

# Offline Bewegungsplanung: Part Feeding

Elmar Langetepe  
University of Bonn

# Ergebnis: Theorem 4.5!

## Ergebnis: Theorem 4.5!

Gegeben sei eine Liste von  $n$  Kanten, die die konvexe Hülle eines gegebenen Werkstücks repräsentieren. Dann läßt sich in Zeit  $O(n^2 \log n)$  die kürzeste Sequenz von Greifaktionen finden, die eine Orientierung des Werkstücks bis auf Symmetrie garantiert. Der gefundene Plan hat eine Länge von  $O(n^2)$ .

## Ergebnis: Theorem 4.5!

Gegeben sei eine Liste von  $n$  Kanten, die die konvexe Hülle eines gegebenen Werkstücks repräsentieren. Dann läßt sich in Zeit  $O(n^2 \log n)$  die kürzeste Sequenz von Greifaktionen finden, die eine Orientierung des Werkstücks bis auf Symmetrie garantiert. Der gefundene Plan hat eine Länge von  $O(n^2)$ .

Beweis!

# Theorem 4.5! Korrektheit!!

# Theorem 4.5! Korrektheit!!

1. Orientiert Werkstück eindeutig bis auf Symmetrie:

## Theorem 4.5! Korrektheit!!

1. Orientiert Werkstück eindeutig bis auf Symmetrie:

Der Algorithmus findet einen Plan, der ein  $s$ -Intervall  $\Theta$  der Länge  $T$  (kleinste Periode) auf einen Punkt  $\theta'$  abbildet!

## Theorem 4.5! Korrektheit!!

1. Orientiert Werkstück eindeutig bis auf Symmetrie:

Der Algorithmus findet einen Plan, der ein  $s$ -Intervall  $\Theta$  der Länge  $T$  (kleinste Periode) auf einen Punkt  $\theta'$  abbildet!

$\Theta + T$  wird auf  $\theta' + T$  abgebildet!



## Theorem 4.5! Korrektheit!!

1. Orientiert Werkstück eindeutig bis auf Symmetrie:

Der Algorithmus findet einen Plan, der ein  $s$ -Intervall  $\Theta$  der Länge  $T$  (kleinste Periode) auf einen Punkt  $\theta'$  abbildet!

$\Theta + T$  wird auf  $\theta' + T$  abgebildet!

2. Es gibt keinen kürzeren Plan mit dieser Eigenschaft

## Theorem 4.5! Korrektheit!!

1. Orientiert Werkstück eindeutig bis auf Symmetrie:

Der Algorithmus findet einen Plan, der ein  $s$ -Intervall  $\Theta$  der Länge  $T$  (kleinste Periode) auf einen Punkt  $\theta'$  abbildet!

$\Theta + T$  wird auf  $\theta' + T$  abgebildet!

2. Es gibt keinen kürzeren Plan mit dieser Eigenschaft

Zu 1) Wie gesehen, sukzessive:

# Theorem 4.5! Korrektheit!!

1. Orientiert Werkstück eindeutig bis auf Symmetrie:

Der Algorithmus findet einen Plan, der ein  $s$ -Intervall  $\Theta$  der Länge  $T$  (kleinste Periode) auf einen Punkt  $\theta'$  abbildet!

$\Theta + T$  wird auf  $\theta' + T$  abgebildet!

2. Es gibt keinen kürzeren Plan mit dieser Eigenschaft

Zu 1) Wie gesehen, sukzessive:

- $s(\Theta_i) = [s(\xi_i), s(\nu_i)]$ ,  $\Theta_{i-1} = [\xi_{i-1}, \nu_{i-1}]$ ,  $|s(\Theta_i)| < |\Theta_{i-1}|$

# Theorem 4.5! Korrektheit!!

1. Orientiert Werkstück eindeutig bis auf Symmetrie:

Der Algorithmus findet einen Plan, der ein  $s$ -Intervall  $\Theta$  der Länge  $T$  (kleinste Periode) auf einen Punkt  $\theta'$  abbildet!

$\Theta + T$  wird auf  $\theta' + T$  abgebildet!

2. Es gibt keinen kürzeren Plan mit dieser Eigenschaft

Zu 1) Wie gesehen, sukzessive:

- $s(\Theta_i) = [s(\xi_i), s(\nu_i)]$ ,  $\Theta_{i-1} = [\xi_{i-1}, \nu_{i-1}]$ ,  $|s(\Theta_i)| < |\Theta_{i-1}|$
- $\xi_{i-1} \leq s(\theta) - s(\xi_i) + \xi_{i-1} \leq \nu_{i-1}$

- $s(\theta) = (s(\xi_i) - \xi_{i-1})$ , bereits:  $s(\theta)$  durch  $\alpha_i$

- $s(\theta) - (s(\xi_i) - \xi_{i-1})$ , bereits:  $s(\theta)$  durch  $\alpha_i$
- $+\alpha_i$  wegen bereits durchgeführter Drehungen

- $s(\theta) - (s(\xi_i) - \xi_{i-1})$ , bereits:  $s(\theta)$  durch  $\alpha_i$
- $+\alpha_i$  wegen bereits durchgeführter Drehungen
- Immer von der Startrichtung aus drehen!!

- $s(\theta) - (s(\xi_i) - \xi_{i-1})$ , bereits:  $s(\theta)$  durch  $\alpha_i$
- $+\alpha_i$  wegen bereits durchgeführter Drehungen
- Immer von der Startrichtung aus drehen!!
- $s(s(\theta) - (s(\xi_i) - \xi_{i-1} + \alpha_i)) \in s(\Theta_{i-1})$



- $s(\theta) - (s(\xi_i) - \xi_{i-1})$ , bereits:  $s(\theta)$  durch  $\alpha_i$
- $+\alpha_i$  wegen bereits durchgeführter Drehungen
- Immer von der Startrichtung aus drehen!!
- $s(s(\theta) - (s(\xi_i) - \xi_{i-1} + \alpha_i)) \in s(\Theta_{i-1})$
- Mit Dreh.  $s(\xi_i) - \xi_{i-1} + \alpha_i$  nach  $s(\Theta_{i-1})$

- $s(\theta) - (s(\xi_i) - \xi_{i-1})$ , bereits:  $s(\theta)$  durch  $\alpha_i$
- $+\alpha_i$  wegen bereits durchgeführter Drehungen
- Immer von der Startrichtung aus drehen!!
- $s(s(\theta) - (s(\xi_i) - \xi_{i-1} + \alpha_i)) \in s(\Theta_{i-1})$
- Mit Dreh.  $s(\xi_i) - \xi_{i-1} + \alpha_i$  nach  $s(\Theta_{i-1})$
- $\alpha_{i-1} := s(\xi_i) - \xi_{i-1} + \alpha_i$

- $s(\theta) - (s(\xi_i) - \xi_{i-1})$ , bereits:  $s(\theta)$  durch  $\alpha_i$
- $+\alpha_i$  wegen bereits durchgeführter Drehungen
- Immer von der Startrichtung aus drehen!!
- $s(s(\theta) - (s(\xi_i) - \xi_{i-1} + \alpha_i)) \in s(\Theta_{i-1})$
- Mit Dreh.  $s(\xi_i) - \xi_{i-1} + \alpha_i$  nach  $s(\Theta_{i-1})$
- $\alpha_{i-1} := s(\xi_i) - \xi_{i-1} + \alpha_i$
- $\varepsilon_{i-1} = \frac{1}{2} (|\Theta_j| - |s(\Theta_{j+1})|)$

- $s(\theta) - (s(\xi_i) - \xi_{i-1})$ , bereits:  $s(\theta)$  durch  $\alpha_i$
- $+\alpha_i$  wegen bereits durchgeführter Drehungen
- Immer von der Startrichtung aus drehen!!
- $s(s(\theta) - (s(\xi_i) - \xi_{i-1} + \alpha_i)) \in s(\Theta_{i-1})$
- Mit Dreh.  $s(\xi_i) - \xi_{i-1} + \alpha_i$  nach  $s(\Theta_{i-1})$
- $\alpha_{i-1} := s(\xi_i) - \xi_{i-1} + \alpha_i$
- $\varepsilon_{i-1} = \frac{1}{2} (|\Theta_j| - |s(\Theta_{j+1})|)$
- $\alpha_{i-1} := s(\xi_i) - \xi_{i-1} + \varepsilon_{i-1} + \alpha_i$

# Theorem 4.5! Bis auf Symmetrie (1)!

# Theorem 4.5! Bis auf Symmetrie (1)!

- Sei  $\Theta$  letztes Intervall des Alg.

# Theorem 4.5! Bis auf Symmetrie (1)!

- Sei  $\Theta$  letztes Intervall des Alg.
- $\Theta$  muss die Länge  $T$  haben (falls terminiert!)

# Theorem 4.5! Bis auf Symmetrie (1)!

- Sei  $\Theta$  letztes Intervall des Alg.
- $\Theta$  muss die Länge  $T$  haben (falls terminiert!)
- Algorithmus findet Plan, der s-Intervall  $\Theta$  der Länge  $T$  auf einen Punkt  $\theta'$  abbildet



# Theorem 4.5! Bis auf Symmetrie (1)!

- Sei  $\Theta$  letztes Intervall des Alg.
- $\Theta$  muss die Länge  $T$  haben (falls terminiert!)
- Algorithmus findet Plan, der s-Intervall  $\Theta$  der Länge  $T$  auf einen Punkt  $\theta'$  abbildet
- $T$  ist kleinste Periode der Greiffunktion des Werkstücks

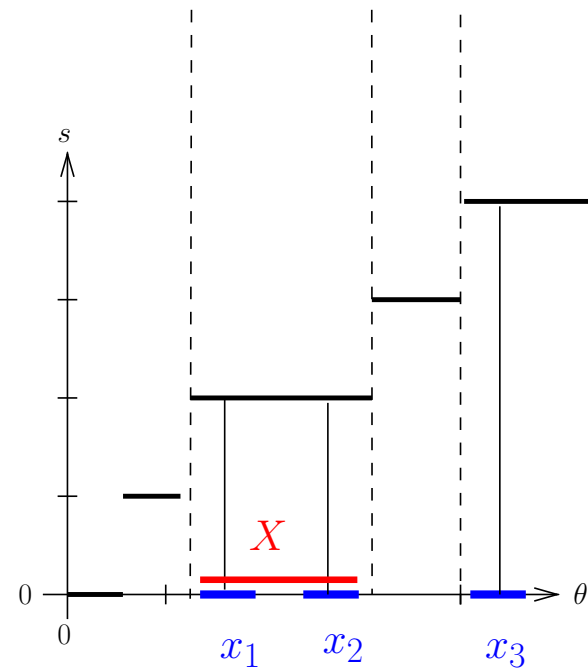
# Theorem 4.5! Bis auf Symmetrie (1)!

- Sei  $\Theta$  letztes Intervall des Alg.
- $\Theta$  muss die Länge  $T$  haben (falls terminiert!)
- Algorithmus findet Plan, der s-Intervall  $\Theta$  der Länge  $T$  auf einen Punkt  $\theta'$  abbildet
- $T$  ist kleinste Periode der Greiffunktion des Werkstücks
- Für jeden Plan  $\mathcal{A}$ :  $\mathcal{A}(\theta + T) = \mathcal{A}(\theta) + T$  (Lemma 4.3!)

## Theorem 4.5! Bis auf Symmetrie (1)!

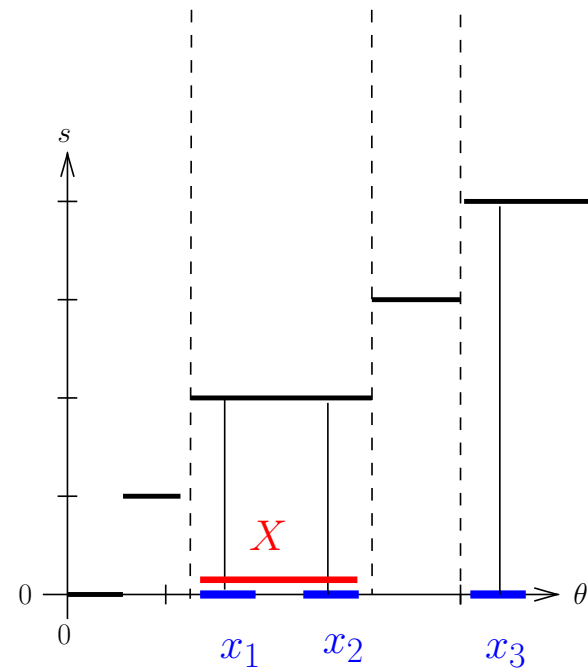
- Sei  $\Theta$  letztes Intervall des Alg.
- $\Theta$  muss die Länge  $T$  haben (falls terminiert!)
- Algorithmus findet Plan, der s-Intervall  $\Theta$  der Länge  $T$  auf einen Punkt  $\theta'$  abbildet
- $T$  ist kleinste Periode der Greiffunktion des Werkstücks
- Für jeden Plan  $\mathcal{A}$ :  $\mathcal{A}(\theta + T) = \mathcal{A}(\theta) + T$  (Lemma 4.3!)
- Dann gilt:  $\mathcal{A}(\theta + T) = \theta' + T$

# Theorem 4.5! Kleinsten Plan (2)!



## Theorem 4.5! Kleinsten Plan (2)!

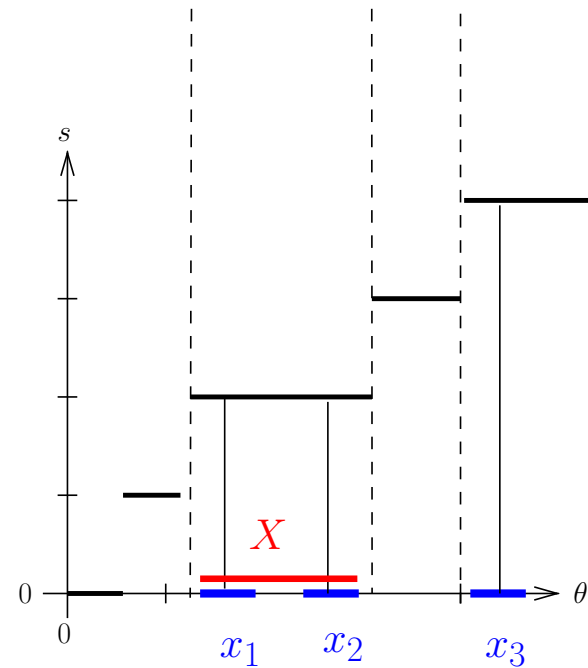
Lemma: Jeder Plan, der  $\Theta \subseteq [0, \pi)$  auf einen Punkt  $\theta$  abbildet, bildet auch das kleinste zusammenhängende Intervall, das  $\Theta$  enthält, auf  $\theta$  ab.



## Theorem 4.5! Kleinsten Plan (2)!

Lemma: Jeder Plan, der  $\Theta \subseteq [0, \pi)$  auf einen Punkt  $\theta$  abbildet, bildet auch das kleinste zusammenhängende Intervall, das  $\Theta$  enthält, auf  $\theta$  ab.

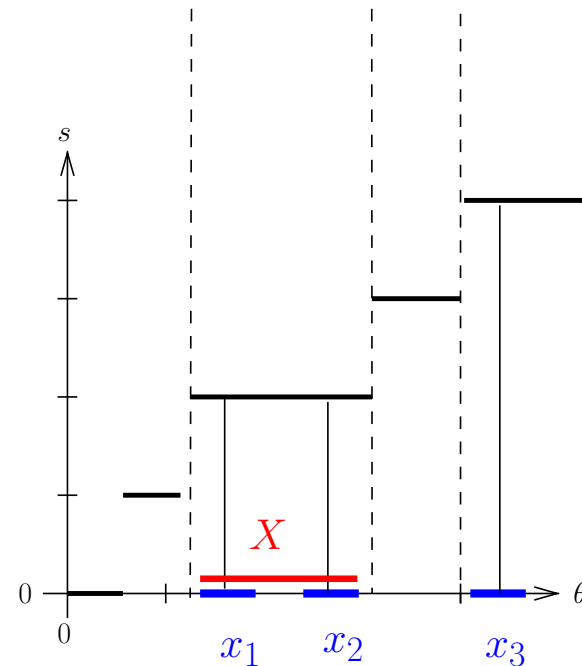
- $\Theta$  nicht zs-hängend



## Theorem 4.5! Kleinstes Plan (2)!

Lemma: Jeder Plan, der  $\Theta \subseteq [0, \pi)$  auf einen Punkt  $\theta$  abbildet, bildet auch das kleinste zusammenhängende Intervall, das  $\Theta$  enthält, auf  $\theta$  ab.

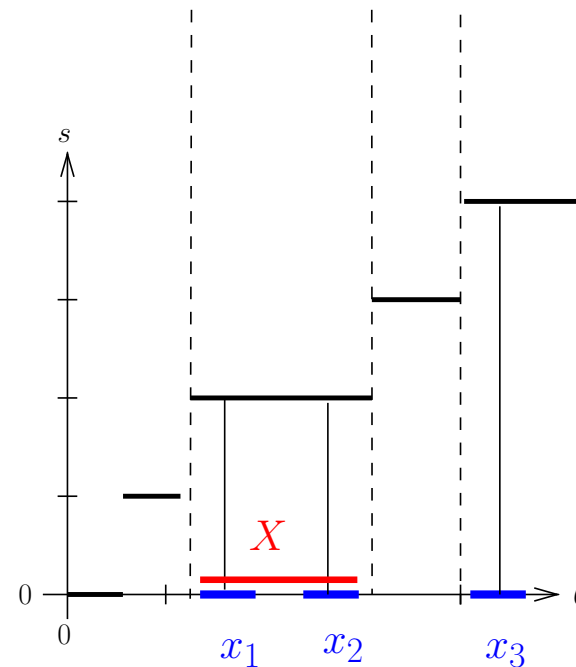
- $\Theta$  nicht zs-hängend
- $\Theta'$  kleinstes zs-hängende Intervall, das  $\Theta$  enthält.



## Theorem 4.5! Kleinstes Plan (2)!

Lemma: Jeder Plan, der  $\Theta \subseteq [0, \pi)$  auf einen Punkt  $\theta$  abbildet, bildet auch das kleinste zusammenhängende Intervall, das  $\Theta$  enthält, auf  $\theta$  ab.

- $\Theta$  nicht zs-hängend
- $\Theta'$  kleinstes zs-hängende Intervall, das  $\Theta$  enthält.
- $s(\Theta') = s(\Theta)$  wg. Monot., kein Sprung

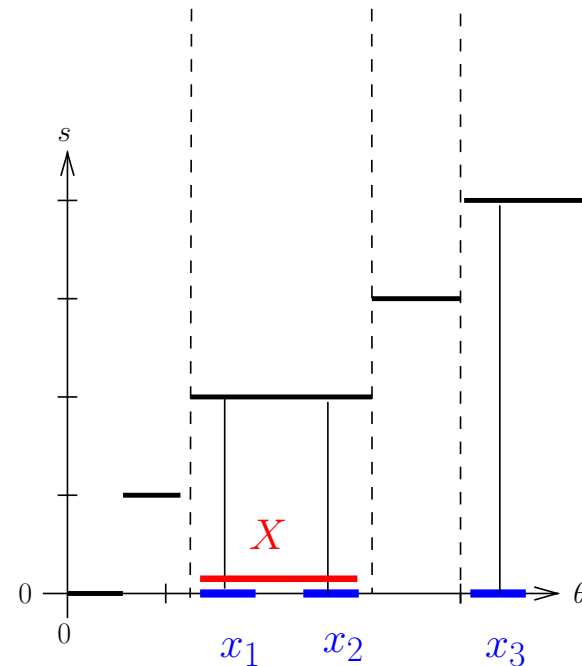




## Theorem 4.5! Kleinstes Plan (2)!

Lemma: Jeder Plan, der  $\Theta \subseteq [0, \pi)$  auf einen Punkt  $\theta$  abbildet, bildet auch das kleinste zusammenhängende Intervall, das  $\Theta$  enthält, auf  $\theta$  ab.

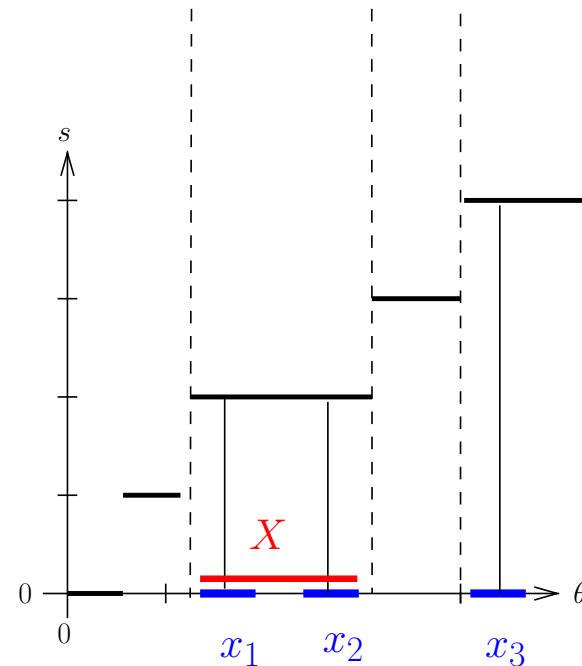
- $\Theta$  nicht zs-hängend
- $\Theta'$  kleinstes zs-hängende Intervall, das  $\Theta$  enthält.
- $s(\Theta') = s(\Theta)$  wg. Monot., kein Sprung
- Erste Greifaktion in gleiches s-Intervall



## Theorem 4.5! Kleinstes Plan (2)!

Lemma: Jeder Plan, der  $\Theta \subseteq [0, \pi)$  auf einen Punkt  $\theta$  abbildet, bildet auch das kleinste zusammenhängende Intervall, das  $\Theta$  enthält, auf  $\theta$  ab.

- $\Theta$  nicht zs-hängend
- $\Theta'$  kleinstes zs-hängende Intervall, das  $\Theta$  enthält.
- $s(\Theta') = s(\Theta)$  wg. Monot., kein Sprung
- Erste Greifaktion in gleiches s-Intervall
- Gleiche Aktionen



# Theorem 4.5! Kleinsten (ii)!

## Theorem 4.5! Kleinster (ii)!

- Ann.: Es ex. solcher Plan  $\mathcal{A}'$  mit weniger Schritten als  $\mathcal{A}$

## Theorem 4.5! Kleinstes (ii)!

- Ann.: Es ex. solcher Plan  $\mathcal{A}'$  mit weniger Schritten als  $\mathcal{A}$
- Sei  $(\Theta_1, \Theta_2, \dots, \Theta_i)$  die Liste der s-Intervalle des Algorithmus

## Theorem 4.5! Kleinsten (ii)!

- Ann.: Es ex. solcher Plan  $\mathcal{A}'$  mit weniger Schritten als  $\mathcal{A}$
- Sei  $(\Theta_1, \Theta_2, \dots, \Theta_i)$  die Liste der s-Intervalle des Algorithmus
- $(\Theta'_1, \Theta'_2, \dots, \Theta'_j)$  seien die zum Plan  $\mathcal{A}'$  gehörenden Intervalle, erweitert auf zusammenhängende Intervalle!

## Theorem 4.5! Kleinster (ii)!

- Ann.: Es ex. solcher Plan  $\mathcal{A}'$  mit weniger Schritten als  $\mathcal{A}$
- Sei  $(\Theta_1, \Theta_2, \dots, \Theta_i)$  die Liste der s-Intervalle des Algorithmus
- $(\Theta'_1, \Theta'_2, \dots, \Theta'_j)$  seien die zum Plan  $\mathcal{A}'$  gehörenden Intervalle, erweitert auf zusammenhängende Intervalle!
- $\Theta_i$  bildet auf  $\Theta_{i+1}$ ,  $\Theta'_i$  auf  $\Theta'_{i+1}$  ab

## Theorem 4.5! Kleinster (ii)!

- Ann.: Es ex. solcher Plan  $\mathcal{A}'$  mit weniger Schritten als  $\mathcal{A}$
- Sei  $(\Theta_1, \Theta_2, \dots, \Theta_i)$  die Liste der s-Intervalle des Algorithmus
- $(\Theta'_1, \Theta'_2, \dots, \Theta'_j)$  seien die zum Plan  $\mathcal{A}'$  gehörenden Intervalle, erweitert auf zusammenhängende Intervalle!
- $\Theta_i$  bildet auf  $\Theta_{i+1}$ ,  $\Theta'_i$  auf  $\Theta'_{i+1}$  ab
- Das s-Image von  $\Theta_{i+1}$  ist kleiner als  $\Theta_i$ , s-Image von  $\Theta'_{i+1}$  ist kleiner als  $\Theta'_i$



## Theorem 4.5! Kleinster (ii)!

- Ann.: Es ex. solcher Plan  $\mathcal{A}'$  mit weniger Schritten als  $\mathcal{A}$
- Sei  $(\Theta_1, \Theta_2, \dots, \Theta_i)$  die Liste der  $s$ -Intervalle des Algorithmus
- $(\Theta'_1, \Theta'_2, \dots, \Theta'_j)$  seien die zum Plan  $\mathcal{A}'$  gehörenden Intervalle, erweitert auf zusammenhängende Intervalle!
- $\Theta_i$  bildet auf  $\Theta_{i+1}$ ,  $\Theta'_i$  auf  $\Theta'_{i+1}$  ab
- Das  $s$ -Image von  $\Theta_{i+1}$  ist kleiner als  $\Theta_i$ ,  $s$ -Image von  $\Theta'_{i+1}$  ist kleiner als  $\Theta'_i$
- Folge der  $\Theta_i, \Theta'_i$  wird sukzessive größer, bis  $T$

## Theorem 4.5! Kleinster (ii)!

- Ann.: Es ex. solcher Plan  $\mathcal{A}'$  mit weniger Schritten als  $\mathcal{A}$
- Sei  $(\Theta_1, \Theta_2, \dots, \Theta_i)$  die Liste der s-Intervalle des Algorithmus
- $(\Theta'_1, \Theta'_2, \dots, \Theta'_j)$  seien die zum Plan  $\mathcal{A}'$  gehörenden Intervalle, erweitert auf zusammenhängende Intervalle!
- $\Theta_i$  bildet auf  $\Theta_{i+1}$ ,  $\Theta'_i$  auf  $\Theta'_{i+1}$  ab
- Das s-Image von  $\Theta_{i+1}$  ist kleiner als  $\Theta_i$ , s-Image von  $\Theta'_{i+1}$  ist kleiner als  $\Theta'_i$
- Folge der  $\Theta_i$ ,  $\Theta'_i$  wird sukzessive größer, bis  $T$
- Aufgrund des Algorithmus gilt  $|\Theta_1| \geq |\Theta'_1|$

## Theorem 4.5! Kleinster (ii)!

- Ann.: Es ex. solcher Plan  $\mathcal{A}'$  mit weniger Schritten als  $\mathcal{A}$
- Sei  $(\Theta_1, \Theta_2, \dots, \Theta_i)$  die Liste der  $s$ -Intervalle des Algorithmus
- $(\Theta'_1, \Theta'_2, \dots, \Theta'_j)$  seien die zum Plan  $\mathcal{A}'$  gehörenden Intervalle, erweitert auf zusammenhängende Intervalle!
- $\Theta_i$  bildet auf  $\Theta_{i+1}$ ,  $\Theta'_i$  auf  $\Theta'_{i+1}$  ab
- Das  $s$ -Image von  $\Theta_{i+1}$  ist kleiner als  $\Theta_i$ ,  $s$ -Image von  $\Theta'_{i+1}$  ist kleiner als  $\Theta'_i$
- Folge der  $\Theta_i, \Theta'_i$  wird sukzessive größer, bis  $T$
- Aufgrund des Algorithmus gilt  $|\Theta_1| \geq |\Theta'_1|$
- Da  $\mathcal{A}'$  nach  $j$  Schritten terminiert,  $\mathcal{A}$  jedoch nicht, muss  $|\Theta_j| < |\Theta'_j|$  gelten

- Es existiert ein  $k$  mit  $|\Theta_k| \geq |\Theta'_k|$  und  $|\Theta_{k+1}| < |\Theta'_{k+1}|$

- Es existiert ein  $k$  mit  $|\Theta_k| \geq |\Theta'_k|$  und  $|\Theta_{k+1}| < |\Theta'_{k+1}|$
- $|s(\Theta'_{k+1})| < |\Theta'_k| \leq |\Theta_k|$

- Es existiert ein  $k$  mit  $|\Theta_k| \geq |\Theta'_k|$  und  $|\Theta_{k+1}| < |\Theta'_{k+1}|$
- $|s(\Theta'_{k+1})| < |\Theta'_k| \leq |\Theta_k|$
- Widerspruch: Algorithmus hätte das größere Intervall  $\Theta'_{k+1}$  gewählt

# Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

# Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Für jedes polygonale Werkstück finden wir einen solchen Plan!



# Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Für jedes polygonale Werkstück finden wir einen solchen Plan!

- Zu zeigen: Der Algorithmus terminiert stets!

# Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Für jedes polygonale Werkstück finden wir einen solchen Plan!

- Zu zeigen: Der Algorithmus terminiert stets!
- Technik: Funktion  $s : S^1 \rightarrow S^1$  auf  $X$ -Achse erweitern

# Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Für jedes polygonale Werkstück finden wir einen solchen Plan!

- Zu zeigen: Der Algorithmus terminiert stets!
- Technik: Funktion  $s : S^1 \rightarrow S^1$  auf  $X$ -Achse erweitern
- Aussage:

# Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Für jedes polygonale Werkstück finden wir einen solchen Plan!

- Zu zeigen: Der Algorithmus terminiert stets!
- Technik: Funktion  $s : S^1 \rightarrow S^1$  auf  $X$ -Achse erweitern
- Aussage: Wir finden stets eine Sequenz von  $s$ -Intervallen  $(\Theta_1, \Theta_2, \dots, \Theta_i)$ , so dass das  $s$ -Image von  $\Theta_{i+1}$  kleiner ist als  $\Theta_i$

# Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Für jedes polygonale Werkstück finden wir einen solchen Plan!

- Zu zeigen: Der Algorithmus terminiert stets!
- Technik: Funktion  $s : S^1 \rightarrow S^1$  auf  $X$ -Achse erweitern
- Aussage: Wir finden stets eine Sequenz von  $s$ -Intervallen  $(\Theta_1, \Theta_2, \dots, \Theta_i)$ , so dass das  $s$ -Image von  $\Theta_{i+1}$  kleiner ist als  $\Theta_i$
- Bis wir bei Periode  $T$  landen

# Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Für jedes polygonale Werkstück finden wir einen solchen Plan!

- Zu zeigen: Der Algorithmus terminiert stets!
- Technik: Funktion  $s : S^1 \rightarrow S^1$  auf  $X$ -Achse erweitern
- Aussage: Wir finden stets eine Sequenz von  $s$ -Intervallen  $(\Theta_1, \Theta_2, \dots, \Theta_i)$ , so dass das  $s$ -Image von  $\Theta_{i+1}$  kleiner ist als  $\Theta_i$
- Bis wir bei Periode  $T$  landen
- Für jedes  $s$ -Intervall ex. größeres  $s$ -Intervall mit der Eigenschaft, bis zur Periode

# Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Für jedes polygonale Werkstück finden wir einen solchen Plan!

- Zu zeigen: Der Algorithmus terminiert stets!
- Technik: Funktion  $s : S^1 \rightarrow S^1$  auf  $X$ -Achse erweitern
- Aussage: Wir finden stets eine Sequenz von  $s$ -Intervallen  $(\Theta_1, \Theta_2, \dots, \Theta_i)$ , so dass das  $s$ -Image von  $\Theta_{i+1}$  kleiner ist als  $\Theta_i$
- Bis wir bei Periode  $T$  landen
- Für jedes  $s$ -Intervall ex. größeres  $s$ -Intervall mit der Eigenschaft, bis zur Periode
- $h$  Größe des bisherigen  $s$ -Intervals,

# Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Für jedes polygonale Werkstück finden wir einen solchen Plan!

- Zu zeigen: Der Algorithmus terminiert stets!
- Technik: Funktion  $s : S^1 \rightarrow S^1$  auf  $X$ -Achse erweitern
- Aussage: Wir finden stets eine Sequenz von  $s$ -Intervallen  $(\Theta_1, \Theta_2, \dots, \Theta_i)$ , so dass das  $s$ -Image von  $\Theta_{i+1}$  kleiner ist als  $\Theta_i$
- Bis wir bei Periode  $T$  landen
- Für jedes  $s$ -Intervall ex. größeres  $s$ -Intervall mit der Eigenschaft, bis zur Periode
- $h$  Größe des bisherigen  $s$ -Intervals,  $h = T$  fertig!



# Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Für jedes polygonale Werkstück finden wir einen solchen Plan!

- Zu zeigen: Der Algorithmus terminiert stets!
- Technik: Funktion  $s : S^1 \rightarrow S^1$  auf  $X$ -Achse erweitern
- Aussage: Wir finden stets eine Sequenz von  $s$ -Intervallen  $(\Theta_1, \Theta_2, \dots, \Theta_i)$ , so dass das  $s$ -Image von  $\Theta_{i+1}$  kleiner ist als  $\Theta_i$
- Bis wir bei Periode  $T$  landen
- Für jedes  $s$ -Intervall ex. größeres  $s$ -Intervall mit der Eigenschaft, bis zur Periode
- $h$  Größe des bisherigen  $s$ -Intervals,  $h = T$  fertig!
- Bedeutet:  $\forall \theta \quad s(\theta + h) = s(\theta) + h$

# Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

# Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Für jedes polygonale Werkstück finden wir einen solchen Plan!

# Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Für jedes polygonale Werkstück finden wir einen solchen Plan!

- $h$  Größe des bisherigen  $s$ -Intervalls,

# Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Für jedes polygonale Werkstück finden wir einen solchen Plan!

- $h$  Größe des bisherigen  $s$ -Intervalls,  $h < T$ !

# Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Für jedes polygonale Werkstück finden wir einen solchen Plan!

- $h$  Größe des bisherigen  $s$ -Intervalls,  $h < T$ !
- $\forall \theta \quad s(\theta + h) = s(\theta) + h$  gilt nicht!

# Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Für jedes polygonale Werkstück finden wir einen solchen Plan!

- $h$  Größe des bisherigen  $s$ -Intervalls,  $h < T$ !
- $\forall \theta \quad s(\theta + h) = s(\theta) + h$  gilt nicht!
- Ann:  $\exists \theta : s(\theta + h) - s(\theta) < h$

# Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Für jedes polygonale Werkstück finden wir einen solchen Plan!

- $h$  Größe des bisherigen  $s$ -Intervalls,  $h < T$ !
- $\forall \theta \quad s(\theta + h) = s(\theta) + h$  gilt nicht!
- Ann:  $\exists \theta : s(\theta + h) - s(\theta) < h$
- $\Theta_j = [\theta_j, \theta_j + h)$  bisheriges  $s$ -Intervall



# Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Für jedes polygonale Werkstück finden wir einen solchen Plan!

- $h$  Größe des bisherigen  $s$ -Intervalls,  $h < T$ !
- $\forall \theta \quad s(\theta + h) = s(\theta) + h$  gilt nicht!
- Ann:  $\exists \theta : s(\theta + h) - s(\theta) < h$
- $\Theta_j = [\theta_j, \theta_j + h)$  bisheriges  $s$ -Intervall
- Betrachte  $\Theta = [\theta, \theta + h]$

# Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Für jedes polygonale Werkstück finden wir einen solchen Plan!

- $h$  Größe des bisherigen  $s$ -Intervalls,  $h < T$ !
- $\forall \theta \quad s(\theta + h) = s(\theta) + h$  gilt nicht!
- Ann:  $\exists \theta : s(\theta + h) - s(\theta) < h$
- $\Theta_j = [\theta_j, \theta_j + h)$  bisheriges  $s$ -Intervall
- Betrachte  $\Theta = [\theta, \theta + h]$
- $s$ -Image:

# Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Für jedes polygonale Werkstück finden wir einen solchen Plan!

- $h$  Größe des bisherigen  $s$ -Intervalls,  $h < T$ !
- $\forall \theta \quad s(\theta + h) = s(\theta) + h$  gilt nicht!
- Ann:  $\exists \theta : s(\theta + h) - s(\theta) < h$
- $\Theta_j = [\theta_j, \theta_j + h)$  bisheriges  $s$ -Intervall
- Betrachte  $\Theta = [\theta, \theta + h]$
- $s$ -Image:  $|s(\Theta)| < h = |\Theta_j|$

# Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Für jedes polygonale Werkstück finden wir einen solchen Plan!

- $h$  Größe des bisherigen  $s$ -Intervalls,  $h < T$ !
- $\forall \theta \quad s(\theta + h) = s(\theta) + h$  gilt nicht!
- Ann:  $\exists \theta : s(\theta + h) - s(\theta) < h$
- $\Theta_j = [\theta_j, \theta_j + h)$  bisheriges  $s$ -Intervall
- Betrachte  $\Theta = [\theta, \theta + h]$
- $s$ -Image:  $|s(\Theta)| < h = |\Theta_j|$
- Intervall  $\Theta$  nach rechts/links erweitern, geht immer!

# Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Für jedes polygonale Werkstück finden wir einen solchen Plan!

- $h$  Größe des bisherigen  $s$ -Intervalls,  $h < T$ !
- $\forall \theta \quad s(\theta + h) = s(\theta) + h$  gilt nicht!
- Ann:  $\exists \theta : s(\theta + h) - s(\theta) < h$
- $\Theta_j = [\theta_j, \theta_j + h)$  bisheriges  $s$ -Intervall
- Betrachte  $\Theta = [\theta, \theta + h]$
- $s$ -Image:  $|s(\Theta)| < h = |\Theta_j|$
- Intervall  $\Theta$  nach rechts/links erweitern, geht immer!
- Bis zur nächsten Unstetigkeitsstelle!

# Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Für jedes polygonale Werkstück finden wir einen solchen Plan!

- $h$  Größe des bisherigen  $s$ -Intervalls,  $h < T$ !
- $\forall \theta \quad s(\theta + h) = s(\theta) + h$  gilt nicht!
- Ann:  $\exists \theta : s(\theta + h) - s(\theta) < h$
- $\Theta_j = [\theta_j, \theta_j + h)$  bisheriges  $s$ -Intervall
- Betrachte  $\Theta = [\theta, \theta + h]$
- $s$ -Image:  $|s(\Theta)| < h = |\Theta_j|$
- Intervall  $\Theta$  nach rechts/links erweitern, geht immer!
- Bis zur nächsten Unstetigkeitsstelle!
- Nächstes Intervall gefunden! Größer!

# Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

## Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

- (i) Entweder ein größeres  $s$ -Intervall, dessen  $s$ -Image kleiner ist: falls  
 $\exists \theta : s(\theta + h) - s(\theta) < h,$
- (ii) oder  $h$  ist die Periode der Greiffunktion:  $\forall \theta : s(\theta + h) = s(\theta) + h.$



## Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

- (i) Entweder ein größeres  $s$ -Intervall, dessen  $s$ -Image kleiner ist: falls  
 $\exists \theta : s(\theta + h) - s(\theta) < h,$
- (ii) oder  $h$  ist die Periode der Greiffunktion:  $\forall \theta : s(\theta + h) = s(\theta) + h.$

Ausschließen:  $\forall \theta : s(\theta + h) - s(\theta) > h$

## Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

- (i) Entweder ein größeres  $s$ -Intervall, dessen  $s$ -Image kleiner ist: falls  
 $\exists \theta : s(\theta + h) - s(\theta) < h,$
- (ii) oder  $h$  ist die Periode der Greiffunktion:  $\forall \theta : s(\theta + h) = s(\theta) + h.$

Ausschließen:  $\forall \theta : s(\theta + h) - s(\theta) > h$

$\theta \in [0, T)$

# Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

## Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Ausschließen:  $\forall \theta \in [0, T) : s(\theta + h) - s(\theta) > h$

## Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Ausschließen:  $\forall \theta \in [0, T) : s(\theta + h) - s(\theta) > h$

$$\int_0^T s(\theta + h) - s(\theta) - h d\theta$$

## Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Ausschließen:  $\forall \theta \in [0, T) : s(\theta + h) - s(\theta) > h$

$$\int_0^T s(\theta + h) - s(\theta) - h d\theta = \int_h^{T+h} s(\theta) d\theta - \int_0^T s(\theta) d\theta - hT$$

## Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Ausschließen:  $\forall \theta \in [0, T) : s(\theta + h) - s(\theta) > h$

$$\begin{aligned}\int_0^T s(\theta + h) - s(\theta) - h \, d\theta &= \int_h^{T+h} s(\theta) \, d\theta - \int_0^T s(\theta) \, d\theta - hT \\ &= -\int_0^h s(\theta) \, d\theta + \int_T^{T+h} s(\theta) \, d\theta - hT\end{aligned}$$

## Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Ausschließen:  $\forall \theta \in [0, T) : s(\theta + h) - s(\theta) > h$

$$\begin{aligned}\int_0^T s(\theta + h) - s(\theta) - h \, d\theta &= \int_h^{T+h} s(\theta) \, d\theta - \int_0^T s(\theta) \, d\theta - hT \\ &= -\int_0^h s(\theta) \, d\theta + \int_T^{T+h} s(\theta) \, d\theta - hT \\ &= -\int_0^h s(\theta) \, d\theta + \int_0^h s(\theta) + T \, d\theta - hT\end{aligned}$$



## Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Ausschließen:  $\forall \theta \in [0, T) : s(\theta + h) - s(\theta) > h$

$$\begin{aligned}\int_0^T s(\theta + h) - s(\theta) - h \, d\theta &= \int_h^{T+h} s(\theta) \, d\theta - \int_0^T s(\theta) \, d\theta - hT \\ &= -\int_0^h s(\theta) \, d\theta + \int_T^{T+h} s(\theta) \, d\theta - hT \\ &= -\int_0^h s(\theta) \, d\theta + \int_0^h s(\theta) + T \, d\theta - hT \\ &= -\int_0^h s(\theta) \, d\theta + \int_0^h s(\theta) \, d\theta + hT - hT\end{aligned}$$

## Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Ausschließen:  $\forall \theta \in [0, T) : s(\theta + h) - s(\theta) > h$

$$\begin{aligned}\int_0^T s(\theta + h) - s(\theta) - h d\theta &= \int_h^{T+h} s(\theta) d\theta - \int_0^T s(\theta) d\theta - hT \\ &= -\int_0^h s(\theta) d\theta + \int_T^{T+h} s(\theta) d\theta - hT \\ &= -\int_0^h s(\theta) d\theta + \int_0^h s(\theta) + T d\theta - hT \\ &= -\int_0^h s(\theta) d\theta + \int_0^h s(\theta) d\theta + hT - hT \\ &= 0\end{aligned}$$

## Theorem 4.5! Vollständigkeit!!

Ausschließen:  $\forall \theta \in [0, T) : s(\theta + h) - s(\theta) > h$

$$\begin{aligned}\int_0^T s(\theta + h) - s(\theta) - h d\theta &= \int_h^{T+h} s(\theta) d\theta - \int_0^T s(\theta) d\theta - hT \\ &= -\int_0^h s(\theta) d\theta + \int_T^{T+h} s(\theta) d\theta - hT \\ &= -\int_0^h s(\theta) d\theta + \int_0^h s(\theta) + T d\theta - hT \\ &= -\int_0^h s(\theta) d\theta + \int_0^h s(\theta) d\theta + hT - hT \\ &= 0 \text{ Nur positiv geht nicht!}\end{aligned}$$

**Theorem 4.5! Laufzeit  $O(n^2 \log n)$ !!**

# Theorem 4.5! Laufzeit $O(n^2 \log n)$ !!

- Diameter Fkt., Greif. Fkt.  $O(n)$

## Theorem 4.5! Laufzeit $O(n^2 \log n)$ !!

- Diameter Fkt., Greif. Fkt.  $O(n)$
- $n$  Intervalle mit Stetigkeit:  $O(n)$

## Theorem 4.5! Laufzeit $O(n^2 \log n)$ !!

- Diameter Fkt., Greif. Fkt.  $O(n)$
- $n$  Intervalle mit Stetigkeit:  $O(n)$
- $O(n^2)$  viele  $s$ -Intervalle  $X$ , sortieren nach  $|s(X)|$

## Theorem 4.5! Laufzeit $O(n^2 \log n)$ !!

- Diameter Fkt., Greif. Fkt.  $O(n)$
- $n$  Intervalle mit Stetigkeit:  $O(n)$
- $O(n^2)$  viele  $s$ -Intervalle  $X$ , sortieren nach  $|s(X)|$
- In While Schleife verwenden



## Theorem 4.5! Laufzeit $O(n^2 \log n)$ !!

- Diameter Fkt., Greif. Fkt.  $O(n)$
- $n$  Intervalle mit Stetigkeit:  $O(n)$
- $O(n^2)$  viele  $s$ -Intervalle  $X$ , sortieren nach  $|s(X)|$
- In While Schleife verwenden
- Plan in  $O(i)$ ,  $i \in O(n^2)$

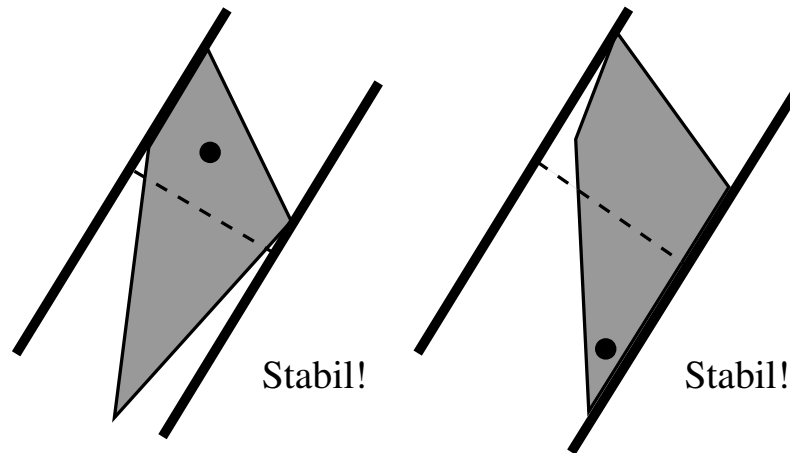
## Theorem 4.5! Laufzeit $O(n^2 \log n)$ !!

- Diameter Fkt., Greif. Fkt.  $O(n)$
- $n$  Intervalle mit Stetigkeit:  $O(n)$
- $O(n^2)$  viele  $s$ -Intervalle  $X$ , sortieren nach  $|s(X)|$
- In While Schleife verwenden
- Plan in  $O(i)$ ,  $i \in O(n^2)$
- Dominiert durch  $O(n^2 \log n)$

## Theorem 4.5! Laufzeit $O(n^2 \log n)$ !!

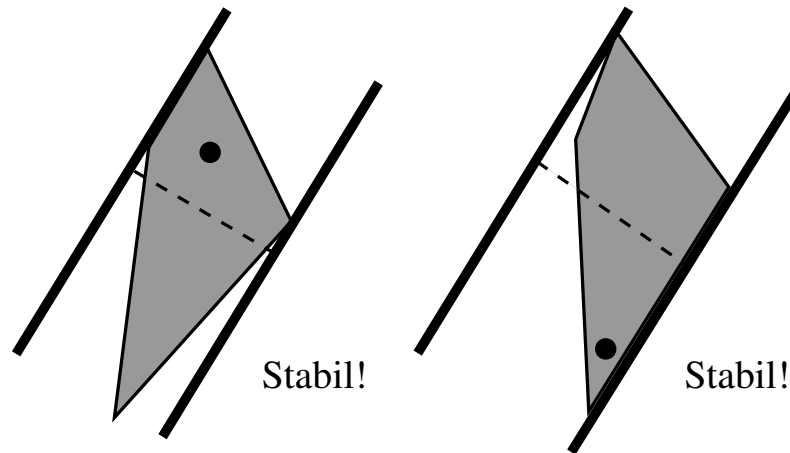
- Diameter Fkt., Greif. Fkt.  $O(n)$
- $n$  Intervalle mit Stetigkeit:  $O(n)$
- $O(n^2)$  viele  $s$ -Intervalle  $X$ , sortieren nach  $|s(X)|$
- In While Schleife verwenden
- Plan in  $O(i)$ ,  $i \in O(n^2)$
- Dominiert durch  $O(n^2 \log n)$
- Länge des Plans in  $O(n^2)$

# Unrealistische Annahme!



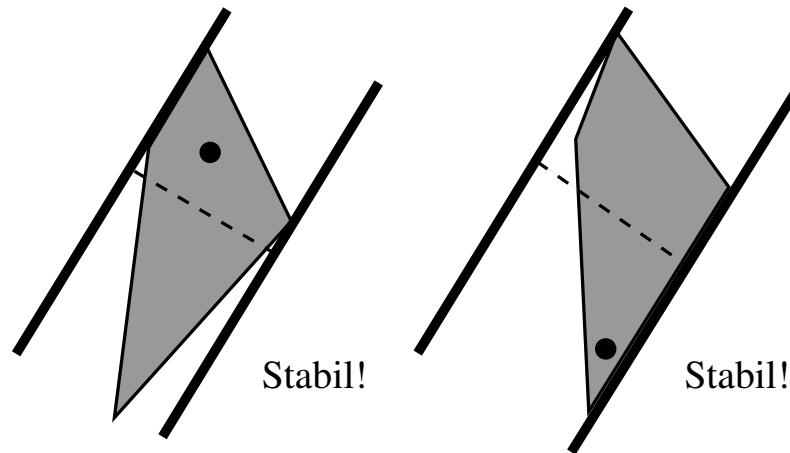
# Unrealistische Annahme!

- Praxis Massenschwerpunkt beeinflusst das Ergebnis



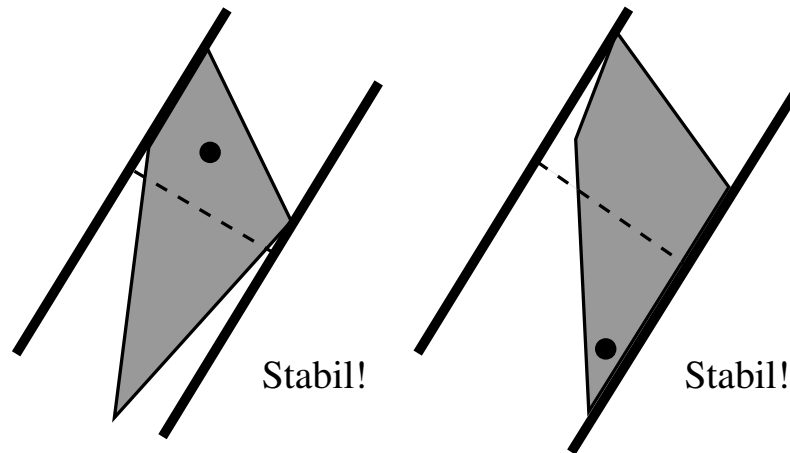
# Unrealistische Annahme!

- Praxis Massenschwerpunkt beeinflusst das Ergebnis
- Eine Backe trifft zuerst



# Unrealistische Annahme!

- Praxis Massenschwerpunkt beeinflusst das Ergebnis
- Eine Backe trifft zuerst
- Festlegen welche!

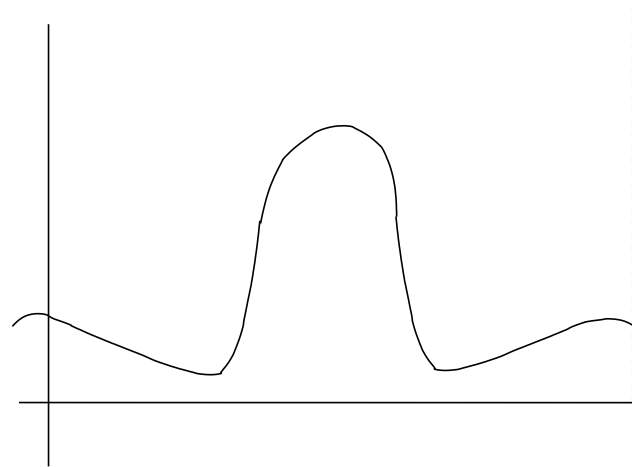
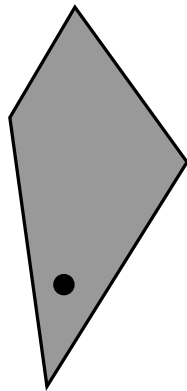


# Radius-Funktion



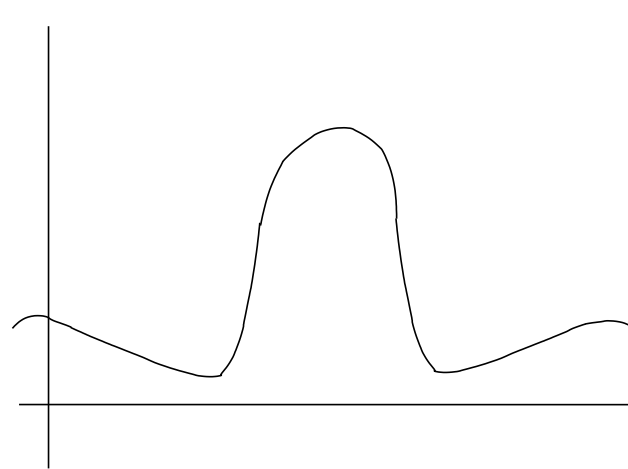
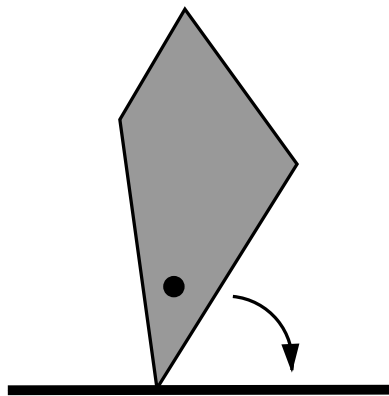
# Radius-Funktion

- Eine Backe trifft zuerst



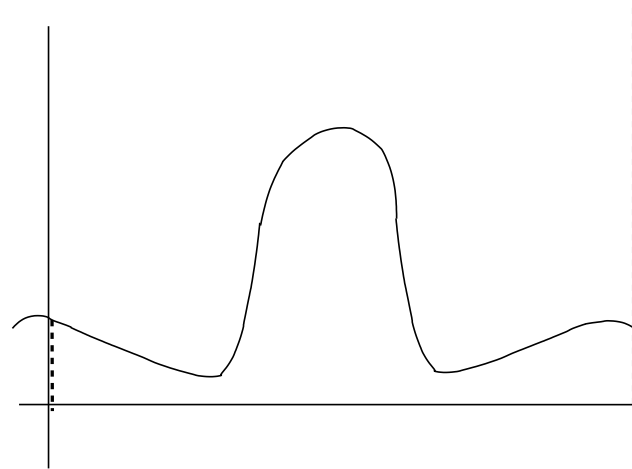
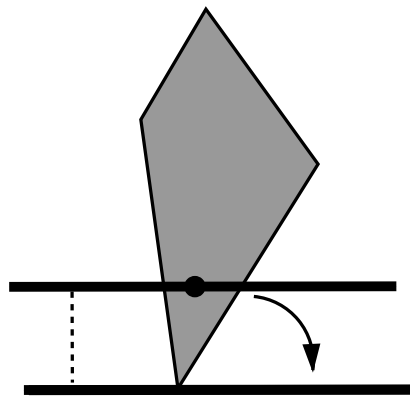
# Radius-Funktion

- Eine Backe trifft zuerst
- Massenschwerpunkt und ausgewählte Backe



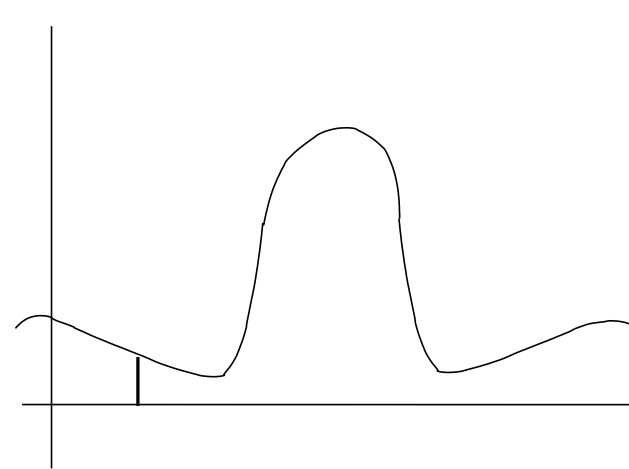
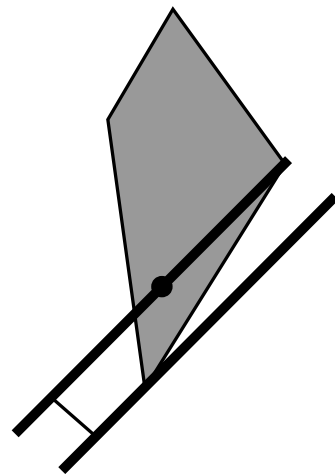
# Radius-Funktion

- Eine Backe trifft zuerst
- Massenschwerpunkt und ausgewählte Backe
- Funktion mit Winkel  $\alpha$
- Massenschwerpunkt und Backe



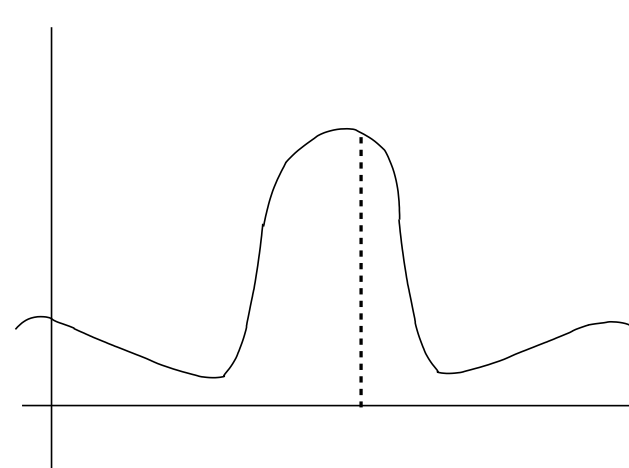
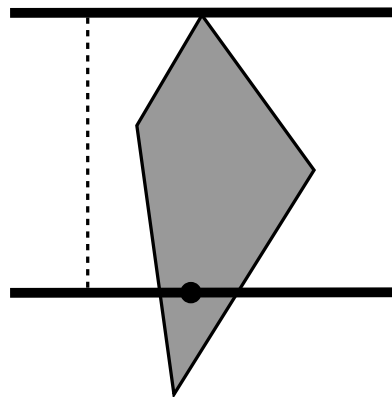
# Radius-Funktion

- Eine Backe trifft zuerst
- Massenschwerpunkt und ausgewählte Backe
- Funktion mit Winkel  $\alpha$
- Massenschwerpunkt und Backe

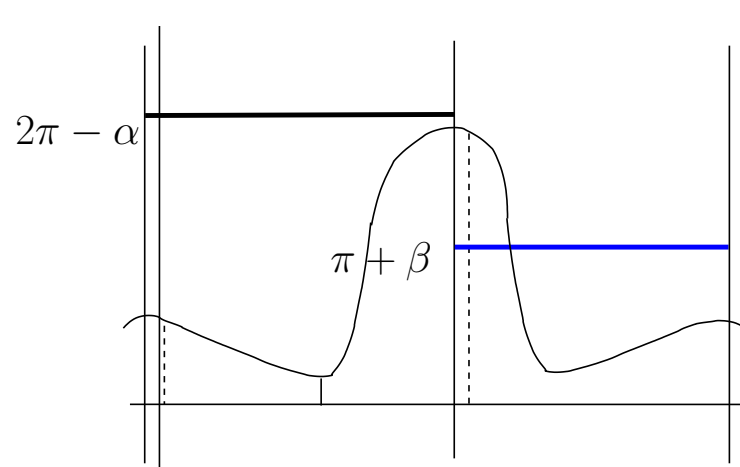
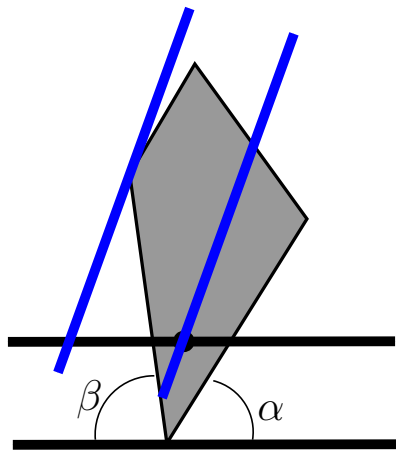


# Radius-Funktion

- Eine Backe trifft zuerst
- Massenschwerpunkt und ausgewählte Backe
- Funktion mit Winkel  $\alpha$
- Massenschwerpunkt und Backe

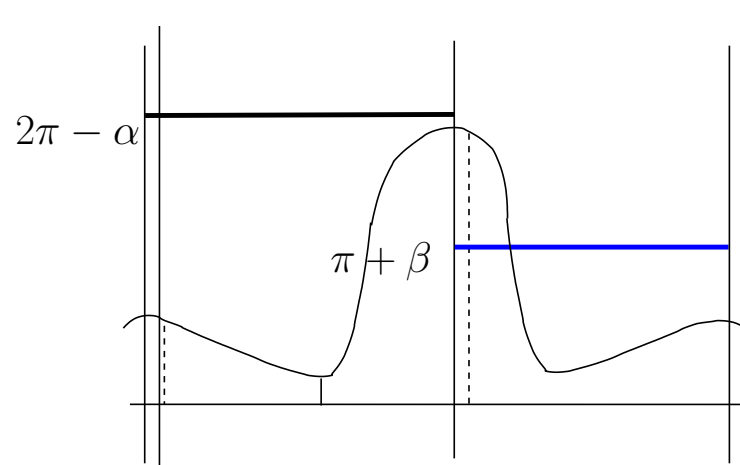
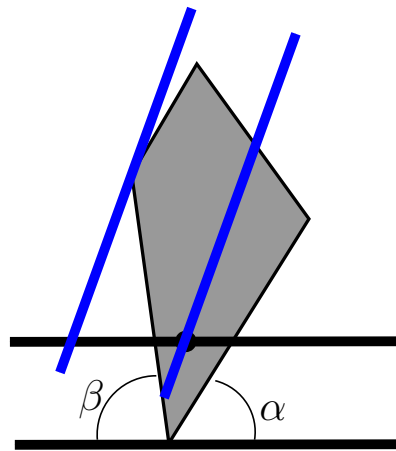


# Push-Funktion



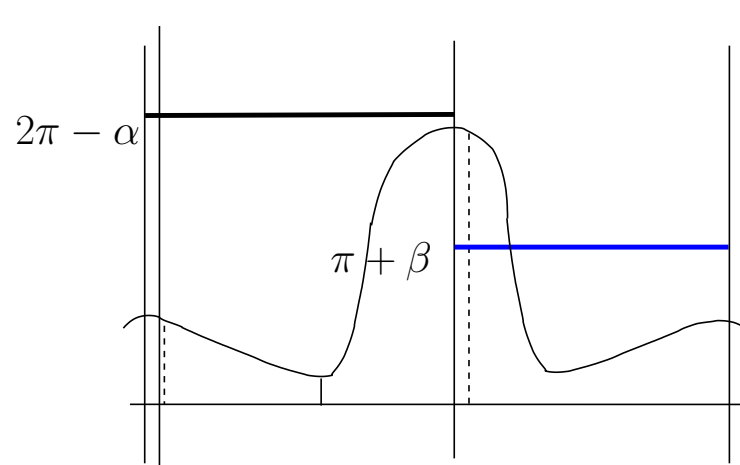
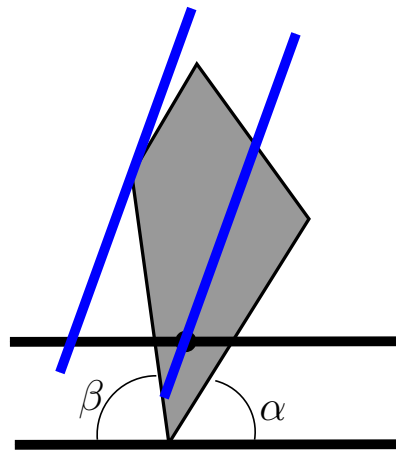
# Push-Funktion

- Eine Backe trifft zuerst



# Push-Funktion

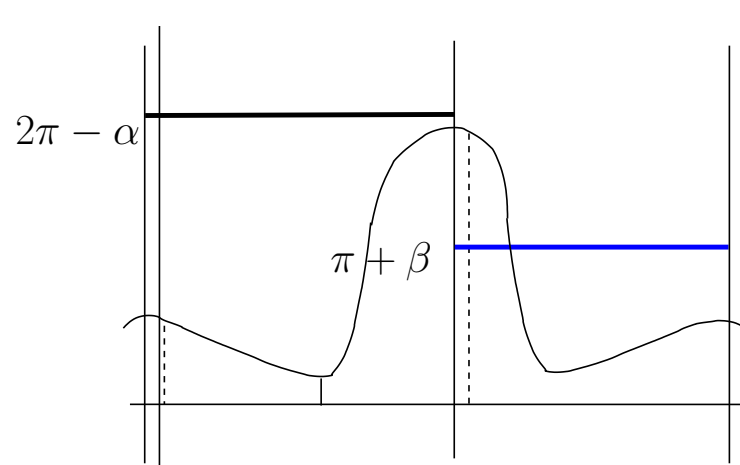
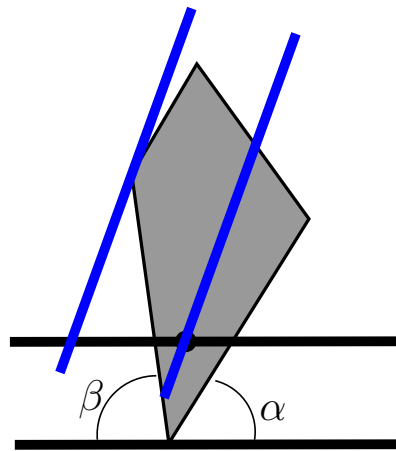
- Eine Backe trifft zuerst
- Treppenfkt.: Zwischen zwei Maxima auf ein Minima





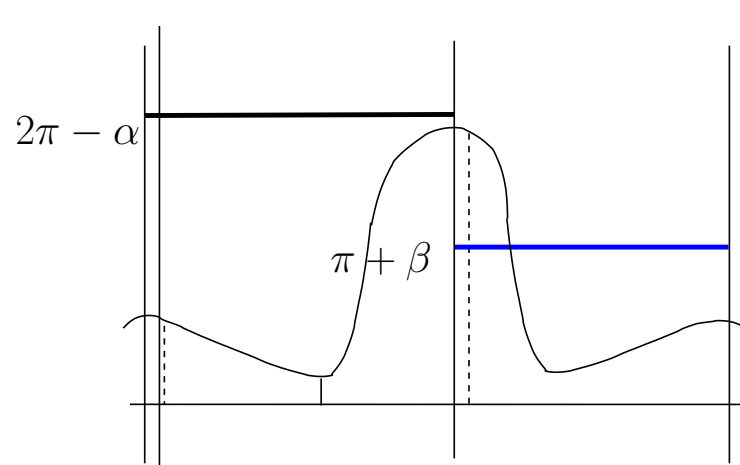
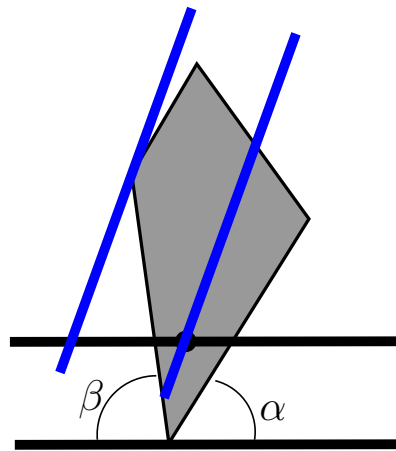
# Push-Funktion

- Eine Backe trifft zuerst
- Treppenfkt.: Zwischen zwei Maxima auf ein Minima
- Funktion bezüglich Backe

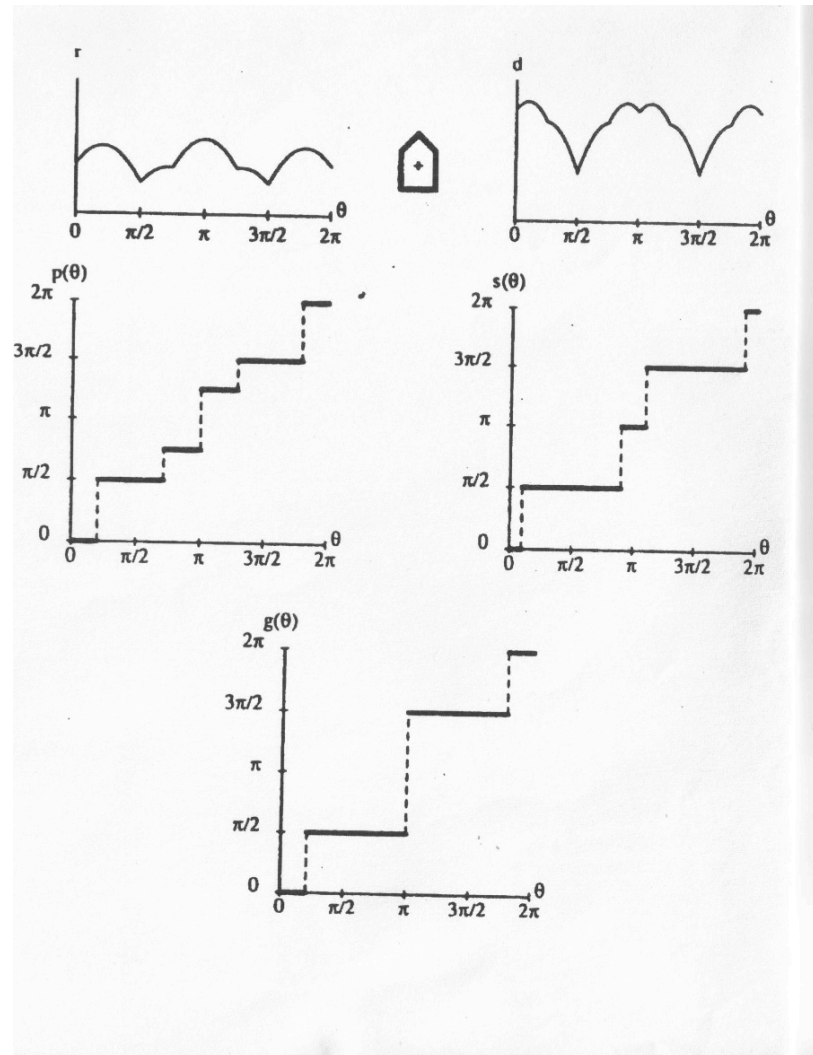


# Push-Funktion

- Eine Backe trifft zuerst
- Treppenfkt.: Zwischen zwei Maxima auf ein Minima
- Funktion bezüglich Backe
- Genau wie Squeeze Funktion

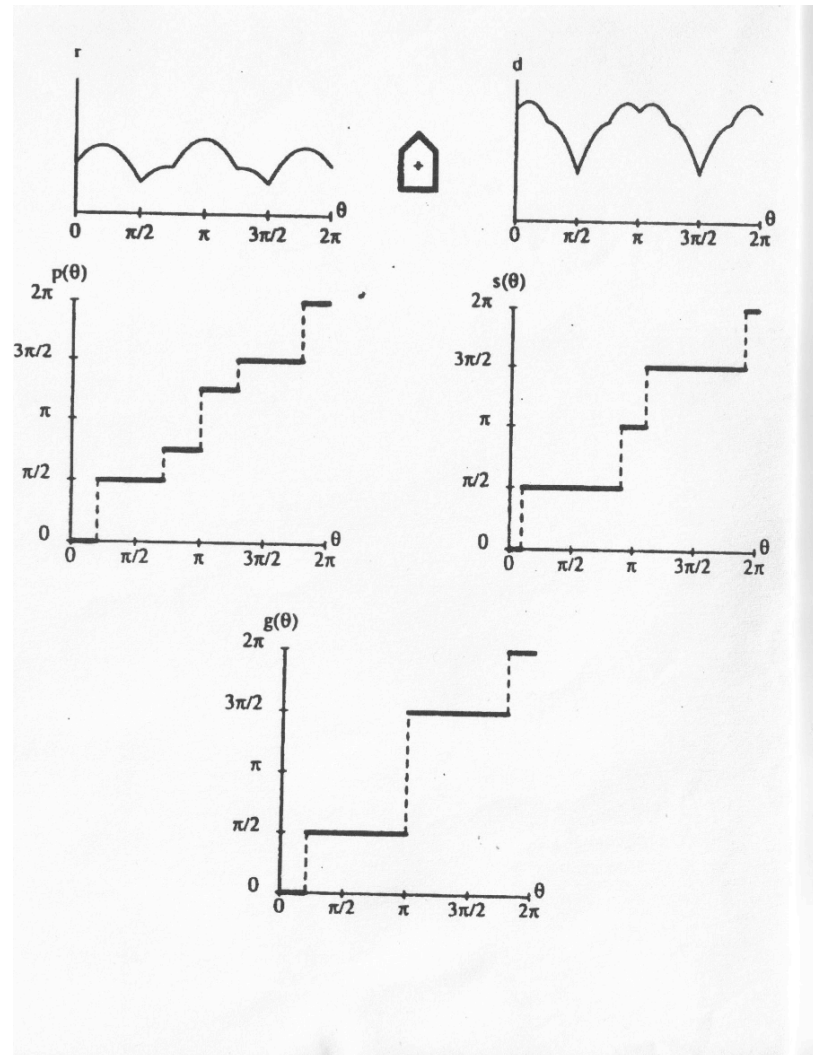


# Realistische Pläne



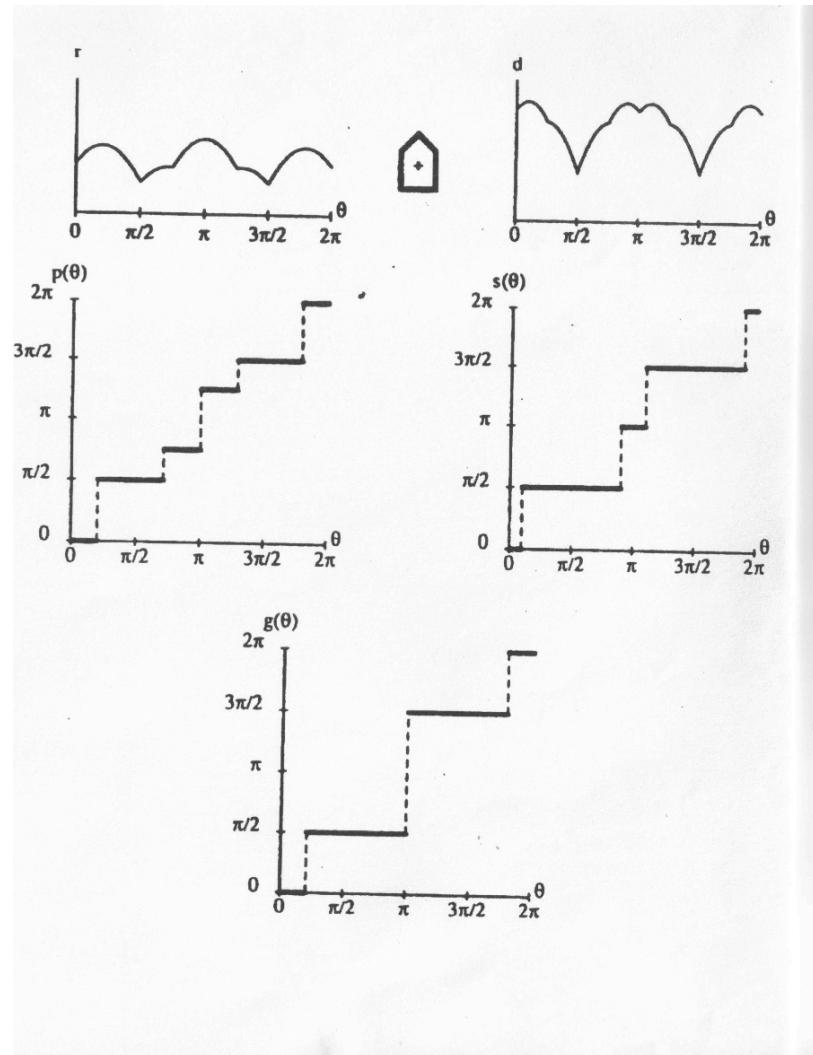
# Realistische Pläne

- Zuerst eine Push-Operation



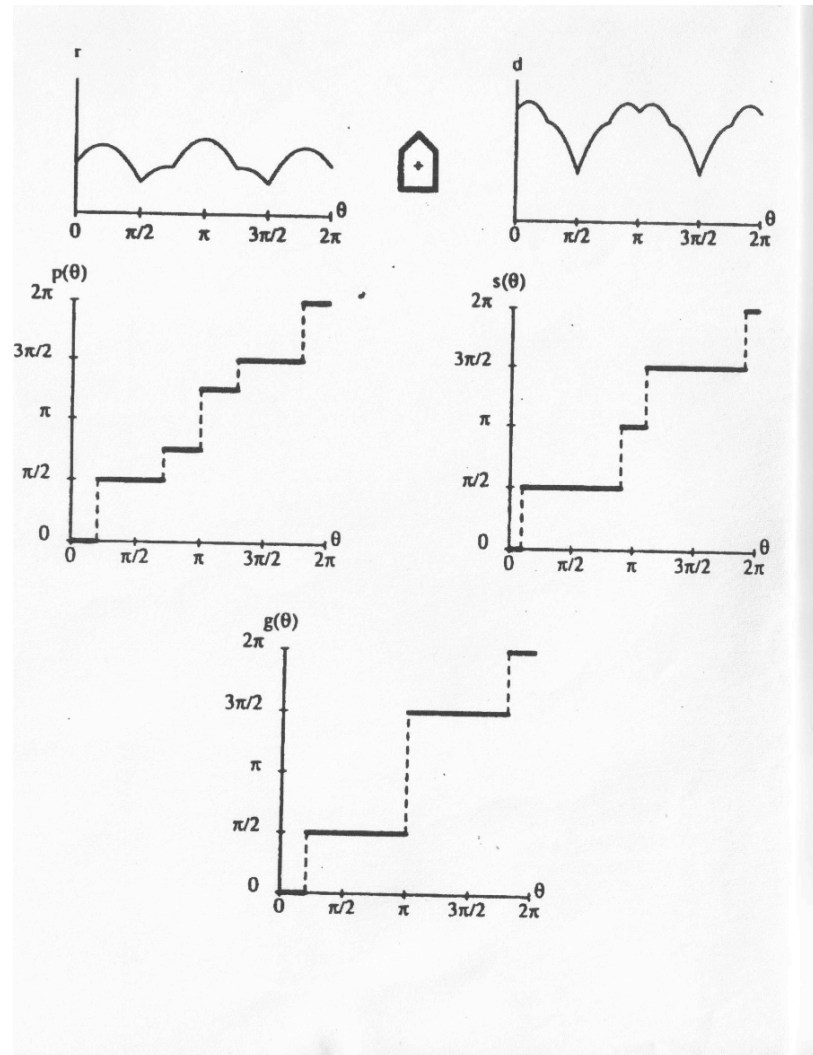
# Realistische Pläne

- Zuerst eine Push-Operation
- Danach eine Greifoperation



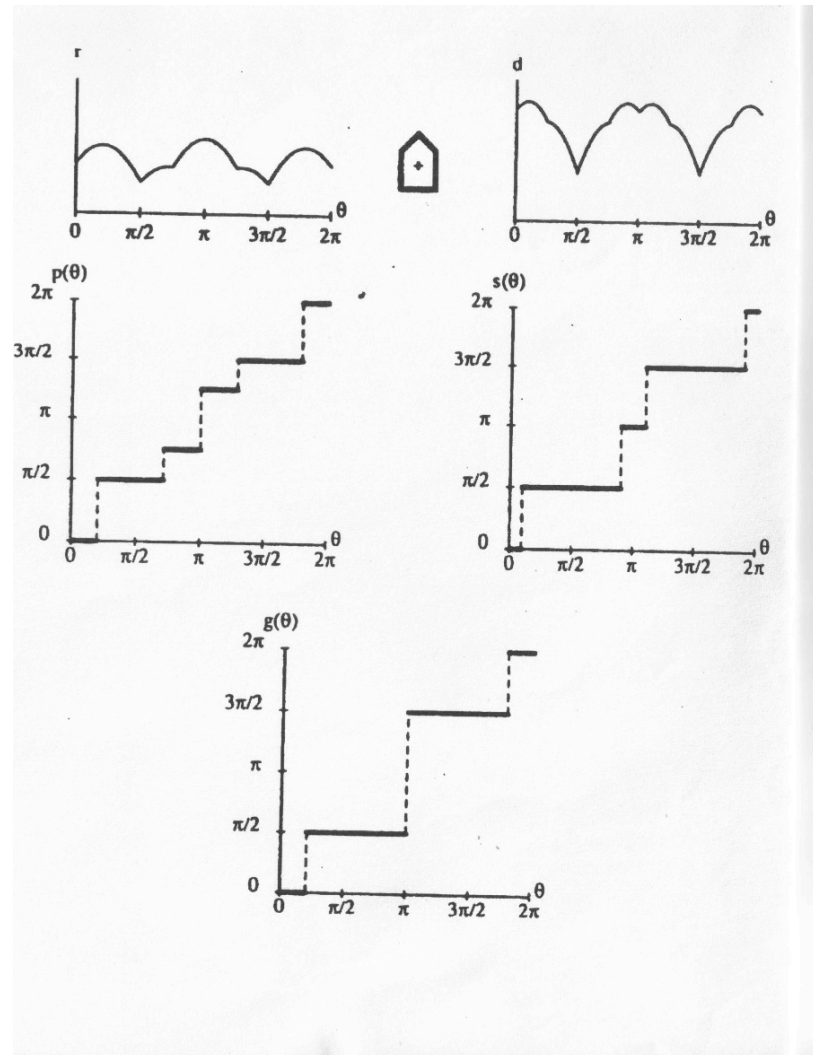
# Realistische Pläne

- Zuerst eine Push-Operation
- Danach eine Greifoperation
- Bei Greifoperation somit beide Backen gleichzeitig



# Realistische Pläne

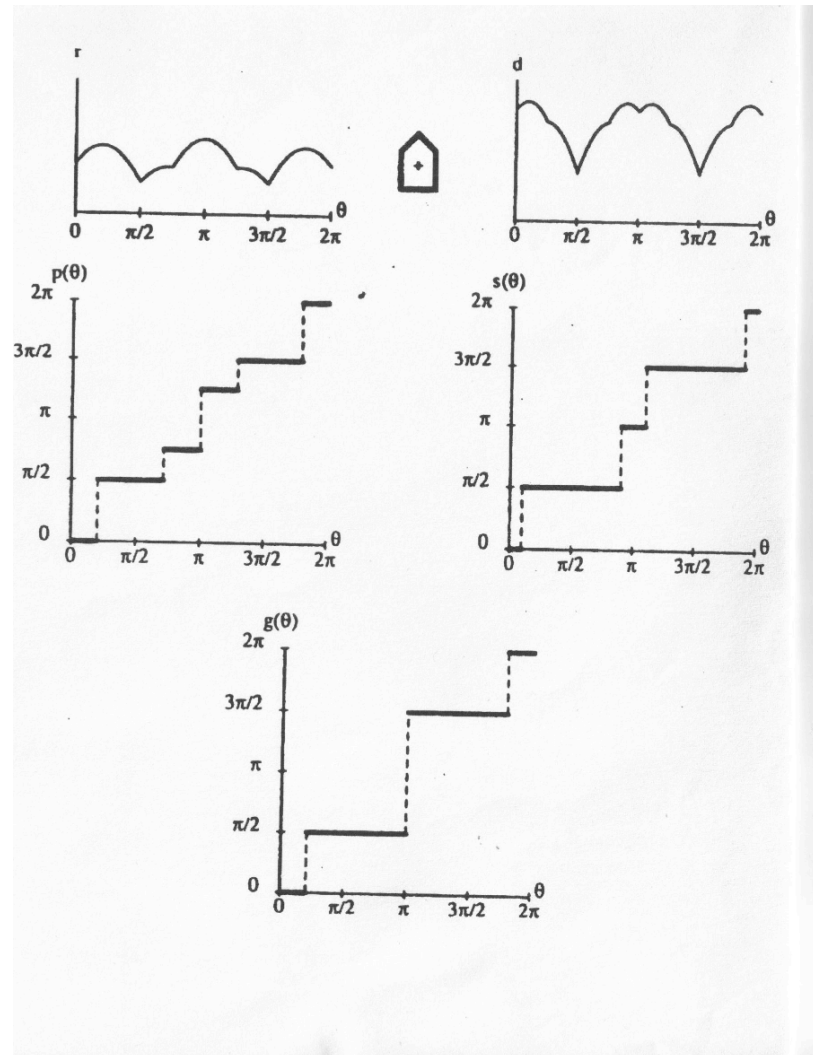
- Zuerst eine Push-Operation
- Danach eine Greifoperation
- Bei Greifoperation somit beide Backen gleichzeitig
- $s$  ist Greiffunktion,  $p$  ist Schiebefunktion





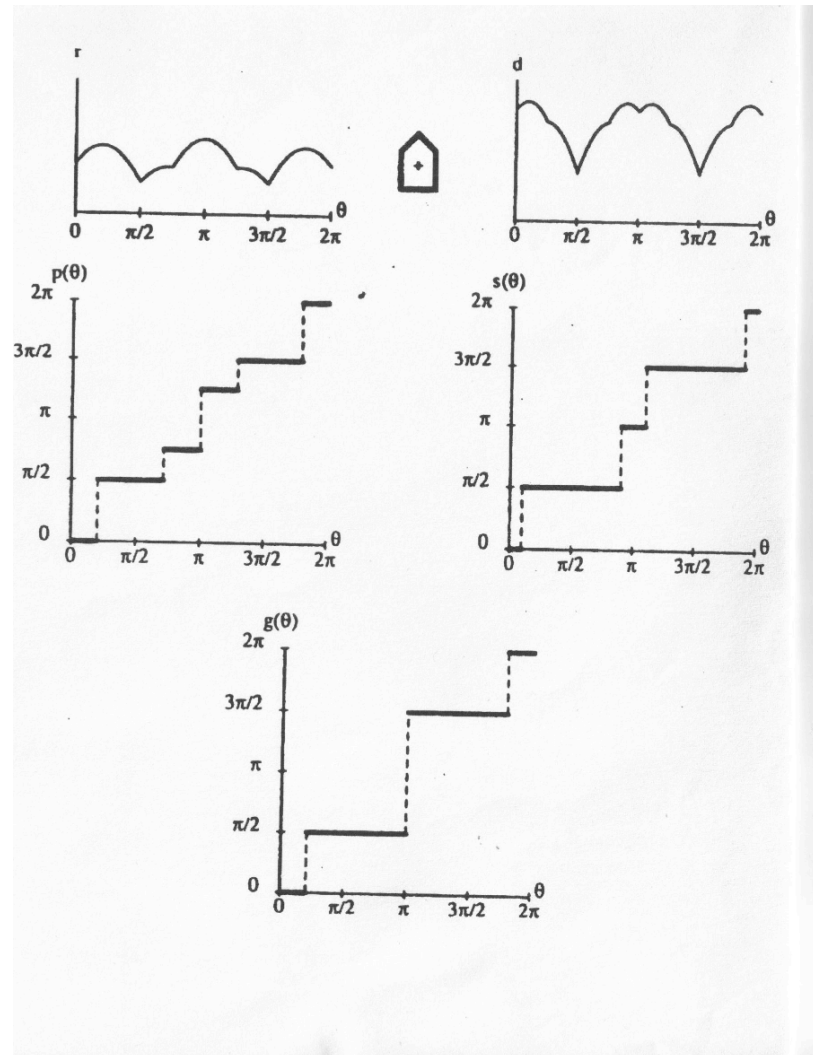
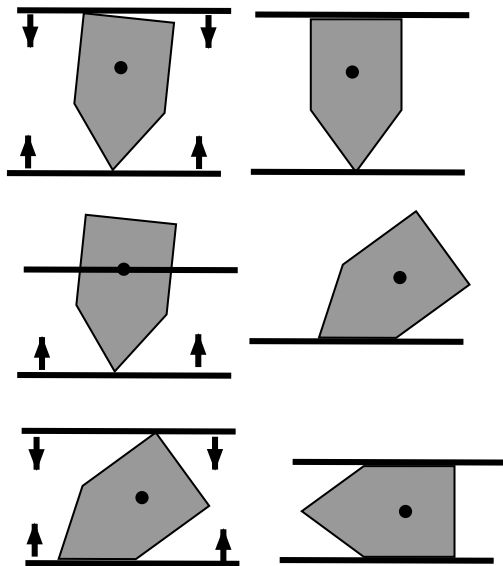
# Realistische Pläne

- Zuerst eine Push-Operation
- Danach eine Greifoperation
- Bei Greifoperation somit beide Backen gleichzeitig
- $s$  ist Greiffunktion,  $p$  ist Schiebefunktion
- Transferfunktion  $g = s \circ p$



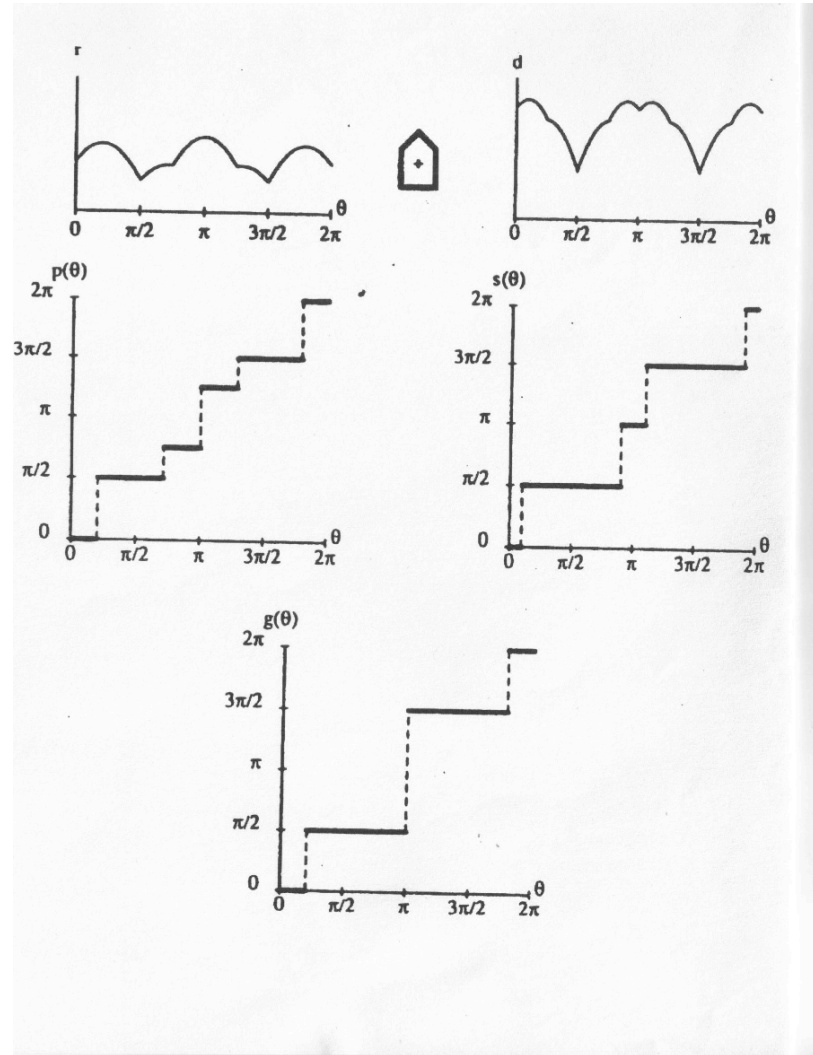
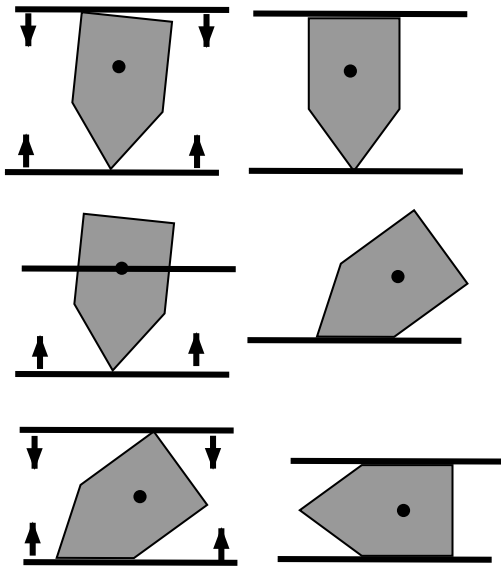


# Unterschied!



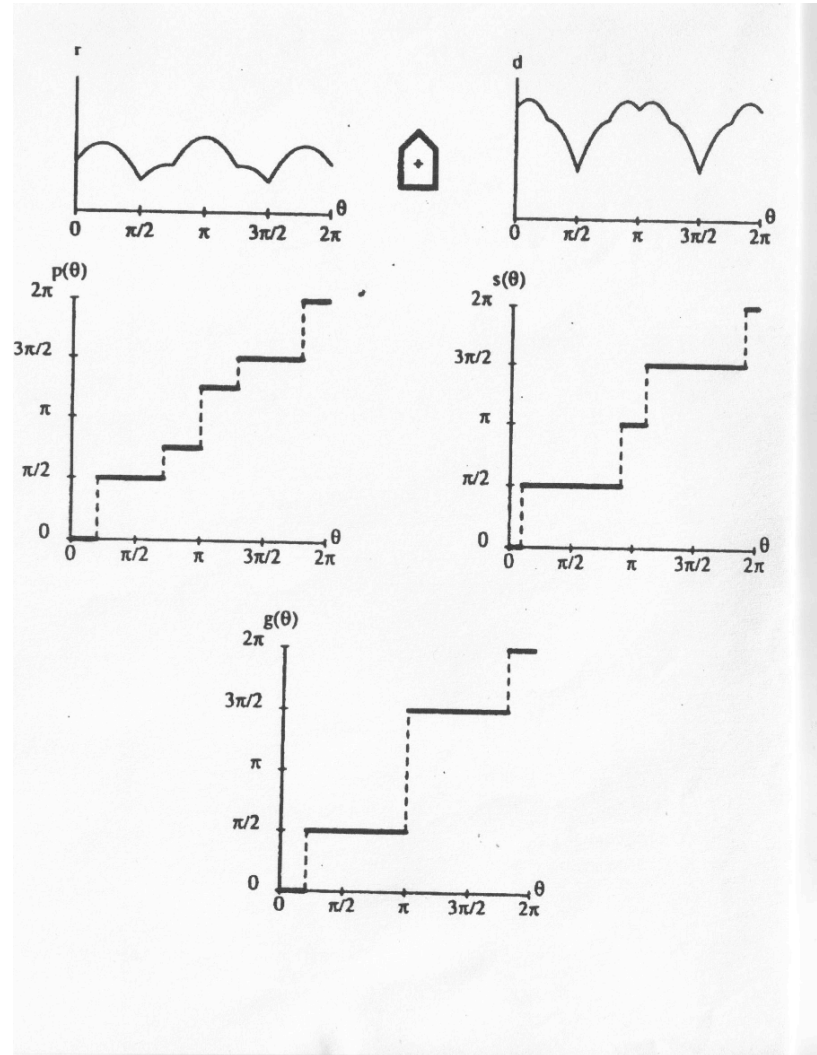
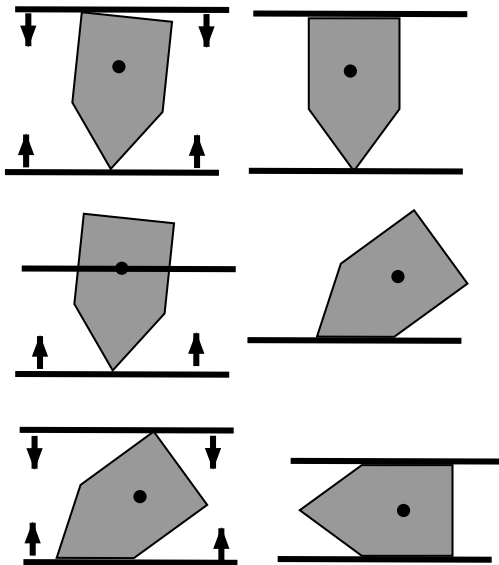
# Unterschied!

- Winkel  $\pi - \epsilon$



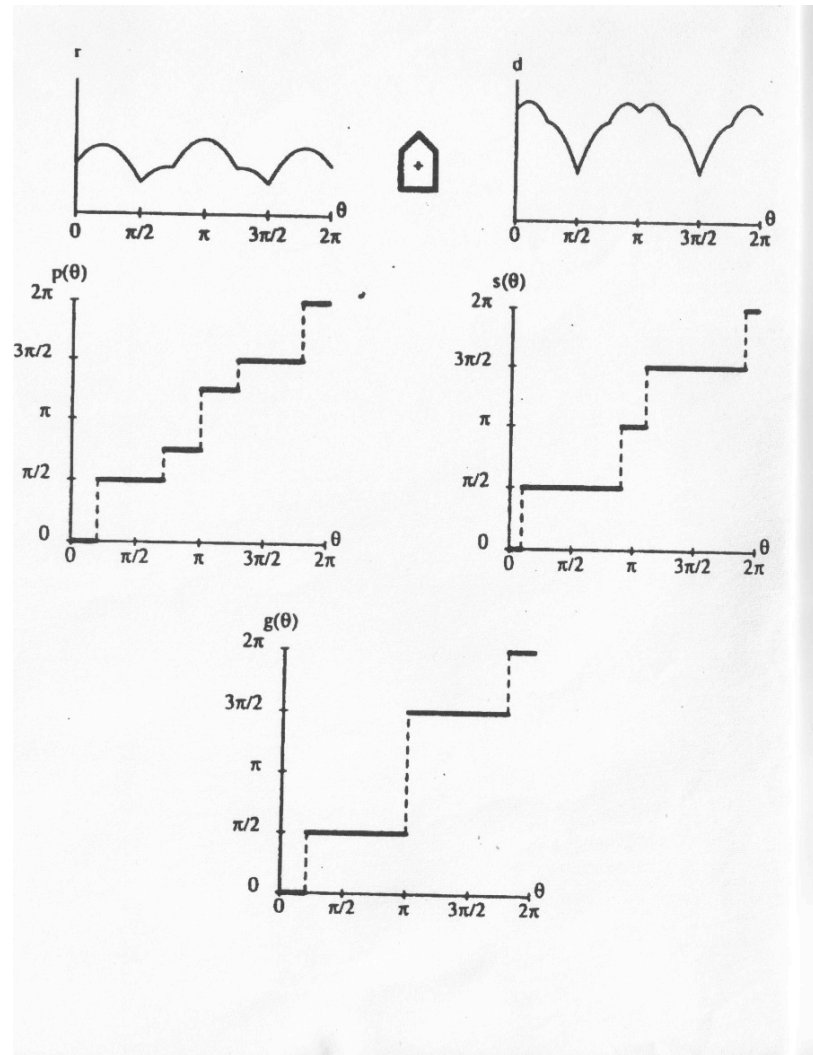
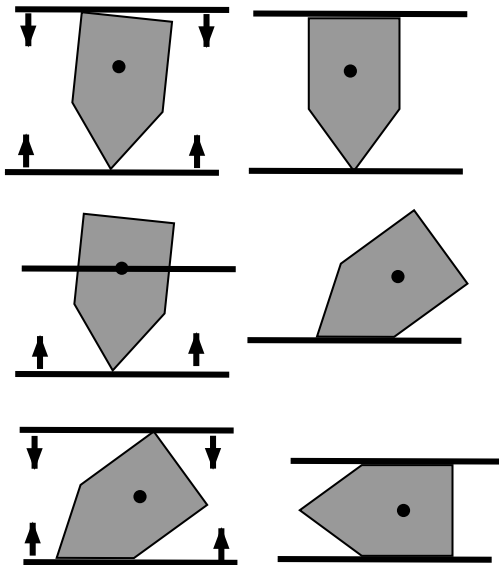
# Unterschied!

- Winkel  $\pi - \epsilon$
- Greifoperation



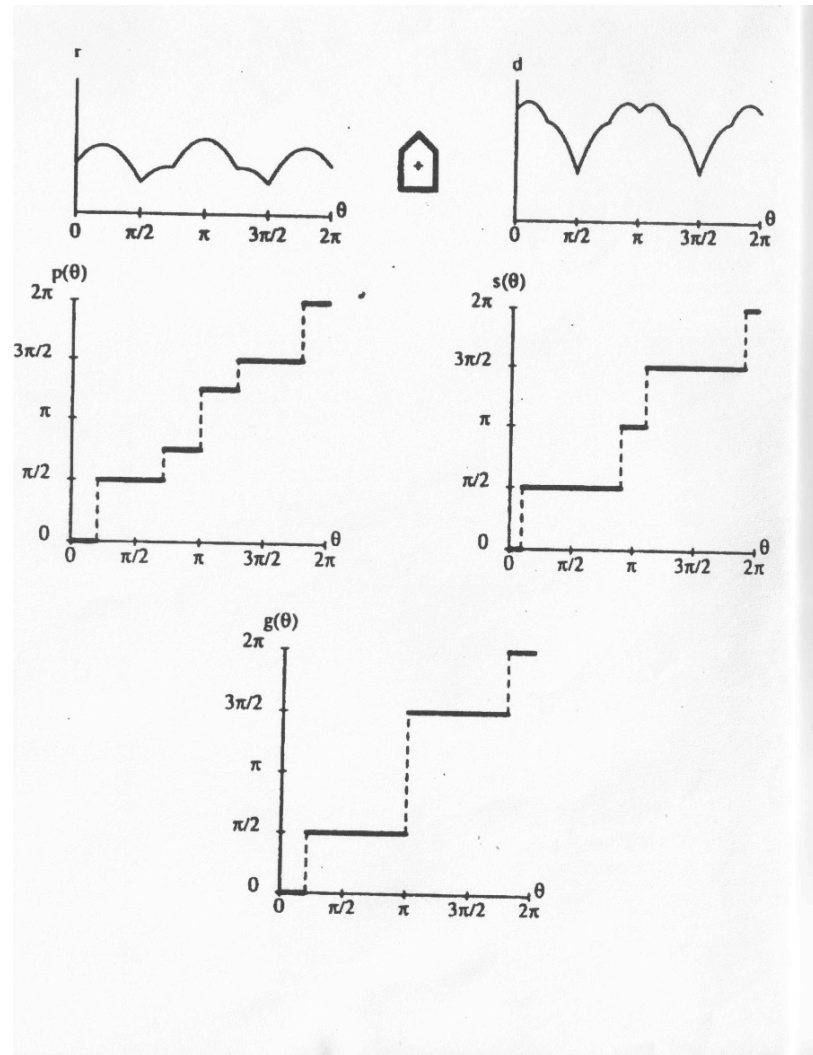
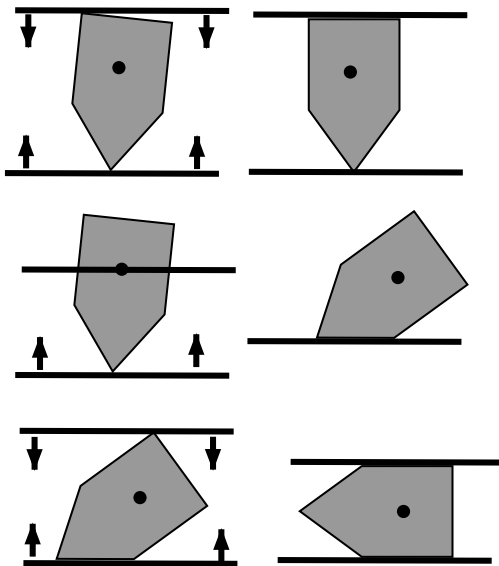
# Unterschied!

- Winkel  $\pi - \epsilon$
- Greifoperation
- Pushoperation



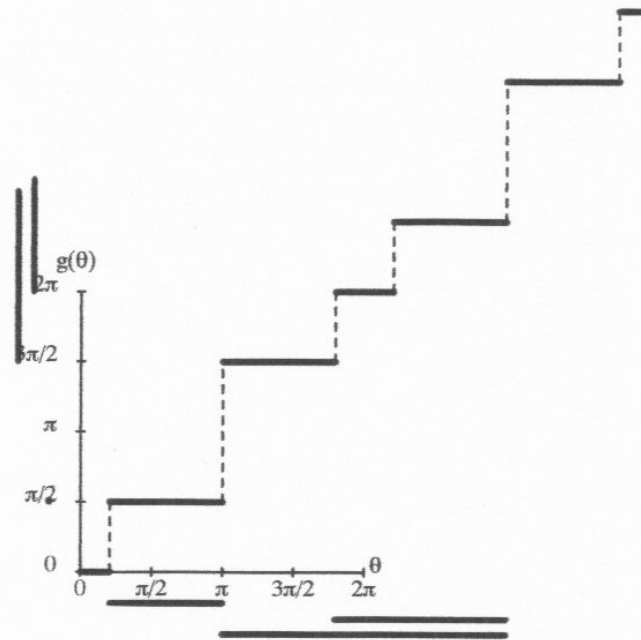
# Unterschied!

- Winkel  $\pi - \epsilon$
- Greifoperation
- Pushoperation
- Push und Greif.Op



# Plan für Transferfunktion

- $\Theta_1 = [\pi/2 - x, \pi)$
- $\Theta_2 = [2\pi - x, 3\pi),$   
 $|s(\theta_2)| = \pi/2$
- $\Theta_3 = [\pi, 3\pi),$   
 $|s(\theta_3)| = \pi$
- Periode  $2\pi!$

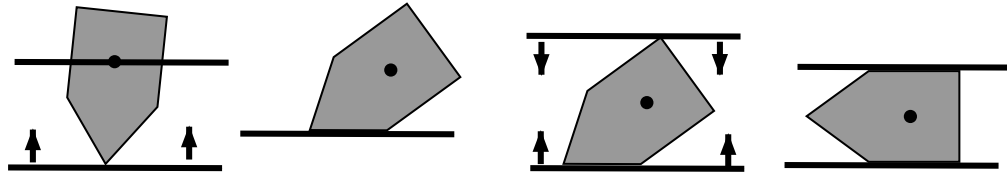


# Plan für Transferfunktion

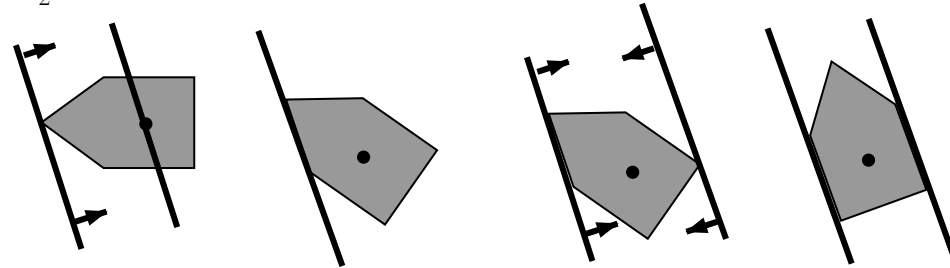
- $\Theta_1 = [\pi/2 - x, \pi)$
- $\Theta_2 = [2\pi - x, 3\pi), |s(\theta_2)| = \pi/2$
- $\Theta_3 = [\pi, 3\pi), |s(\theta_3)| = \pi$
- $\alpha_3 := 0$
- $\alpha_2 = s(\pi) - (2\pi - x) + 0 - x/2 = -\pi/2 + x/2$
- Mod.:  $\alpha_2 = (3\pi/2 + x/2) \approx 288^\circ$
- $\alpha_1 = s(2\pi - x) - (\pi/2 - x) + \alpha_2 - x/2 =$   
 $3\pi/2 + x + \alpha_2 - x/2 = \pi + x \approx 126^\circ$

# Plan für Transferfunktion

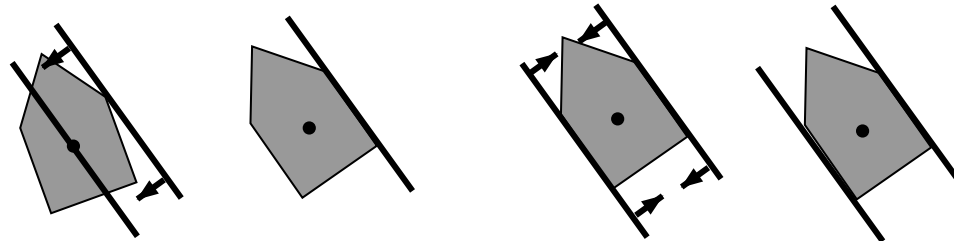
$\alpha_3 = 0$



$\alpha_2 = 288^\circ$



$\alpha_1 = 126^\circ$



- $\alpha_3 := 0$
- $\alpha_2 \approx 288^\circ$
- $\alpha_1 \approx 126^\circ$