

# Vorlesung Algorithmische Geometrie

## Streckenschnitte

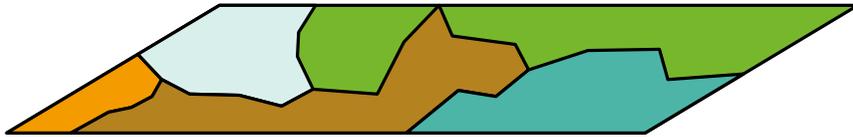
LEHRSTUHL FÜR ALGORITHMIK I · INSTITUT FÜR THEORETISCHE INFORMATIK · FAKULTÄT FÜR INFORMATIK

Martin Nöllenburg  
19.04.2011



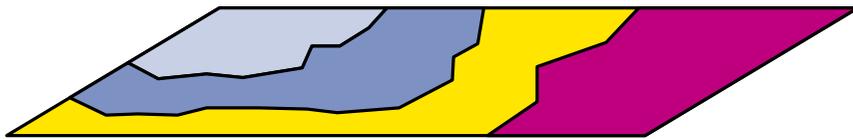
# Überlagern von Kartenebenen

**Beispiel:** Gegeben zwei verschiedene Kartenebenen, bestimme deren Schnitt.



Flächennutzung

+



Niederschlag

=



Kombination beider Themen

- Regionen sind Polygone
- Polygone sind Streckenmengen
- **berechne alle Streckenschnittpunkte**
- berechne induzierte Regionen

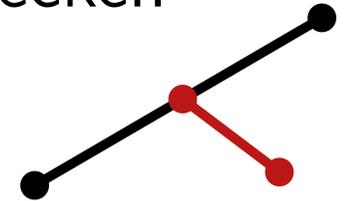
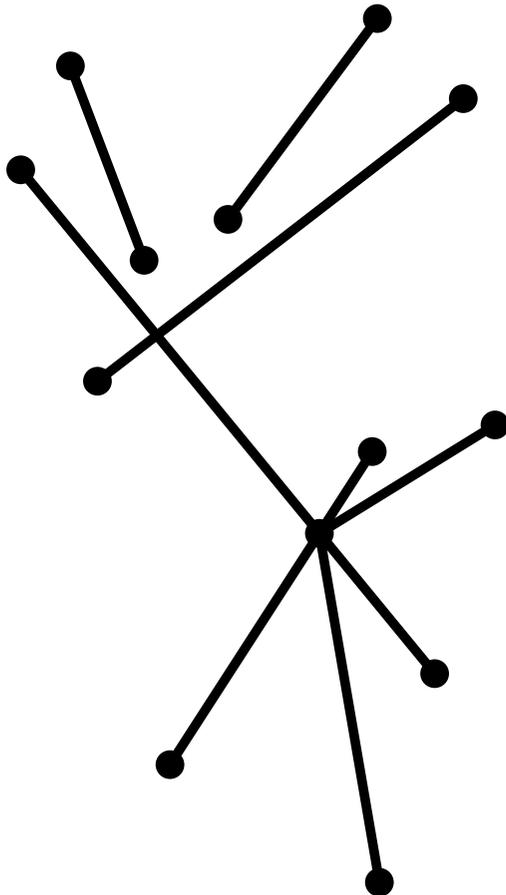
# Problemstellung

**Geg:** Menge  $S = \{s_1, \dots, s_n\}$  von Strecken in der Ebene

**Ges:**

- alle Schnittpunkte von zwei oder mehr Strecken
- für jeden Schnittpunkt die beteiligten Strecken

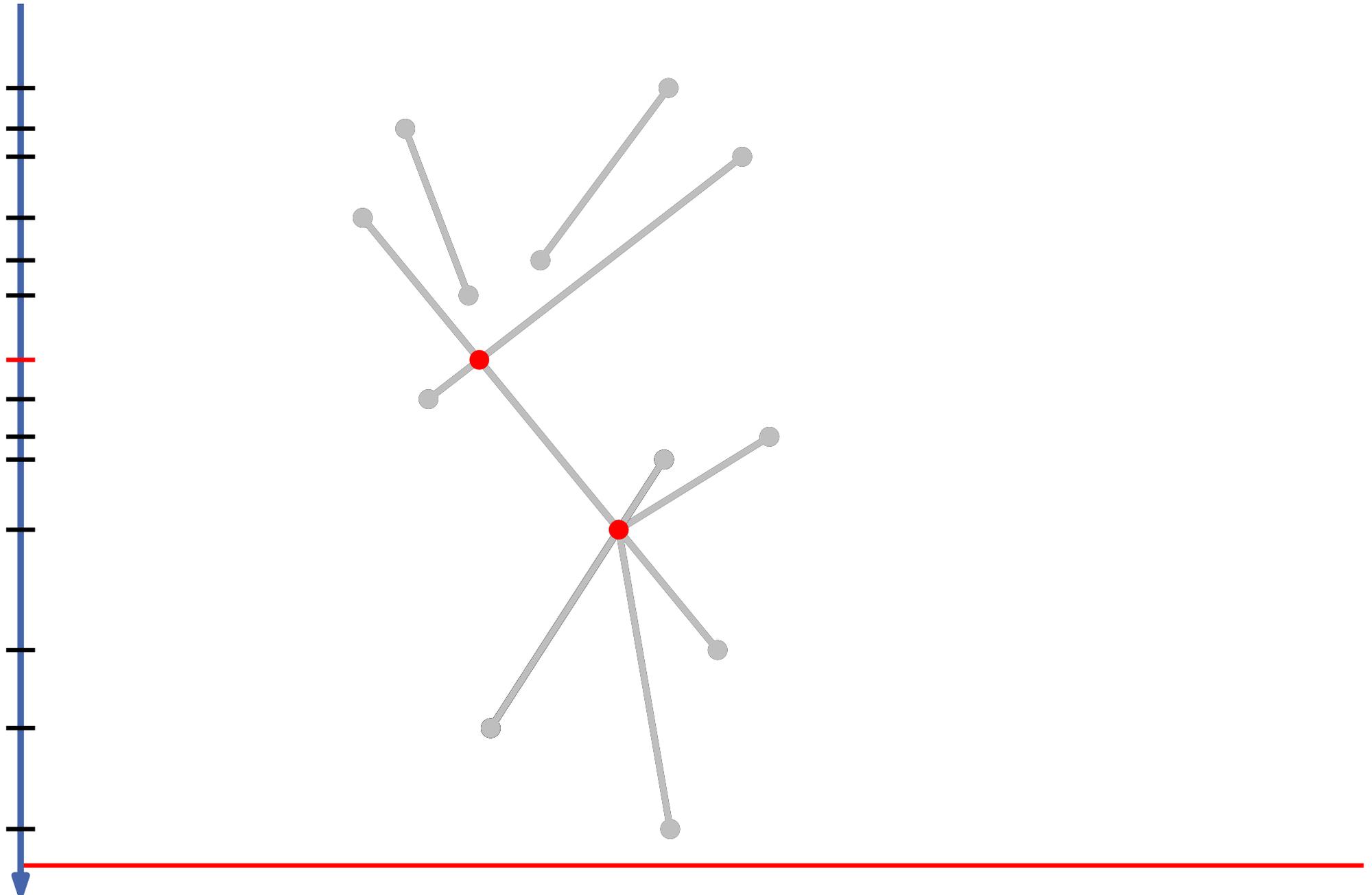
**Def:** Strecken sind **abgeschlossene** Mengen



## Diskussion:

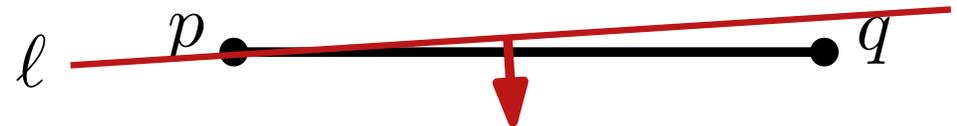
- Wie kann man das Problem naiv lösen?
- Ist das evtl. schon optimal?
- Seht ihr Verbesserungsansätze?

# Das Sweep-Line Verfahren: Beispiel



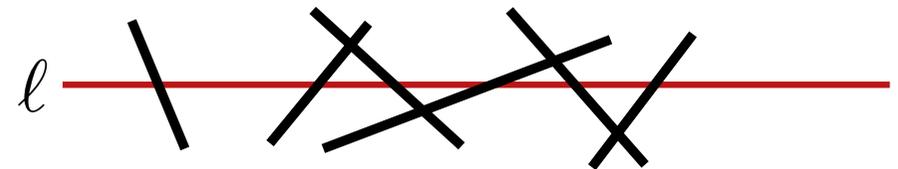
## 1.) Event Queue $Q$

- definiere  $p \prec q \iff_{\text{def.}} y_p > y_q \vee (y_p = y_q \wedge x_p < x_q)$



- speichere Events sortiert nach  $\prec$  in **balanciertem binärem Suchbaum**  
→ AVL-Baum, Rot-Schwarz-Baum, ...
- Operationen insert, delete und nextEvent in  $O(\log |Q|)$  Zeit

## 2.) Sweep-Line Status $\mathcal{T}$



- speichere von  $l$  geschnittene Strecken geordnet von links nach rechts
- benötigte Operationen insert, delete, findNeighbor
- ebenfalls balancierter binärer Suchbaum mit Strecken in den Blättern!

FindIntersections( $S$ )

**Input:** Menge  $S$  von Strecken

**Output:** Menge aller Schnittpunkte mit zugeh. Strecken

$Q \leftarrow \emptyset; \mathcal{T} \leftarrow \emptyset$

**foreach**  $s \in S$  **do**

$Q.insert(\text{upperEndPoint}(s))$

$Q.insert(\text{lowerEndPoint}(s))$

Was passiert mit  
Duplikaten?

**while**  $Q \neq \emptyset$  **do**

$p \leftarrow Q.nextEvent()$

$Q.deleteEvent(p)$

$handleEvent(p)$

Hier versteckt sich der Kern  
des Algorithmus!

handleEvent( $p$ )

$U(p) \leftarrow$  Strecken mit  $p$  oberer Endpunkt

mit  $p$  in  $Q$  gespeichert

$L(p) \leftarrow$  Strecken mit  $p$  unterer Endpunkt

$C(p) \leftarrow$  Strecken mit  $p$  innerer Punkt

Nachbarn in  $\mathcal{T}$

**if**  $|U(p) \cup L(p) \cup C(p)| \geq 2$  **then**

└ gebe  $p$  und  $U(p) \cup L(p) \cup C(p)$  aus

entferne  $L(p) \cup C(p)$  aus  $\mathcal{T}$

füge  $U(p) \cup C(p)$  in  $\mathcal{T}$  ein

Entfernen und Einfügen  
dreht  $C(p)$  um

**if**  $U(p) \cup C(p) = \emptyset$  **then**

//  $s_l$  und  $s_r$  Nachbarn von  $p$  in  $\mathcal{T}$

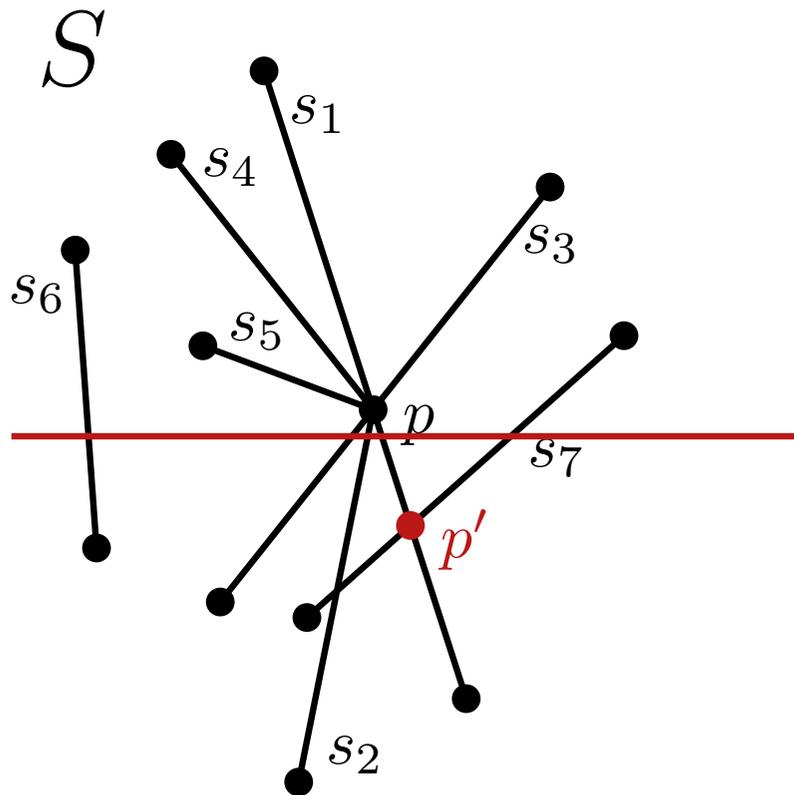
└  $Q \leftarrow$  prüfe  $s_l$  und  $s_r$  auf Schnitt unterhalb  $p$

**else** //  $s'$  und  $s''$  linkeste und rechteste Strecke in  $U(p) \cup C(p)$

└  $Q \leftarrow$  prüfe  $s_l$  und  $s'$  auf Schnitt unterhalb  $p$

└  $Q \leftarrow$  prüfe  $s_r$  und  $s''$  auf Schnitt unterhalb  $p$

# Was passiert genau?

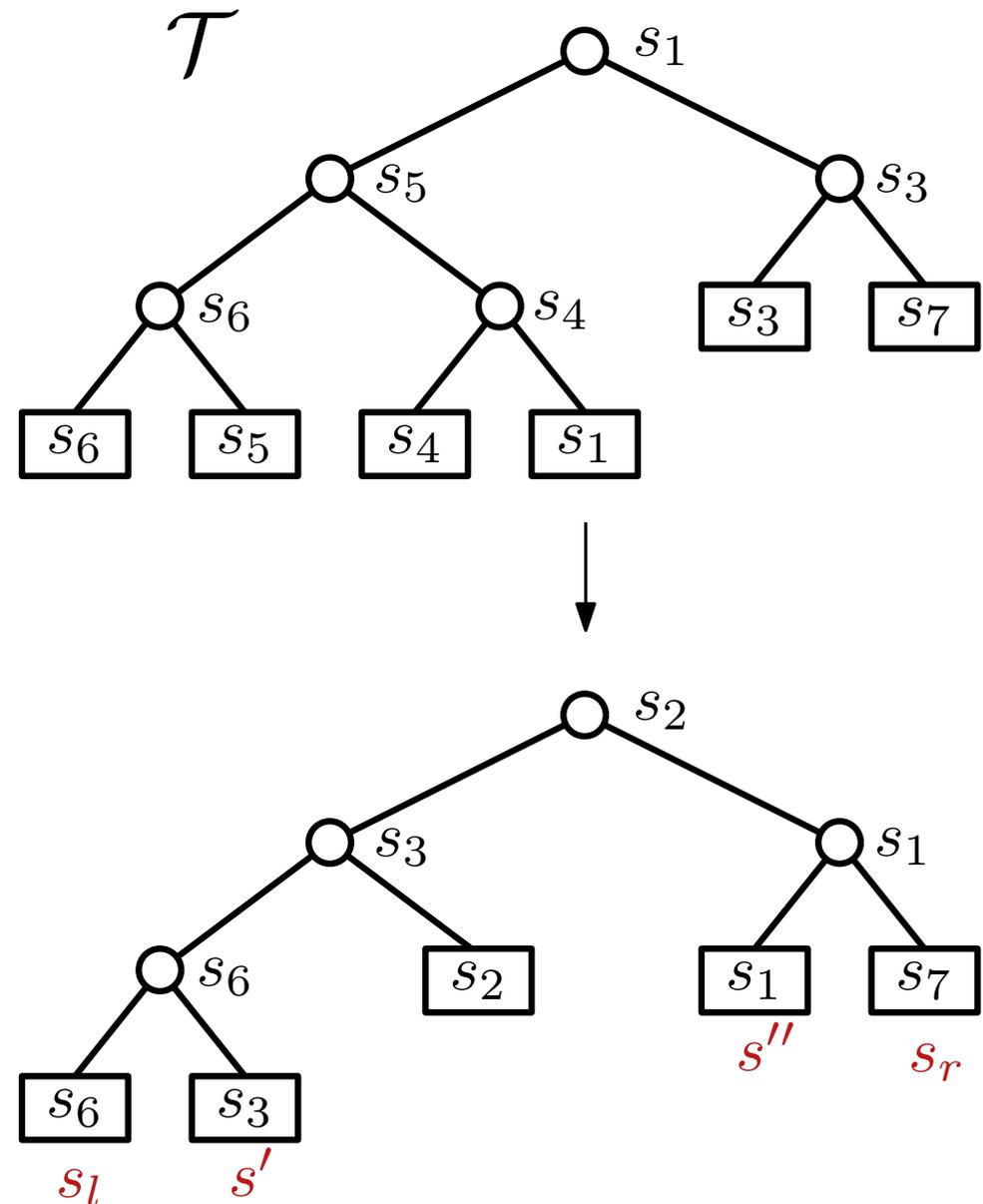


$$U(p) = \{s_2\}$$

$$L(p) = \{s_4, s_5\}$$

$$C(p) = \{s_1, s_3\}$$

Füge Event  $p' = s_1 \times s_7$  in  $Q$  ein



**Lemma:** Algorithmus FindIntersections findet alle Schnittpunkte und die beteiligten Strecken.

**Beweis:**

Induktion über die Reihenfolge der Events.

Sei  $p$  ein Schnittpunkt und alle Schnittpunkte  $q \prec p$  seien bereits korrekt berechnet.

**Fall 1:**  $p$  ist Streckenendpunkt

- $p$  wurde am Anfang in  $Q$  eingefügt
- $U(p)$  an  $p$  gespeichert
- $L(p)$  und  $C(p)$  in  $\mathcal{T}$  vorhanden

**Fall 2:**  $p$  ist kein Streckenendpunkt

Überlege warum  $p$  in  $Q$  sein muss!

# Laufzeitanalyse

FindIntersections( $S$ )

**Input:** Menge  $S$  von Strecken

**Output:** Menge aller Schnittpunkte mit zugeh. Strecken

$Q \leftarrow \emptyset; \mathcal{T} \leftarrow \emptyset$   $O(1)$

**foreach**  $s \in S$  **do**

┌  $Q.insert(\text{upperEndPoint}(s))$   $O(n \log n)$   
└  $Q.insert(\text{lowerEndPoint}(s))$

**while**  $Q \neq \emptyset$  **do**

┌  $p \leftarrow Q.nextEvent()$   $O(\log |Q|)$   
└  $Q.deleteEvent(p)$   
 $handleEvent(p)$  ?

handleEvent( $p$ )

$U(p) \leftarrow$  Strecken mit  $p$  oberer Endpunkt

$L(p) \leftarrow$  Strecken mit  $p$  unterer Endpunkt

$C(p) \leftarrow$  Strecken mit  $p$  innerer Punkt

**if**  $|U(p) \cup L(p) \cup C(p)| \geq 2$  **then**

└ gebe  $p$  und  $U(p) \cup L(p) \cup C(p)$  aus

entferne  $L(p) \cup C(p)$  aus  $\mathcal{T}$

füge  $U(p) \cup C(p)$  in  $\mathcal{T}$  ein

**if**  $U(p) \cup C(p) = \emptyset$  **then** //  $s_l$  und  $s_r$  Nachbarn von  $p$  in  $\mathcal{T}$

└  $Q \leftarrow$  prüfe  $s_l$  und  $s_r$  auf Schnitt unterhalb  $p$

**else** //  $s'$  und  $s''$  linkeste und rechteste Strecke in  $U(p) \cup C(p)$

└  $Q \leftarrow$  prüfe  $s_l$  und  $s'$  auf Schnitt unterhalb  $p$

└  $Q \leftarrow$  prüfe  $s_r$  und  $s''$  auf Schnitt unterhalb  $p$

**Lemma:** Algorithmus FindIntersections hat eine Laufzeit von  $O(n \log n + I \log n)$ , wobei  $I$  die Anzahl der Schnittpunkte ist.

**Satz:** Sei  $S$  eine Menge von  $n$  Strecken in der Ebene. Dann können alle Schnittpunkte in  $S$  zusammen mit den beteiligten Strecken in  $O((n + I) \log n)$  Zeit und  $O(n)$  Platz ausgegeben werden.

## Beweis:

- Korrektheit ✓
- Laufzeit ✓
- Speicherplatz

Überlege wie viel Platz die Datenstrukturen benötigen!

- $\mathcal{T}$  maximal  $n$  Elemente
- $\mathcal{Q}$  maximal  $O(n + I)$  Elemente
- Reduktion von  $\mathcal{Q}$  auf  $O(n)$  Platz: s. Übung

## Ist der Sweep-Line Algorithmus immer besser als der naive?

Nein, denn falls  $I \in \Omega(n^2)$  hat der Algorithmus eine Laufzeit von  $O(n^2 \log n)$ .

## Geht es noch besser?

Ja, in  $\Theta(n \log n + I)$  Zeit und  $\Theta(n)$  Platz [Balaban, 1995].

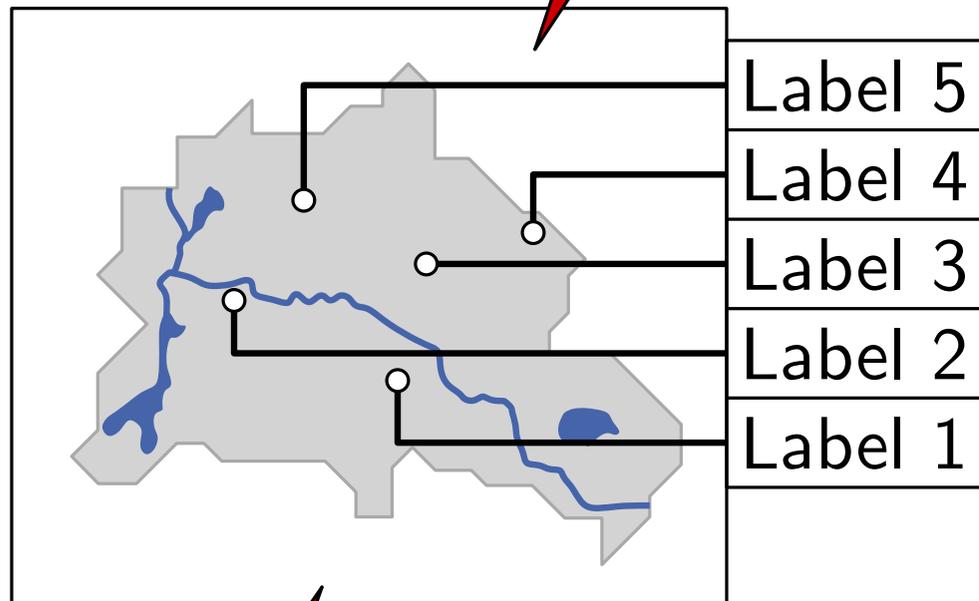
## Wie löst man damit das Kartenüberlagerungs-Problem?

Unter Verwendung einer geeigneten Datenstruktur (doppelt-verkettete Kantenliste) für planare Graphen lässt sich in ebenfalls  $O((n + I) \log n)$  Zeit die überlagerte Unterteilung der Karte berechnen. (Details s. Buch)

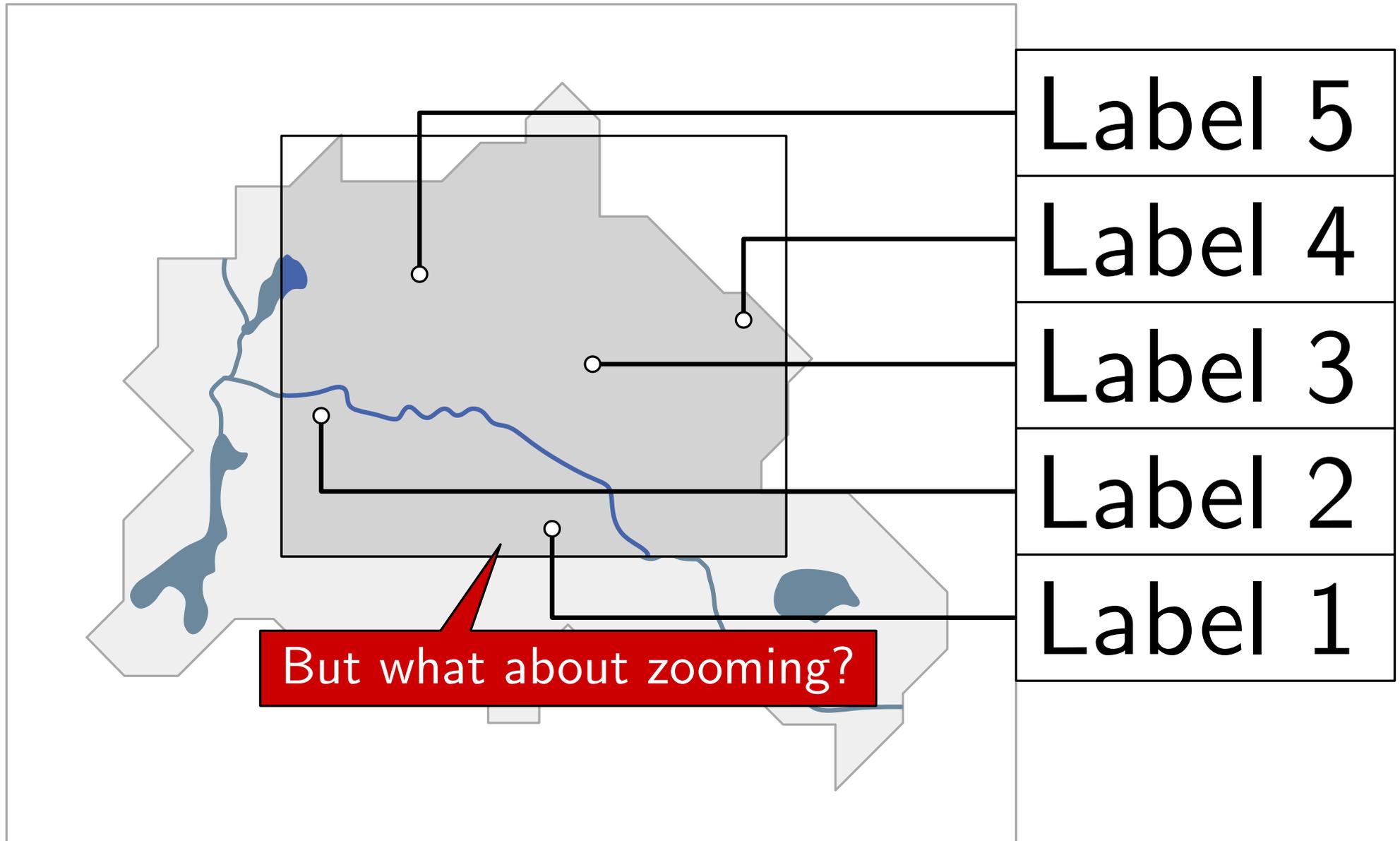
## Bonus: Streckenschnitte und dynamische Punktbeschriftung

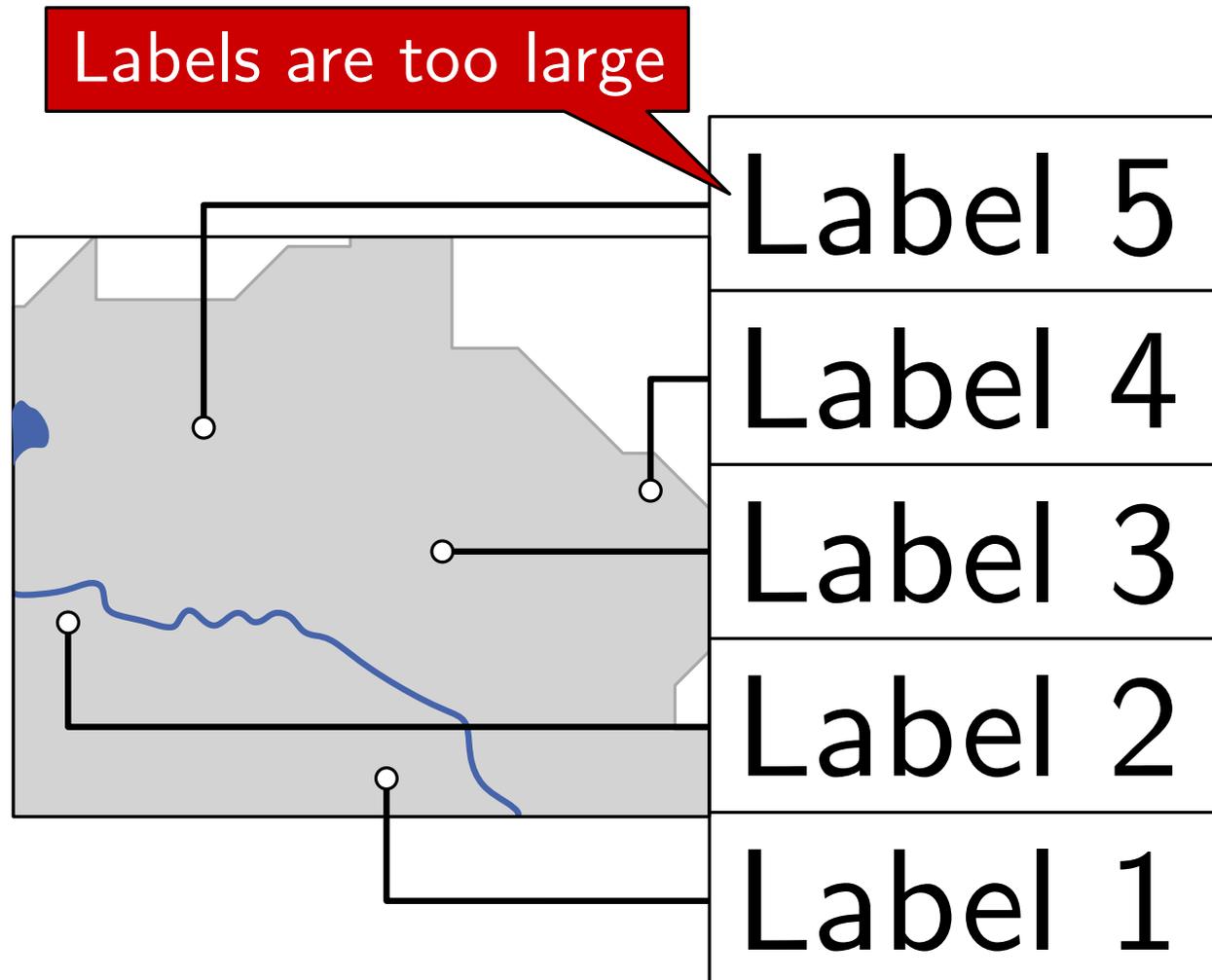
*Dynamic One-Sided Boundary Labeling*, N., Polishchuk, Sysikaski, 2010

Boundary (external) labels and leaders avoid conflicts and occlusions

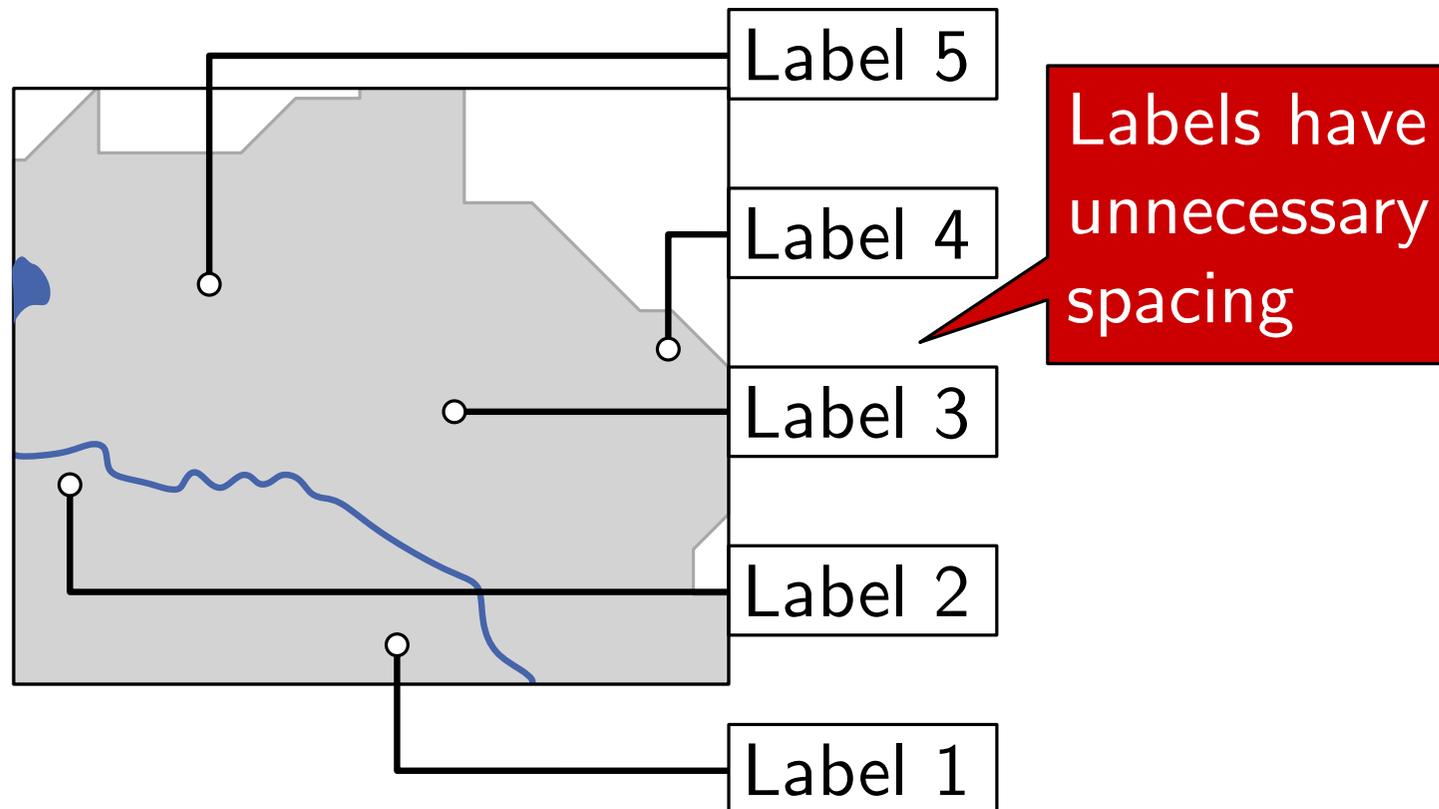


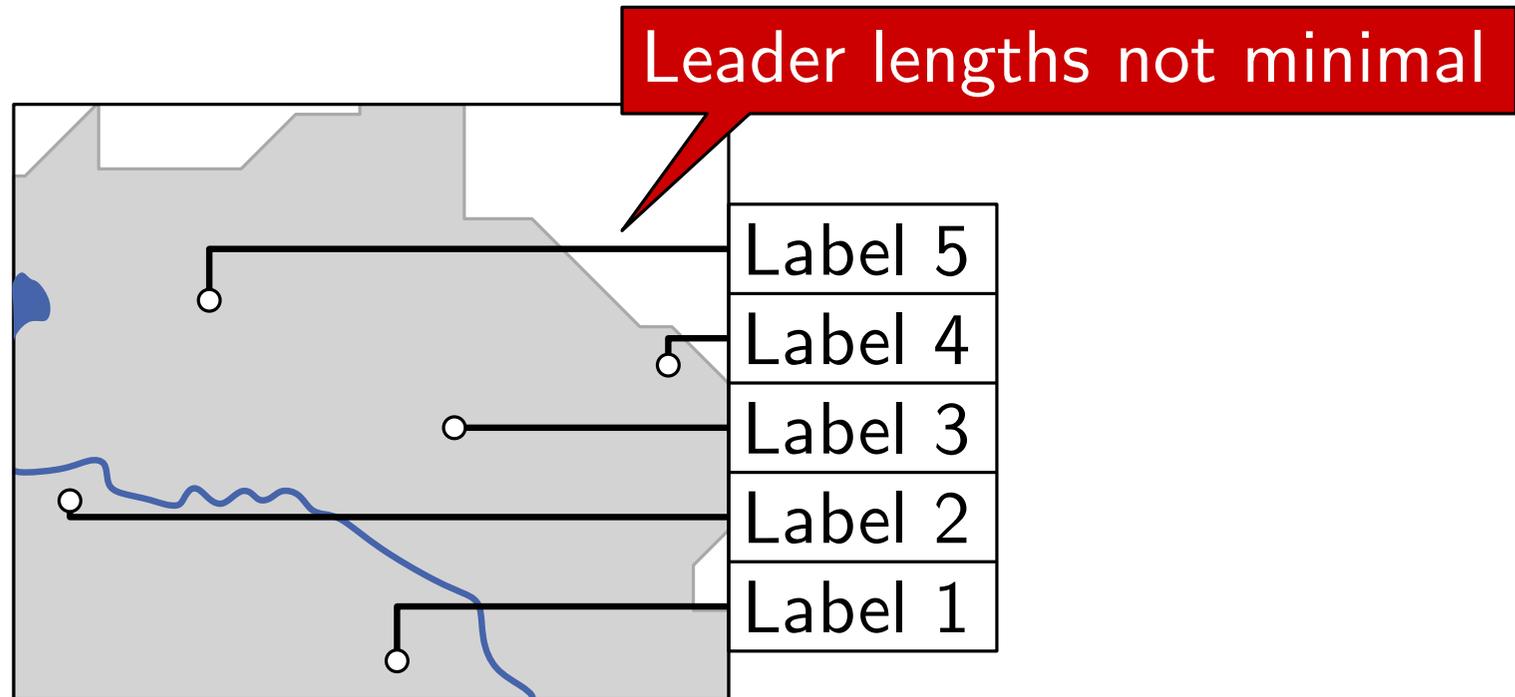
But what about zooming?



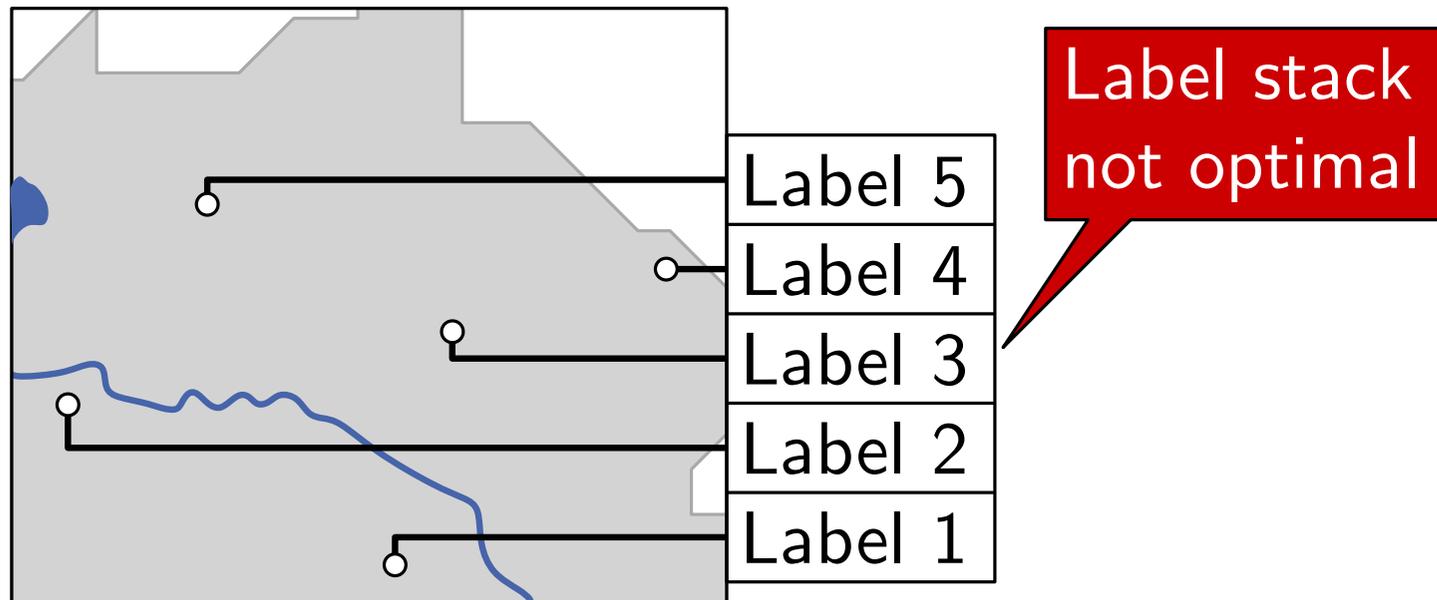


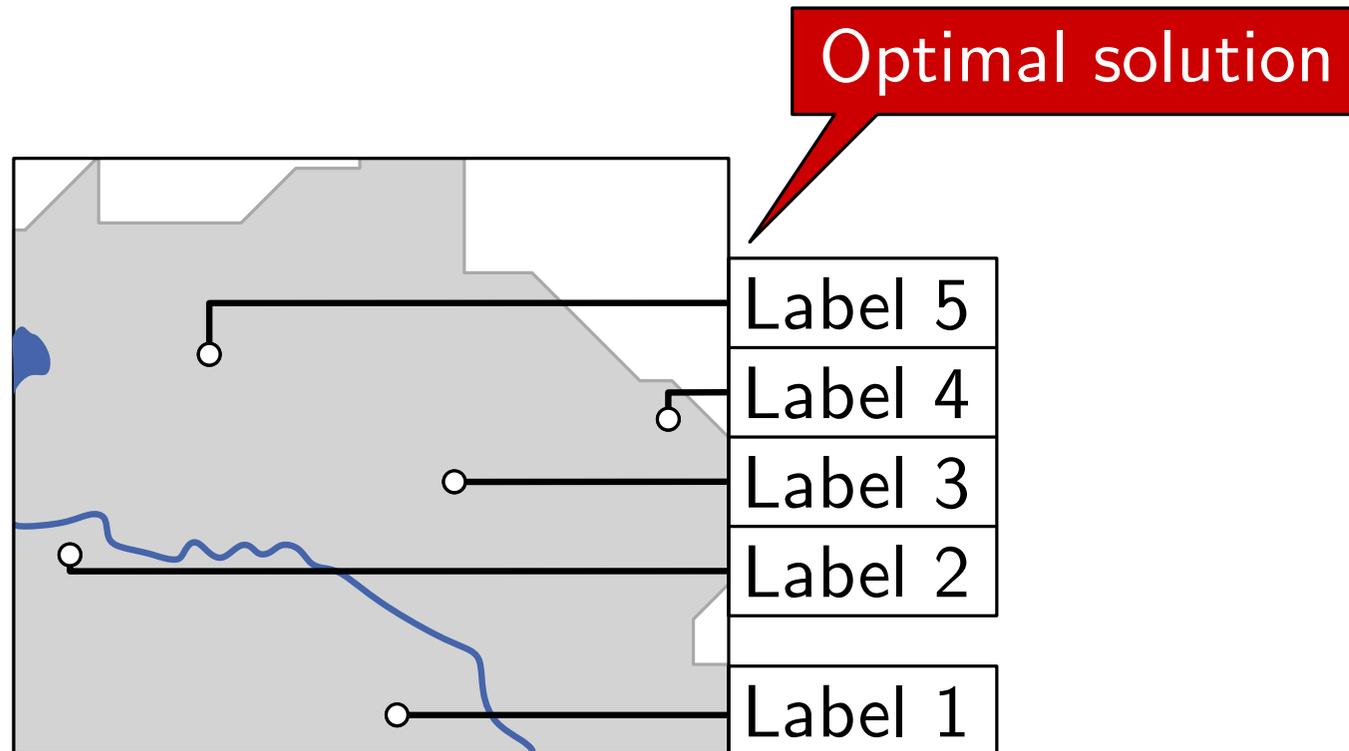
# Motivation





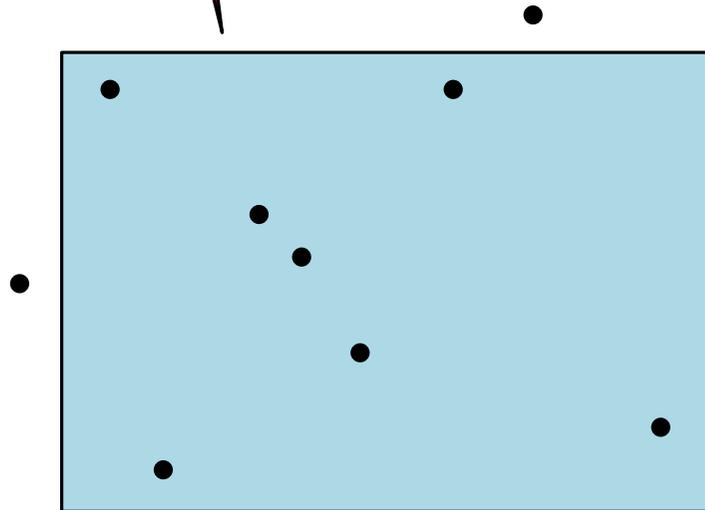
# Motivation





**Goal:** dynamically maintain minimal leader lengths and optimal label stacks during zooming

Select rectangular viewport of given aspect ratio

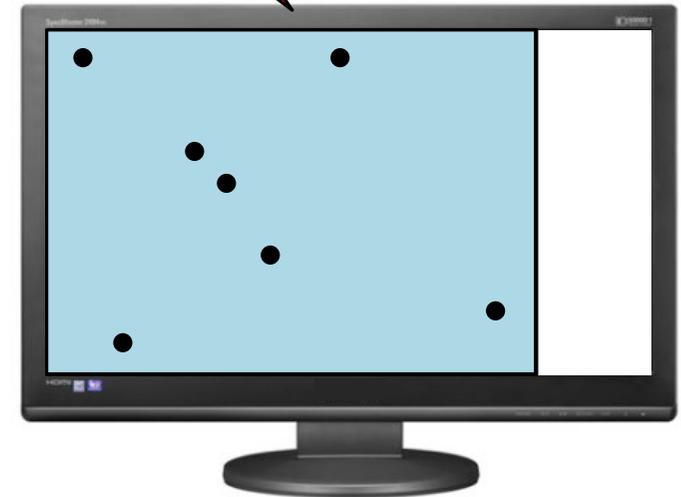


zoom viewport region

scale it by  $1/z$

and display it on screen

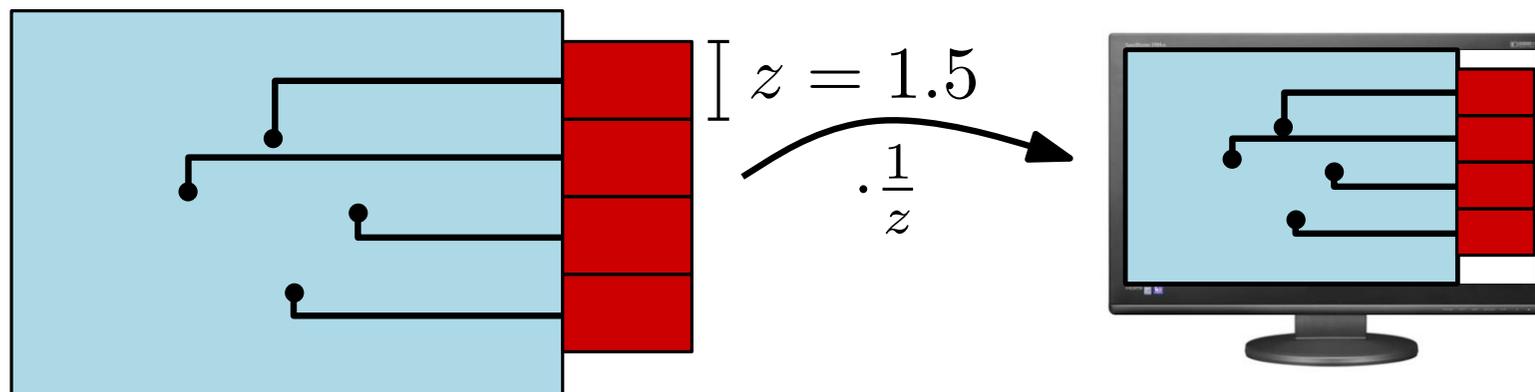
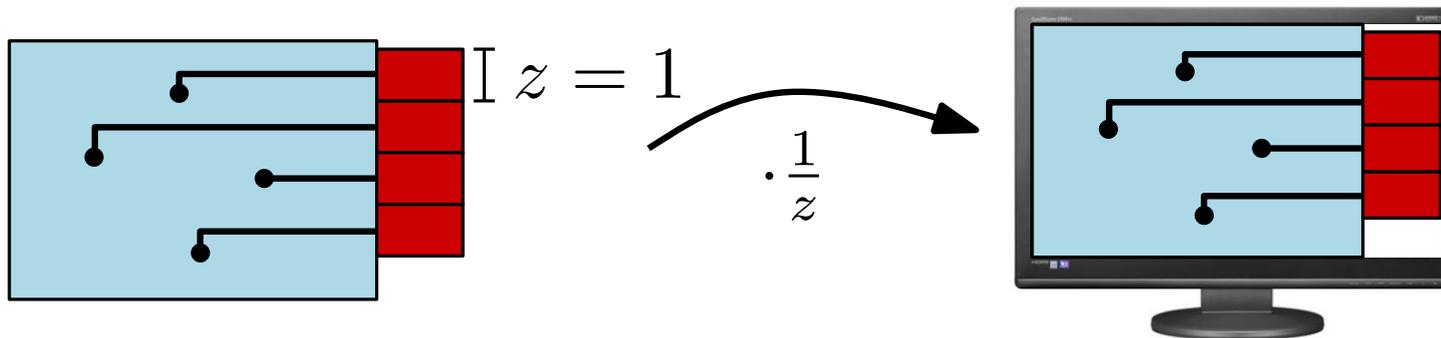
$\cdot \frac{1}{z}$



$z \in [1, \infty]$  is called zoom level

## Objectives

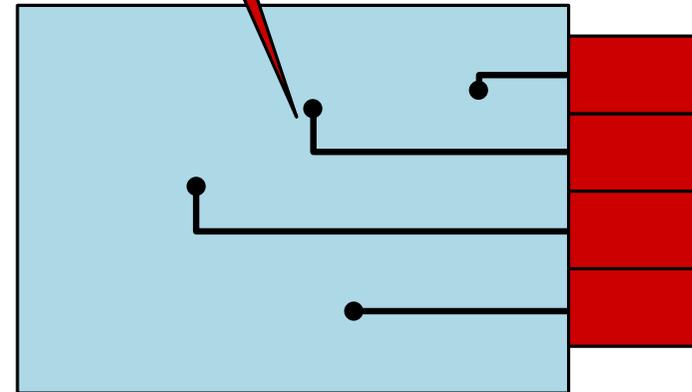
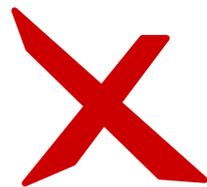
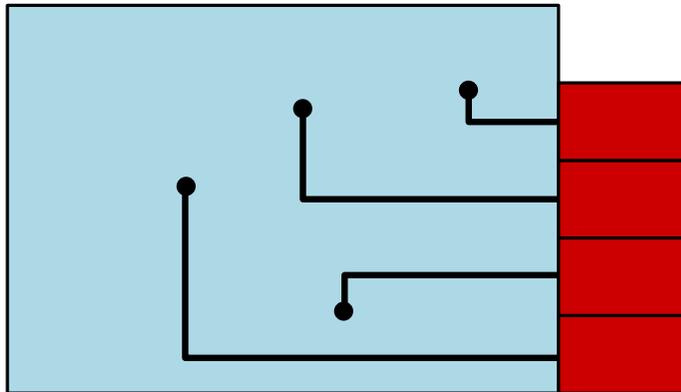
- constant label size on screen  
→ labels “grow” linearly in  $z$  due to scaling with  $1/z$



## Objectives

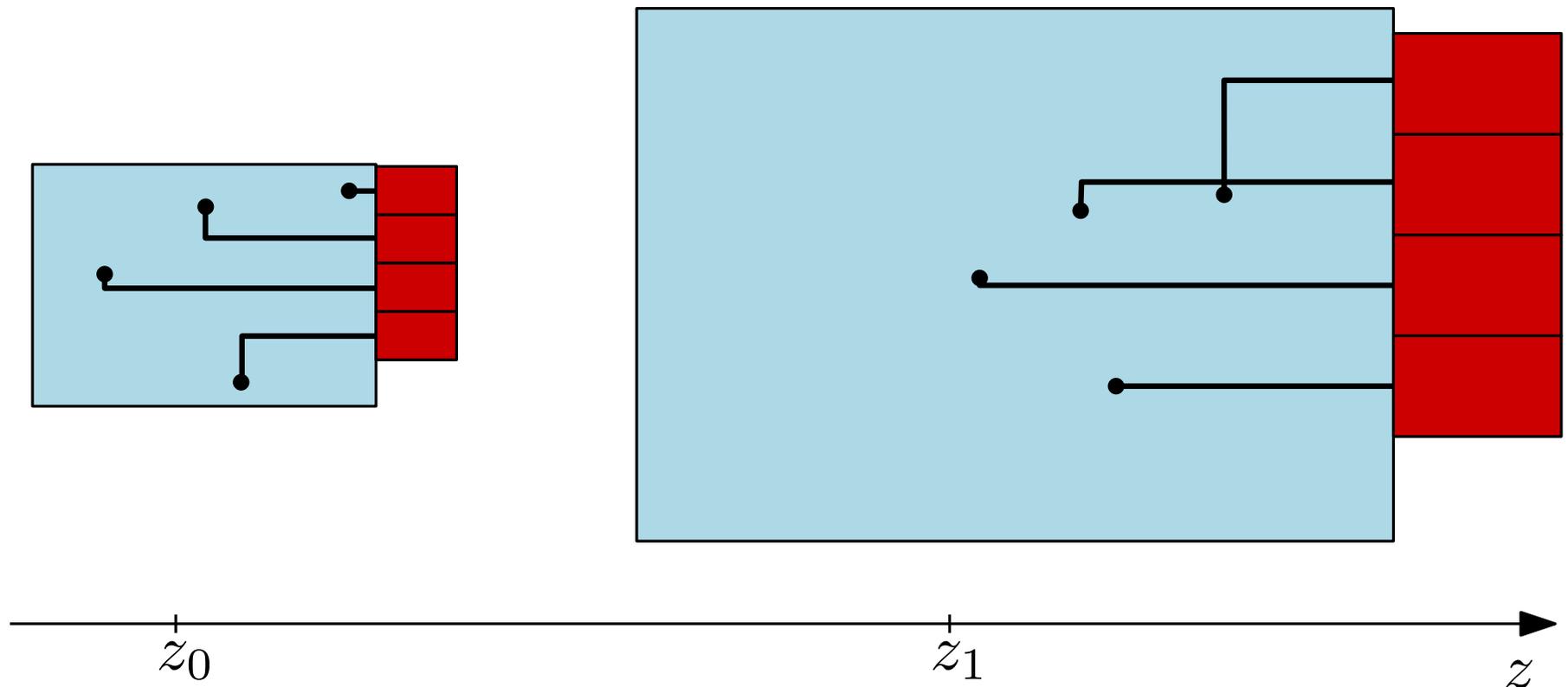
- constant label size on screen  
→ labels “grow” linearly in  $z$  due to scaling with  $1/z$
- minimize total leader length

it suffices to minimize vertical length



## Objectives

- constant label size on screen  
→ labels “grow” linearly in  $z$  due to scaling with  $1/z$
- minimize total leader length
- optimal label placement as a function of  $z$

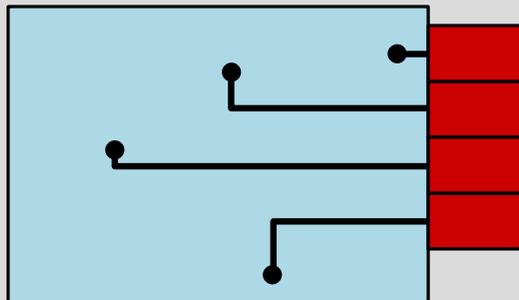


## Objectives

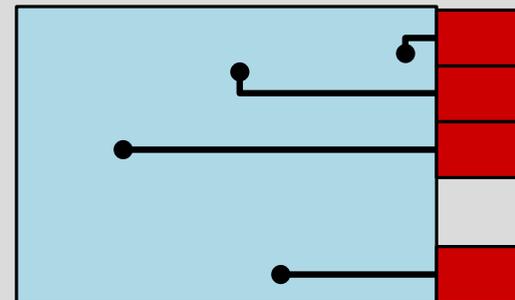
- constant label size on screen  
→ labels “grow” linearly in  $z$  due to scaling with  $1/z$
- minimize total leader length
- optimal label placement as a function of  $z$

## Two variants

- single-stack labeling

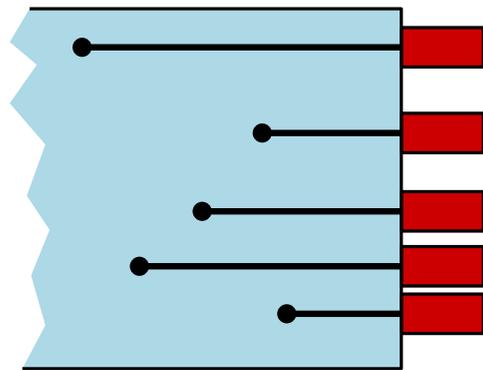


- clustered labeling

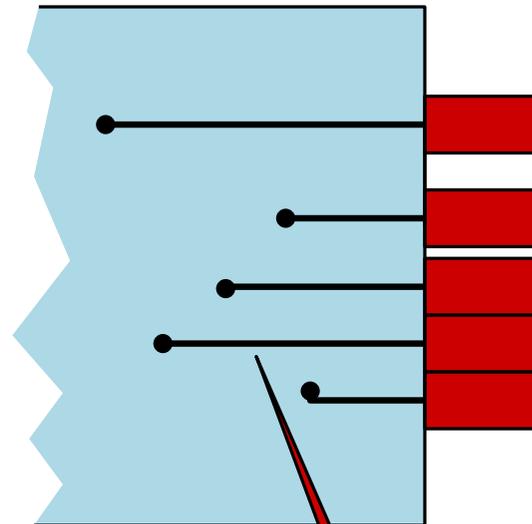


# Dynamic clustering

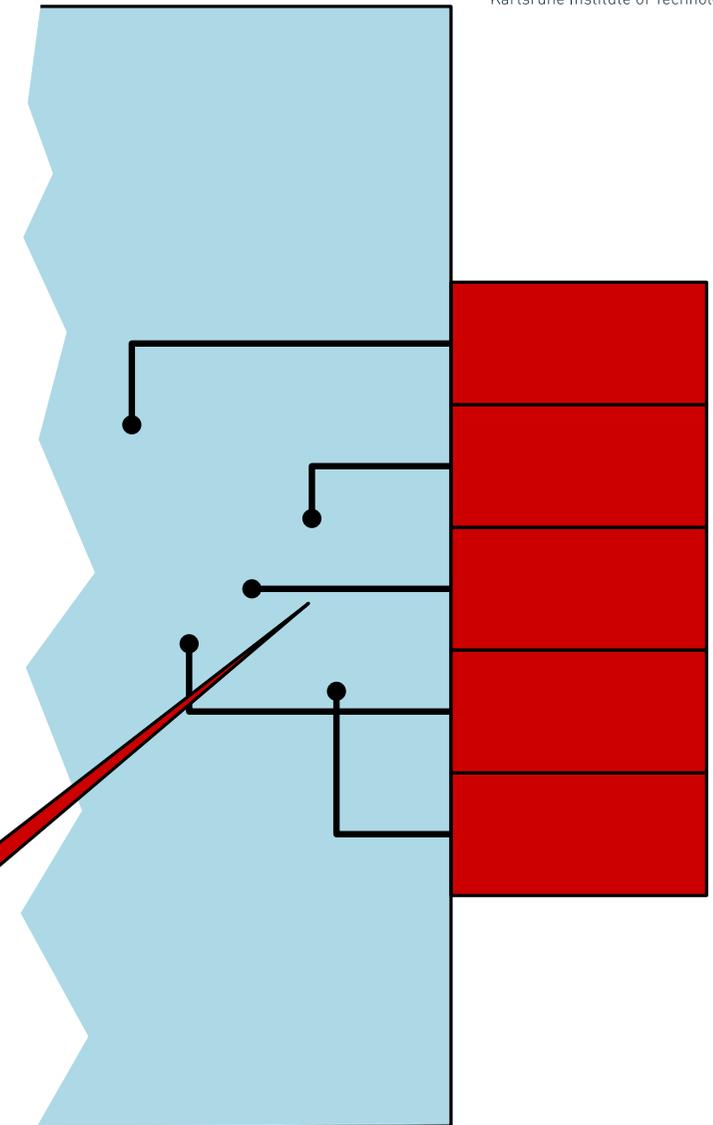
clusters form as  $z$  increases



5 clusters



3 clusters



1 cluster

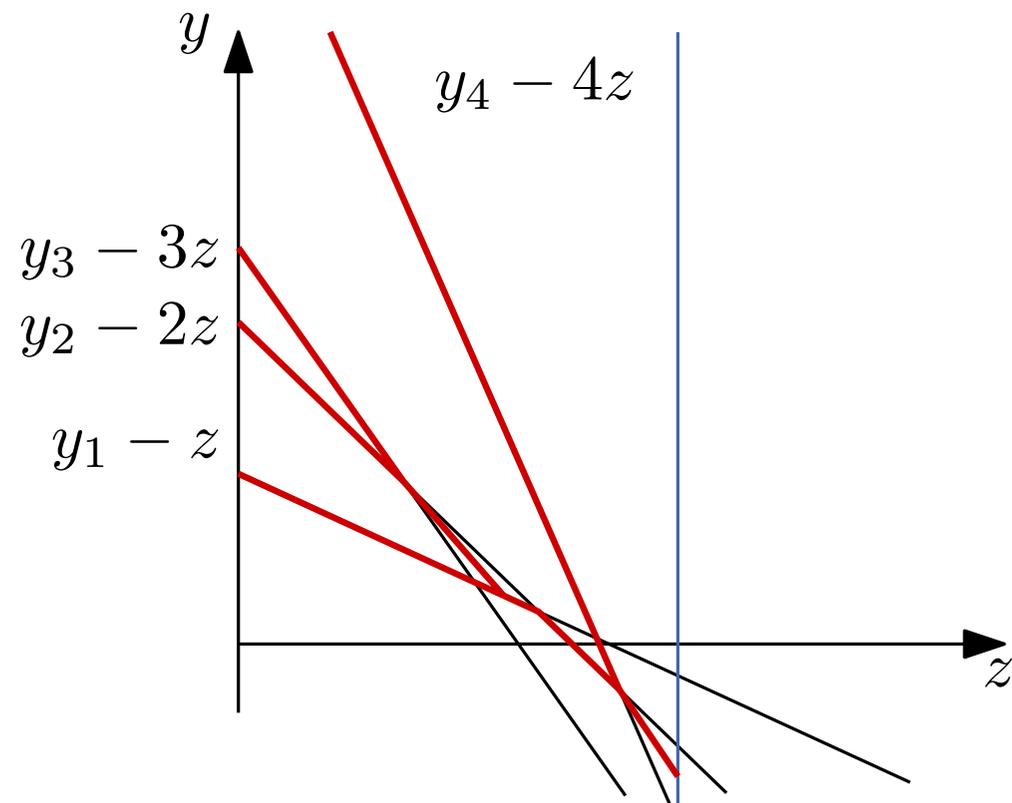
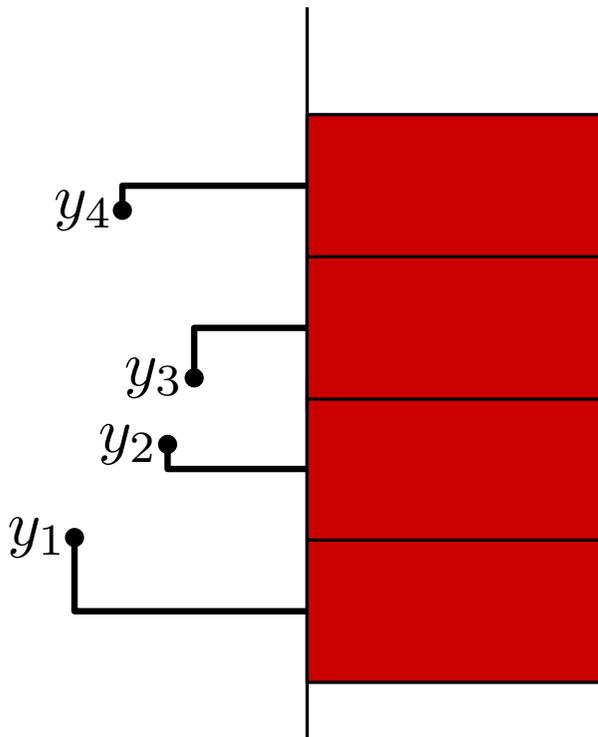
Individual clusters behaves like  
single stacks with median leaders

zoom level  $z$

## Observation

Two adjacent clusters collide when the distance between the two medians  $y_j - y_i$  equals the height  $(j - i) \cdot z$  of the labels between them.

This is the intersection point of the lines  $y = y_i - iz$  and  $y = y_j - jz$ !



## Observation

Two adjacent clusters collide when the distance between the two medians  $y_j - y_i$  equals the height  $(j - i) \cdot z$  of the labels between them.

This is the intersection point of the lines  $y_j - y_i = (j - i)z$  and  $y_j - y_i = (j - i)z$ !

kurze Demo

<http://www.cs.helsinki.fi/group/compgeom/boundarylabeling>

