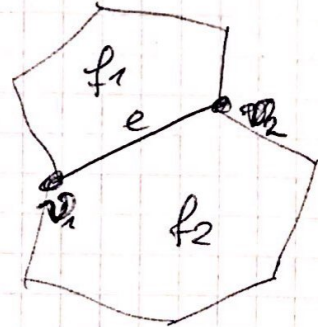


Terminologie / Grundbegriffe

Punkte durch Kleinbuchstaben

Insident, adjasent:



Koinzident:

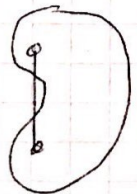
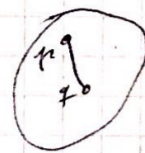
2 Pkte $p, q \in \mathbb{R}^d$ heißen koinzident \Leftrightarrow

$$\forall i: p_i = q_i$$

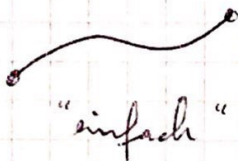
Konvex:

$K \subseteq \mathbb{R}^d$ "konvex" \Leftrightarrow

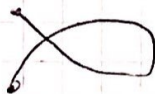
$$\forall p, q \in K: \overline{pq} \subseteq K$$



Weg in der Ebene:



"einfach"



"nicht einfach"



"geschlossen"
(nicht einfach)

Jordan'scher Kurvensatz:

Sei w ein einfacher geschlossener Weg in \mathbb{R}^2 .

Dann besteht $\mathbb{R}^2 \setminus w$ aus genau zwei, nicht zusammenhängenden Gebieten:

ein beschränktes G_1 (heißt "inneres Gebiet"),

und ein unbeschränktes G_2 ("äußeres").

Beide Gebiete haben als Rand w .

Quadrees

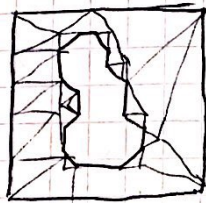
Problem: "Meshing"

nicht Striping

gegeben: Polygone in 2D,

gesucht: Triangulierung der Ebene mit best. "schönen" Eigenschaften.

Quelle: Buch von
dePaes, Krennfeld, Overmars,
Schnörring: "Comp.
geom."



analog in 3D

braucht man oft für FEM.

Was ist FEM?

Problem "Meshing" kann man gut mit Quadrees lösen.

Quadrees allg. praktische Datenstruktur.

Vorerst Vereinfachung: Quadrees für Punktmenge.

Quadtree := Tree; mit jeder interne Knoten hat 4 Kinder;

jeder Knoten corresp. mit Quadrat der Ebene;

Kinder $\hat{=}$ Quadranten eines Knotens

Subdivision: Blätter induzieren Unterteilung, Partitionierung

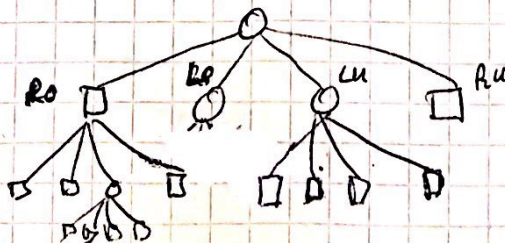
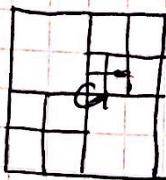
der Ebene \rightarrow "Quadtree-Subdivision", oder

"Quadtree-part." . (vgl. "quadtree subdivision")

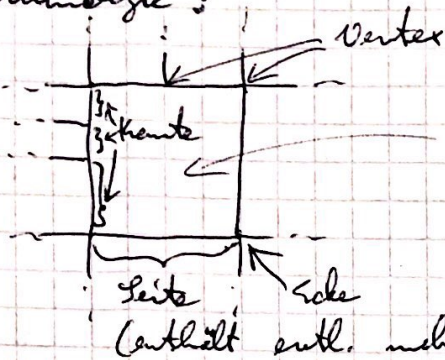
Frage: Knoten eines (l) Levels induzieren ebenso eine Quadtree-Subdiv.,

ist regelmäßiges Gitter, falls Level voll besetzt.

Bsp.:



Terminologie:



oder Zelle aka Node
 Quadrat kann mehr als 4 vertices haben!
 (insbesondere, wenn innerer Knoten)
 nur, falls innerer Knoten \rightarrow Frage

Quadrate "benachbart": \Leftrightarrow gemeinsame Kante

Punkte im Quadtree speichern: Algo: construct Q-tree over pts
 NB: Q. kann noch viele andere Objekte speichern. (Hinweis: Warnock aus CG1)

Def. Quadrat zu Knoten v $q(v) := [x_v, x'_v] \times [y_v, y'_v]$.

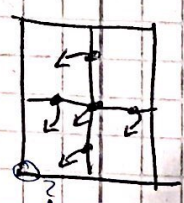
Def. Quadtree Q :
 after: v synonym for $q(v)$

Gez. Menge Pkte $P \subseteq \mathbb{R}^2$

$Q(P) := \bigcup v$, v ist Blatt, falls $|P| \leq 1$
 v (mit Kindern v_{01}, \dots, v_{ku} , $|P| > 1$)

mit v_{r0} ist Qtree für $P(v_{r0}) := \{p \in P \mid p_x \geq \frac{1}{2}(x_v + x'_v) \wedge p_y \geq \frac{1}{2}(y_v + y'_v)\}$
 analog v_{r1} --
 v_{r2}
 v_{ru}

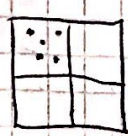
Punkte auf den Kanten werden so zugeordnet:



Rekursive Def. für Quadtree \rightarrow rek. Algo zum Aufbau eines Q.

Frage: wie tief wird ein Quadtree?

Problem: Pktmenge wird nicht natürl. gesplittet
 Depth does not only depend on number of points, also on "geometry"
 Daraus folgt, dass man auch zeigen, dass Pkte auf den äußeren Kanten des großen Quadrats ungeordnet werden: also an "geometry"
 Dsp. P wird gar nicht aufgeteilt!



Frage: wovon hängt Tiefe des Quadtree ab?

Lemma: Depth

Sei P Menge von Blättern in Ebene i ,

$s =$ Seitenlänge von $q(\text{root})$,

$c = \text{min. Blt. abstand} = \min \{ \|p_1 - p_2\| : p_1, p_2 \in P, p_1 \neq p_2 \}$

\Rightarrow Tiefe $d \leq \log\left(\frac{s}{c}\right) + \frac{1}{2}$.

\uparrow \log duals

Bew.: • falls $s=1$

Seitenlänge eines Knoten v mit Tiefe $i = \frac{1}{2^i}$

max Dist innerhalb $v = \frac{\sqrt{2}}{2^i}$.

Betrachte innere Knoten: $\frac{\sqrt{2}}{2^i} \geq c$ für innere Knoten,

auf Level i

weil innere Km. ≥ 2 Blätter enthalten



← level i

$c \leq \min \{ \|p_1 - p_2\| : p_1, p_2 \in P, p_1 \neq p_2 \}$

$\Rightarrow i \leq \log \frac{\sqrt{2}}{c} = \log \frac{1}{c} + \frac{1}{2}$

ist Bed. für Level innerer Knoten \Rightarrow Bed. für Level von Blättern.

[Übung: wie tief wird B. tree bei Punktmenge auf Gitter?]

Frage: wie lange dauert Konstruktion, wieviel Speicher?

Lemma: Complexity

Quadtree mit Tiefe d und n Punkten braucht

$O(n(d+1))$ Knoten und $O(n(d+1))$ Zeit.

Bew.:

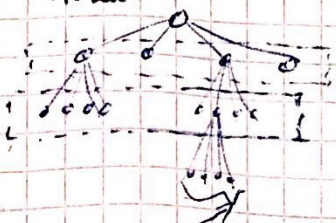
entspricht \log_2 Faktor bei binären Bäumen!

Binary tree: $2^{d+1} \leq \# \text{ nodes} \leq 2^{d+1} - 1$

$\# \text{ Blätter} = (\# \text{ innere Knoten}) \cdot 3 + 1$ (by induction)

\Rightarrow genügt Schranke für innere Knoten.

1. Teil:



$\#$ innere Knoten $\leq n$, denn pro Knoten mind. 2 Blätter, und Knoten überlappen nicht. $\left. \begin{array}{l} \text{und auf jeder Blatt ist} \\ \sum \text{ Blt. in inneren Km} \leq n \end{array} \right\}$

\Rightarrow gilt für alle Tiefen \Rightarrow Schranke

$n \cdot (d-1) + 2n \Rightarrow$ Schranke.

Pro Quadrand von Blättern müssen ≥ 2 Blätter existieren.

Des. cont'd (2. Teil, Zeit):

Pro Knoten v braucht man $O(m)$ Zeit, $m = \#$ Elter in Knoten v .
 $T(v) \in O(m)$

aber: $\#$ Elter pro Schicht $\leq m$



\Rightarrow Zeit pro Schicht $\in O(m)$

$\sum_{\text{nodes } v \text{ in tree}} \text{time for } v \in O(m)$

Räufige Operation: Nachbarzellen finden ("neighbor finding")

gegeben: Knoten v



gesucht: v' oberer Nachbar von v
 \uparrow oder links/rechts/unten

und so daß $\text{depth}(v') \leq \text{depth}(v)$

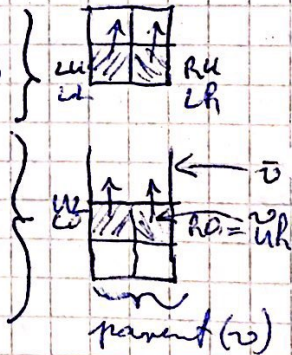
\uparrow kann passieren daß kein Knoten in der gewünschten Richtung gleicher Tiefe ex.

Def: North Neighbor (v)

Bem: ab hier wissen wir, daß parent(v) existiert

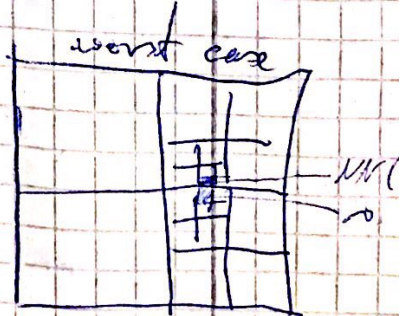
```

if v == root -> return Null
if v == LH-child von parent(v) -> return LH-child von parent(v)
if v == RH-child -> ...
if v == Null oder v ist Blatt -> return v
if v == LH-child -> return LH-child von v
if v == RH-child ...
    
```



Def liefert nicht notw. Blatt, falls Blatt gesucht, muß man noch weiter nach unten laufen.

Laufzeit: $O(d)$ [$O(d+1)$?]



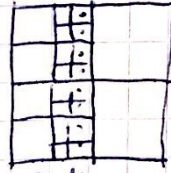
[Übung: Quadtree-Subtree und Neighbor-Suche programmieren.]

Verallgemeinerte Nachbarsuche weiter hinten!

Balancierte Anndtrees:

unbalanciertes Bsp.:

oft unerwünscht, z.B. in
der Anwendung Meshing für FEM.



Def. "balancierter Anndtree" : \Leftrightarrow

$$|\text{depth}(v) - \text{depth}(v')| \leq 1 \quad \text{für Nachbarn}$$

Wenn \mathcal{A} balanciert \Leftrightarrow ^{Größe} benachbarter Anndtree unterscheidet
sich höchstens um Faktor 2

Wie macht man balancierten Baum aus unbalancierten?

\rightarrow Füge Knoten ein, solange nach Nachbarn mit zu großer
Tiefe einsteifen. Bsp.:



algo: ^{sketch} verwalte Liste \mathcal{L} aller Blätter

2 Schritte im wesentlichen:

1. Check, ob Blatt v gesplittet werden muß.

Geht mit Neighbor Finding - algo von wohin

2. Wenn Blatt gesplittet wurde, checke ob seine
Nachbarn auch gesplittet werden müssen.

auch mit Neighbor Finding.

Q: do we
have to
go down
beneath the
neighbor?
 \rightarrow No

Balancierung kann man natürlich gleich während des builden eines
Anndtrees machen, aber Darstellung und Analyse ist einfacher, wenn
man es getrennt macht. Und i. d. kommt dasselbe raus.

[Übung: programmieren. Jeder einfach ansformulieren.]

Frage: was passiert mit der Größe, wenn balanciert wird?

Dann: man könnte glauben, daß sich ein Split immer weiter ausbreitet ... - Glücklicherweise gilt 2

Lemma:

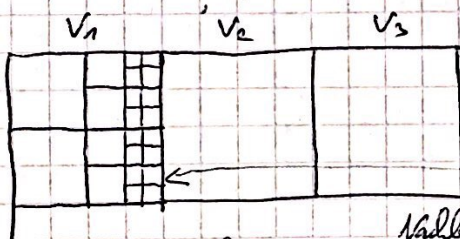
Sei Q Quadtree mit n Knoten, \hat{Q} = balancierte Version davon.

Dann hat \hat{Q} $O(n)$ Knoten,

und läßt sich in $O(n \log n)$ konstruieren (Gesamtzeit).

Bew.:

1. $O(n)$ Knoten: wir beweisen, daß nur $O(n)$ Splitting Operationen; daraus folgt Beh., da jede Splitting Op. 4 neue Knoten erzeugt.



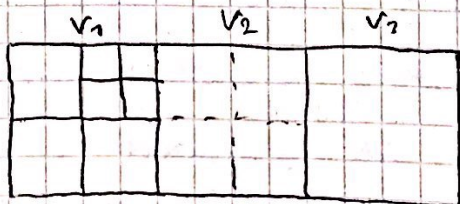
Beh.: egal wie klein die ^{Nachbar-}Quadrate an dieser Seite von v_2 sind, v_3 muß nie gesplittet werden. M.a.W.: Splits propagieren nicht beliebig weit.

Beh.: $D(v_i) =$ Tiefe des Teilbaums unter v_i .
Bew. fruchtig durch Induktion über Tiefe ^{des Teilbaumes unter v_1} von v_1 :

Induktionsanfang:

$$D(v_2) = D(v_3) = 0$$

$$D(v_1) = 2$$



$\Rightarrow v_2$ wird 1x gesplittet, v_3 wird nicht gesplittet \Rightarrow Beh.

Induktionsschritt: Beh. gilt für Tiefen $D < d$

$$D(v_1) = d > 2$$

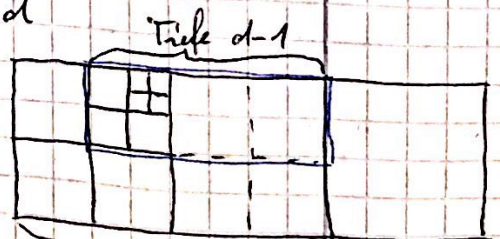
$\Rightarrow v_2$ wird (mind.) 1x gesplittet;

$$D(\text{RO-child}(v_1)) = d-1$$

$$\text{Tiefe}(\text{RO-child}(v_1)) = d-1 \Rightarrow$$

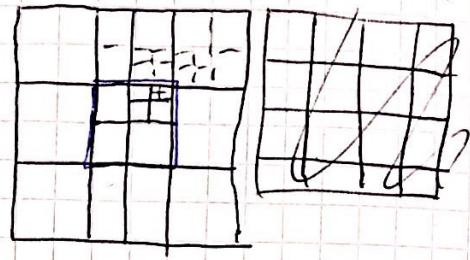
RO-child(v_2) wird nicht weiter gesplittet

$\Rightarrow v_3$ wird nicht gesplittet.



Situation für Tiefe d (wg. Induktion)

(\Rightarrow egal, wie oft ein Quadrat unterteilt wird, es werden nur 8 Nachbar-Quadrate als Folge unterteilt.
 = welche Tiefe ein Quadrat hat, auf welchem Level



(Split kann "nur die Ecke" propagieren.)

Mit dieser Beob. kann man jetzt die

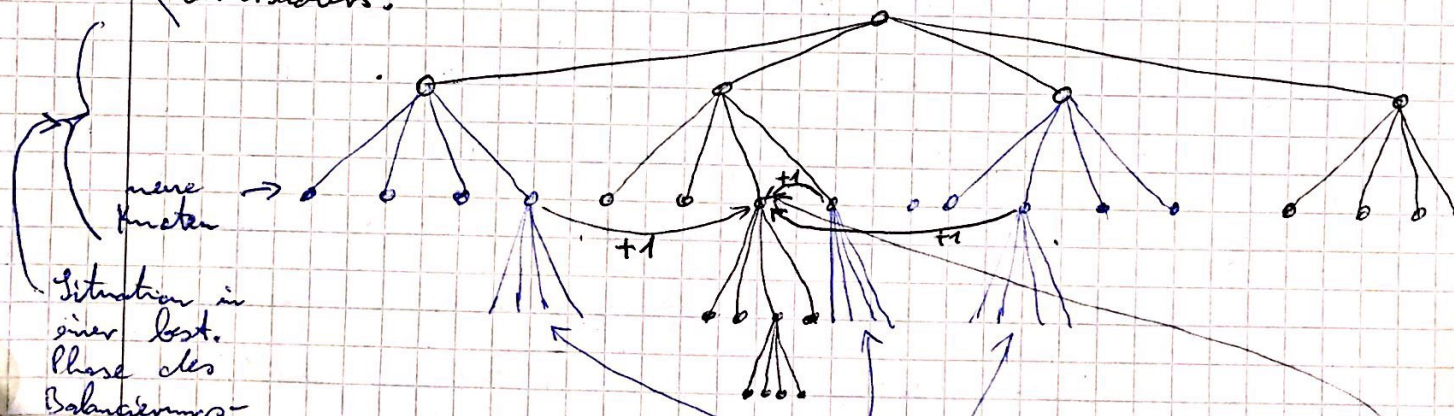
Splits beschränken:

"alter Kn." = Knoten im orig. Baum

"neuer Kn." = " " neuen, daraus hervorgehenden, balancierten Baum.

Split-Zähler ^{für alte Knoten} = wie oft hat ein alter Knoten einen Split verursacht. [neue Kn. brauchen keinen Split-Z.]

(Falls Knoten gesplittet wird, dann bewegen, weil einer der 8 Nachbarn zu tief ist \rightarrow erhöhe den Split-Zähler dieses Verursachers.)



Situation in einer best. Phase des Balancierungsprozesses \rightarrow welche Knoten muss man unterteilen, weil dieser Knoten zu tief ist? Z.B. diese

\Rightarrow der Split Zähler jedes alten Kn. ≤ 8 am Ende, hat also $\leq 8 \cdot 4$ neue Knoten beigetragen. \Rightarrow 1. Beh. des Lemmas.

2. Zeit:

Zeit pro Knoten ist $O(d+1)$ wegen konstanter Anzahl von Nachbarn; jeder Knoten kommt höchstens 1x dran \Rightarrow Beh.

Bemerkung: Die Operationen, die beim Balancieren gemacht werden, kann man natürlich auch gleich beim Aufbau des Quadtrees machen; d.h., wenn ein Blatt unterteilt wird, schaut man gleich nach, ob die Nachbarn evtl. auch gesplittet werden müssen.

Splits und Zeit Split sich mit Rekursion zeigen.