

Methoden der Offline Bewegungsplanung

Was erwartet mich in dieser Vorlesung?

Elmar Langetepe
University of Bonn

Organisatorisches

Organisatorisches

- Bachelor BA-INF 124 Wahlpflicht, 4-6 Semester

Organisatorisches

- Bachelor BA-INF 124 Wahlpflicht, 4-6 Semester
- Diplom neue DPO, Bereich A, Modulprüfung 8 LP

Organisatorisches

- Bachelor BA-INF 124 Wahlpflicht, 4-6 Semester
- Diplom neue DPO, Bereich A, Modulprüfung 8 LP
 - Vorlesung 4 SWS, 5 LP, Übung 2 SWS, 3 LP

Organisatorisches

- Bachelor BA-INF 124 Wahlpflicht, 4-6 Semester
- Diplom neue DPO, Bereich A, Modulprüfung 8 LP
 - Vorlesung 4 SWS, 5 LP, Übung 2 SWS, 3 LP
 - Prüfungen: vorauss. mündlich

Organisatorisches

- Bachelor BA-INF 124 Wahlpflicht, 4-6 Semester
- Diplom neue DPO, Bereich A, Modulprüfung 8 LP
 - Vorlesung 4 SWS, 5 LP, Übung 2 SWS, 3 LP
 - Prüfungen: vorauss. mündlich
 - Studienleistungen: Erfolgreiche Übungsteilnahme

Organisatorisches

Organisatorisches

- Übungen: Dienstags 14:30-16.00 Uhr

Organisatorisches

- Übungen: Dienstags 14:30-16.00 Uhr
- Wöchentlich, Beginn: 29.10

Organisatorisches

- Übungen: Dienstags 14:30-16.00 Uhr
- Wöchentlich, Beginn: 29.10
- Aufgabenblatt, dienstags! Blatt I: 15.10 (2 Aufgaben)

Organisatorisches

- Übungen: Dienstags 14:30-16.00 Uhr
- Wöchentlich, Beginn: 29.10
- Aufgabenblatt, dienstags! Blatt I: 15.10 (2 Aufgaben)
- Aufgaben, Lösungen schriftlich, Abgabe, Korrektur, Besprechung

Organisatorisches

- Übungen: Dienstags 14:30-16.00 Uhr
- Wöchentlich, Beginn: 29.10
- Aufgabenblatt, dienstags! Blatt I: 15.10 (2 Aufgaben)
- Aufgaben, Lösungen schriftlich, Abgabe, Korrektur, Besprechung
- Bachelorarbeiten/Diplomarbeiten (Themenhinweise)

Organisatorisches

- Übungen: Dienstags 14:30-16.00 Uhr
- Wöchentlich, Beginn: 29.10
- Aufgabenblatt, dienstags! Blatt I: 15.10 (2 Aufgaben)
- Aufgaben, Lösungen schriftlich, Abgabe, Korrektur, Besprechung
- Bachelorarbeiten/Diplomarbeiten (Themenhinweise)
- Projektgruppe (Java, www.geometrylab.de)

Organisatorisches

- Übungen: Dienstags 14:30-16.00 Uhr
- Wöchentlich, Beginn: 29.10
- Aufgabenblatt, dienstags! Blatt I: 15.10 (2 Aufgaben)
- Aufgaben, Lösungen schriftlich, Abgabe, Korrektur, Besprechung
- Bachelorarbeiten/Diplomarbeiten (Themenhinweise)
- Projektgruppe (Java, www.geometrylab.de)
- Folien/Skript online

Organisatorisches

- Übungen: Dienstags 14:30-16.00 Uhr
- Wöchentlich, Beginn: 29.10
- Aufgabenblatt, dienstags! Blatt I: 15.10 (2 Aufgaben)
- Aufgaben, Lösungen schriftlich, Abgabe, Korrektur, Besprechung
- Bachelorarbeiten/Diplomarbeiten (Themenhinweise)
- Projektgruppe (Java, www.geometrylab.de)
- Folien/Skript online
- **Mailingliste** <https://lists.iai.uni-bonn.de/mailman/listinfo.cgi/vl-offline>

Ziele der Vorlesung

Ziele der Vorlesung

- Fachlich: Verständnis und Anwendung der typischen algorithmischen Ansätze und Modelle zur Beantwortung geometrischer Komplexitäts- und Optimierungsfragen in der Bewegungsplanung von Agenten unter vollständiger Information

Ziele der Vorlesung

- Fachlich: Verständnis und Anwendung der typischen algorithmischen Ansätze und Modelle zur Beantwortung geometrischer Komplexitäts- und Optimierungsfragen in der Bewegungsplanung von Agenten unter vollständiger Information
- Integrative Schlüsselkompetenzen: Analysefähigkeiten und Adaptionfähigkeiten, Entwicklung eigener Lösungsansätze

Einordnung: Bewegungsplanung

Einordnung: Bewegungsplanung

- Maschinen/Agenten

Einordnung: Bewegungsplanung

- Maschinen/Agenten
- Elektronik

Einordnung: Bewegungsplanung

- Maschinen/Agenten
- Elektronik
- Mechanik

Einordnung: Bewegungsplanung

- Maschinen/Agenten
- Elektronik
- Mechanik
- Kontroll- und Regelungstechnik

Einordnung: Bewegungsplanung

- Maschinen/Agenten
- Elektronik
- Mechanik
- Kontroll- und Regelungstechnik
- KI

Einordnung: Bewegungsplanung

- Maschinen/Agenten
- Elektronik
- Mechanik
- Kontroll- und Regelungstechnik
- KI
- Softwareengineering

Einordnung: Bewegungsplanung

- Maschinen/Agenten
- Elektronik
- Mechanik
- Kontroll- und Regelungstechnik
- KI
- Softwareengineering
- ⋮

Einordnung: Bewegungsplanung

- Maschinen/Agenten
- Elektronik
- Mechanik
- Kontroll- und Regelungstechnik
- KI
- Softwareengineering
- ⋮
- Lösungspläne: **Algorithmik**

Einordnung: Bewegungsplanung

- Maschinen/Agenten
- Elektronik
- Mechanik
- Kontroll- und Regelungstechnik
- KI
- Softwareengineering
- ⋮
- Lösungspläne: **Algorithmik**
- Geometrische Algorithmen

Geometrische Algorithmen

Geometrische Algorithmen

- Geometrie des Agenten und der Szene sind gegeben

Geometrische Algorithmen

- Geometrie des Agenten und der Szene sind gegeben
- Löse Bahnplanungsproblem

Geometrische Algorithmen

- Geometrie des Agenten und der Szene sind gegeben
- Löse Bahnplanungsproblem
- Unterscheidung: Online/**Offline**

Geometrische Algorithmen

- Geometrie des Agenten und der Szene sind gegeben
- Löse Bahnplanungsproblem
- Unterscheidung: Online/**Offline**
- Fragen: Komplexität der
Lösungen/Laufzeitkomplexität/Datenstrukturen

Geometrische Algorithmen

- Geometrie des Agenten und der Szene sind gegeben
- Löse Bahnplanungsproblem
- Unterscheidung: Online/**Offline**
- Fragen: Komplexität der
Lösungen/Laufzeitkomplexität/Datenstrukturen
- Untere Schranke/Obere Schranke

Geometrische Algorithmen

- Geometrie des Agenten und der Szene sind gegeben
- Löse Bahnplanungsproblem
- Unterscheidung: Online/**Offline**
- Fragen: Komplexität der
Lösungen/Laufzeitkomplexität/Datenstrukturen
- Untere Schranke/Obere Schranke
- Strukturelle Eigenschaften

Geometrische Algorithmen

- Geometrie des Agenten und der Szene sind gegeben
- Löse Bahnplanungsproblem
- Unterscheidung: Online/**Offline**
- Fragen: Komplexität der
Lösungen/Laufzeitkomplexität/Datenstrukturen
- Untere Schranke/Obere Schranke
- Strukturelle Eigenschaften
- Modularer Aufbau (Black Box)

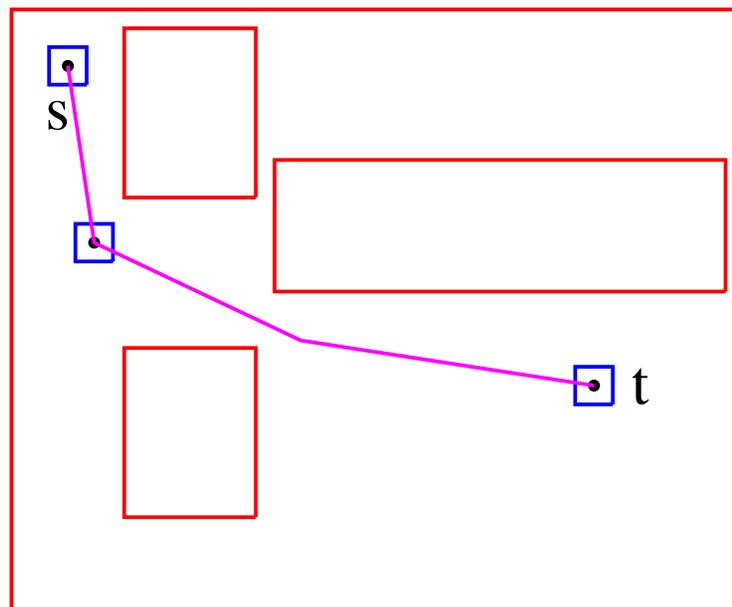
Geometrische Algorithmen

- Geometrie des Agenten und der Szene sind gegeben
- Löse Bahnplanungsproblem
- Unterscheidung: Online/**Offline**
- Fragen: Komplexität der
Lösungen/Laufzeitkomplexität/Datenstrukturen
- Untere Schranke/Obere Schranke
- Strukturelle Eigenschaften
- Modularer Aufbau (Black Box)
- Viele Grundprobleme lösen

Geometrische Algorithmen

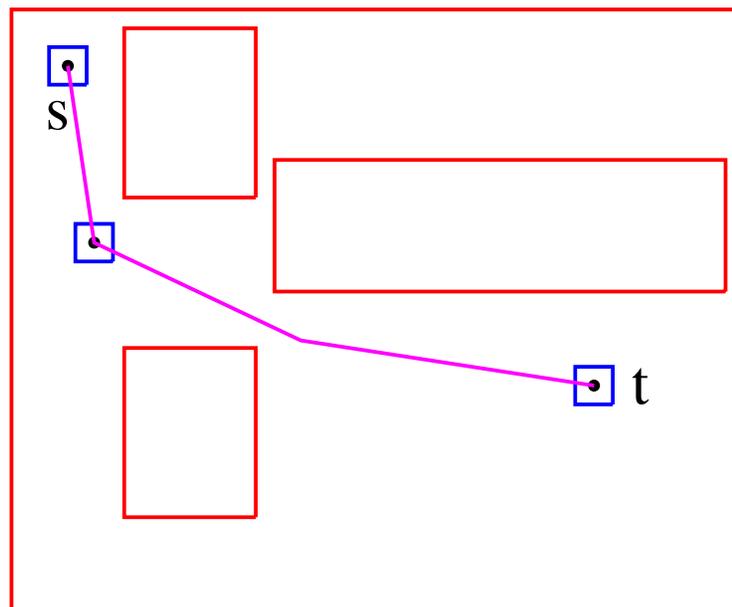
- Geometrie des Agenten und der Szene sind gegeben
- Löse Bahnplanungsproblem
- Unterscheidung: Online/**Offline**
- Fragen: Komplexität der
Lösungen/Laufzeitkomplexität/Datenstrukturen
- Untere Schranke/Obere Schranke
- Strukturelle Eigenschaften
- Modularer Aufbau (Black Box)
- Viele Grundprobleme lösen
- Geometrische Algorithmen

Bsp: Translation Quadrat unter Rechtecken



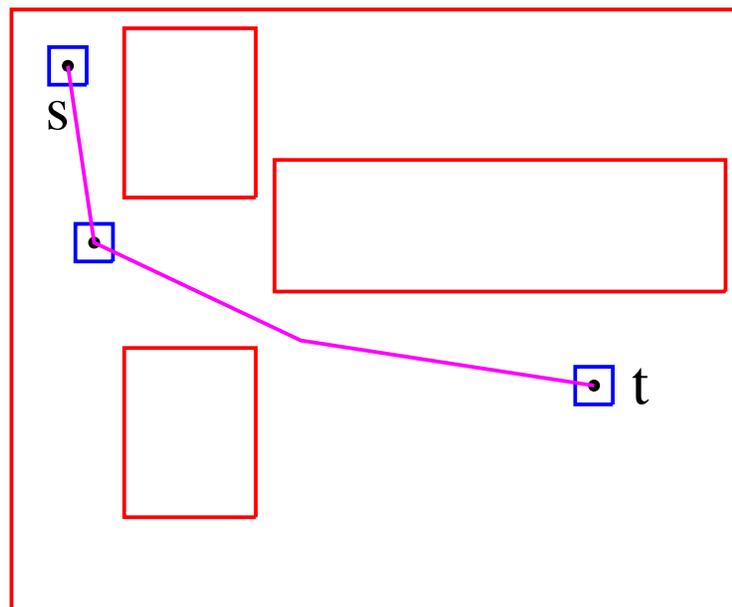
Bsp: Translation Quadrat unter Rechtecken

- Achsenparalleles Rechteck von s nach t bewegen



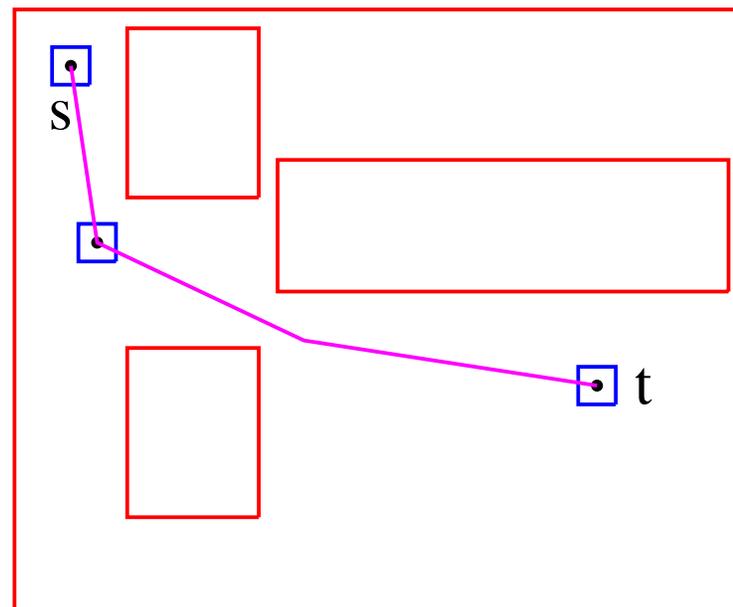
Bsp: Translation Quadrat unter Rechtecken

- Achsenparalleles Rechteck von s nach t bewegen
- Achsenparallele Hindernisse



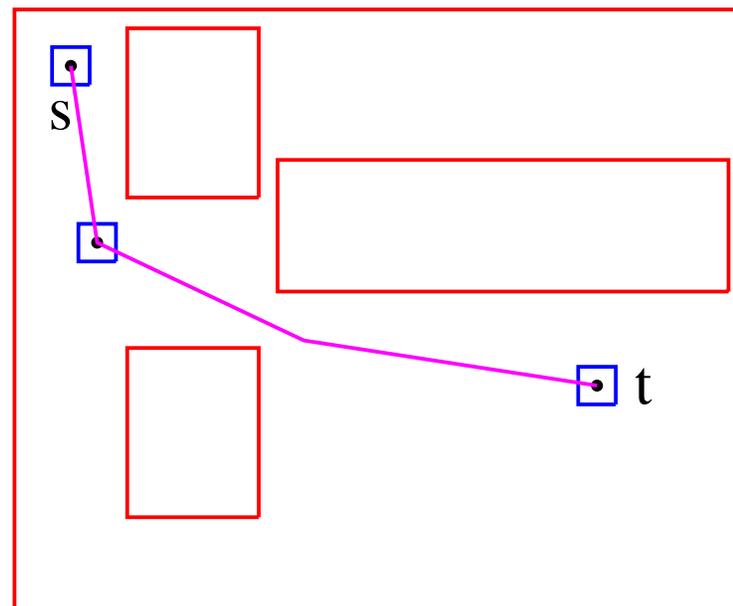
Bsp: Translation Quadrat unter Rechtecken

- Achsenparalleles Rechteck von s nach t bewegen
- Achsenparallele Hindernisse
- Fragen:



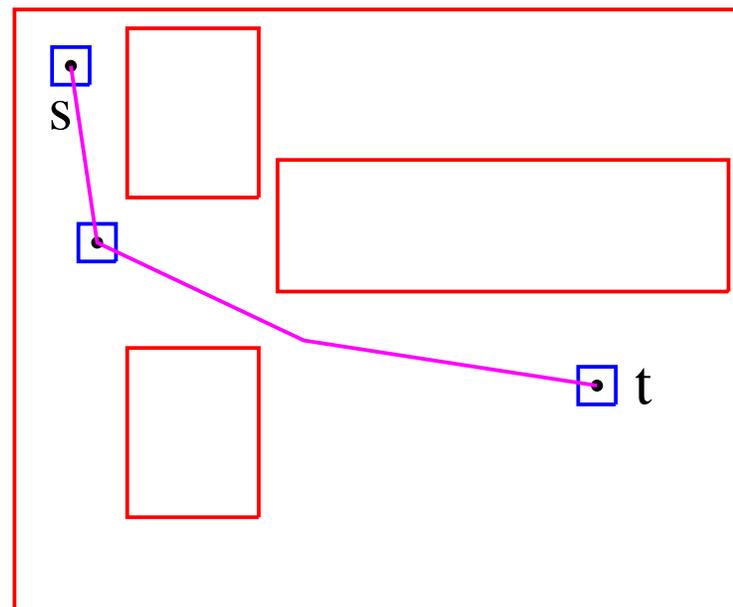
Bsp: Translation Quadrat unter Rechtecken

- Achsenparalleles Rechteck von s nach t bewegen
- Achsenparallele Hindernisse
- Fragen: Geht das?



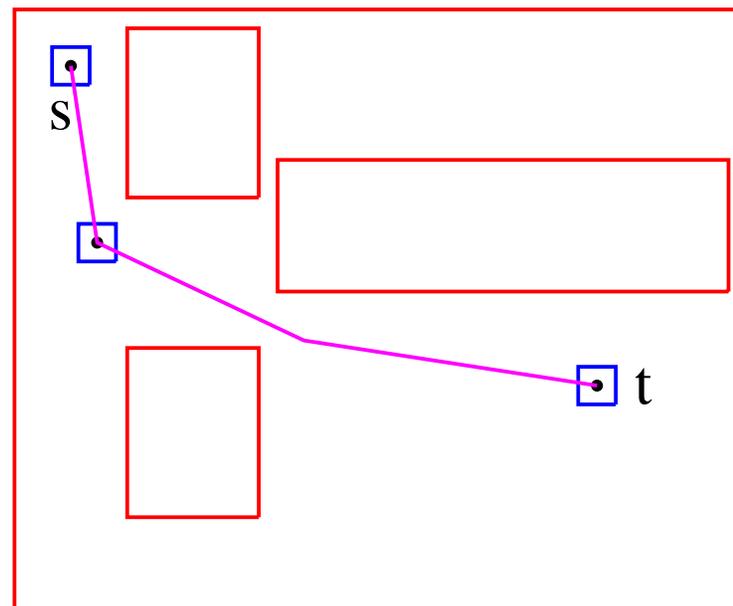
Bsp: Translation Quadrat unter Rechtecken

- Achsenparalleles Rechteck von s nach t bewegen
- Achsenparallele Hindernisse
- Fragen: Geht das? Geringe Kosten?



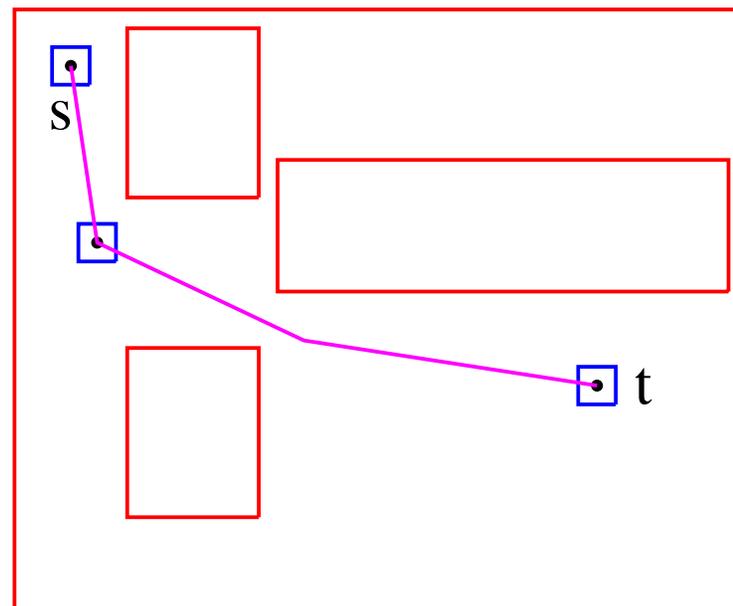
Bsp: Translation Quadrat unter Rechtecken

- Achsenparalleles Rechteck von s nach t bewegen
- Achsenparallele Hindernisse
- Fragen: Geht das? Geringe Kosten? Berechnung?



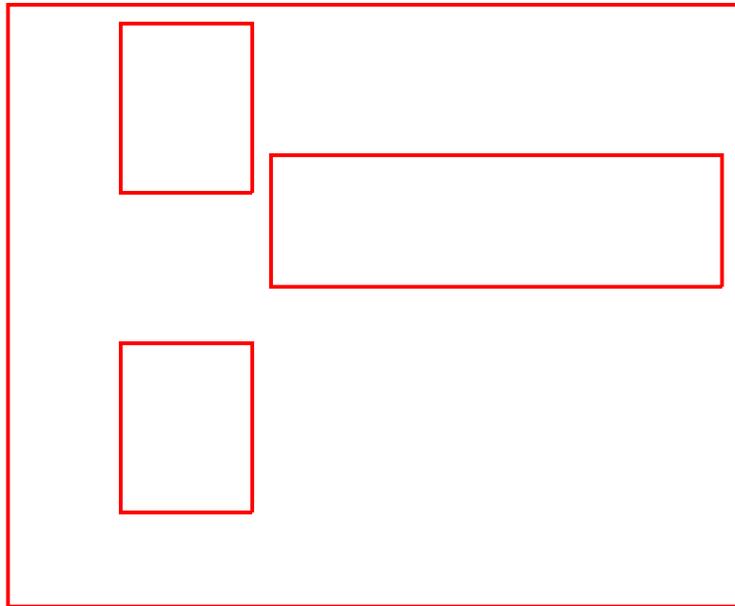
Bsp: Translation Quadrat unter Rechtecken

- Achsenparalleles Rechteck von s nach t bewegen
- Achsenparallele Hindernisse
- Fragen: Geht das? Geringe Kosten? Berechnung?
- Idee: Referenzpunkt kollisionsfrei setzen

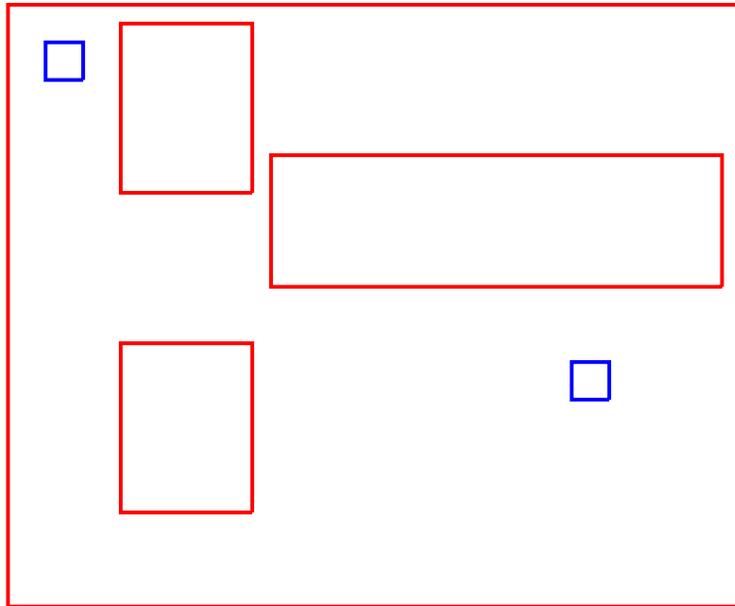


Idee: Translation Quadrat unter Rechtecken

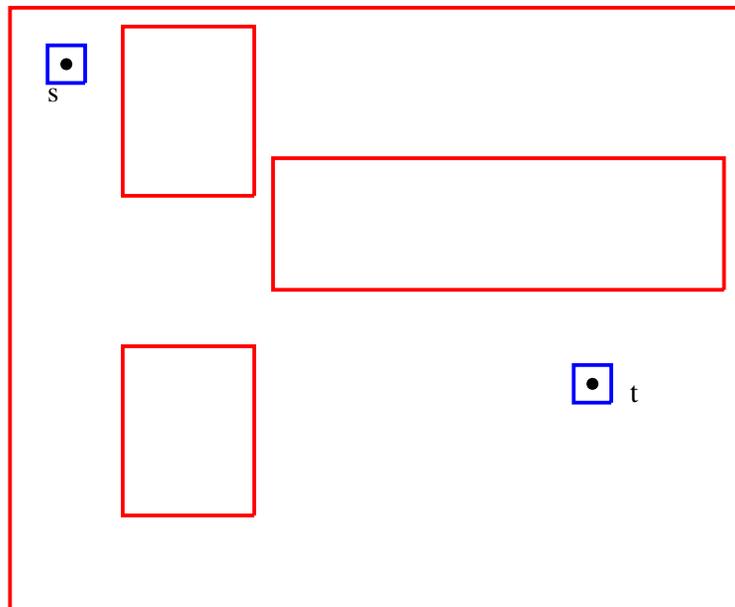
Idee: Translation Quadrat unter Rechtecken



Idee: Translation Quadrat unter Rechtecken

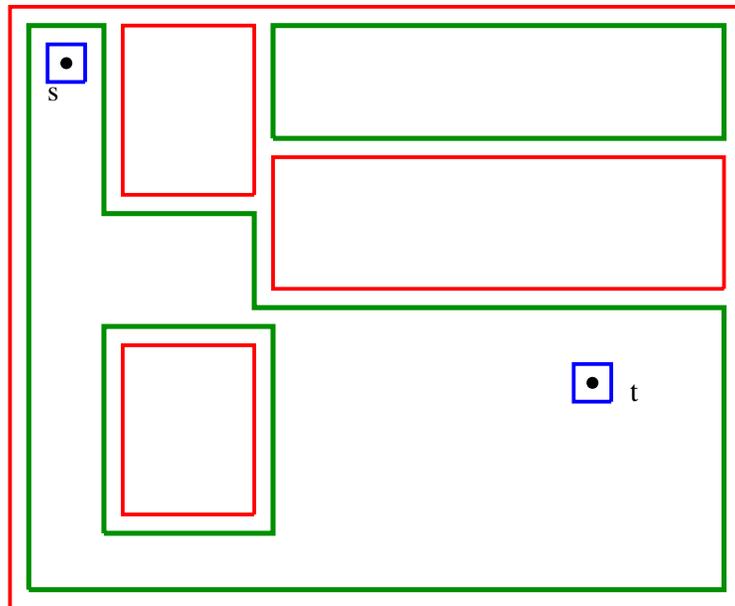


Idee: Translation Quadrat unter Rechtecken



Translation: Verschieben Referenzpunkt

Idee: Translation Quadrat unter Rechtecken

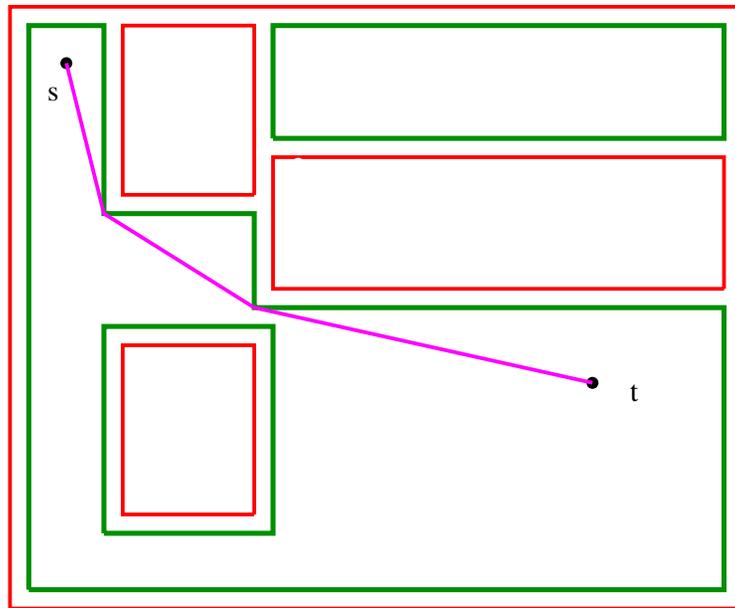


Translation: Verschieben Referenzpunkt

Aufblasen der Hindernisse

Vereinigung Sweep

Idee: Translation Quadrat unter Rechtecken



Translation: Verschieben Referenzpunkt

Aufblasen der Hindernisse

Vereinigung Sweep

Kürzester Weg????

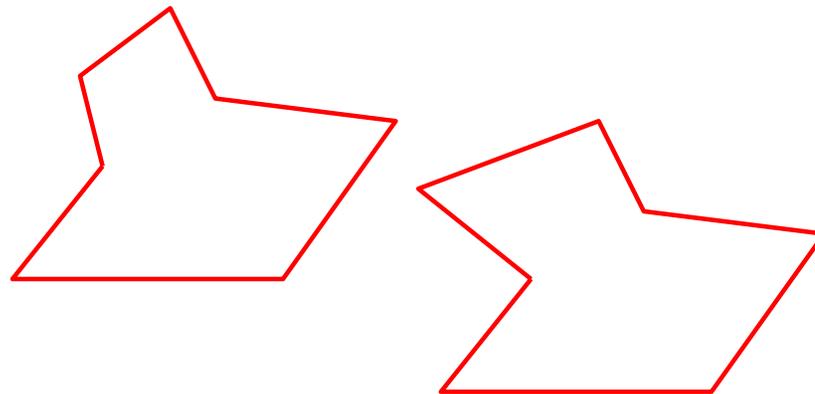
Kap 1.1: Kürzeste Wege, polygonale Hindernisse

Kap 1.1: Kürzeste Wege, polygonale Hindernisse

- *Polygonale Hindernisse*: Definition

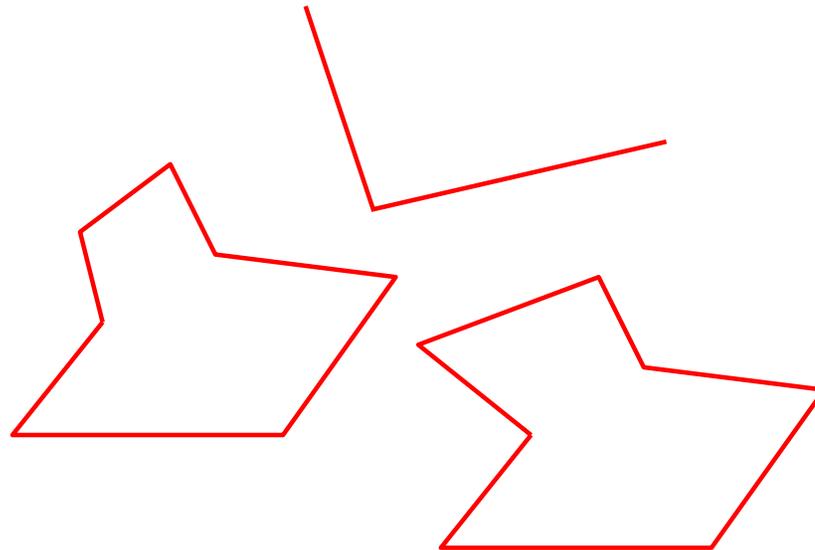
Kap 1.1: Kürzeste Wege, polygonale Hindernisse

- *Polygonale Hindernisse*: Definition
- Geschlossene Kantenzüge,



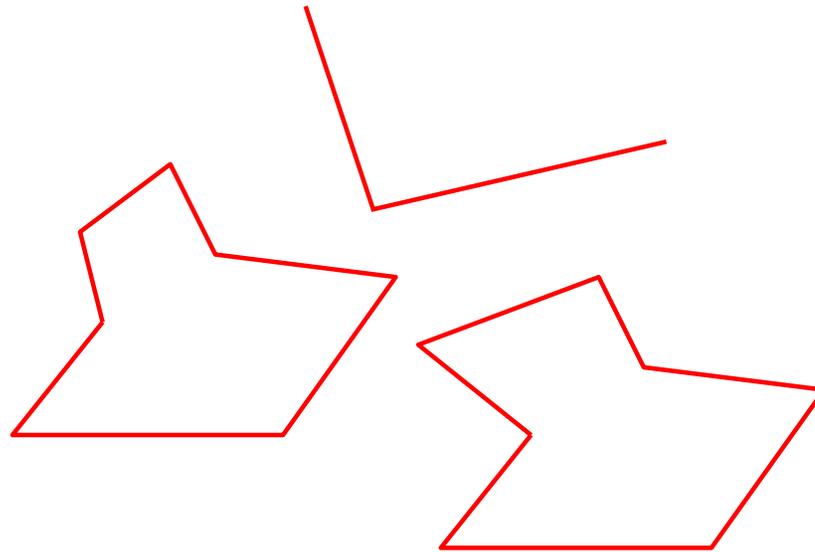
Kap 1.1: Kürzeste Wege, polygonale Hindernisse

- *Polygonale Hindernisse*: Definition
- Geschlossene Kantenzüge, offene Kantenzüge



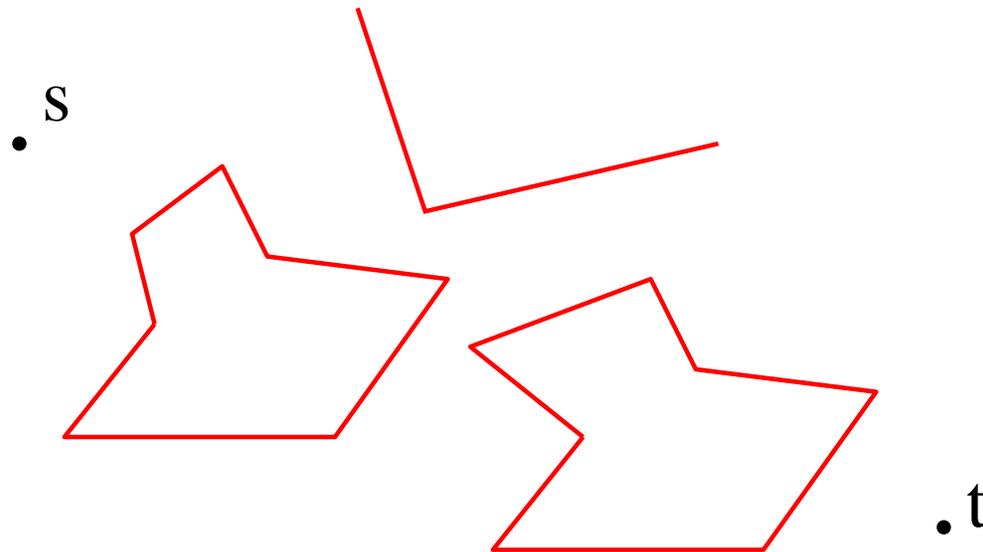
Kap 1.1: Kürzeste Wege, polygonale Hindernisse

- *Polygonale Hindernisse*: Definition
- Geschlossene Kantenzüge, offene Kantenzüge
- Kantenfolge, Kanten schneiden sich nur an den Eckpunkten, nur aufeinanderfolgende



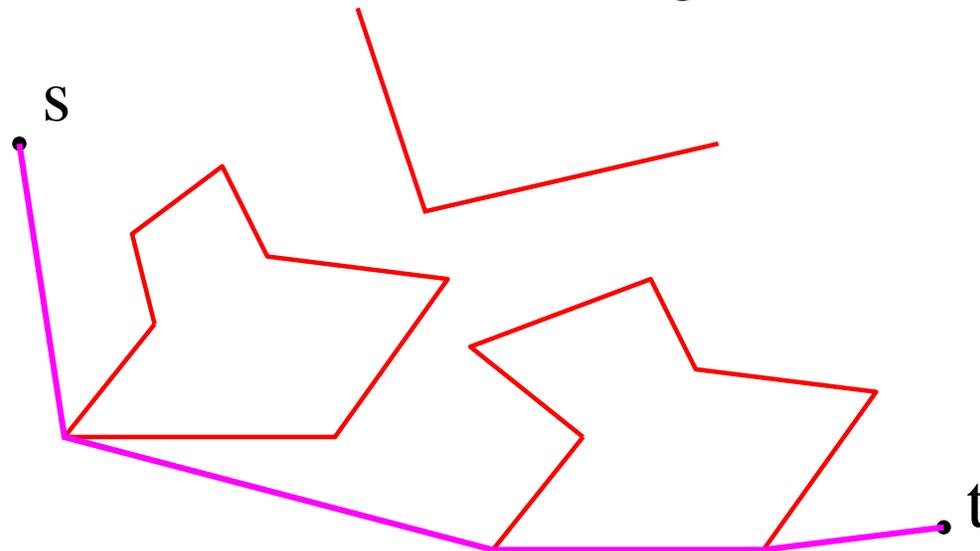
Kap 1.1: Kürzeste Wege, polygonale Hindernisse

- *Polygonale Hindernisse*: Definition
- Geschlossene Kantenzüge, offene Kantenzüge
- Kantenfolge, Kanten schneiden sich nur an den Eckpunkten, nur aufeinanderfolgende
- *Polygonale Szene*: Hindernisse berühren sich nicht

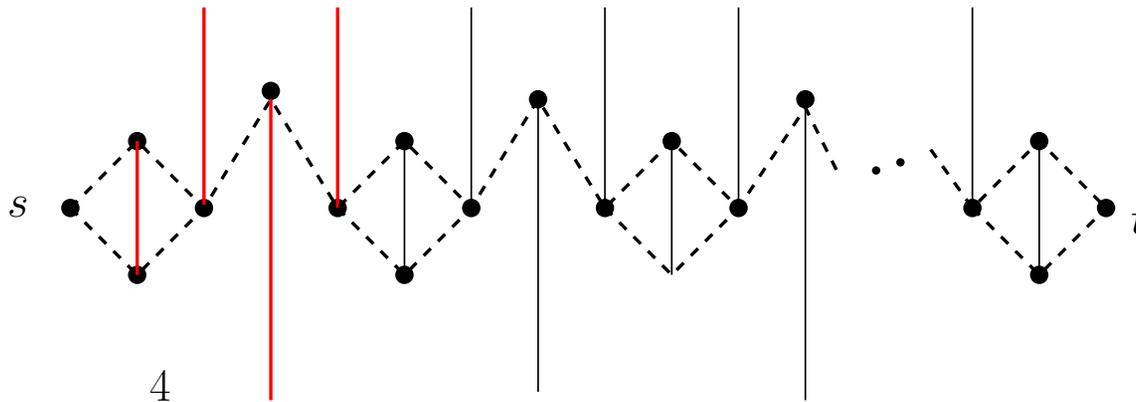


Kap 1.1: Kürzeste Wege, polygonale Hindernisse

- *Polygonale Hindernisse*: Definition
- Geschlossene Kantenzüge, offene Kantenzüge
- Kantenfolge, Kanten schneiden sich nur an den Eckpunkten, nur aufeinanderfolgende
- *Polygonale Szene*: Hindernisse berühren sich nicht
- Wie berechnet man den kürzesten Weg?

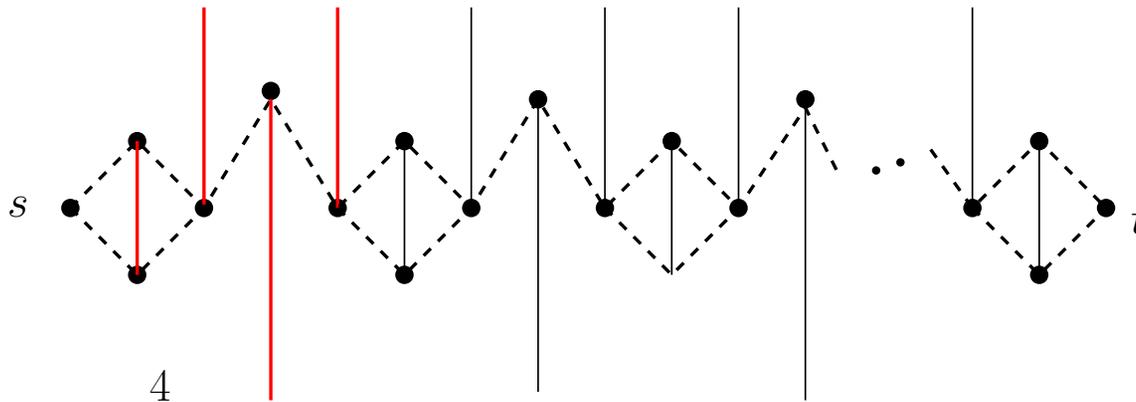


Eigenschaften Kürzester Wege: Anzahl



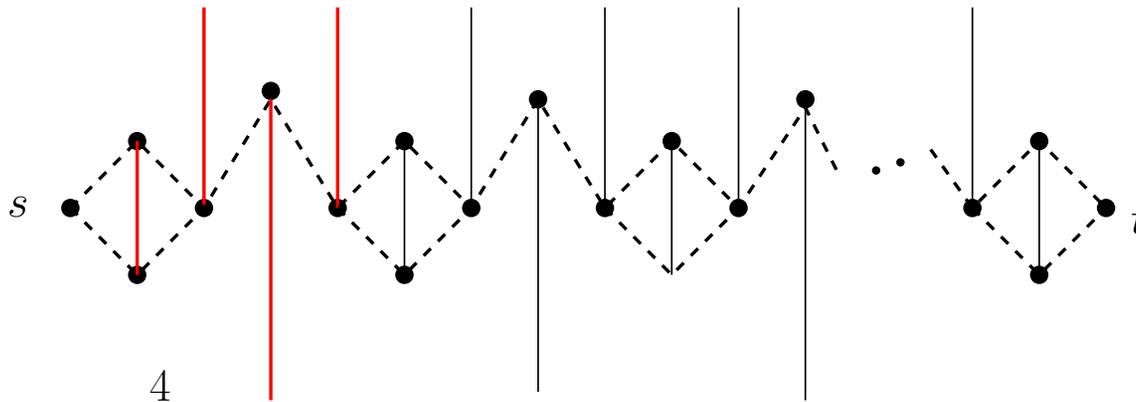
Eigenschaften Kürzester Wege: Anzahl

- m Kanten, exponentiell viele (in m) kürzeste Wege



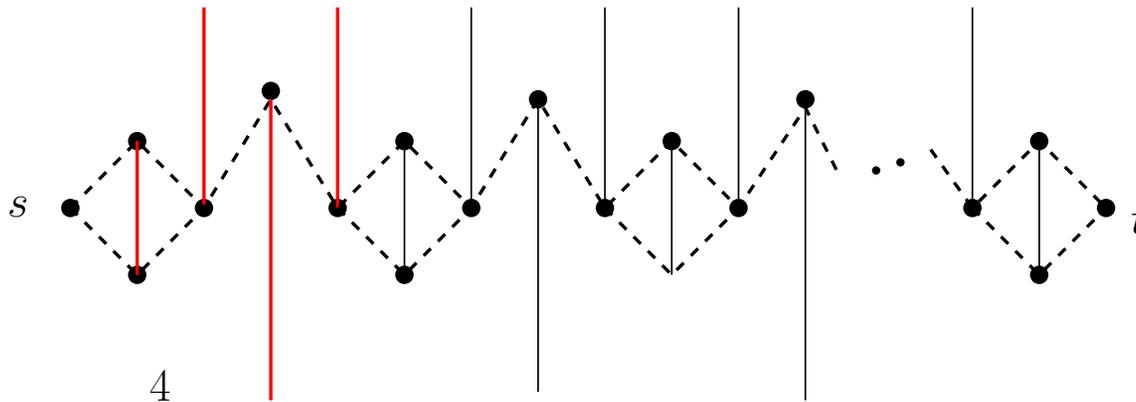
Eigenschaften Kürzester Wege: Anzahl

- m Kanten, exponentiell viele (in m) kürzeste Wege
- Genauer $h = 4m + 1$ Kanten, 2^{m+1} kürzeste Wege



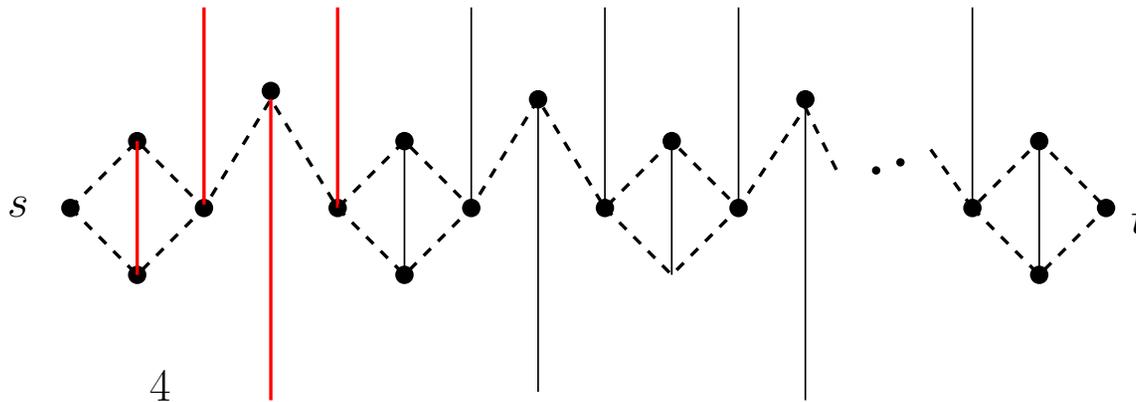
Eigenschaften Kürzester Wege: Anzahl

- m Kanten, exponentiell viele (in m) kürzeste Wege
- Genauer $h = 4m + 1$ Kanten, 2^{m+1} kürzeste Wege
- Pro Block verdoppeln,



Eigenschaften Kürzester Wege: Anzahl

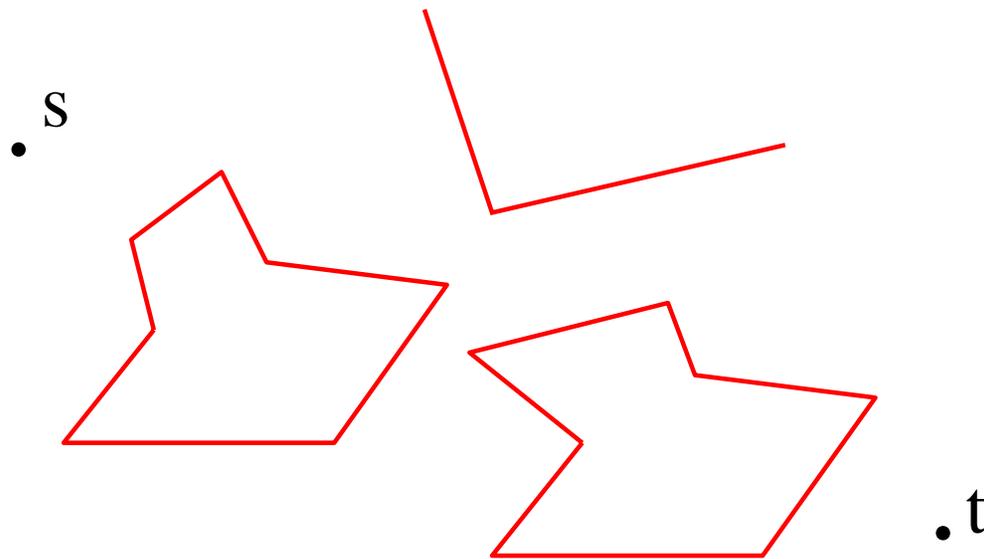
- m Kanten, exponentiell viele (in m) kürzeste Wege
- Genauer $h = 4m + 1$ Kanten, 2^{m+1} kürzeste Wege
- Pro Block verdoppeln, einmal verdoppeln am Ende



Kürzester Weg: Strukturelle Eigenschaften

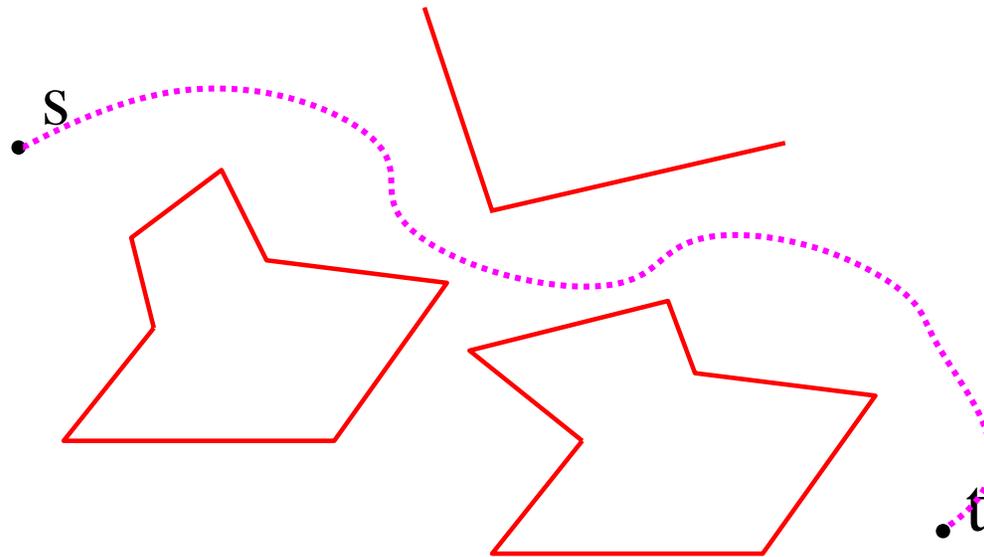
Kürzester Weg: Strukturelle Eigenschaften

- Polygonale Kette über Ecken,



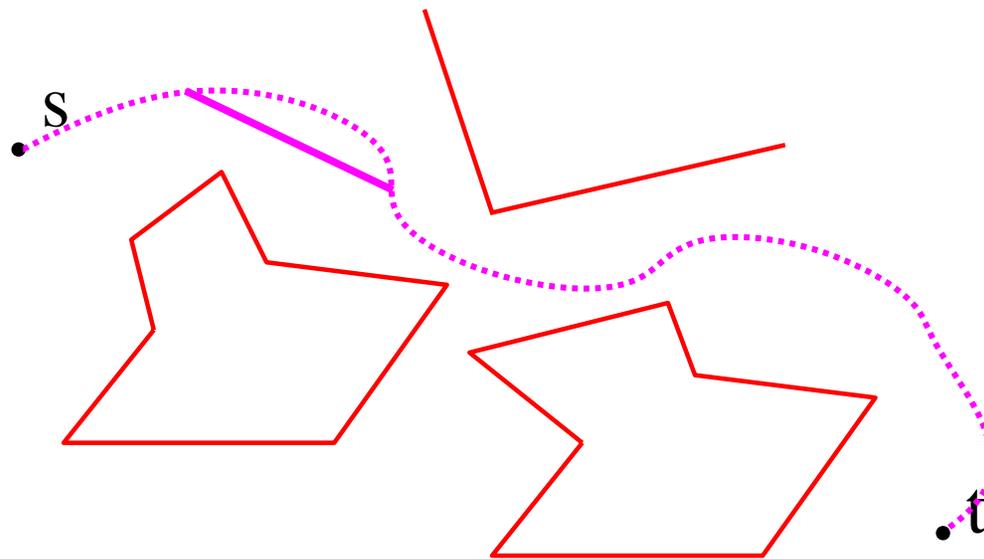
Kürzester Weg: Strukturelle Eigenschaften

- Polygonale Kette über Ecken,



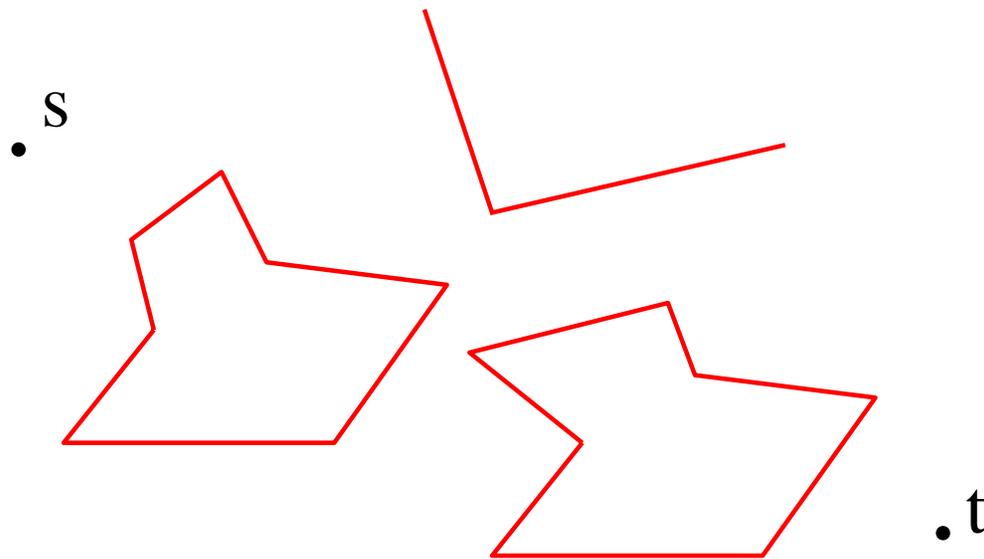
Kürzester Weg: Strukturelle Eigenschaften

- Polygonale Kette über Ecken, lokal abkürzen



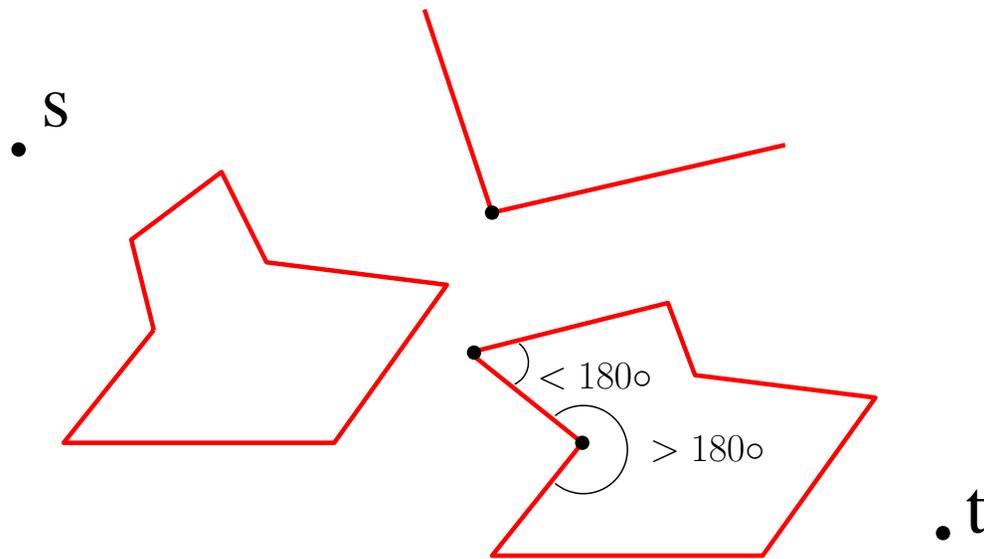
Kürzester Weg: Strukturelle Eigenschaften

- Polygonale Kette über Ecken, lokal abkürzen
- Nur über konvexe Ecken der Hindernisse



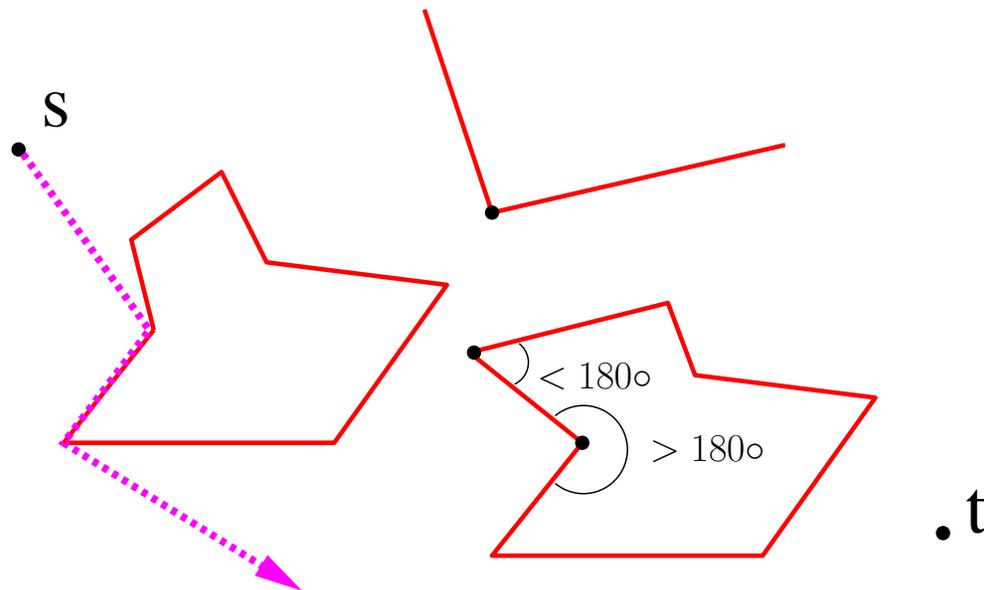
Kürzester Weg: Strukturelle Eigenschaften

- Polygonale Kette über Ecken, lokal abkürzen
- Nur über konvexe Ecken der Hindernisse
- Innenwinkel kleiner 180 Grad,



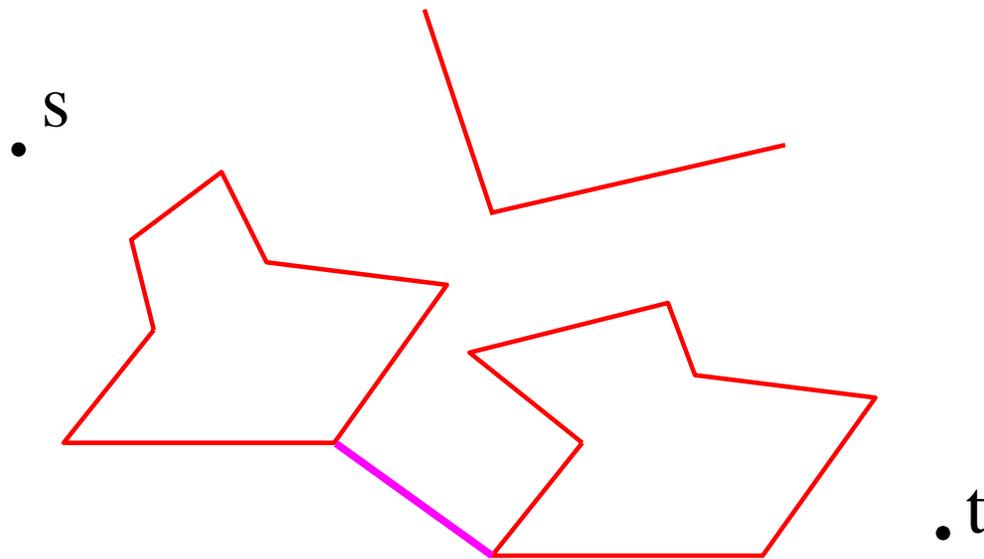
Kürzester Weg: Strukturelle Eigenschaften

- Polygonale Kette über Ecken, lokal abkürzen
- Nur über konvexe Ecken der Hindernisse
- Innenwinkel kleiner 180 Grad,



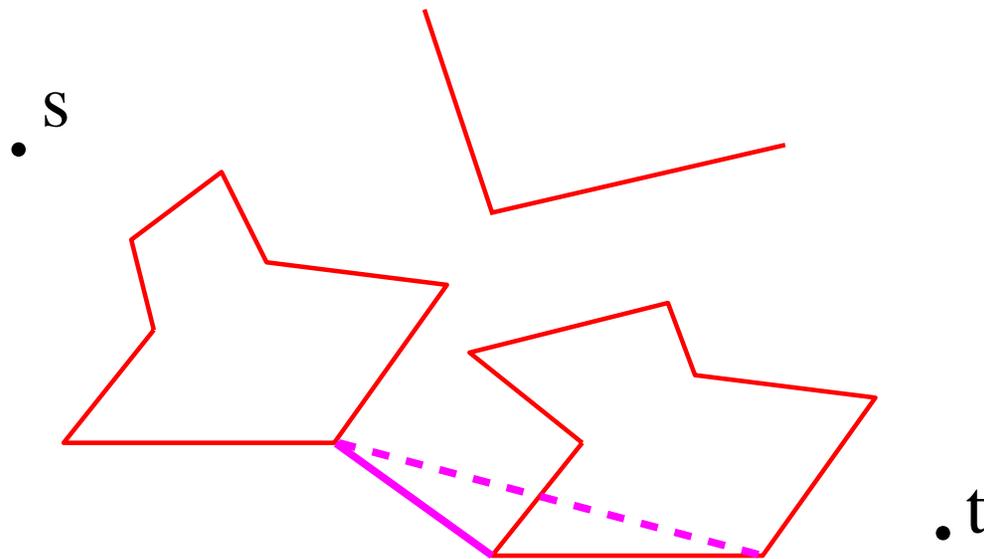
Kürzester Weg: Strukturelle Eigenschaften

- Polygonale Kette über Ecken, lokal abkürzen
- Nur über konvexe Ecken der Hindernisse
- Innenwinkel kleiner 180 Grad, lokal abkürzen
- Über gegenseitig *sichtbare* Ecken



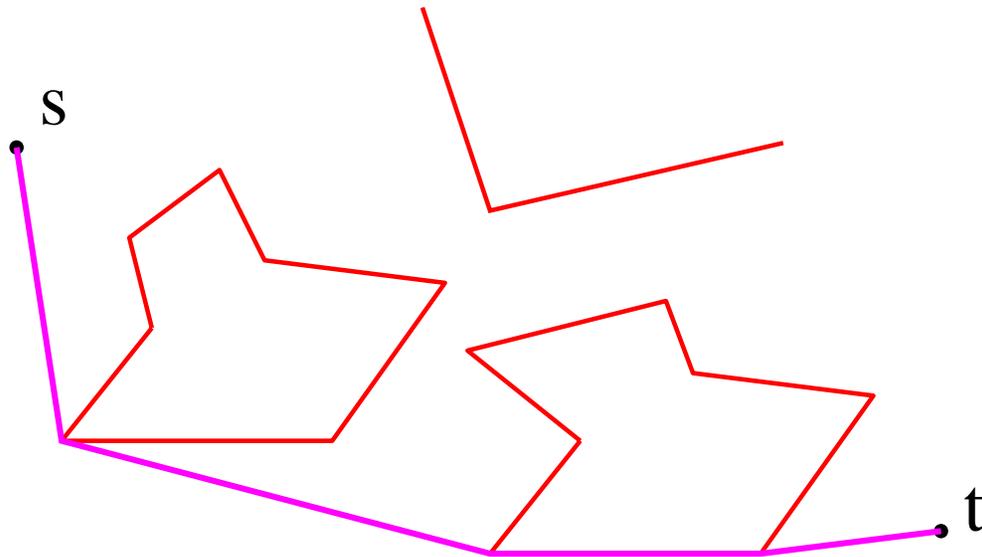
Kürzester Weg: Strukturelle Eigenschaften

- Polygonale Kette über Ecken, lokal abkürzen
- Nur über konvexe Ecken der Hindernisse
- Innenwinkel kleiner 180 Grad, lokal abkürzen
- Über gegenseitig *sichtbare* Ecken



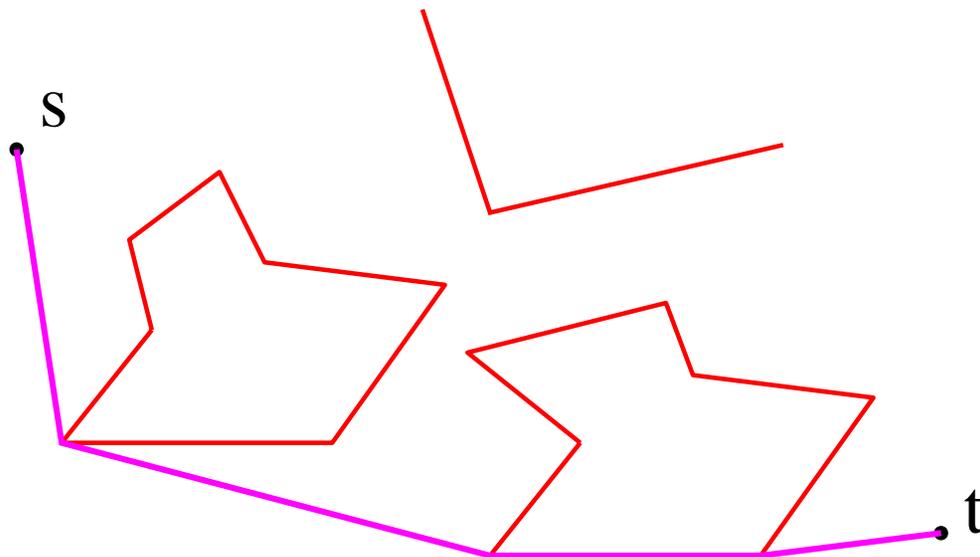
Kürzester Weg: Strukturelle Eigenschaften

- Polygonale Kette über Ecken, lokal abkürzen
- Nur über konvexe Ecken der Hindernisse
- Innenwinkel kleiner 180 Grad, lokal abkürzen
- Über gegenseitig *sichtbare* Ecken
- Verwendet nur solche Kanten,



Kürzester Weg: Strukturelle Eigenschaften

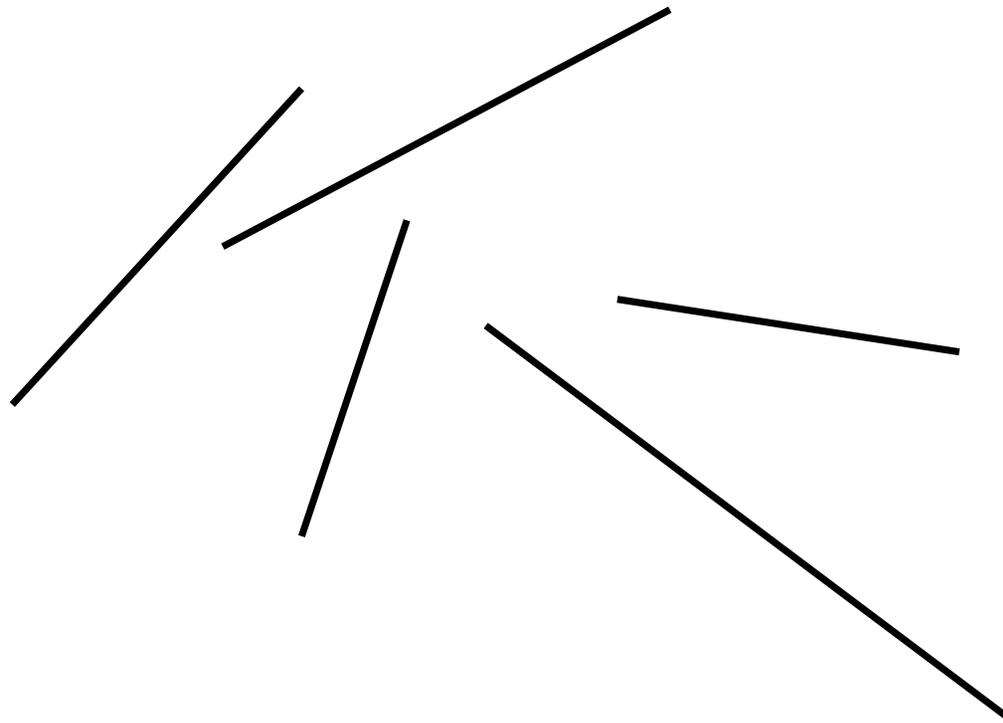
- Polygonale Kette über Ecken, lokal abkürzen
- Nur über konvexe Ecken der Hindernisse
- Innenwinkel kleiner 180 Grad, lokal abkürzen
- Über gegenseitig *sichtbare* Ecken
- Verwendet nur solche Kanten, sonst abkürzen



Allg.: Sichtbarkeitsgraph für Liniensegmente

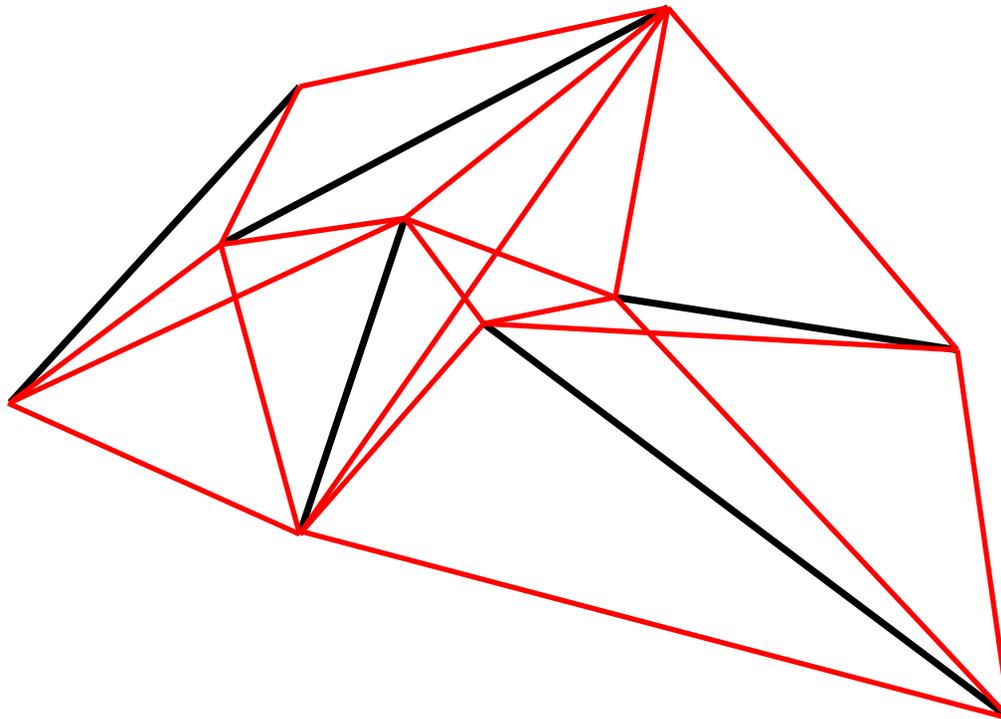
Allg.: Sichtbarkeitsgraph für Liniensegmente

- Menge L von nicht-schneidenden Segmenten gegeben



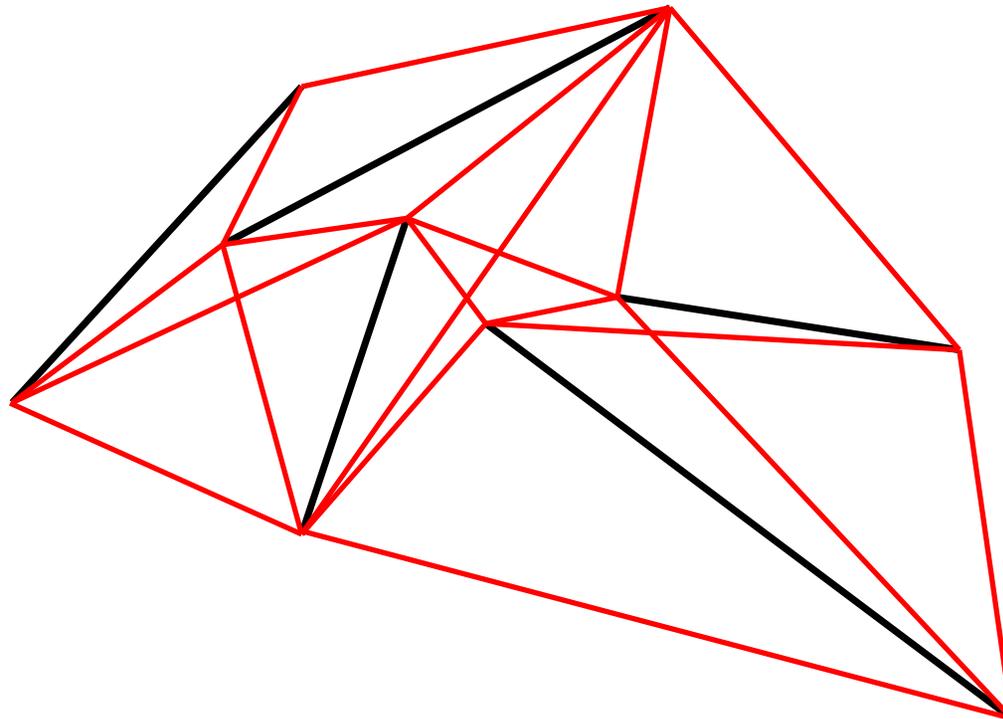
Allg.: Sichtbarkeitsgraph für Liniensegmente

- Menge L von nicht-schneidenden Segmenten gegeben
- Berechne die gegenseitig *sichtbaren* Segmente



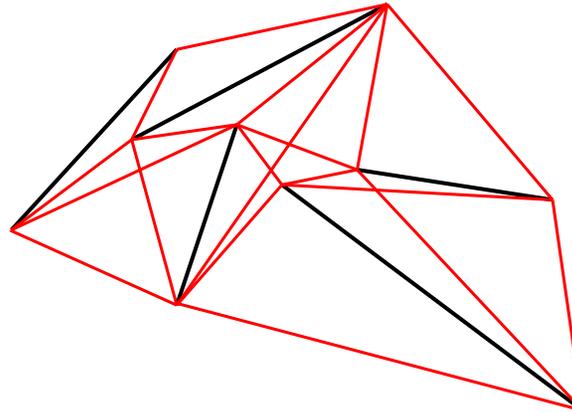
Allg.: Sichtbarkeitsgraph für Liniensegmente

- Menge L von nicht-schneidenden Segmenten gegeben
- Berechne die gegenseitig *sichtbaren* Segmente
- **Def. 1.1:** Sichtbarkeitsgraph von L : $\text{VisG}(L) = (V, E)$

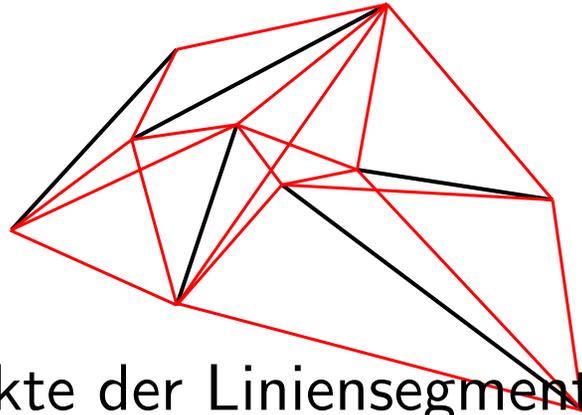


Def. 1.1: Sichtbarkeitsgraph $VisG(L) = (V, E)$

Def. 1.1: Sichtbarkeitsgraph $\text{VisG}(L) = (V, E)$



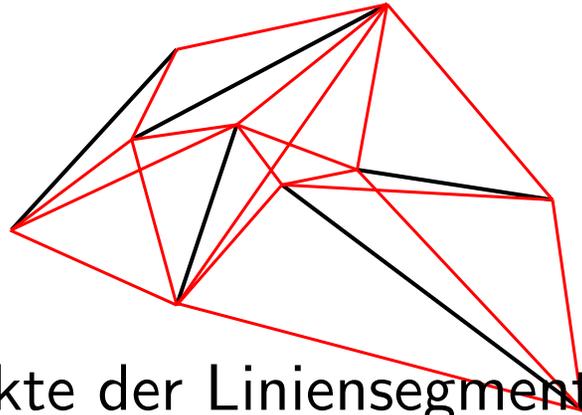
Def. 1.1: Sichtbarkeitsgraph $\text{VisG}(L) = (V, E)$



$V = \{ \text{alle Endpunkte der Liniensegmente in } L \}$

$E = \{ (p, q) \mid p, q \in V, \overline{pq} \text{ kreuzt kein Liniensegment aus } L \}$.

Def. 1.1: Sichtbarkeitsgraph $\text{VisG}(L) = (V, E)$

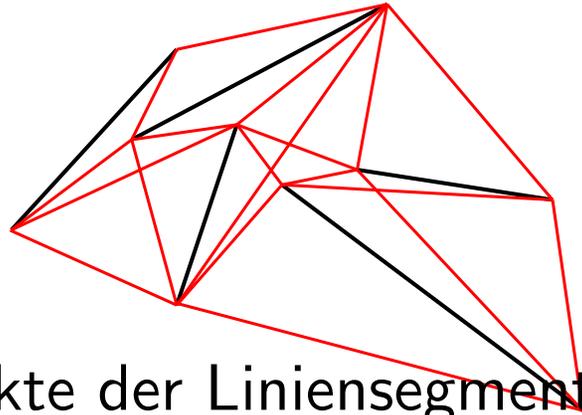


$V = \{ \text{alle Endpunkte der Liniensegmente in } L \}$

$E = \{ (p, q) \mid p, q \in V, \overline{pq} \text{ kreuzt kein Liniensegment aus } L \}.$

- Sichtbarkeitsgraph einer Menge von Polygonen P_i

Def. 1.1: Sichtbarkeitsgraph $\text{VisG}(L) = (V, E)$

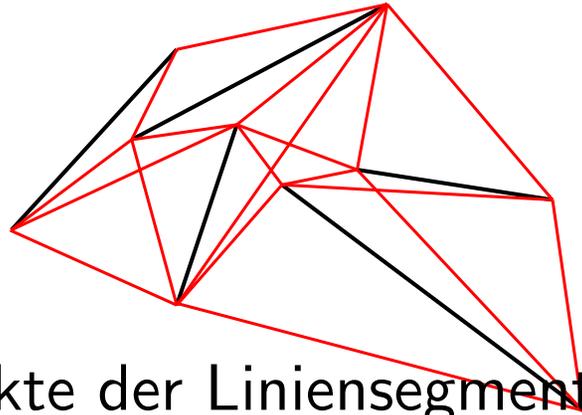


$V = \{ \text{alle Endpunkte der Liniensegmente in } L \}$

$E = \{ (p, q) \mid p, q \in V, \overline{pq} \text{ kreuzt kein Liniensegment aus } L \}$.

- Sichtbarkeitsgraph einer Menge von Polygonen P_i
- $\text{VisG}(L)$ mit $L = \{ \text{Kanten der } P_i \}$

Def. 1.1: Sichtbarkeitsgraph $\text{VisG}(L) = (V, E)$

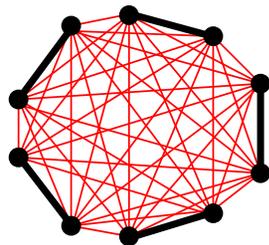


$V = \{ \text{alle Endpunkte der Liniensegmente in } L \}$

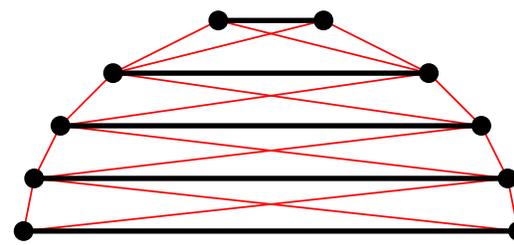
$E = \{ (p, q) \mid p, q \in V, \overline{pq} \text{ kreuzt kein Liniensegment aus } L \}$.

- Sichtbarkeitsgraph einer Menge von Polygonen P_i
- $\text{VisG}(L)$ mit $L = \{ \text{Kanten der } P_i \}$
- Entfernen der im Inneren der Polygone liegenden Sichtbarkeitskanten

Komplexität Sichtbarkeitsgraph $VisG(L) = (V, E)$



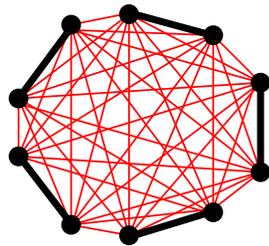
(i)



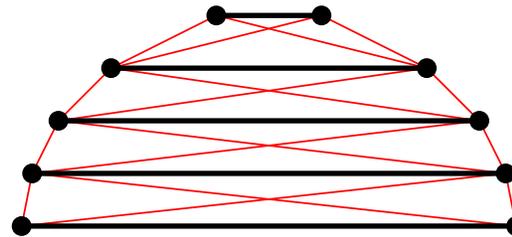
(ii)

Komplexität Sichtbarkeitsgraph $VisG(L) = (V, E)$

- n Liniensegmente



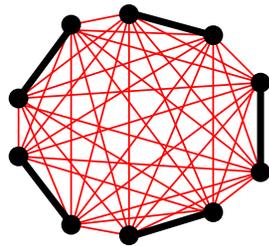
(i)



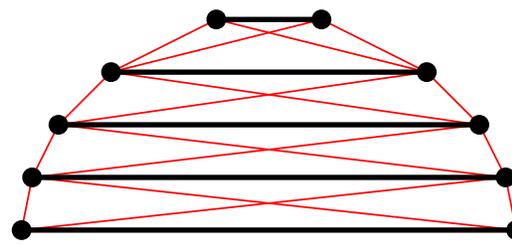
(ii)

Komplexität Sichtbarkeitsgraph $\text{VisG}(L) = (V, E)$

- n Liniensegmente
- $\Omega(n^2)$,



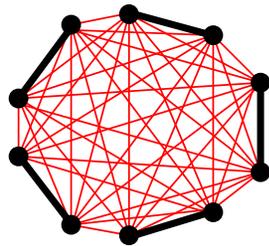
(i)



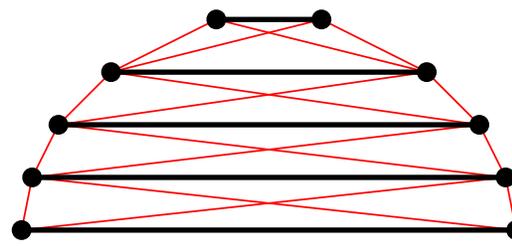
(ii)

Komplexität Sichtbarkeitsgraph $\text{VisG}(L) = (V, E)$

- n Liniensegmente
- $\Omega(n^2), O(n^2),$



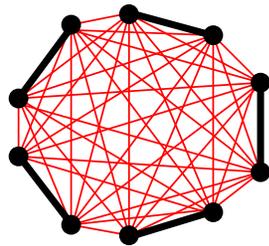
(i)



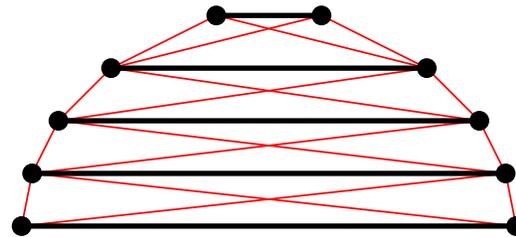
(ii)

Komplexität Sichtbarkeitsgraph $\text{VisG}(L) = (V, E)$

- n Liniensegmente
- $\Omega(n^2)$, $O(n^2)$, $\Theta(n^2)$



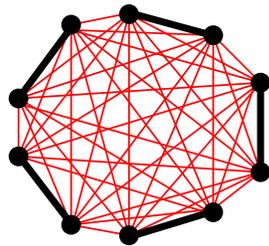
(i)



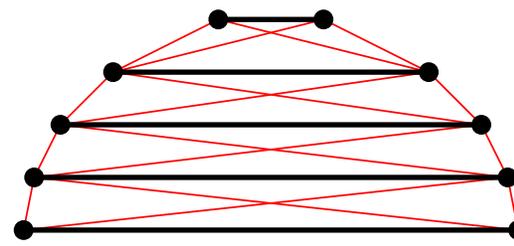
(ii)

Komplexität Sichtbarkeitsgraph $\text{VisG}(L) = (V, E)$

- n Liniensegmente
- $\Omega(n^2)$, $O(n^2)$, $\Theta(n^2)$
- Manchmal aber auch in $O(n)$



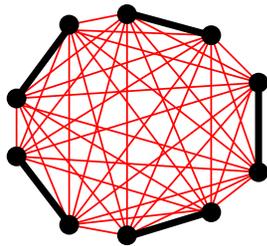
(i)



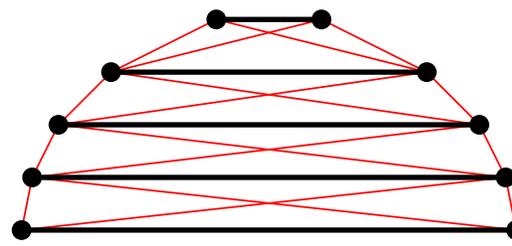
(ii)

Komplexität Sichtbarkeitsgraph $\text{VisG}(L) = (V, E)$

- n Liniensegmente
- $\Omega(n^2)$, $O(n^2)$, $\Theta(n^2)$
- Manchmal aber auch in $O(n)$
- Laufzeit Berechnung bestenfalls $O(n^2)$,



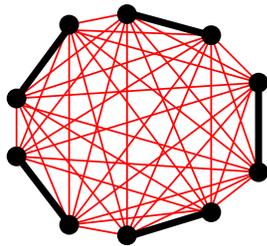
(i)



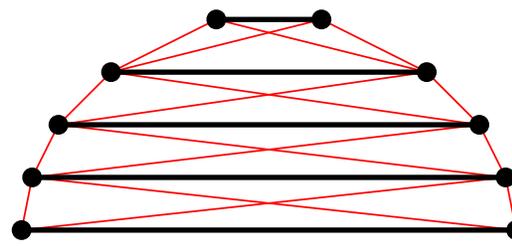
(ii)

Komplexität Sichtbarkeitsgraph $\text{VisG}(L) = (V, E)$

- n Liniensegmente
- $\Omega(n^2)$, $O(n^2)$, $\Theta(n^2)$
- Manchmal aber auch in $O(n)$
- Laufzeit Berechnung bestenfalls $O(n^2)$, oder Case-sensitiv



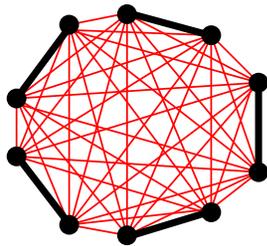
(i)



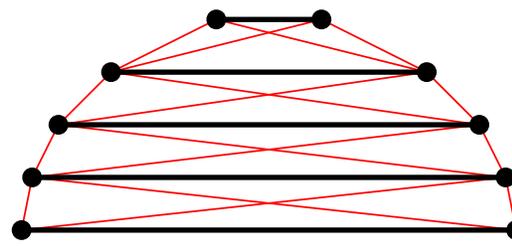
(ii)

Komplexität Sichtbarkeitsgraph $\text{VisG}(L) = (V, E)$

- n Liniensegmente
- $\Omega(n^2)$, $O(n^2)$, $\Theta(n^2)$
- Manchmal aber auch in $O(n)$
- Laufzeit Berechnung bestenfalls $O(n^2)$, oder Case-sensitiv
- Obere Schranke durch konkretes Beispiel



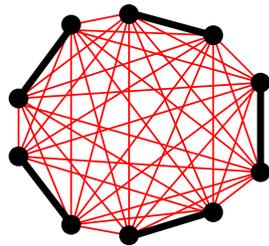
(i)



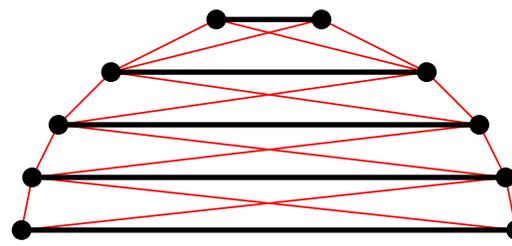
(ii)

Komplexität Sichtbarkeitsgraph $\text{VisG}(L) = (V, E)$

- n Liniensegmente
- $\Omega(n^2)$, $O(n^2)$, $\Theta(n^2)$
- Manchmal aber auch in $O(n)$
- Laufzeit Berechnung bestenfalls $O(n^2)$, oder Case-sensitiv
- Obere Schranke durch konkretes Beispiel
- Untere Schranke durch Nachdenken

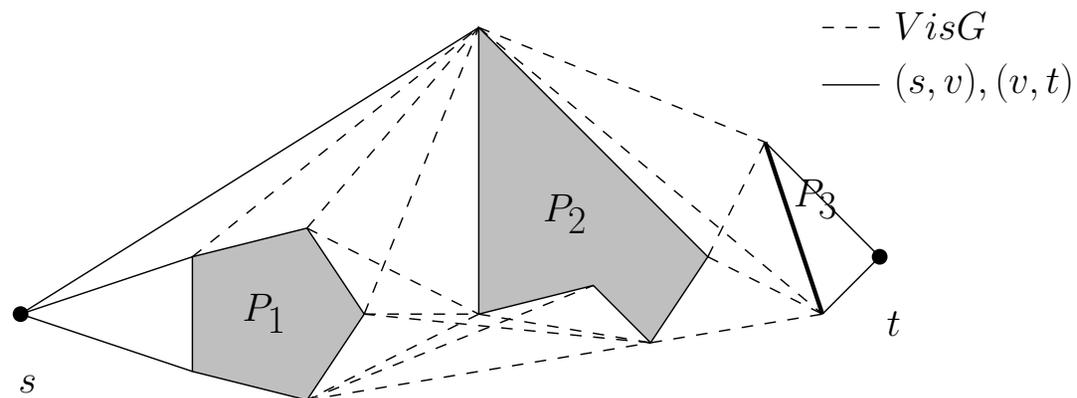


(i)



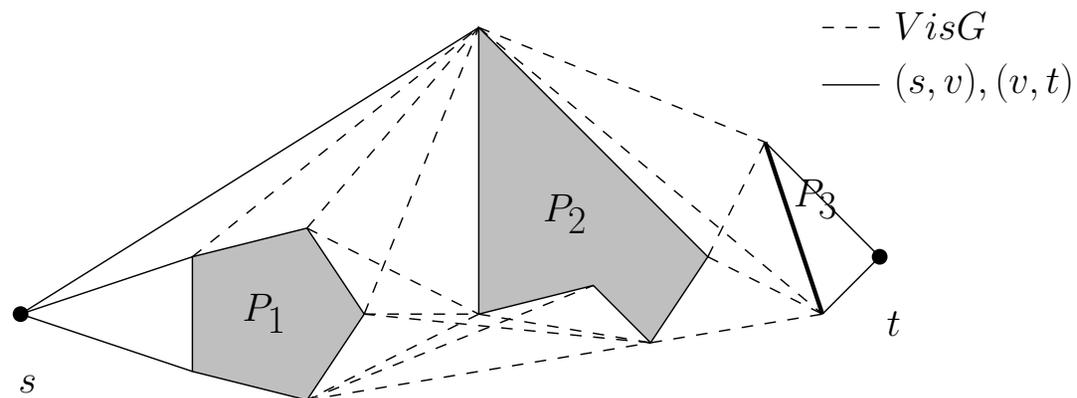
(ii)

Was bringt der Sichtbarkeitsgraph?



Was bringt der Sichtbarkeitsgraph?

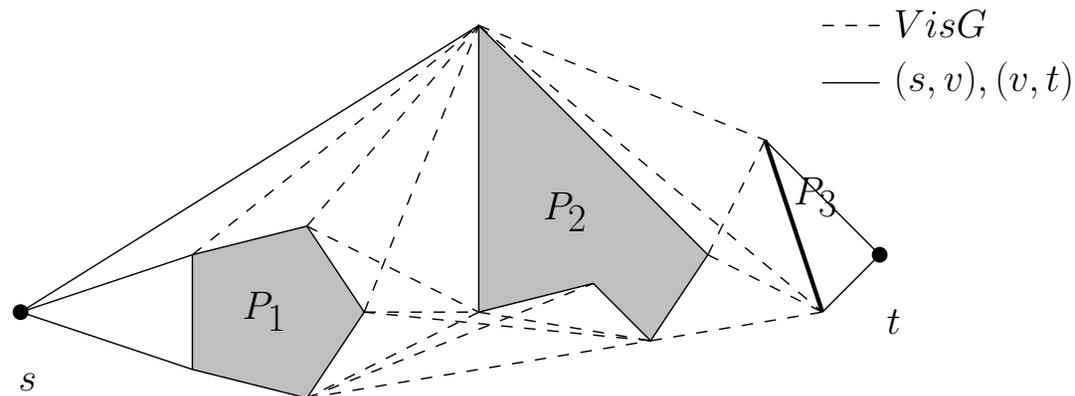
Alg. 1.1: Berechnung des kürzesten Weges mittels $\text{VisG}(P)$



Was bringt der Sichtbarkeitsgraph?

Alg. 1.1: Berechnung des kürzesten Weges mittels $\text{VisG}(P)$

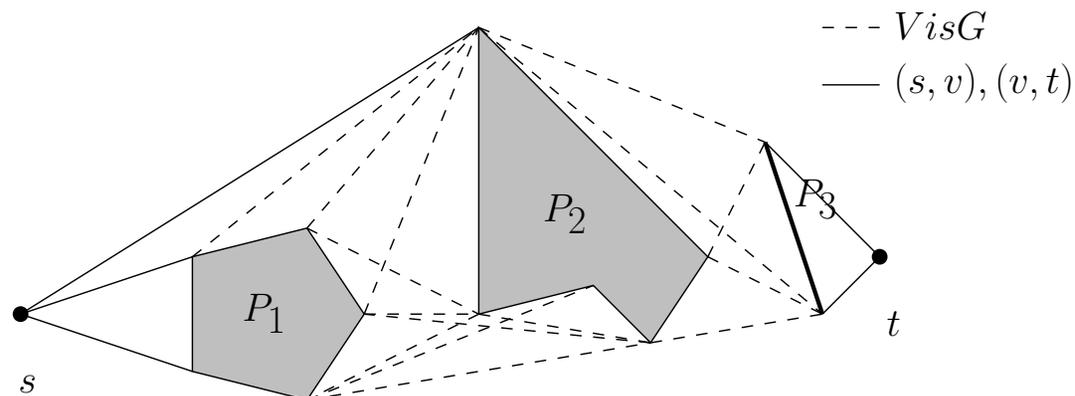
1. Sichtbarkeitsgraph (V, E) für Hindernisse:



Was bringt der Sichtbarkeitsgraph?

Alg. 1.1: Berechnung des kürzesten Weges mittels $\text{VisG}(P)$

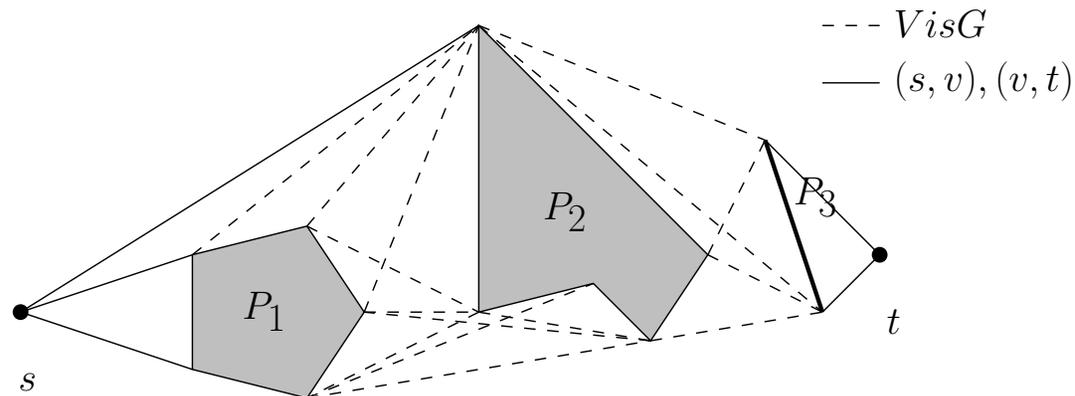
1. Sichtbarkeitsgraph (V, E) für Hindernisse: $O(n^2)$



Was bringt der Sichtbarkeitsgraph?

Alg. 1.1: Berechnung des kürzesten Weges mittels $\text{VisG}(P)$

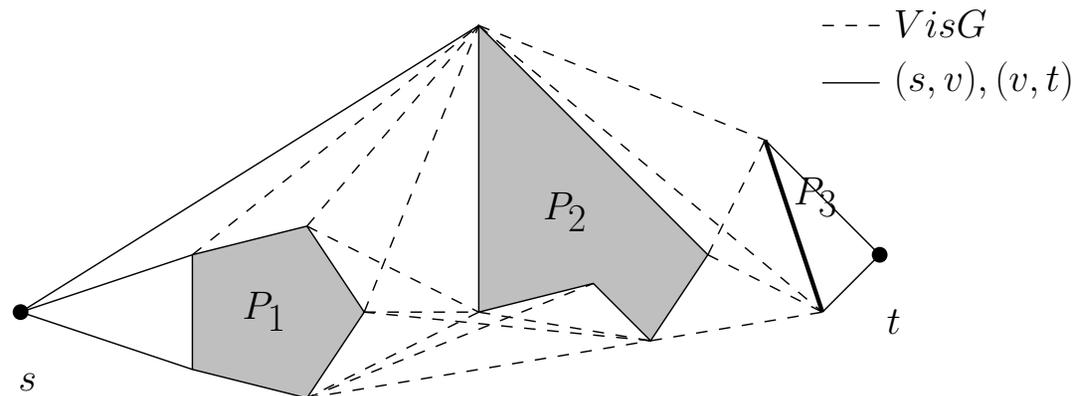
1. Sichtbarkeitsgraph (V, E) für Hindernisse: $O(n^2)$
2. Sichtbare Kanten von s aus: E_1 ,



Was bringt der Sichtbarkeitsgraph?

Alg. 1.1: Berechnung des kürzesten Weges mittels $\text{VisG}(P)$

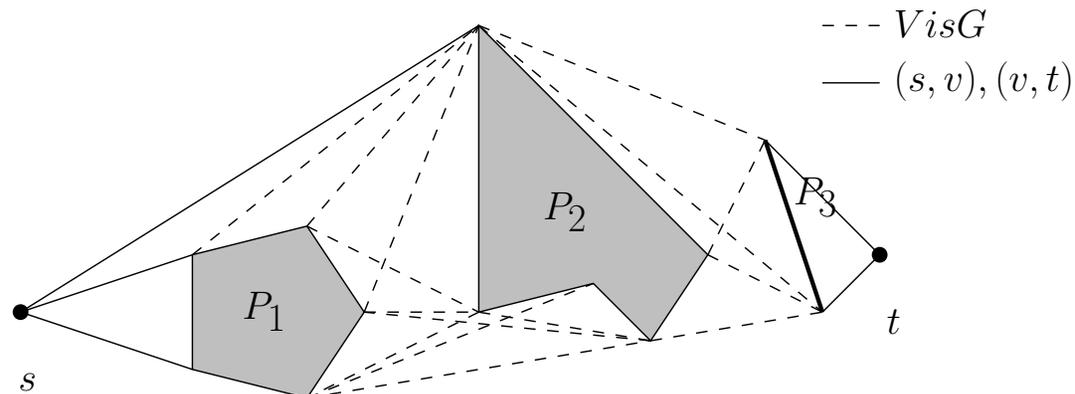
1. Sichtbarkeitsgraph (V, E) für Hindernisse: $O(n^2)$
2. Sichtbare Kanten von s aus: E_1 , $O(n^2)$



Was bringt der Sichtbarkeitsgraph?

Alg. 1.1: Berechnung des kürzesten Weges mittels $\text{VisG}(P)$

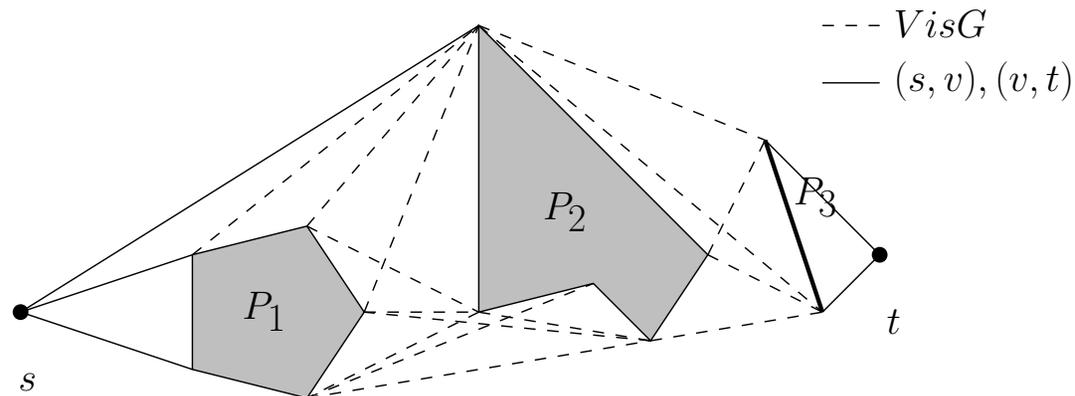
1. Sichtbarkeitsgraph (V, E) für Hindernisse: $O(n^2)$
2. Sichtbare Kanten von s aus: E_1 , $O(n^2)$
3. Sichtbare Kanten von t aus: E_2 ,



Was bringt der Sichtbarkeitsgraph?

Alg. 1.1: Berechnung des kürzesten Weges mittels $\text{VisG}(P)$

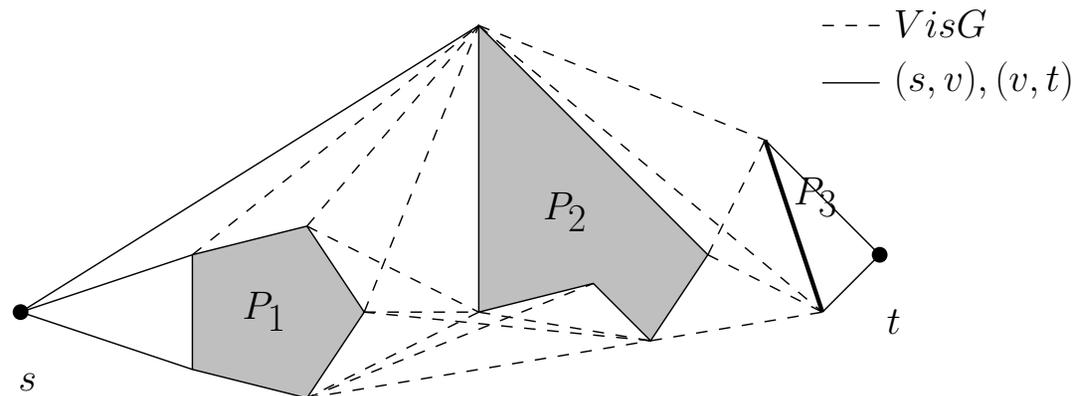
1. Sichtbarkeitsgraph (V, E) für Hindernisse: $O(n^2)$
2. Sichtbare Kanten von s aus: $E_1, O(n^2)$
3. Sichtbare Kanten von t aus: $E_2, O(n^2)$



Was bringt der Sichtbarkeitsgraph?

Alg. 1.1: Berechnung des kürzesten Weges mittels $\text{VisG}(P)$

1. Sichtbarkeitsgraph (V, E) für Hindernisse: $O(n^2)$
2. Sichtbare Kanten von s aus: $E_1, O(n^2)$
3. Sichtbare Kanten von t aus: $E_2, O(n^2)$
4. All shortest path: Dijkstra auf $(V \cup \{s, t\}, E \cup E_1 \cup E_2)$

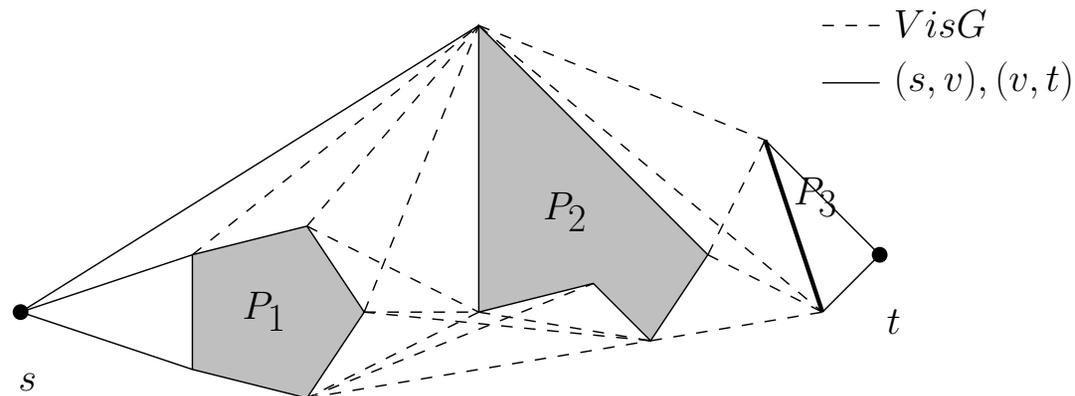


Was bringt der Sichtbarkeitsgraph?

Alg. 1.1: Berechnung des kürzesten Weges mittels $\text{VisG}(P)$

1. Sichtbarkeitsgraph (V, E) für Hindernisse: $O(n^2)$
2. Sichtbare Kanten von s aus: E_1 , $O(n^2)$
3. Sichtbare Kanten von t aus: E_2 , $O(n^2)$
4. All shortest path: Dijkstra auf $(V \cup \{s, t\}, E \cup E_1 \cup E_2)$

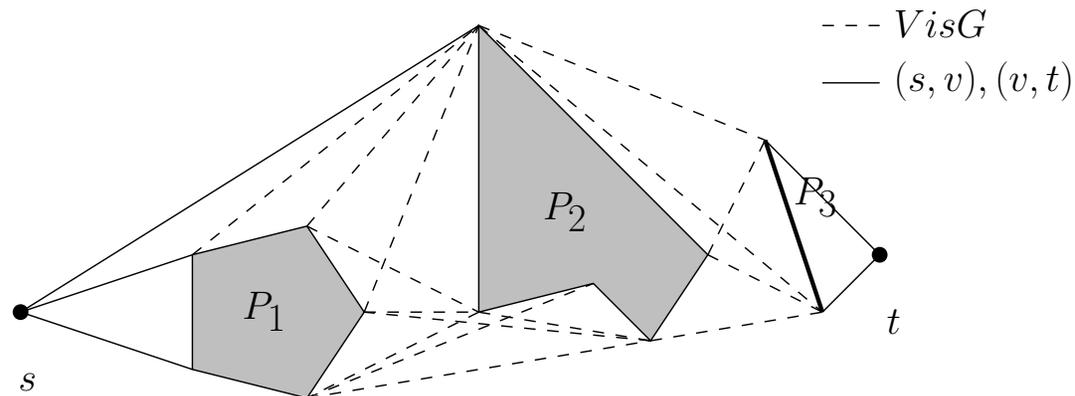
2. und 3.:



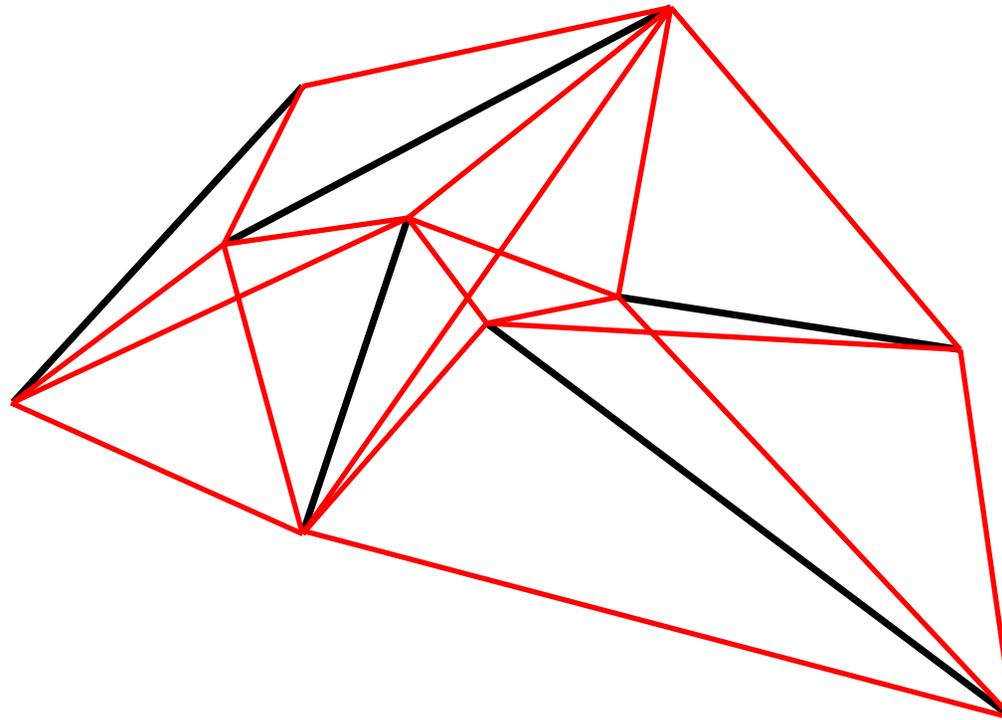
Was bringt der Sichtbarkeitsgraph?

Alg. 1.1: Berechnung des kürzesten Weges mittels $\text{VisG}(P)$

1. Sichtbarkeitsgraph (V, E) für Hindernisse: $O(n^2)$
 2. Sichtbare Kanten von s aus: E_1 , $O(n^2)$
 3. Sichtbare Kanten von t aus: E_2 , $O(n^2)$
 4. All shortest path: Dijkstra auf $(V \cup \{s, t\}, E \cup E_1 \cup E_2)$
2. und 3.: Kanten mit den Ecken, Test auf Schnitt

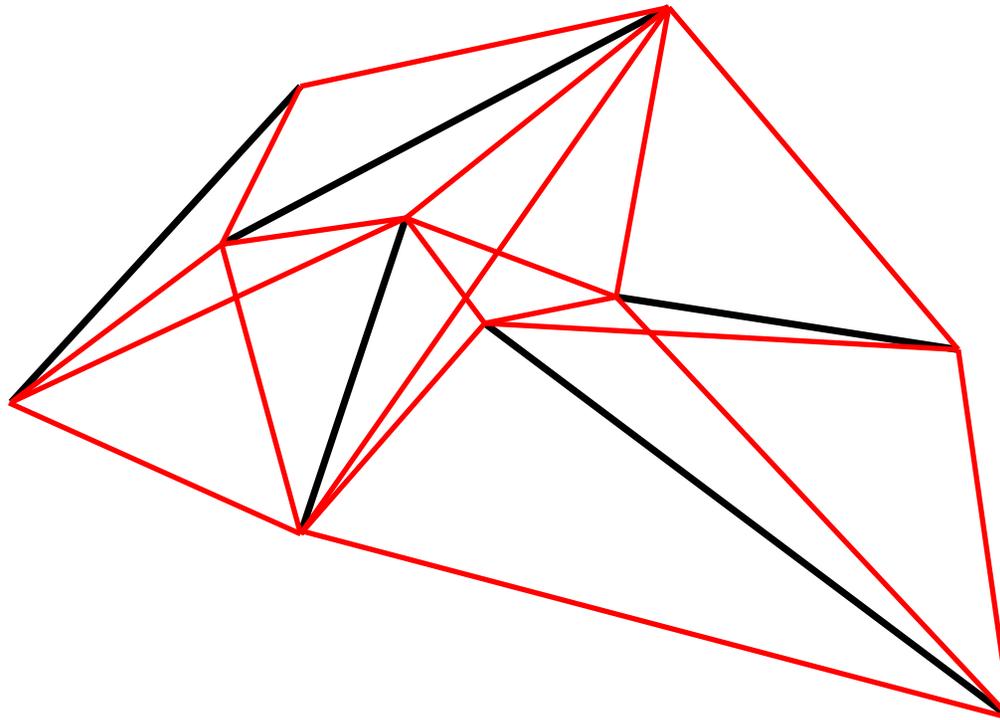


Sichtbarkeitsgraph für Menge von Liniensegmenten



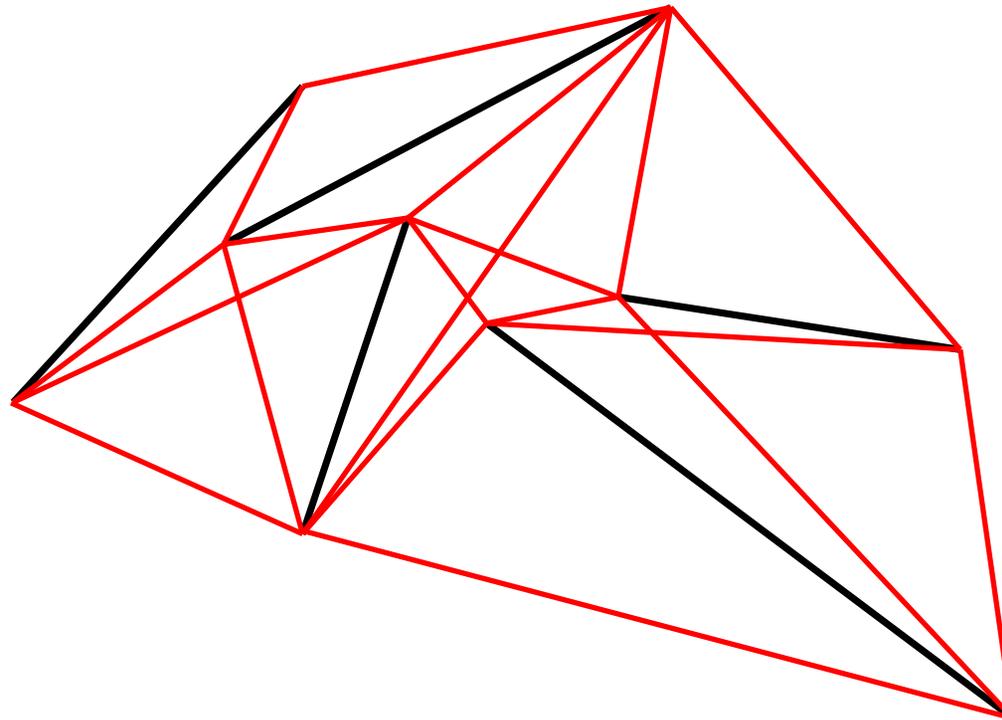
Sichtbarkeitsgraph für Menge von Liniensegmenten

- Naiv: $O(n^3)$



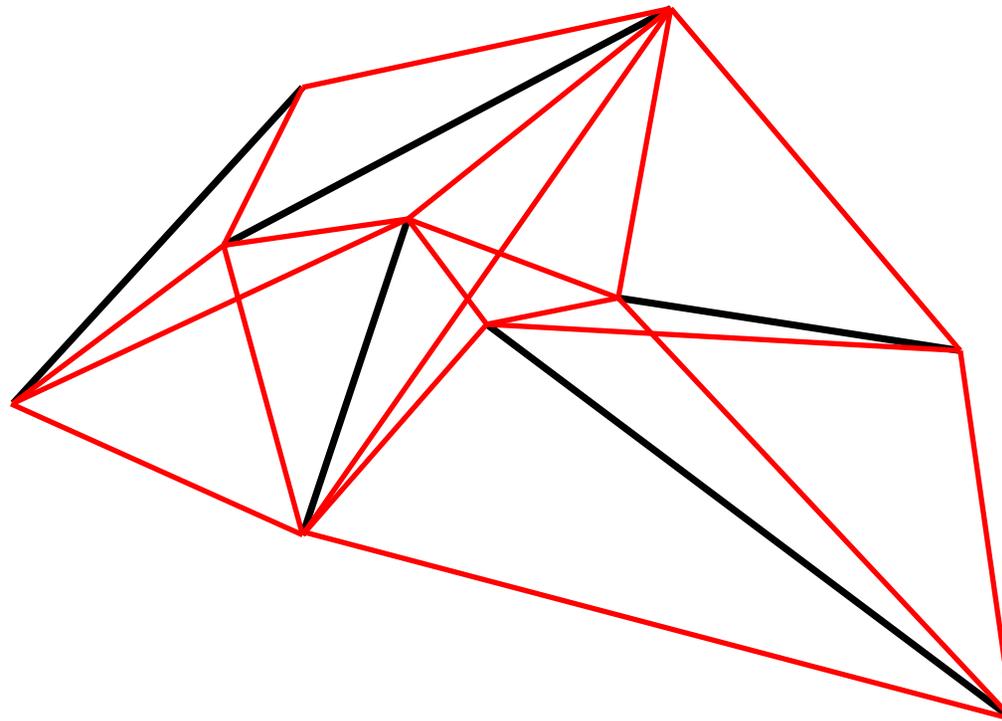
Sichtbarkeitsgraph für Menge von Liniensegmenten

- Naiv: $O(n^3)$
- Single-Source Sweep: $O(n^2 \log n)$



Sichtbarkeitsgraph für Menge von Liniensegmenten

- Naiv: $O(n^3)$
- Single-Source Sweep: $O(n^2 \log n)$
- Simultaner Sweep: $O(n^2)$



Sweep Technik

Sweep Technik

- Ausfegen der Ebene mit Sweepline

Sweep Technik

- Ausfegen der Ebene mit Sweepline
- Komplexitätsreduktion: 2-Dim nach 1-Dim

Sweep Technik

- Ausfegen der Ebene mit Sweepline
- Komplexitätsreduktion: 2-Dim nach 1-Dim
- Sortieren und gem. Sort. fegen

Sweep Technik

- Ausfegen der Ebene mit Sweepline
- Komplexitätsreduktion: 2-Dim nach 1-Dim
- Sortieren und gem. Sort. fegen
- SSS (Sweep-Status-Struktur): Invariante in der Nähe der Sweepline

Sweep Technik

- Ausfegen der Ebene mit Sweepline
- Komplexitätsreduktion: 2-Dim nach 1-Dim
- Sortieren und gem. Sort. fegen
- SSS (Sweep-Status-Struktur): Invariante in der Nähe der Sweepline
- ES (Ereignisstruktur): Haltepunkte der Sweepline

Sweep Technik

- Ausfegen der Ebene mit Sweepline
- Komplexitätsreduktion: 2-Dim nach 1-Dim
- Sortieren und gem. Sort. fegen
- SSS (Sweep-Status-Struktur): Invariante in der Nähe der Sweepline
- ES (Ereignisstruktur): Haltepunkte der Sweepline
- Ereignisverarbeitung: Aktualisierung SSS

Sweep Technik

- Ausfegen der Ebene mit Sweepline
- Komplexitätsreduktion: 2-Dim nach 1-Dim
- Sortieren und gem. Sort. fegen
- SSS (Sweep-Status-Struktur): Invariante in der Nähe der Sweepline
- ES (Ereignisstruktur): Haltepunkte der Sweepline
- Ereignisverarbeitung: Aktualisierung SSS
- Laufzeitanalyse: ($\#$ Ereignisse) \times Kosten(Verab)

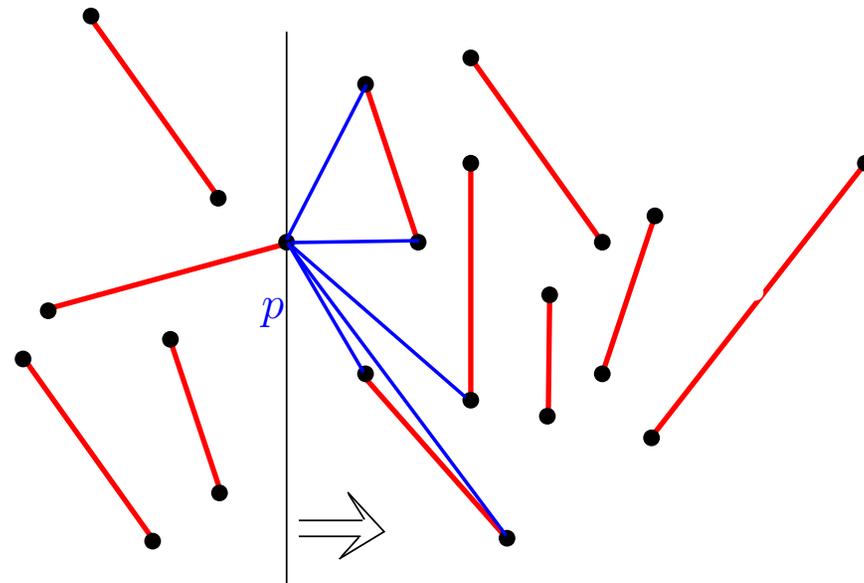
Sweep Technik

- Ausfegen der Ebene mit Sweepline
- Komplexitätsreduktion: 2-Dim nach 1-Dim
- Sortieren und gem. Sort. fegen
- SSS (Sweep-Status-Struktur): Invariante in der Nähe der Sweepline
- ES (Ereignisstruktur): Haltepunkte der Sweepline
- Ereignisverarbeitung: Aktualisierung SSS
- Laufzeitanalyse: ($\#$ Ereignisse) \times Kosten(Verab)
- Korrektheit Ergebnis: Invariante erfüllt

Sweep Technik

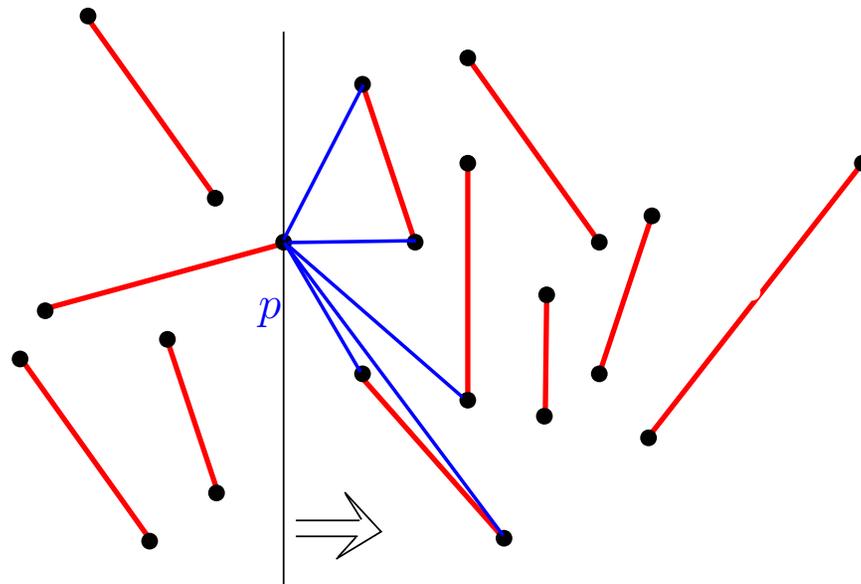
- Ausfegen der Ebene mit Sweepline
- Komplexitätsreduktion: 2-Dim nach 1-Dim
- Sortieren und gem. Sort. fegen
- SSS (Sweep-Status-Struktur): Invariante in der Nähe der Sweepline
- ES (Ereignisstruktur): Haltepunkte der Sweepline
- Ereignisverarbeitung: Aktualisierung SSS
- Laufzeitanalyse: ($\#$ Ereignisse) \times Kosten(Verab)
- Korrektheit Ergebnis: Invariante erfüllt
- Einfaches Beispiel: Punkte auf Linie, Closest pair

Single-Source Sweep: Punkt p



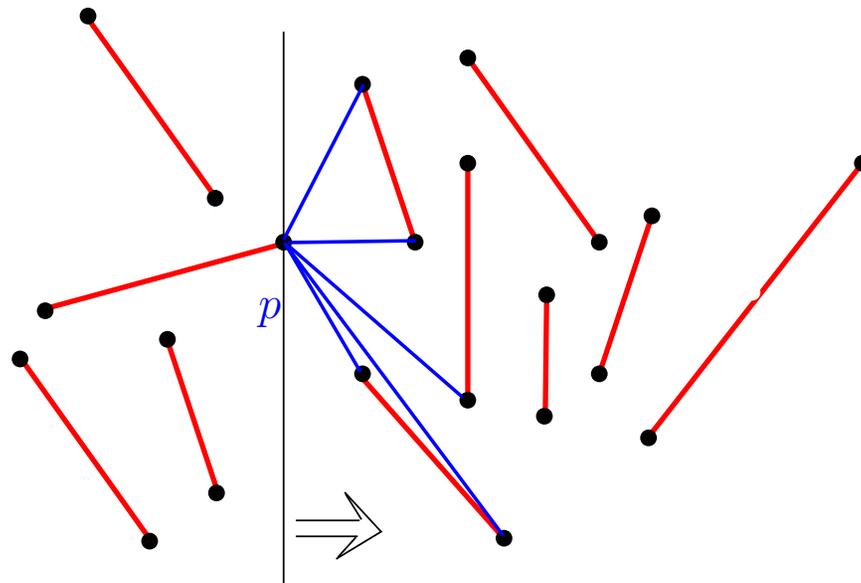
Single-Source Sweep: Punkt p

- Für jeden Endpunkt p die sichtbaren Segmente bestimmen



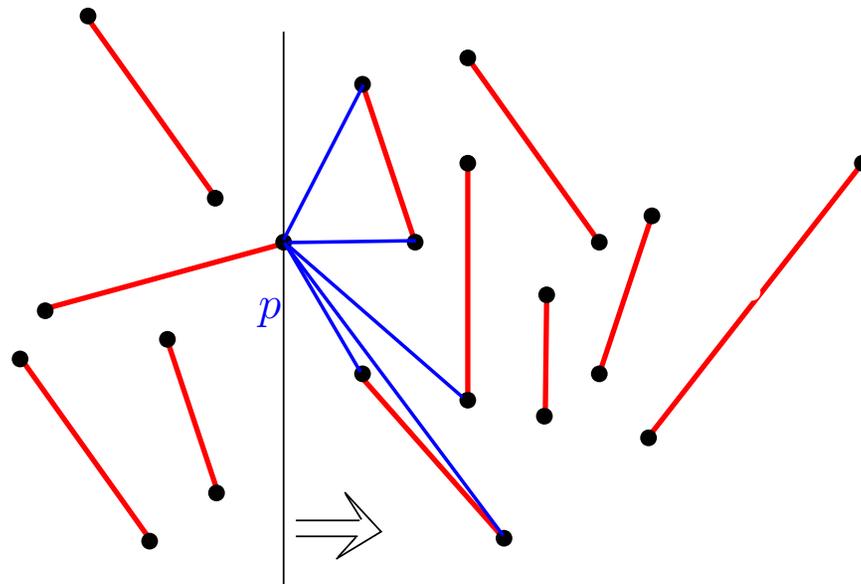
Single-Source Sweep: Punkt p

- Für jeden Endpunkt p die sichtbaren Segmente bestimmen
- Nur zu einer Seite reicht aus



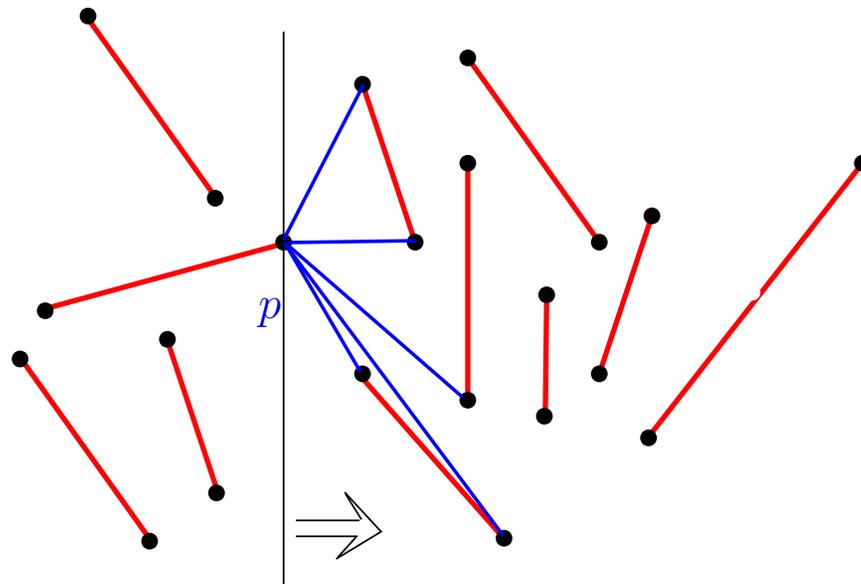
Single-Source Sweep: Punkt p

- Für jeden Endpunkt p die sichtbaren Segmente bestimmen
- Nur zu einer Seite reicht aus
- Vereinigung dieser Kanten ergibt Sichtbarkeitsgraph

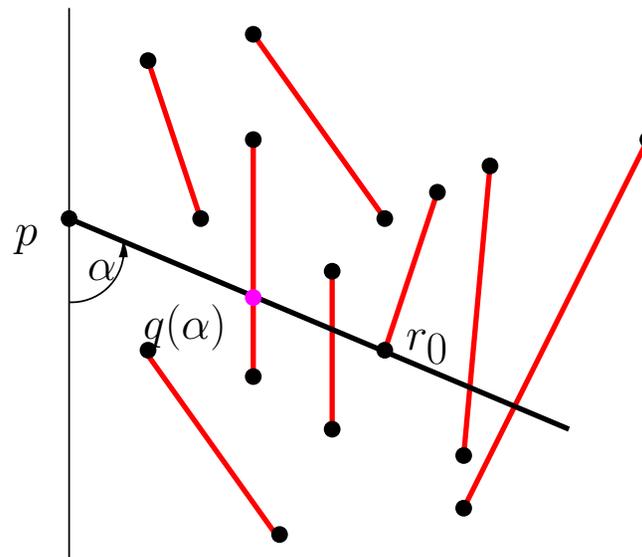


Single-Source Sweep: Punkt p

- Für jeden Endpunkt p die sichtbaren Segmente bestimmen
- Nur zu einer Seite reicht aus
- Vereinigung dieser Kanten ergibt Sichtbarkeitsgraph
- Radialer Sweep für jeden einzelnen Punkt

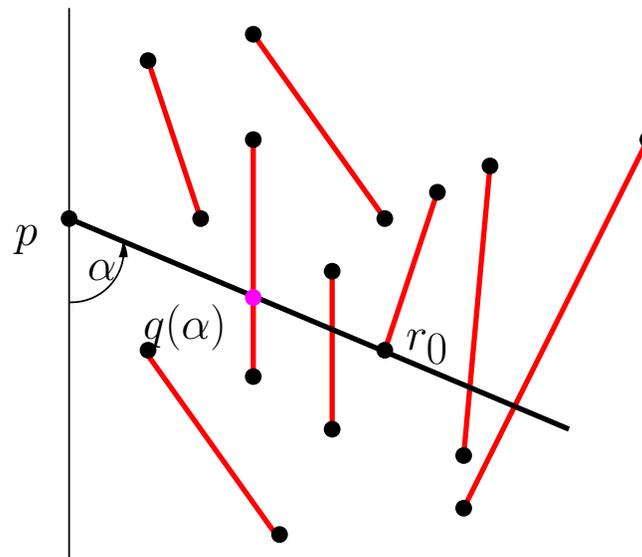


Alg. 1.2: Single-Source Sweep: Punkt p



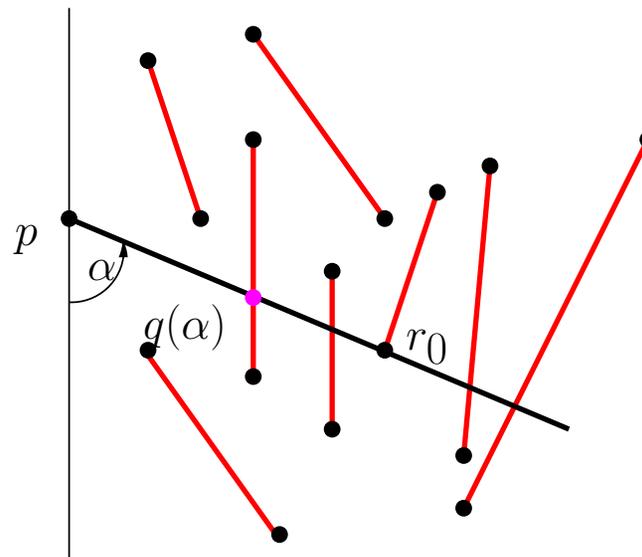
Alg. 1.2: Single-Source Sweep: Punkt p

- ES: Punkte rechts von p sortiert nach Polarkoordinaten



Alg. 1.2: Single-Source Sweep: Punkt p

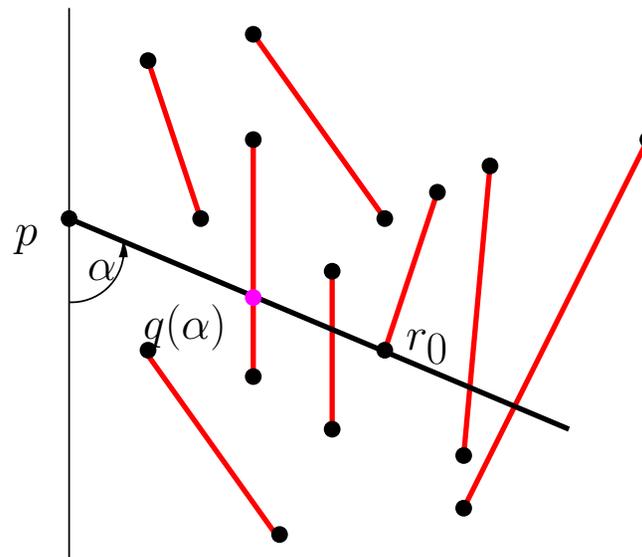
- ES: Punkte rechts von p sortiert nach Polarkoordinaten
- SSS: Balanc. Baum (Liste der Segmente)/dynam. Schlüssel (Entfernung)



Alg. 1.2: Single-Source Sweep: Punkt p

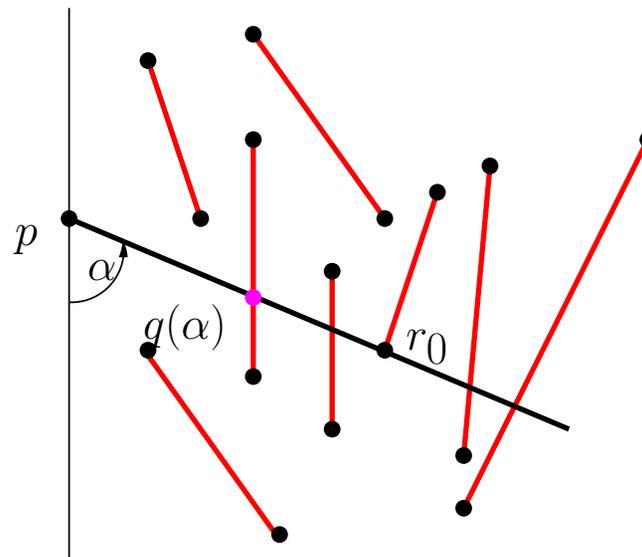
- ES: Punkte rechts von p sortiert nach Polarkoordinaten
- SSS: Balanc. Baum (Liste der Segmente)/dynam. Schlüssel (Entfernung)

Vorderster Punkt $q(\alpha)$

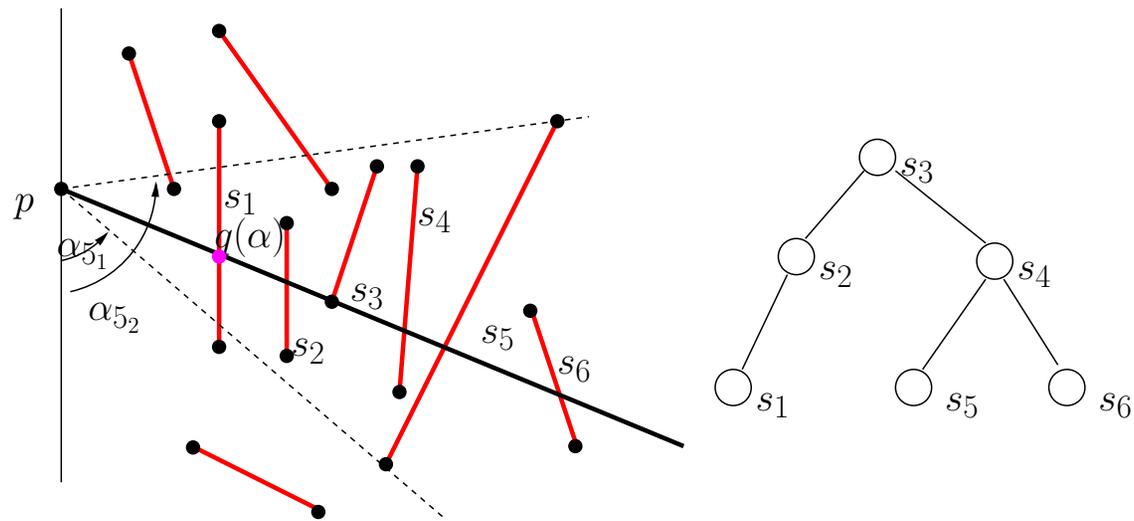


Alg. 1.2: Single-Source Sweep: Punkt p

- ES: Punkte rechts von p sortiert nach Polarkoordinaten
- SSS: Balanc. Baum (Liste der Segmente)/dynam. Schlüssel (Entfernung)
Vorderster Punkt $q(\alpha)$
- Initialisierung: Blick nach unten

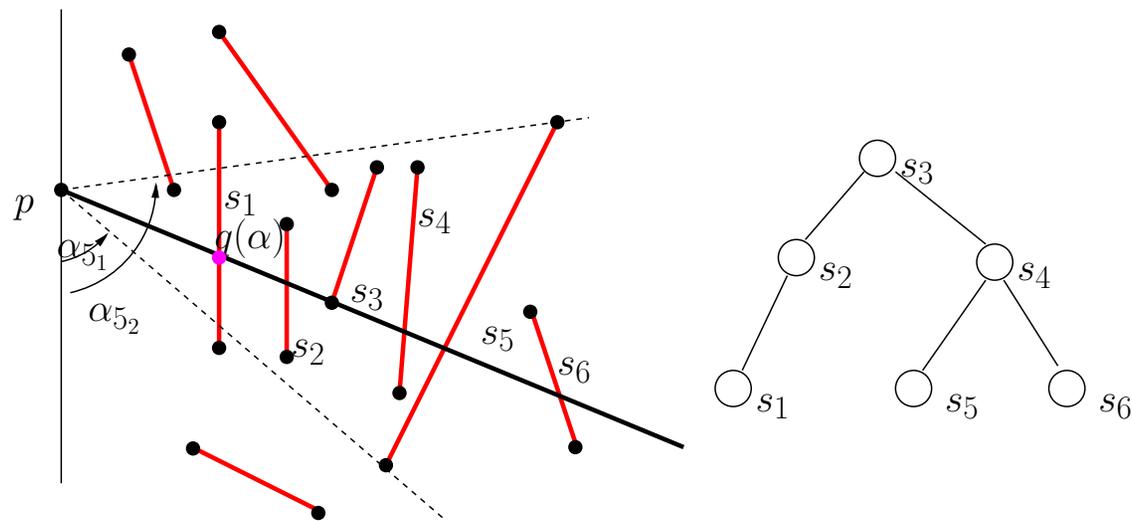


Single-Source Sweep SSS: Balancierter Baum



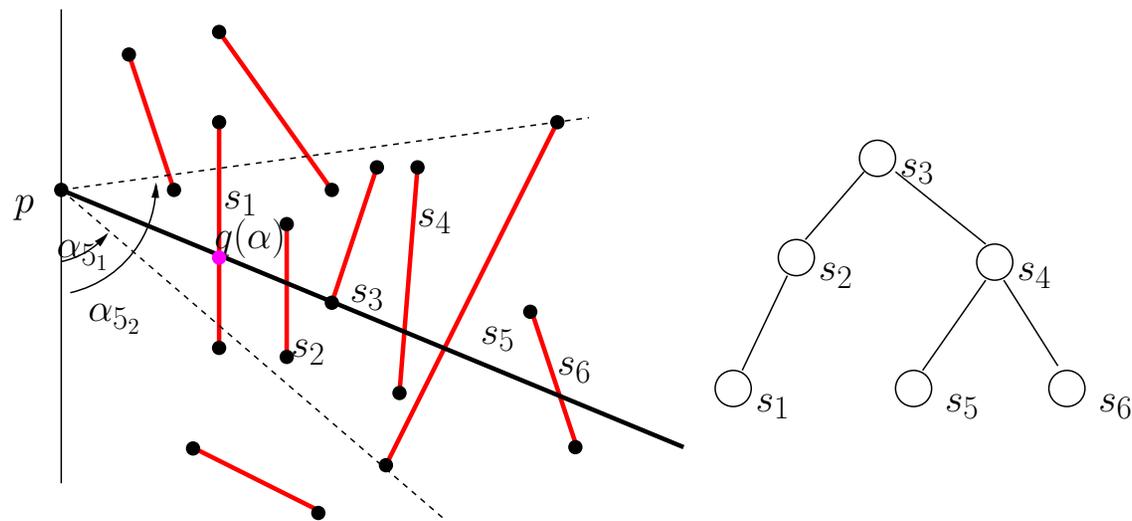
Single-Source Sweep SSS: Balancierter Baum

- Dynamische Schlüssel, Liniensegmente



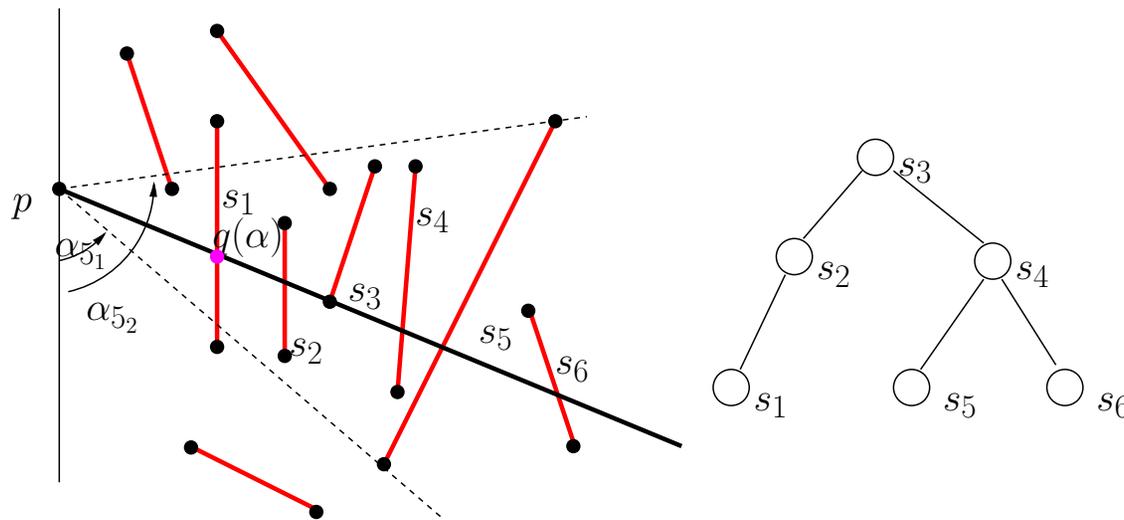
Single-Source Sweep SSS: Balancierter Baum

- Dynamische Schlüssel, Liniensegmente
- Abhängig vom Winkel α , Distanz zum Liniensegment



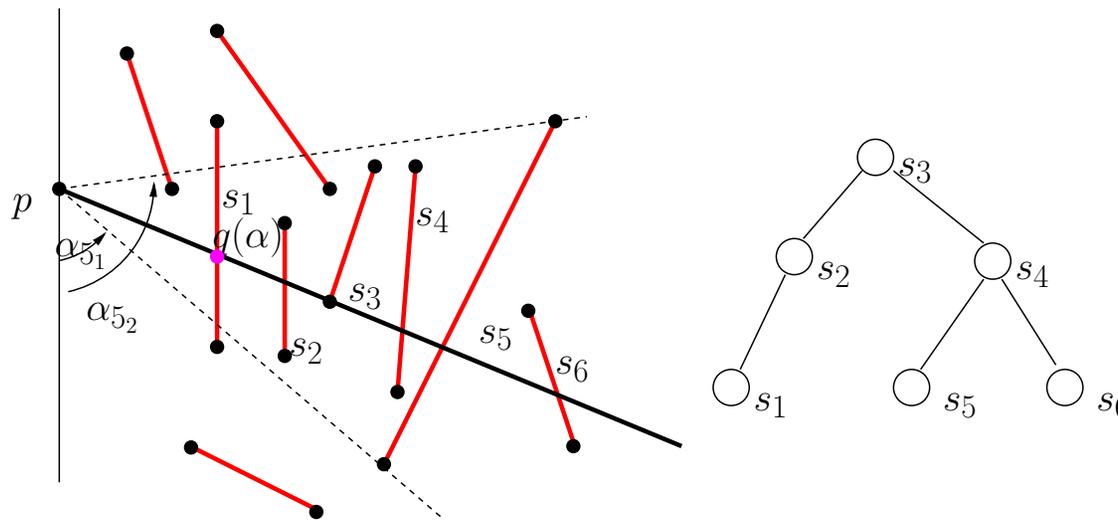
Single-Source Sweep SSS: Balancierter Baum

- Dynamische Schlüssel, Liniensegmente
- Abhängig vom Winkel α , Distanz zum Liniensegment
- Zeiger auf kleinstes Element des Baumes: $q(\alpha)$



Single-Source Sweep SSS: Balancierter Baum

- Dynamische Schlüssel, Liniensegmente
- Abhängig vom Winkel α , Distanz zum Liniensegment
- Zeiger auf kleinstes Element des Baumes: $q(\alpha)$
- AVL Bäume: Grundstudium

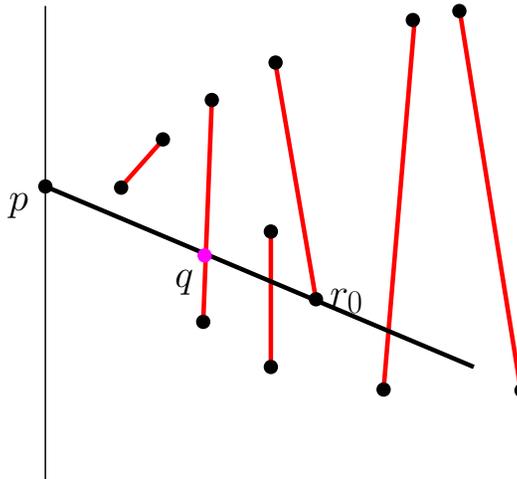


Alg. 1.2: Single-Source Sweep: Ereignisverarbeitung

Alg. 1.2: Single-Source Sweep: Ereignisverarbeitung

Nächster Punkt r_i : Immer in folgender Reihenfolge

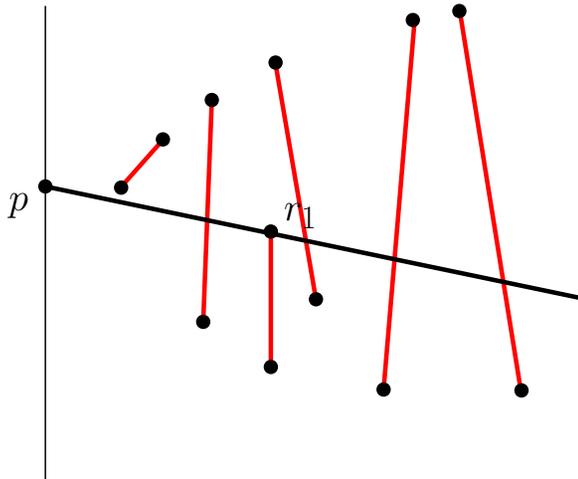
1. Falls r_i Startpunkt \Rightarrow Füge Segment ein: $O(\log n)$
2. Falls $r_i = q(\alpha) \Rightarrow$ Ausgabe (p, r_i) : $O(1)$
3. Falls r_i Endpunkt \Rightarrow Lösche Segment: $O(\log n)$



Alg. 1.2: Single-Source Sweep: Ereignisverarbeitung

Nächster Punkt r_i : Immer in folgender Reihenfolge

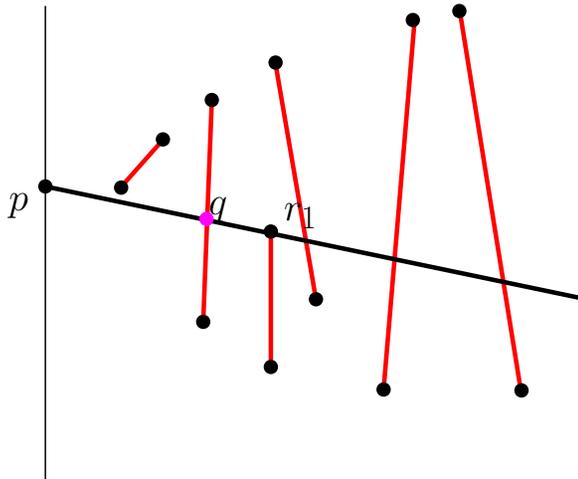
1. Falls r_i Startpunkt \Rightarrow Füge Segment ein: $O(\log n)$
2. Falls $r_i = q(\alpha) \Rightarrow$ Ausgabe (p, r_i) : $O(1)$
3. Falls r_i Endpunkt \Rightarrow Lösche Segment: $O(\log n)$



Alg. 1.2: Single-Source Sweep: Ereignisverarbeitung

Nächster Punkt r_i : Immer in folgender Reihenfolge

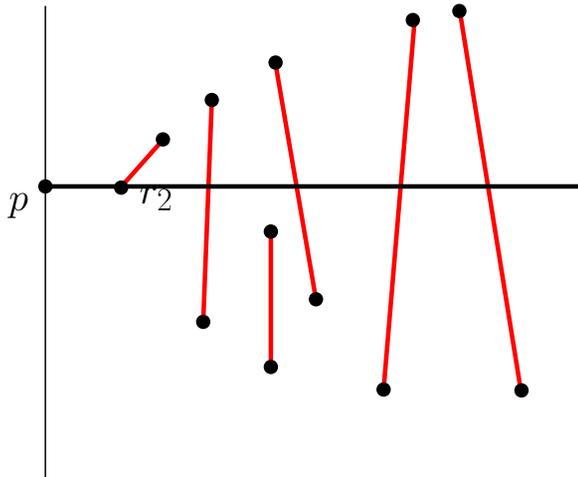
1. Falls r_i Startpunkt \Rightarrow Füge Segment ein: $O(\log n)$
2. Falls $r_i = q(\alpha) \Rightarrow$ Ausgabe (p, r_i) : $O(1)$
3. Falls r_i Endpunkt \Rightarrow Lösche Segment: $O(\log n)$



Alg. 1.2: Single-Source Sweep: Ereignisverarbeitung

Nächster Punkt r_i : Immer in folgender Reihenfolge

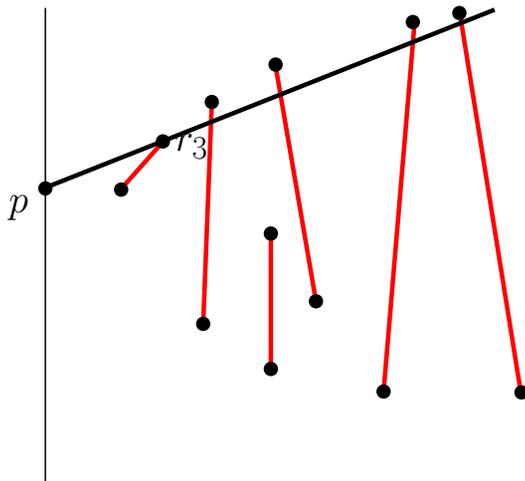
1. Falls r_i Startpunkt \Rightarrow Füge Segment ein: $O(\log n)$
2. Falls $r_i = q(\alpha) \Rightarrow$ Ausgabe (p, r_i) : $O(1)$
3. Falls r_i Endpunkt \Rightarrow Lösche Segment: $O(\log n)$



Alg. 1.2: Single-Source Sweep: Ereignisverarbeitung

Nächster Punkt r_i : Immer in folgender Reihenfolge

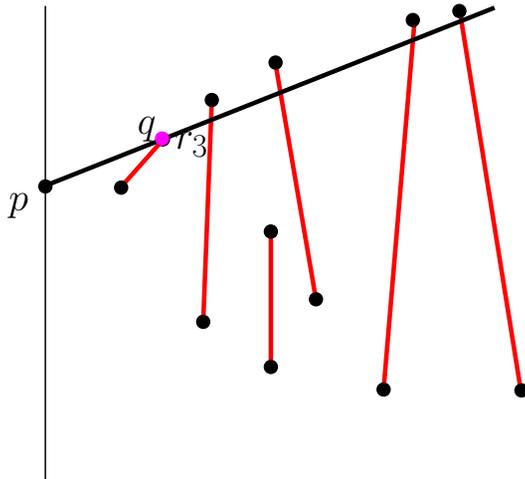
1. Falls r_i Startpunkt \Rightarrow Füge Segment ein: $O(\log n)$
2. Falls $r_i = q(\alpha) \Rightarrow$ Ausgabe (p, r_i) : $O(1)$
3. Falls r_i Endpunkt \Rightarrow Lösche Segment: $O(\log n)$



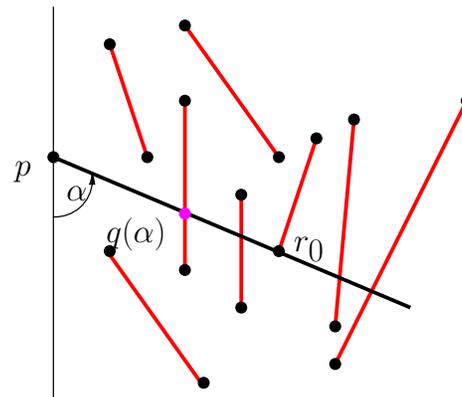
Alg. 1.2: Single-Source Sweep: Ereignisverarbeitung

Nächster Punkt r_i : Immer in folgender Reihenfolge

1. Falls r_i Startpunkt \Rightarrow Füge Segment ein: $O(\log n)$
2. Falls $r_i = q(\alpha) \Rightarrow$ Ausgabe (p, r_i) : $O(1)$
3. Falls r_i Endpunkt \Rightarrow Lösche Segment: $O(\log n)$

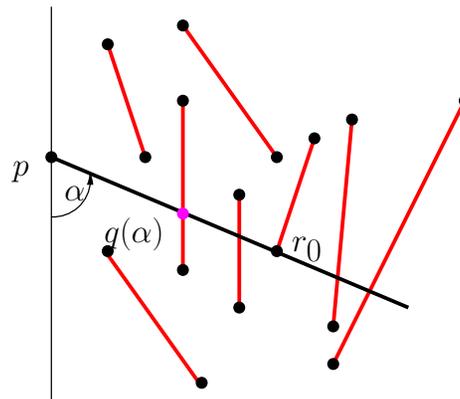


Single-Source Sweep: Korrektheit und Laufzeit



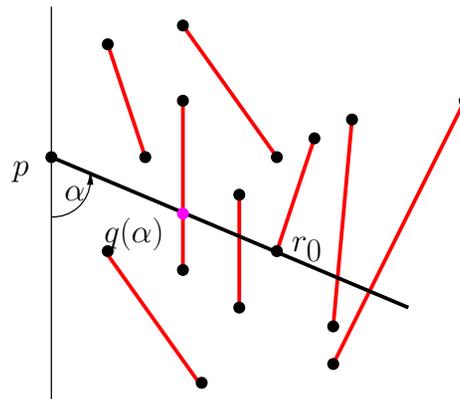
Single-Source Sweep: Korrektheit und Laufzeit

- SSS: Zu jedem Zeitpunkt ist $q(\alpha)$ sichtbarer Punkt



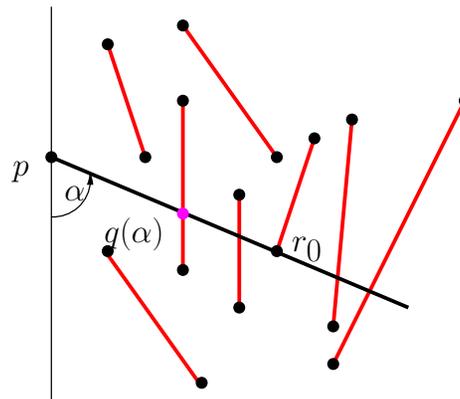
Single-Source Sweep: Korrektheit und Laufzeit

- SSS: Zu jedem Zeitpunkt ist $q(\alpha)$ sichtbarer Punkt
- Test mit aktuellem Knoten r_i



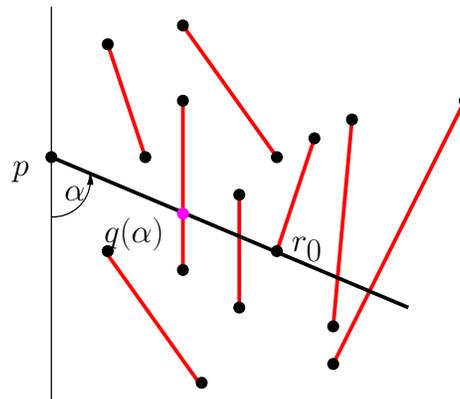
Single-Source Sweep: Korrektheit und Laufzeit

- SSS: Zu jedem Zeitpunkt ist $q(\alpha)$ sichtbarer Punkt
- Test mit aktuellem Knoten r_i
- Falls $r_i = q(\alpha) \Rightarrow$ Ausgabe (p, r_i)



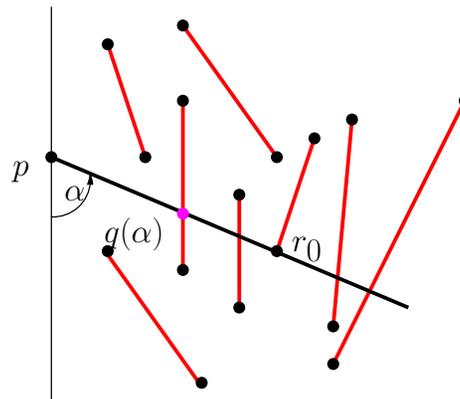
Single-Source Sweep: Korrektheit und Laufzeit

- SSS: Zu jedem Zeitpunkt ist $q(\alpha)$ sichtbarer Punkt
- Test mit aktuellem Knoten r_i
- Falls $r_i = q(\alpha) \Rightarrow$ Ausgabe (p, r_i)
- Änderung des bal. Baumes $O(\log n)$, n mal



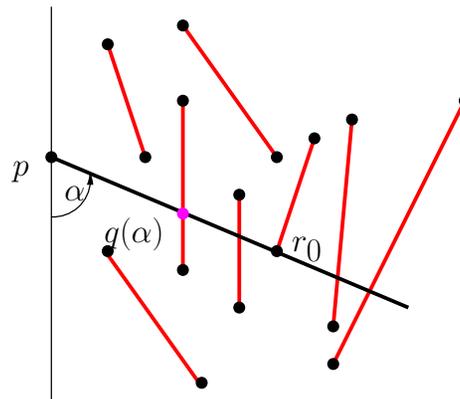
Single-Source Sweep: Korrektheit und Laufzeit

- SSS: Zu jedem Zeitpunkt ist $q(\alpha)$ sichtbarer Punkt
- Test mit aktuellem Knoten r_i
- Falls $r_i = q(\alpha) \Rightarrow$ Ausgabe (p, r_i)
- Änderung des bal. Baumes $O(\log n)$, n mal
- Sortieren der n Knoten nach Polarkoordinaten: $O(n \log n)$



Single-Source Sweep: Korrektheit und Laufzeit

- SSS: Zu jedem Zeitpunkt ist $q(\alpha)$ sichtbarer Punkt
- Test mit aktuellem Knoten r_i
- Falls $r_i = q(\alpha) \Rightarrow$ Ausgabe (p, r_i)
- Änderung des bal. Baumes $O(\log n)$, n mal
- Sortieren der n Knoten nach Polarkoordinaten: $O(n \log n)$
- Laufzeit für alle Knoten $O(n^2 \log n)$



Geht das besser?

Geht das besser?

- Laufzeit $O(n^2 \log n)$, Komplexität $\Theta(n^2)$,

Geht das besser?

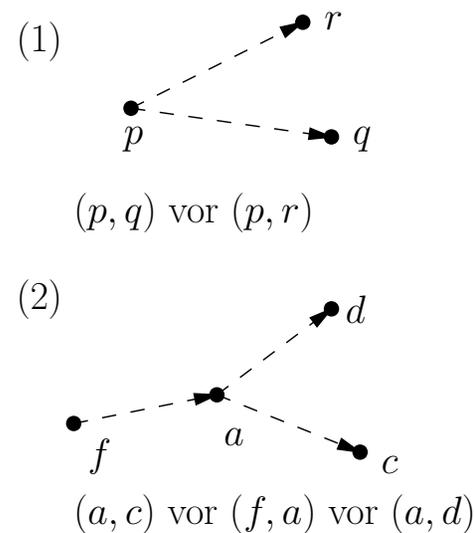
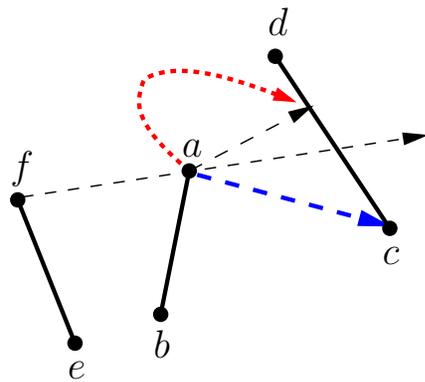
- Laufzeit $O(n^2 \log n)$, Komplexität $\Theta(n^2)$, Laufzeit $O(n^2)$?

Geht das besser?

- Laufzeit $O(n^2 \log n)$, Komplexität $\Theta(n^2)$, Laufzeit $O(n^2)$?
- Simultaner Sweep, alle Segmente gleichzeitig drehen,

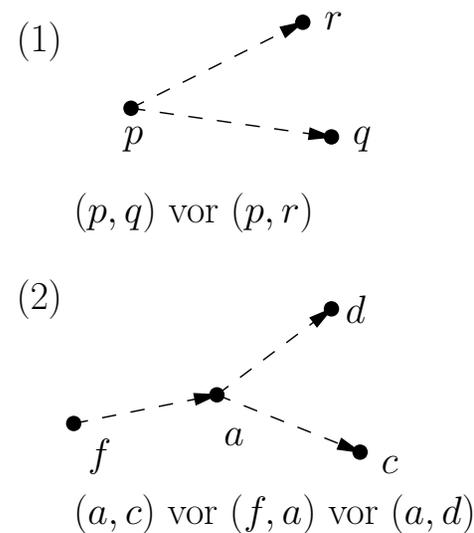
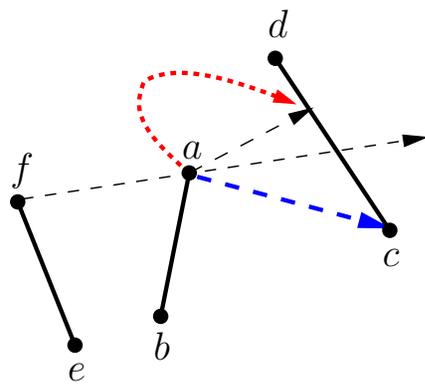
Geht das besser?

- Laufzeit $O(n^2 \log n)$, Komplexität $\Theta(n^2)$, Laufzeit $O(n^2)$?
- Simultaner Sweep, alle Segmente gleichzeitig drehen, Sicht-Informationen weiter geben



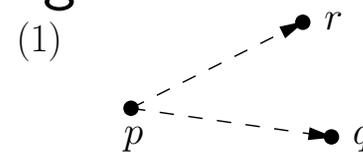
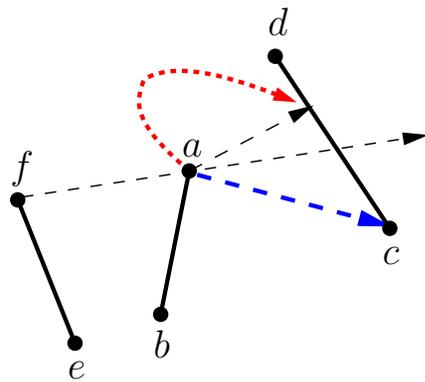
Geht das besser?

- Laufzeit $O(n^2 \log n)$, Komplexität $\Theta(n^2)$, Laufzeit $O(n^2)$?
- Simultaner Sweep, alle Segmente gleichzeitig drehen, Sicht-Informationen weiter geben
- Bearbeitungsreihenfolge: Paare von Endpunkten gemäß Steigung

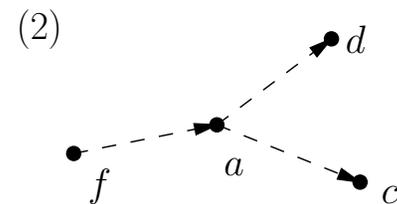


Geht das besser?

- Laufzeit $O(n^2 \log n)$, Komplexität $\Theta(n^2)$, Laufzeit $O(n^2)$?
- Simultaner Sweep, alle Segmente gleichzeitig drehen, Sicht-Informationen weiter geben
- Bearbeitungsreihenfolge: Paare von Endpunkten gemäß Steigung
- Zeiger auf momentan sichtbares Segment



(p, q) vor (p, r)

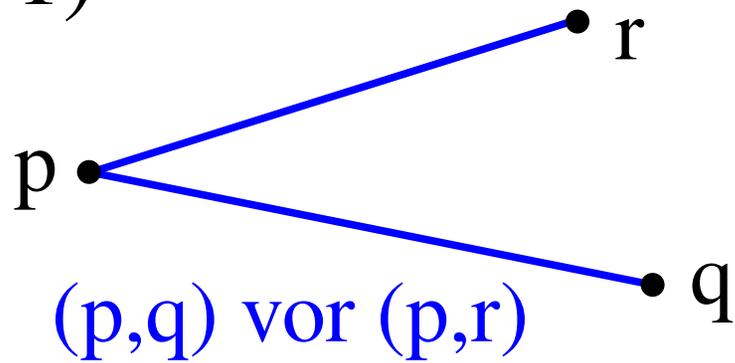


(a, c) vor (f, a) vor (a, d)

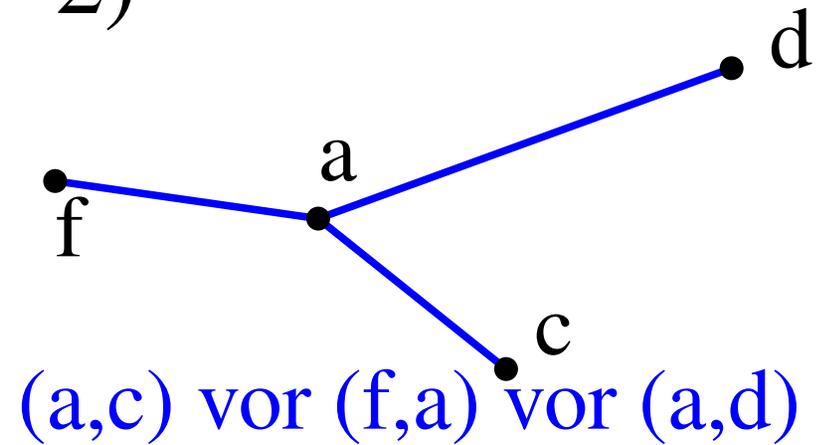
Bearbeitungsreihenfolge in $O(n^2)$

Bearbeitungsreihenfolge in $O(n^2)$

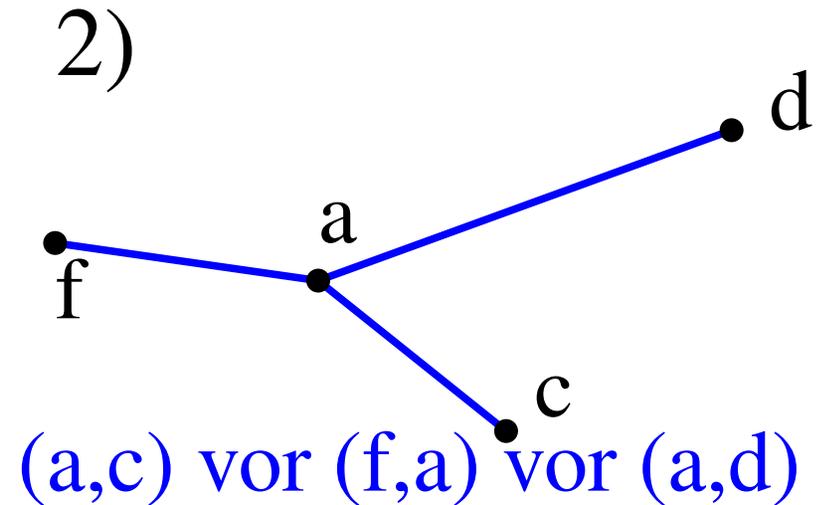
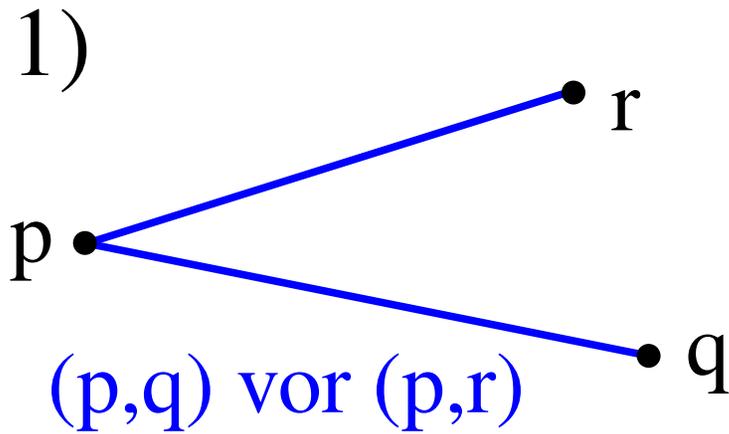
1)



2)

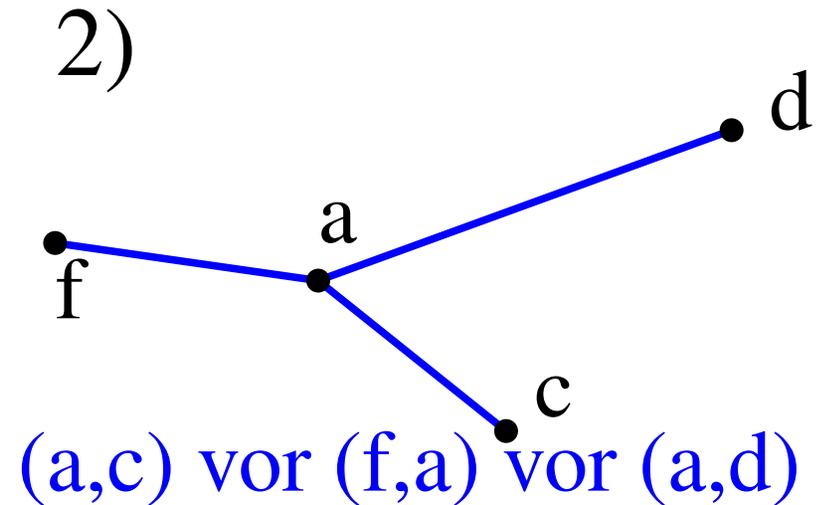
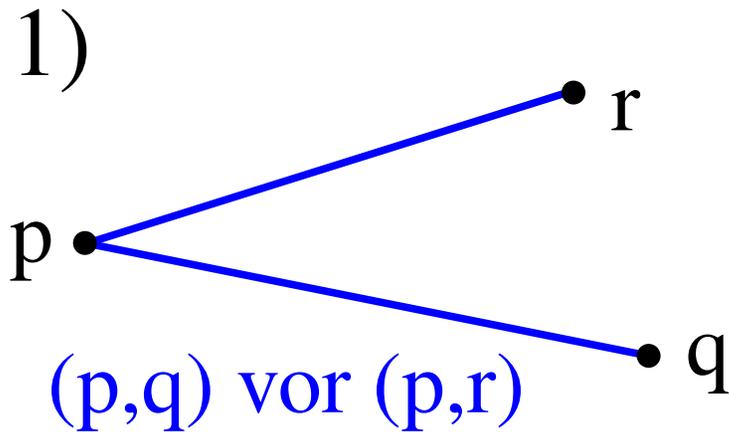


Bearbeitungsreihenfolge in $O(n^2)$



Liste von Punkten (p, q) mit $p_x \leq q_x$

Bearbeitungsreihenfolge in $O(n^2)$

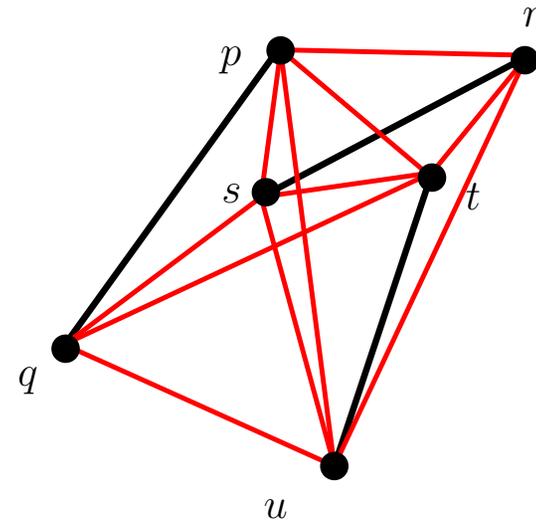
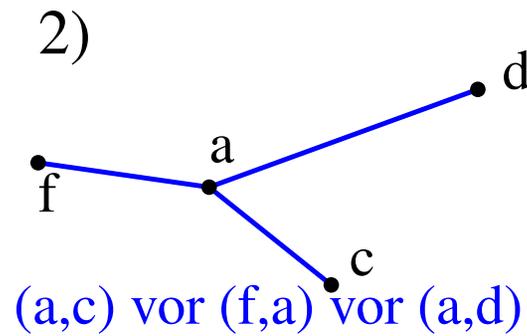
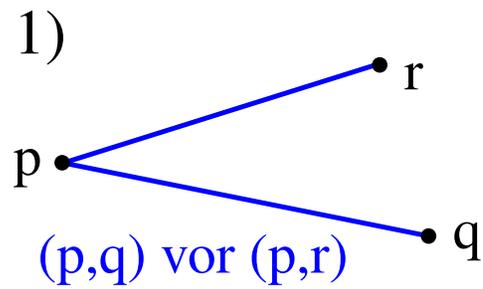


Liste von Punkten (p, q) mit $p_x \leq q_x$

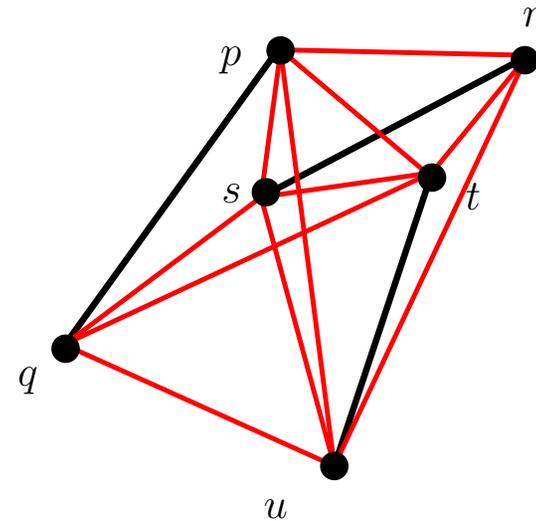
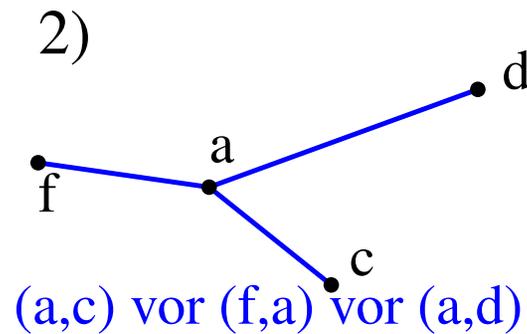
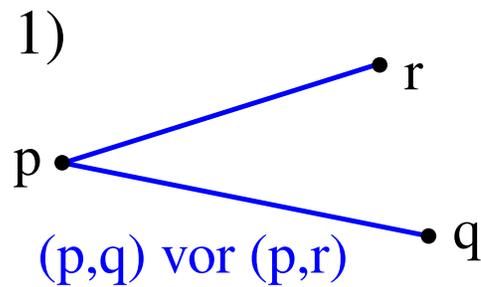
Zeigen wir später! Annahme: Ist schon gegeben für die Punktpaare!

Beispiel Bearbeitungsreihenfolge

Beispiel Bearbeitungsreihenfolge



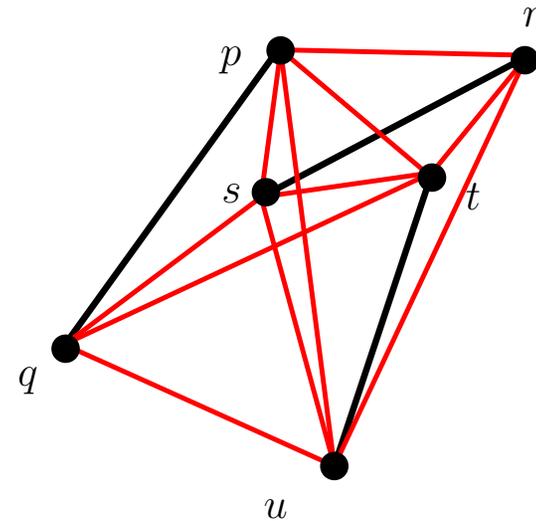
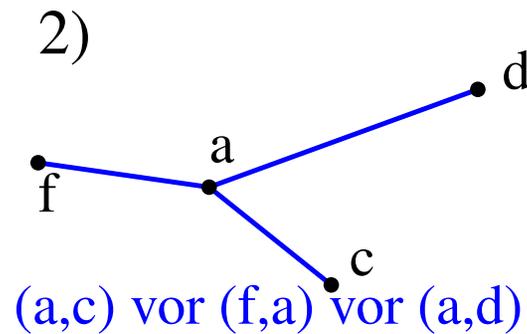
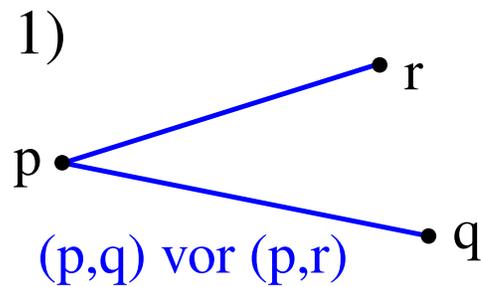
Beispiel Bearbeitungsreihenfolge



Volle Ordnung:

$(p, u), (s, u), (p, t), (q, u), (p, r), (s, t), (q, t), (q, s), (t, r), (u, r), (s, p)$

Beispiel Bearbeitungsreihenfolge



Volle Ordnung:

$(p, u), (s, u), (p, t), (q, u), (p, r), (s, t), (q, t), (q, s), (t, r), (u, r), (s, p)$

Partielle Ordnung:

$(p, u), (p, t), (p, r), (q, u), (s, u), (s, t), (q, t), (q, s), \dots$