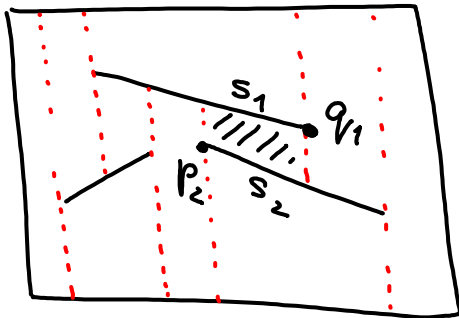


# LICHOBĚŽNÍKOVÁ MAPA ①

$S$  množina úseček  $\{s_1, s_2, \dots, s_n\}$

$$S_n = \{s_1, \dots, s_i\}$$

Pro  $S_{i-1}$  máme lich. mapu  $\mathcal{T}(S_{i-1})$  a vyhledávací strukturu  $\mathcal{D}(S_{i-1})$   
a chceme sestavit  $\mathcal{T}(S_i)$  a  $\mathcal{D}(S_i)$



top  $s_1$   
bottom  $s_2$   
right point  $q_1$   
left point  $p_2$

②

Přidáváme  $s_i$ , chceme změnit  $\mathcal{T}(S_{i-1})$  na  $\mathcal{T}(S_i)$   
a aktualizovat vyhledávací strukturu.

Po přidání  $s_i$  najdeme posloupnost sousedních lichoběžníků

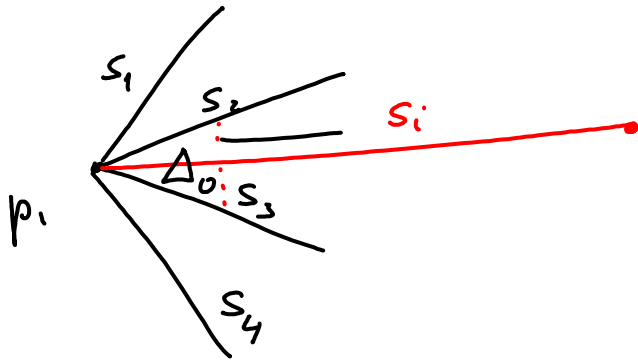
$$\Delta_0, \Delta_1, \Delta_2, \dots, \Delta_k$$

$$p_i \in \Delta_0, q_i \in \Delta_k$$

(1)  $p_i$  není konc. bodem  $s_1, s_2, \dots, s_{i-1}$

V tomto případě použijeme  $\mathcal{D}$  k nalezení  $\Delta_0$ ,

(2)  $\begin{array}{c} s_i \\ \hline p_i \quad q_i \end{array}$   $p_i$  je konc. bod některé z úseček  $s_1, s_2, \dots, s_{i-1}$



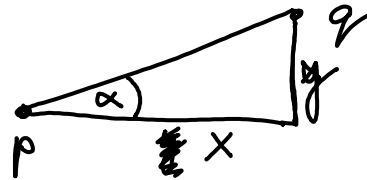
③

chceme najít  $\Delta_0$

Porovnáním směrníc úseček

$s_1, s_2, s_3, s_4$  se směrnici  
úsečky  $s_i$

$$\text{směrnice } (s) = \frac{q_y - p_y}{q_x - p_x}$$



$$\frac{y}{x} = \tan \alpha$$

Zjistíme, že  
směrnice  $(s_3) \leq \text{směrnice } (s_i) \leq \text{směrnice } (s_2)$

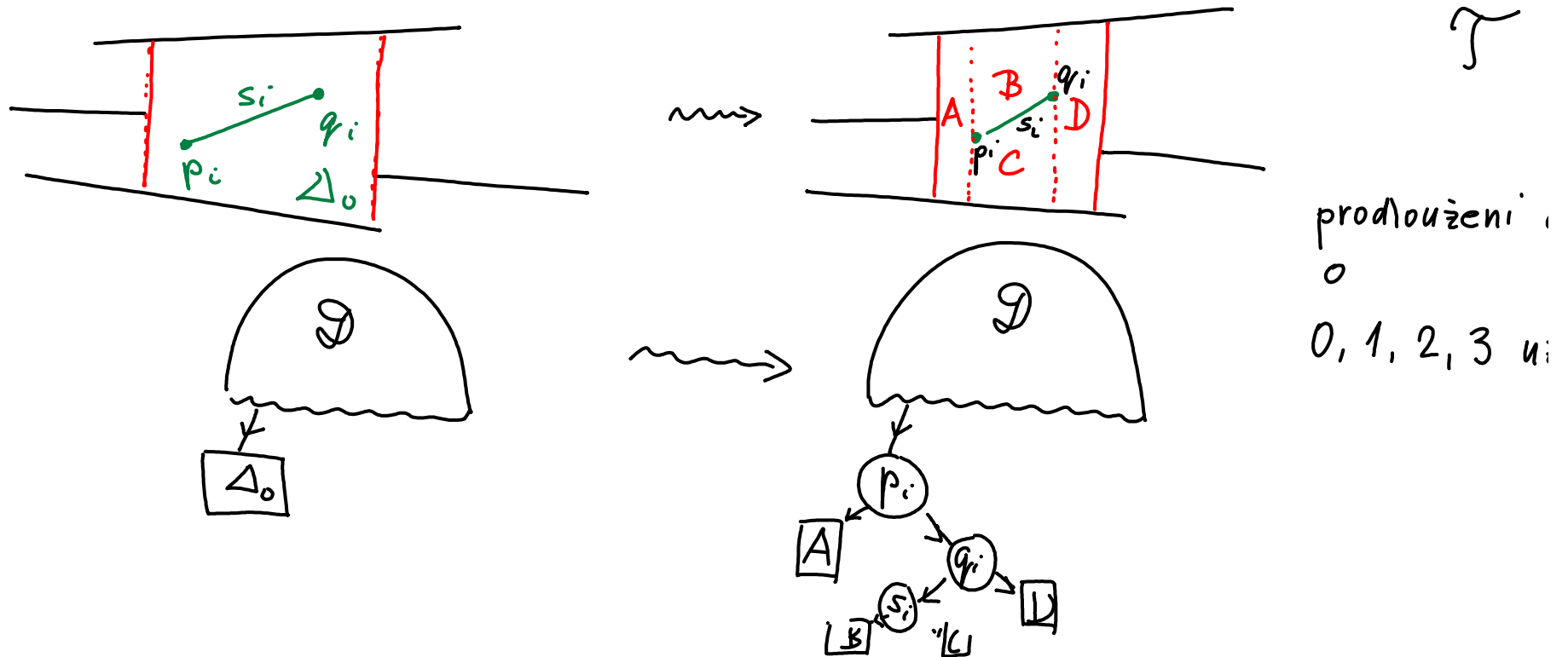
$\Delta_0$  má top  $s_2$ , bottom  $s_3$ , left point  $p_i$ .  
Tím je  $\Delta_0$  určeno jednoznačně

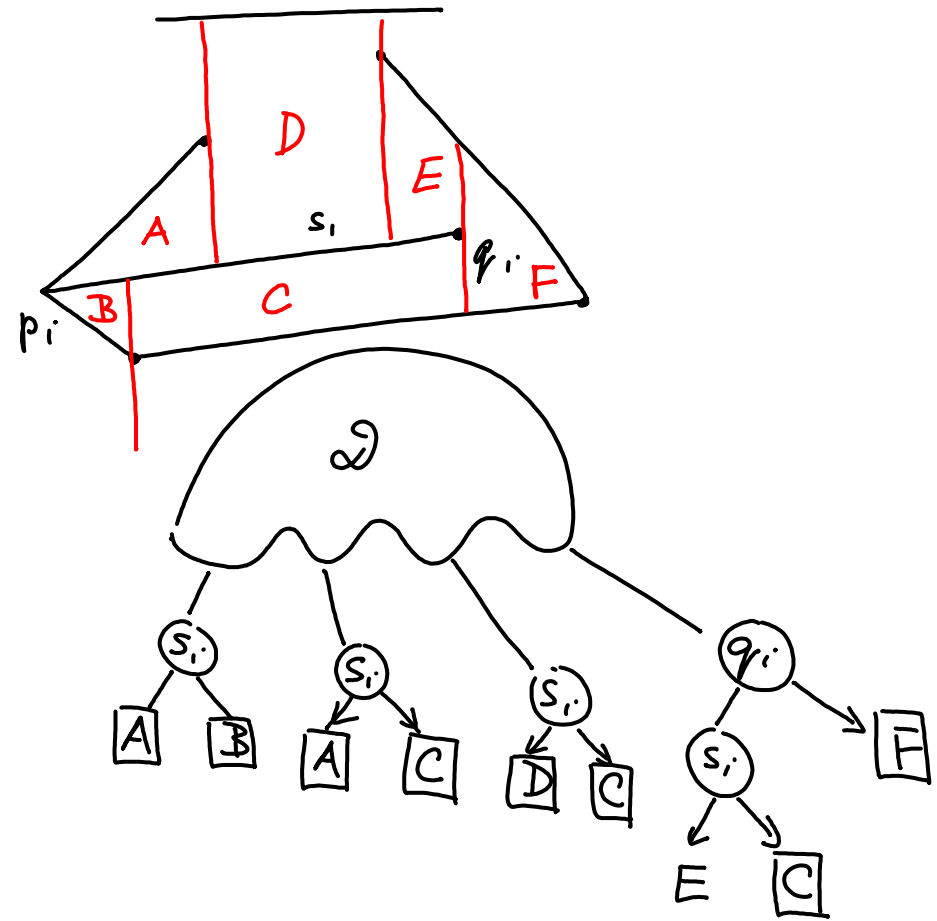
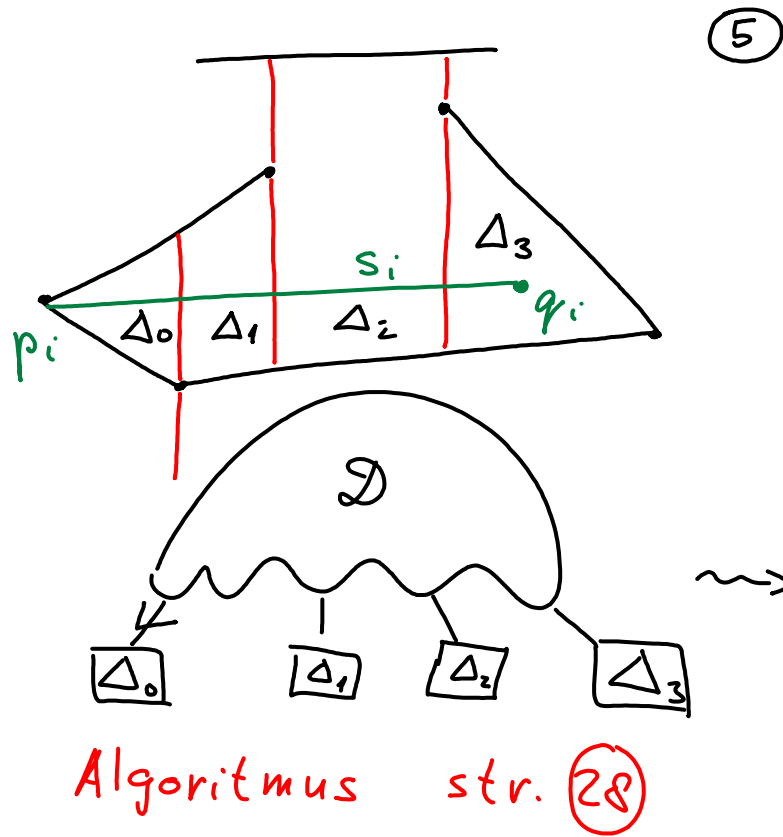
Algorithmus  
Follow Segment

②

④

Změna  $\mathcal{T}(S_{i-1})$  na  $\mathcal{T}(S_i)$  a aktualizace  $\mathcal{D}$





⑥

Věta. Tomsany' nahodivostni algoritmus ma'

očekávané nároky na pamět  $O(n)$   
 očekávaný čas konstrukce  $O(n \log n)$   
 očekávaný čas vyhledávání  $O(\log n)$ .

Důkaz 3. části:

X nahodná veličina má výsledek hodnot  $h_1, h_2, \dots, h_k$ .

X délka cesty v  $\mathcal{D}$  pro vyhledání hodnoty  $q$   
 hodnoty  $0, 1, 2, \dots, 3n$

Střední hodnota náhodné veličiny  $X$

(7)

$$EX = h_1 \cdot (\text{pravdepodobnosť, že } X=h_1) + h_2 \cdot (p(X=h_2)) + \dots + h_k \cdot (p(X=h_k))$$

V našom prípade je  $EX$  priemerná dĺžka cesty

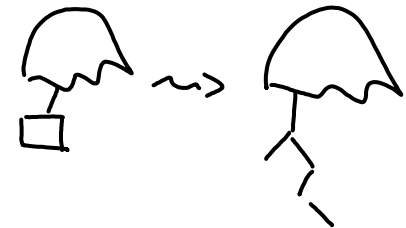
$X = X_1 + X_2 + \dots + X_m$ , kde  $X_i$  je počet uzlů pridánych

do cesty v kroku  $i$  (po pridani úsečky  $s_i$ )

$X_i$  je náhodná veličina s hodnotami

0, 1, 2, 3 (viz predchozi

$$EX = \sum_{i=1}^m EX_i$$



(8)

$$E X_i = 0 \cdot (p(X_i=0)) + 1 \cdot (p(X_i=1)) + 2 \cdot (p(X_i=2)) + 3 \cdot (p(X_i=3)) \\ \leq 3 (p(X_i \neq 0))$$

Chceme spočítat pravděpodobnost, že  $X_i \neq 0$ .

$q$  je nějaký bod

$X_i(q) \neq 0$  jestliže  $q \in \Delta_1^q \in \mathcal{T}(S_{i-1})$

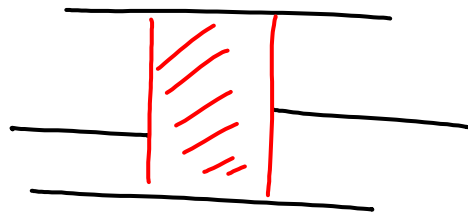
a současně  $\Delta_1^q \notin \mathcal{T}(S_i)$

$\mathcal{T}(S_i)$  nahradíme oddělením jedné úsečky  
 $p(X_i \neq 0) = p(\Delta_2^q \text{ je určeno pomocí } s_i)$

$q \in \Delta_2^q \in \mathcal{T}(S_i)$   
 vršek, spodek  
 nebo levý, pravý bod  
 určen  $s_i$



(9)  
 $p(X_i \neq 0) = p(\text{penny } \Delta \in \mathcal{T}(S_i) \text{ samikne pri odstraneni}$   
 $\text{na'edne' usecky})$



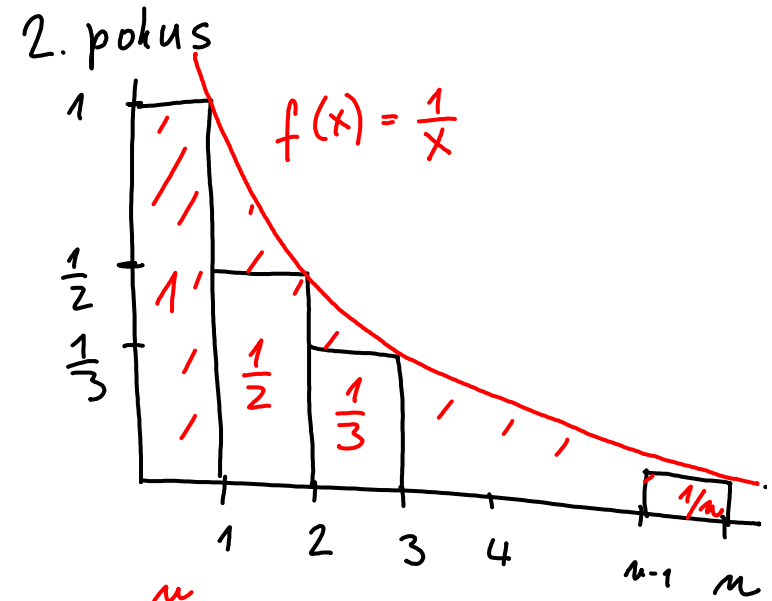
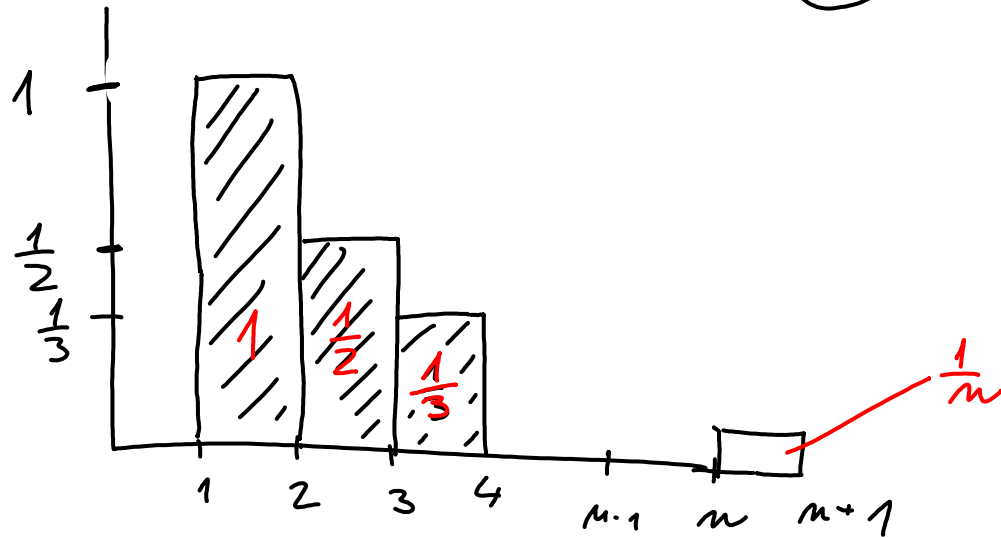
odstranena' usecka je top ..  $p = \frac{1}{c}$   
 odstranena usecka je bottom  $p = \frac{1}{c}$   
 odstr. usecky urcuje left  $p = \frac{1}{c}$   
 " " " " right point  $p = \frac{1}{c}$

$$p(X_i \neq 0) \leq \frac{4}{c}$$

$$EX = \sum_{i=1}^n EX_i \leq \sum_{i=1}^n 3(p(X_i \neq 0)) \leq \sum_{i=1}^n \frac{12}{c} = 12 \left( 1 + \frac{1}{2} + \dots + \frac{1}{n} \right) \leq 12(\log n)$$

$$= O(\log n)$$

(10)



$$1 + \frac{1}{2} + \frac{1}{3} + \dots + \frac{1}{n} \leq 1 + \int_1^n f(x) dx = 1 + \int_1^n \frac{1}{x} dx =$$

$$= 1 + [\log x]_1^n = 1 + \log n - \log 1 = 1 + \log n$$

(11)

Odstranění předpokladu, že  $p \neq q$  je  
 $(p)_x \neq (q)_x$

Pomocí tzv. shear transformation

$\varepsilon > 0$  malé

= shear transformation

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \xrightarrow{\varphi} \begin{pmatrix} x + \varepsilon y \\ y \end{pmatrix}$$

Tak transformace převede body  $p, q$ ,  $p \neq q$ ,  $p_x = q_x$   
na body  $\varphi(p), \varphi(q)$  takové, že  $\varphi(p)_x \neq \varphi(q)_x$ .

Máme body  $p_1, \dots, p_n, q_1, \dots, q_m$ . Určitě lze zvolit  $\varepsilon > 0$  dostatečně  
malé tak, že  $p_x \neq q_x \Rightarrow (\varphi(p))_x < (\varphi(q))_x$

(12)

Vhodné  $\varepsilon$  lze najít, ale my ho hledat nepotřebujeme  
neboť

$$\varphi(p)_x < \varphi(q)_y \Leftrightarrow p \ll q$$

v lexicografickém uspořádání  
nejdříve podle  $x$  a pak podle  $y$

V našem algoritmu  
při porovnávání  $x$ -ových souřadnic bereme totéž lexiko-  
grafické uspořádání

Při porovnávání  $y$ -ových souřadnic nic neměníme

(13)

Diagramy VoronoiaPost office problem

Úloha

$$P = \{p_1, p_2, \dots, p_n\}$$

je množina bodů v rovině

hledáme rovinné podrozdělení

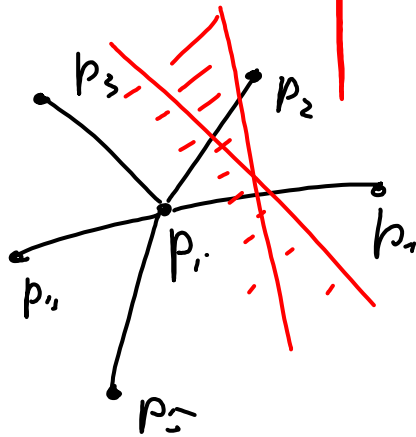
s oblastmi  $V(p_i)$  takovými,  
že  $\forall x \in V(p_i)$  platí

$$\forall j \neq i \quad \text{dist}(x, p_i) \leq \text{dist}(x, p_j)$$

(14)

Toto podrozdělení se nazývá diagram Voronoi.

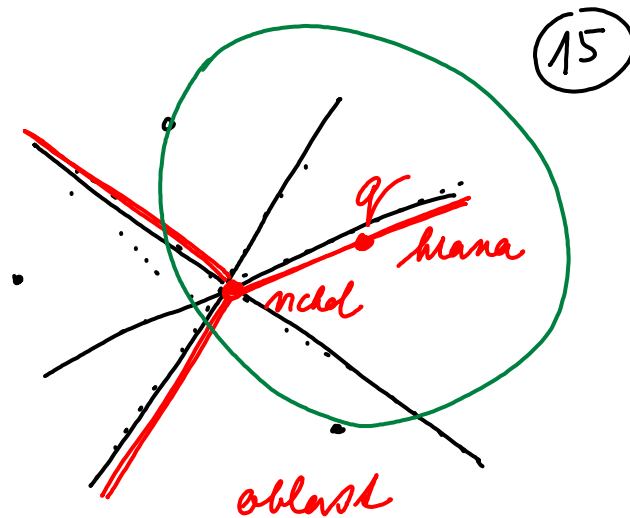
$$P(p, q) = \{z \in \mathbb{R}^2 \mid d(z, p) \leq d(z, q)\}$$



Osa úsečky  $p, q$  dělí rovinu na část, kde body leží blíže k  $p$  a část bodů blíže k  $q$ .

Proto

$$V(p_i) = \bigcap_{\substack{j=1 \\ j \neq i}}^n P(p_i, p_j)$$



$q$  leží na hraně diagramu Voronoia,  
 a není vrchol  
 jestliže existuje kružnice  
 se středem  $q$   
 která prochází právě dvěma  
 body z množiny  $P$   
 a uvnitř neobsahuje žádný  
 bod

$q$  je vrcholem v diagramu Voronoia, právě když existuje  
 kružnice se středem  $q$ , která prochází aspoň 3 body  
 a uvnitř neobsahuje žádný další bod množiny  $P$ .