

فصل ششم:

Point Location Knowing Where You Are



مینا حسین نیا شوکی

آبان 93

ساخت نقشه دوزنقه ای:



با استفاده از یک الگوریتم افزایشی سعی می کنیم نقشه دوزنقه ای، $T(S)$ را بسازیم.

در طول ساخت نقشه دوزنقه ای، ساختار داده ای D نیز جهت جستجوی مکان نقاط ساخته میشود.

این ساختار جستجو یک گراف جهت دار بدون دور است.

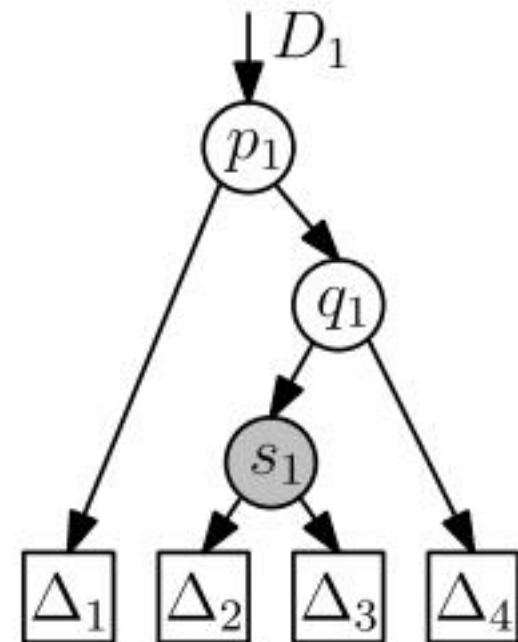
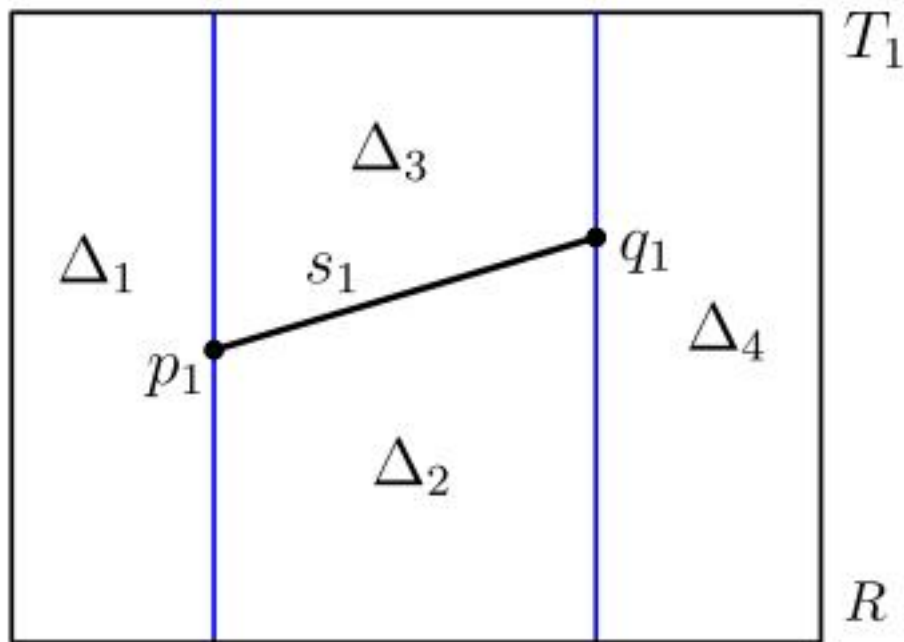
این گراف دارای یک ریشه است و دقیقاً یک برگ به ازای هر دوزنقه در آن وجود دارد.



در x -node بررسی می کنیم که آیا نقطه q سمت چپ یا راست خط
واصل نقاط انتهایی قرار دارد؟

در y -node بررسی می کنیم که آیا نقطه q بالا یا پایین آن segment
قرار دارد؟

نمایش نودها در گراف





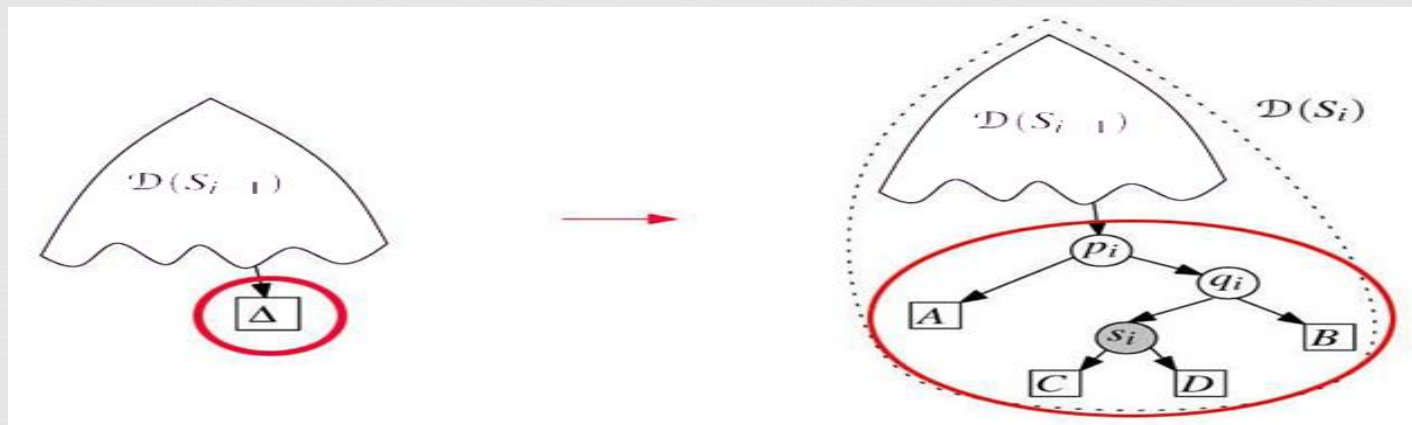
Algorithm TRAPEZOIDALMAP(S)

Input. A set S of n non-crossing line segments.

Output. The trapezoidal map $\mathcal{T}(S)$ and a search structure $\mathcal{D}$ for $\mathcal{T}(S)$ in a bounding box.

1. Determine a bounding box R that contains all segments of S , and initialize the trapezoidal map structure $\mathcal{T}$ and search structure $\mathcal{D}$ for it.
2. Compute a random permutation $s_1, s_2, \dots, s_n$ of the elements of S .
3. **for** $i \leftarrow 1$ **to** n
4. **do** Find the set $\Delta_0, \Delta_1, \dots, \Delta_k$ of trapezoids in $\mathcal{T}$ properly intersected by s_i .
5. Remove $\Delta_0, \Delta_1, \dots, \Delta_k$ from $\mathcal{T}$ and replace them by the new trapezoids that appear because of the insertion of s_i .
6. Remove the leaves for $\Delta_0, \Delta_1, \dots, \Delta_k$ from $\mathcal{D}$, and create leaves for the new trapezoids. Link the new leaves to the existing inner nodes by adding some new inner nodes, as explained below.

sample



نحوه تشخیص همسایه ها:



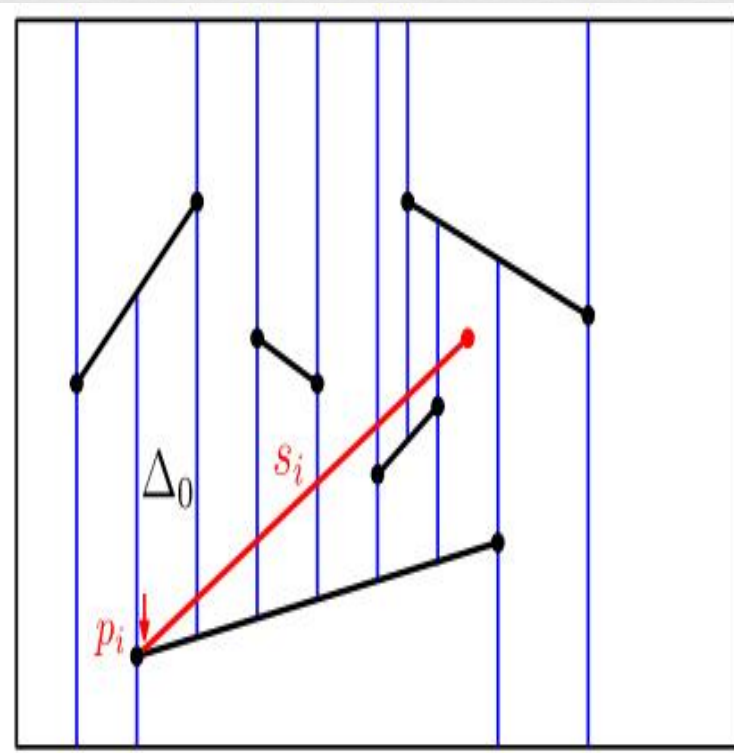
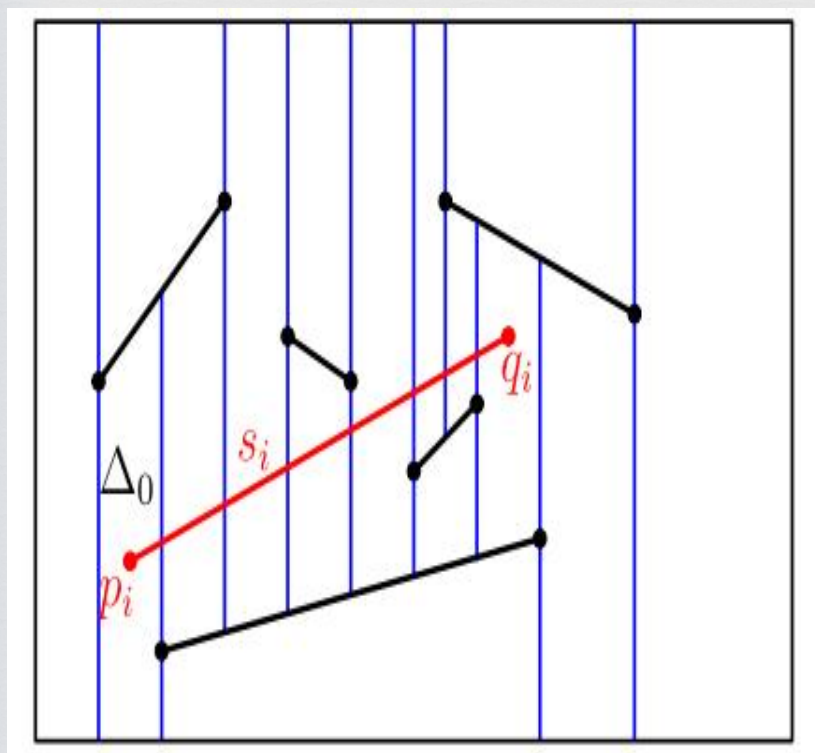
هر دوزنقه Δ_{j+1} همسایه سمت راست Δ_j هست:

- اگر $\text{rightp}(\Delta_j)$ بالای s_i قرار بگیرد Δ_{j+1} همسایه پایین راست Δ_j می باشد.
 - اگر $\text{rightp}(\Delta_j)$ پایین s_i قرار بگیرد Δ_{j+1} همسایه بالا راست Δ_j می باشد.
- در نتیجه ما با داشتن Δ_0 و پیمودن نقشه دوزنقه ای میتوانیم $\Delta_1 \dots \Delta_k$ را بدست آوریم.

است دوزنقه Δ_0 که راس انتهایی چپ (p) در آن قرار دارد مشخص شود و بقیه دوزنقه ها با بررسی ساختار افراز دوزنقه ای تعیین می شوند.



- اگر p داخل دوزنقه باشد با جستجوی D آن را پیدا میکنیم.
- اگر p روی یک یال یا راس از دوزنقه باشد قرار داد میکنیم:
 - اگر p روی پاره خط عمودی در یک x -node باشد، p در سمت راست آن قرار دارد.
 - اگر p روی یک ضلع s از یک y -node باشد، شیب s و s_i را مقایسه میکنیم:
اگر شیب s_i بزرگتر بود پس p بالای s قرار دارد و بالعکس.





Algorithm FOLLOWSEGMENT($\mathcal{T}, \mathcal{D}, s_i$)

Input. A trapezoidal map $\mathcal{T}$, a search structure $\mathcal{D}$ for $\mathcal{T}$, and a new segment s_i .

Output. The sequence $\Delta_0, \dots, \Delta_k$ of trapezoids intersected by s_i .

1. Let p and q be the left and right endpoint of s_i .
2. Search with p in the search structure $\mathcal{D}$ to find Δ_0 .
3. $j \leftarrow 0$;
4. **while** q lies to the right of $rightp(\Delta_j)$
5. **do if** $rightp(\Delta_j)$ lies above s_i
6. **then** Let Δ_{j+1} be the lower right neighbor of Δ_j .
7. **else** Let Δ_{j+1} be the upper right neighbor of Δ_j .
8. $j \leftarrow j + 1$
9. **return** $\Delta_0, \Delta_1, \dots, \Delta_j$

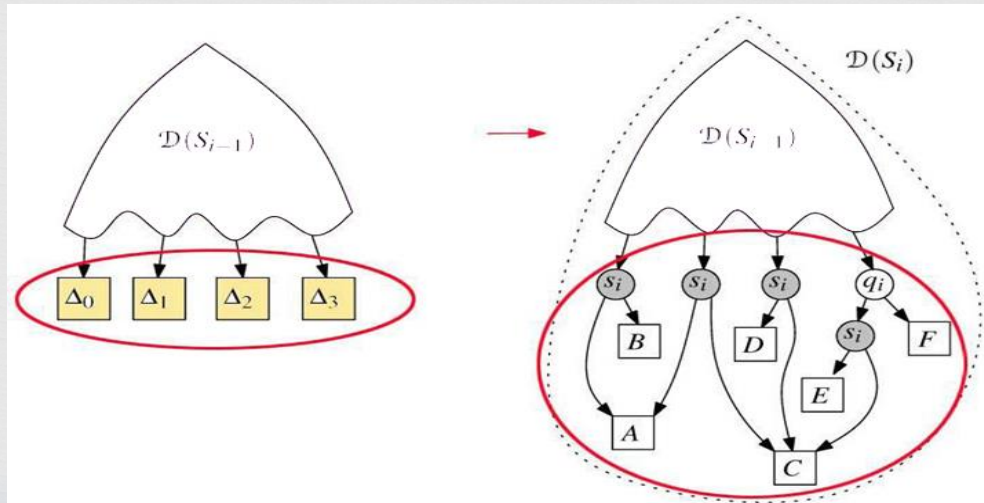
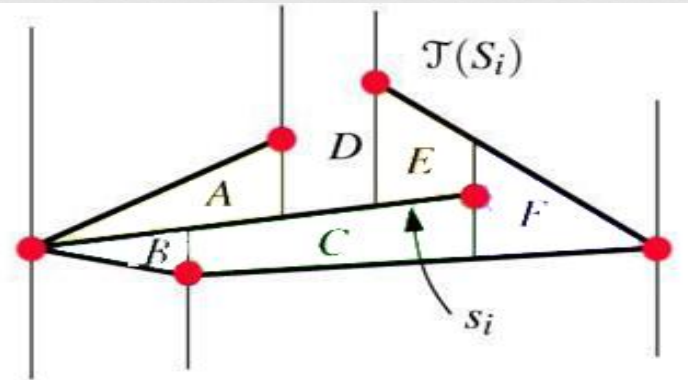
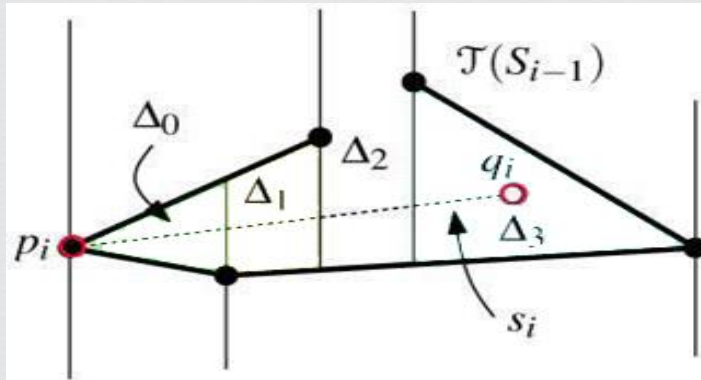
بروز رسانی D و T



برای update کردن T، Δ را از T حذف میکنیم و آن را با 4 دوزنقه جدید A,B,C,D جایگزین میکنیم.

برای update کردن D، برگ Δ را از D حذف میکنیم و آن را با یک درخت کوچک با 4 برگ جایگزین میکنیم.

این زیر درخت شامل نودهای داخلی جدید نیز میشود.



بروز رسانی T



اگر $\Delta_1, \Delta_2, \dots, \Delta_k$ دنباله ای از دوزنقه های برخورد کرده باشند، ابتدا از نقاط انتهایی s_i ، خط های عمودی را بسط می دهیم.

خط های عمودی اطراف را کوتاه می کنیم.

دوزنقه های جدید را با هم merg می کنیم.

این مراحل در زمان خطی انجام میشود.

بروز رسانی D



اگر راس انتهایی چپ si داخل Δ_0 باشد:

به جای آن یک x -راس به عنوان انتهایی چپ و یک y -راس برای si در D قرار میدهیم.

اگر راس انتهایی راست si داخل Δ_k باشد:

به جای آن یک x -node به عنوان انتهایی راست و یک y -راس برای si در D قرار میدهیم.

برگهای $\Delta_1, \dots, \Delta_{k-1}$ را با یک y -node برای si جایگزین میکنیم و برگهای این رئوس را می سازیم.

قضیه 6.3:



الگوریتم TrapezoidalMap، نقشه دوزنقه ای $T(S)$ ، از مجموعه S با n پاره خط در موقعیت کلی و ساختار جستجو D برای $T(S)$ ، در زمان مورد انتظار $O(n \lg n)$ محاسبه می کند.

فضای مورد انتظار برابر $O(n)$ است.

برای جستجو هر نقطه q زمان مورد انتظار $O(\lg n)$ می باشد.

اثبات ← زمان جستجوی ساختار جستجوی D



q نقطه ثابت جستجو است.

X_i متغیر تصادفی و برابر تعداد نود هایی است که در تکرار i اضافه میشود.
در بدترین حالت در هر تکرار عمق گراف 3 نود اضافه میشود.

یعنی: $x_i \leq 3$

طول مسیر مورد انتظار:

$$E(\sum X_i) = \sum E(X_i)$$

P_i : احتمال وجود نود روی مسیر جستجو که در تکرار i ام ایجاد شده است

پس:

$$E(x_i) \leq 3 p_i$$



$\Delta q(Si-1)$: نوزنقه حاوی q در $T(Si-1)$

احتمال ایجاد تغییر در ساختار D :

$$P_i = Pr[\Delta q(Si) \neq \Delta q(Si-1)]$$

تمام نوزنقه های ایجاد شده در تکرار i همسایه های si هستند در واقع:

یا si خود $Top(\Delta)$ و یا $Bottom(\Delta)$ است.

یا نقاط انتهایی آن $rightp(\Delta)$ یا $leftp(\Delta)$ هستند.



نقشه دوزنقه ای را در نظر میگیریم،

در صورتی $\Delta q(S_i)$ حذف میشود که یکی از چهار مورد $\text{Top}(\Delta q(S_i))$ ، $\text{Bottom}(\Delta q(S_i))$ یا $\text{leftp}(\Delta q(S_i))$ ، $\text{rightp}(\Delta q(S_i))$ حذف شود.

پاره خط های S_i به صورت تصادفی درج میشوند پس احتمال هر بخش برابر S_i است.

احتمال آنکه $\text{top}(\Delta q(S_i))$ با حذف پاره خط s_i ، شود حذف $1/i$ است.

$$P_i = \Pr[\Delta_q(S_i) \neq \Delta_q(S_{i-1})] = \Pr[\Delta_q(S_i) \notin T(S_{i-1})] \leq \frac{4}{i}$$



با استفاده از روابط قبل

$$E\left(\sum_{i=1}^n X_i\right) \leq \sum_{i=1}^n 3P_i \leq \sum_{i=1}^n \frac{12}{i} \leq 12 \sum_{i=1}^n \frac{1}{i} = 12 Hn$$

که

$$Hn = \sum_{i=1}^n \frac{1}{i}$$

برای $n > 1$

$$\ln n < Hn < \ln n + 1$$

که

$$\int_1^n \frac{1}{x} dx = \ln n$$

و در نتیجه زمان مورد انتظار جستجو نقطه q ، $O(\lg n)$ می باشد.

اثبات ← فضای مورد انتظار



برای بدست آوردن اندازه این ساختار کافی است تعداد نودهای D را محاسبه کنیم

تعداد نودها برابر است با: تعداد برگ ها + تعداد نودهای داخلی

که برگ ها در تناظر یک به یک با دوزنقه ها هستند و از مرتبه $O(n)$ (طبق لم

(۶.۲

$$O(n) + \sum_{i=1}^n (\text{number of inner nodes created in iteration } i)$$

اگر k_i تعداد دوزنقه های جدید ایجاد شده (تعداد برگ ها) در تکرار i ام باشد.

k_{i-1} تعداد نودهای داخلی ایجاد شده در تکرار i ام است.



$$O(n) + E\left[\sum_{i=1}^n (k_i - 1)\right] = O(n) + \sum_{i=1}^n E(k_i)$$

و تعریف می کنیم:

$$\delta(\Delta, s) = \begin{cases} 1 & \text{if } \Delta \text{ disappears from } T(S_i) \text{ when } s \text{ is removed from } S_i \\ 0 & \text{O.W} \end{cases}$$

که $s \in S_i$, $\Delta \in T(S_i)$

در آنالیز زمان جستجو دیدیم حداکثر 4 بخش است که باعث حذف دوزنقه می شود:

$$\sum_{s \in S_i} \sum_{\Delta \in T(S_i)} \delta(\Delta, s) \leq 4|T(S_i)| = O(i)$$



از طرفی s_i یک عضو تصادفی S_i می باشد، پس می توانیم مقدار مورد انتظار k_i را با گرفتن میانگین روی تمام s_i ها بدست آورد:

$$E(k_i) = \frac{1}{i} \sum_{s \in S_i} \sum_{\Delta \in T(S_i)} \delta(\Delta, s) \leq \frac{O(i)}{i} = O(1)$$

تعداد مورد انتظار نوزنقه های ایجاد شده در هر تکرار $O(1)$ هست و در بدترین حالت n تکرار داریم پس:

حد بالای مورد انتظار برای ذخیره سازی $O(n)$ می باشد.

زمان اجرای مورد انتظار ساختمان داده الگوریتم:



تنها نیاز به محاسبه زمان درج پاره خط s_i داریم:

$O(k_i)$ + the time needed to locate the left end point of s_i in $T(S_i)$

$$O(1) + \sum_{i=1}^n [O(\log i) + O(E(k_i))] = O(n \log n) + O(n) = O(n \log n)$$

to search in $D(S_{i-1})$
for the left end point of segment s_i

to replace the affected
trapezoids

نتیجه 6.4



فرض کنید S یک زیر تقسیم مسطح با n یال باشد. در زمان مورد انتظار $O(n \lg n)$ می توان یک ساختار داده از فضای مورد انتظار $O(n)$ ، ساخت. به طوری که برای هر نقطه جستجوی q ، $O(\lg n)$ زمان مورد انتظار برای مکان یابی نقطه جستجو باشد.

حالات خاص:



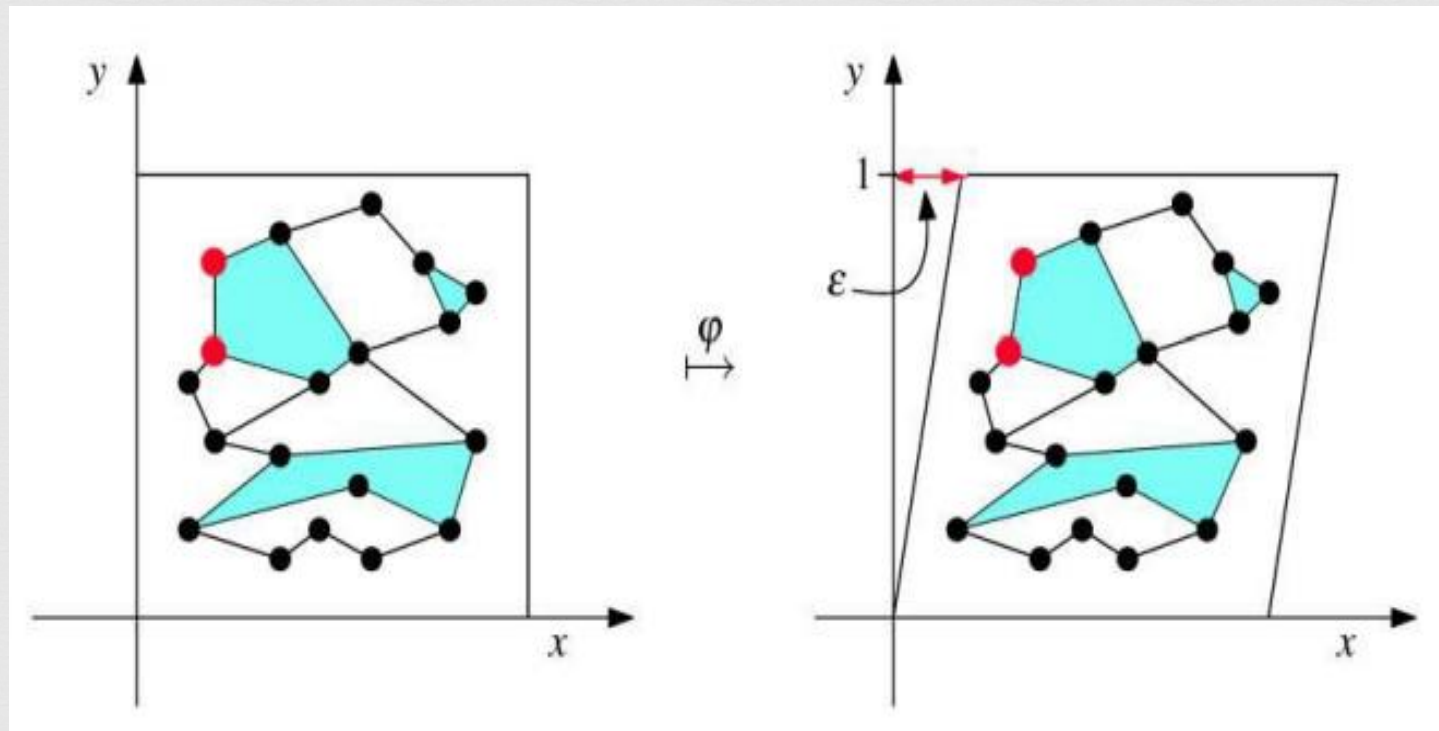
در بخش قبل فرضیاتی برای مسئله در نظر گرفتیم:

مجموعه پاره خط ها در موقعیت کلی هستند یعنی هیچ دو نقطه مجزایی دارای مختصه x یکسان نیستند.

یک نقطه جستجو هیچ گاه روی پاره خط عمودی از یک x -node یا روی پاره خطی از یک y -node نمی باشد.

حال این فرضیات را نادیده میگیریم و از الگوریتم shear transformation استفاده میکنیم.

Shear transformation





برای یک $\varepsilon > 0$ داریم $\varphi(x, y) \rightarrow (x + \varepsilon y, y)$
برای مشخص کردن ساختار D باید

- در x-node: دو نقطه q و p را می‌گیرد و با داشتن مختصات $(x_p + \varepsilon y_p, y_p)$, $(x_q + \varepsilon y_q, y_q)$ مشخص میکند سمت «چپ»، «راست» یا «روی خط عمودی» است که p قرار دارد.
- در y-node: نقطه q و پاره خطی با نقاط ابتدایی، انتهایی p_1, p_2 را می‌گیرد و مشخص میکند q در «بالا»، «پایین» و یا «روی پاره خط» است. این عملگر وقتی اجرا میشود که خط عمودی از میان q ، پاره خط را قطع کند:

$$x_1 + \varepsilon y_1 \leq x_q + \varepsilon y_q \leq x_2 + \varepsilon y_2$$

If $x_1 = x_q = x_2$ and $y_1 \leq y_q \leq y_2$ Then q lies on s