

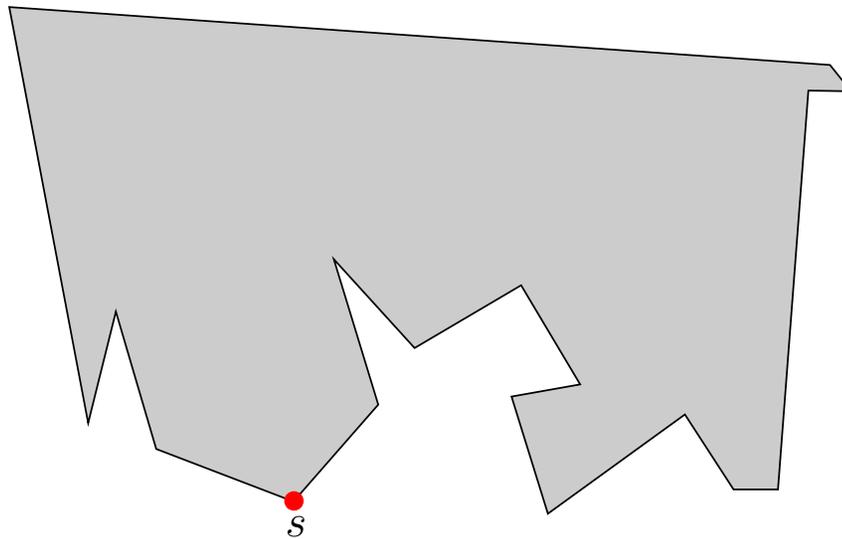
# Offline Bewegungsplanung: SWR und Touring

Elmar Langetepe  
University of Bonn

# Was ist wichtig? Def. 1.25

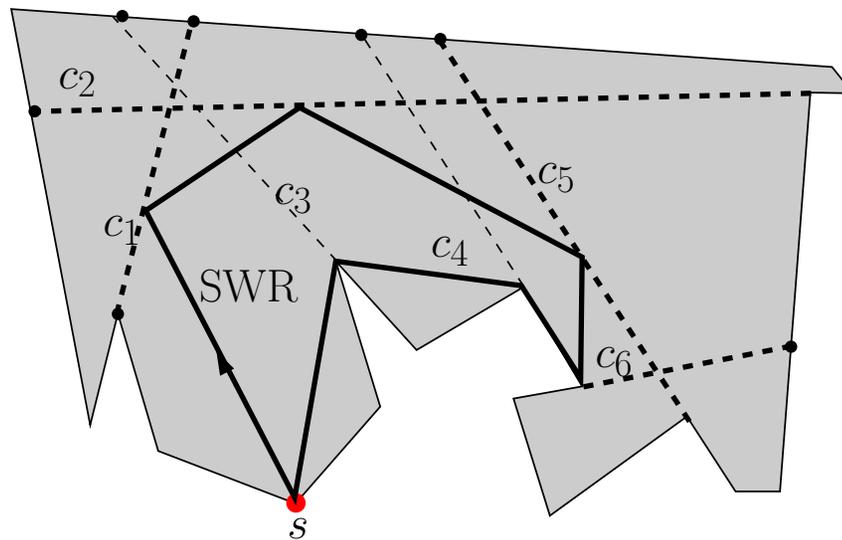
# Was ist wichtig? Def. 1.25

a) (Cuts) Extensionen der reflexen Ecken



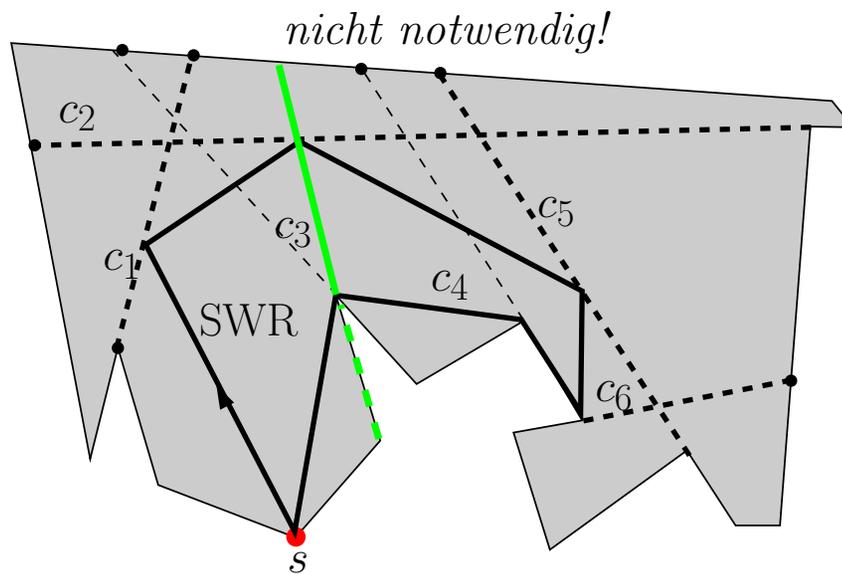
# Was ist wichtig? Def. 1.25

- a) (Cuts) Extensionen der reflexen Ecken
- b) Notwendige Cuts (bezüglich  $s$ )



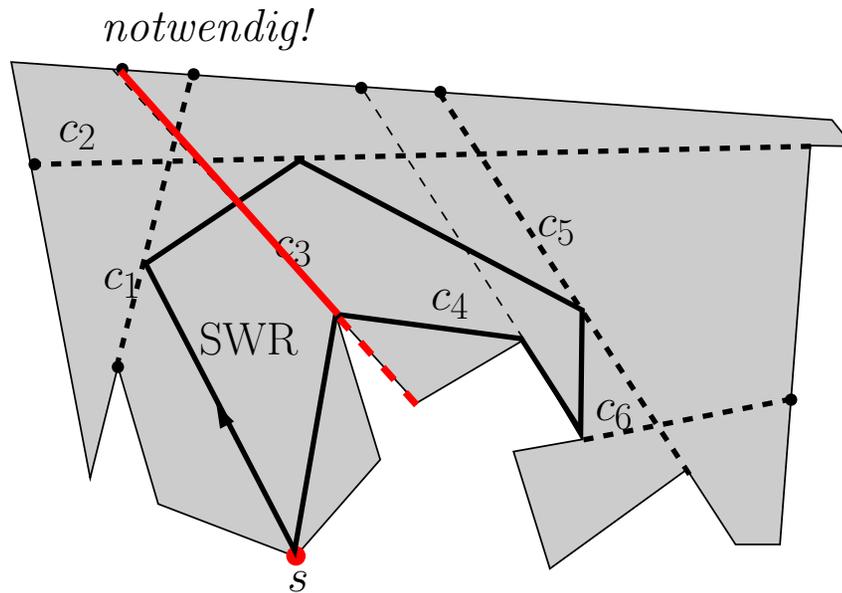
# Was ist wichtig? Def. 1.25

- a) (Cuts) Extensionen der reflexen Ecken
- b) Notwendige Cuts (bezüglich  $s$ )



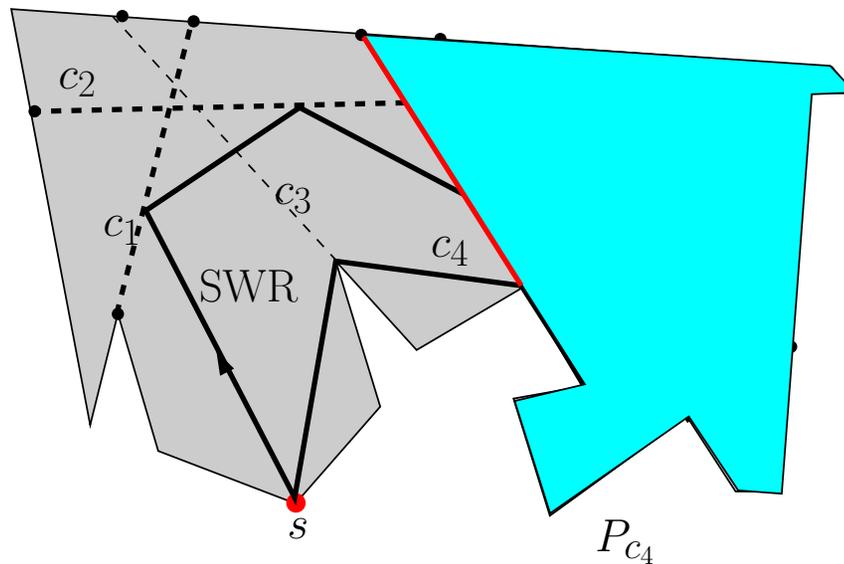
# Was ist wichtig? Def. 1.25

- a) (Cuts) Extensionen der reflexen Ecken
- b) Notwendige Cuts (bezüglich  $s$ )



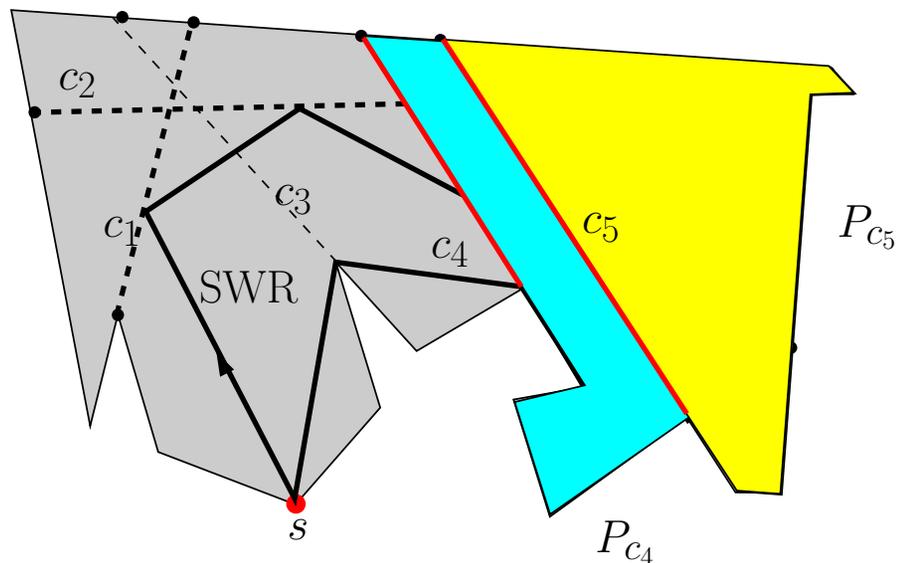
## Was ist wichtig? Def. 1.25

- a) (Cuts) Extensionen der reflexen Ecken
- b) Notwendige Cuts (bezüglich  $s$ )
- c) Dominanz-Beziehung  $P_{c_i} \subseteq P_{c_j}$



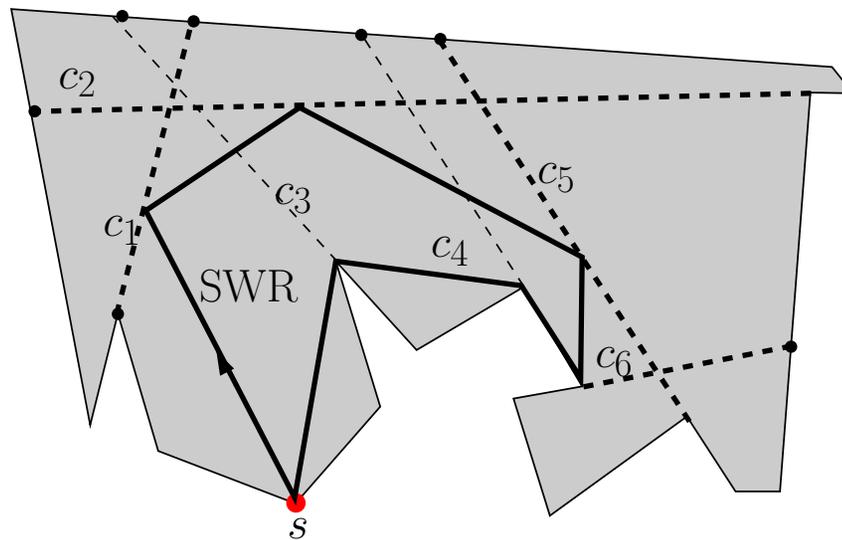
## Was ist wichtig? Def. 1.25

- a) (Cuts) Extensionen der reflexen Ecken
- b) Notwendige Cuts (bezüglich  $s$ )
- c) Dominanz-Beziehung  $P_{c_i} \subseteq P_{c_j}$



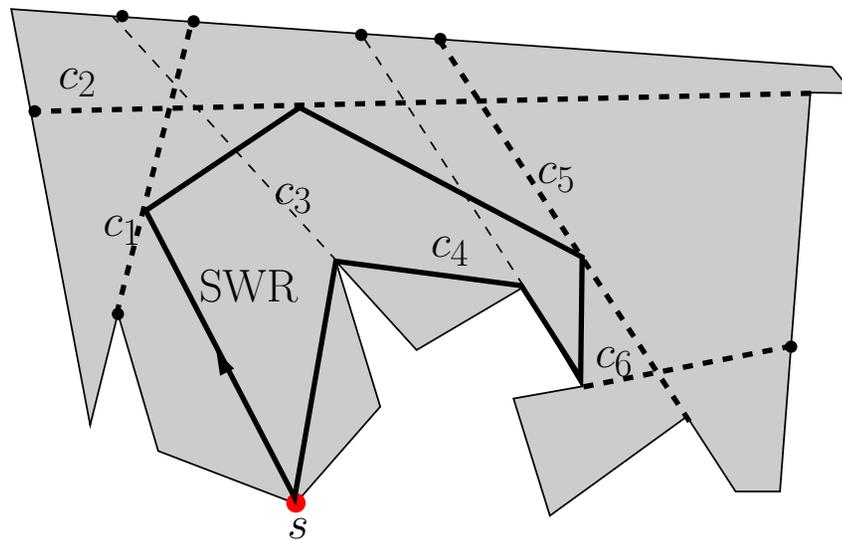
## Was ist wichtig? Def. 1.25

- a) (Cuts) Extensionen der reflexen Ecken
- b) Notwendige Cuts (bezüglich  $s$ )
- c) Dominanz-Beziehung  $P_{c_i} \subseteq P_{c_j}$



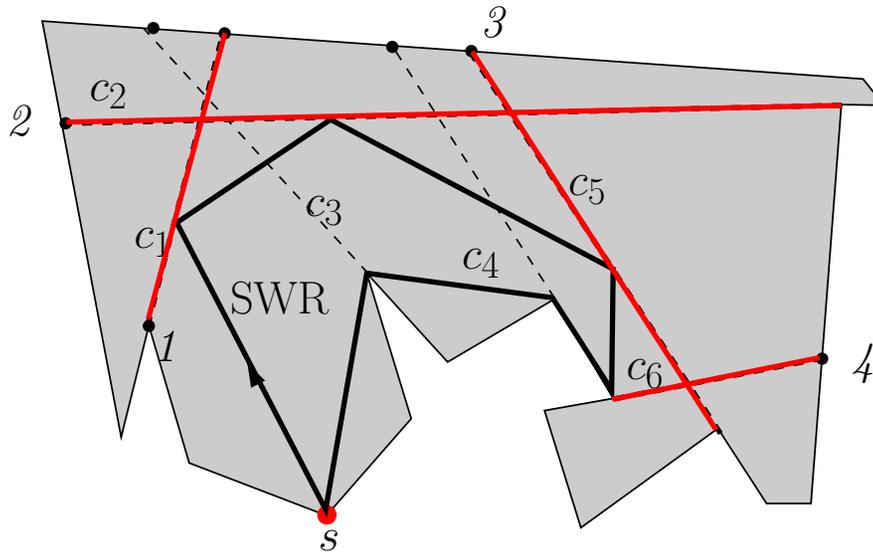
## Was ist wichtig? Def. 1.25

- a) (Cuts) Extensionen der reflexen Ecken
- b) Notwendige Cuts (bezüglich  $s$ )
- c) Dominanz-Beziehung  $P_{c_i} \subseteq P_{c_j}$
- d) Wesentliche Cuts



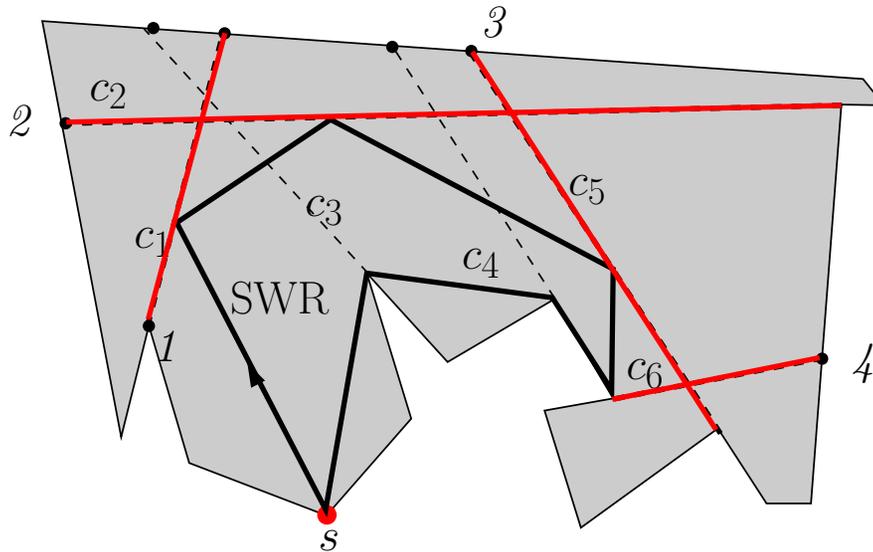
## Was ist wichtig? Def. 1.25

- a) (Cuts) Extensionen der reflexen Ecken
- b) Notwendige Cuts (bezüglich  $s$ )
- c) Dominanz-Beziehung  $P_{c_i} \subseteq P_{c_j}$
- d) Wesentliche Cuts
- e) Ordnung der wesentlichen Cuts



## Was ist wichtig? Def. 1.25

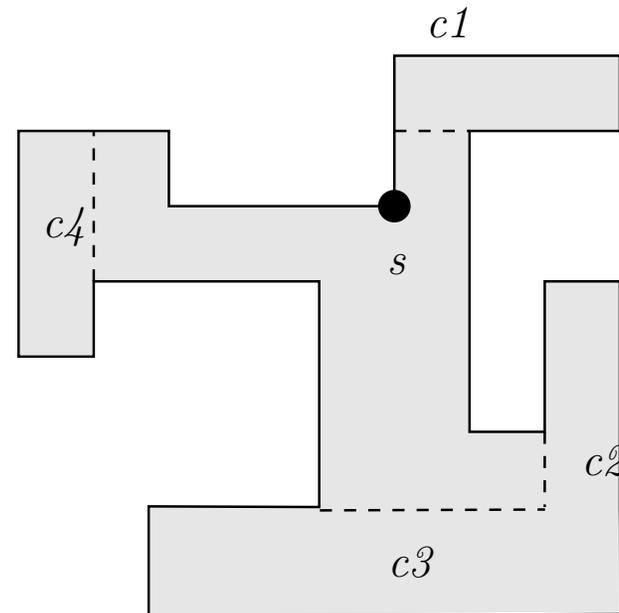
- a) (Cuts) Extensionen der reflexen Ecken
- b) Notwendige Cuts (bezüglich  $s$ )
- c) Dominanz-Beziehung  $P_{c_i} \subseteq P_{c_j}$
- d) Wesentliche Cuts
- e) Ordnung der wesentlichen Cuts



# Lemma 1.26 Ordnung entlang des Randes

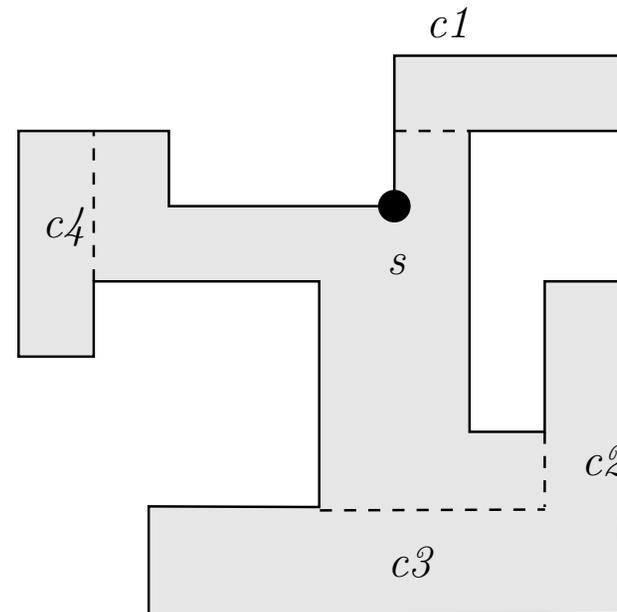
# Lemma 1.26 Ordnung entlang des Randes

- Rechtwinkeliges Polygon



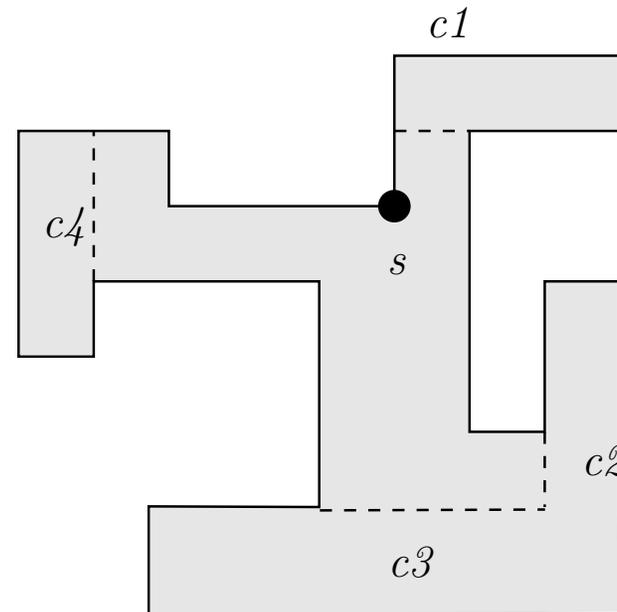
## Lemma 1.26 Ordnung entlang des Randes

- Rechtwinkeliges Polygon
- Wesentliche Cuts werden nie überschritten!



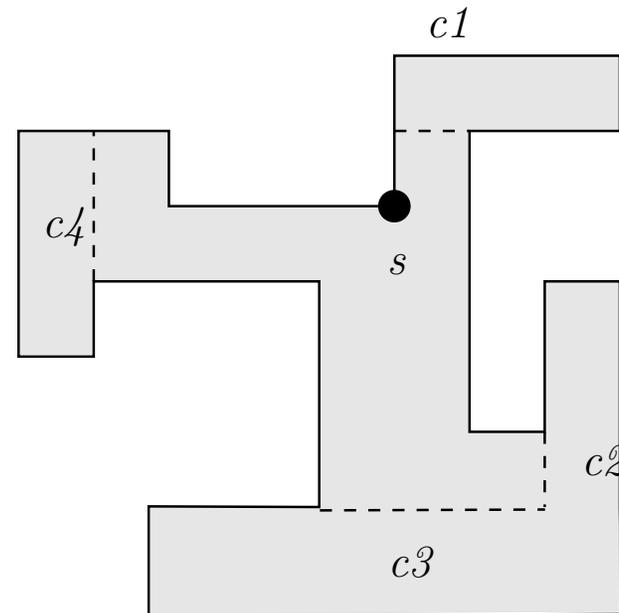
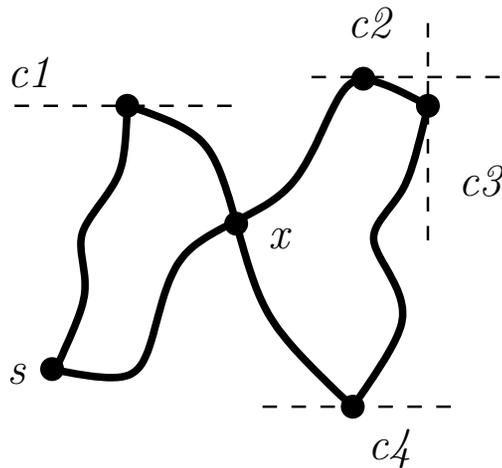
## Lemma 1.26 Ordnung entlang des Randes

- Rechtwinkeliges Polygon
- Wesentliche Cuts werden nie überschritten!
- SWR besucht Cuts gemäß Ordnung



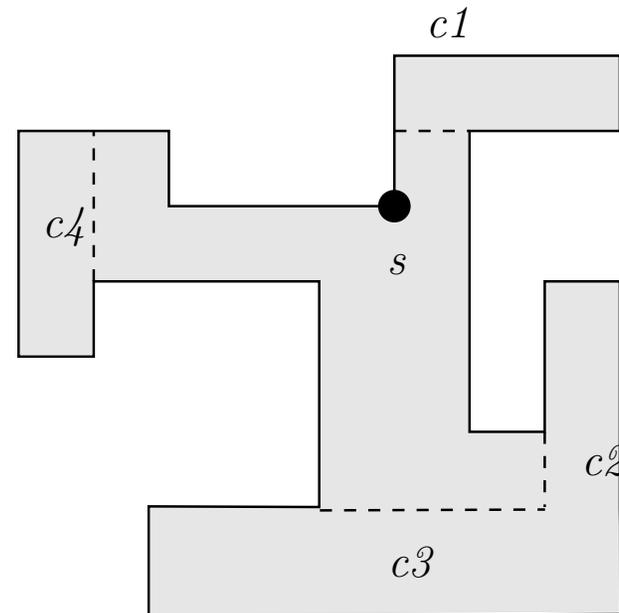
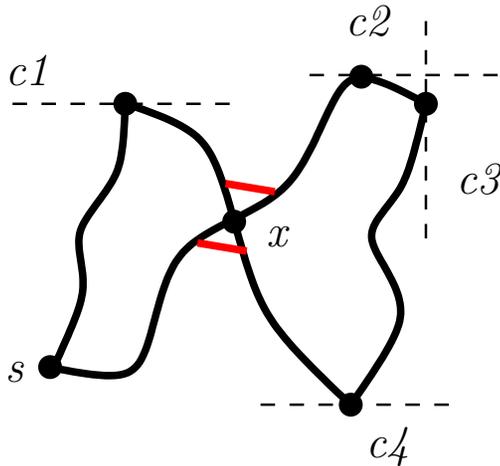
## Lemma 1.26 Ordnung entlang des Randes

- Rechtwinkeliges Polygon
- Wesentliche Cuts werden nie überschritten!
- SWR besucht Cuts gemäß Ordnung
- Widerspruch! Abkürzung!



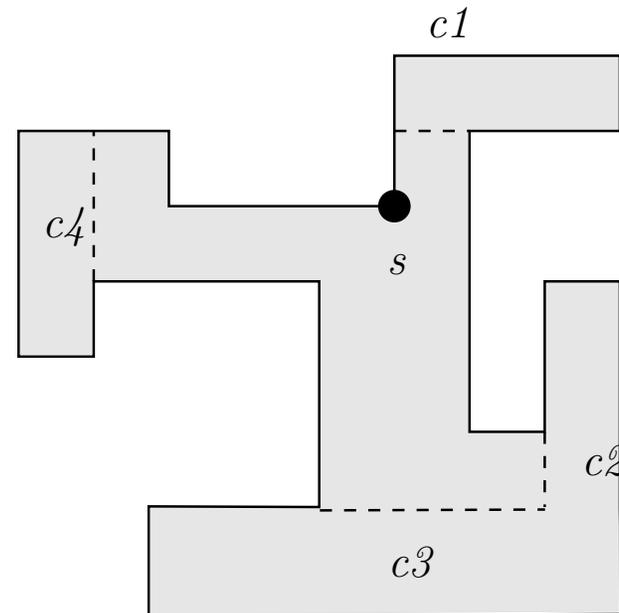
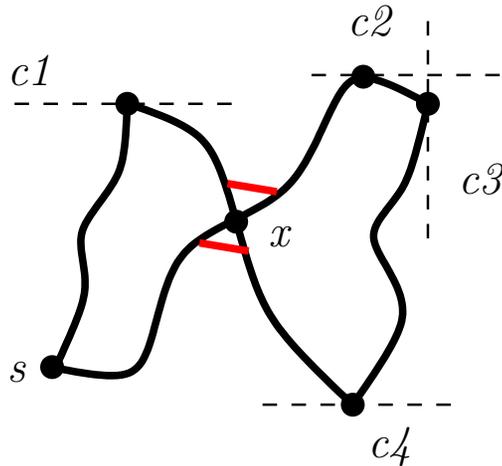
## Lemma 1.26 Ordnung entlang des Randes

- Rechtwinkeliges Polygon
- Wesentliche Cuts werden nie überschritten!
- SWR besucht Cuts gemäß Ordnung
- Widerspruch! Abkürzung!



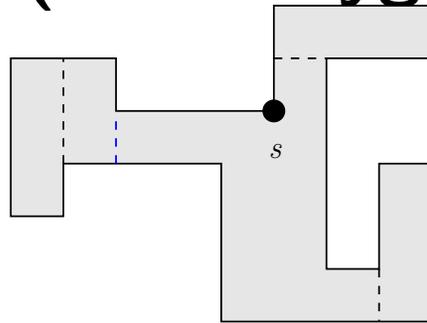
## Lemma 1.26 Ordnung entlang des Randes

- Rechtwinkeliges Polygon
- Wesentliche Cuts werden nie überschritten!
- SWR besucht Cuts gemäß Ordnung
- Widerspruch! Abkürzung!
- $O(n)$  Algorithmus!!

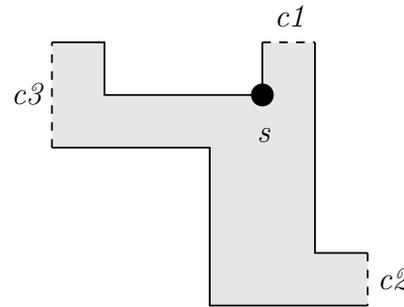


**SWR (RW Polygon) Alg. 1.9/Th. 1.27:  $O(n)$**

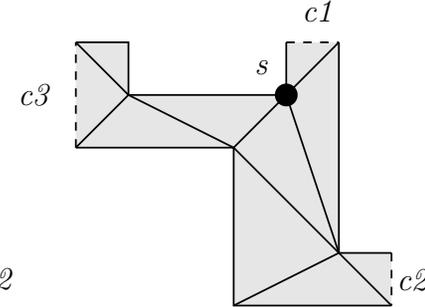
# SWR (RW Polygon) Alg. 1.9/Th. 1.27: $O(n)$



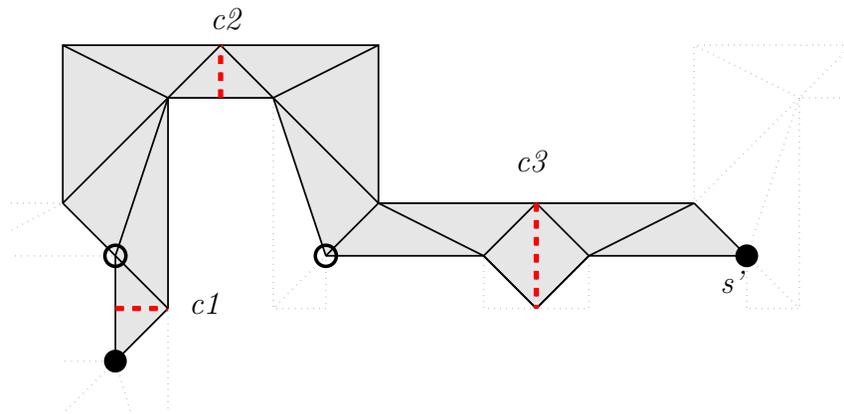
(i) Wesentliche Cuts



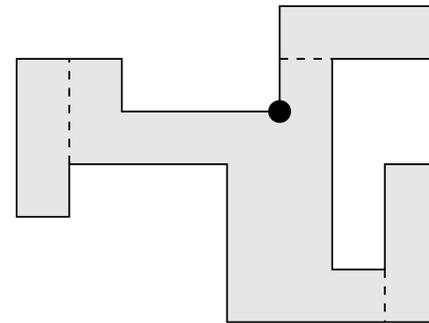
(ii) Abschneiden!



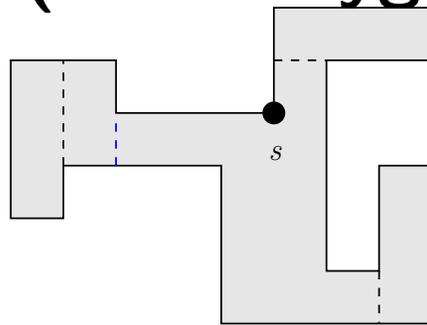
(iii) Triangulation



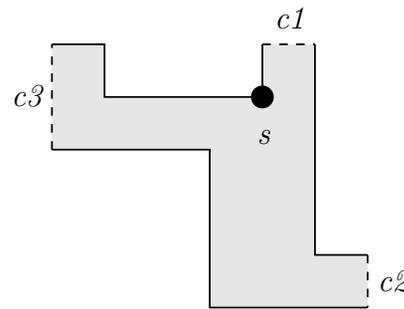
(iv) Spiegeln und Ausrollen!!



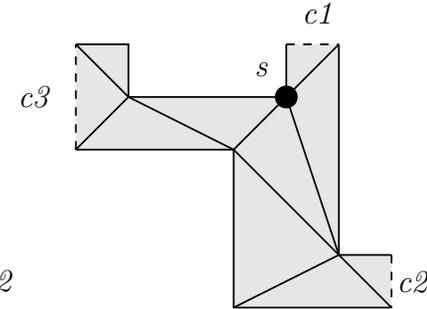
# SWR (RW Polygon) Alg. 1.9/Th. 1.27: $O(n)$



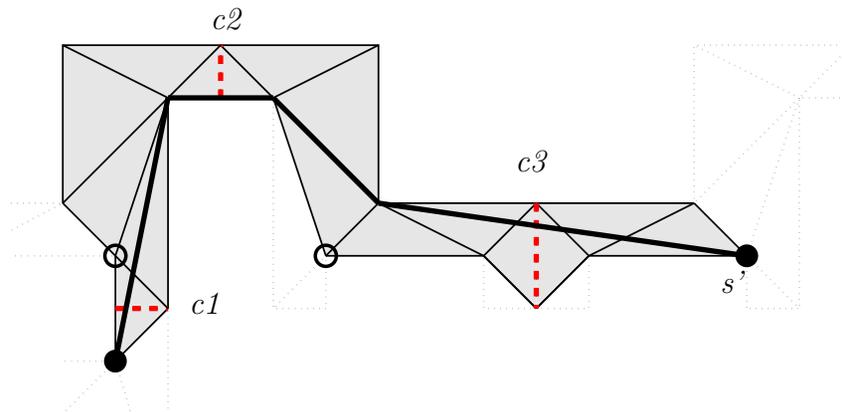
(i) Wesentliche Cuts



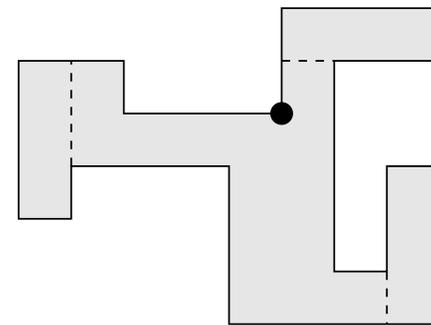
(ii) Abschneiden!



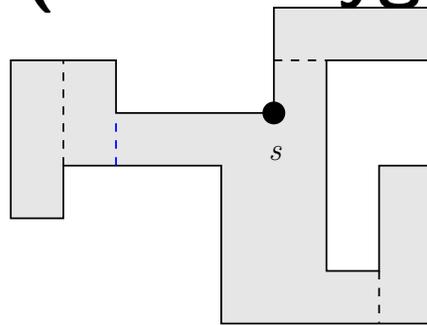
(iii) Triangulation



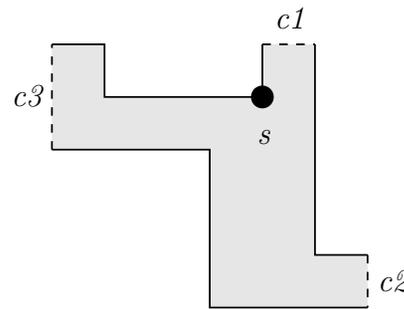
(iv) Spiegeln und Ausrollen!!  
 (v) Weg berechnen



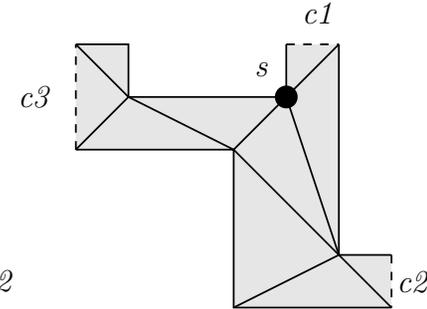
# SWR (RW Polygon) Alg. 1.9/Th. 1.27: $O(n)$



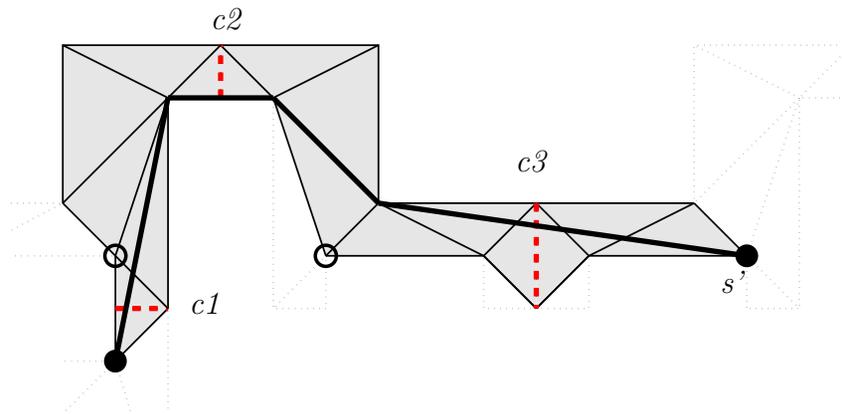
(i) Wesentliche Cuts



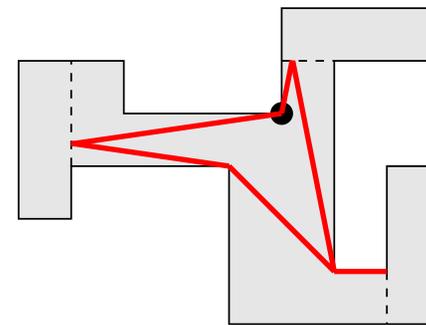
(ii) Abschneiden!



(iii) Triangulation

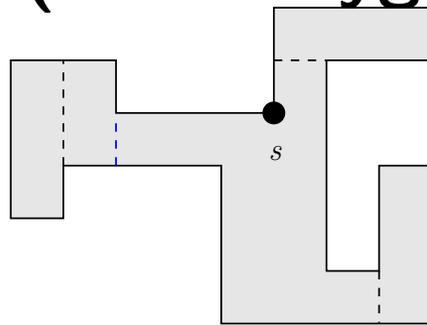


(iv) Spiegeln und Ausrollen!!  
(v) Weg berechnen

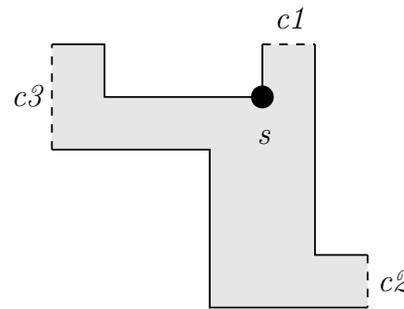


(vi) Zusammenklappen!

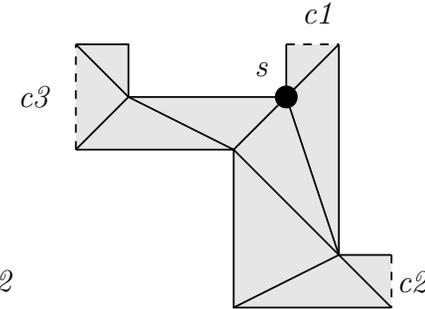
# SWR (RW Polygon) Alg. 1.9/Th. 1.27: $O(n)$



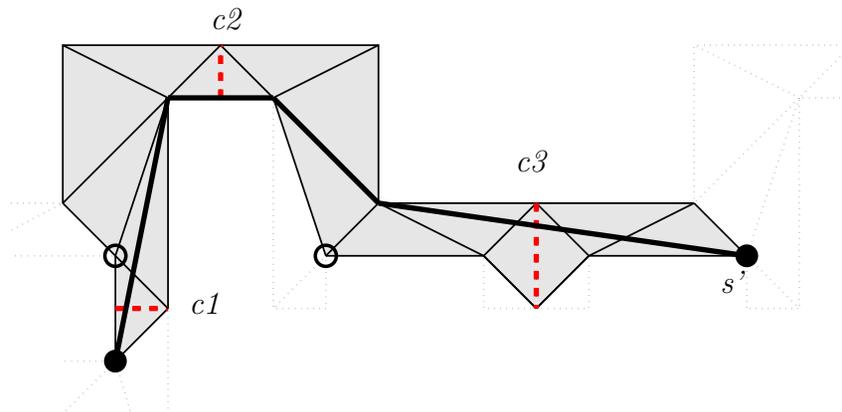
(i) Wesentliche Cuts  
 $O(n)$



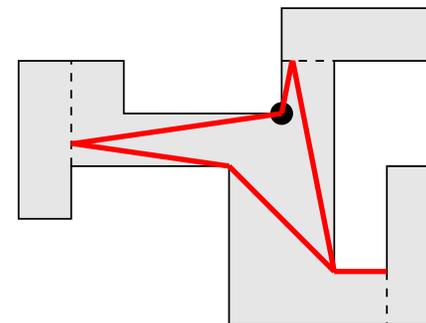
(ii) Abschneiden!



(iii) Triangulation

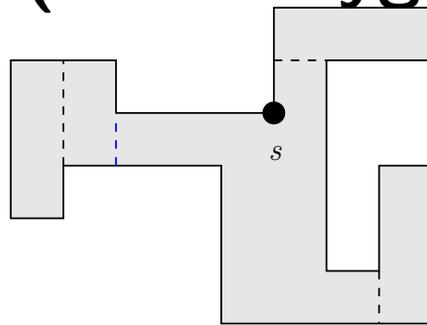


(iv) Spiegeln und Ausrollen!!  
(v) Weg berechnen

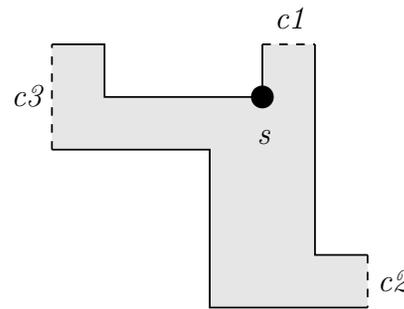


(vi) Zusammenklappen!

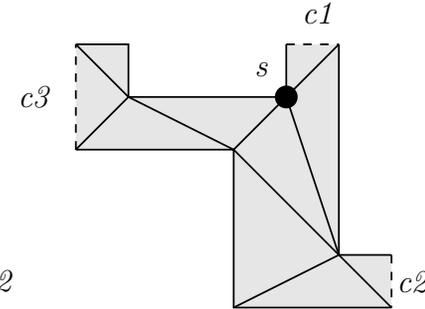
# SWR (RW Polygon) Alg. 1.9/Th. 1.27: $O(n)$



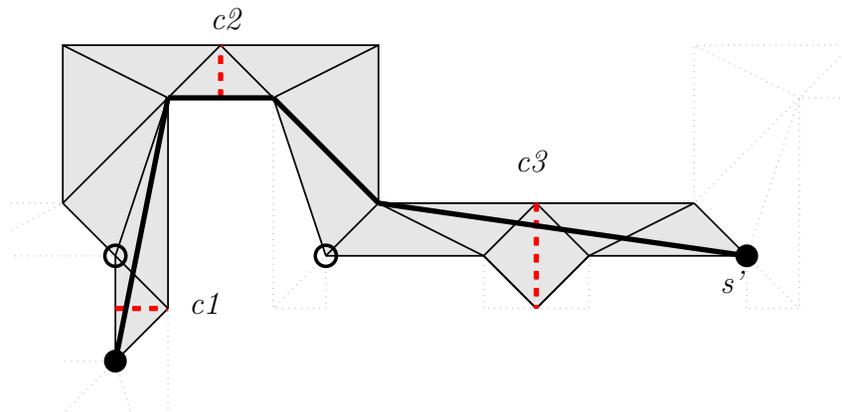
(i) Wesentliche Cuts  
 $O(n)$



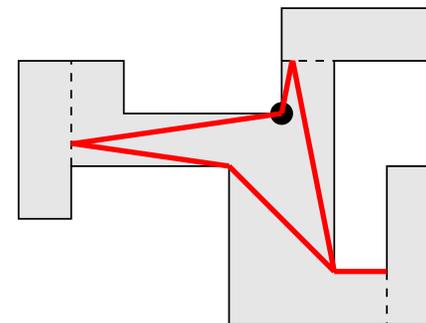
(ii) Abschneiden!  
 $O(n)$



(iii) Triangulation

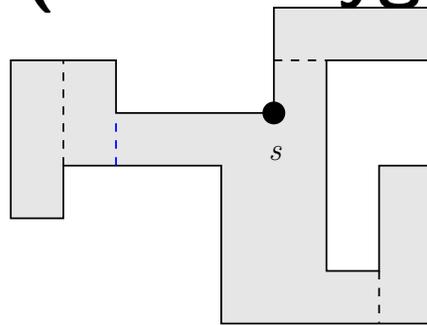


(iv) Spiegeln und Ausrollen!!  
(v) Weg berechnen

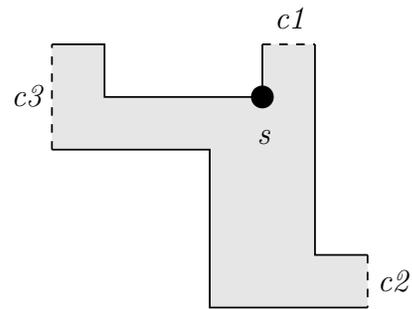


(vi) Zusammenklappen!

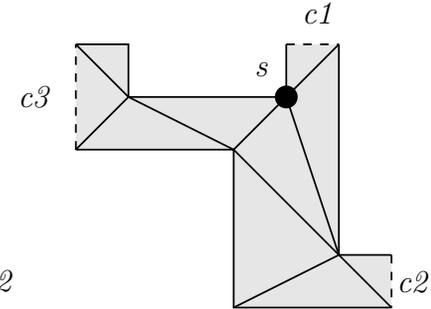
# SWR (RW Polygon) Alg. 1.9/Th. 1.27: $O(n)$



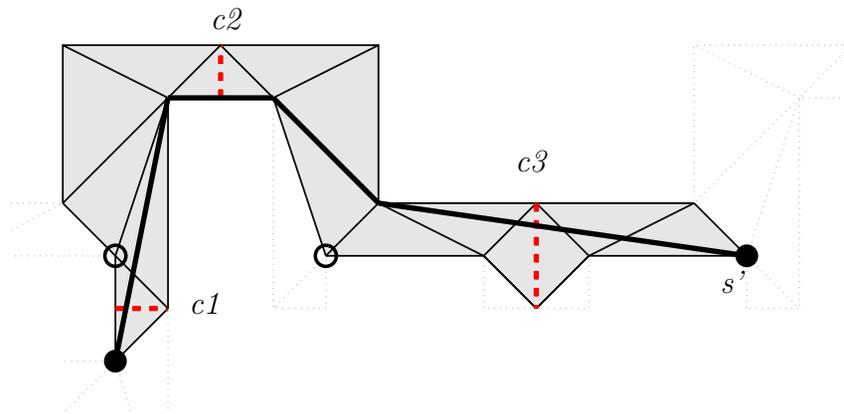
(i) Wesentliche Cuts  
 $O(n)$



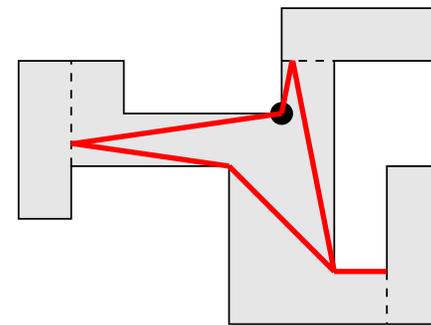
(ii) Abschneiden!  
 $O(n)$



(iii) Triangulation  
 $O(n)$

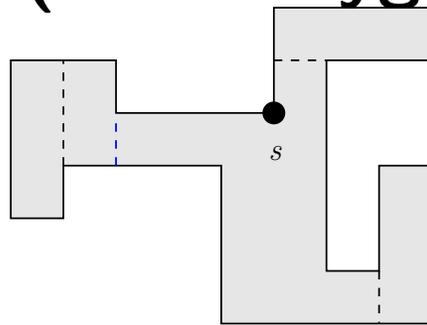


(iv) Spiegeln und Ausrollen!!  
(v) Weg berechnen

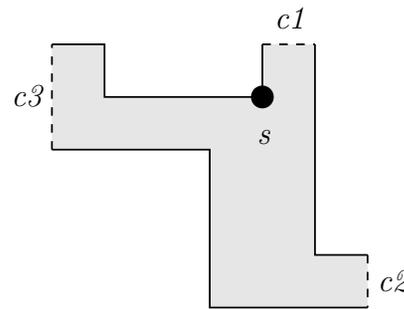


(vi) Zusammenklappen!

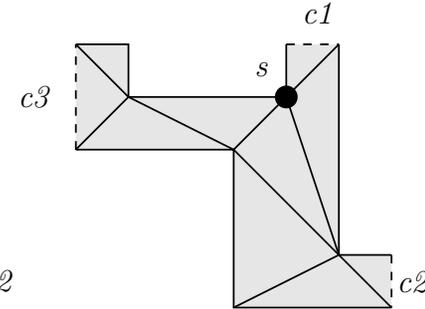
# SWR (RW Polygon) Alg. 1.9/Th. 1.27: $O(n)$



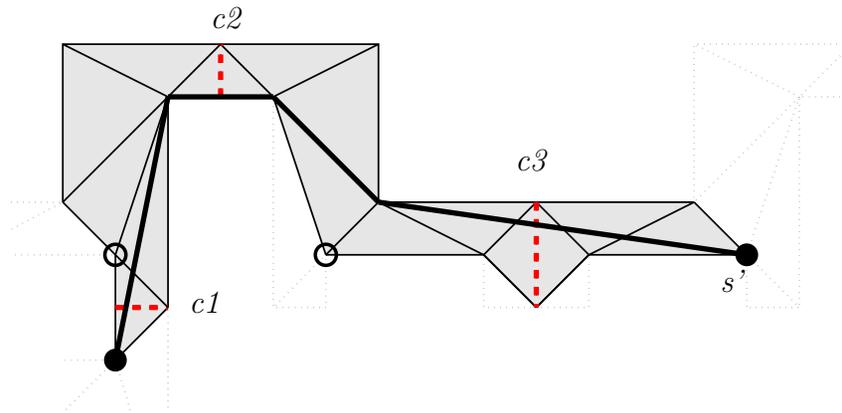
(i) Wesentliche Cuts  
 $O(n)$



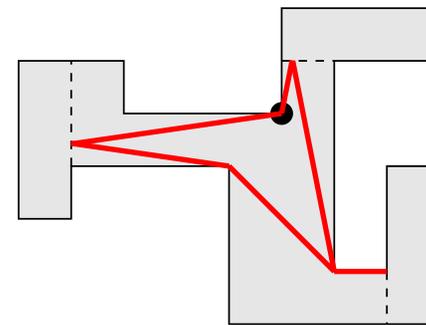
(ii) Abschneiden!  
 $O(n)$



(iii) Triangulation  
 $O(n)$

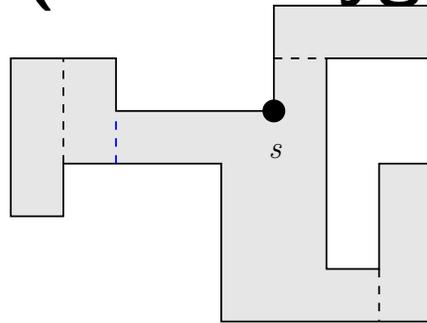


(iv) Spiegeln und Ausrollen!!  
(v) Weg berechnen  
 $O(n)$

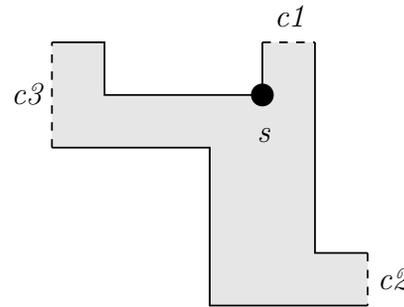


(vi) Zusammenklappen!

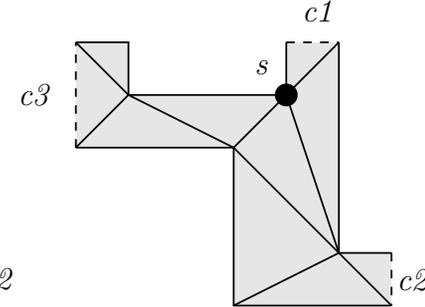
# SWR (RW Polygon) Alg. 1.9/Th. 1.27: $O(n)$



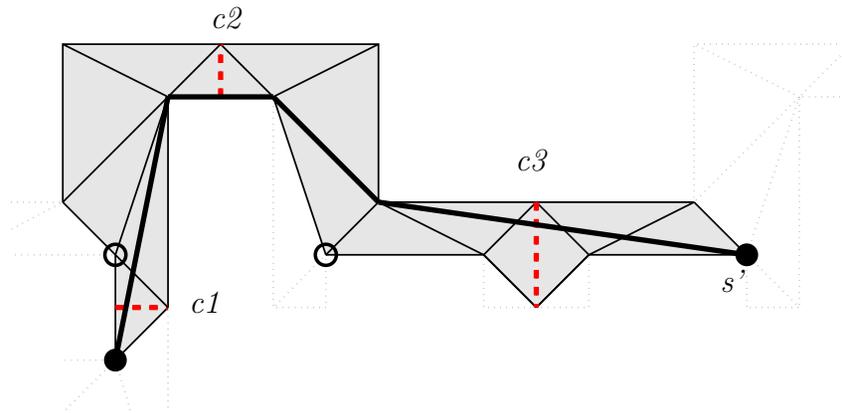
(i) Wesentliche Cuts  
 $O(n)$



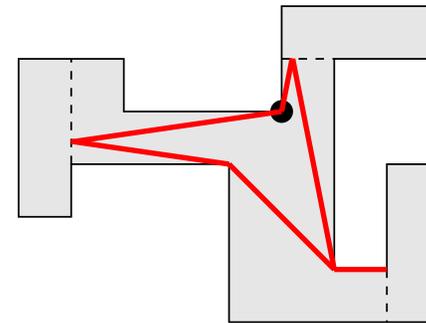
(ii) Abschneiden!  
 $O(n)$



(iii) Triangulation  
 $O(n)$



(iv) Spiegeln und Ausrollen!!  
(v) Weg berechnen  
 $O(n)$



(vi) Zusammenklappen!  
 $O(n)$

# SWR (Allgemeiner Fall)

# SWR (Allgemeiner Fall)

- Corner Problem!!

# SWR (Allgemeiner Fall)

- Corner Problem!!
- **Def. 1.28** Folge wes. Cuts, die sich sukzessive schneiden

# SWR (Allgemeiner Fall)

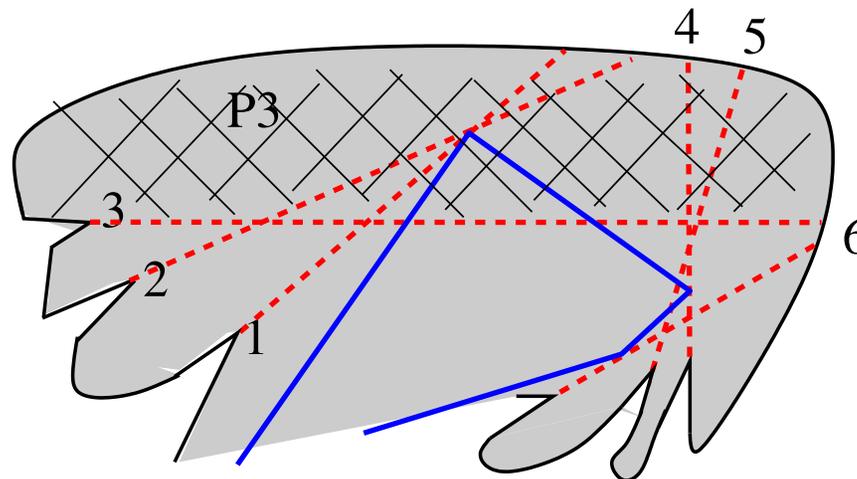
- Corner Problem!!
- **Def. 1.28** Folge wes. Cuts, die sich sukzessive schneiden
- Müssen nicht gemäß Ordnung besucht werden

# SWR (Allgemeiner Fall)

- Corner Problem!!
- **Def. 1.28** Folge wes. Cuts, die sich sukzessive schneiden
- Müssen nicht gemäß Ordnung besucht werden
- Aber die zugehörigen  $P_{c_i}$ !!!

# SWR (Allgemeiner Fall)

- Corner Problem!!
- **Def. 1.28** Folge wes. Cuts, die sich sukzessive schneiden
- Müssen nicht gemäß Ordnung besucht werden
- Aber die zugehörigen  $P_{c_i}$ !!!



# Lemma 1.29

## Lemma 1.29

Die SWR besucht die Corner gemäß der Ordnung entlang des Randes!

## Lemma 1.29

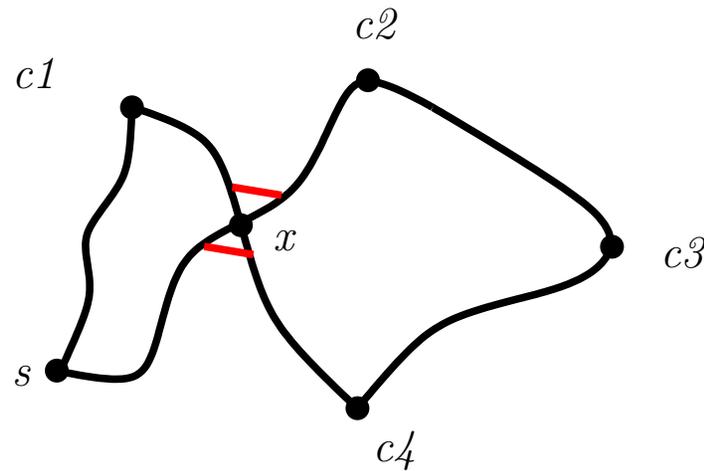
Die SWR besucht die Corner gemäß der Ordnung entlang des Randes!

Beweis: Genauso wie Lemma 1.26!

## Lemma 1.29

Die SWR besucht die Corner gemäß der Ordnung entlang des Randes!

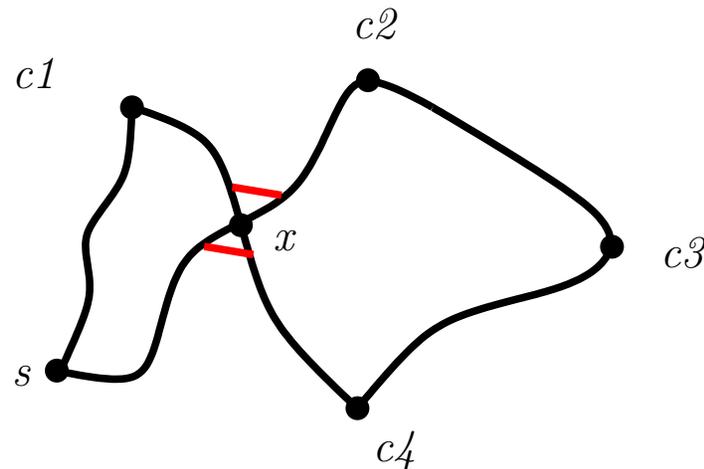
Beweis: Genauso wie Lemma 1.26! Anpassungen im Corner!



## Lemma 1.29

Die SWR besucht die Corner gemäß der Ordnung entlang des Randes!

Beweis: Genauso wie Lemma 1.26! Anpassungen im Corner!



Anpassungen innerhalb der Corner: Fehleranfällig!!

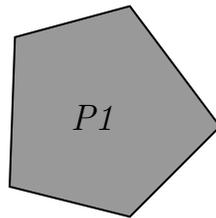
# Touring a sequence of polygons (TPP)

# Touring a sequence of polygons (TPP)

- Sequenz konvexer Polygone

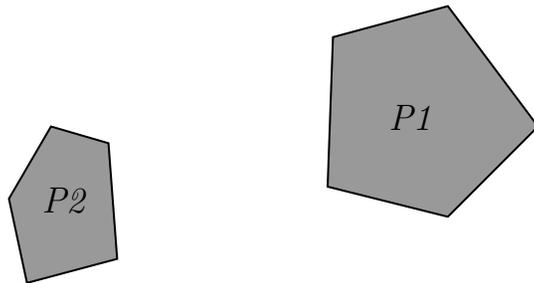
# Touring a sequence of polygons (TPP)

- Sequenz konvexer Polygone



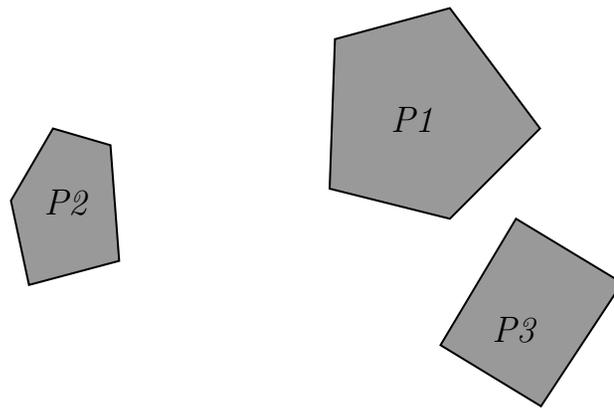
# Touring a sequence of polygons (TPP)

- Sequenz konvexer Polygone



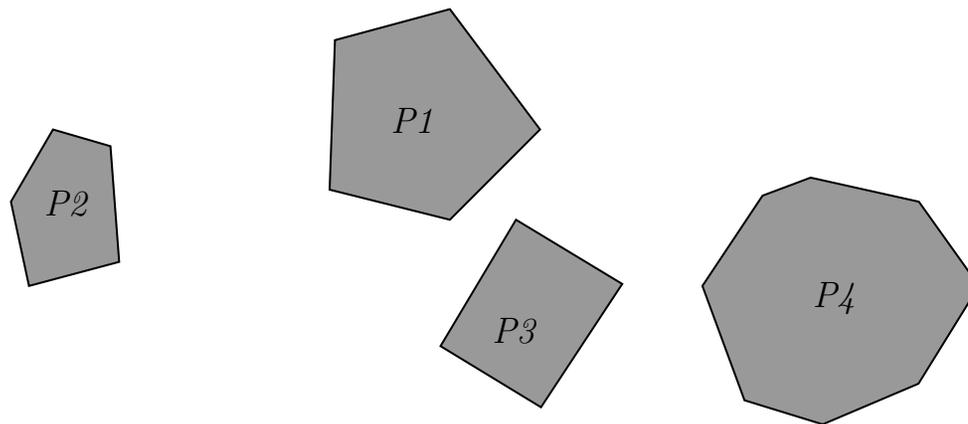
# Touring a sequence of polygons (TPP)

- Sequenz konvexer Polygone



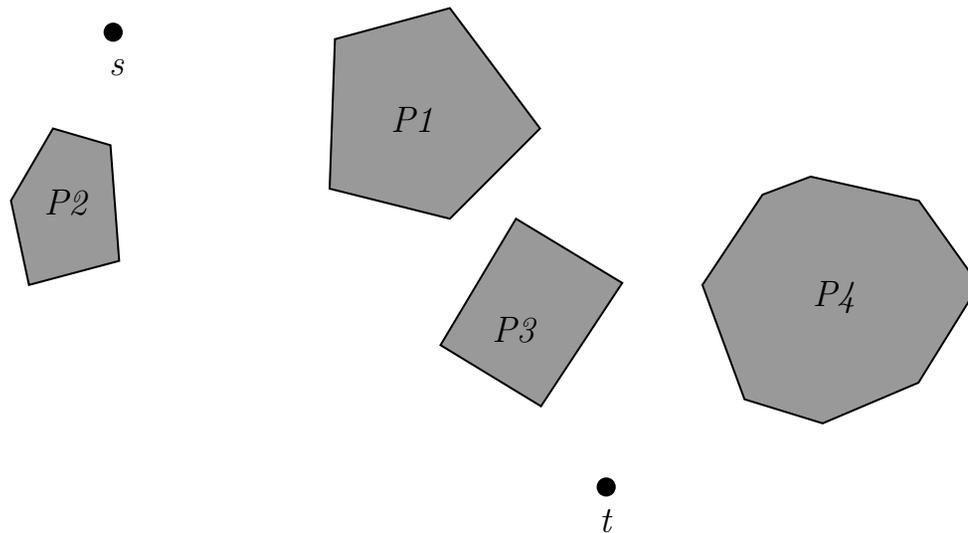
# Touring a sequence of polygons (TPP)

- Sequenz konvexer Polygone



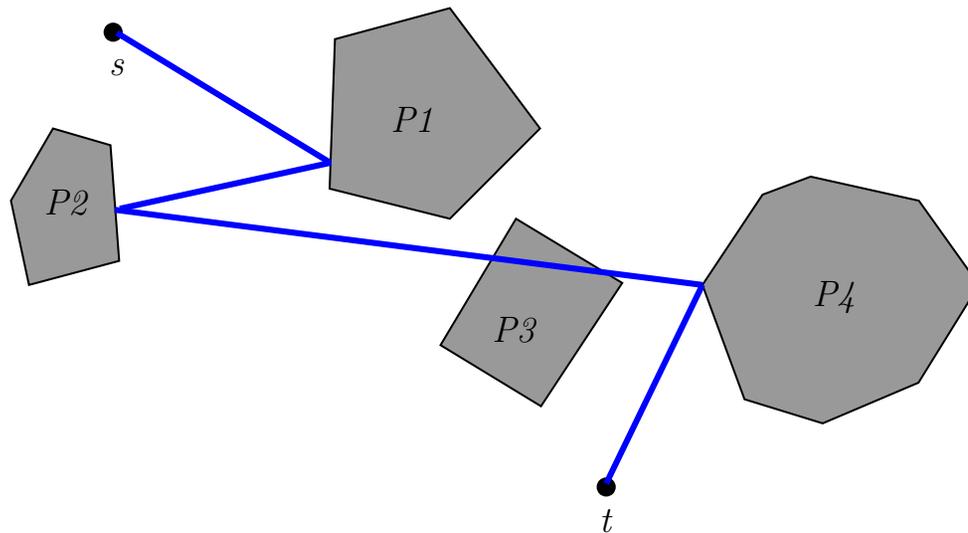
# Touring a sequence of polygons (TPP)

- Sequenz konvexer Polygone
- Start  $s$  und Ziel  $t$



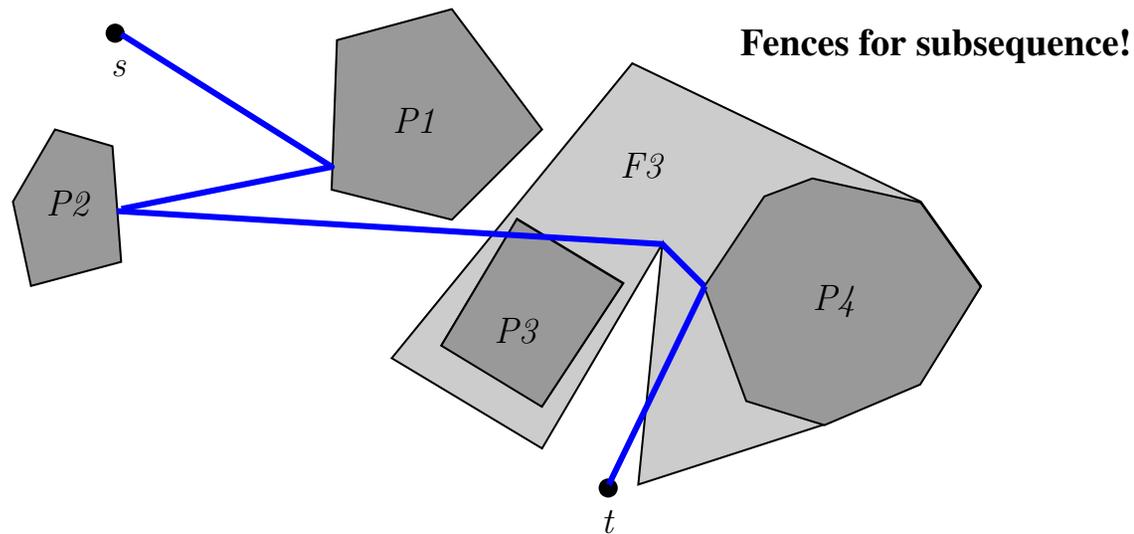
# Touring a sequence of polygons (TPP)

- Sequenz konvexer Polygone
- Start  $s$  und Ziel  $t$
- Besuche Polygone nach geg. Reihenfolge, Shortest Path



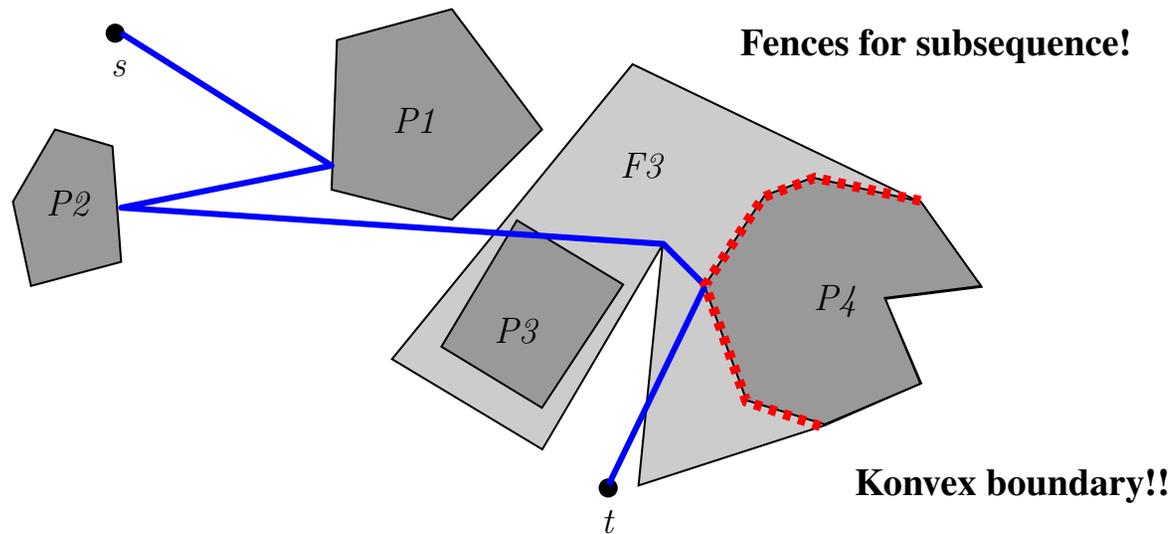
# Touring a sequence of polygons (TPP)

- Sequenz konvexer Polygone
- Start  $s$  und Ziel  $t$
- Besuche Polygone nach geg. Reihenfolge, Shortest Path



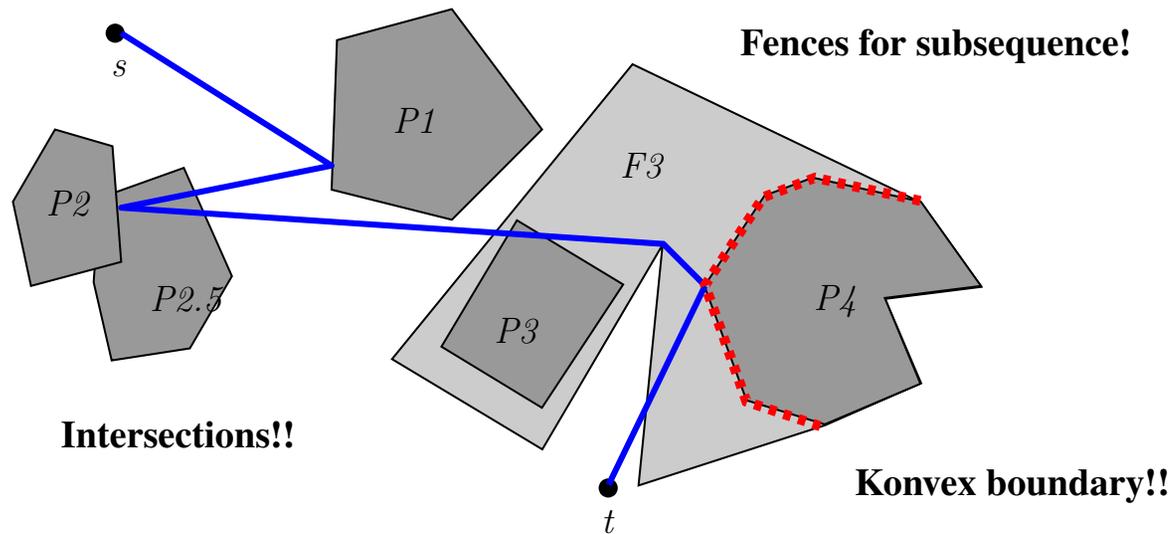
# Touring a sequence of polygons (TPP)

- Sequenz konvexer Polygone
- Start  $s$  und Ziel  $t$
- Besuche Polygone nach geg. Reihenfolge, Shortest Path



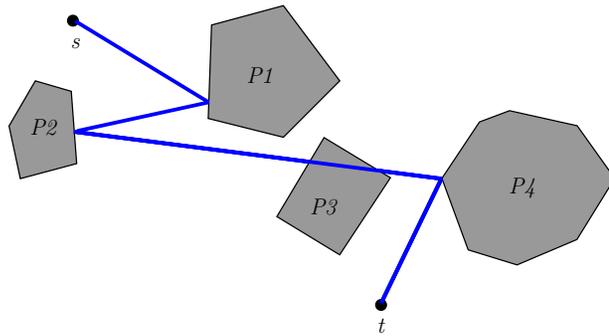
# Touring a sequence of polygons (TPP)

- Sequenz konvexer Polygone
- Start  $s$  und Ziel  $t$
- Besuche Polygone nach geg. Reihenfolge, Shortest Path

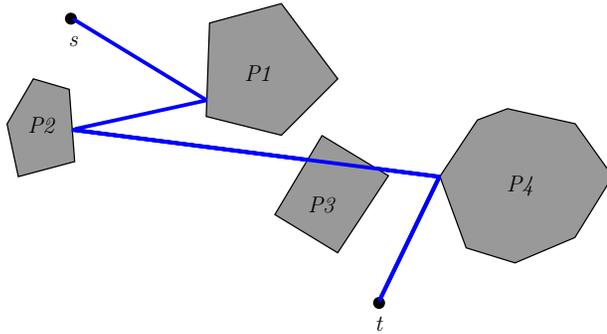


# TPP

# TPP

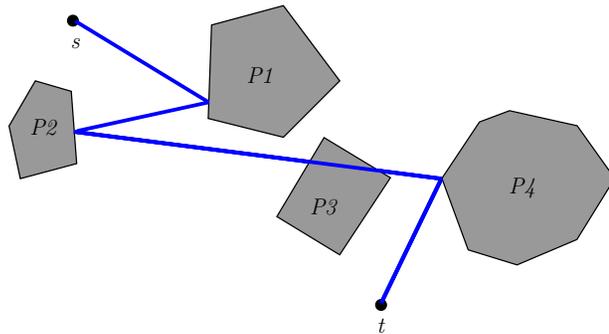


# TPP



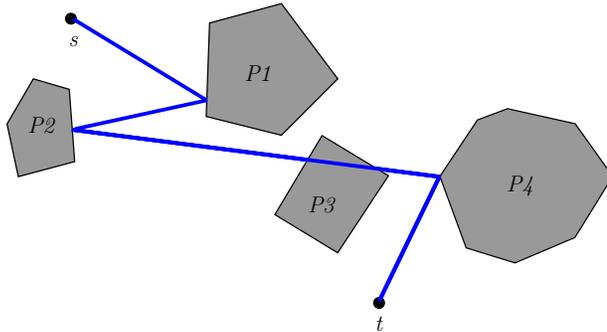
- Einfache Version:
- $O(nk \log \frac{n}{k})$

# TPP



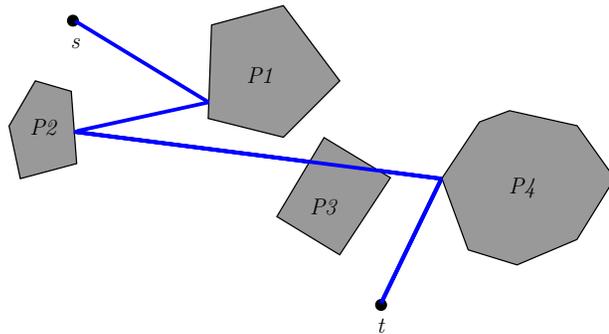
- Einfache Version:
- $O(nk \log \frac{n}{k})$
- Build(Query):  $O(nk \log \frac{n}{k})$

# TPP



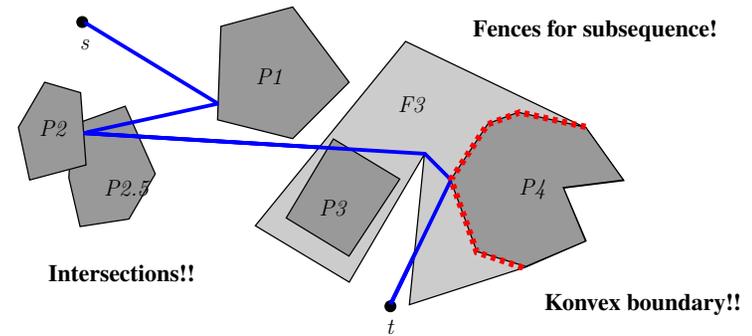
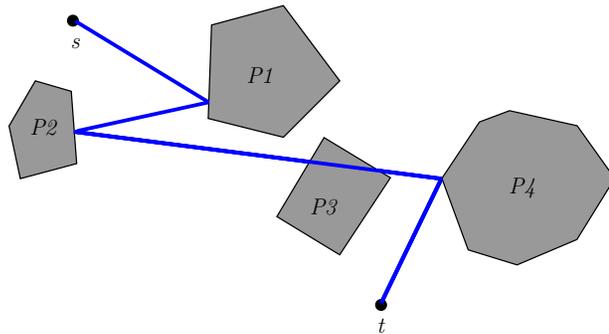
- Einfache Version:
- $O(nk \log \frac{n}{k})$
- Build(Query):  $O(nk \log \frac{n}{k})$
- Kompl.:  $O(n)$

# TPP



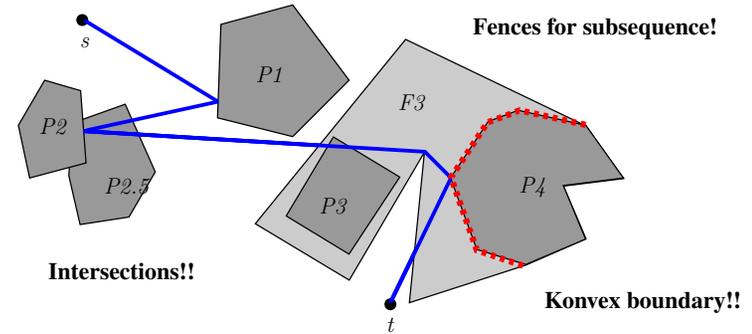
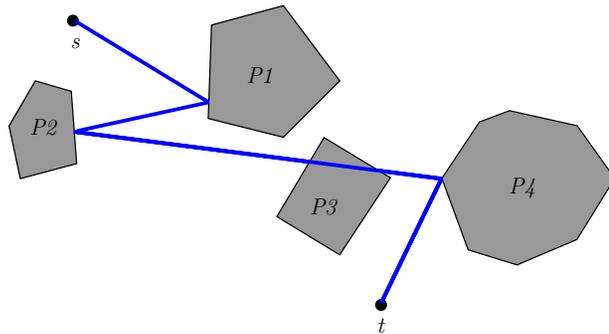
- Einfache Version:
- $O(nk \log \frac{n}{k})$
- Build(Query):  $O(nk \log \frac{n}{k})$
- Kompl.:  $O(n)$
- Query (festes  $s$ ):  $O(k \log \frac{n}{k})$

# TPP



- Einfache Version:
- $O(nk \log \frac{n}{k})$
- Build(Query):  $O(nk \log \frac{n}{k})$
- Kompl.:  $O(n)$
- Query (festes  $s$ ):  $O(k \log \frac{n}{k})$

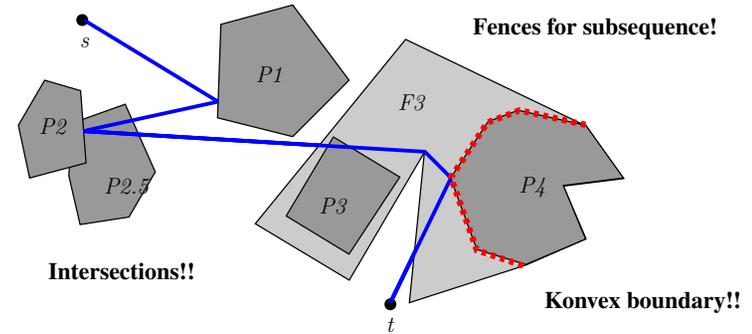
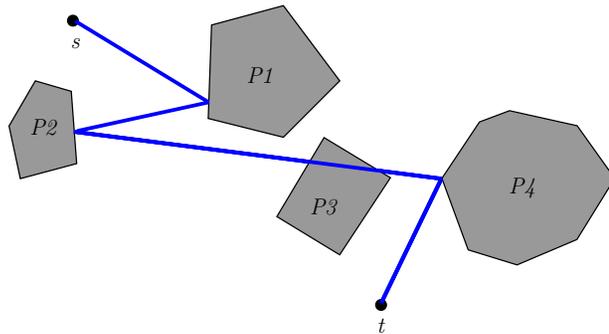
# TPP



- Einfache Version:
- $O(nk \log \frac{n}{k})$
- Build(Query):  $O(nk \log \frac{n}{k})$
- Kompl.:  $O(n)$
- Query (festes  $s$ ):  $O(k \log \frac{n}{k})$

- Allgemeine Version:
- Zäune, Rand konvex, etc.

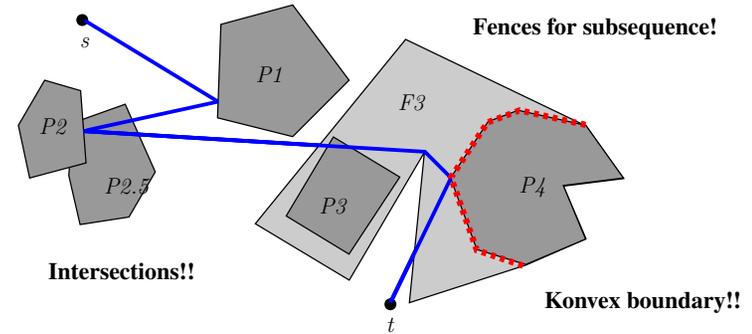
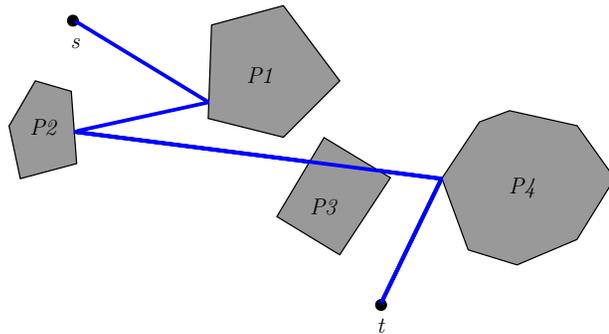
# TPP



- Einfache Version:
- $O(nk \log \frac{n}{k})$
- Build(Query):  $O(nk \log \frac{n}{k})$
- Kompl.:  $O(n)$
- Query (festes  $s$ ):  $O(k \log \frac{n}{k})$

- Allgemeine Version:
- Zäune, Rand konvex, etc.
- $O(nk^2 \log n)$

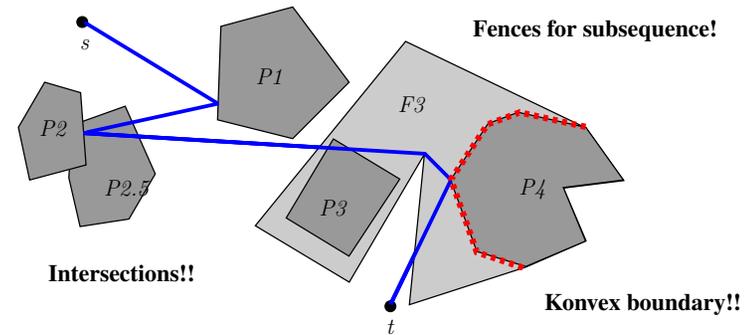
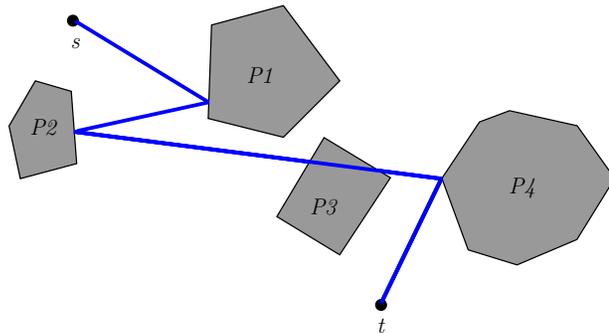
# TPP



- Einfache Version:
- $O(nk \log \frac{n}{k})$
- Build(Query):  $O(nk \log \frac{n}{k})$
- Kompl.:  $O(n)$
- Query (festes  $s$ ):  $O(k \log \frac{n}{k})$

- Allgemeine Version:
- Zäune, Rand konvex, etc.
- $O(nk^2 \log n)$
- Build(Query):  $O(nk^2 \log n)$

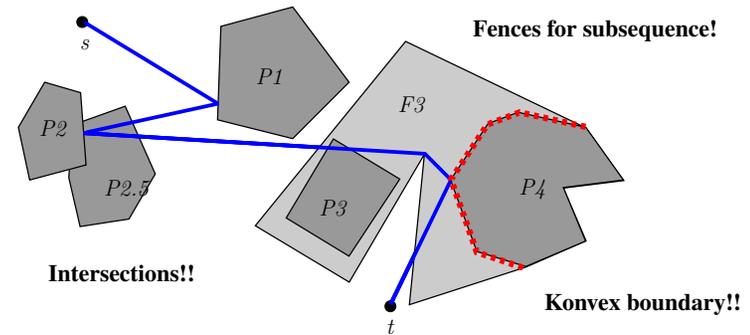
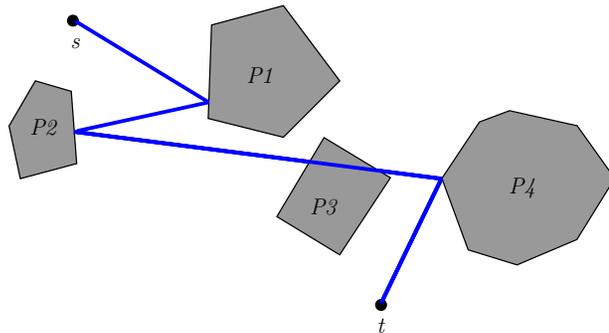
# TPP



- Einfache Version:
- $O(nk \log \frac{n}{k})$
- Build(Query):  $O(nk \log \frac{n}{k})$
- Kompl.:  $O(n)$
- Query (festes  $s$ ):  $O(k \log \frac{n}{k})$

- Allgemeine Version:
- Zäune, Rand konvex, etc.
- $O(nk^2 \log n)$
- Build(Query):  $O(nk^2 \log n)$
- Kompl.:  $O(nk)$

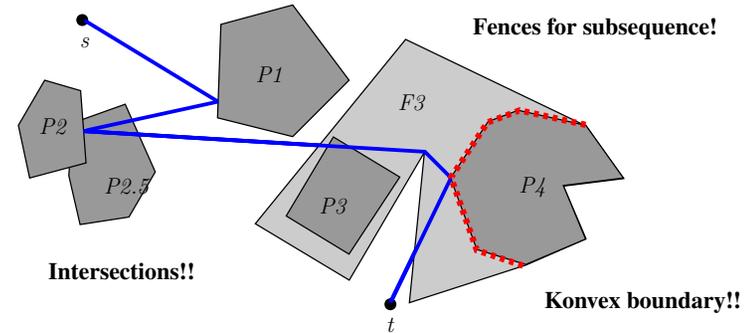
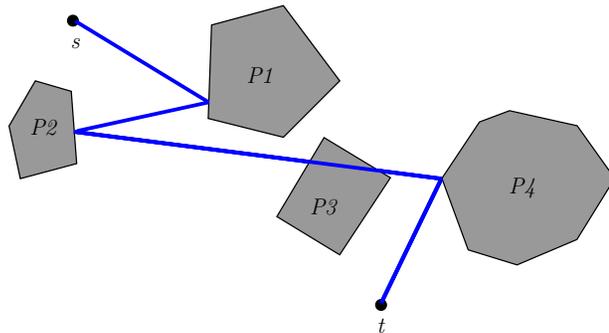
# TPP



- Einfache Version:
- $O(nk \log \frac{n}{k})$
- Build(Query):  $O(nk \log \frac{n}{k})$
- Kompl.:  $O(n)$
- Query (festes  $s$ ):  $O(k \log \frac{n}{k})$

- Allgemeine Version:
- Zäune, Rand konvex, etc.
- $O(nk^2 \log n)$
- Build(Query):  $O(nk^2 \log n)$
- Kompl.:  $O(nk)$
- Query (festes  $s$ ):  $O(k \log n + m)$

# TPP



- Einfache Version:
- $O(nk \log \frac{n}{k})$
- Build(Query):  $O(nk \log \frac{n}{k})$
- Kompl.:  $O(n)$
- Query (festes  $s$ ):  $O(k \log \frac{n}{k})$

- Allgemeine Version:
- Zäune, Rand konvex, etc.
- $O(nk^2 \log n)$
- Build(Query):  $O(nk^2 \log n)$
- Kompl.:  $O(nk)$
- Query (festes  $s$ ):  $O(k \log n + m)$

Ergebnisse von: Dror, Efrat, Lubiw, Mitchell 2003!!

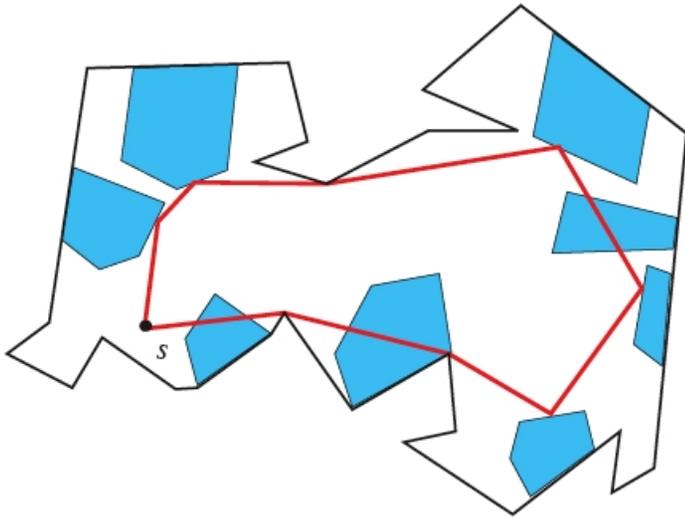
# Anwendung: Safari-Problem

# Anwendung: Safari-Problem

Kürzester Weg,  
innerhalb eines Polygons, der eine  
Menge von schnittfreien Polygonen  
besucht.

# Anwendung: Safari-Problem

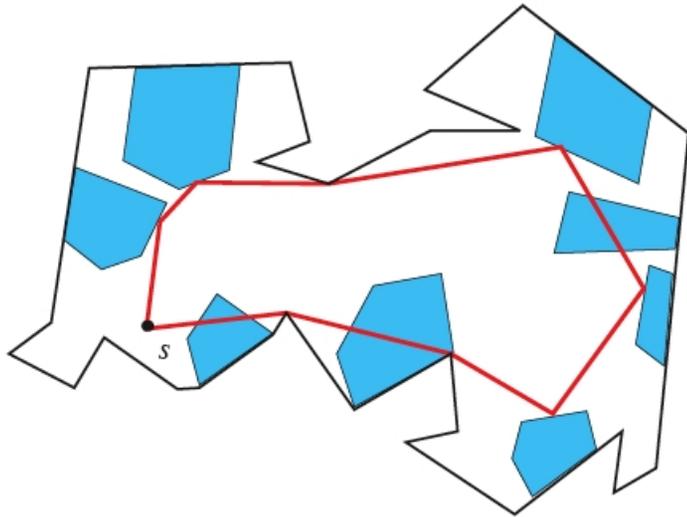
Kürzester Weg,  
innerhalb eines Polygones, der eine  
Menge von schnittfreien Polygonen  
besucht.



Ordnung entlang des Randes!

# Anwendung: Safari-Problem

Kürzester Weg,  
innerhalb eines Polygones, der eine  
Menge von schnittfreien Polygonen  
besucht.



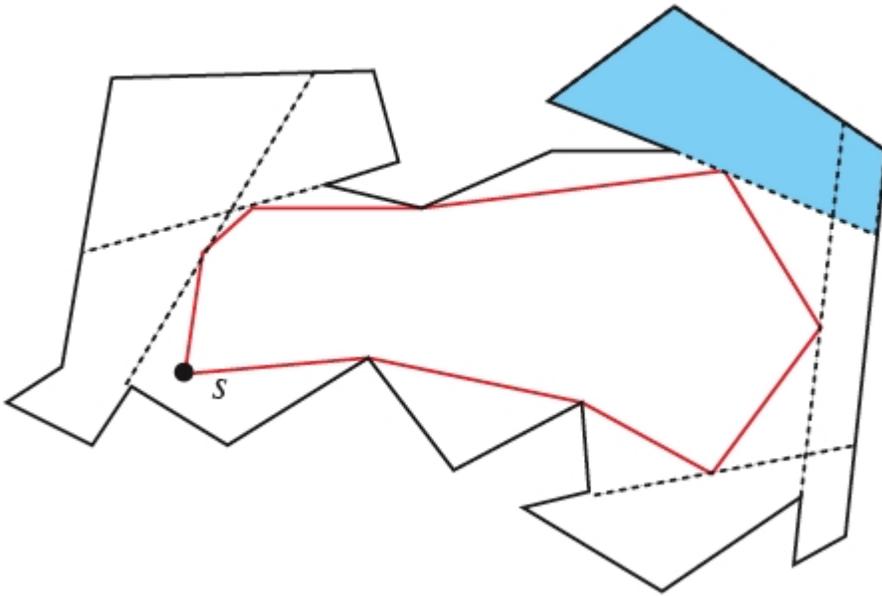
- $O(n^2)$  '92
- $O(n^3)$  '94
- $O(n^3)$  Tan Hirata '01
- $O(n^2 \log n)$  jetzt! Anpassen!!

Ordnung entlang des Randes!

# Anwendung: SWR

# Anwendung: SWR

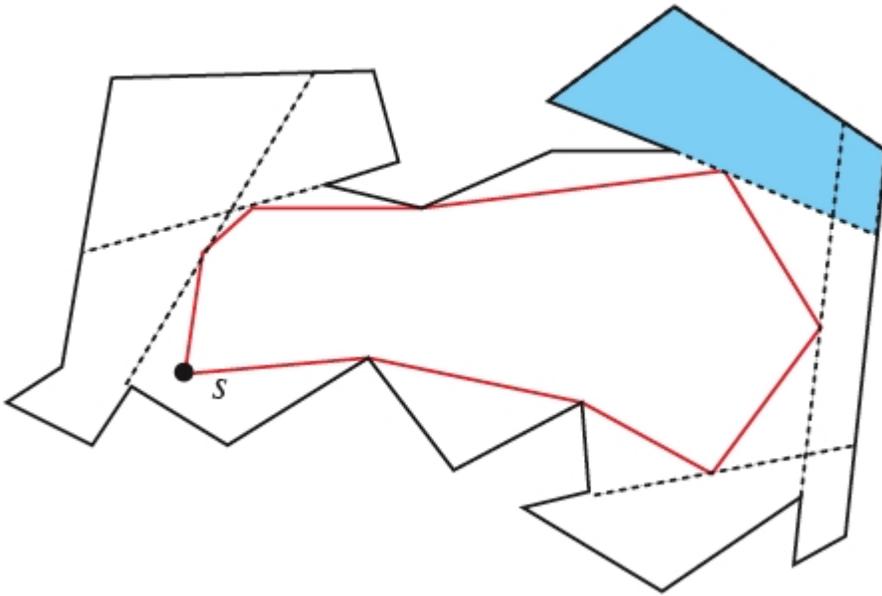
Wesentlichen Teile!



# Anwendung: SWR

Wesentlichen Teile!

Ordnung entlang des Randes!

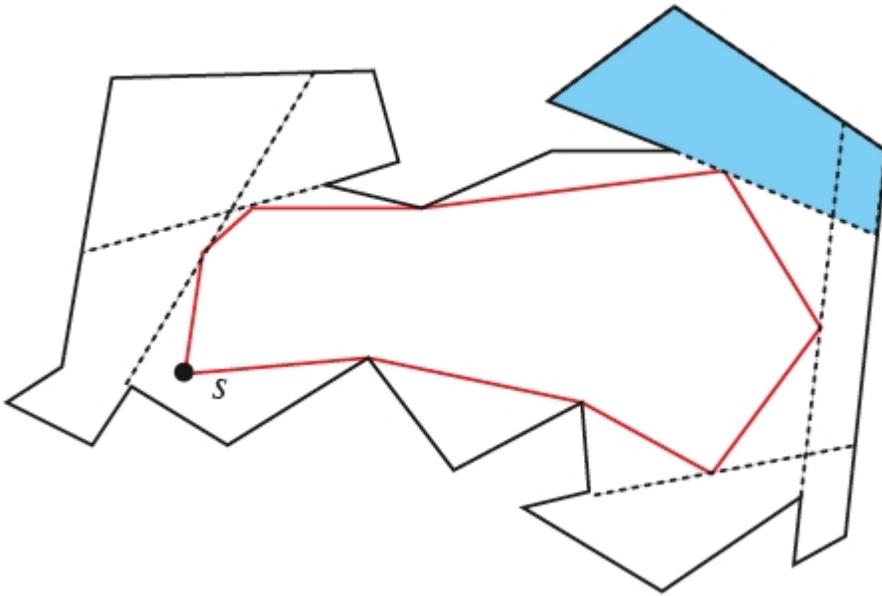


# Anwendung: SWR

Wesentlichen Teile!

Ordnung entlang des Randes!

Ein gemeinsamer Zaun! Schnitte!

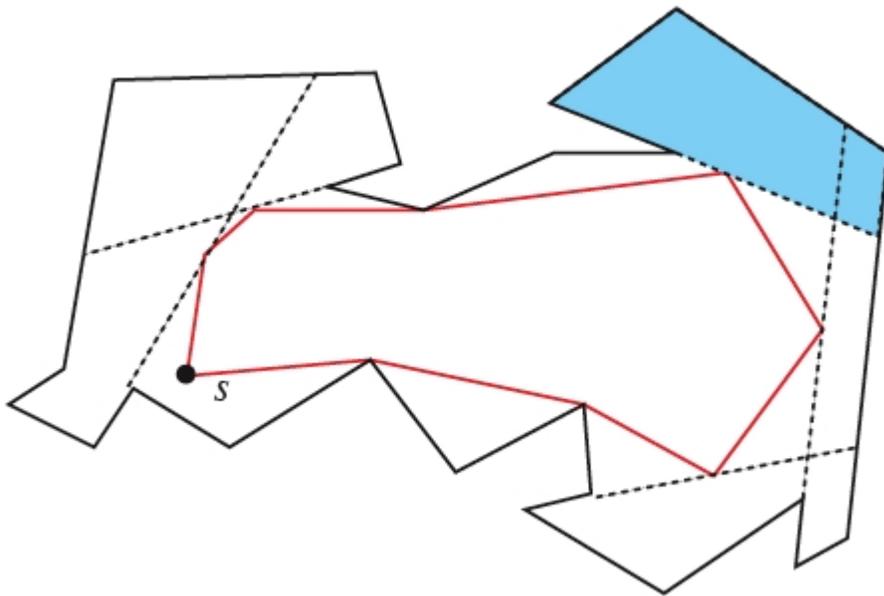


# Anwendung: SWR

Wesentlichen Teile!

Ordnung entlang des Randes!

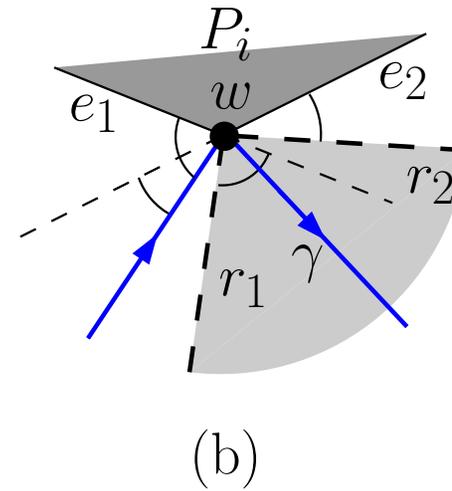
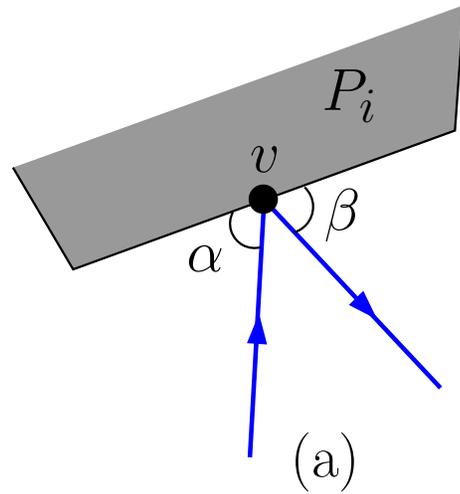
Ein gemeinsamer Zaun! Schnitte!



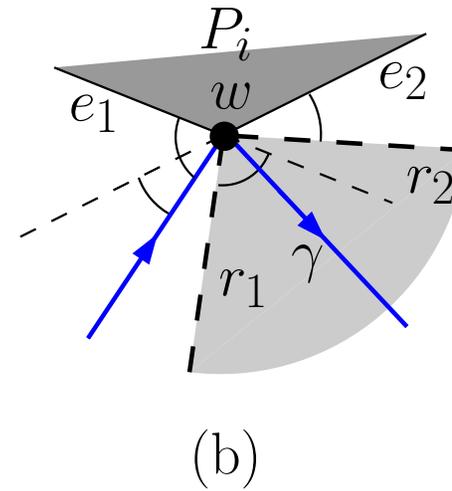
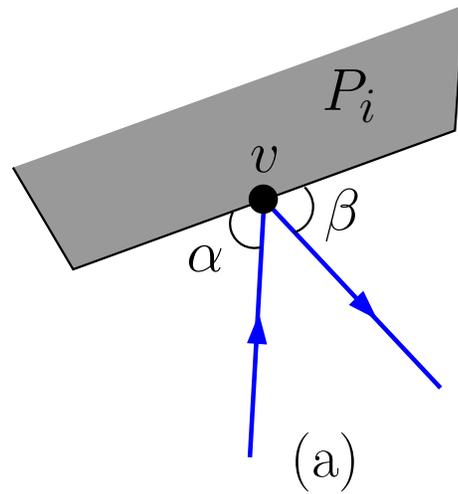
- $O(n^4)$  '91
- $O(n^4)$  Tan et al. '99
- $O(n^3 \log n)$  jetzt!

# Lokale Eigenschaften: **Lemma 1.31(i)**

# Lokale Eigenschaften: **Lemma 1.31(i)**

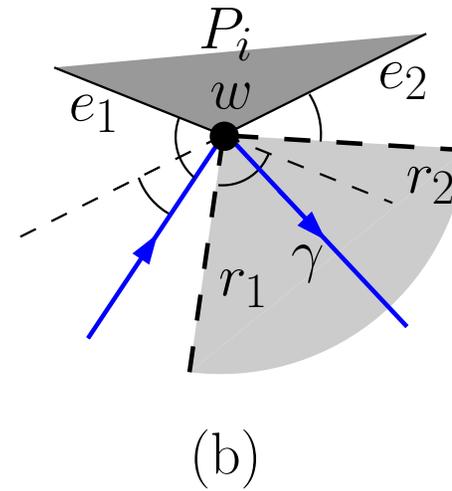
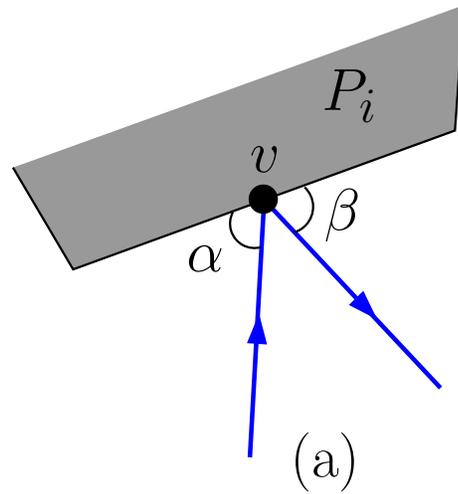


# Lokale Eigenschaften: **Lemma 1.31(i)**



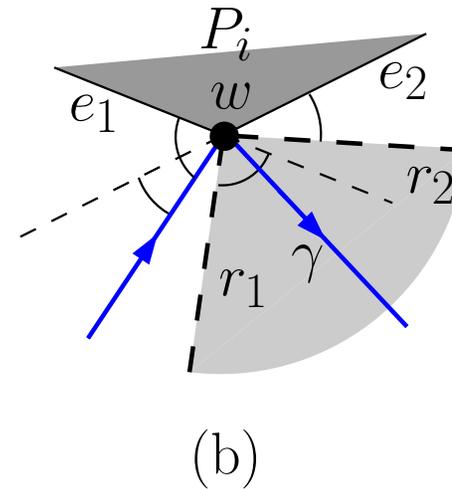
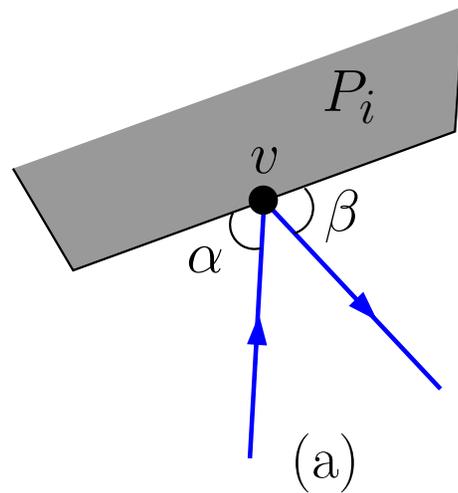
- (a) Reflektion an Kante  $e$ :

# Lokale Eigenschaften: **Lemma 1.31(i)**



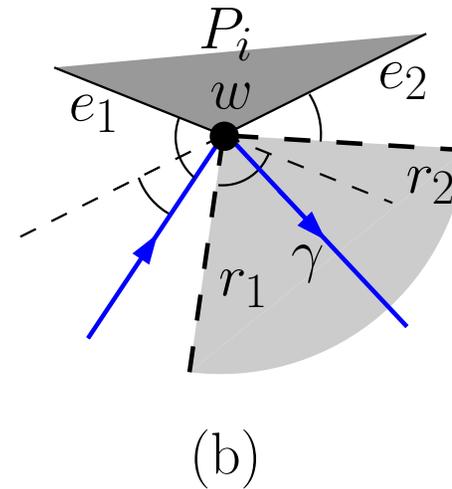
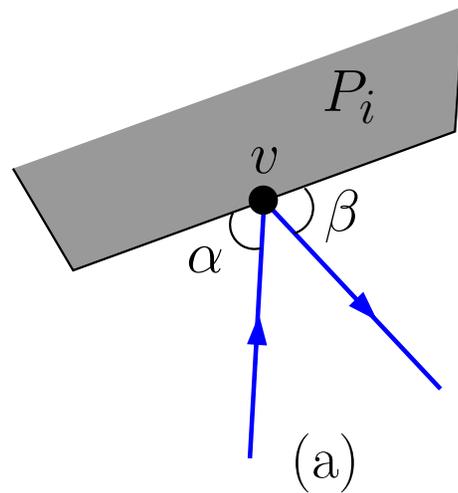
- (a) Reflektion an Kante  $e$ :  $\alpha = \beta$

## Lokale Eigenschaften: **Lemma 1.31(i)**



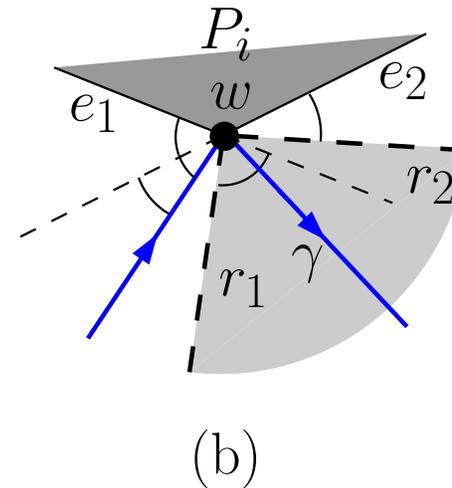
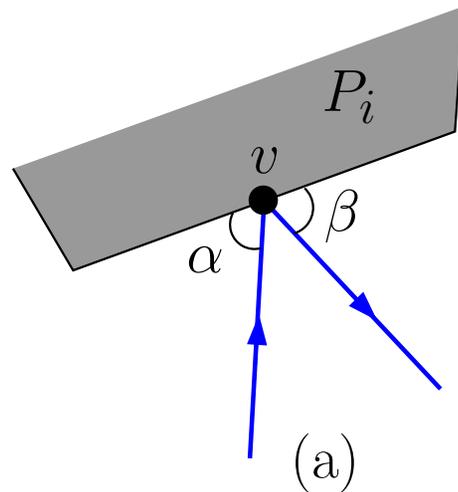
- (a) Reflektion an Kante  $e$ :  $\alpha = \beta$
- (b) Reflektion an Knoten  $w$ :

## Lokale Eigenschaften: **Lemma 1.31(i)**



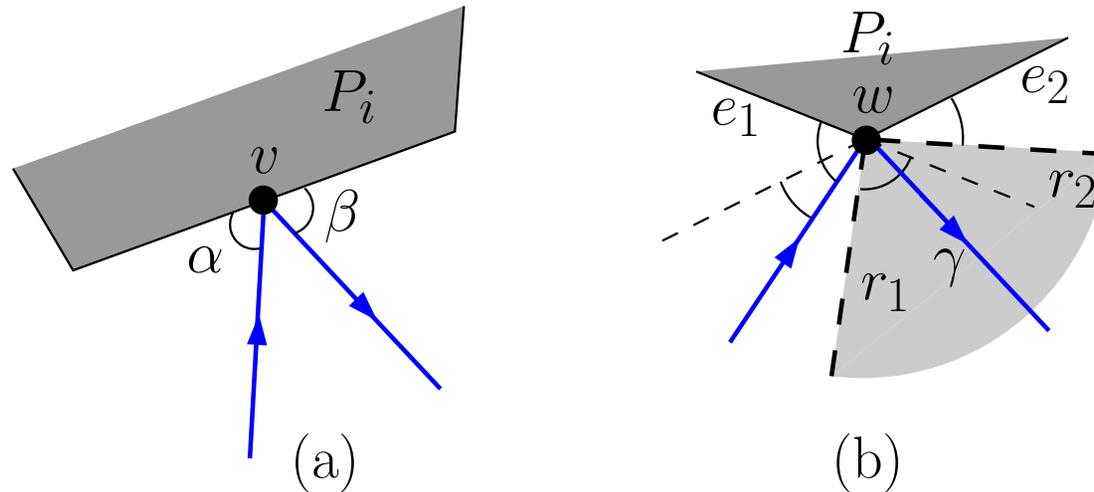
- (a) Reflektion an Kante  $e$ :  $\alpha = \beta$
- (b) Reflektion an Knoten  $w$ : Innerhalb Winkelbereich  $\gamma$

## Lokale Eigenschaften: **Lemma 1.31(i)**



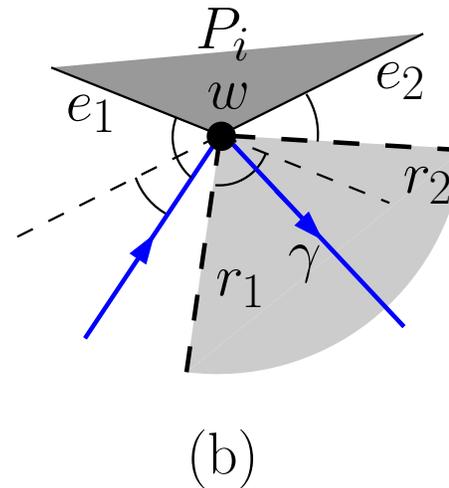
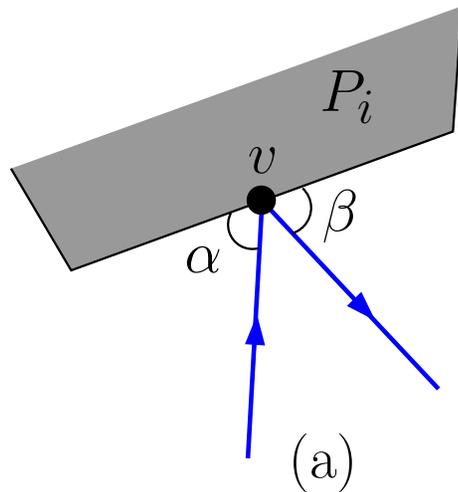
- (a) Reflektion an Kante  $e$ :  $\alpha = \beta$
- (b) Reflektion an Knoten  $w$ : Innerhalb Winkelbereich  $\gamma$
- Sonst nicht optimal

## Lokale Eigenschaften: **Lemma 1.31(i)**



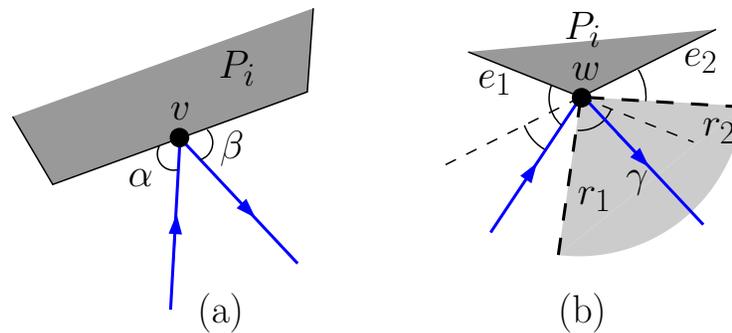
- (a) Reflektion an Kante  $e$ :  $\alpha = \beta$
- (b) Reflektion an Knoten  $w$ : Innerhalb Winkelbereich  $\gamma$
- Sonst nicht optimal
- Lemma 1.31: Local optimality  $\Rightarrow$  Global optimality

## Lokale Eigenschaften: **Lemma 1.31(i)**



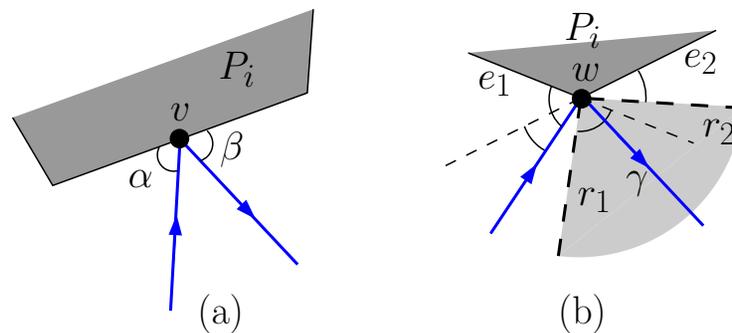
- (a) Reflektion an Kante  $e$ :  $\alpha = \beta$
- (b) Reflektion an Knoten  $w$ : Innerhalb Winkelbereich  $\gamma$
- Sonst nicht optimal
- Lemma 1.31: Local optimality  $\Rightarrow$  Global optimality
- Aufgabe: Berechne sukzessive lokal optimalen Pfad

# Lemma 1.31 (ii) und (iii)



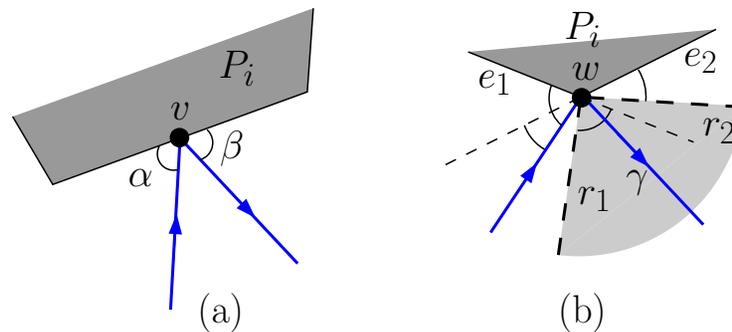
## Lemma 1.31 (ii) und (iii)

- Bezeichnung  $\pi_i(p)$ :



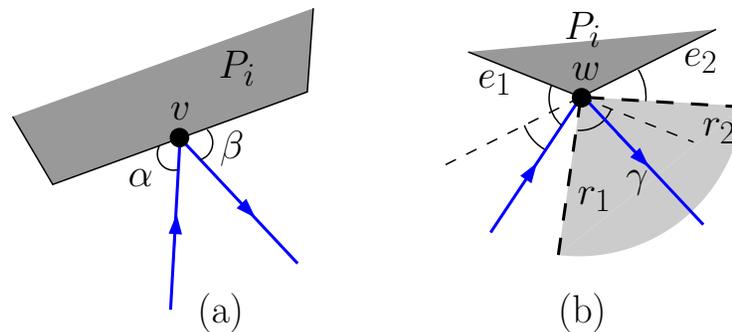
## Lemma 1.31 (ii) und (iii)

- Bezeichnung  $\pi_i(p)$ : lokal opt. Weg von  $s$  über  $P_1, \dots, P_i$  bis  $p$



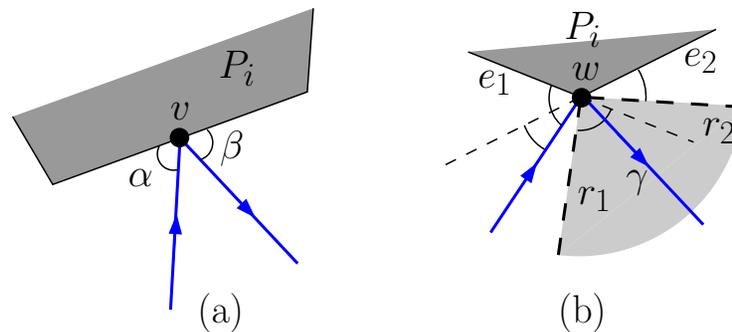
## Lemma 1.31 (ii) und (iii)

- Bezeichnung  $\pi_i(p)$ : lokal opt. Weg von  $s$  über  $P_1, \dots, P_i$  bis  $p$
- Lokal optimal: Erfüllt überall die Bedingungen (a) oder (b)



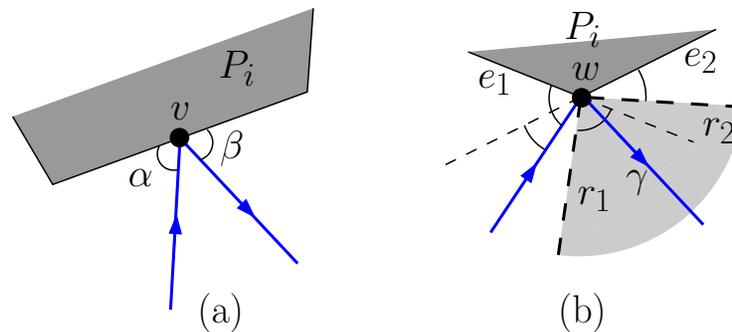
## Lemma 1.31 (ii) und (iii)

- Bezeichnung  $\pi_i(p)$ : lokal opt. Weg von  $s$  über  $P_1, \dots, P_i$  bis  $p$
- Lokal optimal: Erfüllt überall die Bedingungen (a) oder (b)
- Über Ecken und Kanten, lokal nicht verkürzbar



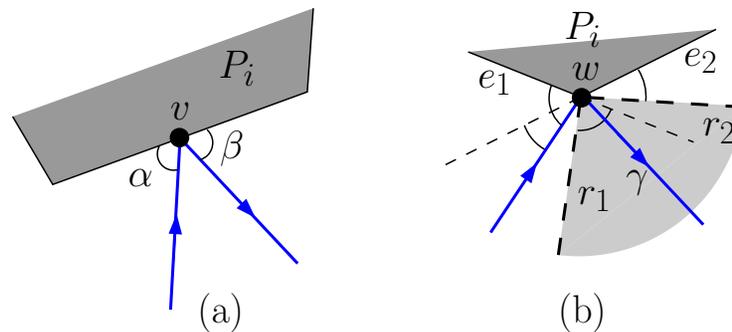
## Lemma 1.31 (ii) und (iii)

- Bezeichnung  $\pi_i(p)$ : lokal opt. Weg von  $s$  über  $P_1, \dots, P_i$  bis  $p$
- Lokal optimal: Erfüllt überall die Bedingungen (a) oder (b)
- Über Ecken und Kanten, lokal nicht verkürzbar
- (ii):  $\pi_i(p)$  ist stets eindeutig!



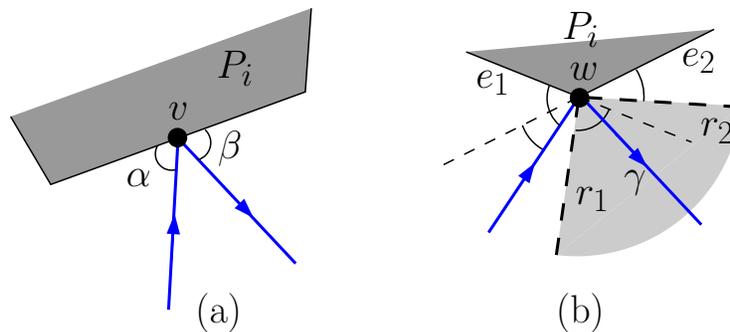
## Lemma 1.31 (ii) und (iii)

- Bezeichnung  $\pi_i(p)$ : lokal opt. Weg von  $s$  über  $P_1, \dots, P_i$  bis  $p$
- Lokal optimal: Erfüllt überall die Bedingungen (a) oder (b)
- Über Ecken und Kanten, lokal nicht verkürzbar
- (ii):  $\pi_i(p)$  ist stets eindeutig! (Konstruktiv!)



## Lemma 1.31 (ii) und (iii)

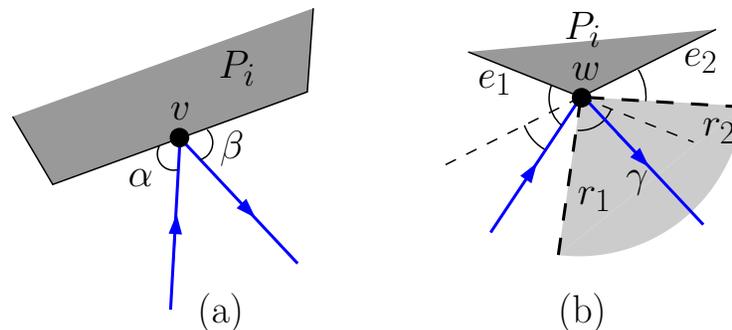
- Bezeichnung  $\pi_i(p)$ : lokal opt. Weg von  $s$  über  $P_1, \dots, P_i$  bis  $p$
- Lokal optimal: Erfüllt überall die Bedingungen (a) oder (b)
- Über Ecken und Kanten, lokal nicht verkürzbar
- (ii):  $\pi_i(p)$  ist stets eindeutig! (Konstruktiv!)
- (iii):  $\pi_i(p)$  ist auch global optimal!



## Lemma 1.31 (ii) und (iii)

- Bezeichnung  $\pi_i(p)$ : lokal opt. Weg von  $s$  über  $P_1, \dots, P_i$  bis  $p$
- Lokal optimal: Erfüllt überall die Bedingungen (a) oder (b)
- Über Ecken und Kanten, lokal nicht verkürzbar
- (ii):  $\pi_i(p)$  ist stets eindeutig! (Konstruktiv!)
- (iii):  $\pi_i(p)$  ist auch global optimal!

Beweis (iii): Jeder global optimale Weg muss lokal optimal sein!



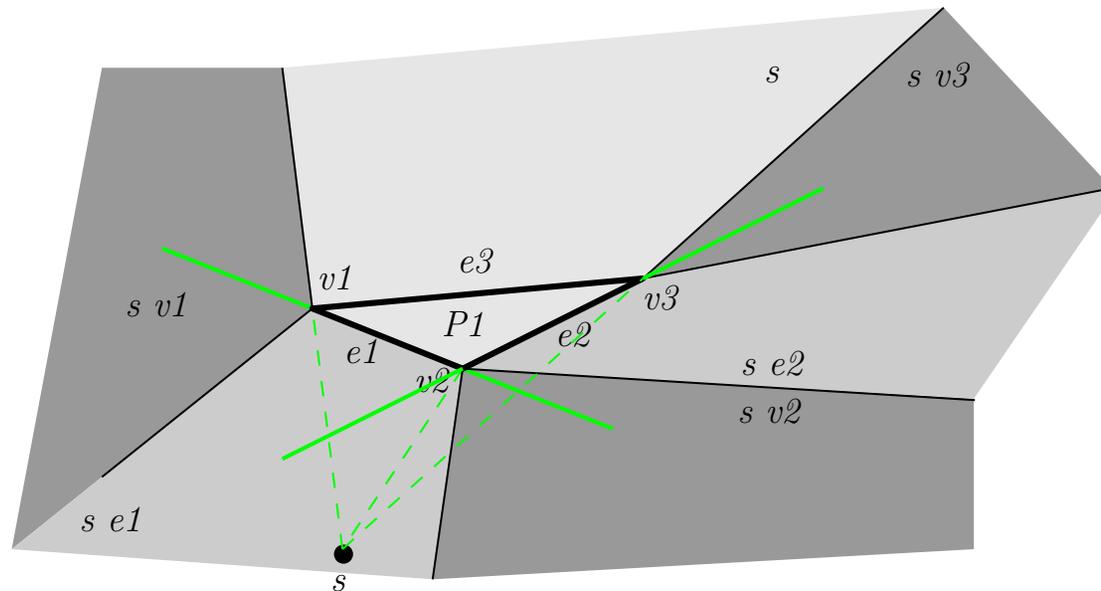
# Full comb. shortest path map: Beispiel

# Full comb. shortest path map: Beispiel

- Fixiere den Startpunkt  $s$

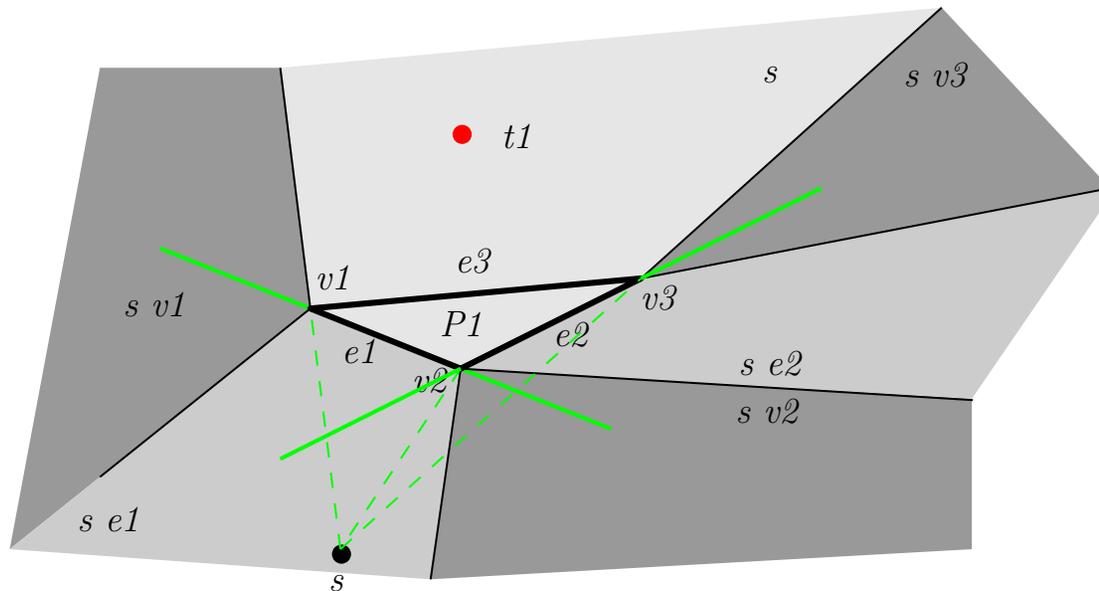
# Full comb. shortest path map: Beispiel

- Fixiere den Startpunkt  $s$
- Teile die Ebene in Regionen ein:
- *Kombinatorisch* gleiche Kürzeste Wege



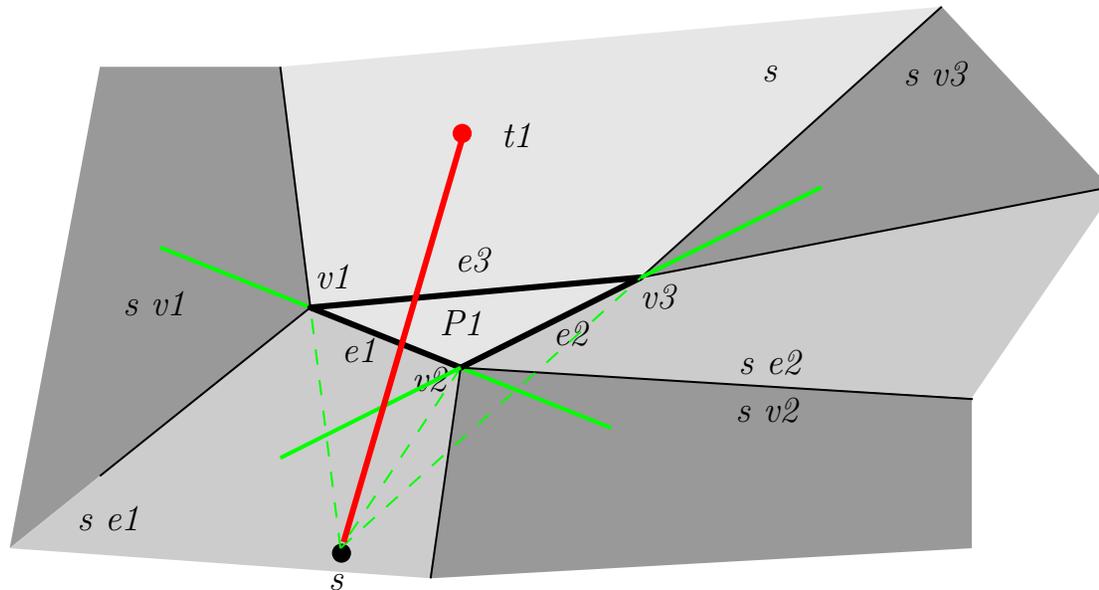
# Full comb. shortest path map: Beispiel

- Fixiere den Startpunkt  $s$
- Teile die Ebene in Regionen ein:
- *Kombinatorisch* gleiche Kürzeste Wege



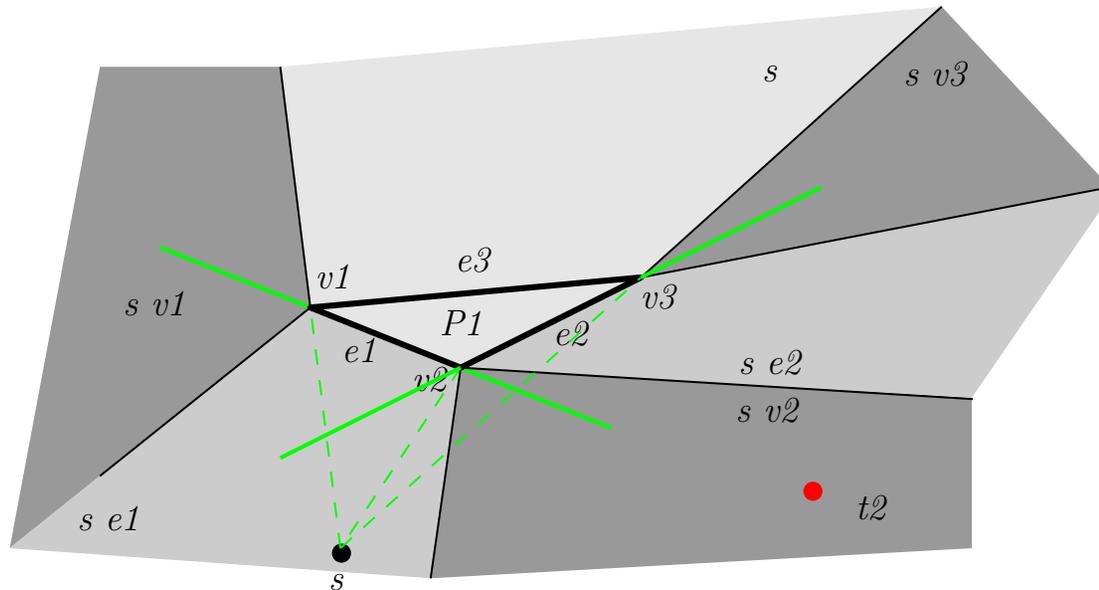
# Full comb. shortest path map: Beispiel

- Fixiere den Startpunkt  $s$
- Teile die Ebene in Regionen ein:
- *Kombinatorisch* gleiche Kürzeste Wege



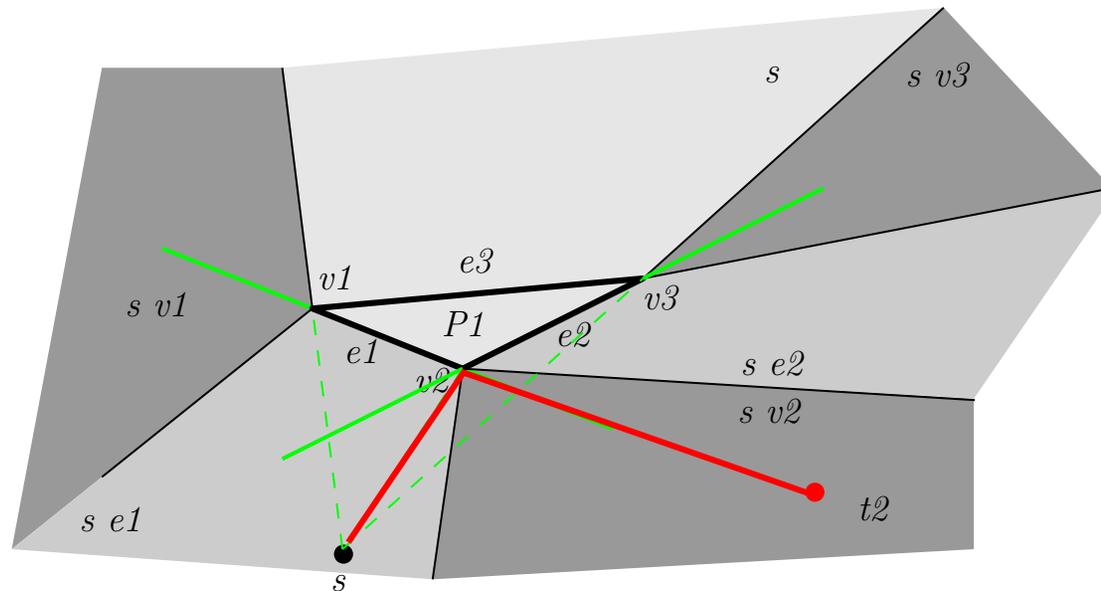
# Full comb. shortest path map: Beispiel

- Fixiere den Startpunkt  $s$
- Teile die Ebene in Regionen ein:
- *Kombinatorisch* gleiche Kürzeste Wege



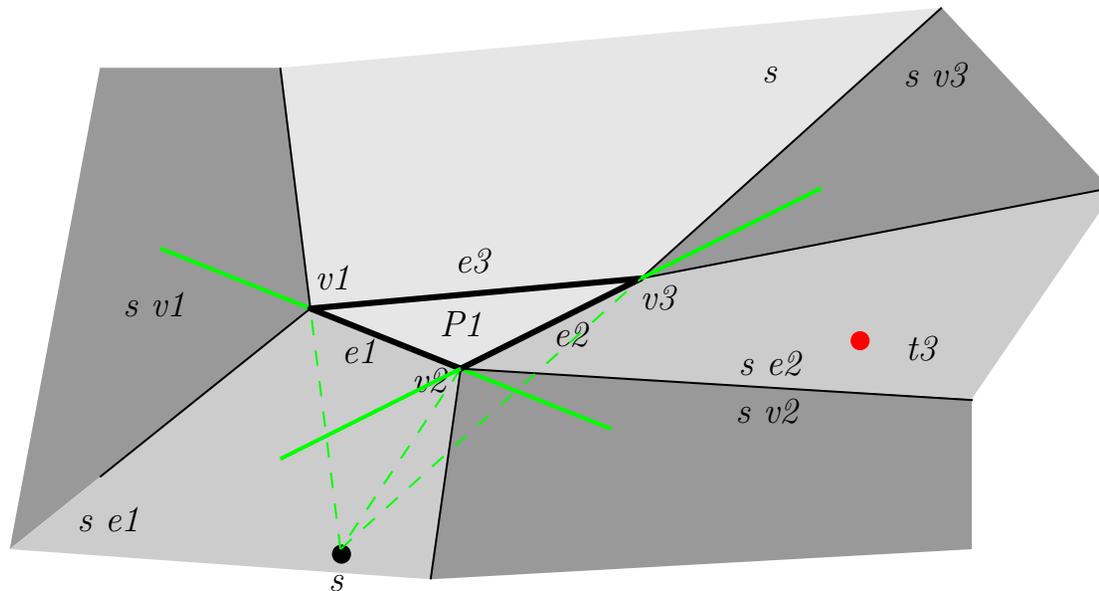
# Full comb. shortest path map: Beispiel

- Fixiere den Startpunkt  $s$
- Teile die Ebene in Regionen ein:
- *Kombinatorisch* gleiche Kürzeste Wege



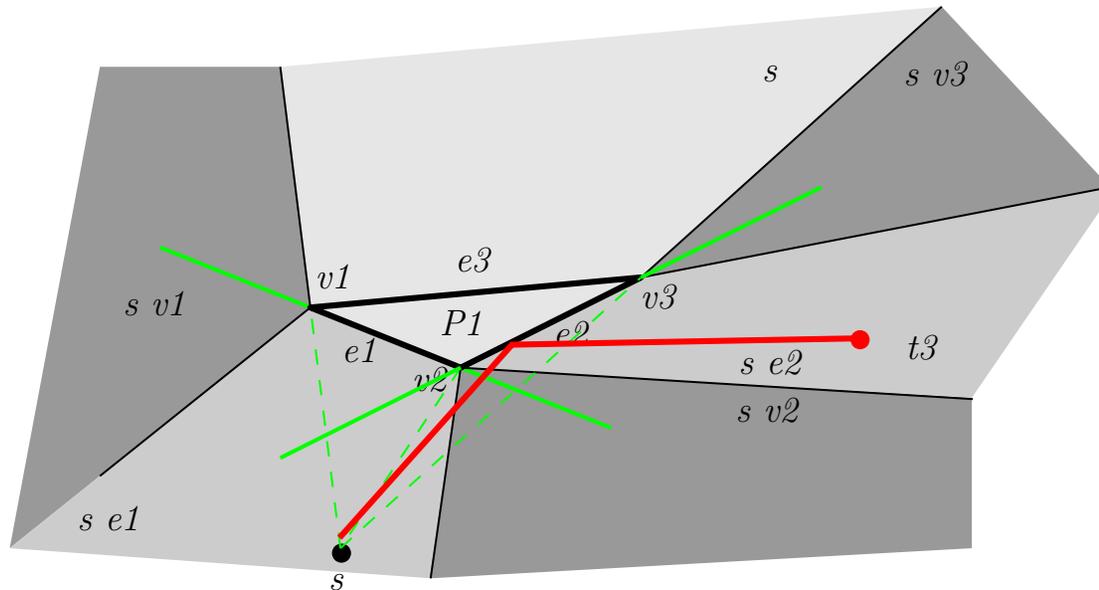
# Full comb. shortest path map: Beispiel

- Fixiere den Startpunkt  $s$
- Teile die Ebene in Regionen ein:
- *Kombinatorisch* gleiche Kürzeste Wege



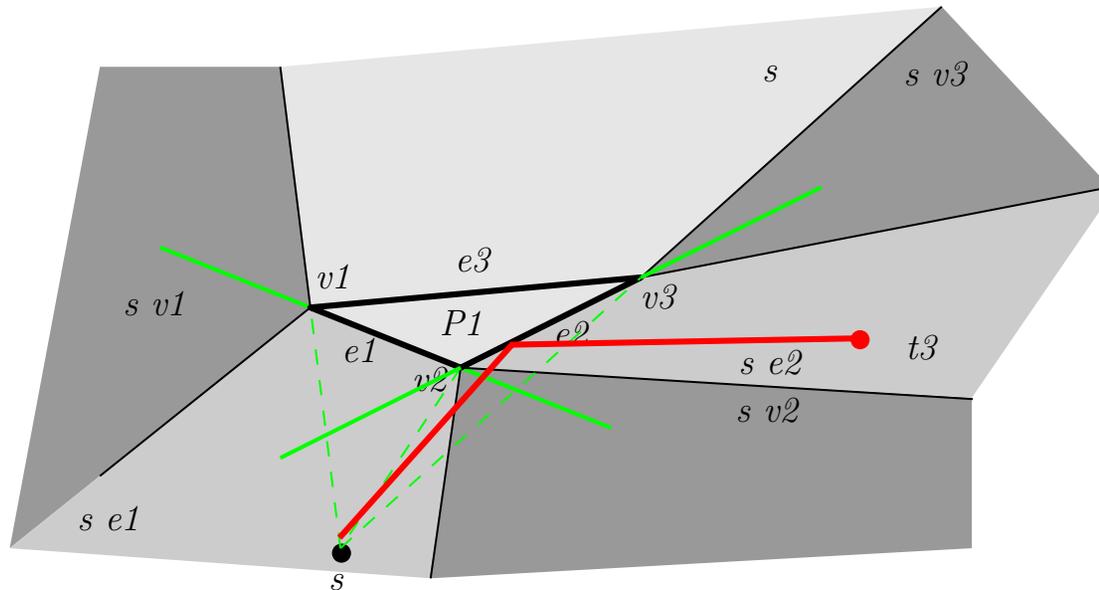
# Full comb. shortest path map: Beispiel

- Fixiere den Startpunkt  $s$
- Teile die Ebene in Regionen ein:
- *Kombinatorisch* gleiche Kürzeste Wege



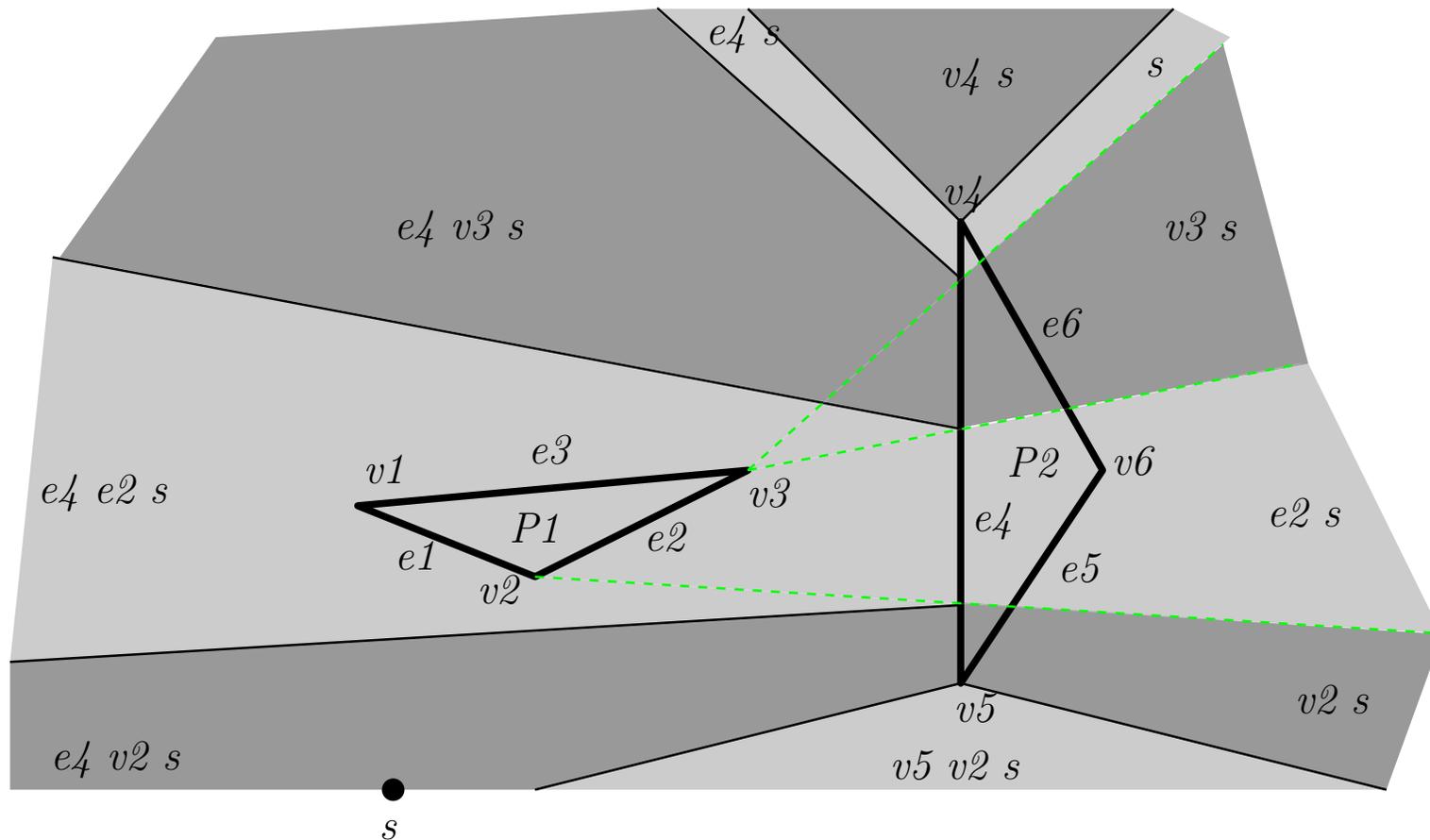
# Full comb. shortest path map: Beispiel

- Fixiere den Startpunkt  $s$
- Teile die Ebene in Regionen ein:
- *Kombinatorisch* gleiche Kürzeste Wege

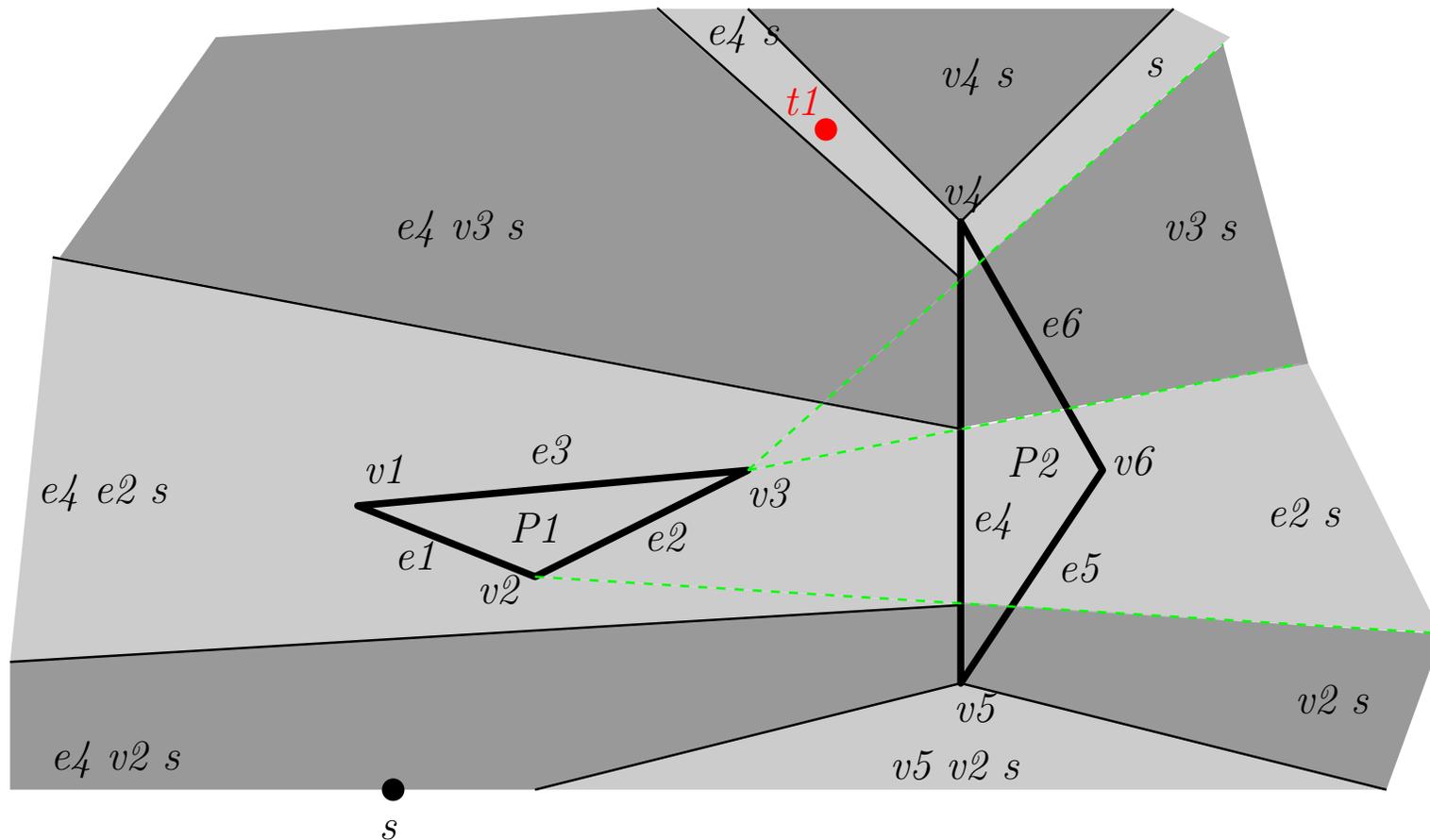


# Full comb. shortest path map: Zwei Polygone

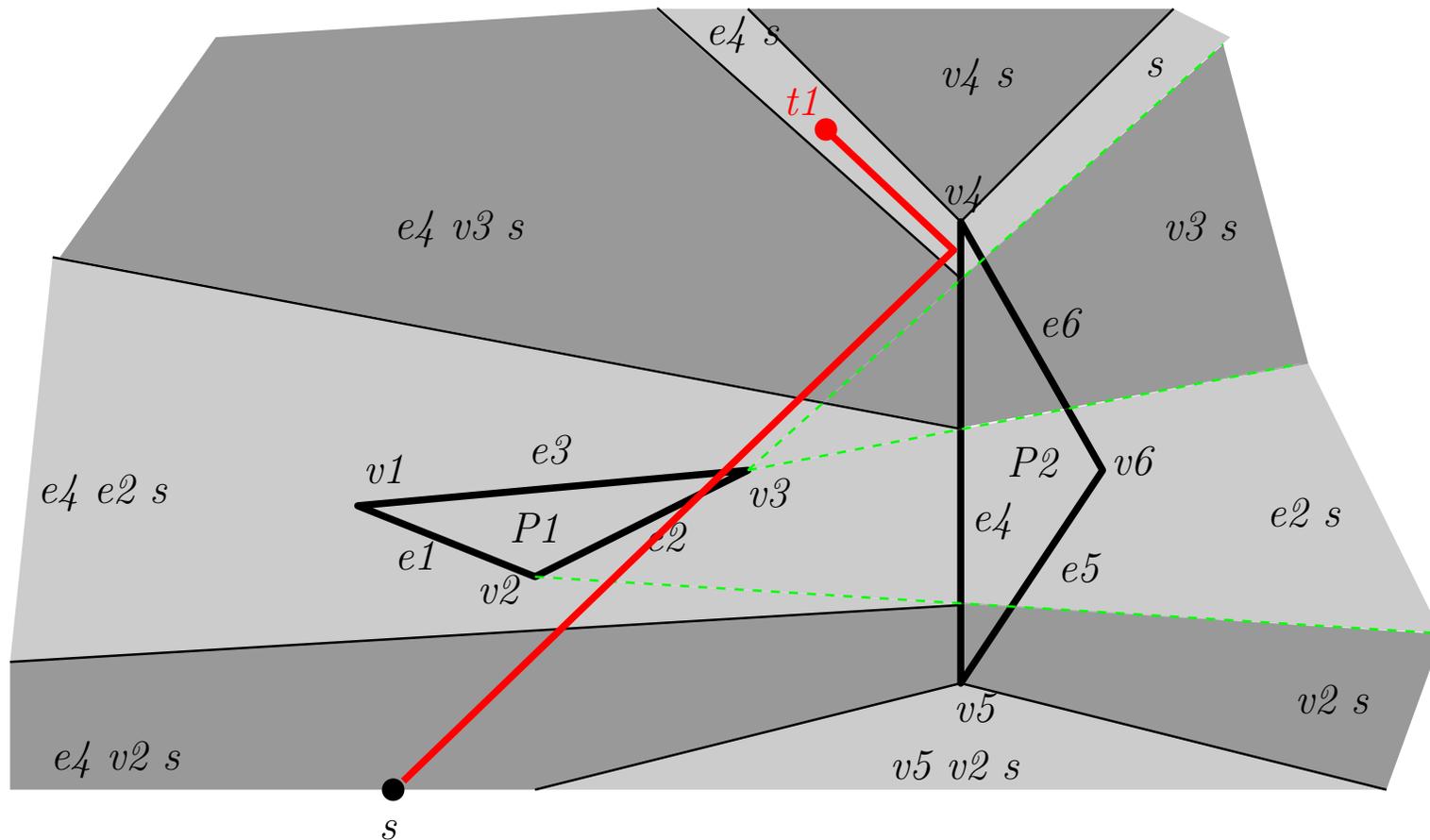
# Full comb. shortest path map: Zwei Polygone



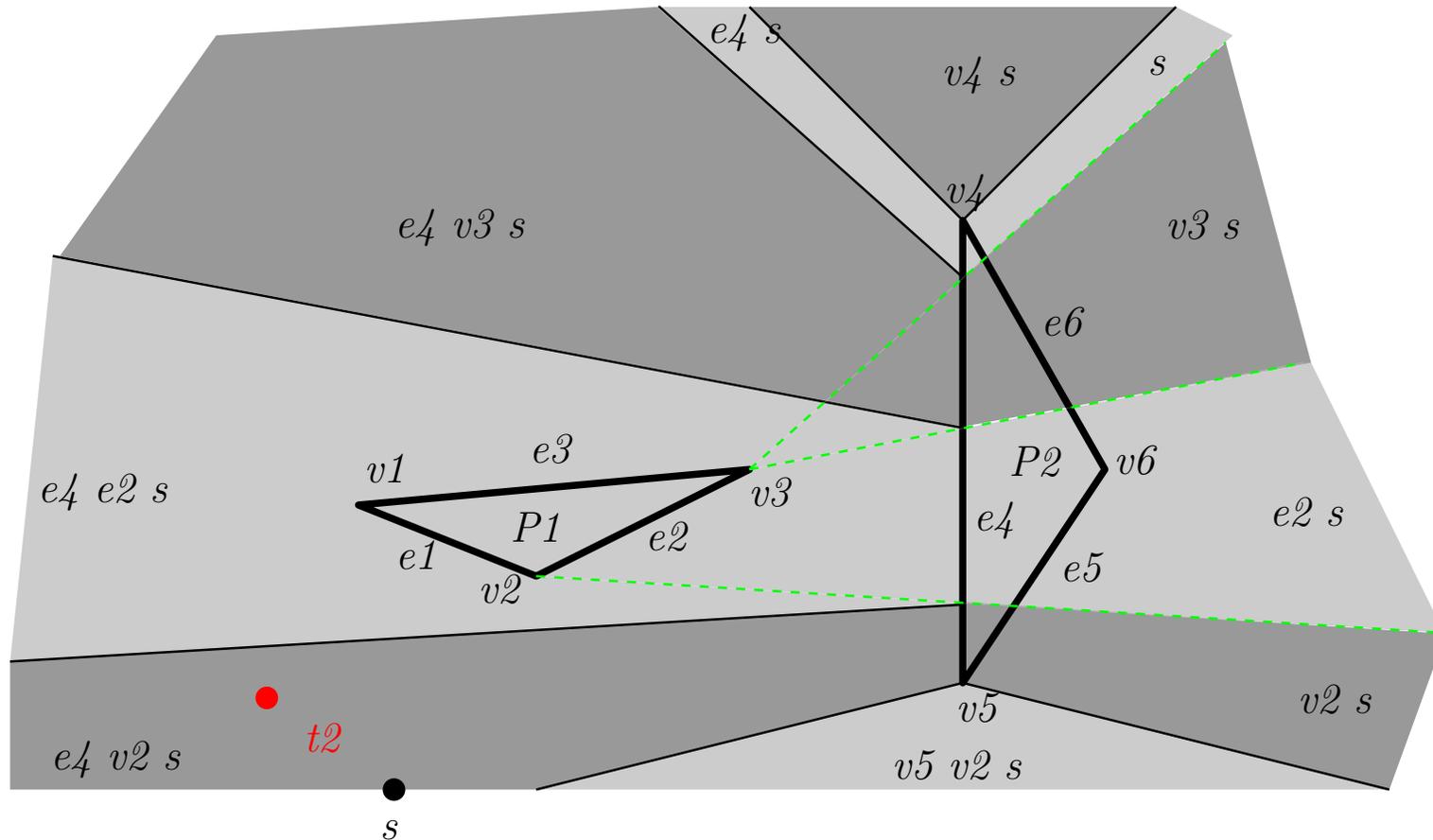
# Full comb. shortest path map: Zwei Polygone



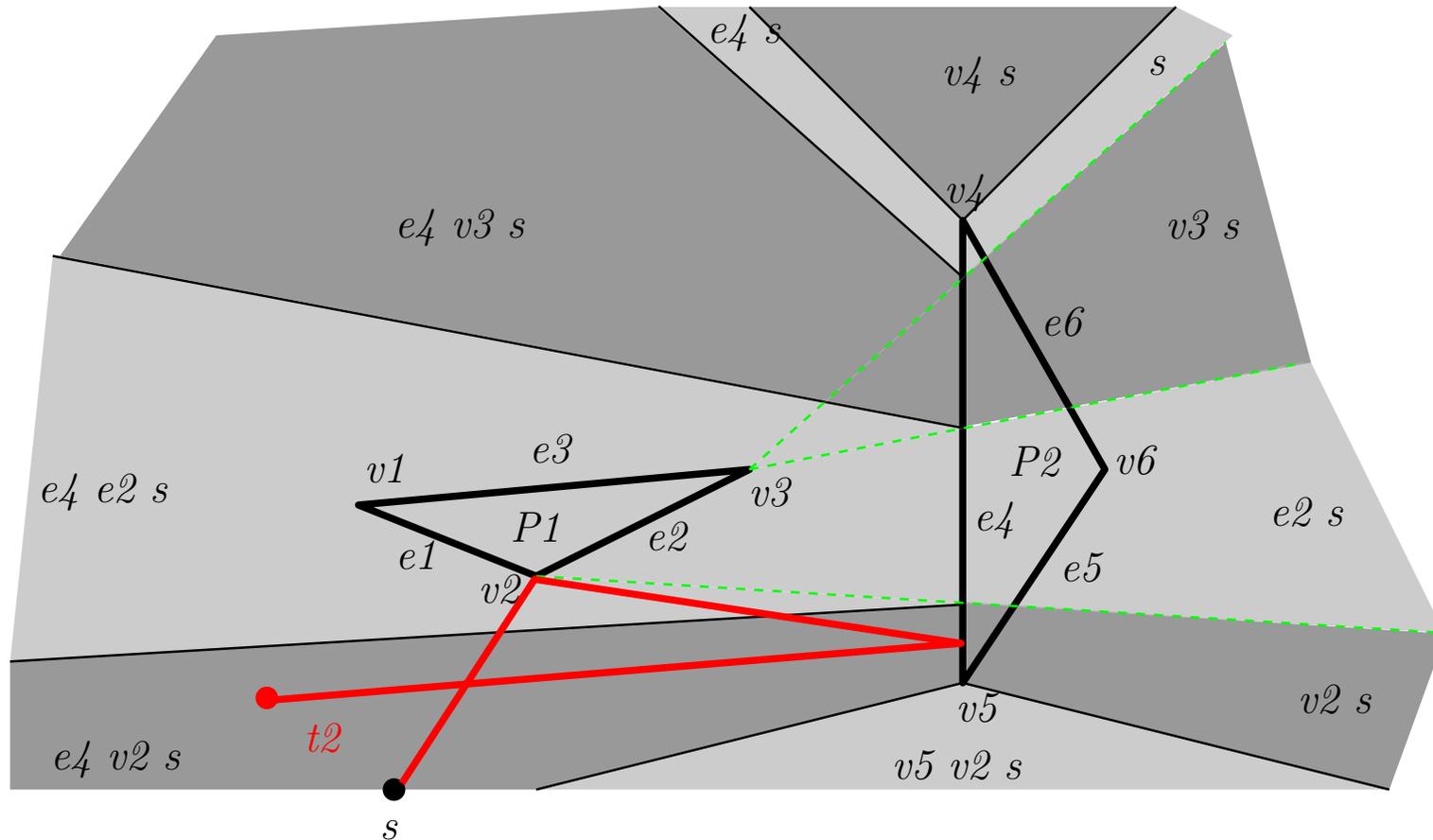
# Full comb. shortest path map: Zwei Polygone



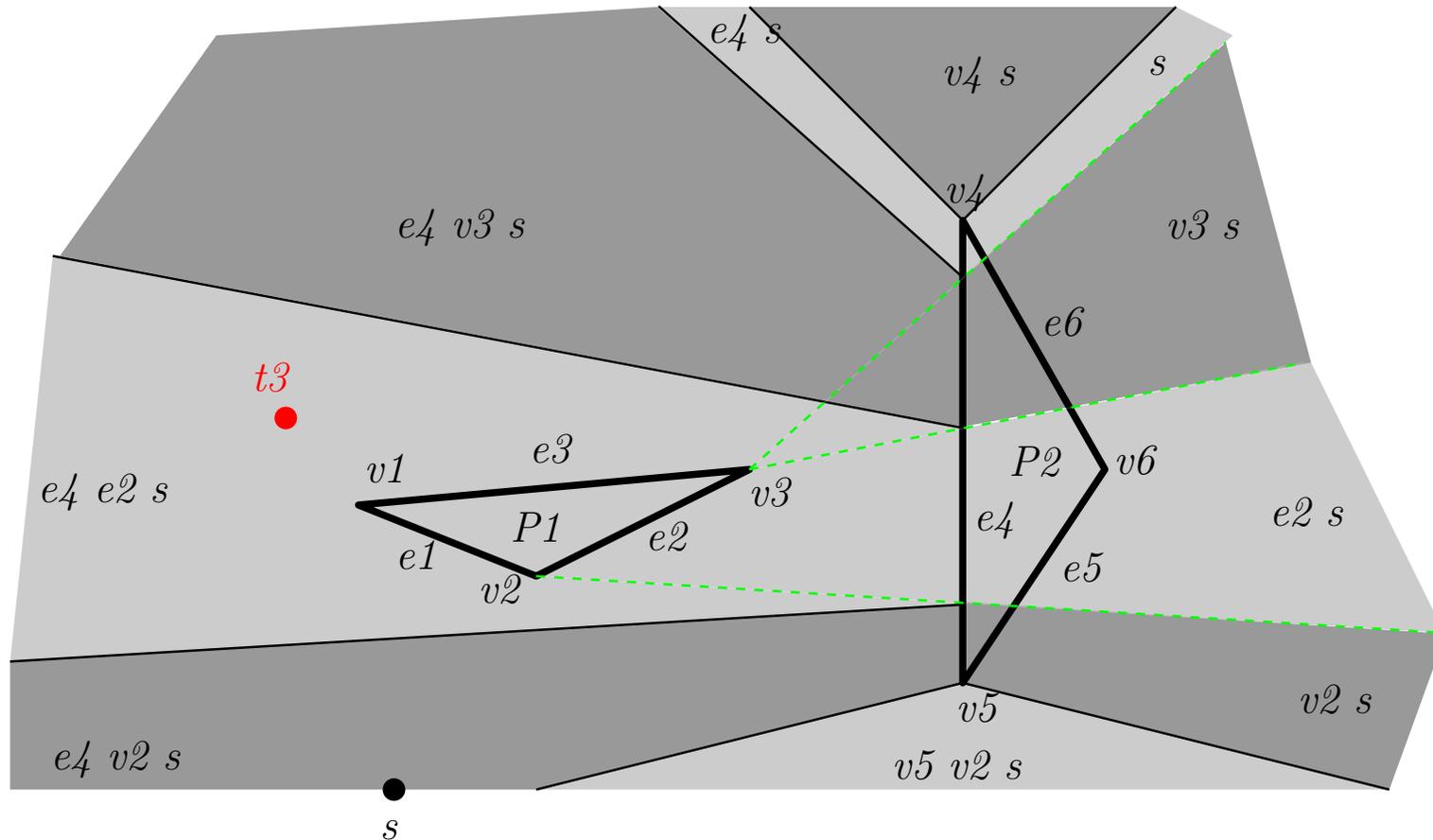
# Full comb. shortest path map: Zwei Polygone



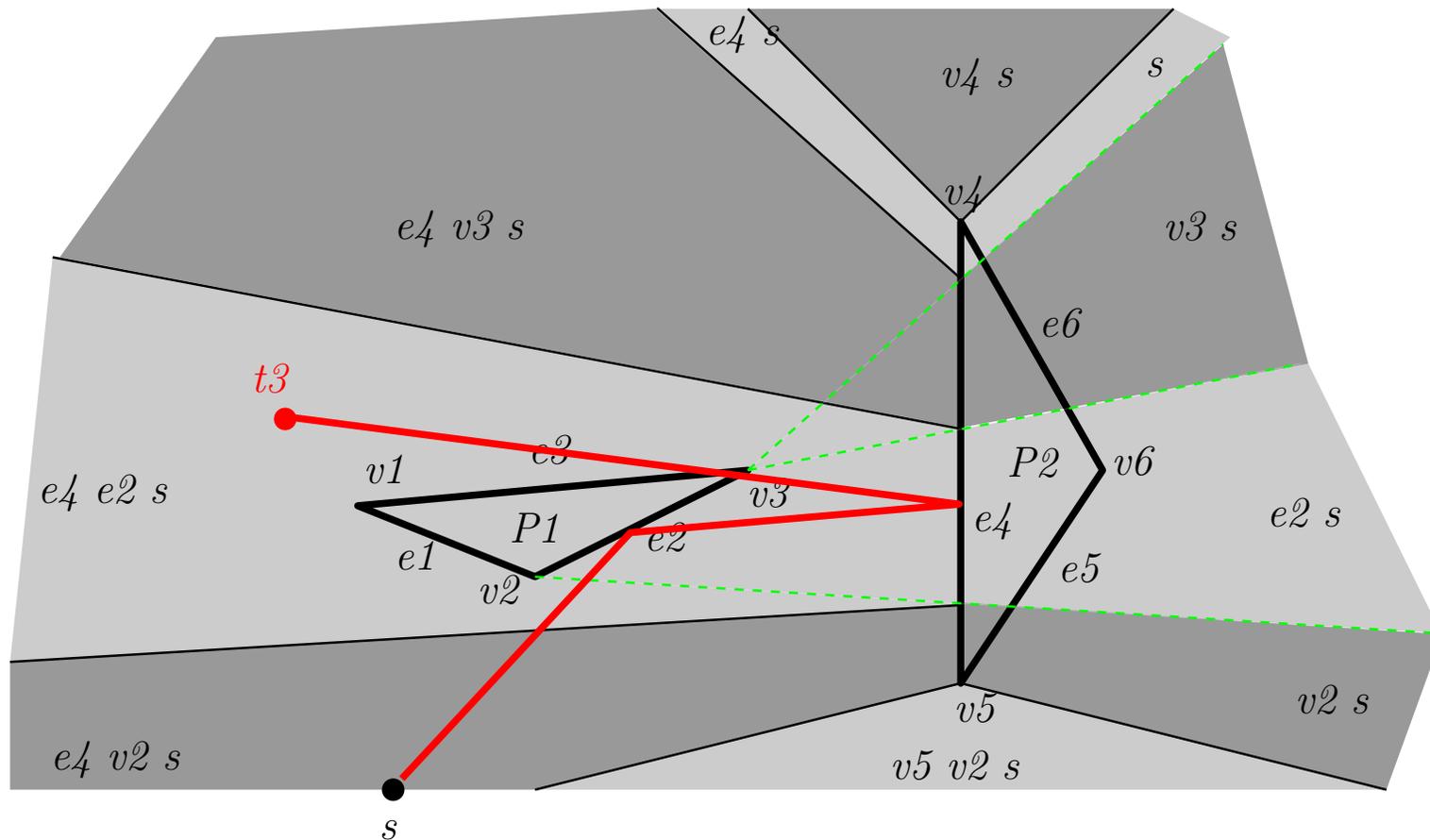
# Full comb. shortest path map: Zwei Polygone



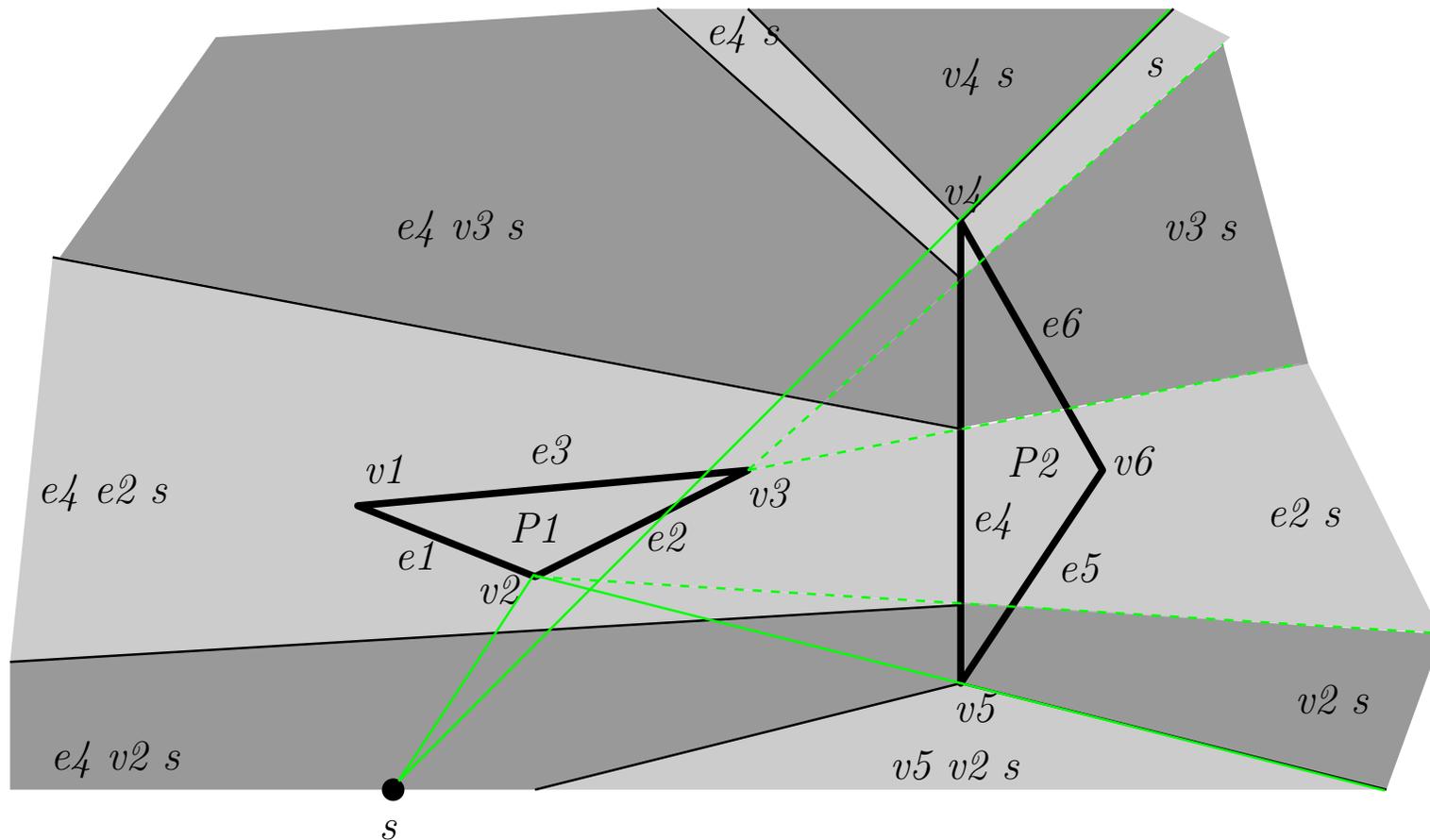
# Full comb. shortest path map: Zwei Polygone



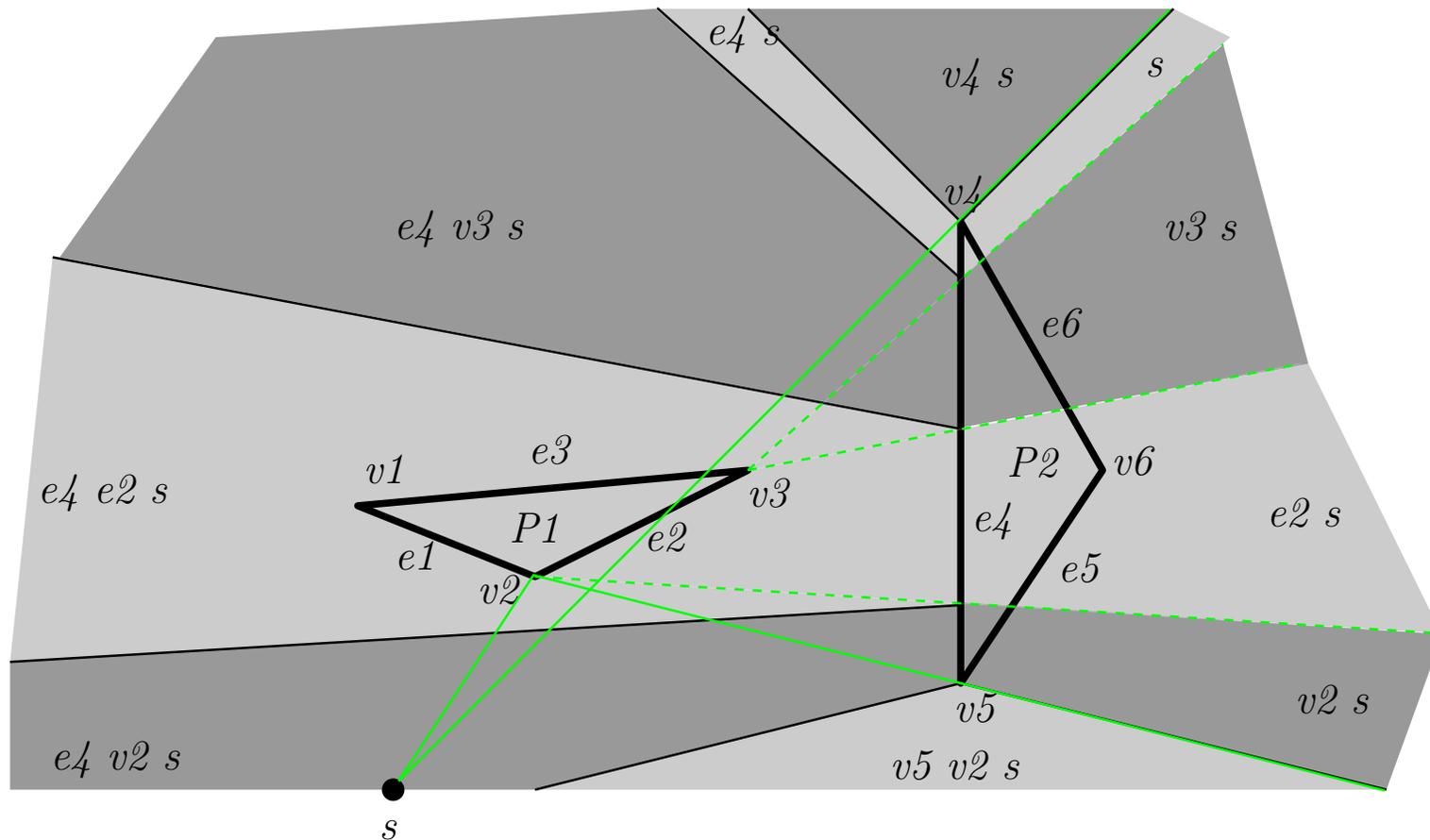
# Full comb. shortest path map: Zwei Polygone



# Full comb. shortest path map: Zwei Polygone



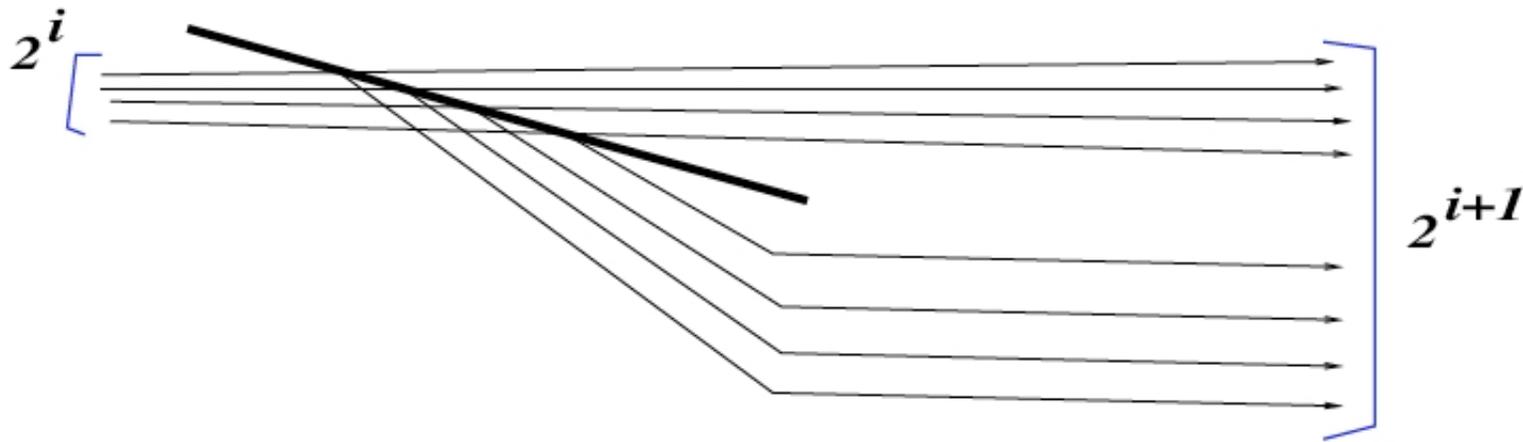
# Full comb. shortest path map: Zwei Polygone



# Komplexität der FC SPM

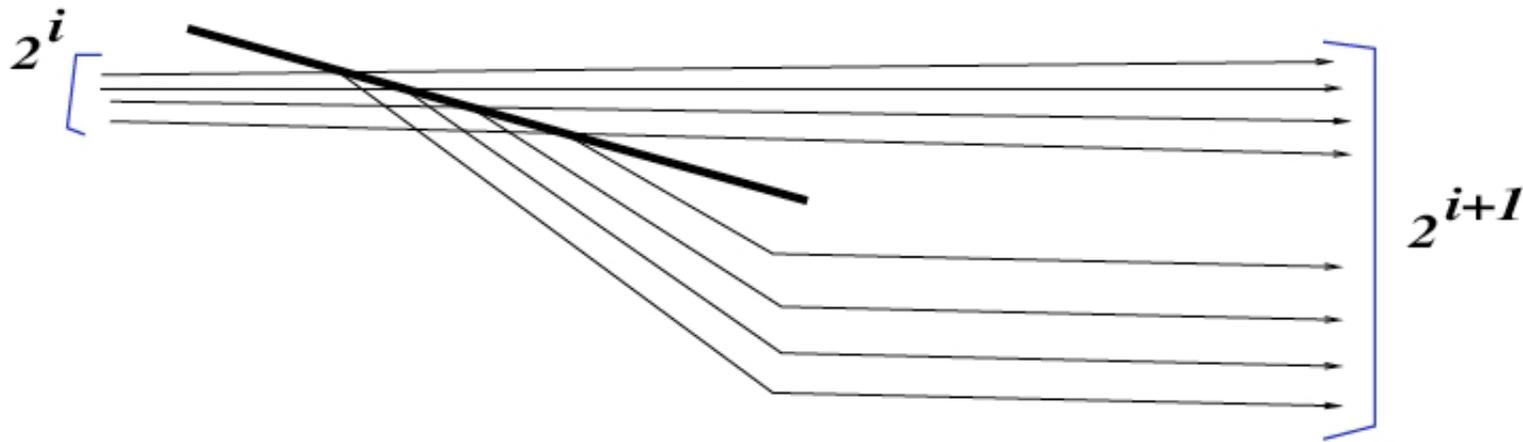
# Komplexität der FC SPM

Anzahl der Kanten: Verdoppeln für jedes Polygon!



# Komplexität der FC SPM

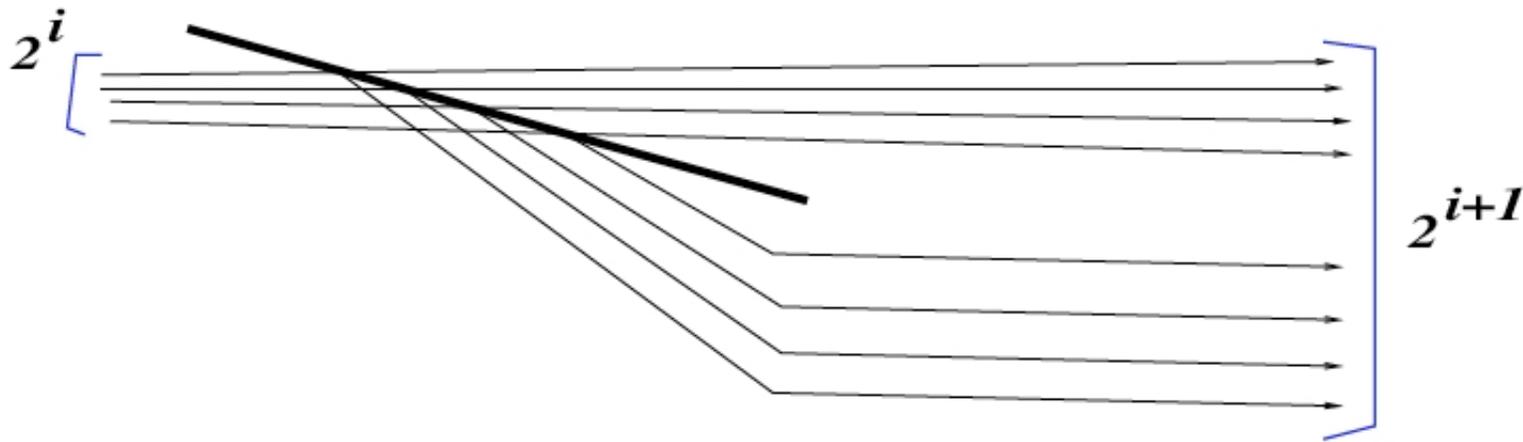
Anzahl der Kanten: Verdoppeln für jedes Polygon!



Mehr als  $\Omega((n - k)2^k)$  Kanten!

# Komplexität der FC SPM

Anzahl der Kanten: Verdoppeln für jedes Polygon!



Mehr als  $\Omega((n - k)2^k)$  Kanten! Zu viele!