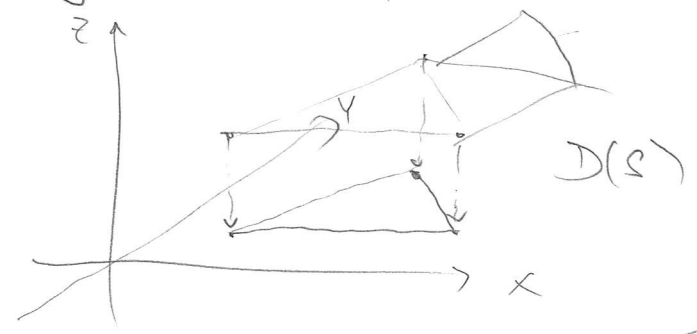


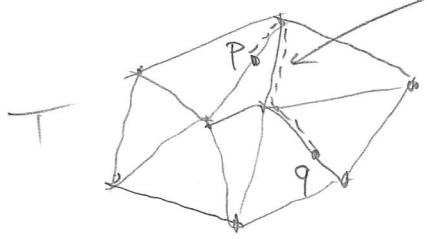
Delaunay - Triangulation: $D(S)$

Theorem maximiert die kleinsten Winkel

Anwendungen CAD/CAM, Rekonstruktion von Flächen aus Sample-Punkte



(2)



$\pi(p, q) =$ kürzester Wg von p nach q in T

Gesamt: Straßennetz Triangulation T

$$d(T) := \max_{p, q \in T} \frac{|\pi(p, q)|}{|pq|} \quad (\text{geometrische}) \text{ Dilatation von } T$$

Theorem Unter allen Triangulationen einer Punktmenge S hat $D(S)$ die kleinste geometrische Dilatation.

Bew: Sei T beliebige Triangulation von S , sei $d(T) = \frac{|\pi(p_0, q_0)|}{|p_0 q_0|}$ wobei $|p_0 q_0|$ minimal

Beh: Dann liegen p_0, q_0 auf dem Rand eines Dreiecks von T

Alg Geo 19.2 Bew. S. 87



$$d(T) = \frac{|\pi(p_0, q_0)|}{|p_0 q_0|} \leq \frac{|\pi(p_0, t)| + |\pi(t, q_0)|}{|p_0 t| + |t q_0|} \leq \max \left(\frac{|\pi(p_0, t)|}{|p_0 t|}, \frac{|\pi(t, q_0)|}{|t q_0|} \right) \leq \delta(T)$$

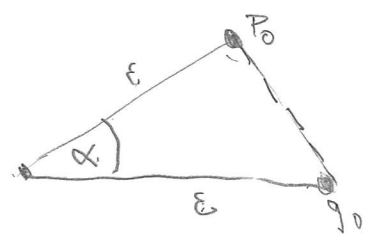
denn: $\frac{|\pi(p_0, t)|}{|p_0 t|}, \frac{|\pi(t, q_0)|}{|t q_0|} \leq C$

$\Rightarrow |\pi(p_0, t)| + |\pi(t, q_0)| \leq C |p_0 t| + C \cdot |t q_0|$

$\Rightarrow \frac{|\pi(p_0, t)|}{|p_0 t|} = \delta(T)$ oder $\frac{|\pi(t, q_0)|}{|t q_0|} = \delta(T)$ ↓

← kleiner! →

$\Rightarrow p_0, q_0$ auf Rand desselben Dreiecks von T:



Dilatation zwischen p_0, q_0

$$\frac{2\epsilon}{\sqrt{2\epsilon^2 - 2\epsilon^2 \cos \alpha}} = \frac{\sqrt{2}}{1 - \cos \alpha} = \frac{1}{\sin \frac{\alpha}{2}}$$



↑ haben maximale Dilatation, weil Winkel minimal

Also: $\delta(S)$ hat unter allen Triangulationen von S minimale geometrische Dilatation

Aber: ① Es kann Graphen mit geraden Kanten geben, die kleinere Dilatation als $D(S)$ haben:

— stets: $\delta(DT(S)) \geq 2$, denn es gibt immer Winkel $\leq 60^\circ$
 $\frac{1}{\sin 30^\circ} = 2$

— z.B.

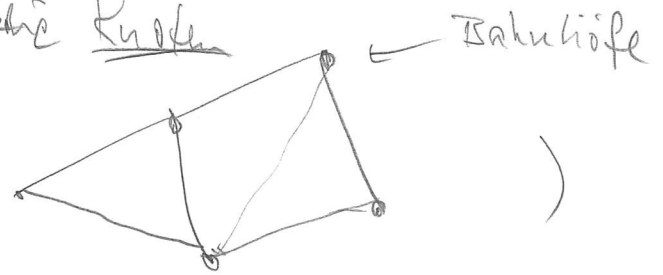


im Kreis = $\frac{\frac{2\pi}{2}}{2} = \frac{\pi}{2} < 2$

"Spanner"

(statt geometrischer Dilatation: alle Punkte

graphentheoretische Dilatation: nur die Knoten



② $D(S)$ minimiert nicht die Gesamtlänge aller Kanten

Minimum Weight Triangulation: NP-hart (Nulzer, Rose)

Berechnung

$$V(S) \xleftrightarrow{O(n)} D(S)$$

$$V(S) \xrightarrow[\varepsilon]{O(n)} ch(S)$$

Theorem 6.1 (Djidojev, Lingas '91) Angenommen, die n Punkte in S sind schon nach X -Koordinaten sortiert. Dann braucht die Konstruktion von $V(S)$ immer noch $\Omega(n \log n)$ Zeit im worst case.

Bew: Wir zeigen: $V(S)$ $\xrightarrow{O(n)}$ ε -closeness
 versortierte S

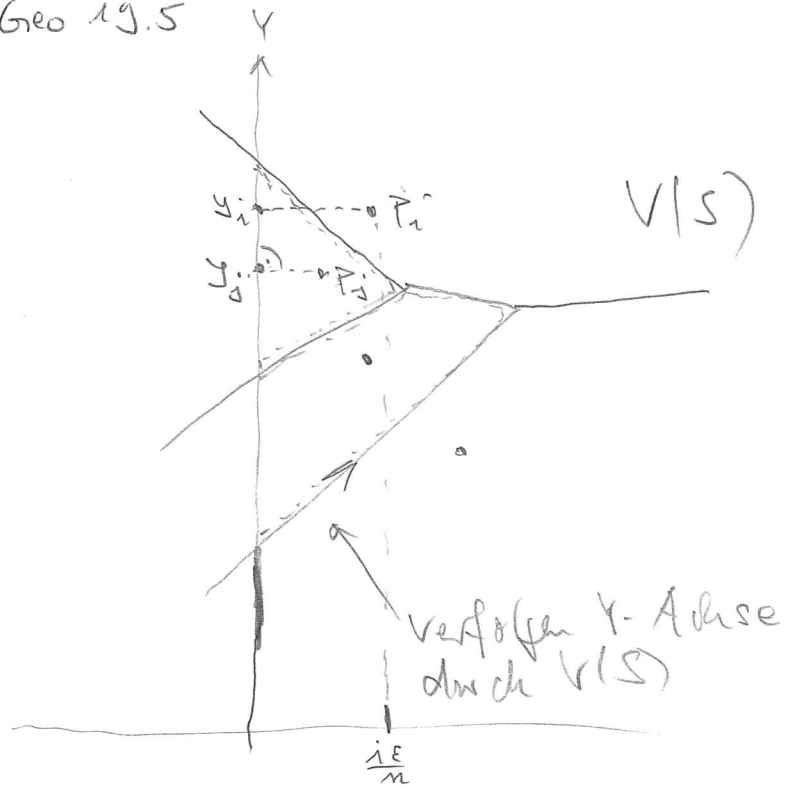
Seien gegeben: $y_1, \dots, y_n \in \mathbb{R}$, $\varepsilon > 0$. Frage: Gibt es $i \neq j$ mit $|y_i - y_j| < \varepsilon$?

Definiere (in $O(n)$ Zeit) Punkte $P_i := (\frac{i\varepsilon}{n}, y_i)$, $1 \leq i \leq n$
 nach X versortiert! $S := \{P_1, \dots, P_n\}$

Berechne $V(S)$, verfolge die Y -Achse von unten durch $V(S)$



findet man in $O(n)$ Zeit



Teste, ob für jedes j
 die Projektion $(0, y_j)$ von p_j auf Y -Achse
 in $VR(p_j, S)$ enthalten ist

falls ja: Y -Achse besucht jede Visum-Region
 \Rightarrow wir kennen die Reihenfolge des y_j
 auf Y -Achse
 \Rightarrow können kleinste Abstand konsequentes y
 in Zeit $O(n)$ bestimmen.

falls nein: (dann gibt es Punkte wie p_i im $\bar{J}(d)$
 mit $(0, y_i) \in VR(p_i, S)$ mit $\forall p_i$ (*)

$$|y_i - y_j| \leq |(0, y_i) p_j| \stackrel{(*)}{\leq} |(0, y_i) p_i| = \frac{\epsilon}{n} \leq \epsilon$$

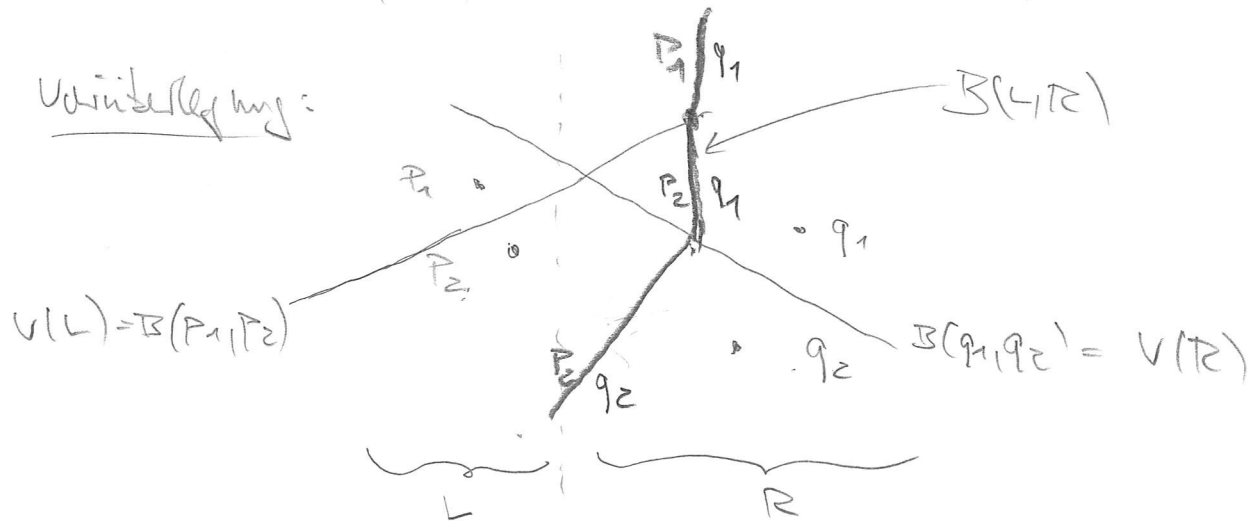
\Rightarrow Antwort auf ϵ -closeness-Test heißt "ja". $O(n)$ Thm 6.1

Folgerung: $V(S) \xrightarrow{O(n)} ch(S) \xleftrightarrow{O(n)} \text{Sortieren}$
 $\leftarrow \text{--- } O(n) \text{ --- } \times \text{---}$

Jetzt: $V(S)$ mit DPC (nach Shamos/Hoey '75)

- DPC:
- (i) Teile S durch Senkrechte (oder Waagerechte) in zwei etwa gleich große Teile L und R
 - (ii) Berechne rekursiv $V(L)$ und $V(R)$
 - ! \rightarrow (iii) Setze $V(L)$ und $V(R)$ zu $V(S)$ zusammen.

Umwickelung:



$$S = L \cup R - \{p_1, p_2, q_1, q_2\}$$

Was fehlt noch an $V(S)$? Voronoi-Kanten zwischen L - und R -Teilern

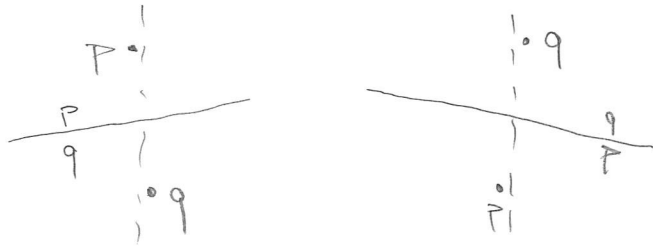
formal: $B(L|R) := \{z \in \mathbb{R}^2; \min_{p \in L} |pz| = \min_{q \in R} |qz|\}$

alle Punkte der Ebene mit z nächsten Nachbarn in S , von denen einer in L und einer in R liegt

Lemma 6.13

L, R durch Senkrechte separieren $\Rightarrow B(L, R)$ ist eine
 γ -monotone Polygonale Kette

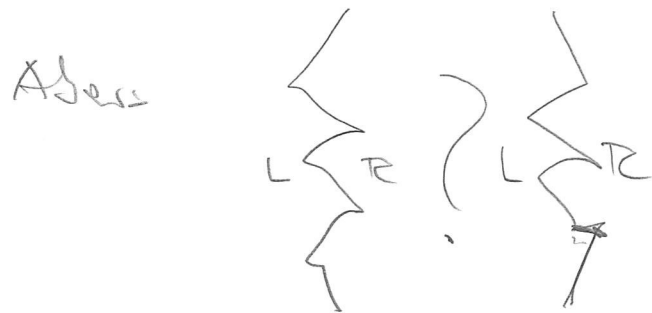
Bew: Sei $p \in L, q \in R \Rightarrow$ Segment von $B(p, q)$ kann nicht waagrecht sein



stets: p links, q rechts

$\Rightarrow B(L, R)$ kann keine Ecken enthalten

$\Rightarrow B(L, R)$ kann nur aus γ -monotonen Kanten bestehen



\Rightarrow es gibt nur 1 Kette in $B(L, R)$

(iii) Zusammensetzen von $V(L)$ und $V(R)$

- Berechnung von der Kette $B(L, R)$

- Abschneiden der "überstehenden" Kanten von $V(L)$ und $V(R)$

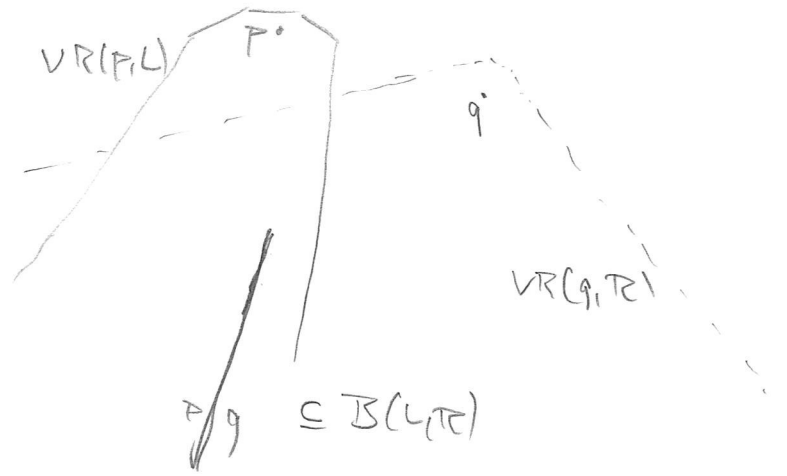
$O(n)$ { - Verschieben des Schnittstrandes $\rightsquigarrow V(S)$

Ⓐ finde Halbgerade im Unendlichen

Ⓑ verfolge sie simultan durch $V(L)$ und $V(R)$

(a) Suche Halbgerade von $B(L, T)$ im Unendlichen

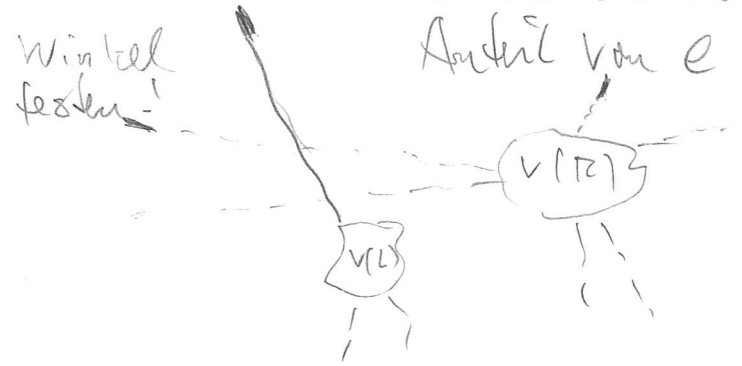
- es muß genau 2 davon geben
- jede von ihnen muß in unbeschränktem Durchschnitt von Regionen $VR(p, L)$ und $VR(q, T)$ liegen



Wie findet man das?
 Simultanes Umlauf durch die unbeschränkten Regionen von $V(L)$ und $V(T)$; jedesmal fest:

liegt der Bisektor des Winkels p/q im Durchschnitt und ist in $B(p, q) = VR(p, L) \cap VR(q, T)$ unbeschränkt?

Synchronisieren: wähle unbeschränkte Kante e von $V(L)$
 finde unbeschränkte Region von $V(T)$, die unbeschränkten Anteil von e enthält

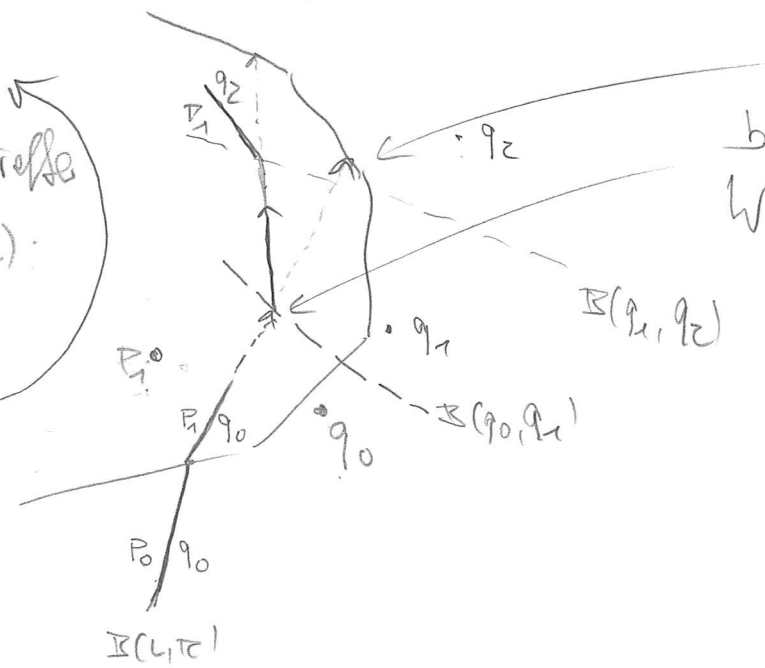


Dann = simultanen Umlauf stellen. $O(n)$, um (a) auszuführen

Alg Geo 19.9

Jetzt (b): Verfolgung von $\mathbb{I}(L, \mathbb{R})$ durch $V(L)$ und $V(\mathbb{R})$

Finden des Treffers
auf $\mathbb{D}V(\mathbb{R}(P, L))$:
Suche gegen
Uhrzeiger



beide Treffer berechnen!
Welcher kommt zuerst?

Finden des Treffers auf den Regionen
von $V(\mathbb{R})$:
Als suchen der Pänds im Uhrzeiger.