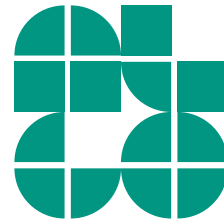


Vorlesung Algorithmische Geometrie

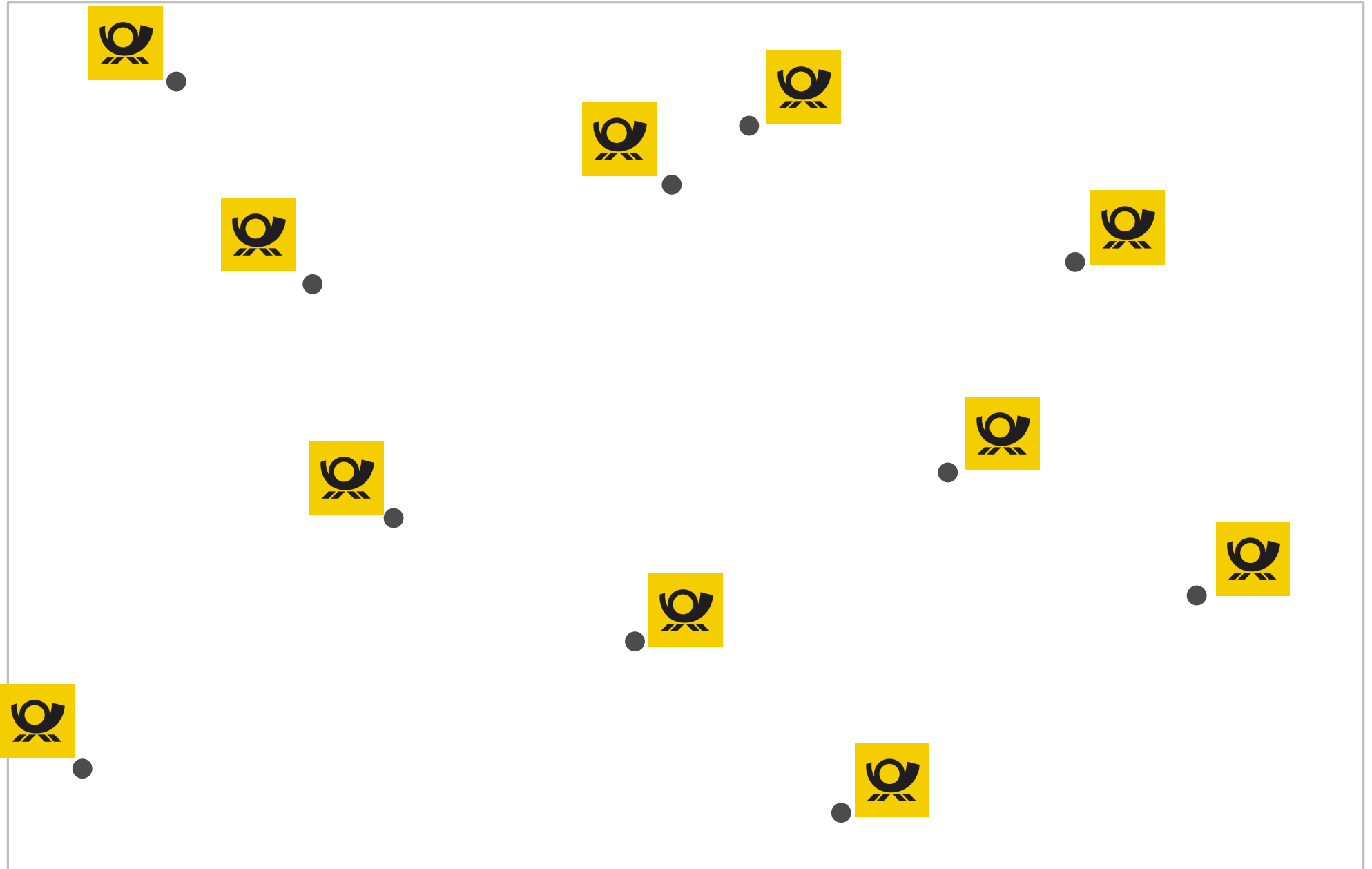
Voronoi-Diagramme

INSTITUT FÜR THEORETISCHE INFORMATIK · FAKULTÄT FÜR INFORMATIK

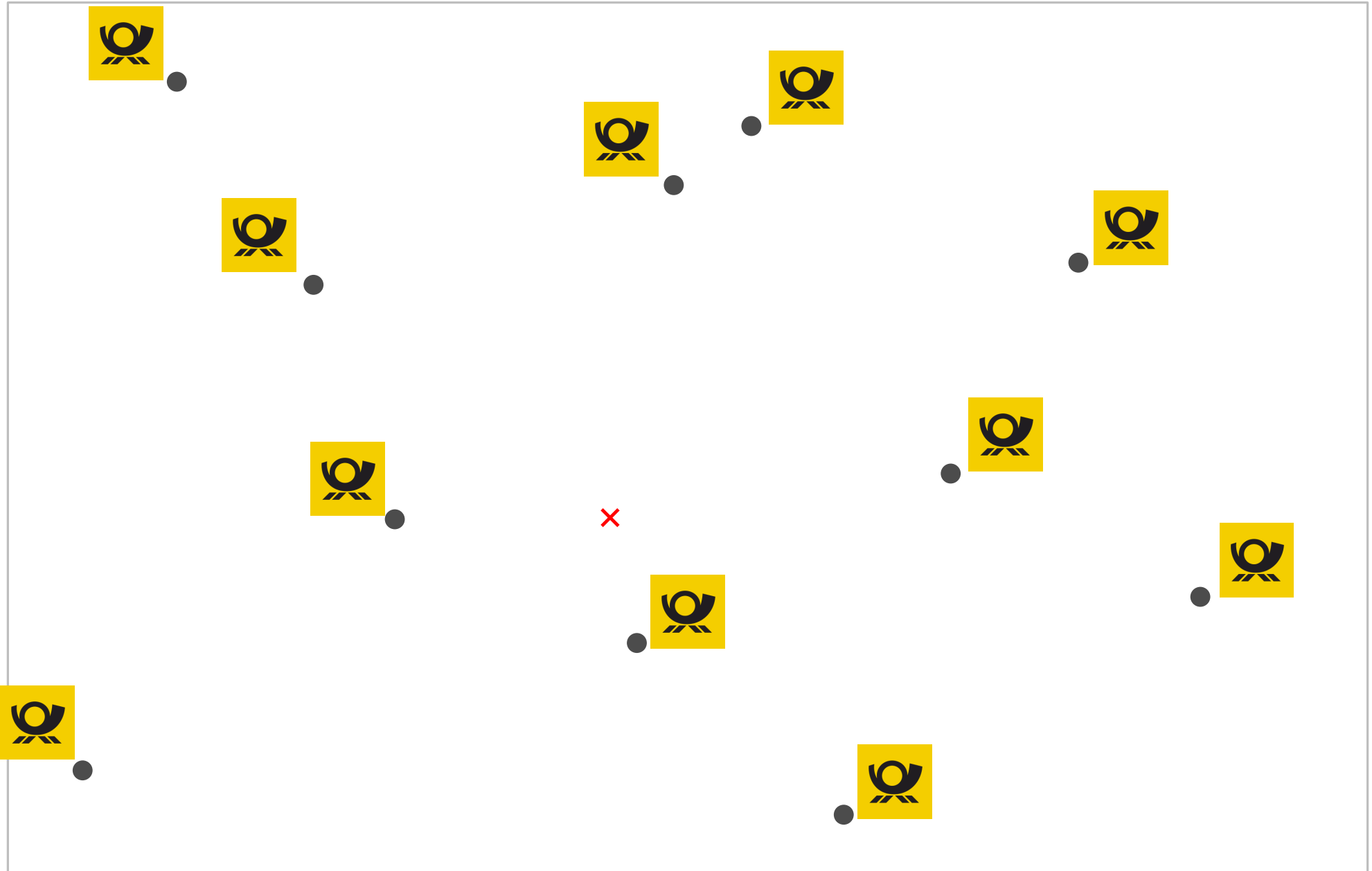
Martin Nöllenburg
03.06.2014



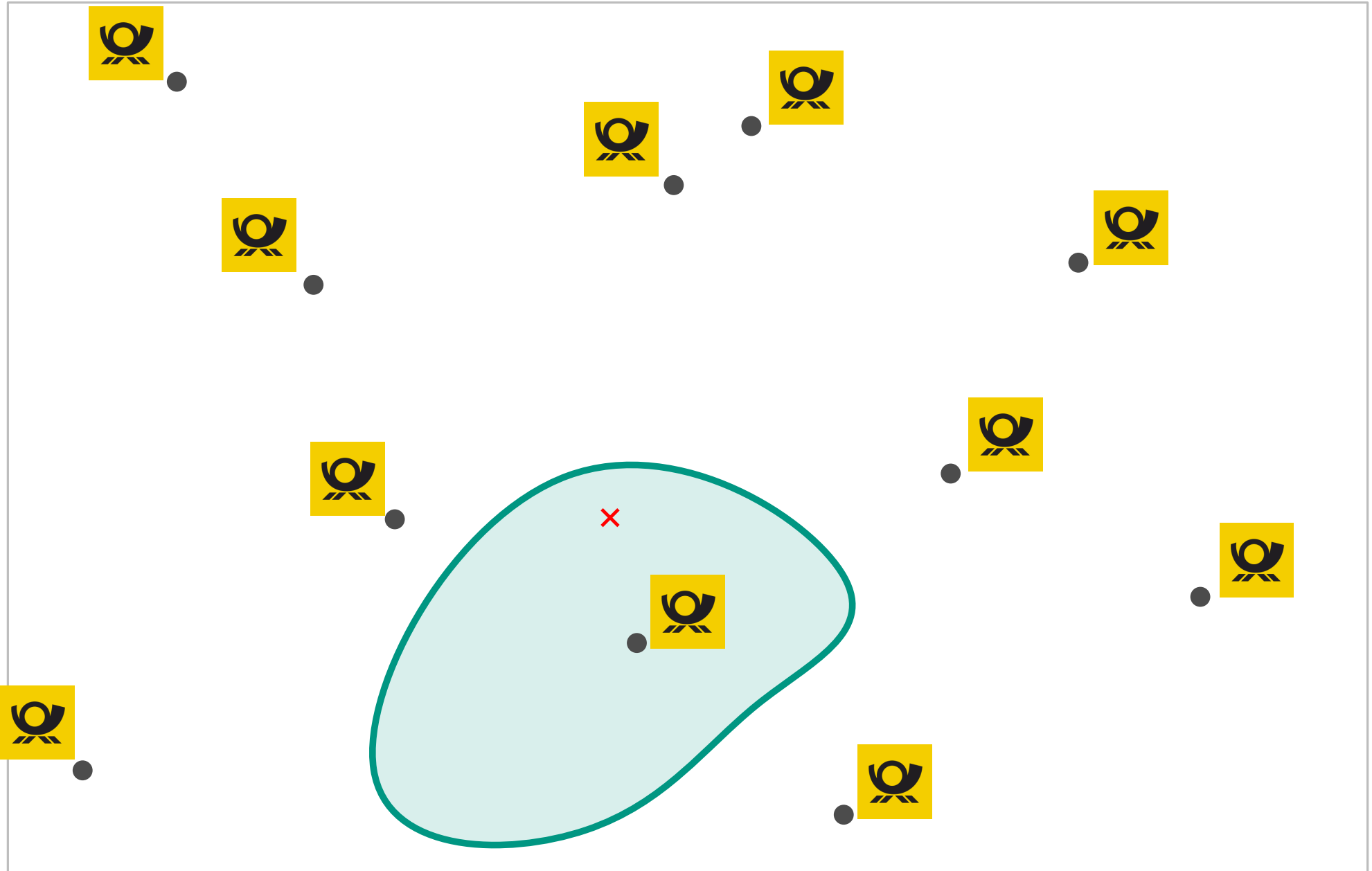
Das Postamt-Problem



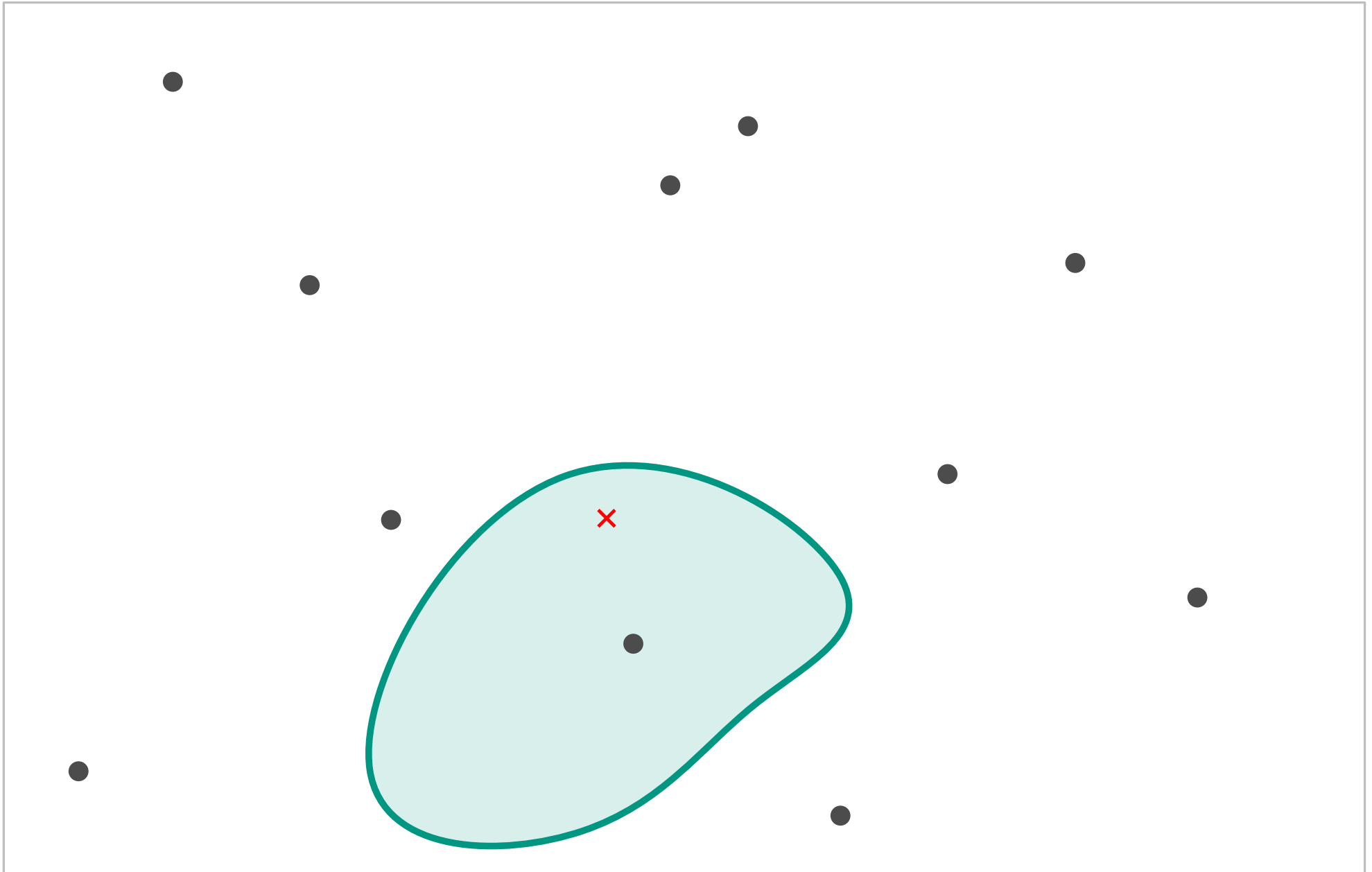
Das Postamt-Problem



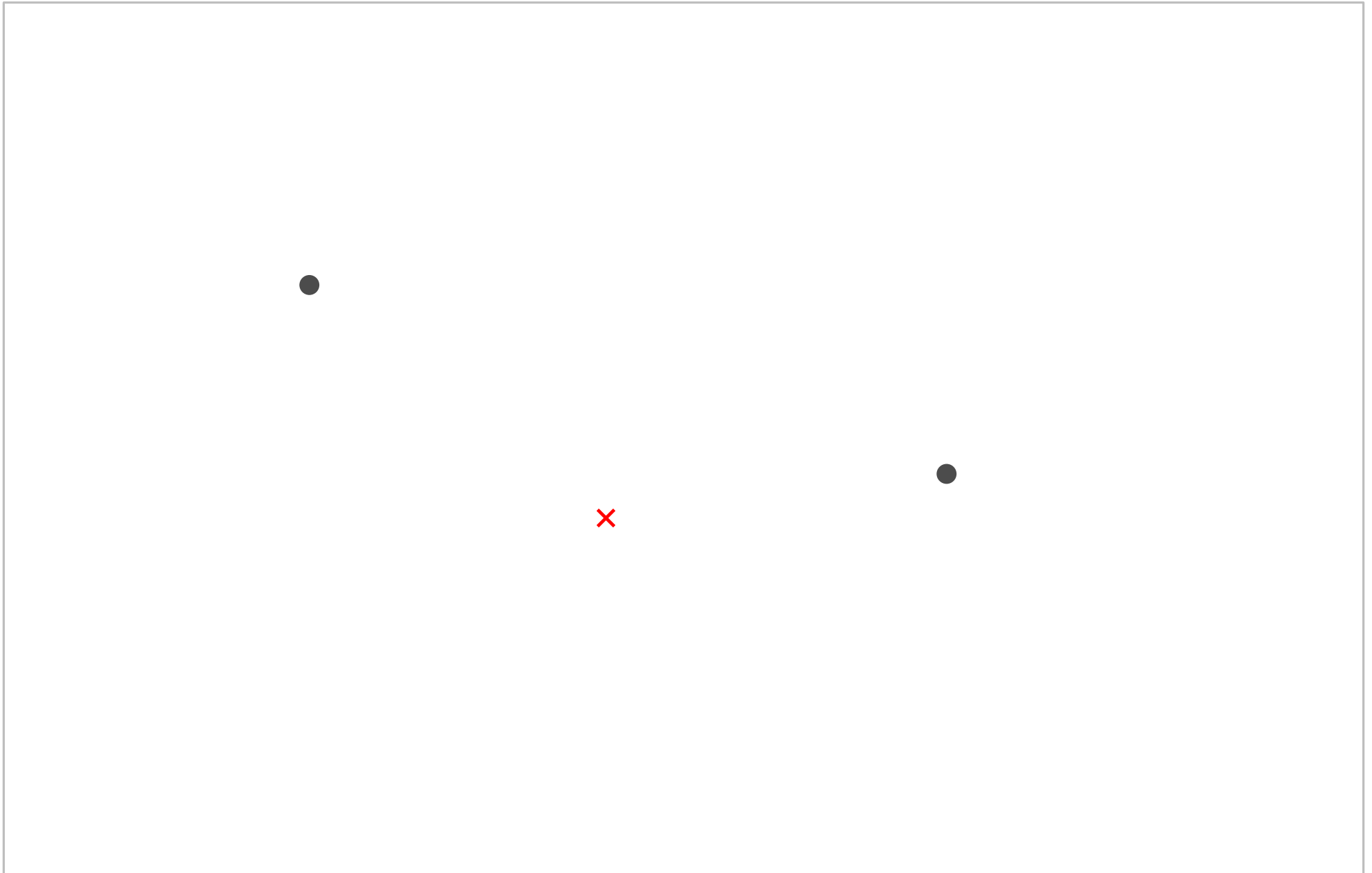
Das Postamt-Problem

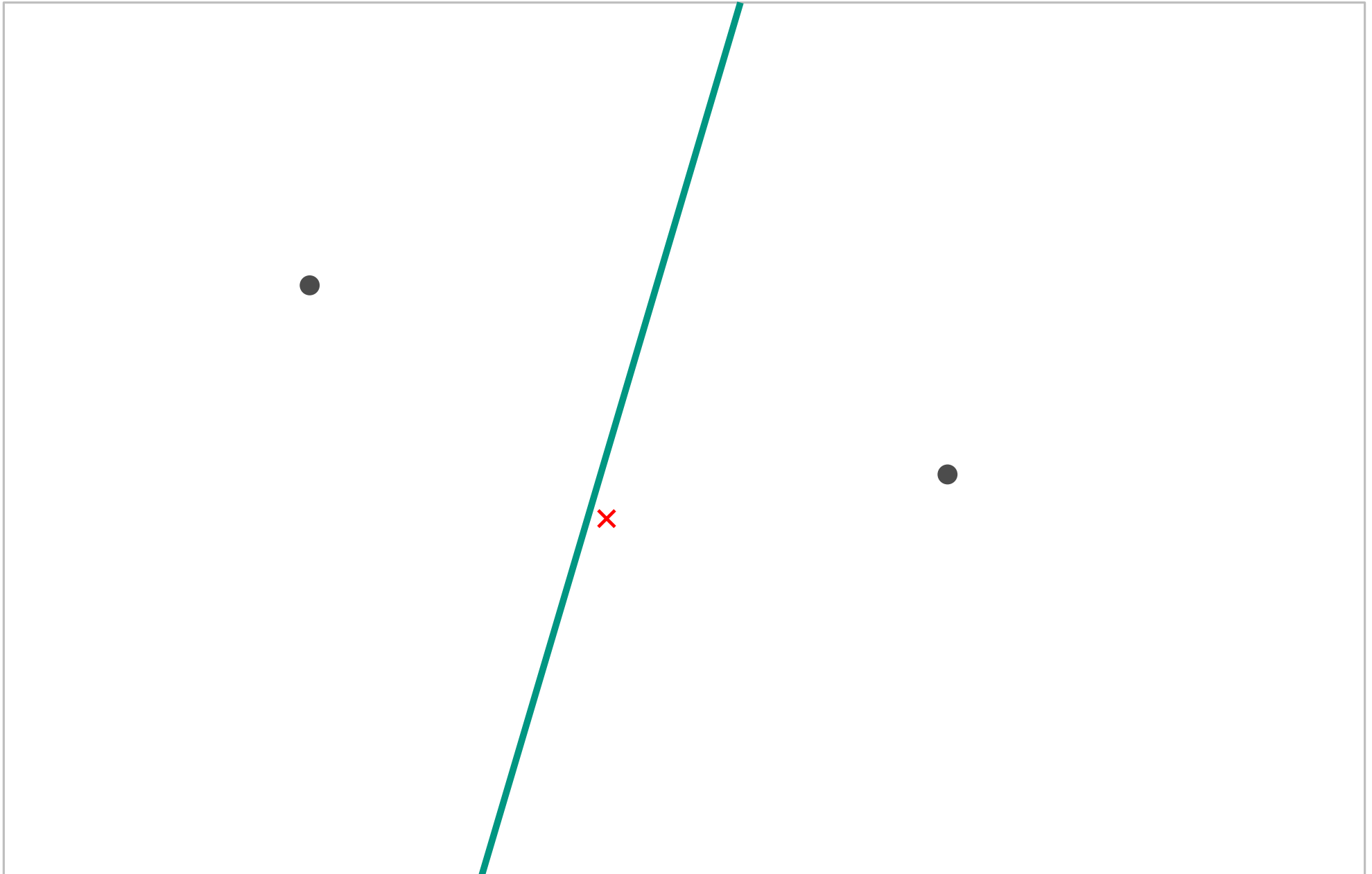


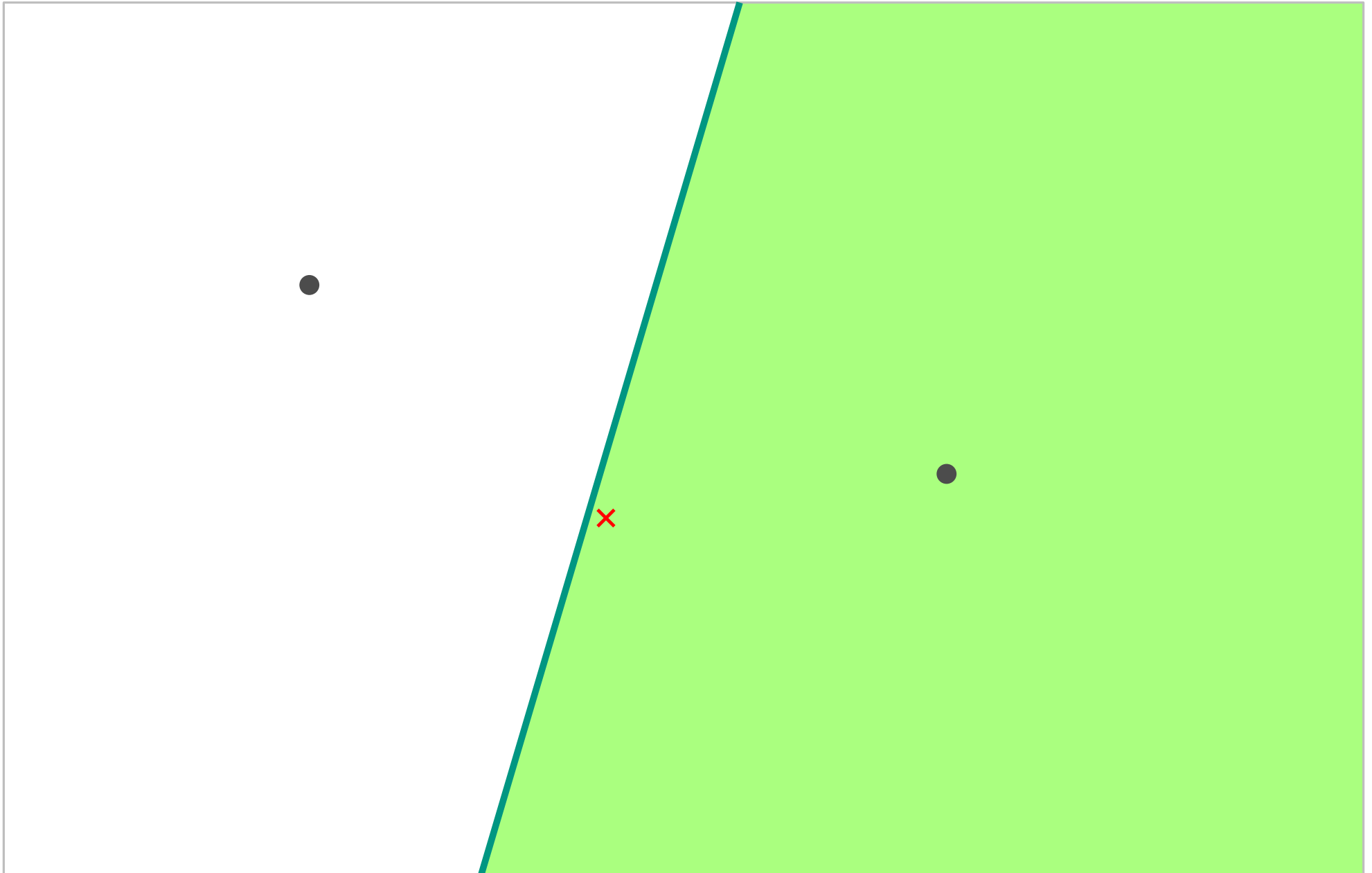
Das Postamt-Problem

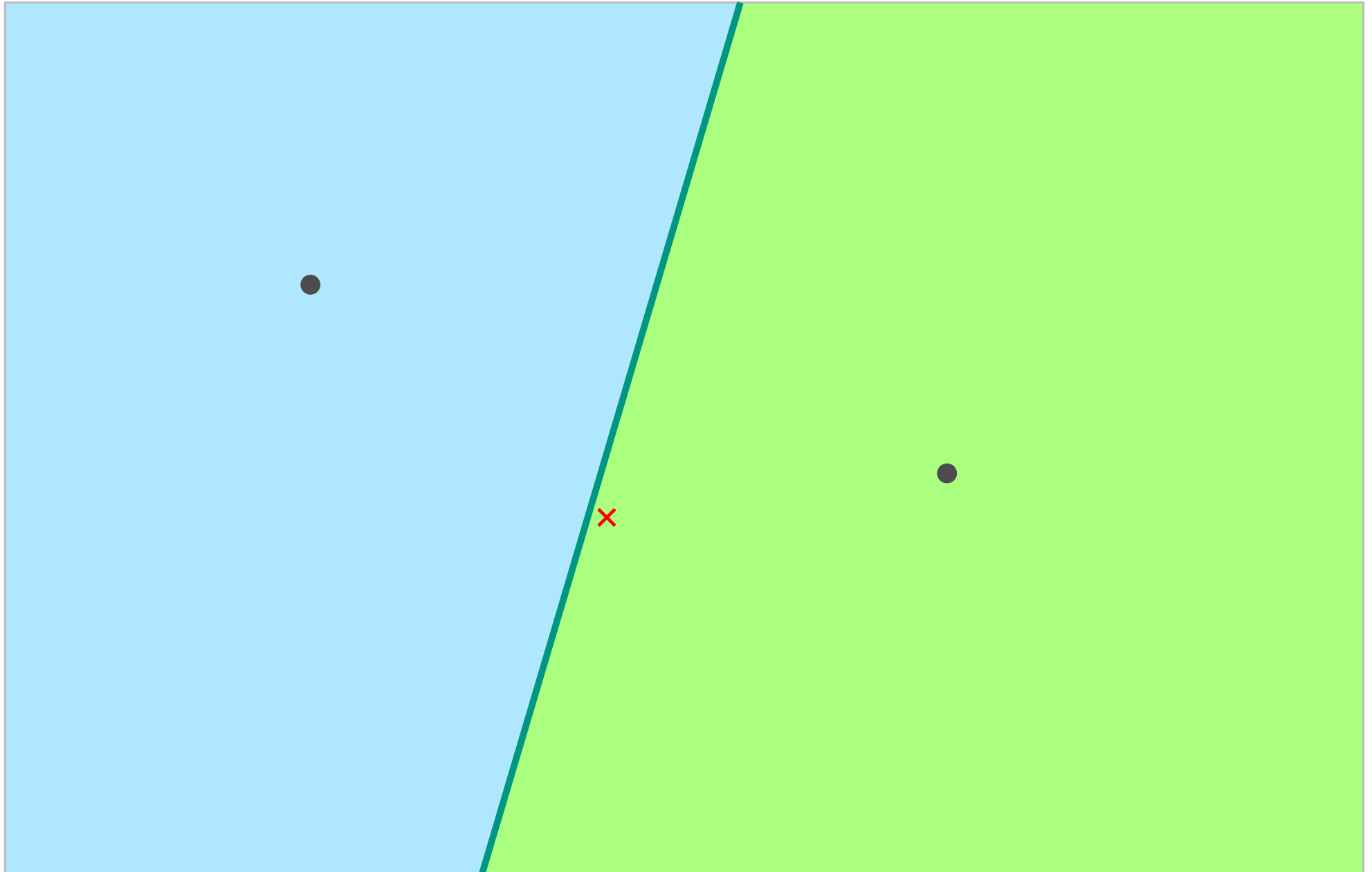


Das Postamt-Problem

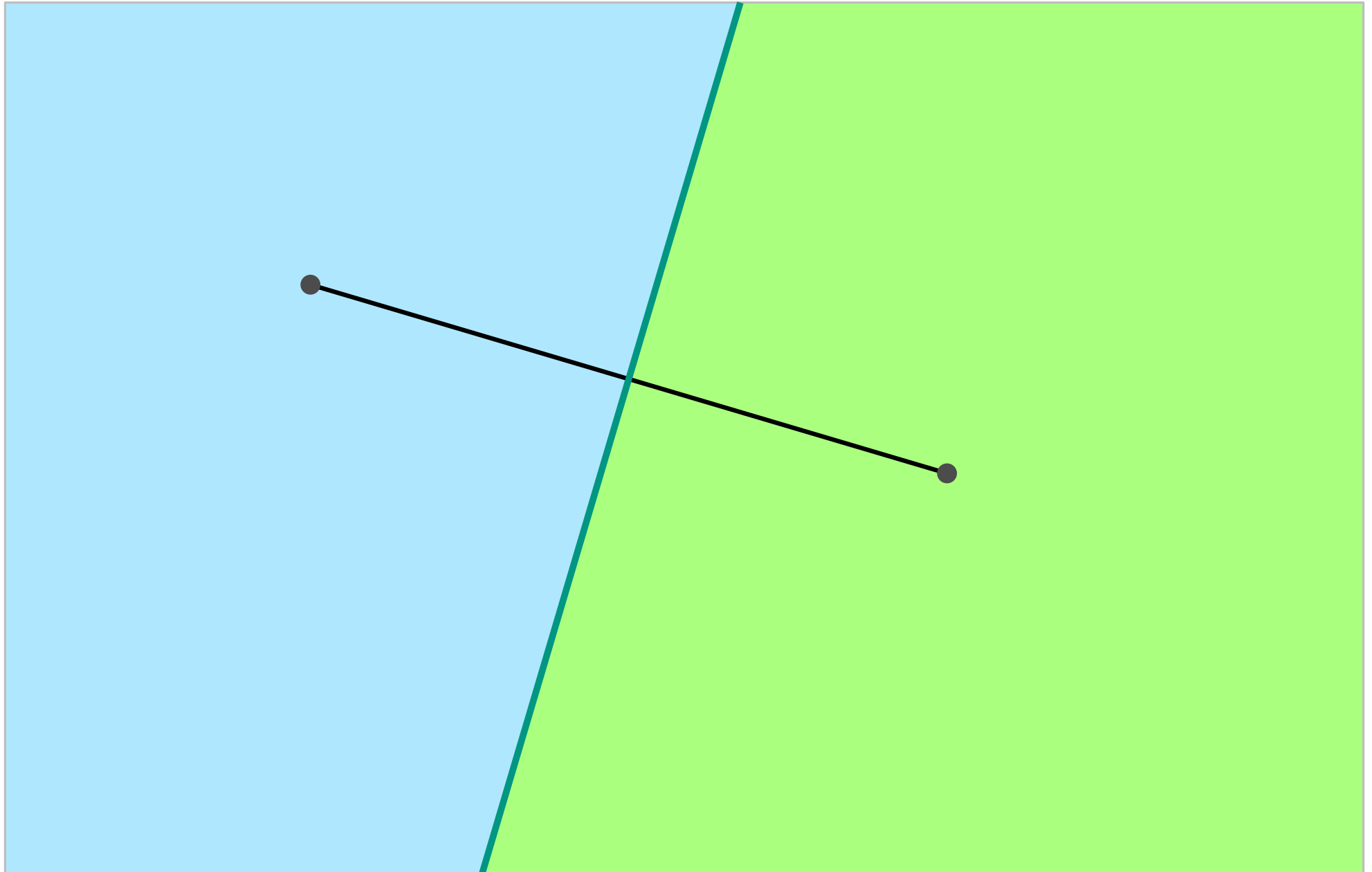


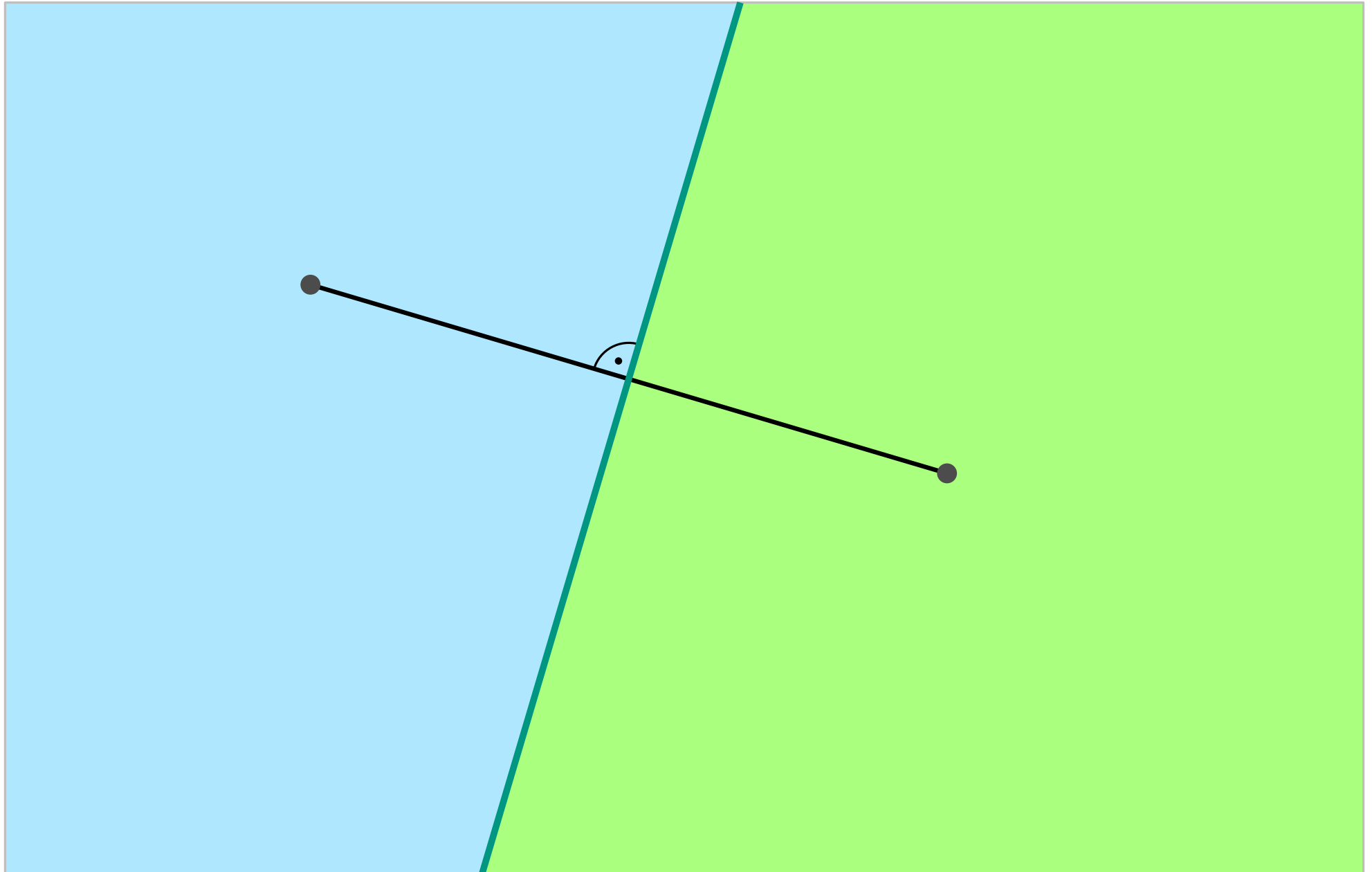


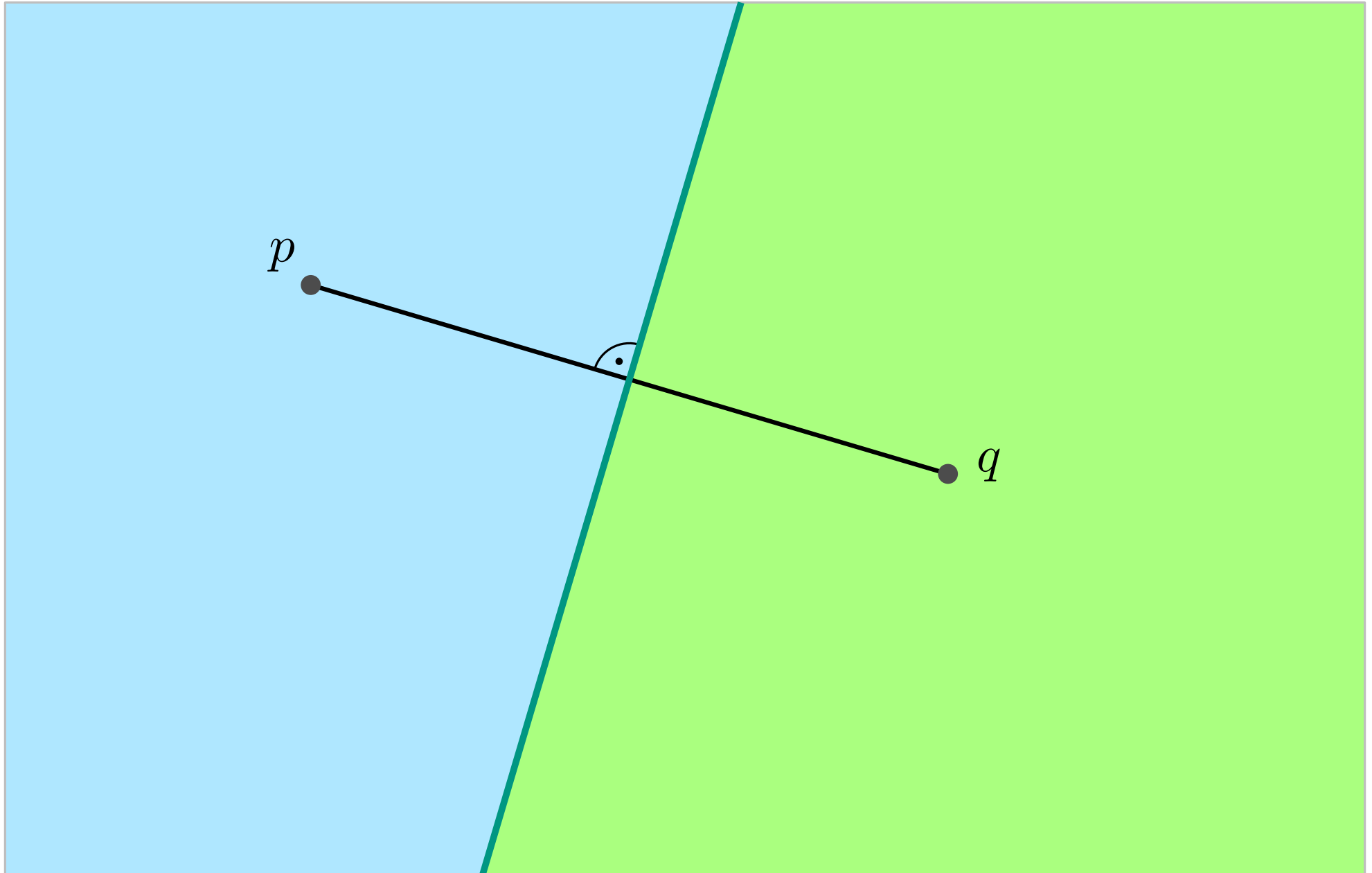


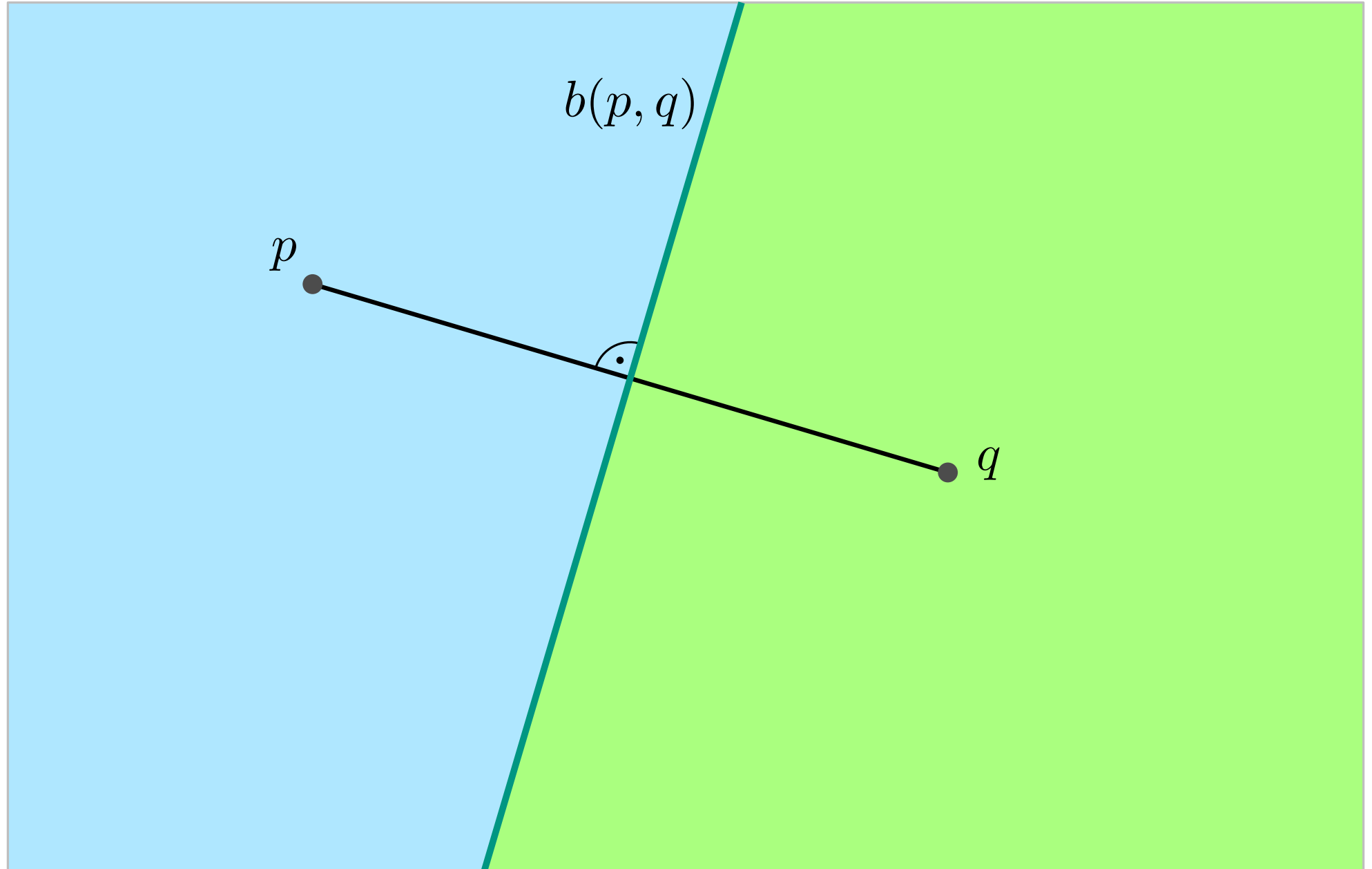


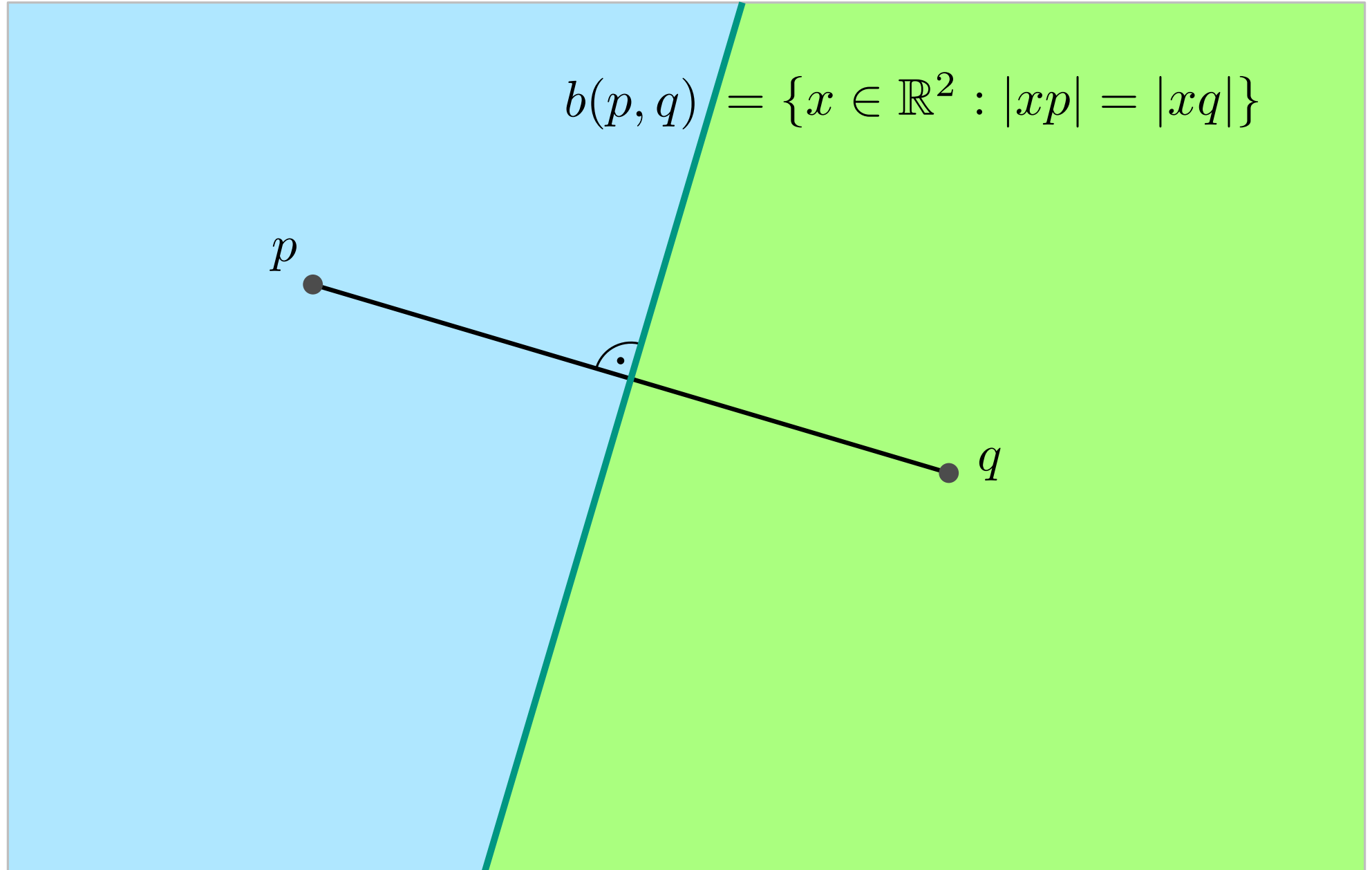
Das Postamt-Problem

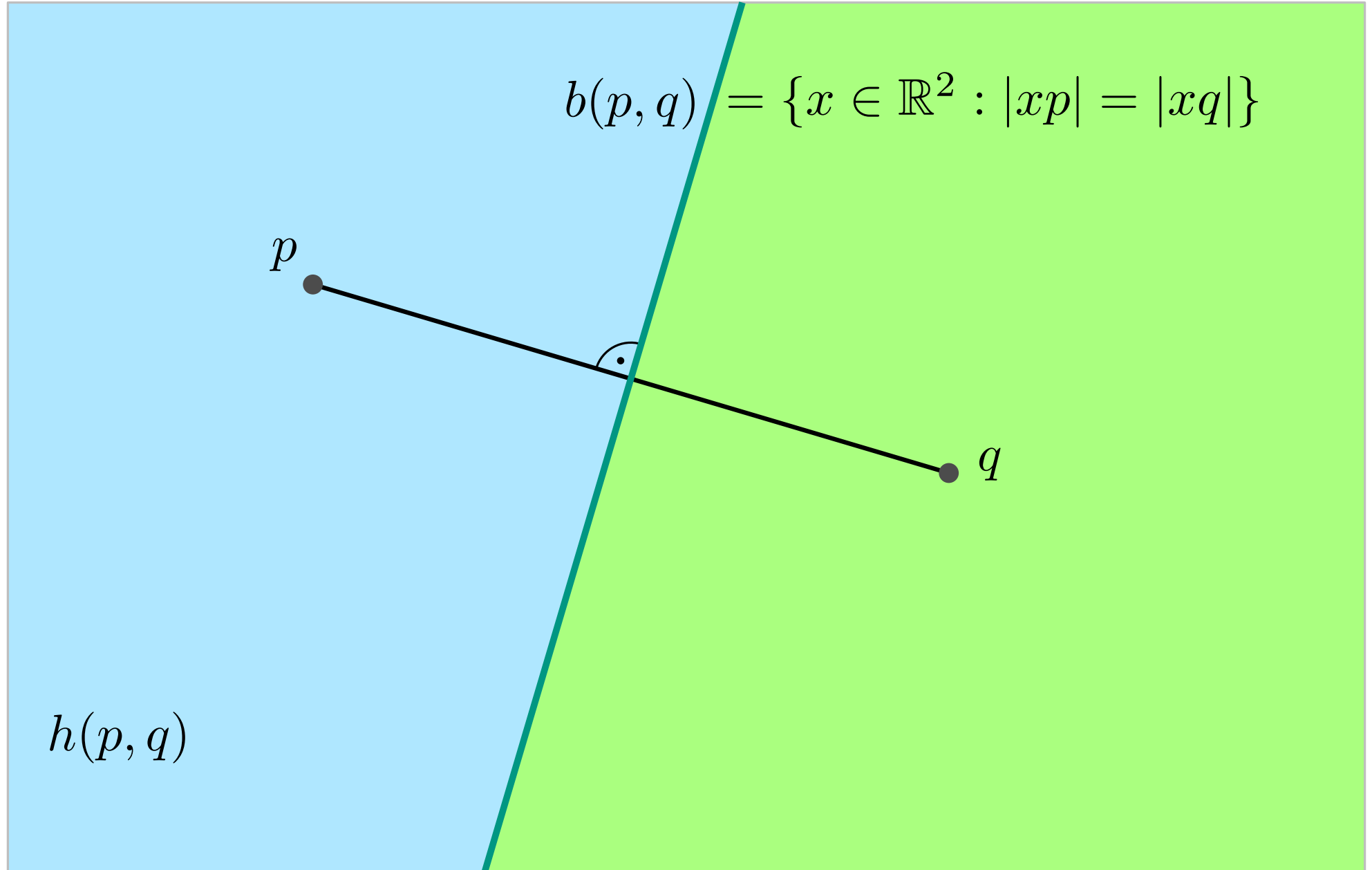


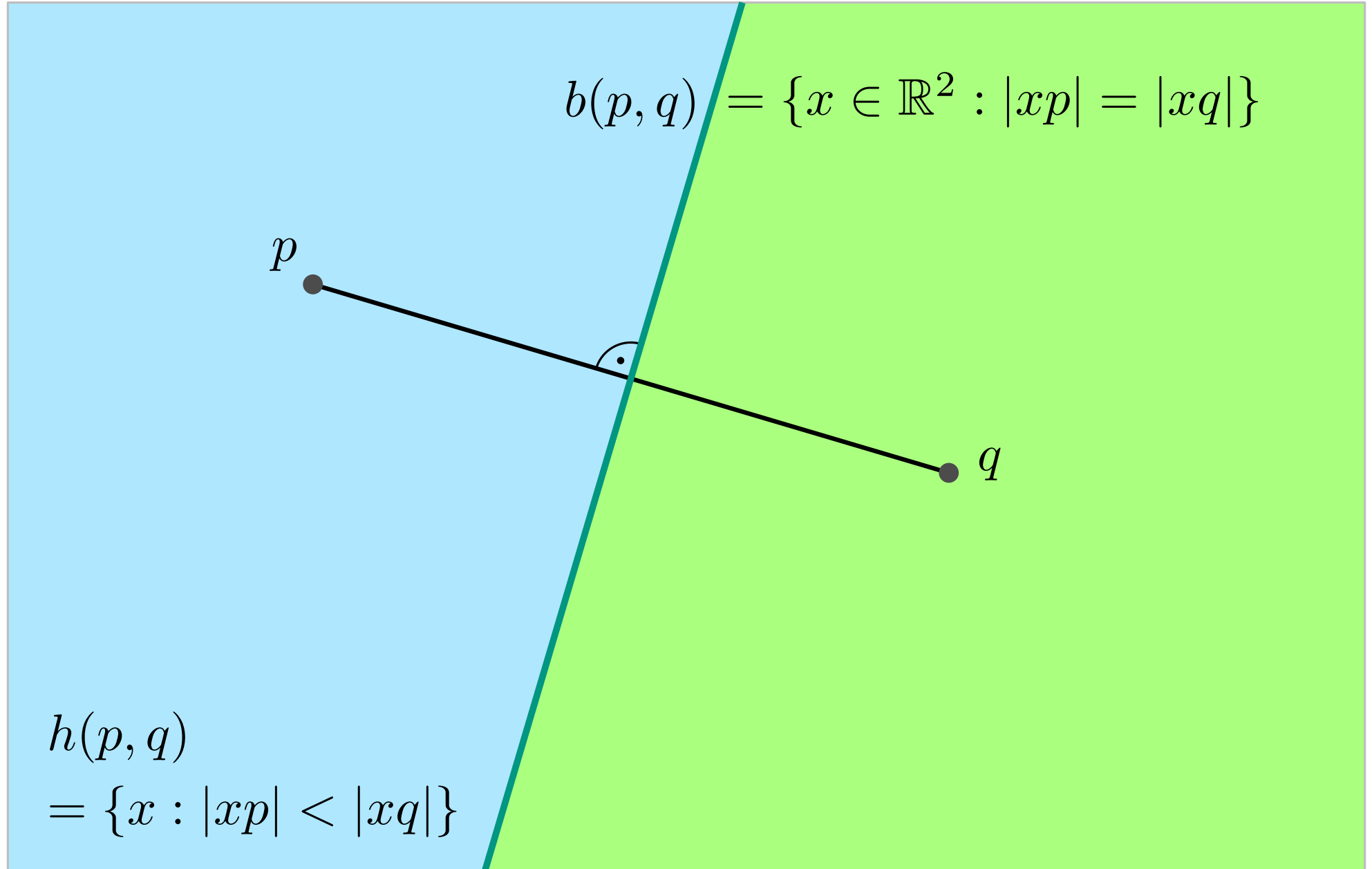


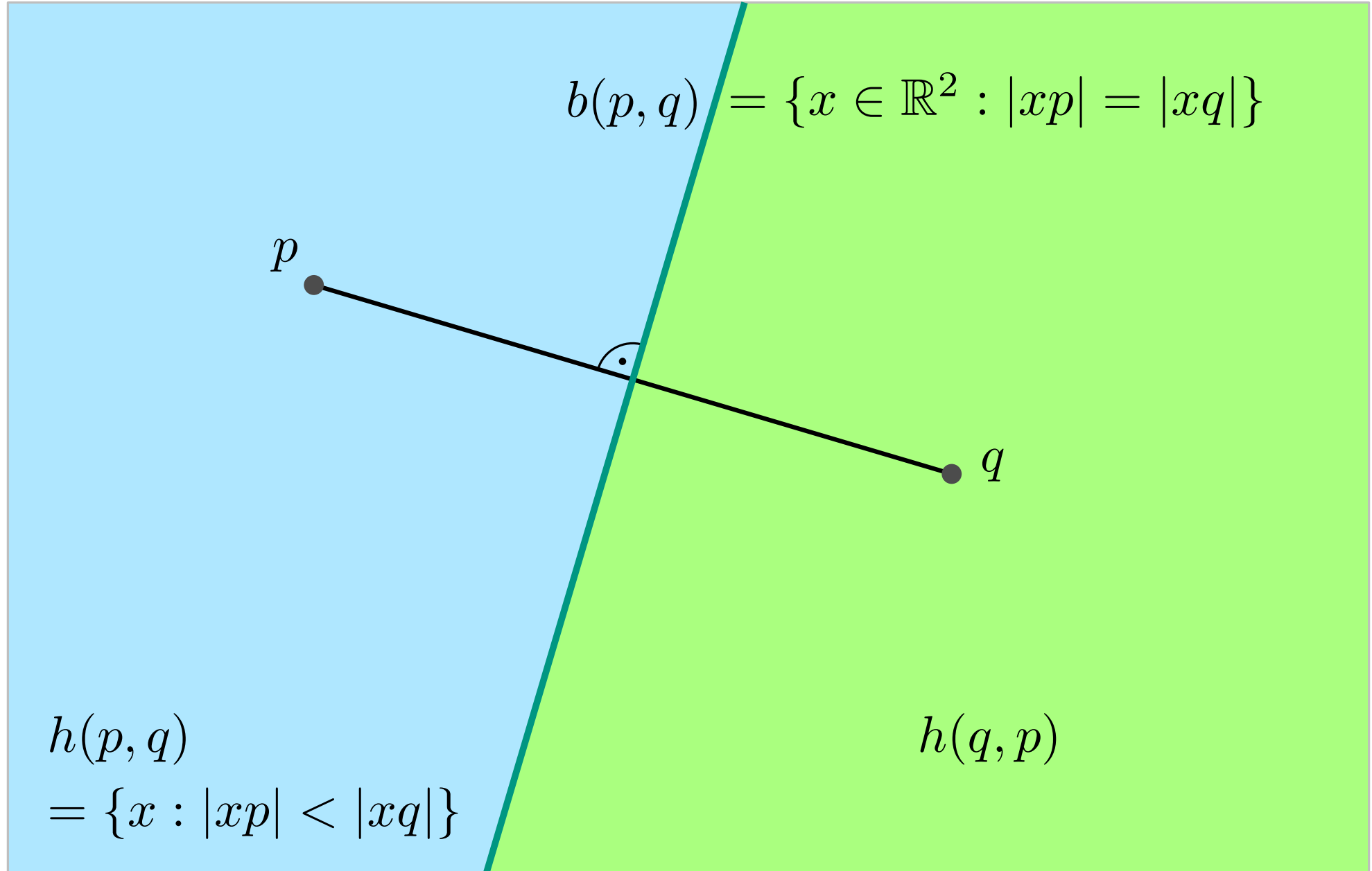


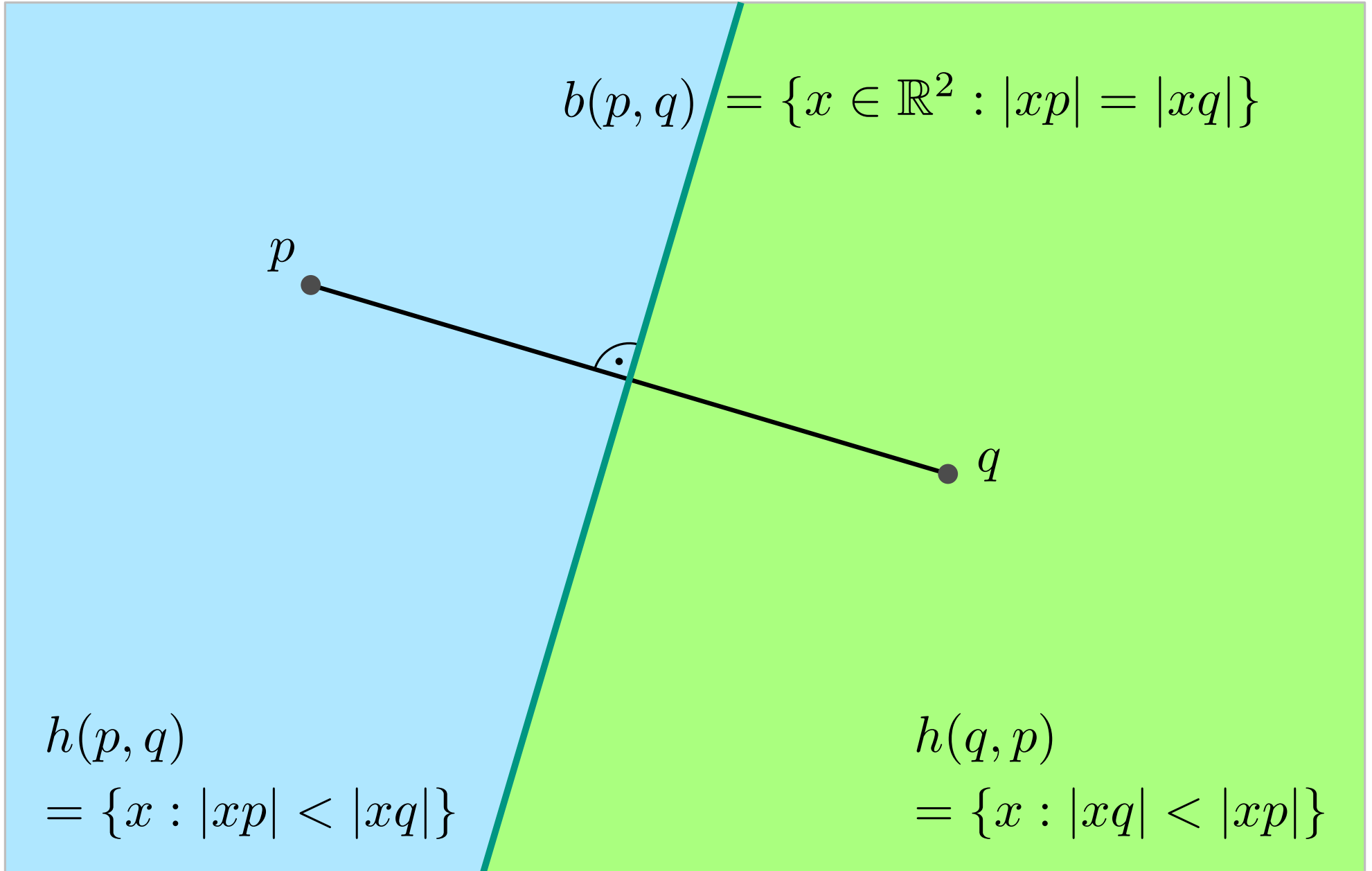


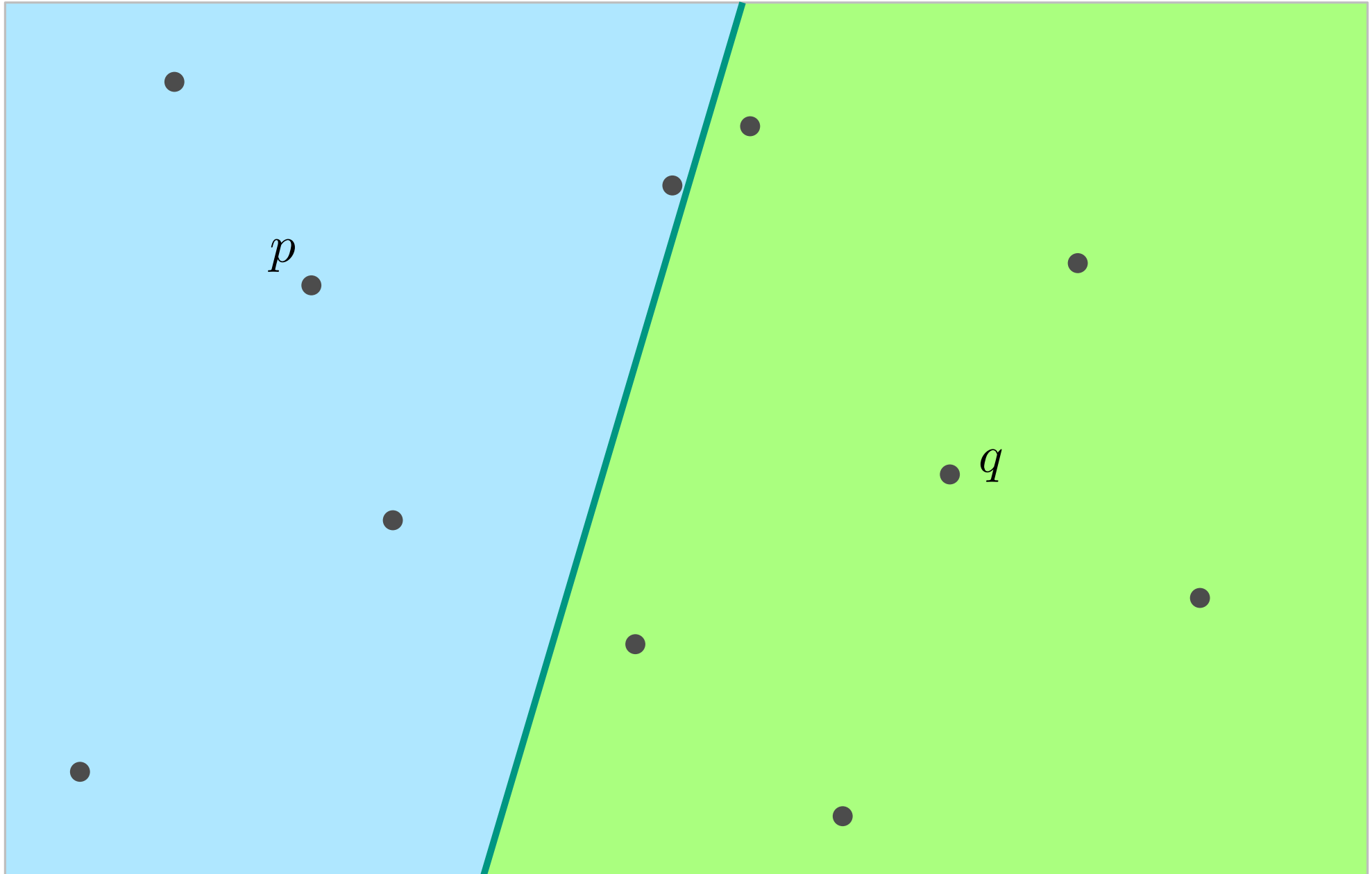




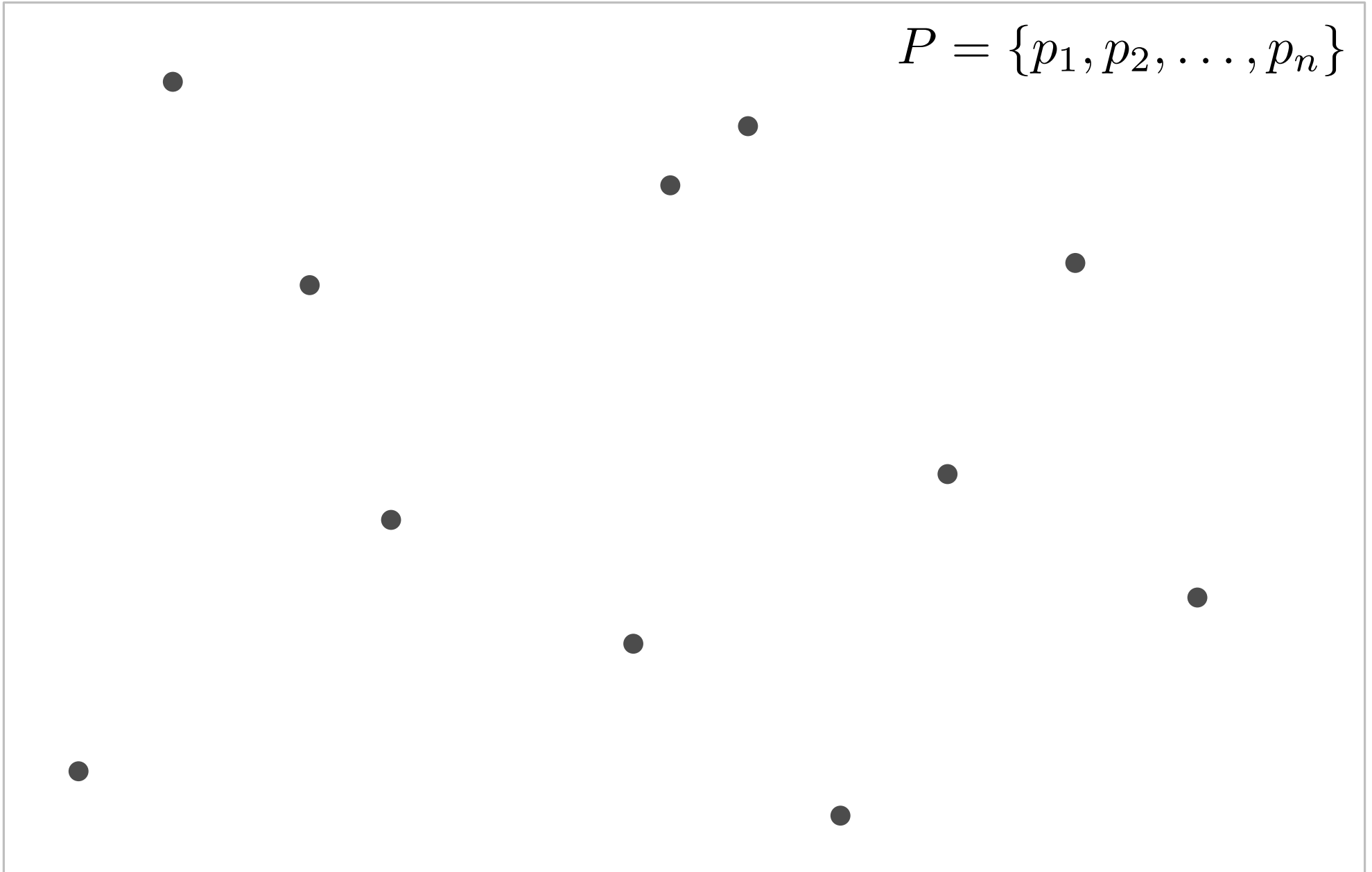


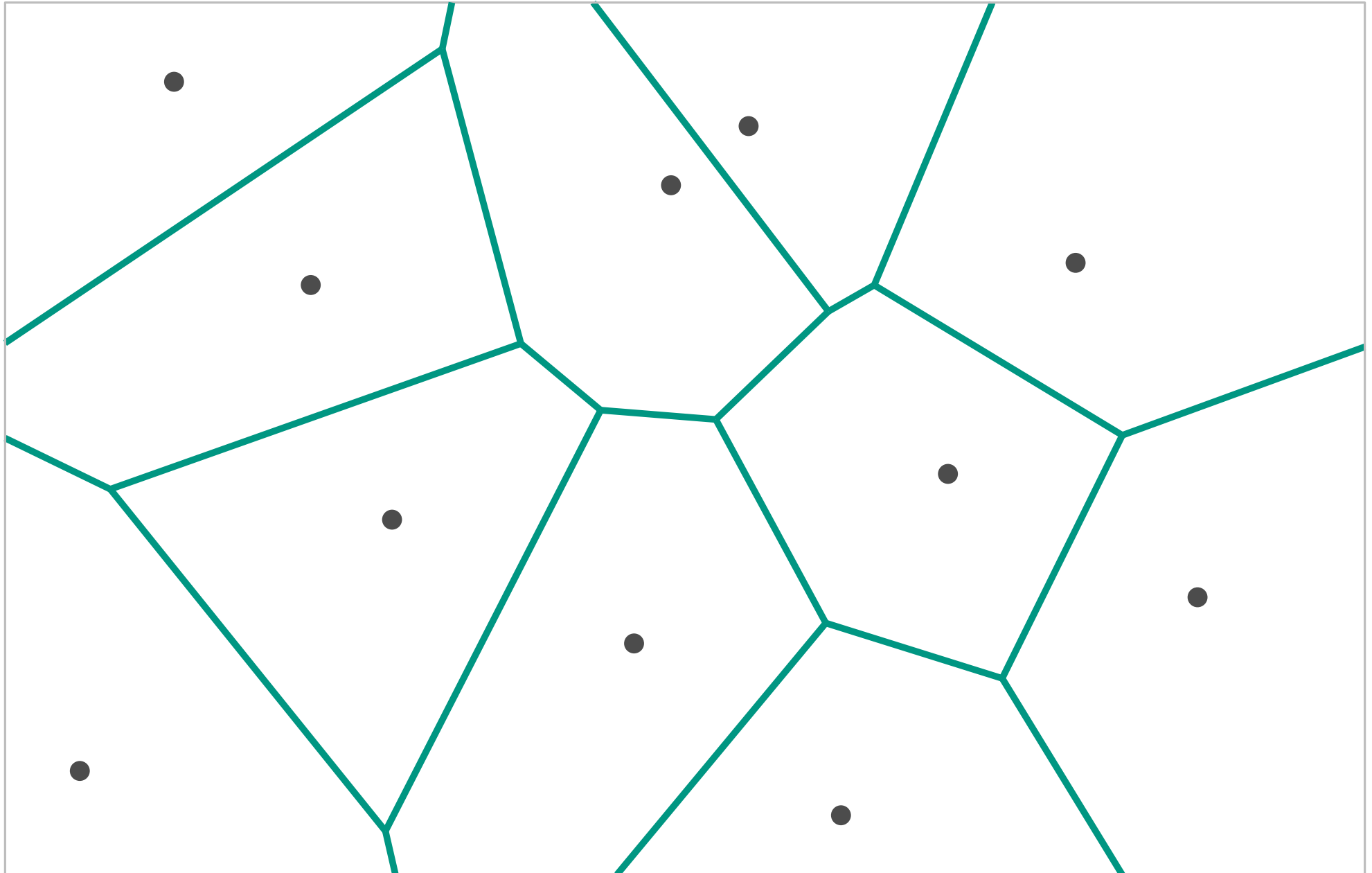


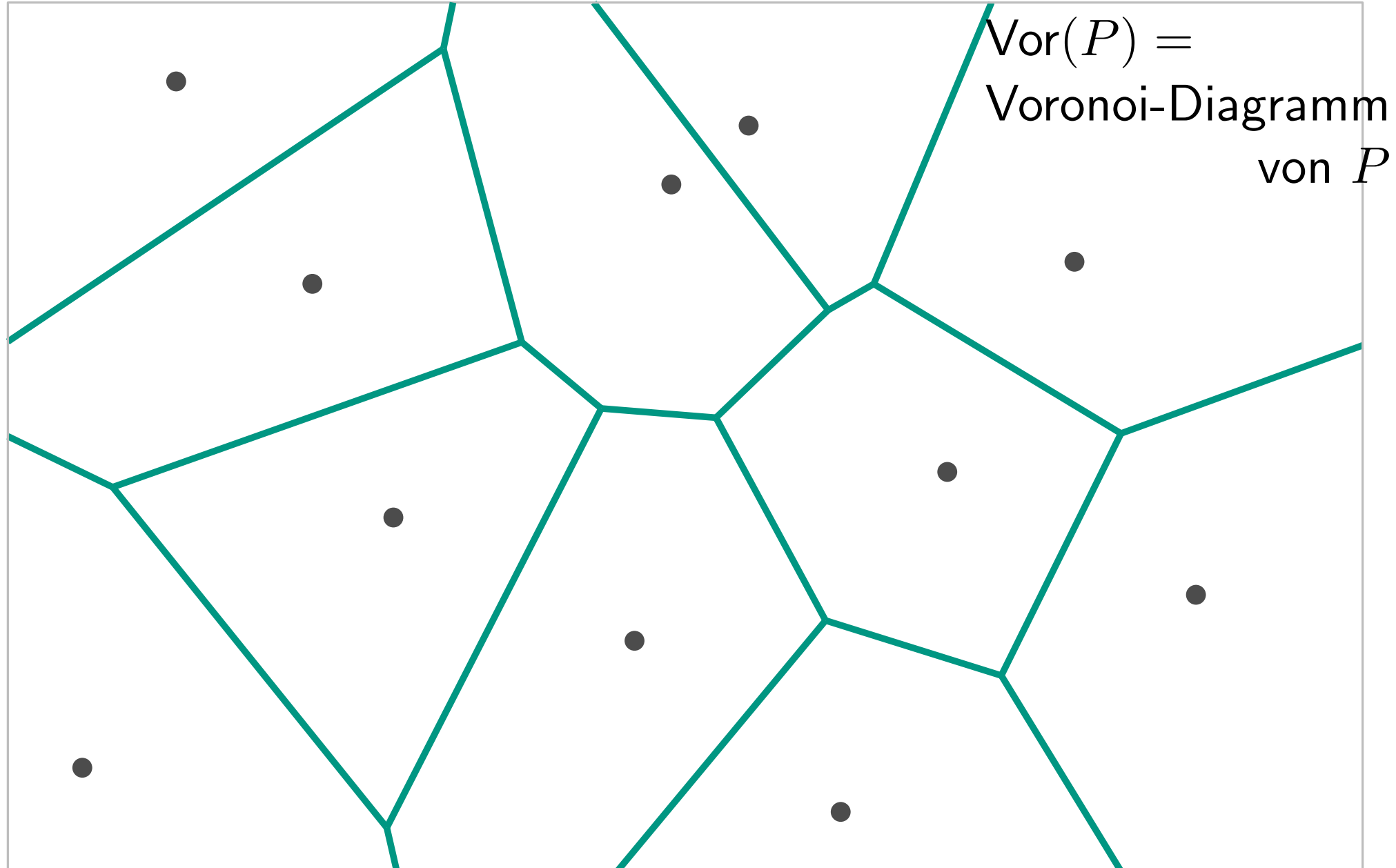


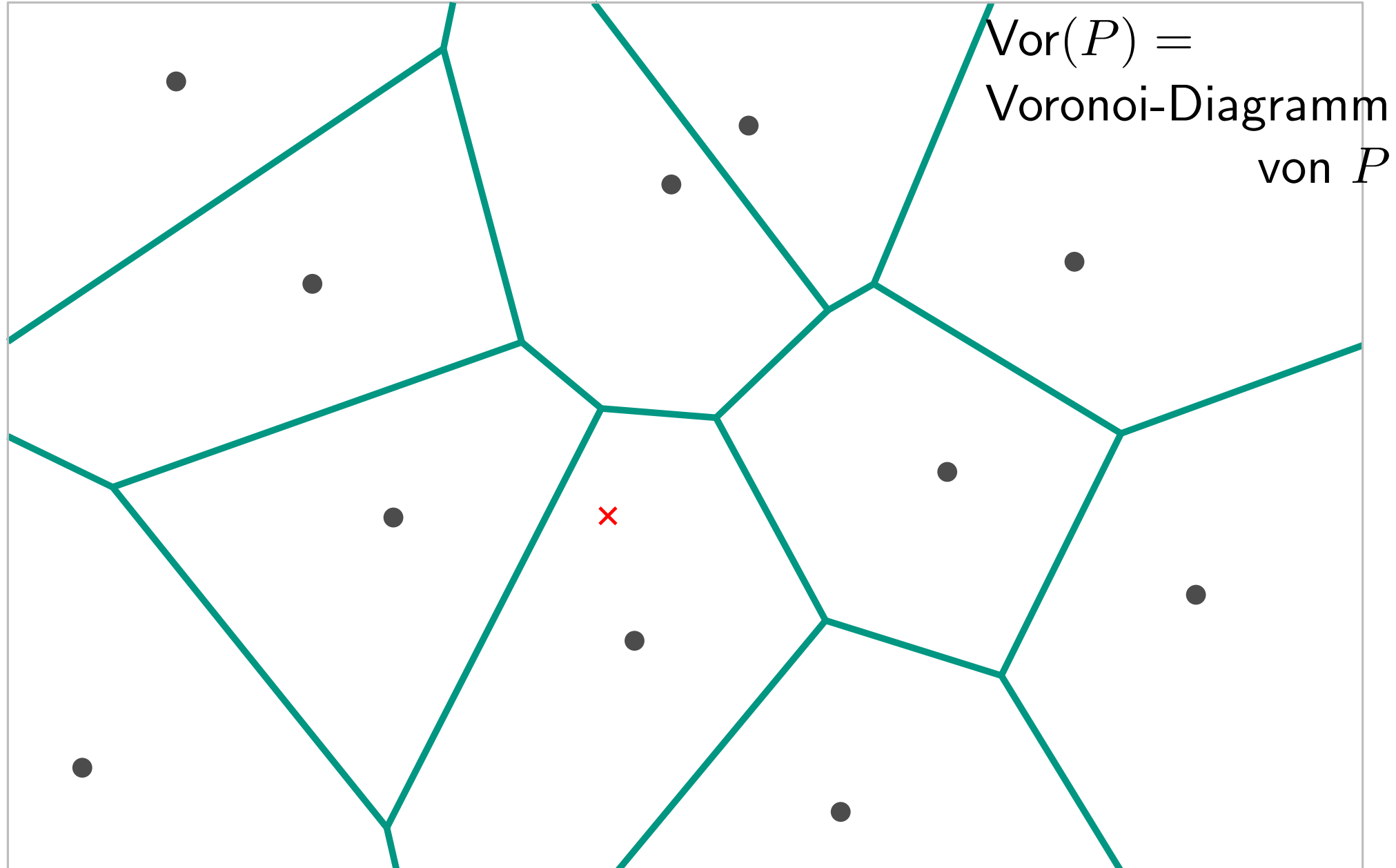


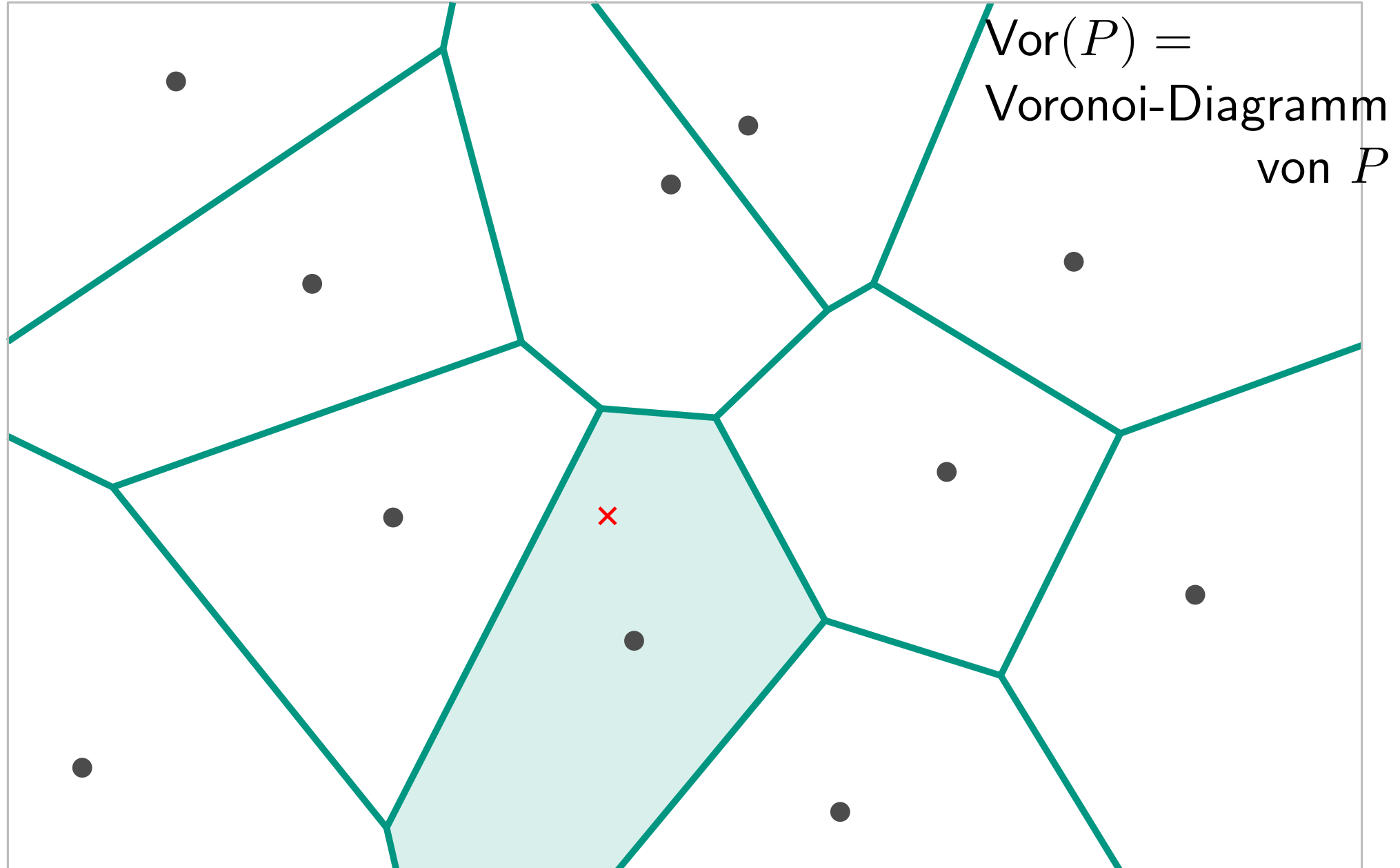
$$P = \{p_1, p_2, \dots, p_n\}$$



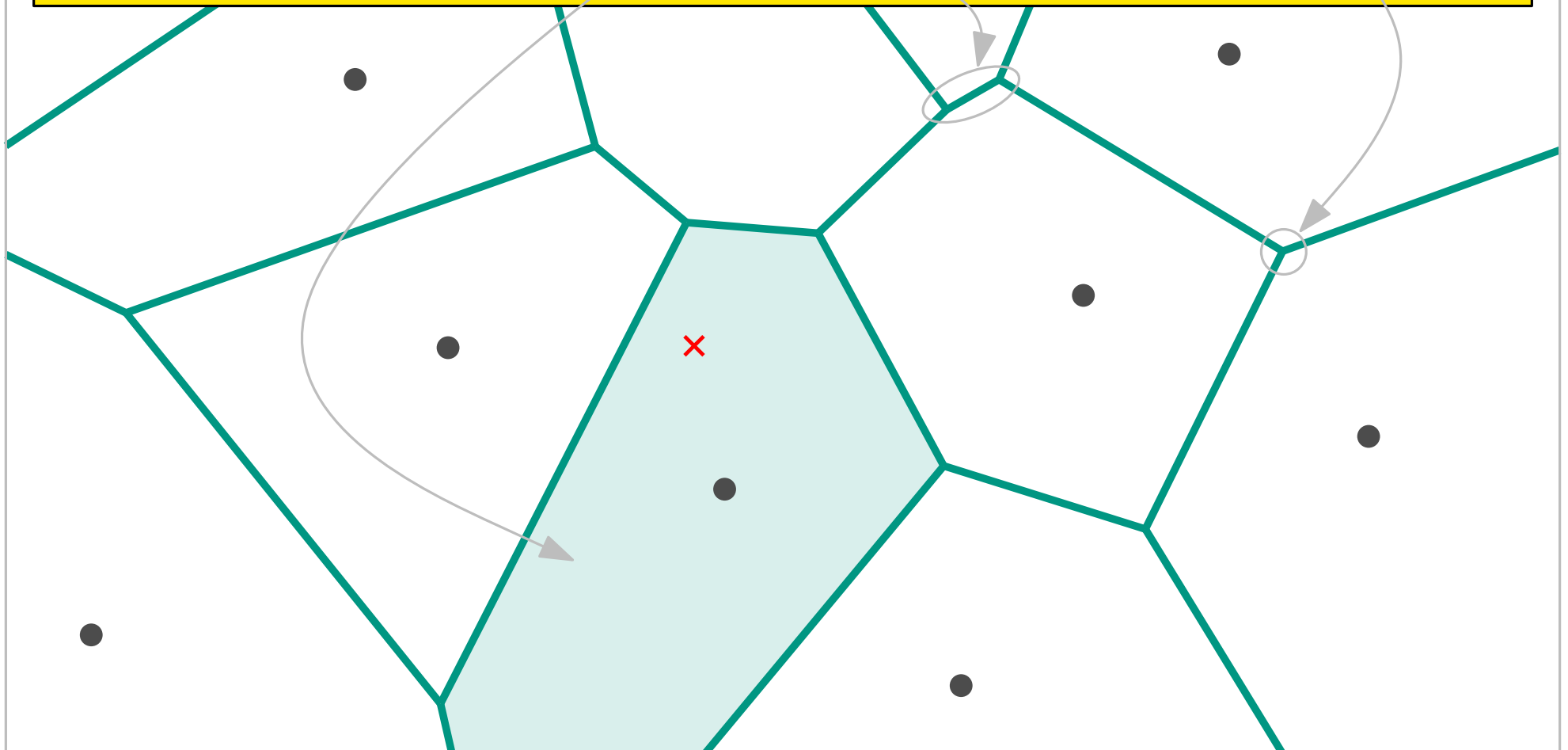




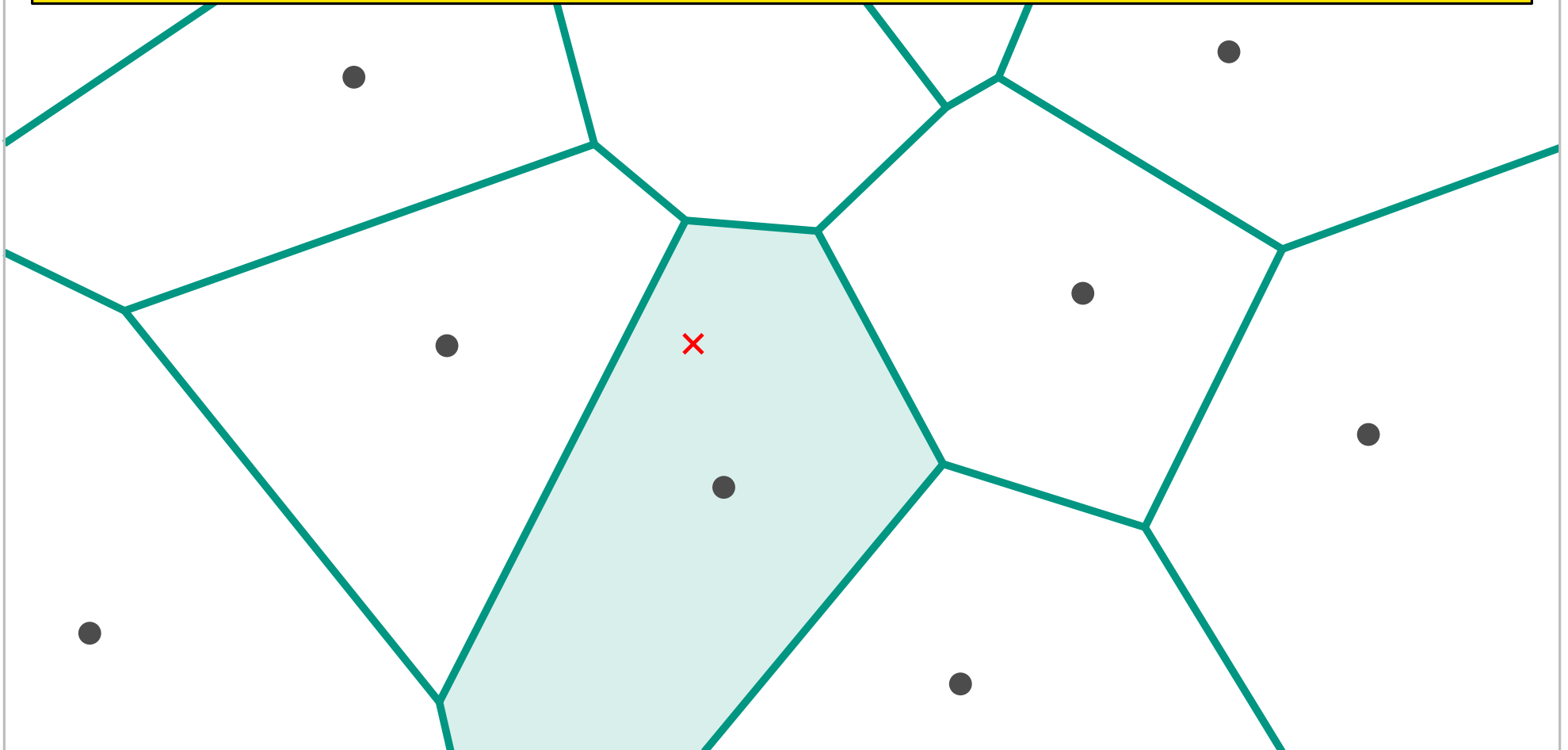




Aufgabe: 1) Definiere Voronoi-Zellen, Kanten und Knoten!



Aufgabe: 1) Definiere Voronoi-Zellen, Kanten und Knoten!
2) Sind Voronoi-Zellen konvex?



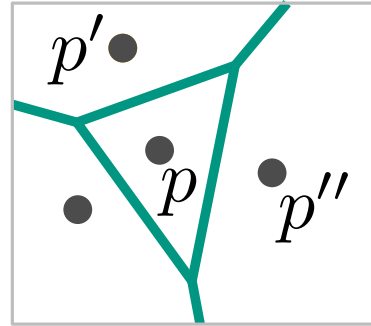
Das Voronoi-Diagramm

Sei P eine Menge von Punkten in der Ebene und $p, p', p'' \in P$.

Das Voronoi-Diagramm

Sei P eine Menge von Punkten in der Ebene und $p, p', p'' \in P$.

Voronoi-Diagramm

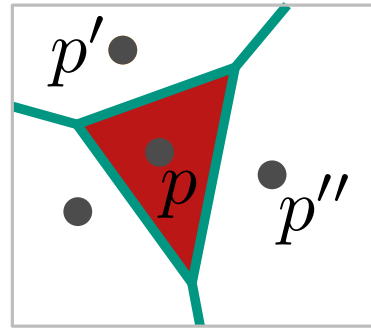


$\text{Vor}(P)$

Das Voronoi-Diagramm

Sei P eine Menge von Punkten in der Ebene und $p, p', p'' \in P$.

Voronoi-Diagramm

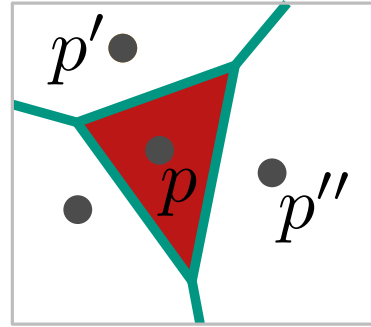


$\text{Vor}(P)$

Das Voronoi-Diagramm

Sei P eine Menge von Punkten in der Ebene und $p, p', p'' \in P$.

Voronoi-Diagramm



$\text{Vor}(P)$

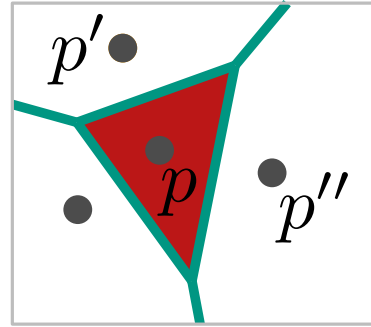
- Voronoi-Zelle

$$\mathcal{V}(\{p\}) =$$

Das Voronoi-Diagramm

Sei P eine Menge von Punkten in der Ebene und $p, p', p'' \in P$.

Voronoi-Diagramm



$\text{Vor}(P)$

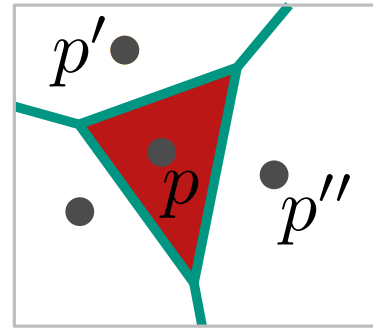
- Voronoi-Zelle

$$\mathcal{V}(\{p\}) = \mathcal{V}(p) =$$

Das Voronoi-Diagramm

Sei P eine Menge von Punkten in der Ebene und $p, p', p'' \in P$.

Voronoi-Diagramm



$\text{Vor}(P)$

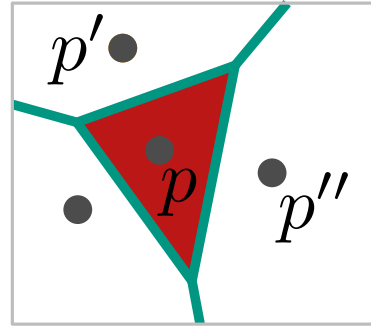
- Voronoi-Zelle

$$\mathcal{V}(\{p\}) = \mathcal{V}(p) = \{x \in \mathbb{R}^2 : |xp| < |xq| \forall q \in P \setminus \{p\}\}$$

Das Voronoi-Diagramm

Sei P eine Menge von Punkten in der Ebene und $p, p', p'' \in P$.

Voronoi-Diagramm



$\text{Vor}(P)$

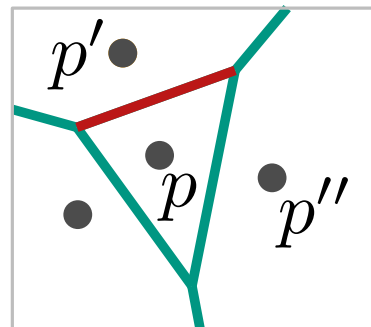
- Voronoi-Zelle

$$\begin{aligned}\mathcal{V}(\{p\}) = \mathcal{V}(p) &= \{x \in \mathbb{R}^2 : |xp| < |xq| \forall q \in P \setminus \{p\}\} \\ &= \bigcap_{q \neq p} h(p, q)\end{aligned}$$

Das Voronoi-Diagramm

Sei P eine Menge von Punkten in der Ebene und $p, p', p'' \in P$.

Voronoi-Diagramm



$\text{Vor}(P)$

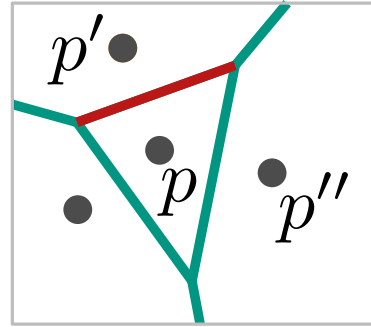
■ Voronoi-Zelle

$$\begin{aligned}\mathcal{V}(\{p\}) = \mathcal{V}(p) &= \{x \in \mathbb{R}^2 : |xp| < |xq| \forall q \in P \setminus \{p\}\} \\ &= \bigcap_{q \neq p} h(p, q)\end{aligned}$$

Das Voronoi-Diagramm

Sei P eine Menge von Punkten in der Ebene und $p, p', p'' \in P$.

Voronoi-Diagramm



$\text{Vor}(P)$

- Voronoi-Zelle

$$\begin{aligned}\mathcal{V}(\{p\}) = \mathcal{V}(p) &= \{x \in \mathbb{R}^2 : |xp| < |xq| \forall q \in P \setminus \{p\}\} \\ &= \bigcap_{q \neq p} h(p, q)\end{aligned}$$

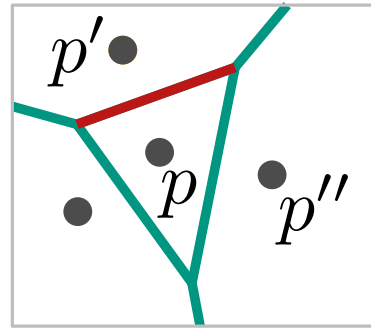
- Voronoi-Kante

$$\mathcal{V}(\{p, p'\}) =$$

Das Voronoi-Diagramm

Sei P eine Menge von Punkten in der Ebene und $p, p', p'' \in P$.

Voronoi-Diagramm



$\text{Vor}(P)$

- Voronoi-Zelle

$$\begin{aligned}\mathcal{V}(\{p\}) = \mathcal{V}(p) &= \{x \in \mathbb{R}^2 : |xp| < |xq| \forall q \in P \setminus \{p\}\} \\ &= \bigcap_{q \neq p} h(p, q)\end{aligned}$$

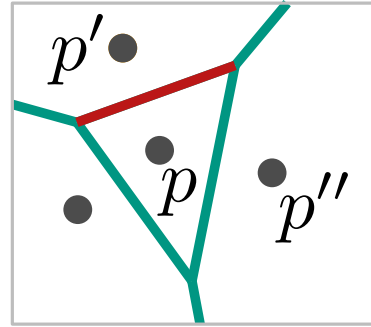
- Voronoi-Kante

$$\mathcal{V}(\{p, p'\}) = \{x : |xp| = |xp'| \text{ and } |xp| < |xq| \forall q \neq p, p'\}$$

Das Voronoi-Diagramm

Sei P eine Menge von Punkten in der Ebene und $p, p', p'' \in P$.

Voronoi-Diagramm



$\text{Vor}(P)$

- Voronoi-Zelle

$$\begin{aligned}\mathcal{V}(\{p\}) = \mathcal{V}(p) &= \{x \in \mathbb{R}^2 : |xp| < |xq| \forall q \in P \setminus \{p\}\} \\ &= \bigcap_{q \neq p} h(p, q)\end{aligned}$$

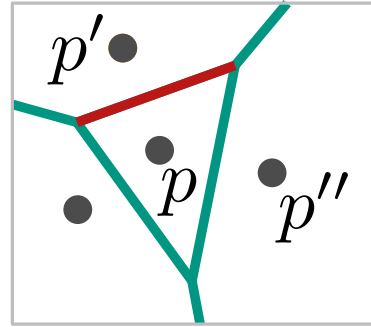
- Voronoi-Kante

$$\begin{aligned}\mathcal{V}(\{p, p'\}) &= \{x : |xp| = |xp'| \text{ and } |xp| < |xq| \forall q \neq p, p'\} \\ &= \partial\mathcal{V}(p) \cap \partial\mathcal{V}(p')\end{aligned}$$

Das Voronoi-Diagramm

Sei P eine Menge von Punkten in der Ebene und $p, p', p'' \in P$.

Voronoi-Diagramm



$\text{Vor}(P)$

- Voronoi-Zelle

$$\begin{aligned}\mathcal{V}(\{p\}) = \mathcal{V}(p) &= \{x \in \mathbb{R}^2 : |xp| < |xq| \forall q \in P \setminus \{p\}\} \\ &= \bigcap_{q \neq p} h(p, q)\end{aligned}$$

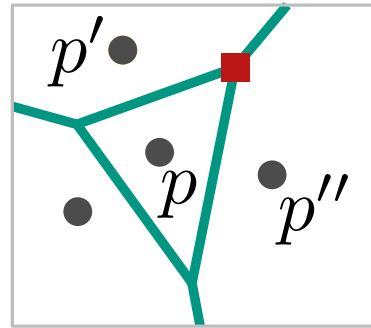
- Voronoi-Kante

$$\begin{aligned}\mathcal{V}(\{p, p'\}) &= \{x : |xp| = |xp'| \text{ and } |xp| < |xq| \forall q \neq p, p'\} \\ &= \text{rel-int}(\partial\mathcal{V}(p) \cap \partial\mathcal{V}(p')), \text{ d.h. ohne Endpunkte}\end{aligned}$$

Das Voronoi-Diagramm

Sei P eine Menge von Punkten in der Ebene und $p, p', p'' \in P$.

Voronoi-Diagramm



$\text{Vor}(P)$

- Voronoi-Zelle

$$\begin{aligned}\mathcal{V}(\{p\}) = \mathcal{V}(p) &= \{x \in \mathbb{R}^2 : |xp| < |xq| \forall q \in P \setminus \{p\}\} \\ &= \bigcap_{q \neq p} h(p, q)\end{aligned}$$

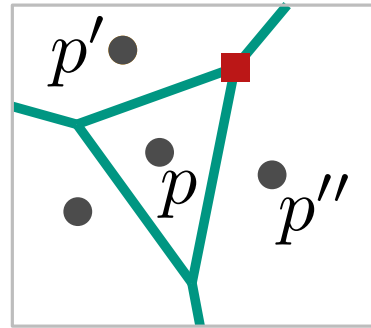
- Voronoi-Kante

$$\begin{aligned}\mathcal{V}(\{p, p'\}) &= \{x : |xp| = |xp'| \text{ and } |xp| < |xq| \forall q \neq p, p'\} \\ &= \text{rel-int}(\partial\mathcal{V}(p) \cap \partial\mathcal{V}(p')), \text{ d.h. ohne Endpunkte}\end{aligned}$$

Das Voronoi-Diagramm

Sei P eine Menge von Punkten in der Ebene und $p, p', p'' \in P$.

Voronoi-Diagramm



$\text{Vor}(P)$

- Voronoi-Zelle

$$\begin{aligned}\mathcal{V}(\{p\}) = \mathcal{V}(p) &= \{x \in \mathbb{R}^2 : |xp| < |xq| \forall q \in P \setminus \{p\}\} \\ &= \bigcap_{q \neq p} h(p, q)\end{aligned}$$

- Voronoi-Kante

$$\begin{aligned}\mathcal{V}(\{p, p'\}) &= \{x : |xp| = |xp'| \text{ and } |xp| < |xq| \forall q \neq p, p'\} \\ &= \text{rel-int}(\partial\mathcal{V}(p) \cap \partial\mathcal{V}(p')), \text{ d.h. ohne Endpunkte}\end{aligned}$$

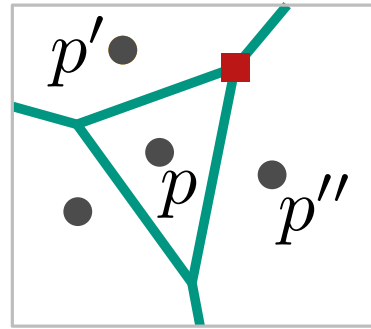
- Voronoi-Knoten

$$\mathcal{V}(\{p, p', p''\})$$

Das Voronoi-Diagramm

Sei P eine Menge von Punkten in der Ebene und $p, p', p'' \in P$.

Voronoi-Diagramm



$\text{Vor}(P)$

- Voronoi-Zelle

$$\begin{aligned}\mathcal{V}(\{p\}) = \mathcal{V}(p) &= \{x \in \mathbb{R}^2 : |xp| < |xq| \forall q \in P \setminus \{p\}\} \\ &= \bigcap_{q \neq p} h(p, q)\end{aligned}$$

- Voronoi-Kante

$$\begin{aligned}\mathcal{V}(\{p, p'\}) &= \{x : |xp| = |xp'| \text{ and } |xp| < |xq| \forall q \neq p, p'\} \\ &= \text{rel-int}(\partial\mathcal{V}(p) \cap \partial\mathcal{V}(p')), \text{ d.h. ohne Endpunkte}\end{aligned}$$

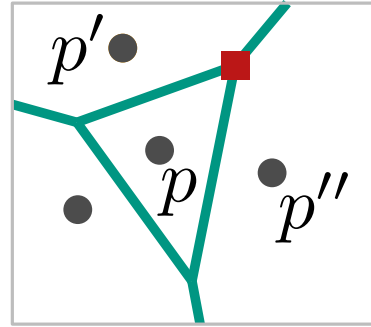
- Voronoi-Knoten

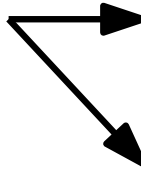
$$\mathcal{V}(\{p, p', p''\}) = \partial\mathcal{V}(p) \cap \partial\mathcal{V}(p') \cap \partial\mathcal{V}(p'')$$

Das Voronoi-Diagramm

Sei P eine Menge von Punkten in der Ebene und $p, p', p'' \in P$.

Voronoi-Diagramm



$\text{Vor}(P)$ 

■ Voronoi-Zelle

$$\begin{aligned}\mathcal{V}(\{p\}) = \mathcal{V}(p) &= \{x \in \mathbb{R}^2 : |xp| < |xq| \forall q \in P \setminus \{p\}\} \\ &= \bigcap_{q \neq p} h(p, q)\end{aligned}$$

■ Voronoi-Kante

$$\begin{aligned}\mathcal{V}(\{p, p'\}) &= \{x : |xp| = |xp'| \text{ and } |xp| < |xq| \forall q \neq p, p'\} \\ &= \text{rel-int}(\partial\mathcal{V}(p) \cap \partial\mathcal{V}(p')), \text{ d.h. ohne Endpunkte}\end{aligned}$$

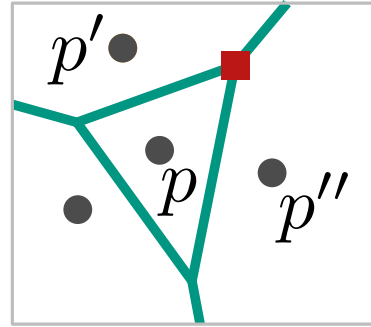
■ Voronoi-Knoten

$$\mathcal{V}(\{p, p', p''\}) = \partial\mathcal{V}(p) \cap \partial\mathcal{V}(p') \cap \partial\mathcal{V}(p'')$$

Das Voronoi-Diagramm

Sei P eine Menge von Punkten in der Ebene und $p, p', p'' \in P$.

Voronoi-Diagramm



$\text{Vor}(P)$  Unterteilung

■ Voronoi-Zelle

$$\begin{aligned}\mathcal{V}(\{p\}) = \mathcal{V}(p) &= \{x \in \mathbb{R}^2 : |xp| < |xq| \forall q \in P \setminus \{p\}\} \\ &= \bigcap_{q \neq p} h(p, q)\end{aligned}$$

■ Voronoi-Kante

$$\begin{aligned}\mathcal{V}(\{p, p'\}) &= \{x : |xp| = |xp'| \text{ and } |xp| < |xq| \forall q \neq p, p'\} \\ &= \text{rel-int}(\partial\mathcal{V}(p) \cap \partial\mathcal{V}(p')), \text{ d.h. ohne Endpunkte}\end{aligned}$$

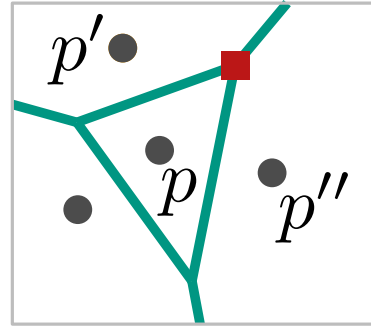
■ Voronoi-Knoten

$$\mathcal{V}(\{p, p', p''\}) = \partial\mathcal{V}(p) \cap \partial\mathcal{V}(p') \cap \partial\mathcal{V}(p'')$$

Das Voronoi-Diagramm

Sei P eine Menge von Punkten in der Ebene und $p, p', p'' \in P$.

Voronoi-Diagramm



$\text{Vor}(P)$ $\begin{cases} \rightarrow \text{Unterteilung} \\ \rightarrow \text{geometr. Graph} \end{cases}$

■ Voronoi-Zelle

$$\begin{aligned} \mathcal{V}(\{p\}) = \mathcal{V}(p) &= \{x \in \mathbb{R}^2 : |xp| < |xq| \forall q \in P \setminus \{p\}\} \\ &= \bigcap_{q \neq p} h(p, q) \end{aligned}$$

■ Voronoi-Kante

$$\begin{aligned} \mathcal{V}(\{p, p'\}) &= \{x : |xp| = |xp'| \text{ and } |xp| < |xq| \forall q \neq p, p'\} \\ &= \text{rel-int}(\partial\mathcal{V}(p) \cap \partial\mathcal{V}(p')), \text{ d.h. ohne Endpunkte} \end{aligned}$$

■ Voronoi-Knoten

$$\mathcal{V}(\{p, p', p''\}) = \partial\mathcal{V}(p) \cap \partial\mathcal{V}(p') \cap \partial\mathcal{V}(p'')$$

Satz 1: Sei $P \subset \mathbb{R}^2$ eine Menge von n Punkten. Sind alle Punkte kollinear, besteht $\text{Vor}(P)$ aus $n - 1$ parallelen Geraden. Sonst ist $\text{Vor}(P)$ zusammenhängend und die Kanten sind Strecken oder Halbgeraden.

Satz 1: Sei $P \subset \mathbb{R}^2$ eine Menge von n Punkten. Sind alle Punkte kollinear, besteht $\text{Vor}(P)$ aus $n - 1$ parallelen Geraden. Sonst ist $\text{Vor}(P)$ zusammenhängend und die Kanten sind Strecken oder Halbgeraden.

Finde eine Menge P , so dass $\text{Vor}(P)$ eine Zelle linearer Komplexität hat.

Satz 1: Sei $P \subset \mathbb{R}^2$ eine Menge von n Punkten. Sind alle Punkte kollinear, besteht $\text{Vor}(P)$ aus $n - 1$ parallelen Geraden. Sonst ist $\text{Vor}(P)$ zusammenhängend und die Kanten sind Strecken oder Halbgeraden.

Finde eine Menge P , so dass $\text{Vor}(P)$ eine Zelle linearer Komplexität hat.

Kann das für (fast) jede Zelle passieren?

Satz 1: Sei $P \subset \mathbb{R}^2$ eine Menge von n Punkten. Sind alle Punkte kollinear, besteht $\text{Vor}(P)$ aus $n - 1$ parallelen Geraden. Sonst ist $\text{Vor}(P)$ zusammenhängend und die Kanten sind Strecken oder Halbgeraden.

Finde eine Menge P , so dass $\text{Vor}(P)$ eine Zelle linearer Komplexität hat.

Kann das für (fast) jede Zelle passieren?

Satz 2: Sei $P \subset \mathbb{R}^2$ Menge von n Punkten. $\text{Vor}(P)$ besteht aus

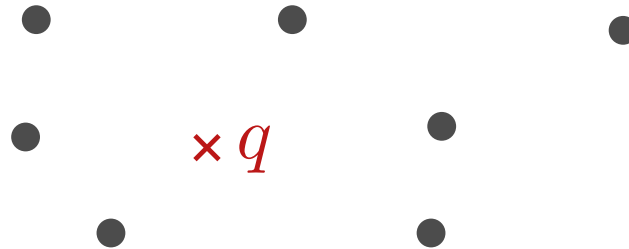
Satz 1: Sei $P \subset \mathbb{R}^2$ eine Menge von n Punkten. Sind alle Punkte kollinear, besteht $\text{Vor}(P)$ aus $n - 1$ parallelen Geraden. Sonst ist $\text{Vor}(P)$ zusammenhängend und die Kanten sind Strecken oder Halbgeraden.

Finde eine Menge P , so dass $\text{Vor}(P)$ eine Zelle linearer Komplexität hat.

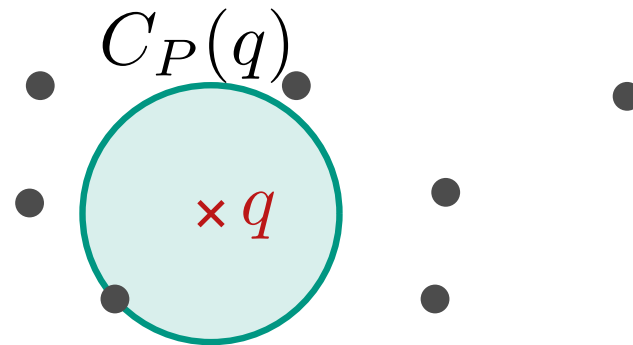
Kann das für (fast) jede Zelle passieren?

Satz 2: Sei $P \subset \mathbb{R}^2$ Menge von n Punkten. $\text{Vor}(P)$ besteht aus höchstens $2n - 5$ Knoten und $3n - 6$ Kanten.

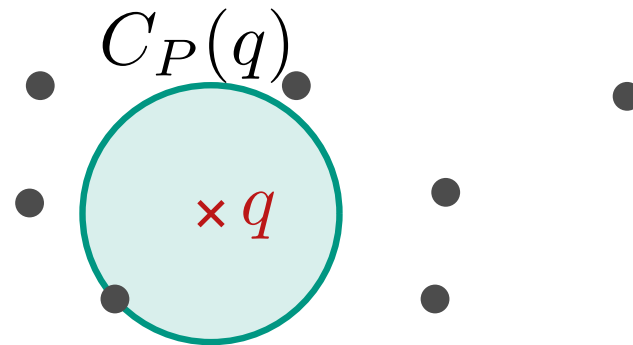
Definition: Sei q ein Punkt. Definiere $C_P(q)$ als den bzgl. P größten im Inneren leeren Kreis mit Mittelpunkt q .



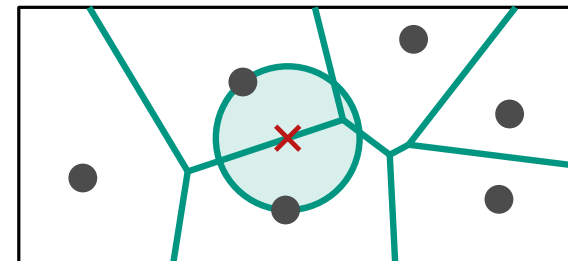
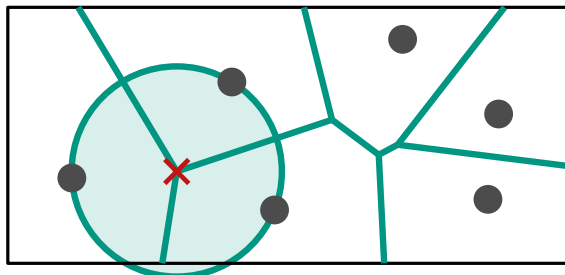
Definition: Sei q ein Punkt. Definiere $C_P(q)$ als den bzgl. P größten im Inneren leeren Kreis mit Mittelpunkt q .



Definition: Sei q ein Punkt. Definiere $C_P(q)$ als den bzgl. P größten im Inneren leeren Kreis mit Mittelpunkt q .



- Satz 3:**
- Ein Punkt q ist ein Voronoi-Knoten
 $\Leftrightarrow |C_P(q) \cap P| \geq 3,$
 - der Bisektor $b(p_i, p_j)$ definiert eine Voronoi-Kante
 $\Leftrightarrow \exists q \in b(p_i, p_j)$ mit $C_P(q) \cap P = \{p_i, p_j\}.$



Berechnung von $\text{Vor}(P)$

Wie könnte man $\text{Vor}(P)$ mit schon bekannten Algorithmen berechnen?

Wie könnte man $\text{Vor}(P)$ mit schon bekannten Algorithmen berechnen?

Für jedes $p \in P$ ist $\mathcal{V}(p) = \bigcap_{p' \neq p} h(p, p')$ der Schnitt von $n - 1$ Halbebenen.

Wie könnte man $\text{Vor}(P)$ mit schon bekannten Algorithmen berechnen?

Für jedes $p \in P$ ist $\mathcal{V}(p) = \bigcap_{p' \neq p} h(p, p')$ der Schnitt von $n - 1$ Halbebenen.

foreach $p \in P$ **do**

└ berechne $\mathcal{V}(p) = \bigcap_{p' \neq p} h(p, p')$

Wie könnte man $\text{Vor}(P)$ mit schon bekannten Algorithmen berechnen?

Für jedes $p \in P$ ist $\mathcal{V}(p) = \bigcap_{p' \neq p} h(p, p')$ der Schnitt von $n - 1$ Halbebenen.

foreach $p \in P$ **do**

└ berechne $\mathcal{V}(p) = \bigcap_{p' \neq p} h(p, p')$ $O(n \log n)$ [VL 4]

Wie könnte man $\text{Vor}(P)$ mit schon bekannten Algorithmen berechnen?

Für jedes $p \in P$ ist $\mathcal{V}(p) = \bigcap_{p' \neq p} h(p, p')$ der Schnitt von $n - 1$ Halbebenen.

```
foreach  $p \in P$  do  $O(n^2 \log n)$   
└ berechne  $\mathcal{V}(p) = \bigcap_{p' \neq p} h(p, p')$   $O(n \log n)$  [VL 4]
```

Wie könnte man $\text{Vor}(P)$ mit schon bekannten Algorithmen berechnen?

Für jedes $p \in P$ ist $\mathcal{V}(p) = \bigcap_{p' \neq p} h(p, p')$ der Schnitt von $n - 1$ Halbebenen.

```
foreach  $p \in P$  do  $O(n^2 \log n)$   
└ berechne  $\mathcal{V}(p) = \bigcap_{p' \neq p} h(p, p')$   $O(n \log n)$  [VL 4]
```

Ist $O(n^2 \log n)$ Laufzeit für ein Objekt linearer Größe nötig?

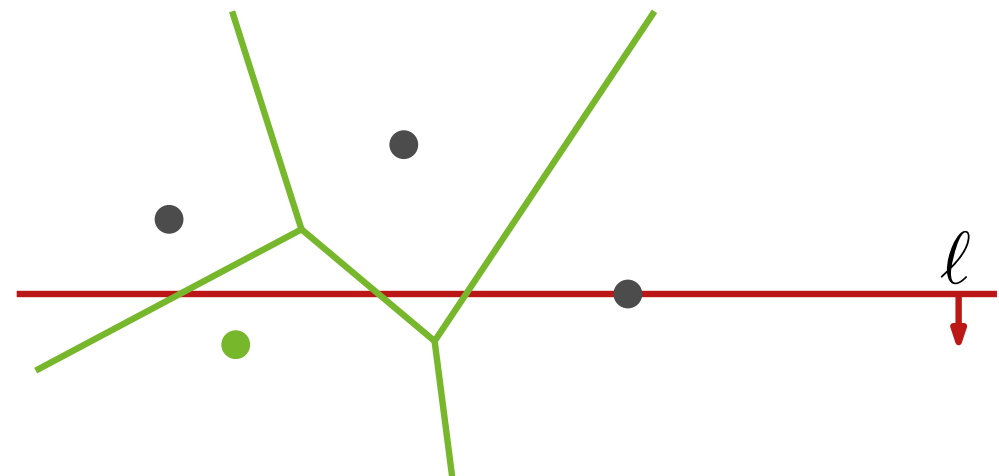
Wie könnte man $\text{Vor}(P)$ mit schon bekannten Algorithmen berechnen?

Für jedes $p \in P$ ist $\mathcal{V}(p) = \bigcap_{p' \neq p} h(p, p')$ der Schnitt von $n - 1$ Halbebenen.

```
foreach  $p \in P$  do  $O(n^2 \log n)$   
└ berechne  $\mathcal{V}(p) = \bigcap_{p' \neq p} h(p, p')$   $O(n \log n)$  [VL 4]
```

Ist $O(n^2 \log n)$ Laufzeit für ein Objekt linearer Größe nötig?

Idee 2: Sweep-Verfahren



Wie könnte man $\text{Vor}(P)$ mit schon bekannten Algorithmen berechnen?

Für jedes $p \in P$ ist $\mathcal{V}(p) = \bigcap_{p' \neq p} h(p, p')$ der Schnitt von $n - 1$ Halbebenen.

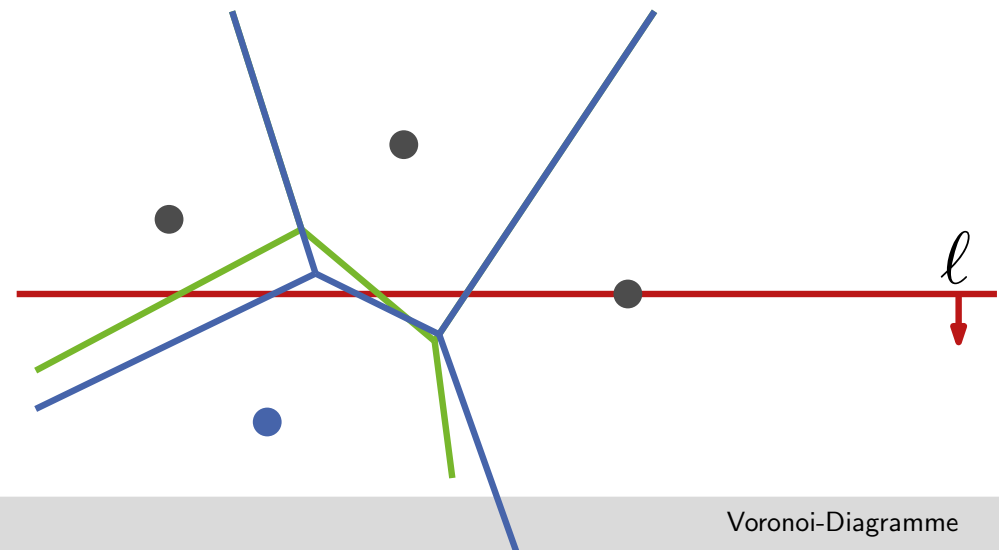
```
foreach  $p \in P$  do  $O(n^2 \log n)$   
└ berechne  $\mathcal{V}(p) = \bigcap_{p' \neq p} h(p, p')$   $O(n \log n)$  [VL 4]
```

Ist $O(n^2 \log n)$ Laufzeit für ein Objekt linearer Größe nötig?

Idee 2: Sweep-Verfahren

Problem:

$\text{Vor}(P)$ oberhalb ℓ hängt von Punkten unterhalb ℓ ab!



Wie könnte man $\text{Vor}(P)$ mit schon bekannten Algorithmen berechnen?

Für jedes $p \in P$ ist $\mathcal{V}(p) = \bigcap_{p' \neq p} h(p, p')$ der Schnitt von $n - 1$ Halbebenen.

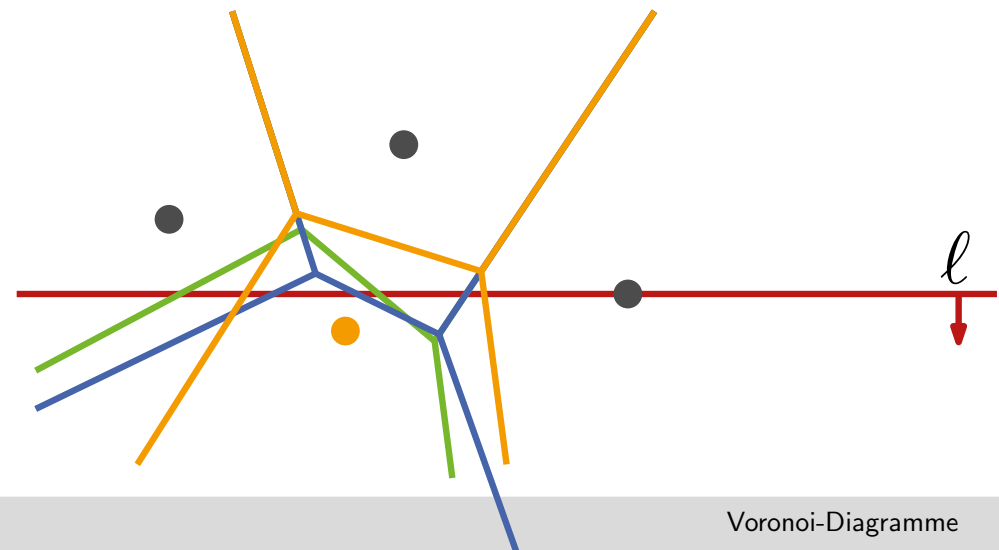
```
foreach  $p \in P$  do  $O(n^2 \log n)$   
└ berechne  $\mathcal{V}(p) = \bigcap_{p' \neq p} h(p, p')$   $O(n \log n)$  [VL 4]
```

Ist $O(n^2 \log n)$ Laufzeit für ein Objekt linearer Größe nötig?

Idee 2: Sweep-Verfahren

Problem:

$\text{Vor}(P)$ oberhalb ℓ hängt von Punkten unterhalb ℓ ab!



In Richtung Sweep-Verfahren

Offensichtlich ist der Schnitt von $\text{Vor}(P)$ und Sweep Line ℓ zum aktuellen Zeitpunkt noch nicht bekannt.

In Richtung Sweep-Verfahren

Offensichtlich ist der Schnitt von $\text{Vor}(P)$ und Sweep Line ℓ zum aktuellen Zeitpunkt noch nicht bekannt.

Betrachte stattdessen den Teil oberhalb ℓ , der schon fest ist!

In Richtung Sweep-Verfahren

Offensichtlich ist der Schnitt von $\text{Vor}(P)$ und Sweep Line ℓ zum aktuellen Zeitpunkt noch nicht bekannt.

Betrachte stattdessen den Teil oberhalb ℓ , der schon fest ist!

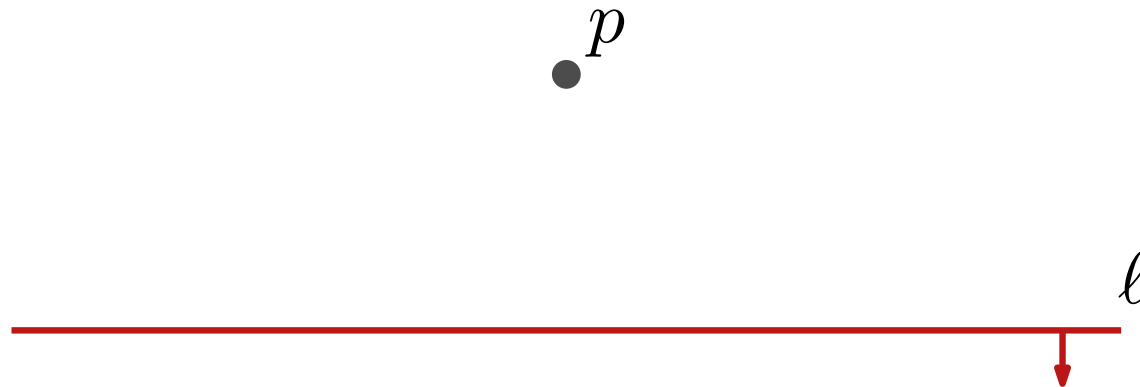
Wie sieht der aus?

In Richtung Sweep-Verfahren

Offensichtlich ist der Schnitt von $\text{Vor}(P)$ und Sweep Line ℓ zum aktuellen Zeitpunkt noch nicht bekannt.

Betrachte stattdessen den Teil oberhalb ℓ , der schon fest ist!

Wie sieht der aus?



In Richtung Sweep-Verfahren

Offensichtlich ist der Schnitt von $\text{Vor}(P)$ und Sweep Line ℓ zum aktuellen Zeitpunkt noch nicht bekannt.

Betrachte stattdessen den Teil oberhalb ℓ , der schon fest ist!

Wie sieht der aus?

p



Punkte näher an p als an ℓ sind schon fest zugeordnet

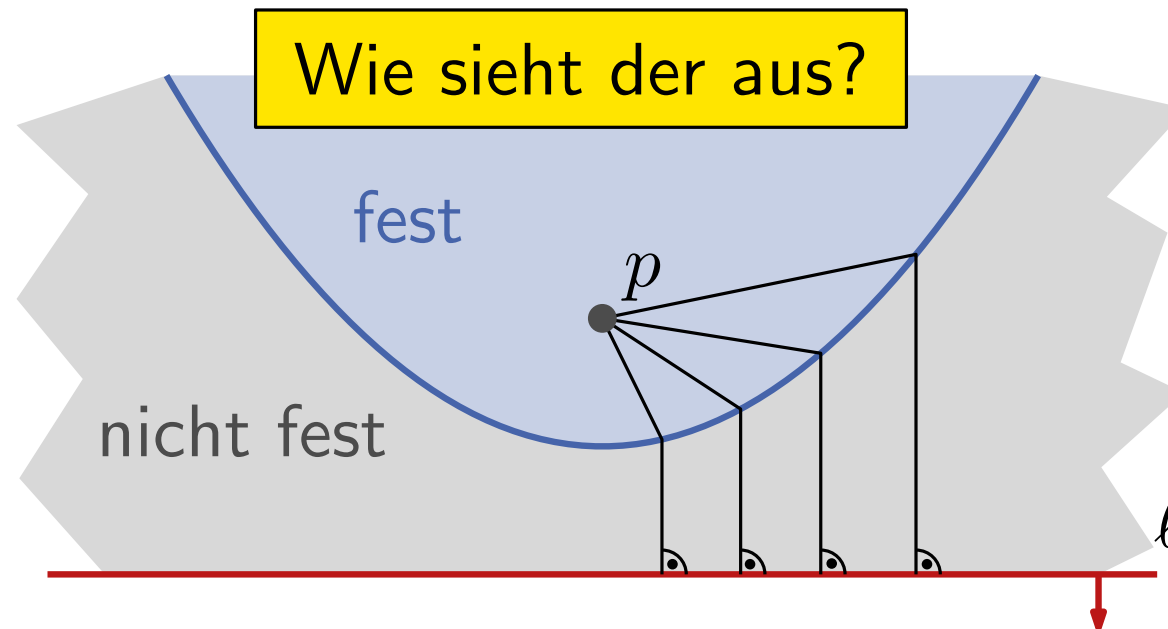


ℓ

In Richtung Sweep-Verfahren

Offensichtlich ist der Schnitt von $\text{Vor}(P)$ und Sweep Line ℓ zum aktuellen Zeitpunkt noch nicht bekannt.

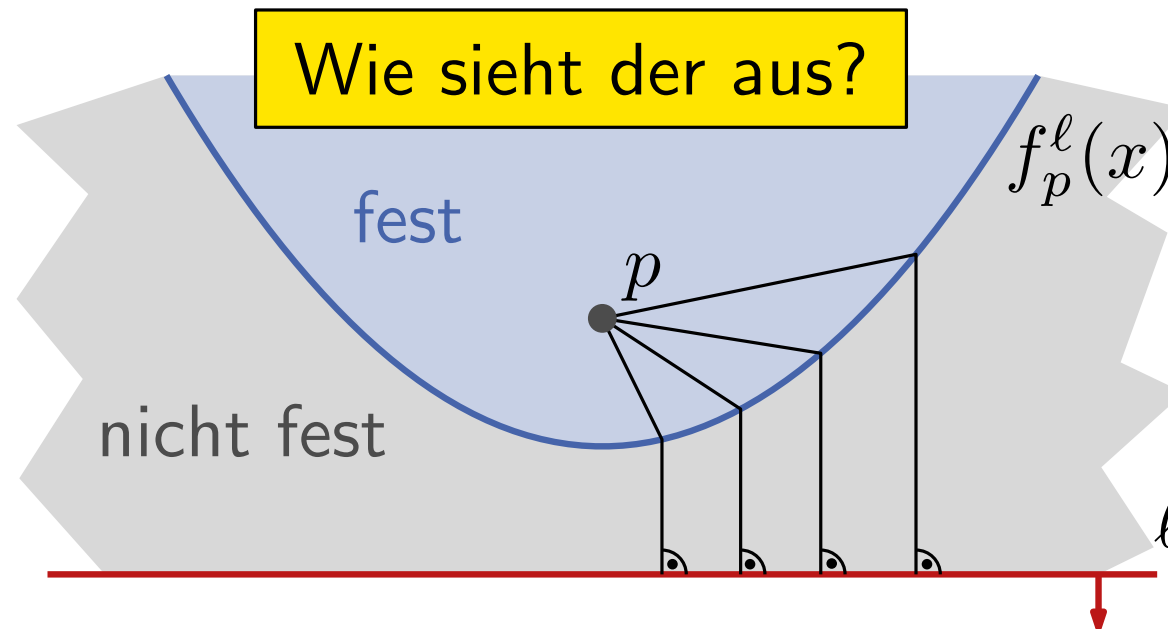
Betrachte stattdessen den Teil oberhalb ℓ , der schon fest ist!



In Richtung Sweep-Verfahren

Offensichtlich ist der Schnitt von $\text{Vor}(P)$ und Sweep Line ℓ zum aktuellen Zeitpunkt noch nicht bekannt.

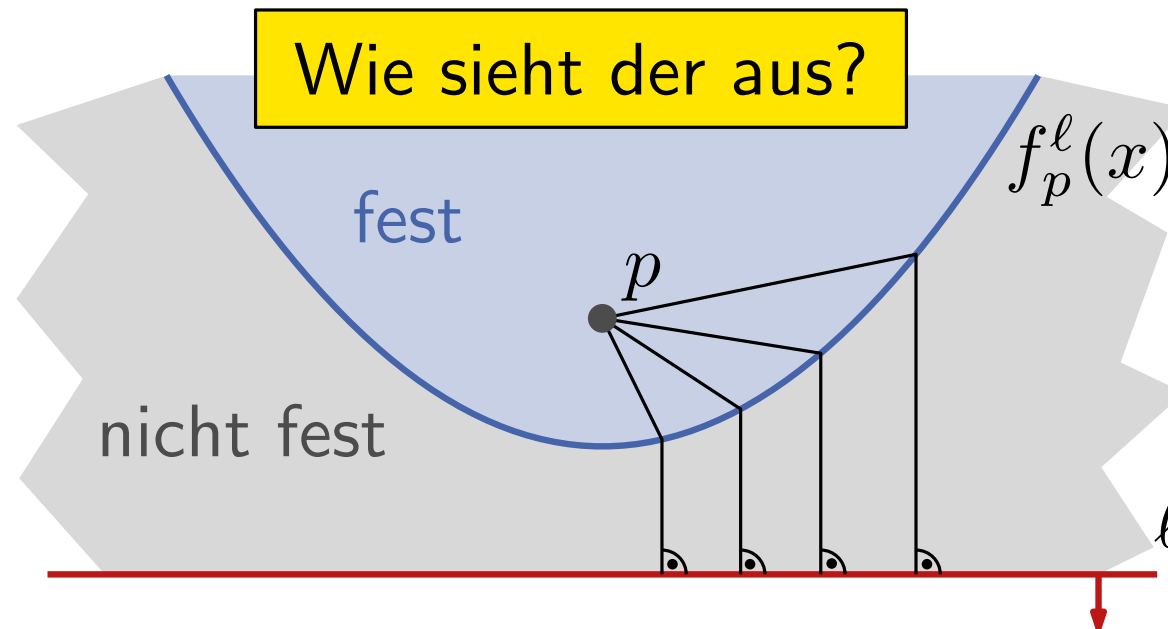
Betrachte stattdessen den Teil oberhalb ℓ , der schon fest ist!



In Richtung Sweep-Verfahren

Offensichtlich ist der Schnitt von $\text{Vor}(P)$ und Sweep Line ℓ zum aktuellen Zeitpunkt noch nicht bekannt.

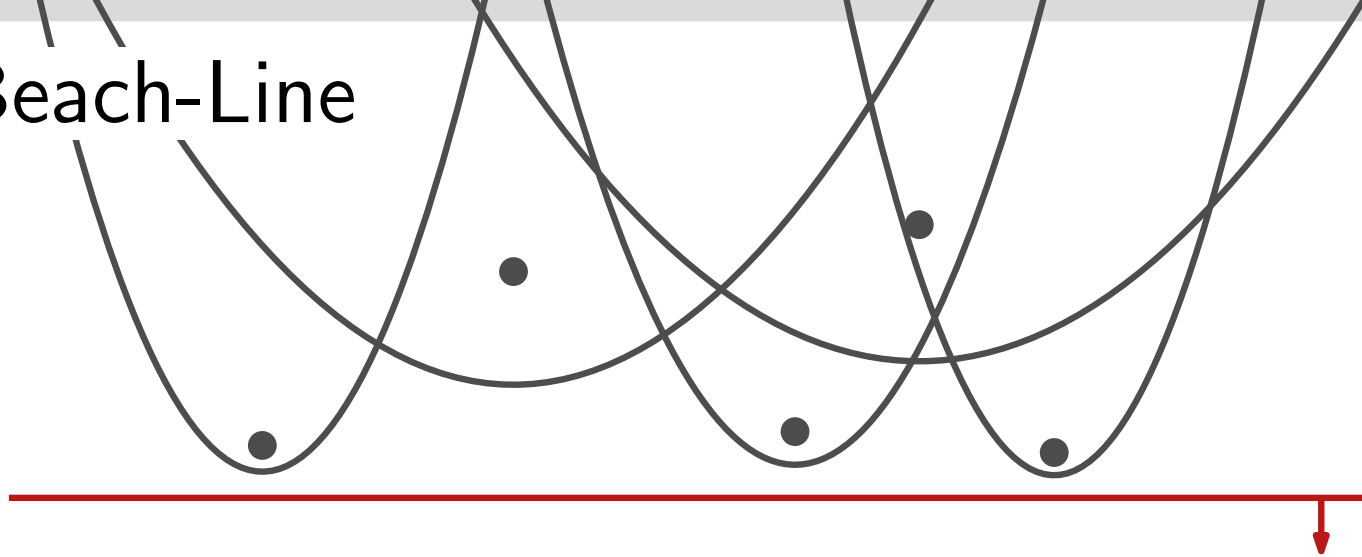
Betrachte stattdessen den Teil oberhalb ℓ , der schon fest ist!



Lösen der Gleichung $|pq| = |q\ell|$ liefert

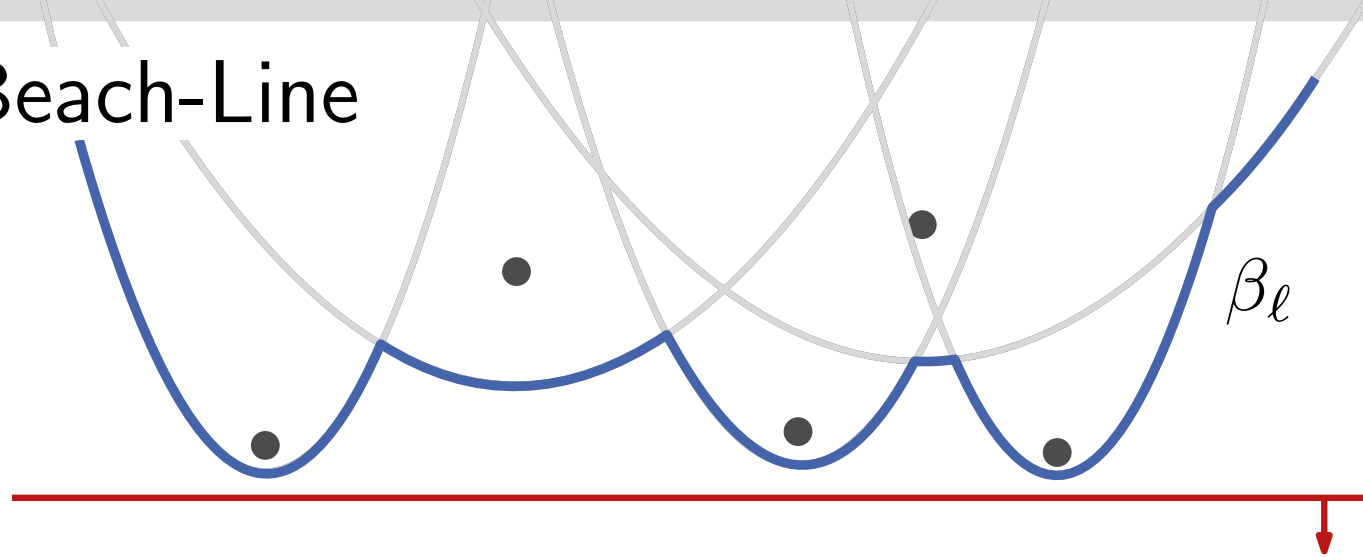
$$f_p^\ell(x) = \frac{1}{2(p_y - \ell_y)} (x - p_x)^2 + \frac{p_y + \ell_y}{2}$$

Die Beach-Line



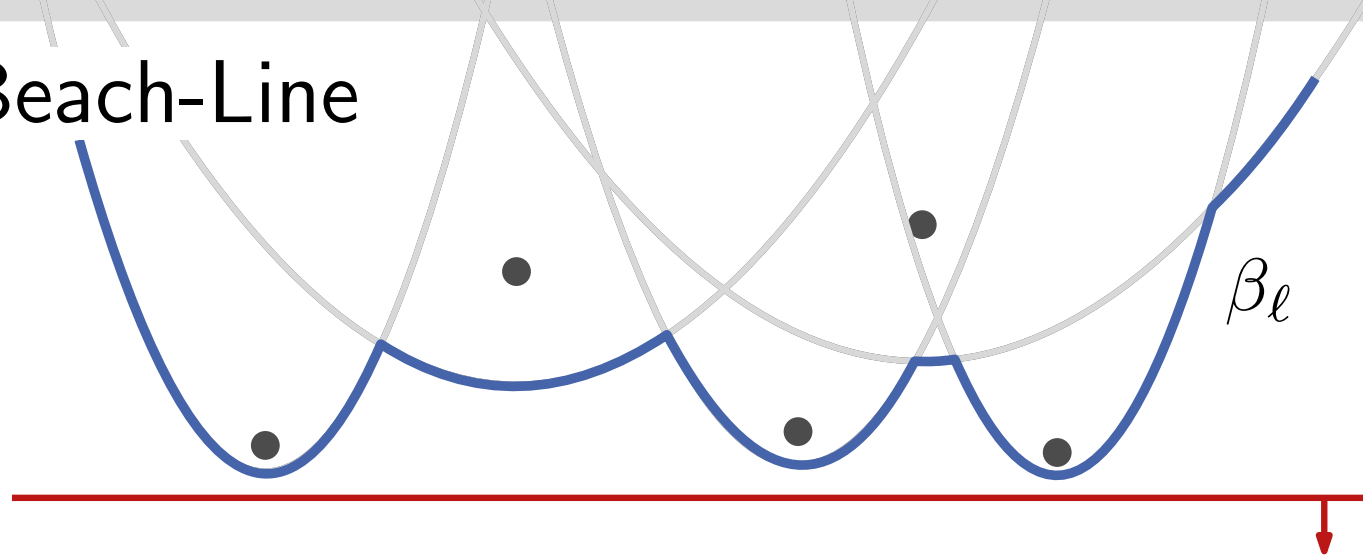
Definition: Die **Beach-Line** β_ℓ ist die untere Kontur der Parabeln f_p^ℓ für die bereits besuchten Punkte.

Die Beach-Line



Definition: Die **Beach-Line** β_ℓ ist die untere Kontur der Parabeln f_p^ℓ für die bereits besuchten Punkte.

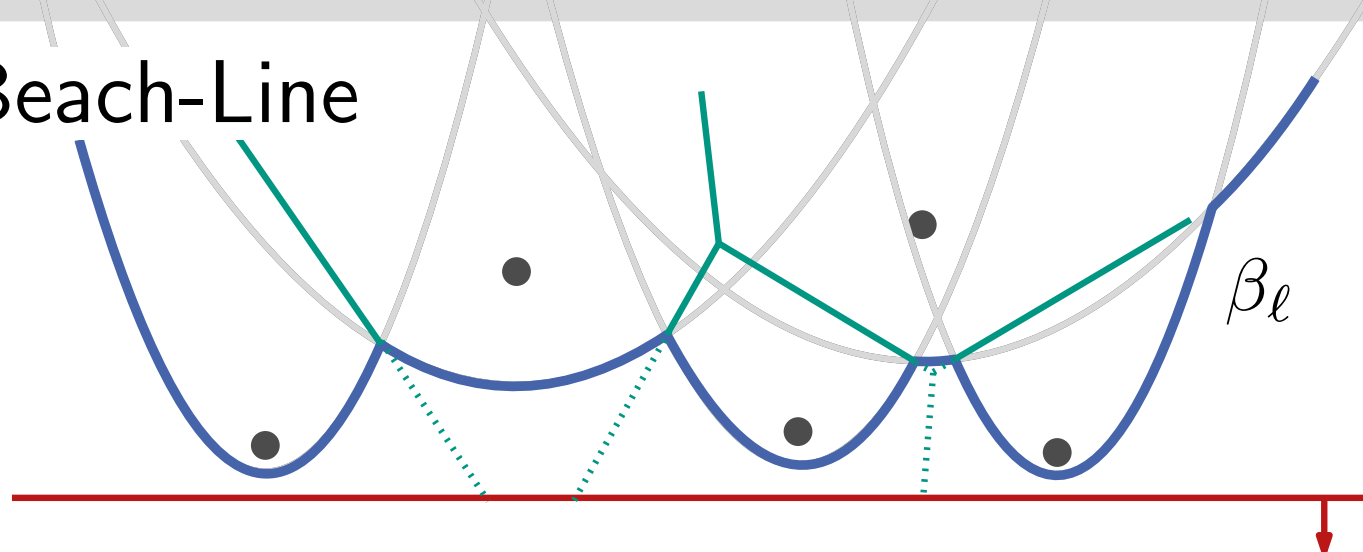
Die Beach-Line



Definition: Die **Beach-Line** β_ℓ ist die untere Kontur der Parabeln f_p^ℓ für die bereits besuchten Punkte.

Was hat das mit $\text{Vor}(P)$ zu tun?

Die Beach-Line

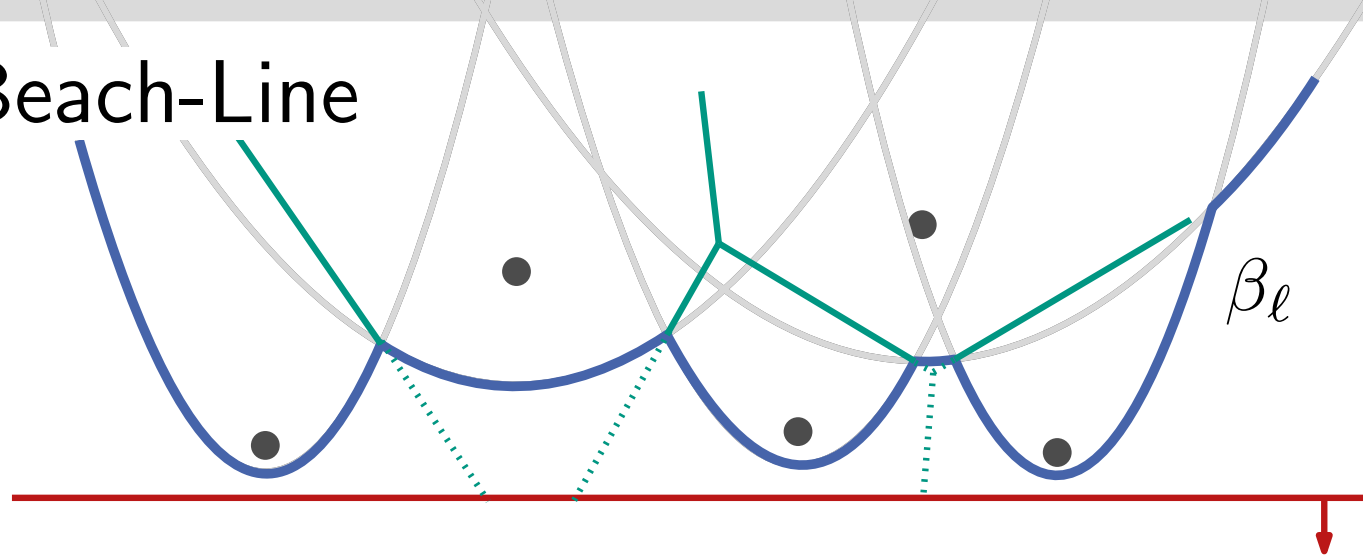


Definition: Die **Beach-Line** β_ℓ ist die untere Kontur der Parabeln f_p^ℓ für die bereits besuchten Punkte.

Was hat das mit $\text{Vor}(P)$ zu tun?

- Beob.:**
- Beach-Line ist x -monoton
 - Schnittpunkte der Beach-Line liegen auf Voronoi-Kanten

Die Beach-Line

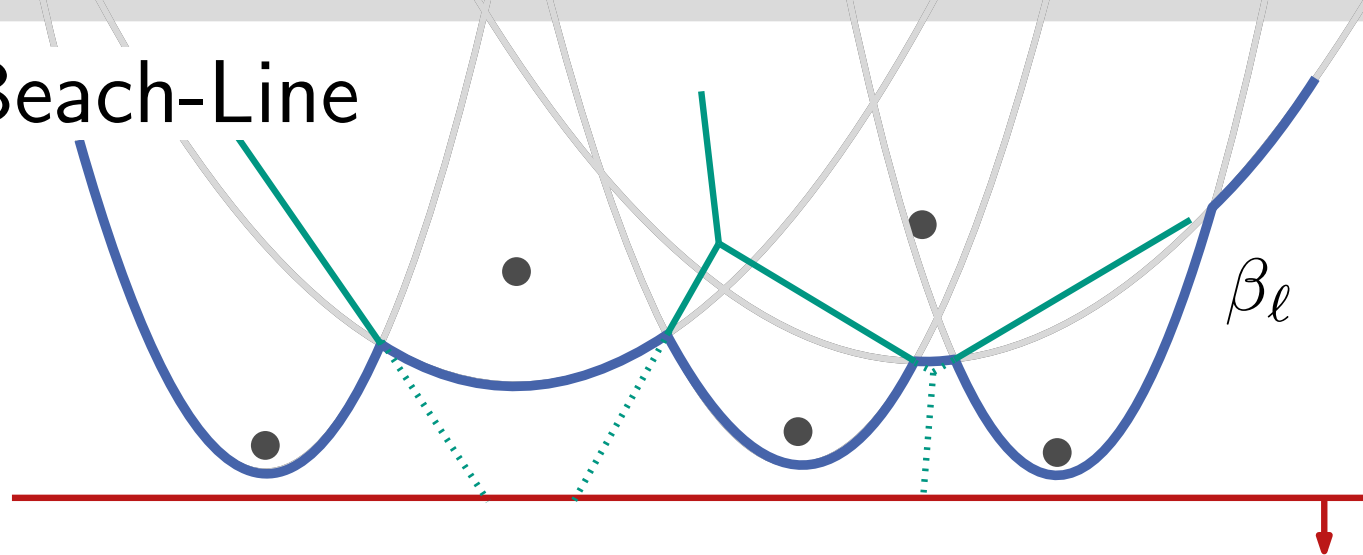


Definition: Die **Beach-Line** β_ℓ ist die untere Kontur der Parabeln f_p^ℓ für die bereits besuchten Punkte.

Was hat das mit $\text{Vor}(P)$ zu tun?

- Beob.:**
- Beach-Line ist x -monoton
 - Schnittpunkte der Beach-Line liegen auf Voronoi-Kanten
- sogar:** Schnittpunkte laufen entlang $\text{Vor}(P)$

Die Beach-Line



Definition: Die **Beach-Line** β_ℓ ist die untere Kontur der Parabeln f_p^ℓ für die bereits besuchten Punkte.

Was hat das mit $\text{Vor}(P)$ zu tun?

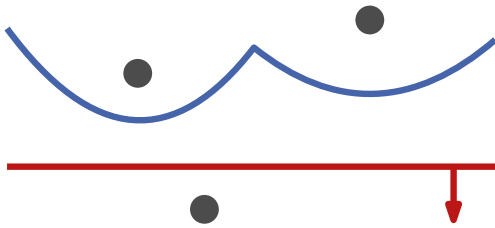
Beob.:

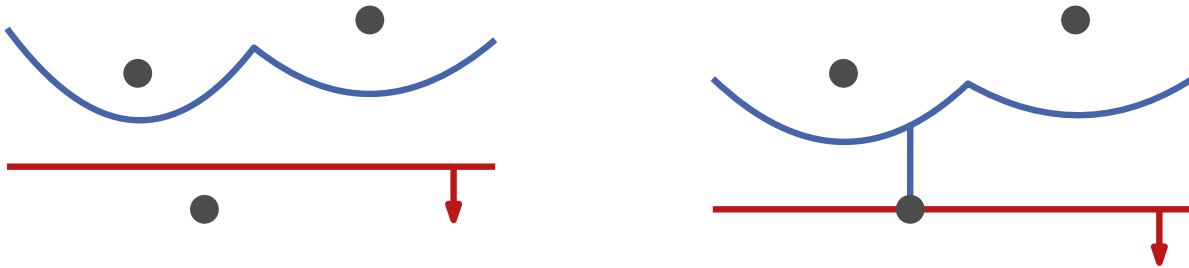
- Beach-Line ist x -monoton
- Schnittpunkte der Beach-Line liegen auf Voronoi-Kanten

sogar: Schnittpunkte laufen entlang $\text{Vor}(P)$

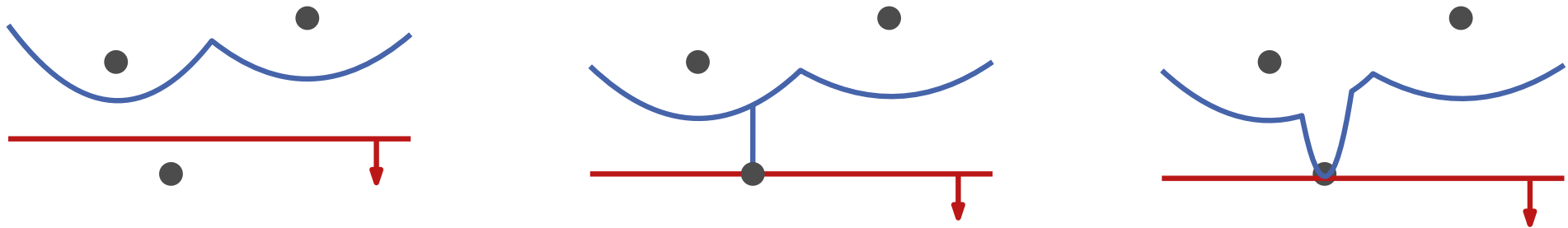
Ziel: speichere (implizit) aktuelle Kontur β_ℓ statt $\text{Vor}(P) \cap \ell$

Punkt-Events



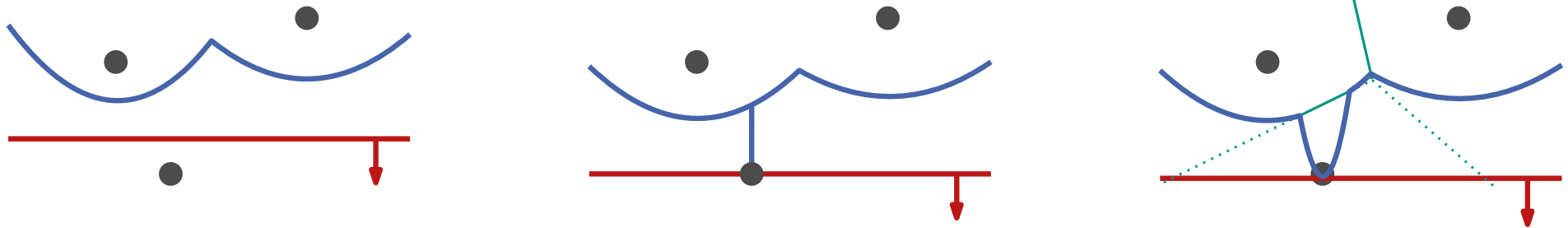


- trifft ℓ auf einen Punkt, kommt neue Parabel zu β_ℓ hinzu

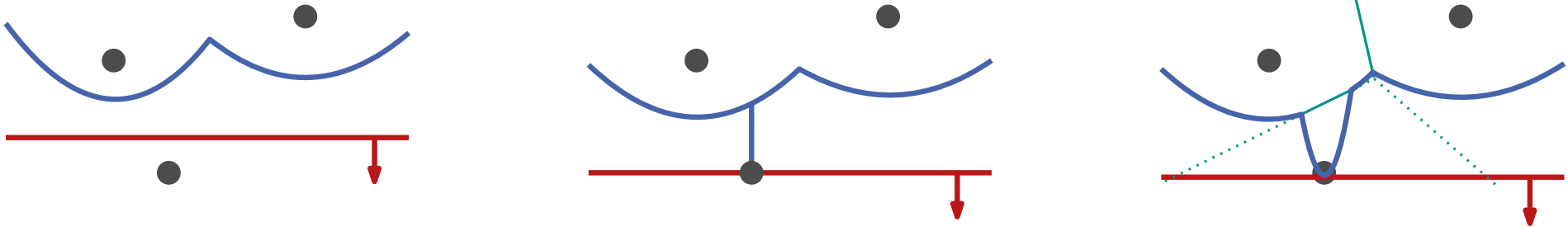


- trifft ℓ auf einen Punkt, kommt neue Parabel zu β_ℓ hinzu

Punkt-Events

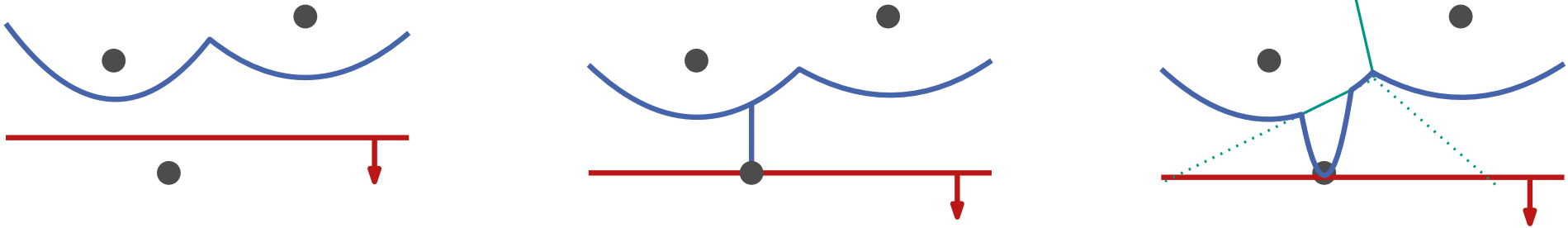


- trifft l auf einen Punkt, kommt neue Parabel zu β_ℓ hinzu
- die beiden Schnittpunkte erzeugen neue Teilkante



- trifft ℓ auf einen Punkt, kommt neue Parabel zu β_ℓ hinzu
- die beiden Schnittpunkte erzeugen neue Teilkante

Lemma 1: Neue Bögen auf β entstehen nur durch Punkt-Events.

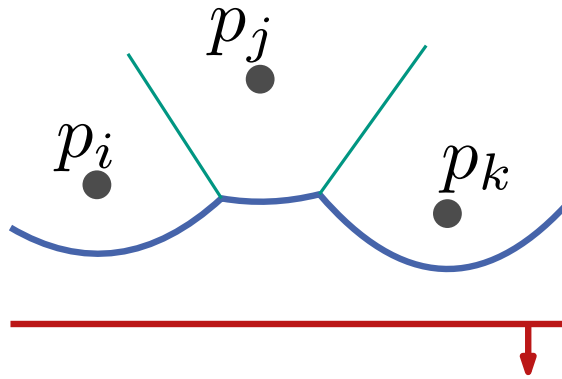


- trifft ℓ auf einen Punkt, kommt neue Parabel zu β_ℓ hinzu
- die beiden Schnittpunkte erzeugen neue Teilkante

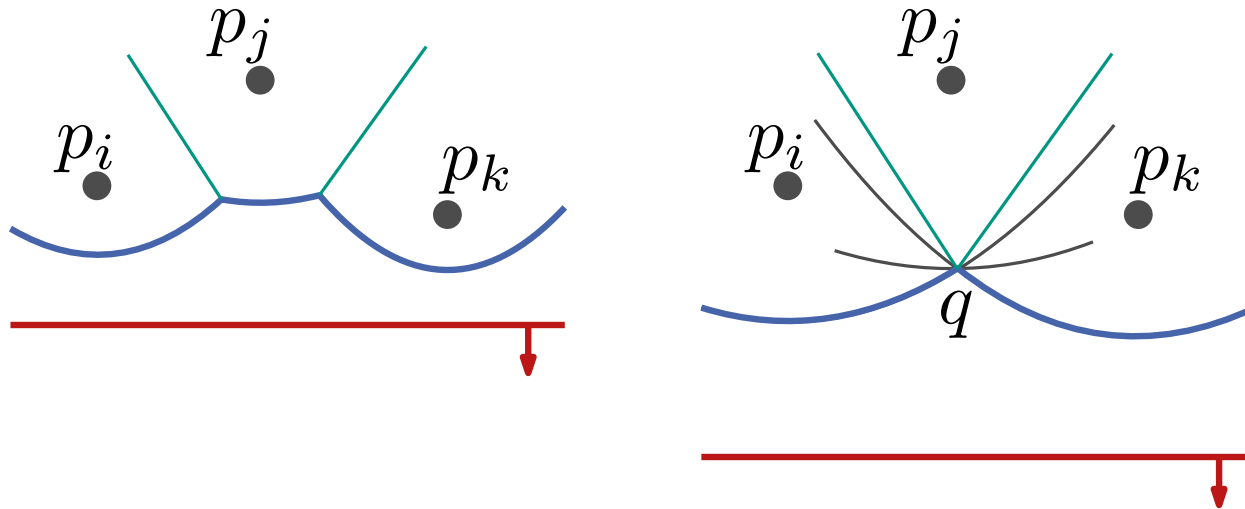
Lemma 1: Neue Bögen auf β entstehen nur durch Punkt-Events.

Korollar: β besteht aus maximal $2n - 1$ Parabelbögen

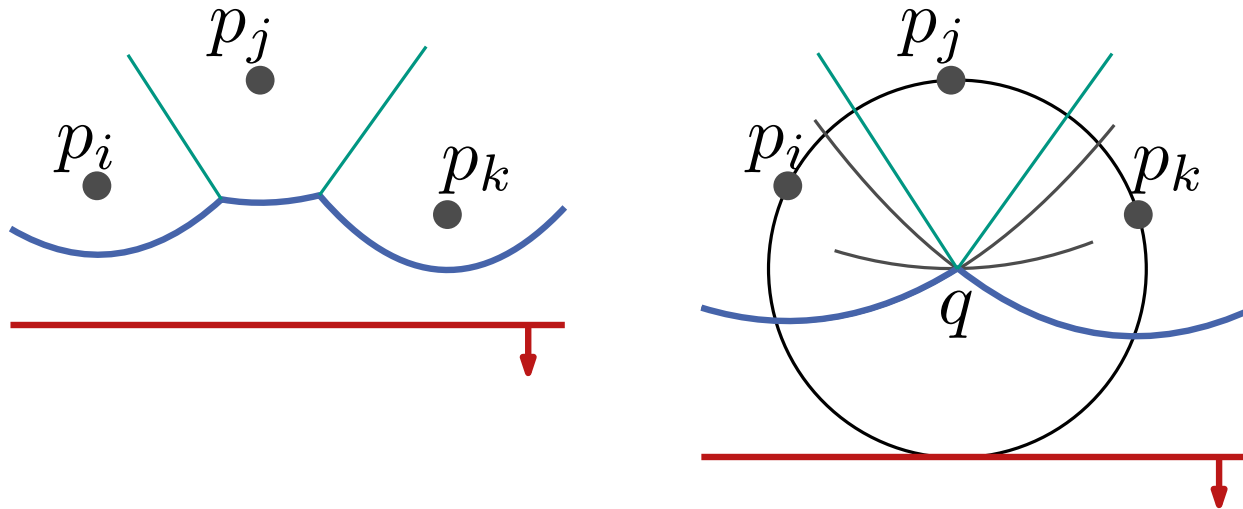
Kreis-Events



Kreis-Events

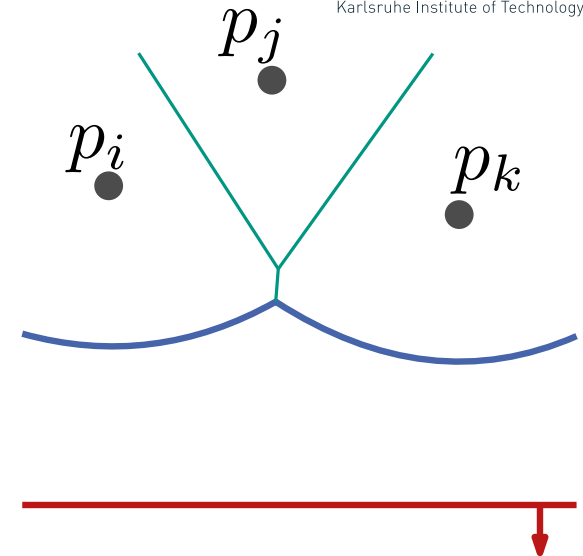
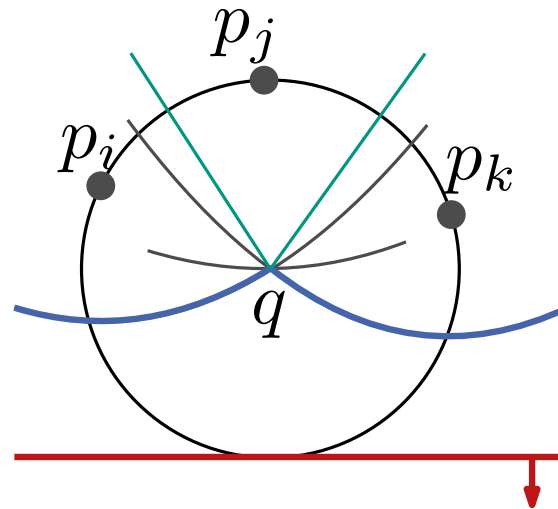
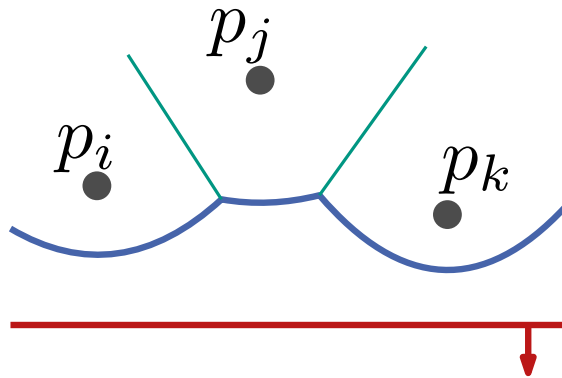


- verschwindet ein Bogen so laufen $f_{p_i}^l$, $f_{p_j}^l$, $f_{p_k}^l$ durch einen gemeinsamen Punkt q

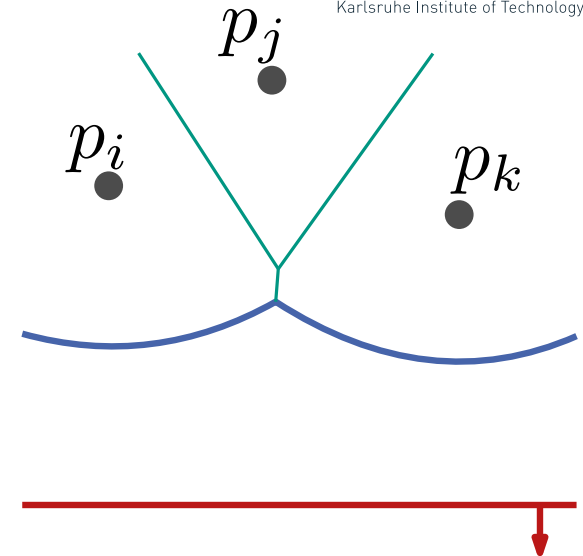
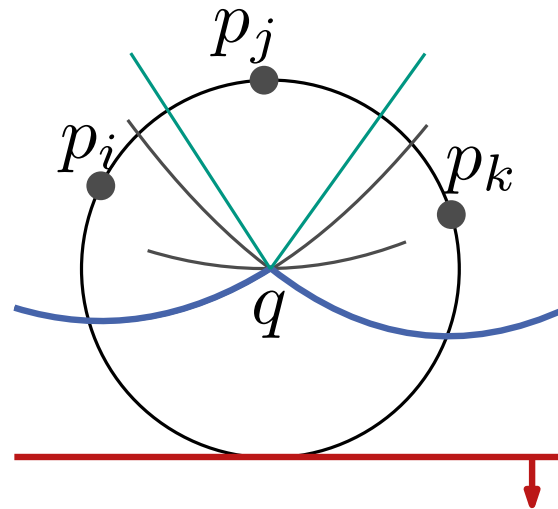
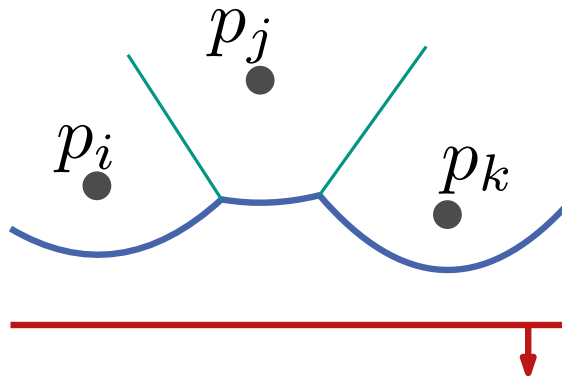


- verschwindet ein Bogen so laufen $f_{p_i}^{\ell}$, $f_{p_j}^{\ell}$, $f_{p_k}^{\ell}$ durch einen gemeinsamen Punkt q
- Kreis $C_P(q)$ geht durch p_i, p_j, p_k und berührt ℓ
 $\Rightarrow q$ ist Voronoi-Knoten

Kreis-Events

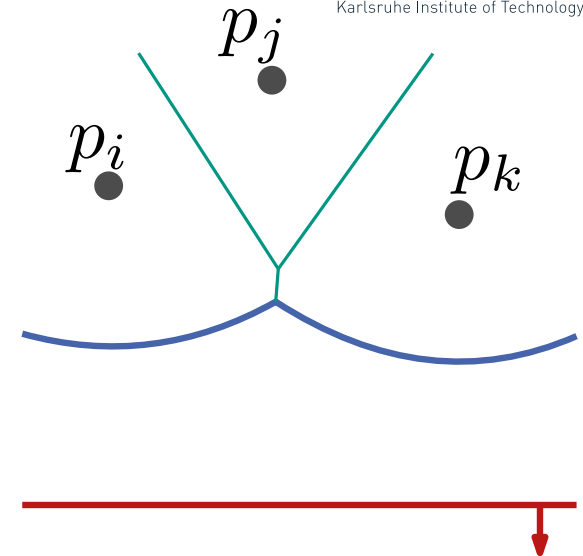
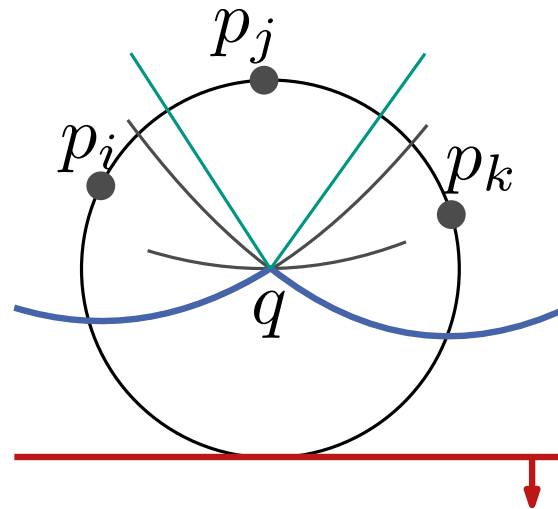
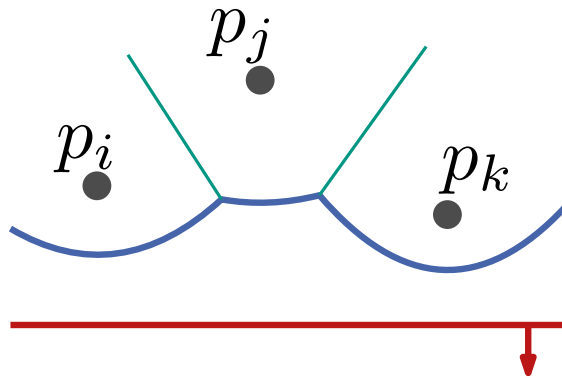


- verschwindet ein Bogen so laufen $f_{p_i}^l, f_{p_j}^l, f_{p_k}^l$ durch einen gemeinsamen Punkt q
- Kreis $C_P(q)$ geht durch p_i, p_j, p_k und berührt ℓ
 $\Rightarrow q$ ist Voronoi-Knoten



- verschwindet ein Bogen so laufen $f_{p_i}^\ell, f_{p_j}^\ell, f_{p_k}^\ell$ durch einen gemeinsamen Punkt q
- Kreis $C_P(q)$ geht durch p_i, p_j, p_k und berührt ℓ
 $\Rightarrow q$ ist Voronoi-Knoten

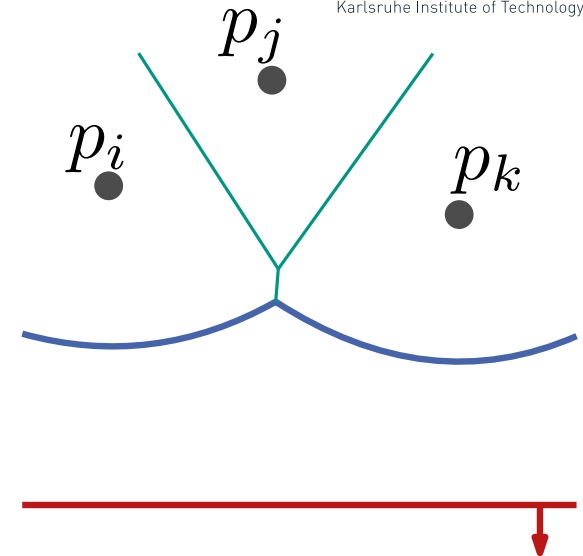
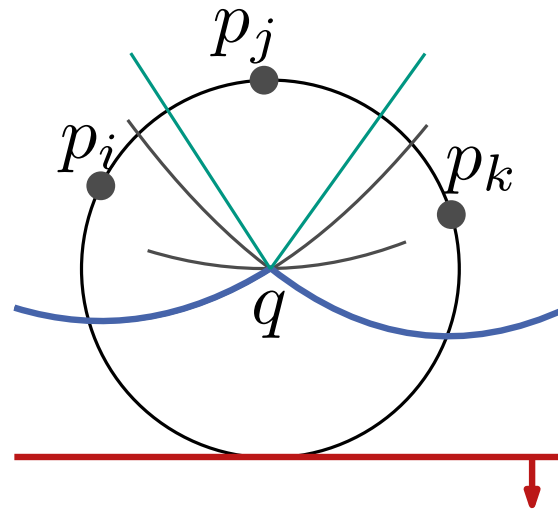
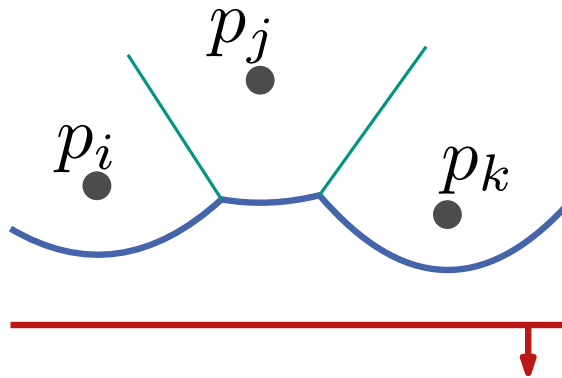
Def.: Der unterste Punkt des Kreises durch drei Punkte mit konsekutiven Bögen auf β definiert ein **Kreis-Event**.



- verschwindet ein Bogen so laufen $f_{p_i}^\ell, f_{p_j}^\ell, f_{p_k}^\ell$ durch einen gemeinsamen Punkt q
- Kreis $C_P(q)$ geht durch p_i, p_j, p_k und berührt ℓ
 $\Rightarrow q$ ist Voronoi-Knoten

Def.: Der unterste Punkt des Kreises durch drei Punkte mit konsekutiven Bögen auf β definiert ein **Kreis-Event**.

Lemma 2: Bögen von β werden nur durch Kreis-Events entfernt.



- verschwindet ein Bogen so laufen $f_{p_i}^\ell, f_{p_j}^\ell, f_{p_k}^\ell$ durch einen gemeinsamen Punkt q
- Kreis $C_P(q)$ geht durch p_i, p_j, p_k und berührt ℓ
 $\Rightarrow q$ ist Voronoi-Knoten

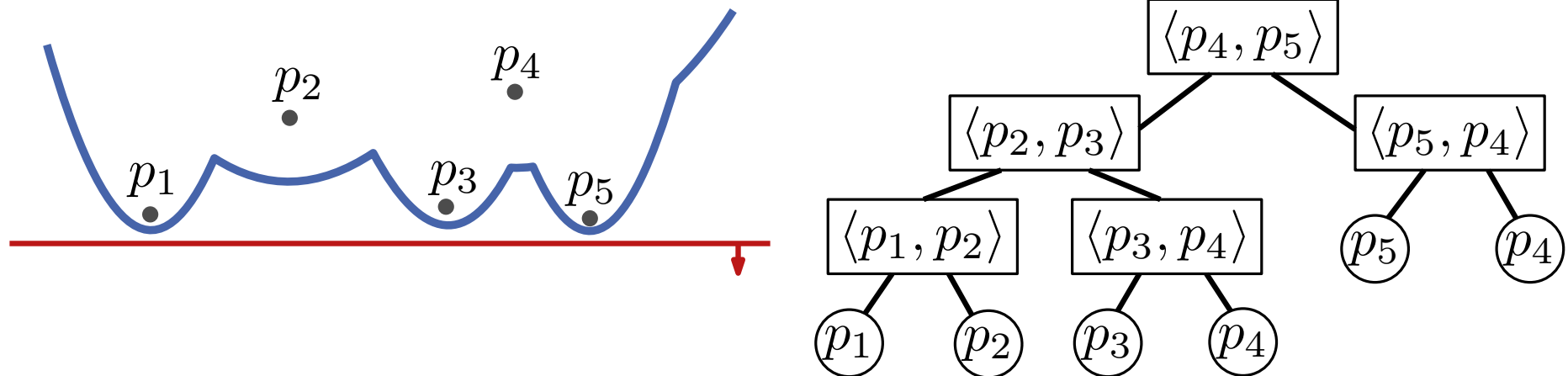
Def.: Der unterste Punkt des Kreises durch drei Punkte mit konsekutiven Bögen auf β definiert ein **Kreis-Event**.

Lemma 2: Bögen von β werden nur durch Kreis-Events entfernt.

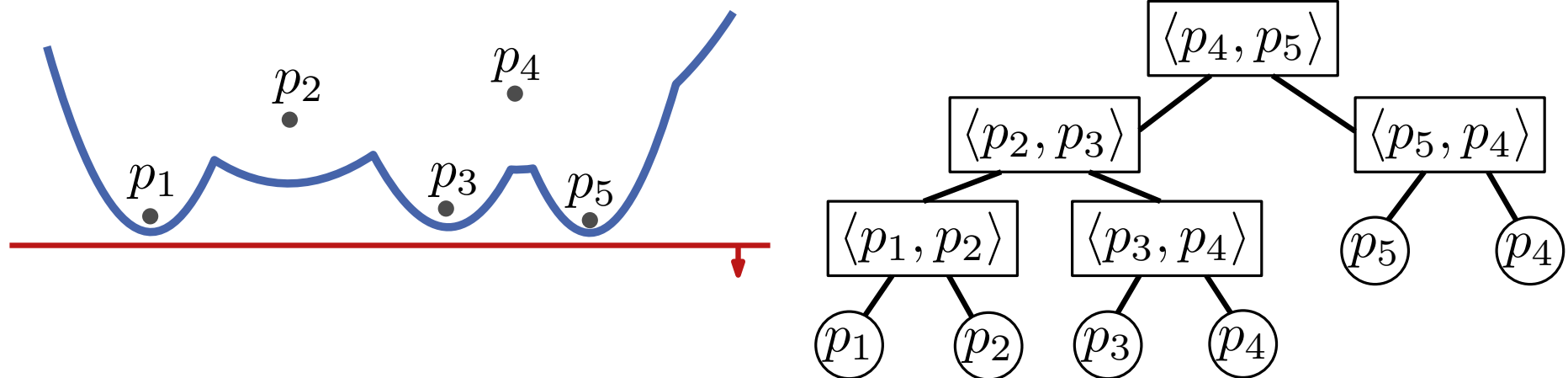
Lemma 3: Für jeden Voronoi-Knoten gibt es ein Kreis-Event.

- doppelt-verkettete Kantenliste (DCEL) \mathcal{D} für $\text{Vor}(P)$
Achtung: am Schluss bounding box wg. Halbgeraden einfügen

- doppelt-verkettete Kantenliste (DCEL) \mathcal{D} für $\text{Vor}(P)$
Achtung: am Schluss bounding box wg. Halbgeraden einfügen
- balancierter binärer Suchbaum \mathcal{T} für implizite Beach-Line
 - Blätter entsprechen Parabelbögen von links nach rechts
 - innerer Knoten $\langle p_i, p_j \rangle$ entspricht Schnittpunkt von f_{p_i} und f_{p_j}
 - Pointer von inneren Knoten auf zugeh. Kanten in \mathcal{D}



- doppelt-verkettete Kantenliste (DCEL) \mathcal{D} für $\text{Vor}(P)$
Achtung: am Schluss bounding box wg. Halbgeraden einfügen
- balancierter binärer Suchbaum \mathcal{T} für implizite Beach-Line
 - Blätter entsprechen Parabelbögen von links nach rechts
 - innerer Knoten $\langle p_i, p_j \rangle$ entspricht Schnittpunkt von f_{p_i} und f_{p_j}
 - Pointer von inneren Knoten auf zugeh. Kanten in \mathcal{D}



- Priority Queue \mathcal{Q} für die Punkt- und Kreis-Events
 - Pointer von Kreis-Events auf zugeh. Blätter in \mathcal{T} und umgekehrt

Fortune's Sweep Algorithmus

VoronoiDiagram($P \subset \mathbb{R}^2$)

$Q \leftarrow$ new PriorityQueue(P) // Punkt-Events sortiert nach y

$\mathcal{T} \leftarrow$ new BalancedBinarySearchTree() // sweep status (β)

$\mathcal{D} \leftarrow$ new DCEL() // DS für Vor(P)

while not $Q.empty()$ **do**

$p \leftarrow Q.ExtractMax()$

if p Punkt-Event **then**

 | HandlePointEvent(p)

else

 | $\alpha \leftarrow$ Bogen von β , der entfernt werden soll

 | HandleCircleEvent(α)

 behandle innere Restknoten von \mathcal{T} (Halbgeraden von Vor(P))

return \mathcal{D}

Fortune's Sweep Algorithmus

VoronoiDiagram($P \subset \mathbb{R}^2$)

$Q \leftarrow$ new PriorityQueue(P) // Punkt-Events sortiert nach y

$\mathcal{T} \leftarrow$ new BalancedBinarySearchTree() // sweep status (β)

$\mathcal{D} \leftarrow$ new DCEL() // DS für Vor(P)

while not $Q.empty()$ **do**

$p \leftarrow Q.ExtractMax()$

if p Punkt-Event **then**

 | **HandlePointEvent**(p)

else

 | $\alpha \leftarrow$ Bogen von β , der entfernt werden soll

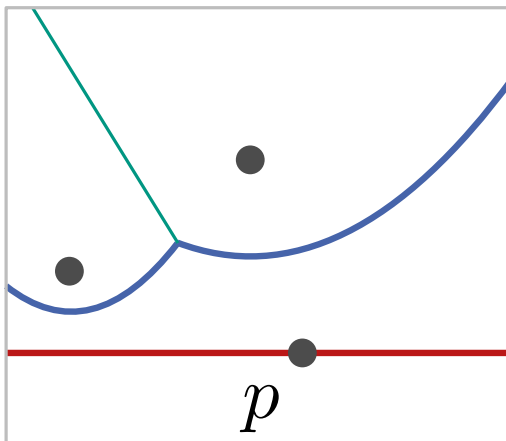
 | **HandleCircleEvent**(α)

 behandle innere Restknoten von \mathcal{T} (Halbgeraden von Vor(P))

return \mathcal{D}

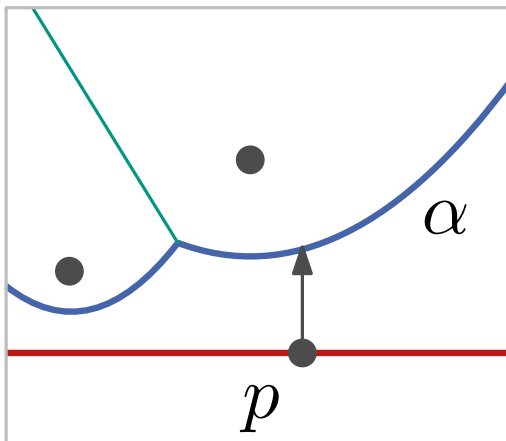
Punkt-Events behandeln

HandlePointEvent(Punkt p)



HandlePointEvent(Punkt p)

- Suche in \mathcal{T} den Bogen α vertikal über p .
Hat α pointer auf Kreis-Event in \mathcal{Q} , lösche es aus \mathcal{Q} .

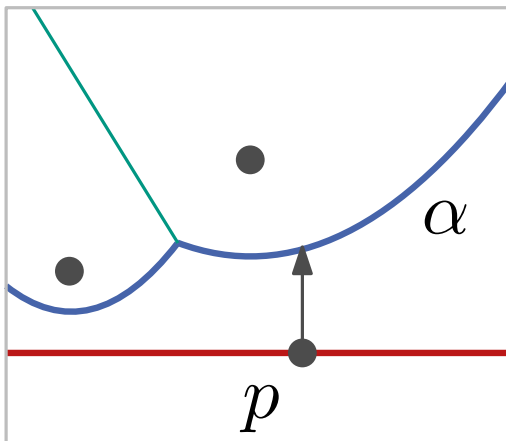


Punkt-Events behandeln

Wie?

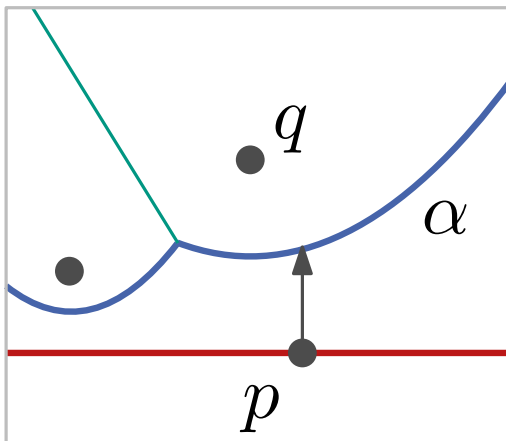
HandlePointEvent(Punkt p)

- Suche in \mathcal{T} den Bogen α vertikal über p .
Hat α pointer auf Kreis-Event in \mathcal{Q} , lösche es aus \mathcal{Q} .



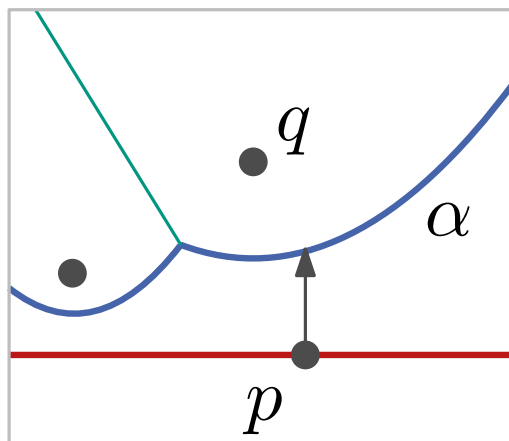
HandlePointEvent(Punkt p)

- Suche in \mathcal{T} den Bogen α vertikal über p .
Hat α pointer auf Kreis-Event in \mathcal{Q} , lösche es aus \mathcal{Q} .
- Teile α in α_0 und α_2 .
Sei α_1 neuer Bogen für p .

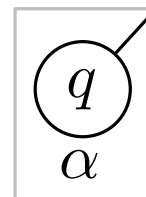


HandlePointEvent(Punkt p)

- Suche in \mathcal{T} den Bogen α vertikal über p .
Hat α pointer auf Kreis-Event in \mathcal{Q} , lösche es aus \mathcal{Q} .
- Teile α in α_0 und α_2 .
Sei α_1 neuer Bogen für p .

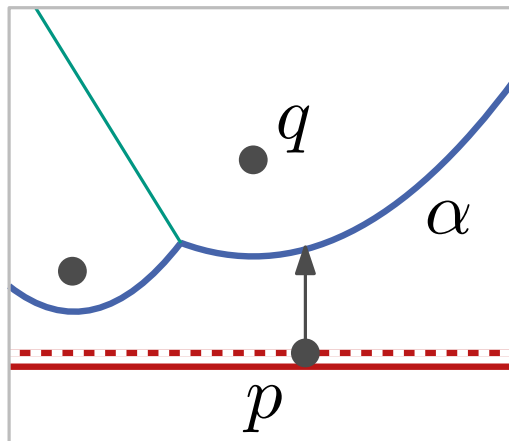


In \mathcal{T} :

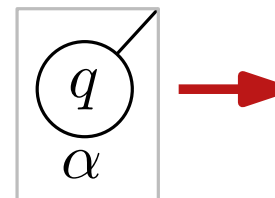


HandlePointEvent(Punkt p)

- Suche in \mathcal{T} den Bogen α vertikal über p .
Hat α pointer auf Kreis-Event in \mathcal{Q} , lösche es aus \mathcal{Q} .
- Teile α in α_0 und α_2 .
Sei α_1 neuer Bogen für p .

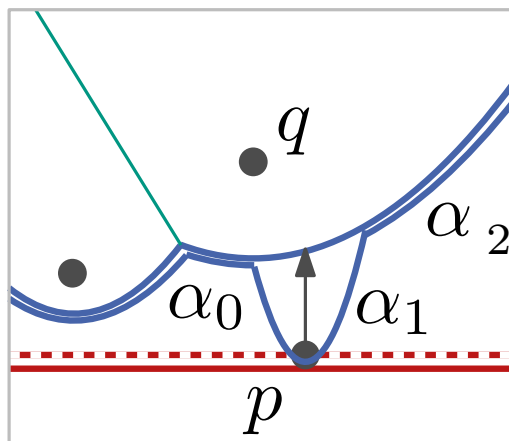


In \mathcal{T} :

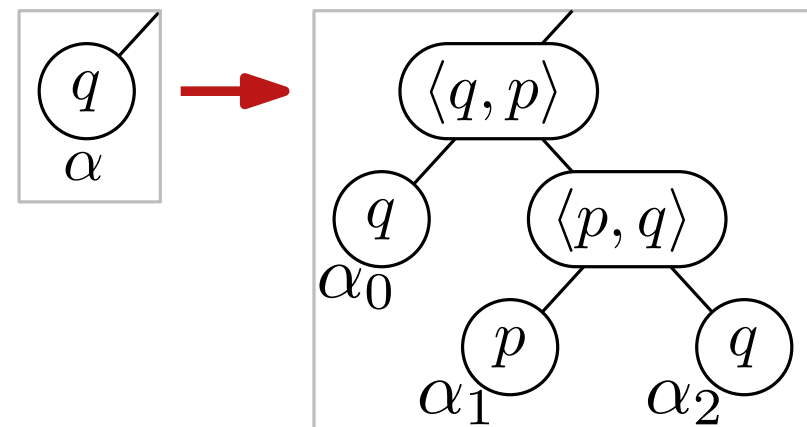


HandlePointEvent(Punkt p)

- Suche in \mathcal{T} den Bogen α vertikal über p .
Hat α pointer auf Kreis-Event in \mathcal{Q} , lösche es aus \mathcal{Q} .
- Teile α in α_0 und α_2 .
Sei α_1 neuer Bogen für p .

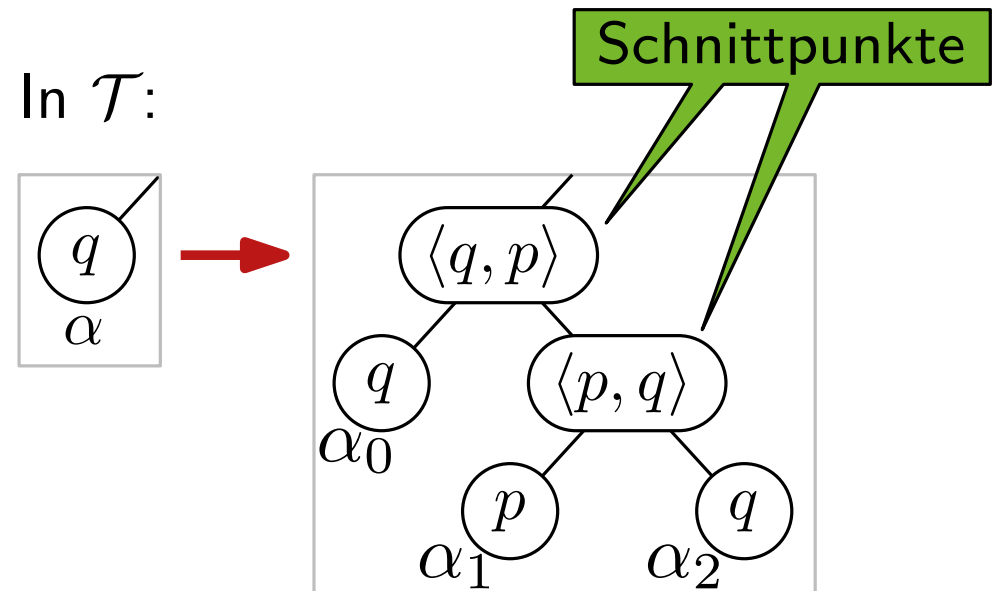
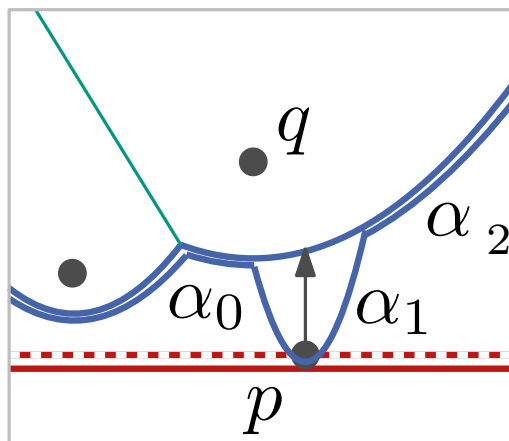


In \mathcal{T} :



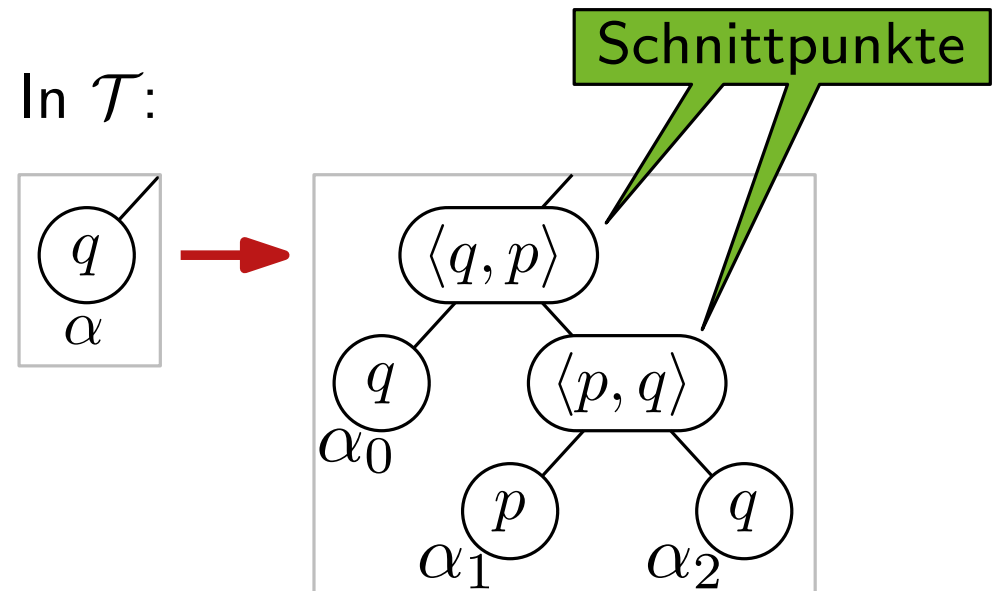
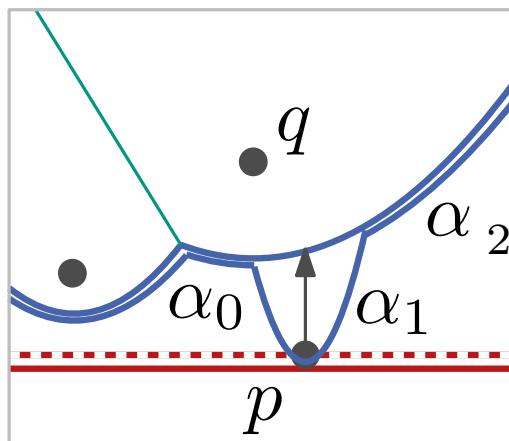
HandlePointEvent(Punkt p)

- Suche in \mathcal{T} den Bogen α vertikal über p .
Hat α pointer auf Kreis-Event in \mathcal{Q} , lösche es aus \mathcal{Q} .
- Teile α in α_0 und α_2 .
Sei α_1 neuer Bogen für p .



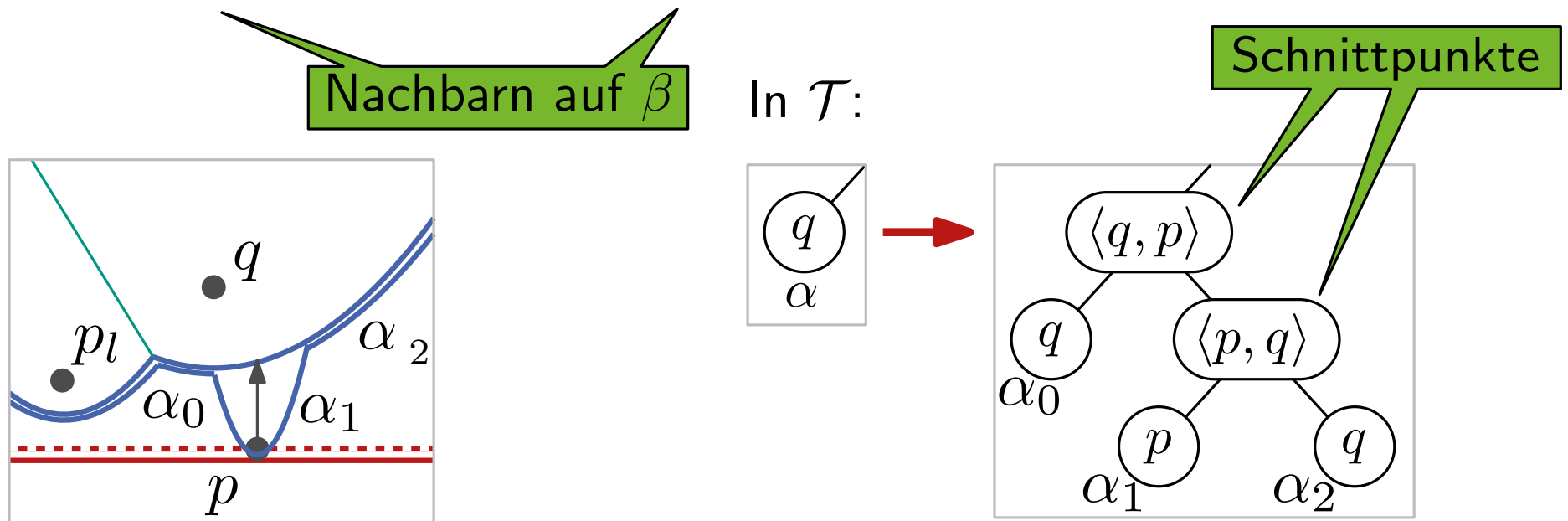
HandlePointEvent(Punkt p)

- Suche in \mathcal{T} den Bogen α vertikal über p .
Hat α pointer auf Kreis-Event in \mathcal{Q} , lösche es aus \mathcal{Q} .
- Teile α in α_0 und α_2 .
Sei α_1 neuer Bogen für p .
- Füge Kanten $\langle q, p \rangle$ und $\langle p, q \rangle$ in \mathcal{D} ein.



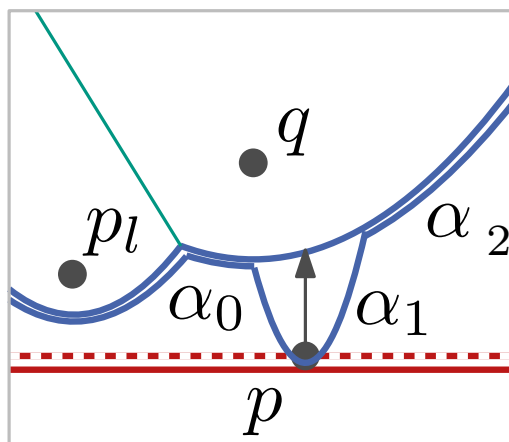
HandlePointEvent(Punkt p)

- Suche in \mathcal{T} den Bogen α vertikal über p .
Hat α pointer auf Kreis-Event in \mathcal{Q} , lösche es aus \mathcal{Q} .
- Teile α in α_0 und α_2 .
Sei α_1 neuer Bogen für p .
- Füge Kanten $\langle q, p \rangle$ und $\langle p, q \rangle$ in \mathcal{D} ein.
- Prüfe $\langle p_l, q, p \rangle$ und $\langle p, q, p_r \rangle$ auf Kreis-Events.



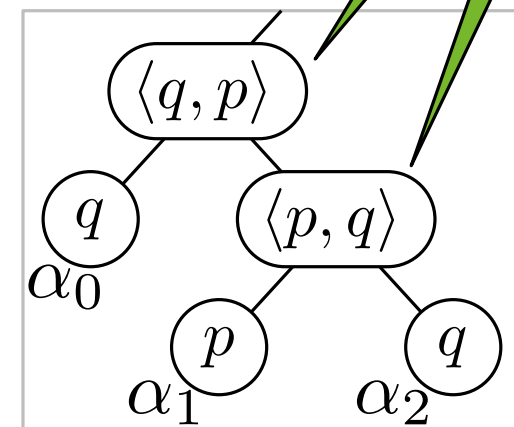
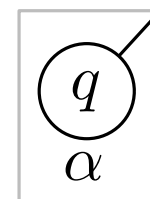
HandlePointEvent(Punkt p)

- Suche in \mathcal{T} den Bogen α vertikal über p .
Hat α pointer auf Kreis-Event in \mathcal{Q} , lösche es aus \mathcal{Q} .
- Teile α in α_0 und α_2 .
Sei α_1 neuer Bogen für p .
- Füge Kanten $\langle q, p \rangle$ und $\langle p, q \rangle$ in \mathcal{D} ein. Warum nicht $\langle q, p, q \rangle$?
- Prüfe $\langle p_l, q, p \rangle$ und $\langle p, q, p_r \rangle$ auf Kreis-Events. Nachbarn auf β



Nachbarn auf β

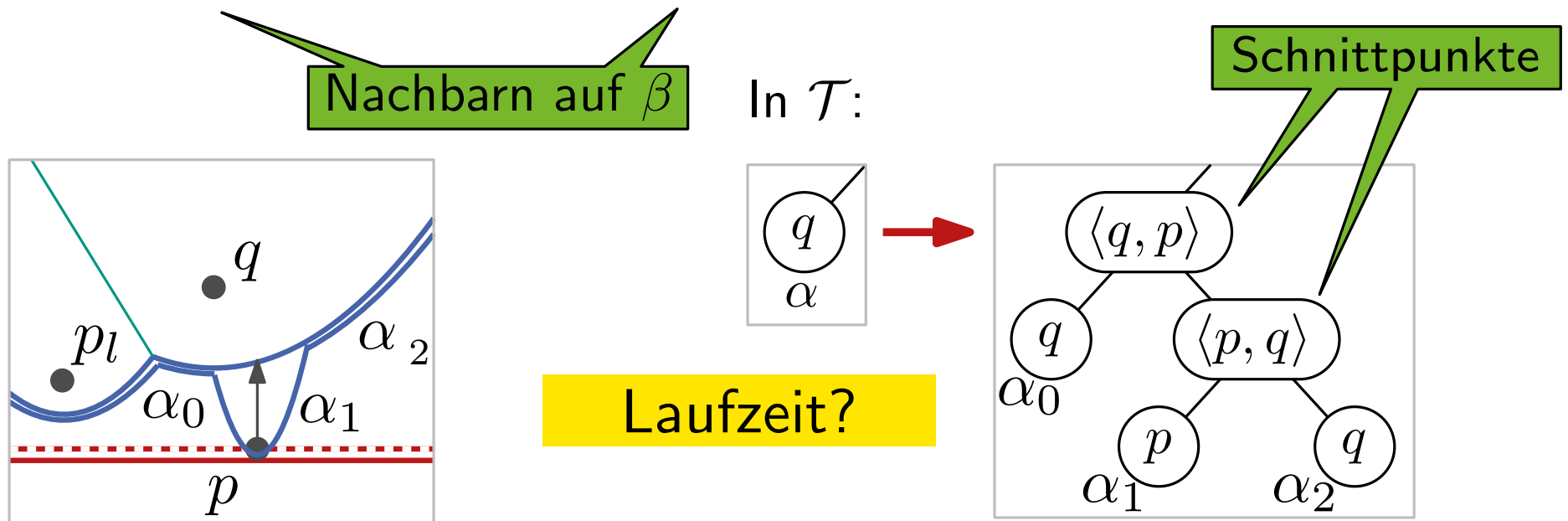
In \mathcal{T} :



Schnittpunkte

HandlePointEvent(Punkt p)

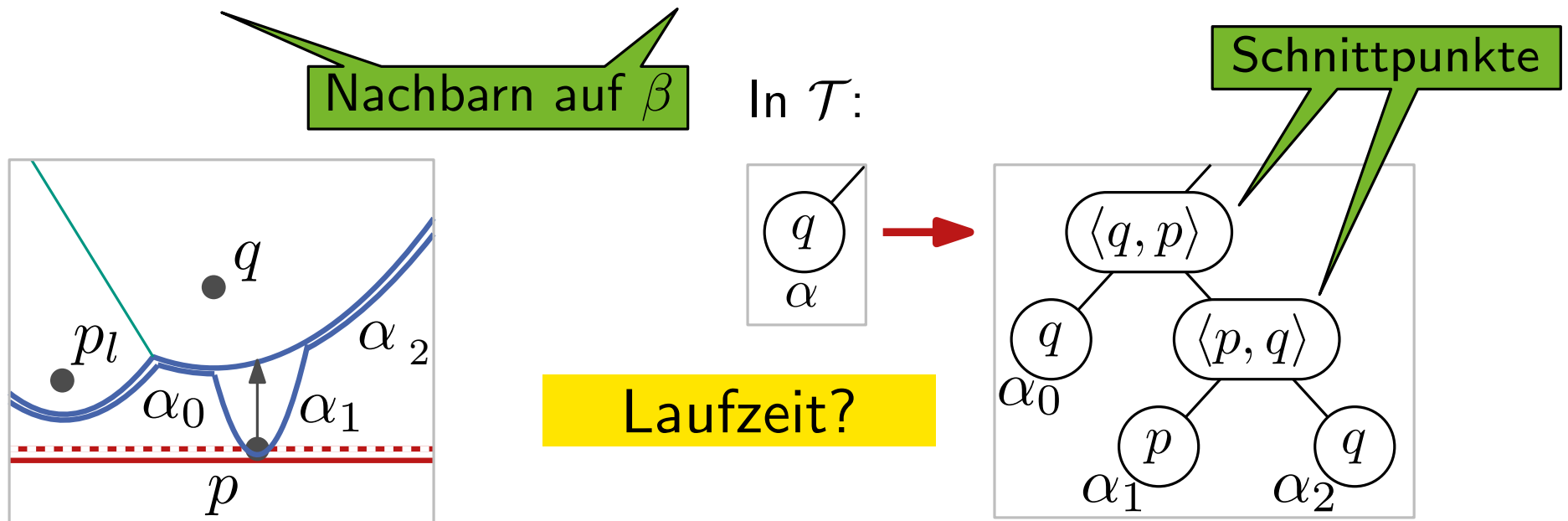
- Suche in \mathcal{T} den Bogen α vertikal über p .
Hat α pointer auf Kreis-Event in \mathcal{Q} , lösche es aus \mathcal{Q} .
- Teile α in α_0 und α_2 .
Sei α_1 neuer Bogen für p .
- Füge Kanten $\langle q, p \rangle$ und $\langle p, q \rangle$ in \mathcal{D} ein.
- Prüfe $\langle p_l, q, p \rangle$ und $\langle p, q, p_r \rangle$ auf Kreis-Events.



HandlePointEvent(Punkt p)

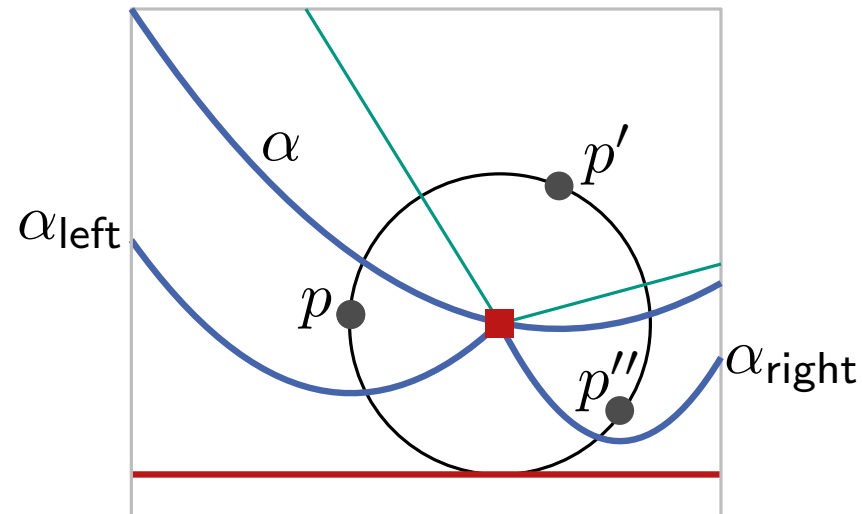
$O(\log n)$

- Suche in \mathcal{T} den Bogen α vertikal über p .
Hat α pointer auf Kreis-Event in \mathcal{Q} , lösche es aus \mathcal{Q} .
- Teile α in α_0 und α_2 .
Sei α_1 neuer Bogen für p .
- Füge Kanten $\langle q, p \rangle$ und $\langle p, q \rangle$ in \mathcal{D} ein.
- Prüfe $\langle p_l, q, p \rangle$ und $\langle p, q, p_r \rangle$ auf Kreis-Events.



Kreis-Events behandeln

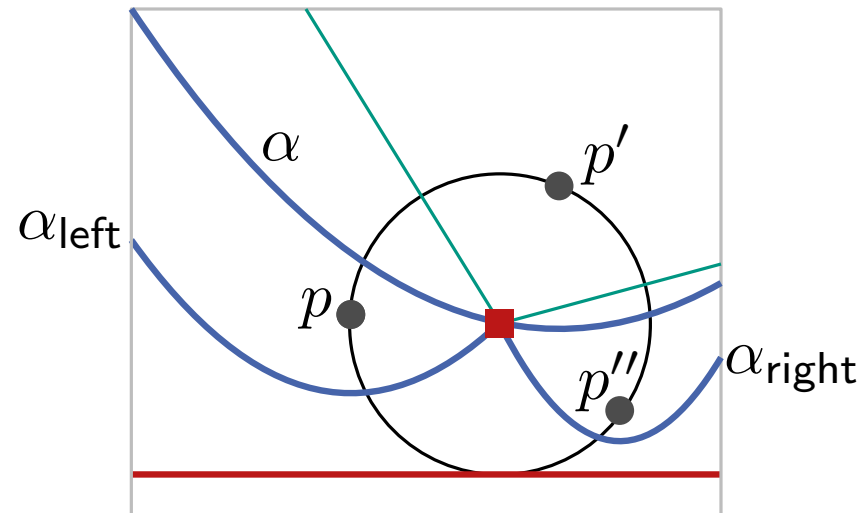
HandleCircleEvent(Bogen α)



Kreis-Events behandeln

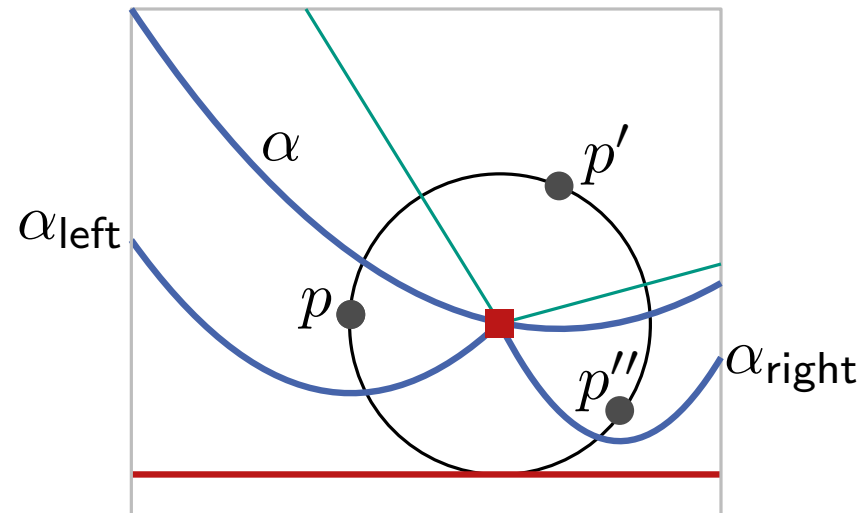
HandleCircleEvent(Bogen α)

- $\mathcal{T}.delete(\alpha)$; Schnittpunkte in \mathcal{T} updaten



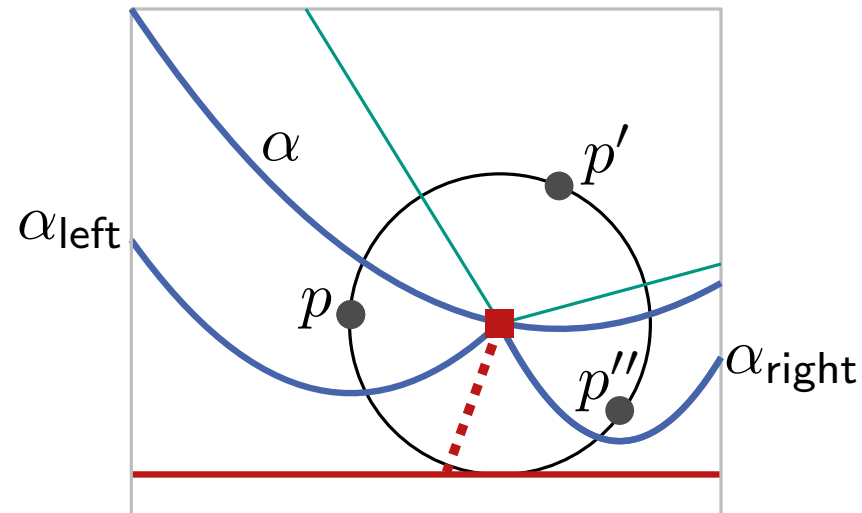
HandleCircleEvent(Bogen α)

- $\mathcal{T}.delete(\alpha)$; Schnittpunkte in \mathcal{T} updaten
- Entferne alle Kreis-Events zu α aus \mathcal{Q} .



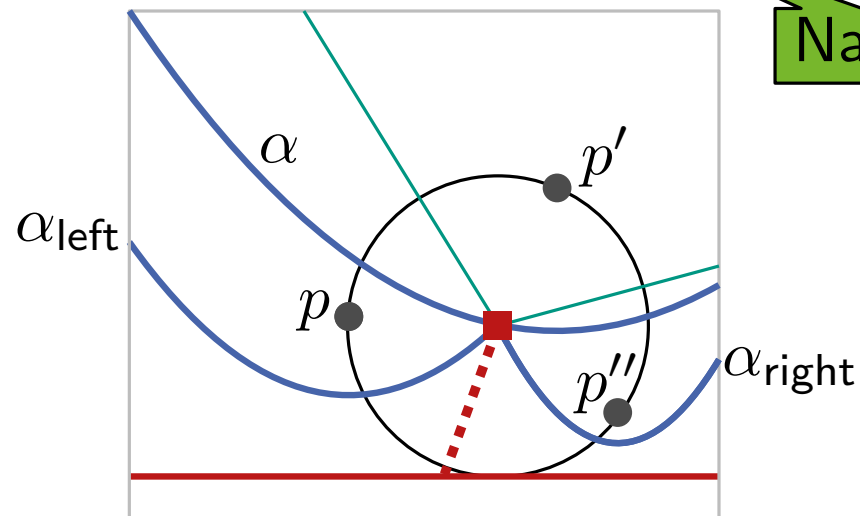
HandleCircleEvent(Bogen α)

- $\mathcal{T}.\text{delete}(\alpha)$; Schnittpunkte in \mathcal{T} updaten
- Entferne alle Kreis-Events zu α aus \mathcal{Q} .
- Füge Knoten $\mathcal{V}(\{p, p', p''\})$ und Kanten $\langle p, p'' \rangle, \langle p'', p \rangle$ in \mathcal{D} ein.



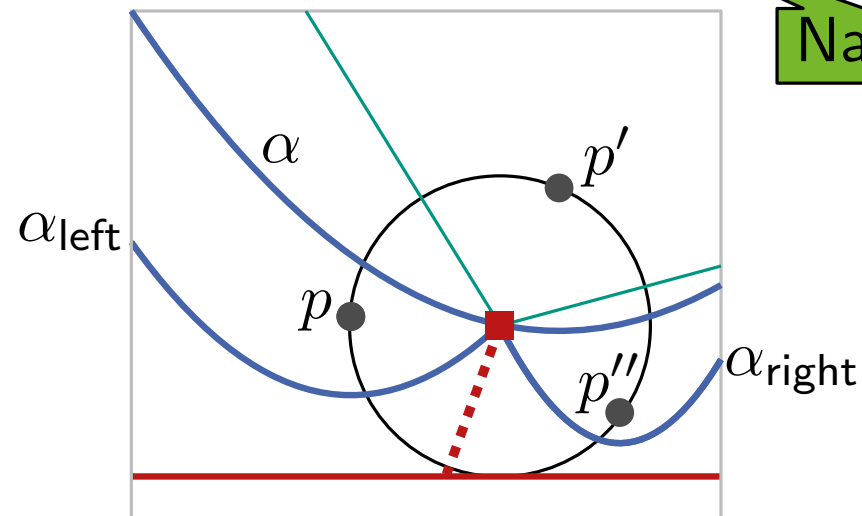
HandleCircleEvent(Bogen α)

- $\mathcal{T}.\text{delete}(\alpha)$; Schnittpunkte in \mathcal{T} updaten
- Entferne alle Kreis-Events zu α aus \mathcal{Q} .
- Füge Knoten $\mathcal{V}(\{p, p', p''\})$ und Kanten $\langle p, p'' \rangle, \langle p'', p \rangle$ in \mathcal{D} ein.
- Füge potenzielle Kreis-Events $\langle p_l, p, p'' \rangle$ und $\langle p, p'', p_r \rangle$ in \mathcal{Q} ein.



HandleCircleEvent(Bogen α)

- $\mathcal{T}.\text{delete}(\alpha)$; Schnittpunkte in \mathcal{T} updaten
- Entferne alle Kreis-Events zu α aus \mathcal{Q} .
- Füge Knoten $\mathcal{V}(\{p, p', p''\})$ und Kanten $\langle p, p'' \rangle, \langle p'', p \rangle$ in \mathcal{D} ein.
- Füge potenzielle Kreis-Events $\langle p_l, p, p'' \rangle$ und $\langle p, p'', p_r \rangle$ in \mathcal{Q} ein.



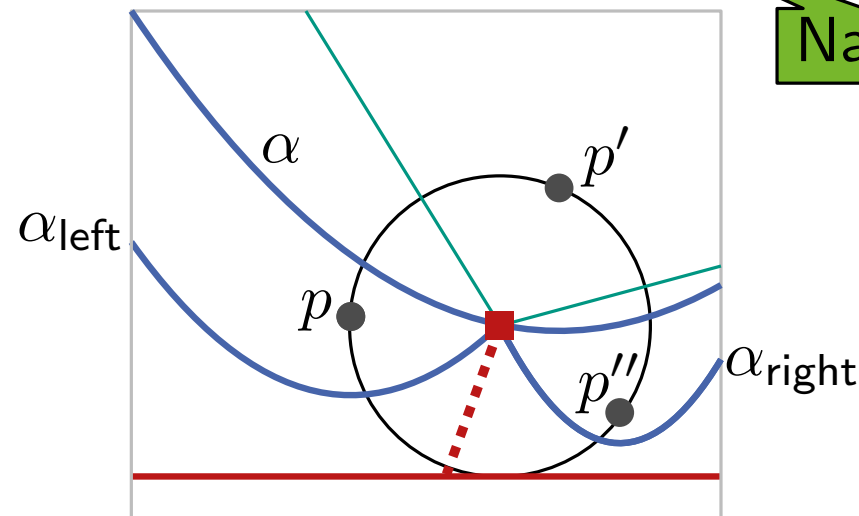
Nachbarn auf β

Laufzeit?

HandleCircleEvent(Bogen α)

$O(\log n)$

- $\mathcal{T}.\text{delete}(\alpha)$; Schnittpunkte in \mathcal{T} updaten
- Entferne alle Kreis-Events zu α aus \mathcal{Q} .
- Füge Knoten $\mathcal{V}(\{p, p', p''\})$ und Kanten $\langle p, p'' \rangle, \langle p'', p \rangle$ in \mathcal{D} ein.
- Füge potenzielle Kreis-Events $\langle p_l, p, p'' \rangle$ und $\langle p, p'', p_r \rangle$ in \mathcal{Q} ein.



Nachbarn auf β

Laufzeit?

Satz 4: Für eine Menge P von n Punkten berechnet Fortune's Sweep Algorithmus das Voronoi-Diagramm $\text{Vor}(P)$ in $O(n \log n)$ Zeit und $O(n)$ Platz.

Satz 4: Für eine Menge P von n Punkten berechnet Fortune's Sweep Algorithmus das Voronoi-Diagramm $\text{Vor}(P)$ in $O(n \log n)$ Zeit und $O(n)$ Platz.

Beweisskizze:

- jedes Event benötigt $O(\log n)$ Zeit
- n Punkt-Events
- $\leq 2n - 5$ Kreis-Events (= #Knoten von $\text{Vor}(P)$)
- Fehlalarme erzeugen & löschen bereits inklusive

Satz 4: Für eine Menge P von n Punkten berechnet Fortune's Sweep Algorithmus das Voronoi-Diagramm $\text{Vor}(P)$ in $O(n \log n)$ Zeit und $O(n)$ Platz.

Beweisskizze:

- jedes Event benötigt $O(\log n)$ Zeit
- n Punkt-Events
- $\leq 2n - 5$ Kreis-Events (= #Knoten von $\text{Vor}(P)$)
- Fehlalarme erzeugen & löschen bereits inklusive

Bemerkung:

degenerierte Eingaben diesmal unproblematisch:

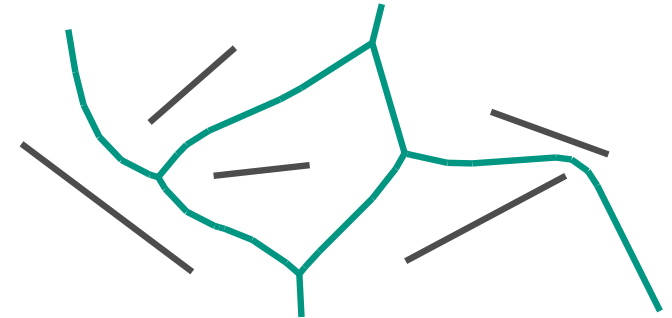
- Kreis-Events vor Punkt-Events, sonst Reihenfolge beliebig
- Kreis-Events für $k \geq 4$ Punkte: Länge-0 Kanten und Knotenduplikate im Postprocessing entfernen
- zweideutiges Punktevent: beliebigen Bogen wählen

Gibt es weitere Varianten von Voronoi-Diagrammen?

Gibt es weitere Varianten von Voronoi-Diagrammen?

Ja! Beispielsweise kann der Algorithmus bei gleicher Laufzeit und Platzbedarf auch für Voronoi-Diagramme von Strecken modifiziert werden.

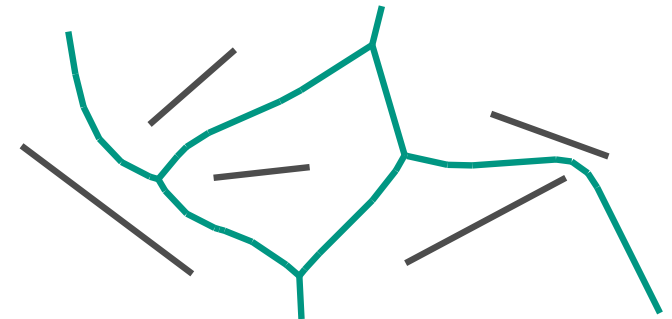
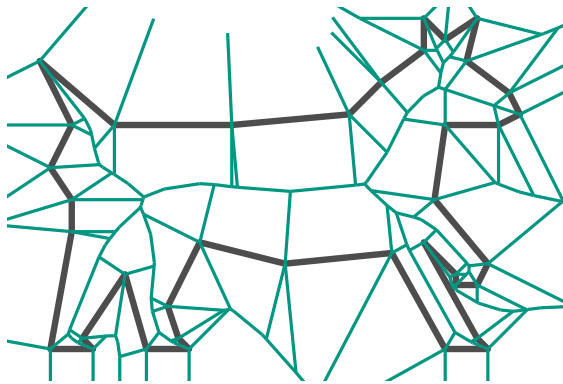
Auch andere Metriken wie L_p oder additiv/multiplikativ gewichtete Voronoi-Diagramme sind möglich..



Gibt es weitere Varianten von Voronoi-Diagrammen?

Ja! Beispielsweise kann der Algorithmus bei gleicher Laufzeit und Platzbedarf auch für Voronoi-Diagramme von Strecken modifiziert werden.

Auch andere Metriken wie L_p oder additiv/multiplikativ gewichtete Voronoi-Diagramme sind möglich.



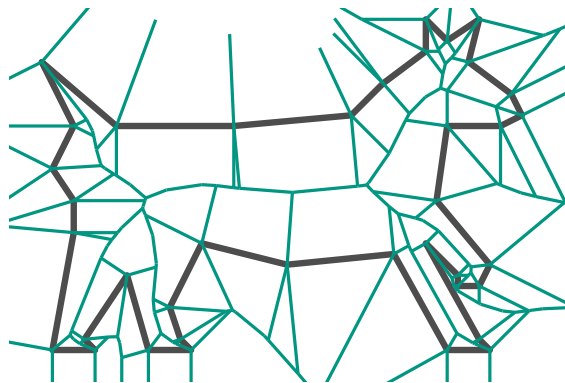
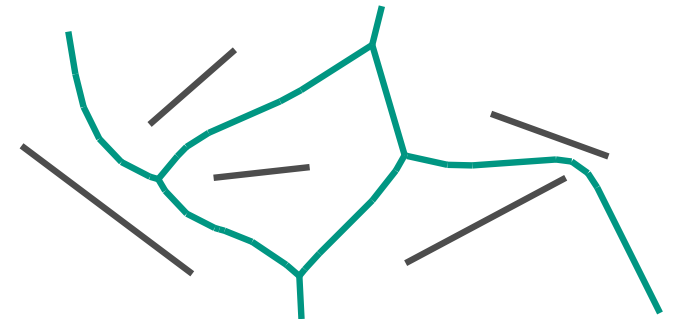
Voronoi-Diagramm für Polygone definieren die sog. Mittelachse, die z.B. in der Bildverarbeitung wichtig ist.

Auch farthest-point Voronoi-Diagramme sind möglich.

Gibt es weitere Varianten von Voronoi-Diagrammen?

Ja! Beispielsweise kann der Algorithmus bei gleicher Laufzeit und Platzbedarf auch für Voronoi-Diagramme von Strecken modifiziert werden.

Auch andere Metriken wie L_p oder additiv/multiplikativ gewichtete Voronoi-Diagramme sind möglich.



Voronoi-Diagramm für Polygone definieren die sog. Mittelachse, die z.B. in der Bildverarbeitung wichtig ist.

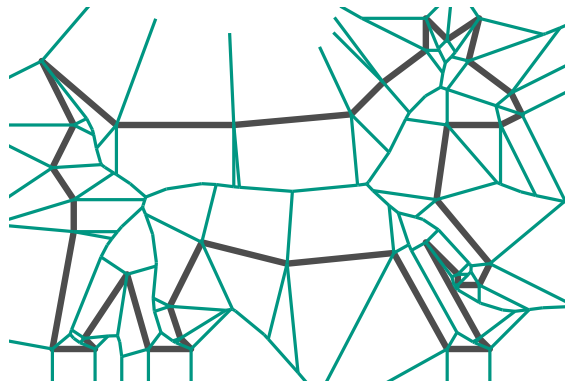
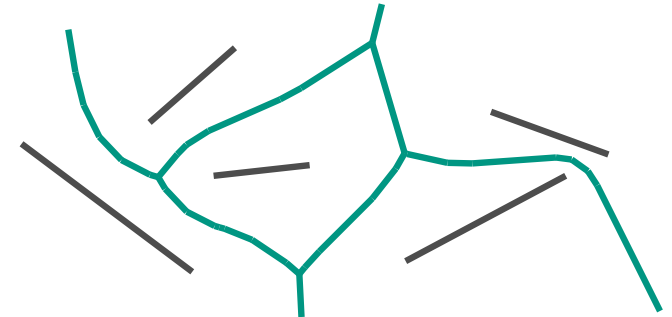
Auch farthest-point Voronoi-Diagramme sind möglich.

Was passiert in höheren Dimensionen?

Gibt es weitere Varianten von Voronoi-Diagrammen?

Ja! Beispielsweise kann der Algorithmus bei gleicher Laufzeit und Platzbedarf auch für Voronoi-Diagramme von Strecken modifiziert werden.

Auch andere Metriken wie L_p oder additiv/multiplikativ gewichtete Voronoi-Diagramme sind möglich.



Voronoi-Diagramm für Polygone definieren die sog. Mittelachse, die z.B. in der Bildverarbeitung wichtig ist.

Auch farthest-point Voronoi-Diagramme sind möglich.

Was passiert in höheren Dimensionen?

Die Komplexität von $\text{Vor}(P)$ steigt auf $\Theta(n^{\lceil d/2 \rceil})$ und die Laufzeit auf $O(n \log n + n^{\lceil d/2 \rceil})$.