
18: end if
19: return  $NULL$  ▷ The point is not in the Quadtree

```

3.2.1. Complejidad Computacional

La complejidad del algoritmo de búsqueda de un punto exacto en un Quadtree balanceado con N puntos es aproximadamente $O(\log N)$, ya que la búsqueda se reduce a un único subárbol en cada nivel. En el peor caso (árbol degenerado), la complejidad puede ser $O(N)$.

3.3. Búsqueda por Rango

El siguiente algoritmo realiza una búsqueda de rango en un árbol Quadtree y devuelve todos los puntos dentro de una región rectangular determinada. Tiene como entradas a Q : Nodo raíz del árbol cuaternario y a R : Región de búsqueda rectangular. Y arroja como salida una lista de puntos dentro de la región R . Recorriendo el algoritmo, si Q es $NULL$, no hay puntos para buscar, por lo que la función finaliza. En cambio, si $Q.\text{coordinate}$ está dentro de la región de búsqueda R , se agrega a la lista de resultados. La función verifica recursivamente cada subárbol (NE, NW, SE, SW) solo si: el subárbol correspondiente no es $NULL$, el límite del subárbol interseca la región de búsqueda R (para evitar una recursión innecesaria). El algoritmo continúa recursivamente hasta que se han encontrado todos los puntos relevantes.[4]

Algorithm 4 RANGE_SEARCH(Q, R, result)

Input: A Quadtree node Q , a rectangular search region R , and a list result
Output: A list of points contained within R

```

1: if  $Q = \text{NULL}$  then
2:   return ▷ No points to search
3: end if
4: if  $Q.\text{coordinate}$  is inside  $R$  then
5:   Append  $Q.\text{coordinate}$  to  $\text{result}$  ▷ Point is within the range
6: end if
7: if  $Q.NE \neq \text{NULL}$  and  $Q.NE.\text{boundary}$  intersects  $R$  then
8:    $\text{RANGE\_SEARCH}(Q.NE, R, \text{result})$ 
9: end if
10: if  $Q.NW \neq \text{NULL}$  and  $Q.NW.\text{boundary}$  intersects  $R$  then
11:    $\text{RANGE\_SEARCH}(Q.NW, R, \text{result})$ 
12: end if
13: if  $Q.SE \neq \text{NULL}$  and  $Q.SE.\text{boundary}$  intersects  $R$  then
14:    $\text{RANGE\_SEARCH}(Q.SE, R, \text{result})$ 
15: end if
16: if  $Q.SW \neq \text{NULL}$  and  $Q.SW.\text{boundary}$  intersects  $R$  then
17:    $\text{RANGE\_SEARCH}(Q.SW, R, \text{result})$ 
18: end if
19: return ▷ Result list is updated recursively

```

3.3.1. Optimización Mediante Poda

La **poda en Quadrees** optimiza la búsqueda descartando regiones completas que **no intersectan** con la zona de búsqueda, evitando exploraciones innecesarias. Esto reduce la cantidad de nodos visitados, mejorando la eficiencia y permitiendo que la búsqueda se realice en $O(\log N)$ en casos balanceados.

Para realizar la poda debemos hacer lo siguiente:

1. **Verificar si el nodo actual es NULL**
 - Si el nodo **no existe**, se retorna inmediatamente sin explorar más.
2. **Comprobar si la región del nodo interseca con la región de búsqueda**
 - Si el área representada por el nodo **NO INTERSECTA** con la región de búsqueda, **se descarta todo el subárbol**, evitando llamadas recursivas innecesarias.
3. **Si el nodo contiene un punto, verificar si está dentro de la región de búsqueda**
 - Si el punto está dentro del rango, **se añade al resultado**.
4. **Si la región del nodo sí interseca con la búsqueda, continuar la recursión solo en los subárboles relevantes**

3.3.2. Complejidad Computacional

La complejidad de tiempo del peor caso depende de la cantidad de puntos dentro de la región de búsqueda:

- **Mejor caso:** $O(\log N)$ (para árboles dispersos donde la recursión es mínima).
- **Peor caso:** $O(N)$ (si todos los puntos están dentro de la región de búsqueda y necesitan ser verificados).

4. Análisis comparativo

K-D Tree:

Un K-D Tree es una estructura de datos en forma de árbol binario donde cada nodo es un punto en un espacio k-dimensional. Cada nivel del árbol compara una dimensión diferente, alternando entre ellas en cada nivel de profundidad. Las aplicaciones de los K-D Trees incluyen búsquedas multidimensionales, como búsquedas de rango y de vecinos más cercanos, así como compresión de imágenes.

Inserción:

- **Número de puntos de datos:** Se observa que, en teoría, el tiempo de construcción en el peor de los casos para ambos árboles es $O(n \log n)$, pero en promedio es $O(N)$. En la práctica, la construcción de Quadrees requiere más tiempo que la de K-D Trees debido a la mayor profundidad de recorrido por inserción en los Quadrees.

KD-Tree Time to Construct and Insert (in microseconds) and Quadtree Time to Construct and Insert (in microseconds)

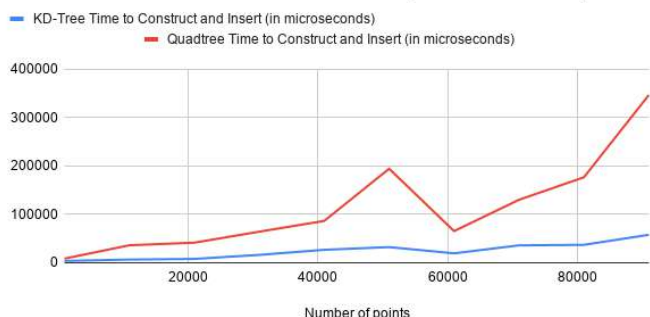


Figure 3. Inserción [6]

- **Distribución de densidad de puntos:** A medida que aumenta la densidad de puntos en una región específica del plano 2D, disminuye el tiempo promedio de construcción e inserción para ambos árboles, ya que es menos probable que se creen nuevos nodos hijos.

KD-Tree Time to Construct and Insert (in microseconds) and Quadtree Time to Construct and Insert (in microseconds)

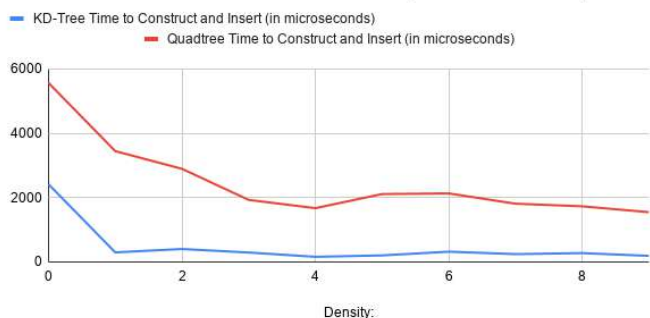


Figure 4. Inserción [6]

Búsqueda:

- **Número de puntos de datos:** Se encuentra que los Quadrees son más rápidos que los K-D Trees en operaciones de búsqueda a medida que aumenta el tamaño de los datos. Esto se debe a que los Quadrees tienen un factor de ramificación de 4, lo que reduce la profundidad del árbol en comparación con los K-D Trees, que tienen un factor de ramificación de 2.

KD-Tree Time to Search and Quadtree Time to Search

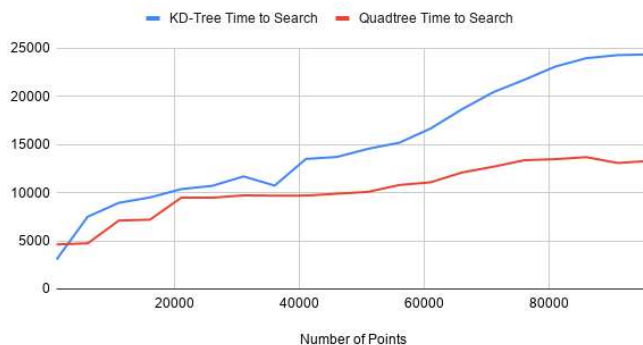


Figure 5. Inserción [6]

- **Distribución de densidad de puntos:** Con una distribución dispersa de puntos, los Quadrees superan a los K-D Trees en términos de tiempo de búsqueda. Sin embargo, a medida que la densidad aumenta, el rendimiento relativo de los Quadrees sigue siendo mejor, excepto en casos donde el Quadtree está sesgado, lo que puede llevar a una complejidad temporal promedio de $O(n)$.

KD-Tree Time to Search (in microseconds) and Quadtree Time to Search (in microseconds)

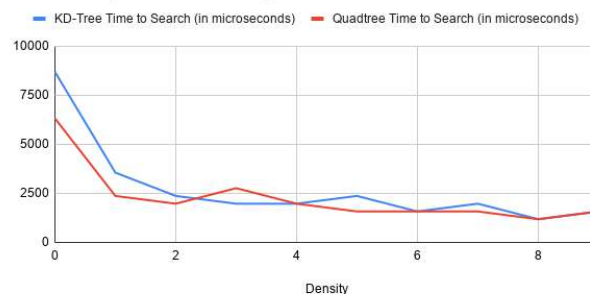


Figure 6. Inserción [6]

Búsqueda del vecino más cercano:

Los K-D Trees son muy eficientes en la búsqueda del vecino más cercano, con una complejidad temporal promedio de $O(\log N)$, siempre que el árbol no esté altamente desequilibrado. Por otro lado, los Quadrees no están optimizados para este tipo de búsqueda y pueden requerir más tiempo para calcular el vecino más cercano.

5. Aplicaciones Prácticas

5.1. Detección de Bordes usando Quad Tree

Un Quad Tree es una estructura de datos que divide un espacio 2D en cuatro cuadrantes iguales. Cada cuadrante puede subdividirse

recursivamente, lo que permite una representación jerárquica de los datos espaciales. Esta estructura es especialmente útil para aplicaciones como la detección de bordes, ya que permite manejar grandes volúmenes de datos de manera eficiente al reducir la complejidad computacional.

5.1.1. Detección de Bordes

La detección de bordes es un proceso crítico en el análisis de imágenes, ya que permite identificar las transiciones entre diferentes regiones de una imagen. Un método comúnmente utilizado para la detección de bordes es el algoritmo de Canny, que se puede integrar con Quad Trees para mejorar la eficiencia y precisión en la segmentación.

5.1.2. Pasos para Implementar Detección de Bordes con Quad Trees

1. **División Inicial:** Comienza dividiendo la imagen en cuadrantes utilizando el QuadTree. Esta división permite enfocarse en áreas más pequeñas y manejables.
2. **Aplicación del Algoritmo de Detección de Bordes:** Para cada cuadrante, aplica el algoritmo de Canny o cualquier otro método adecuado para detectar bordes. Esto implica suavizar la imagen con un filtro Gaussiano y luego aplicar técnicas para encontrar los contornos.
3. **Segmentación:** Una vez que se han detectado los bordes, se pueden segmentar los cuadrantes que contienen información relevante sobre los objetos en la imagen. Los cuadrantes vacíos o irrelevantes pueden ser descartados, optimizando así el proceso.
4. **Manejo de Transiciones:** Es fundamental manejar adecuadamente las transiciones en los bordes, ya que esto puede afectar la calidad del análisis. Se deben establecer reglas para asegurar que los elementos generados sean válidos y representen correctamente el borde del objeto.
5. **Revisión y Refinamiento:** Finalmente, revisa los cuadrantes resultantes y refina la segmentación según sea necesario. Esto puede incluir la eliminación de elementos inválidos o la mejora de los ángulos y formas detectadas.

5.1.3. Ventajas del Uso de Quad Trees en Detección de Bordes

- **Eficiencia Computacional:** Al dividir el espacio en cuadrantes, se reduce la cantidad de datos a procesar en cada paso.
- **Escalabilidad:** La estructura permite manejar imágenes grandes sin comprometer el rendimiento.
- **Flexibilidad:** Se puede adaptar a diferentes tipos de imágenes y requisitos específicos del análisis.

En resumen, la detección de bordes utilizando Quad Trees combina la eficiencia estructural con técnicas avanzadas de procesamiento de imágenes, lo que resulta en un método poderoso para segmentar y analizar objetos dentro de imágenes digitales.

5.2. Detección de colisiones

La detección de colisiones usando Quad Trees es una técnica eficiente para manejar la interacción entre múltiples objetos en un entorno 2D, especialmente en aplicaciones como videojuegos.

Un Quadtree es una estructura de datos jerárquica que divide un espacio bidimensional en cuatro cuadrantes o nodos hijos. Cada nodo puede contener objetos y, si el número de objetos en un cuadrante excede un límite predefinido, ese cuadrante se subdivide nuevamente en cuatro partes. Este enfoque permite gestionar grandes cantidades de objetos sin necesidad de verificar cada posible colisión entre ellos, lo que sería computacionalmente costoso.

5.2.1. Funcionamiento

- **División del espacio:** El espacio se divide inicialmente en cuatro cuadrantes. Cada cuadrante puede contener múltiples objetos.
- **Subdivisión:** Si un cuadrante contiene más de un número determinado de objetos (por ejemplo, 10), se subdivide en cuatro

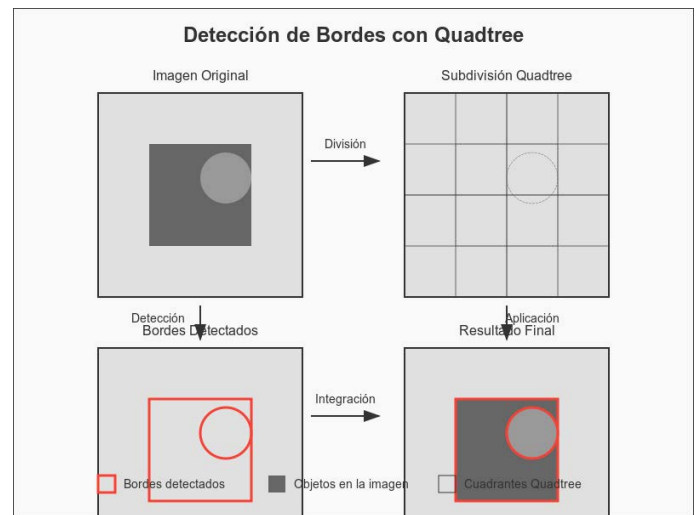


Figure 7. Representación grafica de detección de bordes

nuevos cuadrantes. Este proceso puede repetirse hasta alcanzar una profundidad máxima deseada.

- **Comprobación de colisiones:** Al realizar la detección de colisiones, cada objeto solo necesita verificar colisiones con otros objetos dentro de su mismo cuadrante o los cuadrantes adyacentes, reduciendo significativamente el número de verificaciones necesarias.

5.2.2. Ventajas del uso de Quad Trees

- **Reducción del costo computacional:** En lugar de realizar $O(n^2)$ comprobaciones (donde n es el número de objetos), el uso de Quad Trees puede reducir este número a $O(n \log n)$ o incluso menos, dependiendo de la distribución espacial de los objetos.
- **Eficiencia en escenarios dinámicos:** En entornos donde los objetos se mueven constantemente, los Quad Trees pueden actualizarse rápidamente al mover objetos entre cuadrantes según sea necesario.
- **Facilidad para manejar diferentes escalas:** Los Quad Trees son útiles para manejar diferentes tamaños y formas de objetos, permitiendo que las comprobaciones sean más precisas.

5.2.3. Implementación práctica

Para implementar un Quadtree para la detección de colisiones:

- **Definir la estructura del nodo:** Cada nodo debe contener información sobre su área (rectángulo delimitador), una lista de objetos y referencias a sus nodos hijos.
- **Método para insertar objetos:** Implementar un método que coloque un objeto en el nodo correspondiente y que subdivida el nodo si es necesario.
- **Método para comprobar colisiones:** Crear una función que verifique las colisiones solo con los objetos dentro del mismo nodo o nodos adyacentes.
- **Actualizar posiciones:** Al mover objetos, se debe actualizar su posición en el Quadtree para asegurar que siempre estén en el nodo correcto.

6. Conclusiones

- Es uno de los mejores estructuras de datos para almacenar grandes volúmenes de información.
- La segmentación basada en Quadtree destaca por su capacidad para reducir el ruido, clasificar eficientemente las regiones homogéneas y refinar los bordes de las imágenes, mejorando la precisión sin comprometer el rendimiento. Por esta razón, esta estructura continúa siendo una herramienta clave para el

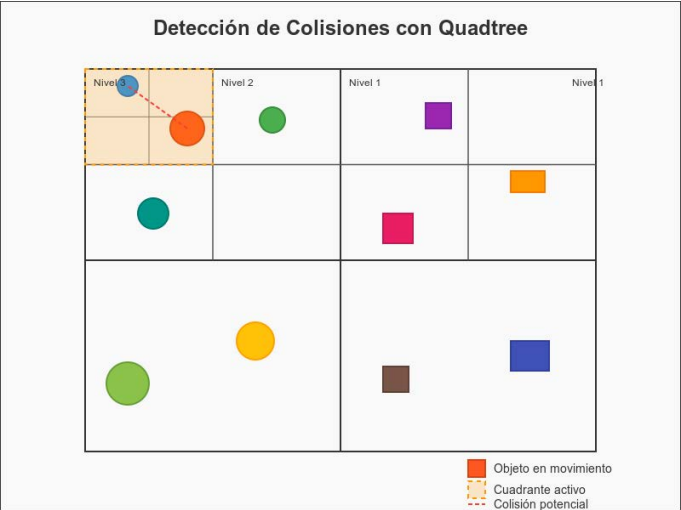


Figure 8. Representación grafica de colisiones

- manejo eficiente de información en escenarios de alto volumen de datos.
- El Quadtree es una estructura poderosa para organizar datos espaciales. Sus algoritmos de inserción y búsqueda son eficientes en casos balanceados, con $O(\log N)$, pero pueden degradarse a $O(N)$ en situaciones desbalanceadas.
 - El uso de poda mejora el rendimiento, descartando regiones completas del espacio durante las búsquedas.
 - Es una opción superior a estructuras lineales para manejar datos en 2D, especialmente en aplicaciones como GIS, gráficos y video-juegos.
 - Quadrees son más eficientes que K-D Trees para búsquedas espaciales (por rango o región) cuando se realizan consultas frecuentes debido a la poda efectiva que reduce regiones exploradas innecesariamente.
 - K-D Trees son superiores en operaciones como búsqueda del vecino más cercano y en la construcción rápida del árbol, especialmente cuando las consultas espaciales son menos frecuentes y se busca eficiencia en la inserción y construcción inicial del índice.

■ Referencias

[1] R. A. Finkel and J. L. Bentley, “Quad trees: A data structure for retrieval on composite keys”, *Acta Informatica*, vol. 4, no. 1, pp. 1–9, 1974.

[2] H. Samet, “The quadtree and related hierarchical data structures”, *ACM Computing Surveys*, vol. 16, no. 2, pp. 187–260, 1984.

[3] M. Spann and R. Wilson, “A quad-tree approach to image segmentation which combines statistical and spatial information”, *Pattern Recognition*, vol. 18, no. 3-4, pp. 257–269, 1985.

[4] H. Samet, *The Design and Analysis of Spatial Data Structures* (Addison-Wesley Series in Computer Science). Reading, Massachusetts: Addison-Wesley, 1989, ISBN: 0-201-50255-0.

[5] M. González Mendoza, *Advances in Image Processing and Computer Vision*. Springer, 2015.

[6] Amay12, *Spatialsearch: Implementation of spatial data structures for efficient searching*, <https://github.com/amay12/SpatialSearch>, Accessed: March 2025, 2019. [Online]. Available: <https://github.com/amay12/SpatialSearch>.

■ Tabla de Contenidos

1	Introducción	1
2	Conceptos Fundamentales	1
2.1	Fundamentos	1
2.2	Trabajos relacionados	2
2.3	Segmentación basada en Quadtree	2
3	Visualización y Representación	2
3.1	Inserción	2
3.2	Búsqueda(punto exacto)	3
	Complejidad Computacional	
3.3	Búsqueda por Rango	3
	Optimización Mediante Poda • Complejidad Computacional	
4	Análisis comparativo	4
5	Aplicaciones Prácticas	4
5.1	Detección de Bordes usando Quad Tree	4
	Detección de Bordes • Pasos para Implementar Detección de Bordes con Quad Trees • Ventajas del Uso de Quad Trees en Detección de Bordes	
5.2	Detección de colisiones	5
	Funcionamiento • Ventajas del uso de Quad Trees • Implementación práctica	
6	Conclusiones	5