

AlgGeo 9.1  
Geometrische

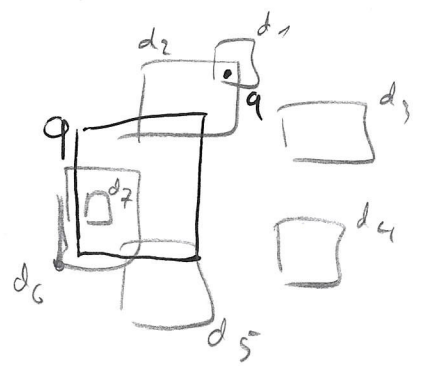
Datenstrukturen

geometrische Objekte

	Liste	AVL-Baum	
Einfügen	$O(n)$	$O(\log n)$	2
Entfernen	$O(n)$	$O(\log n)$	
Suchen	$O(n)$	$O(\log n)$	

$n$  Objekte

Bereichsaufrage



2 Typen

Inklusionsanfrage

$\rightarrow d_7$

Schnittanfrage

$\rightarrow d_2, d_5, d_6, d_7$

Objekte sind Punkte

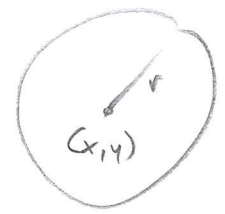
$\Rightarrow$  Inklusion & Schnitt

bedeutet

$\Rightarrow$  alles als Punkte darstellen

Kreis

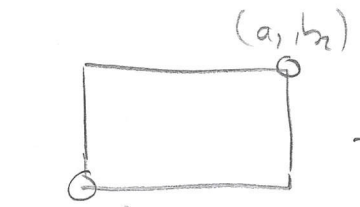
z.B.



$\rightarrow (x, y, r)$

$\mathbb{R}^2$

$\mathbb{R}^3$



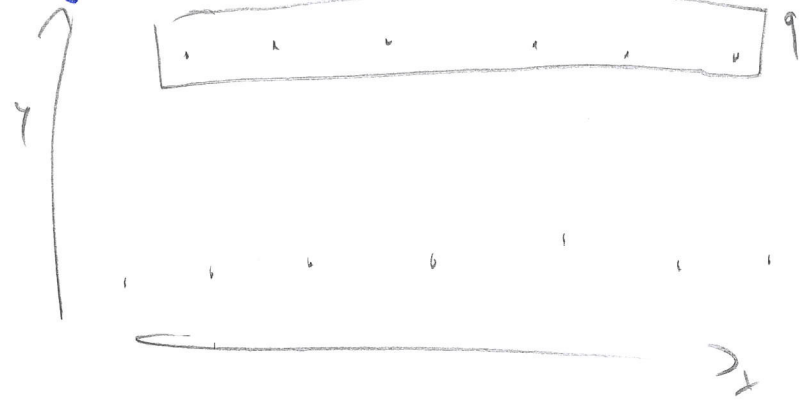
$\rightarrow (a_1, b_1, a_2, b_2)$

$\mathbb{R}^2$

$\mathbb{R}^2$

$\mathbb{R}^4$

# AlgGeo 9.2



in AVL - Baum nach  $x$ -Achse

→ Fast alle ~~alle~~ Knoten müssen besucht werden

Grundsätzlich gibt es Unterschiede zwischen statischen & dynamischen DS

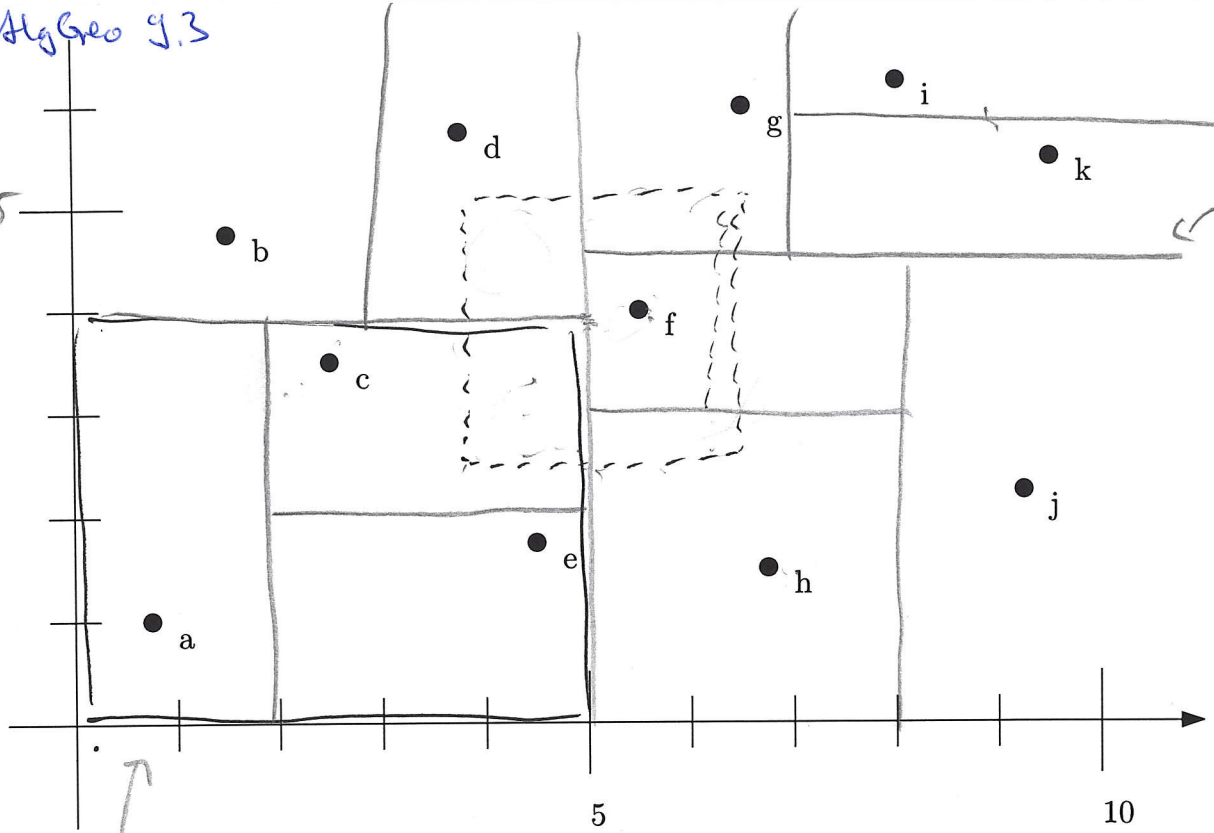
↑  
 1x aufbauen, oft suchen

↑  
 suchen, einfügen,  
 entfernen  
 in Kombination

## Kapitel 3.2

→  $\forall$  jede statische DS

kann zu einer dynamischen DS gemacht werden  
 mit zusätzlichen Aufrege Kostenfaktor  $\log n$



k-d-Baum

erstmal  $\mathbb{R}^2$ , allg. Lage

Splitgerade

$y = 4.5$

Splitkoordinate

innere Knoten  $\hat{=}$  Splitgeraden

Blätter  $\hat{=}$  Punkte

Teilbäume  $\hat{=}$  Rechteckbereiche  $R(v)$   
an Knoten  $v$

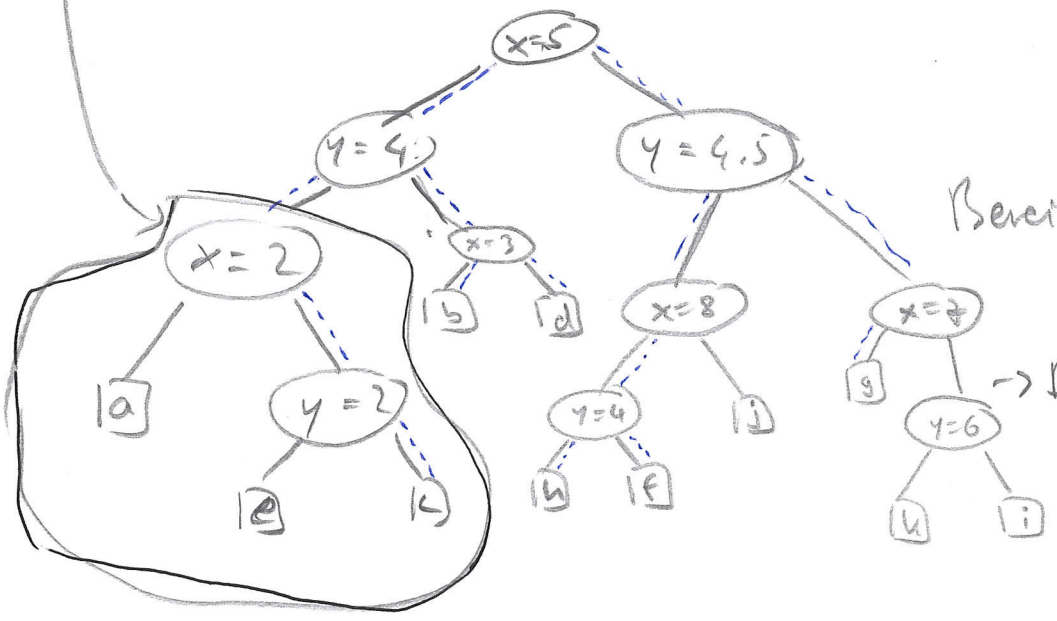
Punktsuche  $\rightarrow$  Standardsuche im Raum  $O(\log n)$

Bereichsanfrage: achsenparalleles Rechteck

$q = [4; 5; 5] \times [2; 5; 5]$

$\rightarrow$  Besuche alle Knoten  $v$  mit  $R(v) \cap q \neq \emptyset$

$\rightarrow$  Beispiel: fest alle inneren Knoten und 5 der Blätter



k-d-Baum Bereichsaufgaben

Lemma 3.6

Sei  $T$  ein 2-d-Baum mit Höhe  $h$  mit  $n$  Punkten.

$\Rightarrow$  achsenparallele Bereichsaufgaben in Zeit  $O(2^{\frac{h}{2}} + a)$

$\nearrow$   
Ausgabegröße.

Beweis

Besuchte Knoten haben einen von zwei Typen

- 1)  $v$  mit  $R(v) \subseteq q$   $\leftarrow$  alle Kinder, insb. Blätter sind auch Typ 1 und alle Punkte in den Blättern sind  $\in q$
- 2)  $v$  mit  $R(v) \subseteq q$  aber  $R(v) \cap q \neq q \rightarrow$  in  $O(a)$  durchlaufen

Zu 1)  $q \subseteq R(v) \rightarrow$  Aufwandsplatz in  $T$   
höchstens  $h$  Kante

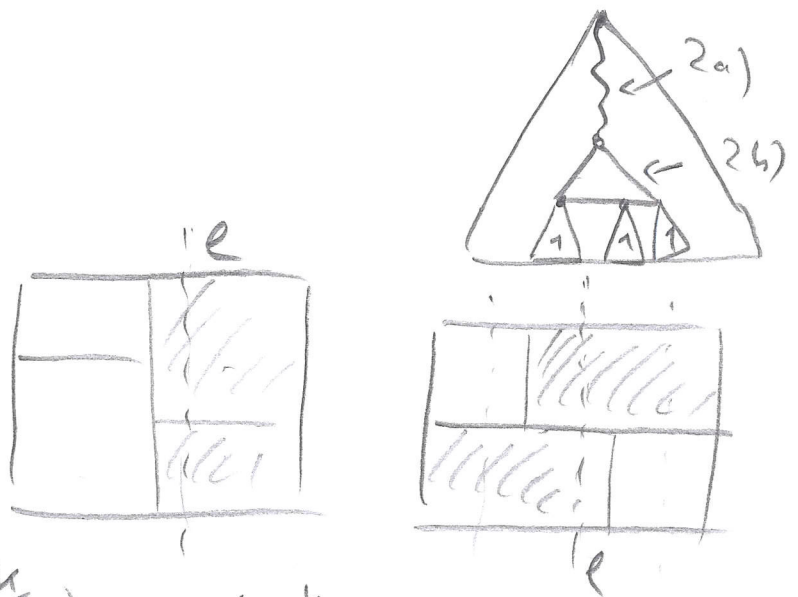
2b) min 1 Kante  $\ell$  von  $q$  schneidet  $R(v)$

$f_k :=$  Anzahl 2)b)-Knoten in Tiefe  $k$

$f_1 \leq 1 \quad f_2 \leq 2$

$k \geq 2 \rightarrow$  höchstens 2 von 4 Kindern eines 2)b)-Knotens

$\Rightarrow$  Induktion  $f_k \leq 2^{\frac{k}{2}}$  Typ 2  $O(h + \sum_{k=1}^h 2^{\frac{k}{2}}) \Rightarrow O(2^{\frac{h}{2}})$  □



ausgeglichener  $k$ -d-Raum ist  $h = O(\log u)$   $O(\sqrt{\log u})$

$\Rightarrow$  Bereichsanfragen  $O(\sqrt{u} + a)$

statisch konstruierbar in  $O(u \log u)$

Speicher  $O(u)$   
 Bereichsanfragen  $O(\sqrt{u} + a)$

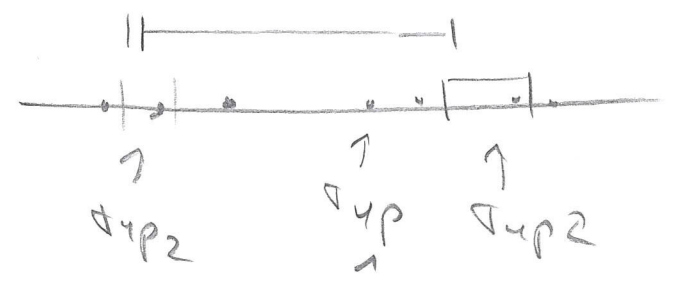
$\Rightarrow$  dynamisiert  $O(\sqrt{u} \log u + a)$

Problem: Allgemeine Lage Annahme  $\rightarrow$  Beispiel

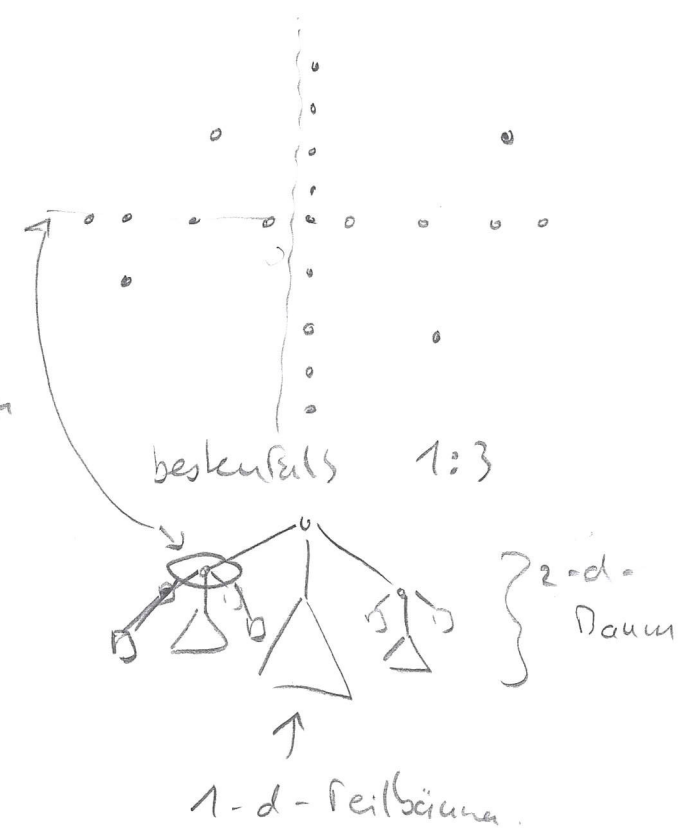
Idee: Schnittgerade auf drei Punkte, sodass links  
 $\rightarrow$  hängen zusätzliche Knoten-Baum mit  
 niedrigerer Dimension an. und rechts  
 höchstens  $\frac{u}{2}$   
 Punkte liegen

$\Rightarrow$  Ternärbaum

Intervall  $I(u)$  statt  $R(u)$ ; jede  
 $\Rightarrow$  Typ 2 Knoten nur am Rand  
 $\rightarrow$  max  $O(h)$



$\rightarrow$  Besuch der mittleren Bäume auch  $O(2^{\frac{u}{2}})$



-> Anwendung für closest - Pair  $\mathbb{R}^3$  - Sweep

-> Laufzeit  $O(n^{3/2} \log n)$  besser als naive  $O(n^2)$

-> übertragbar in höhere Dimensionen, aber sehr technisch

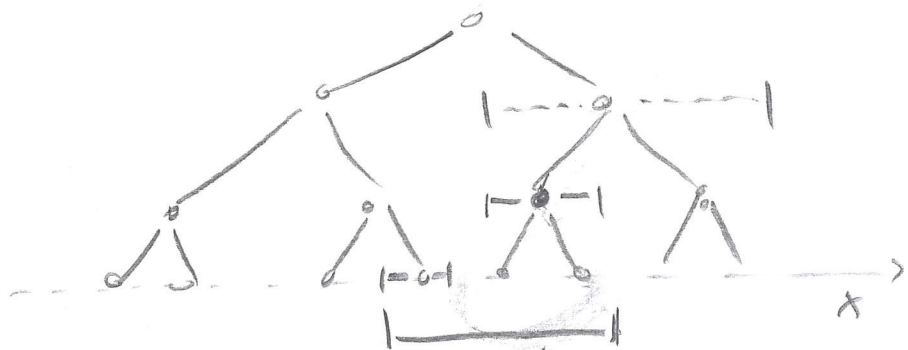
-> orthogonale Bereichsanfragen in  $O(n^{1-1/d} + a)$   
 Speicher  $O(n)$

-> was, wenn wir ein bisschen mehr Speicher haben

geht das besser? => Bereichsbaum

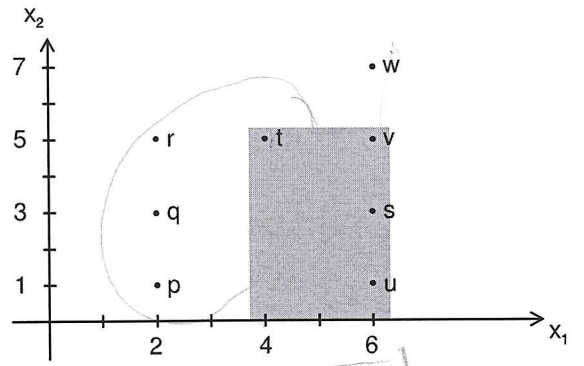
ja, aber ->  $O((\log n)^2 + a)$  aber  $O(n \log n)$   
 Bereichsanfrage Speicher

Eindimensionaler Suchbaum -> jeder Knoten  $v \Leftrightarrow I(v)$  Intervall



Bereichsanfrage  $I_q$  besucht alle "obersten" -> höchster  
 Knoten  $v$  mit  $I(v) \subseteq I_q$   $O(\log n)$   
 und deren komplette Teilbäume viele





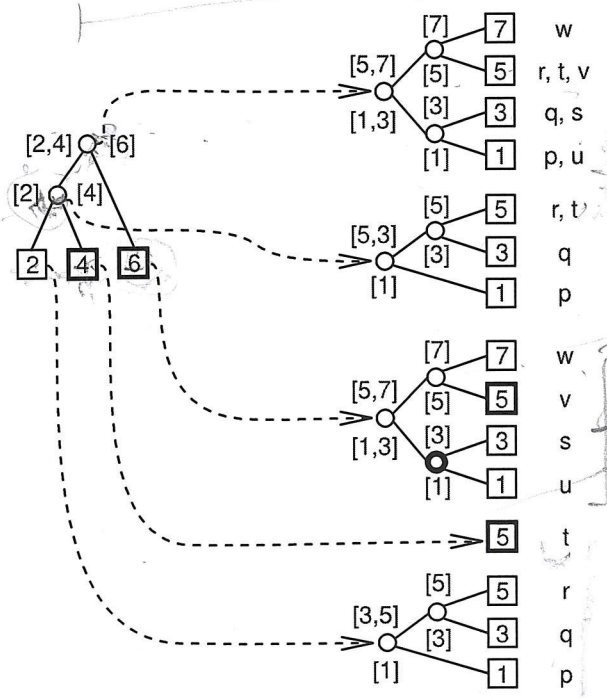
Konstruktion k-Bereichsbaum  
 -> a-d. Baum für die  
 erste Koordinate

-> an jedes Kind ein  
 k-1-Bereichsbaum rekursiv  
 anhängen mit verringerten  
 Punktmenge.

Bereichsanfrage.

-> nur die "obersten"  
 abdeckenden Knoten  
 und in denen rekursiven  
 Unterbäumen weiter suchen

x-Koordinate



Kinder von  
 Knotenmengen  
 Punkte  
 disjunkt.

y-Koordinate

$O((\log n)^{k-1} + n)$  Speicher  
 => jeder Punkt kommt pro Rekursion  
 in höchstens  $\log n$  Unterbäumen vor  
 $O(\log(n)^k + a)$  Bereichsanfrage  
 => jede Kante würde höchstens  $\log n$   
 unterbäume durchsucht.