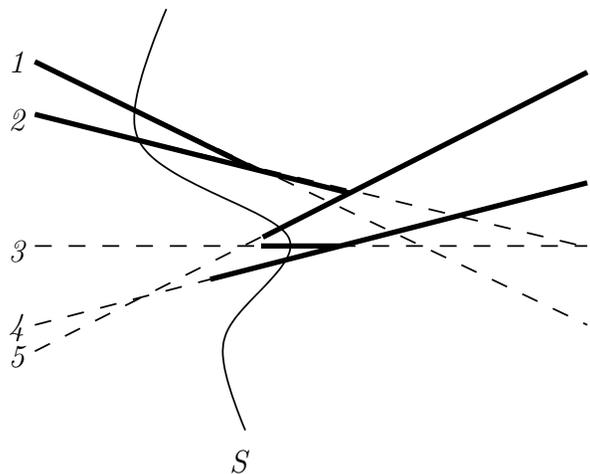


Offline Bewegungsplanung: Horizontbäume

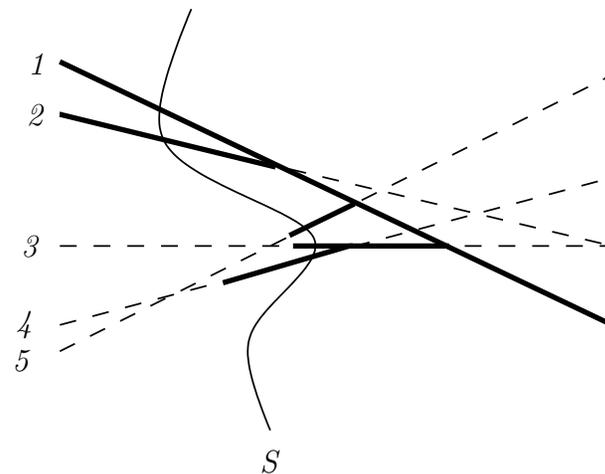
Elmar Langetepe
University of Bonn

Datenstruktur Horizontbäume

- Für Pseudogerade mit Ordnung
- Oberer und Unterer Horizontbaum gegeben
- Hebe über nächsten erlaubten SP
- Aktualisiere die Bäume



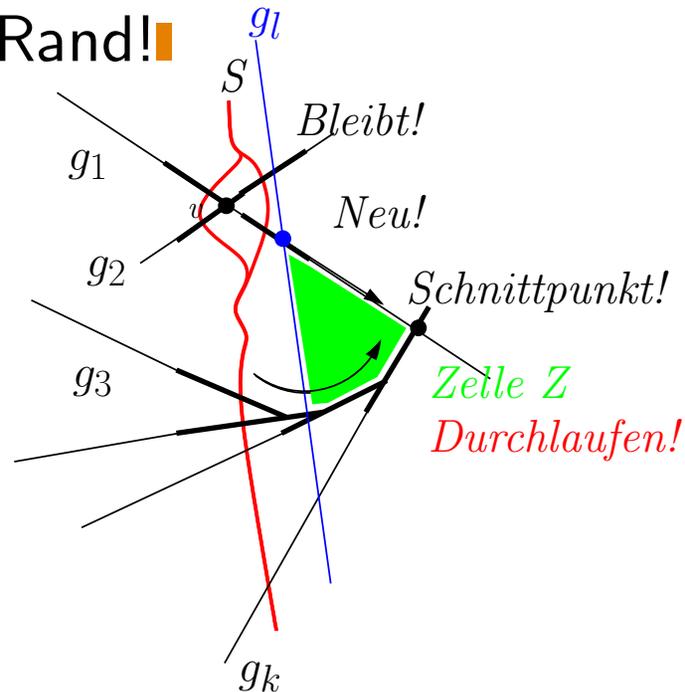
Oberer Horizontbaum



Unterer Horizontbaum

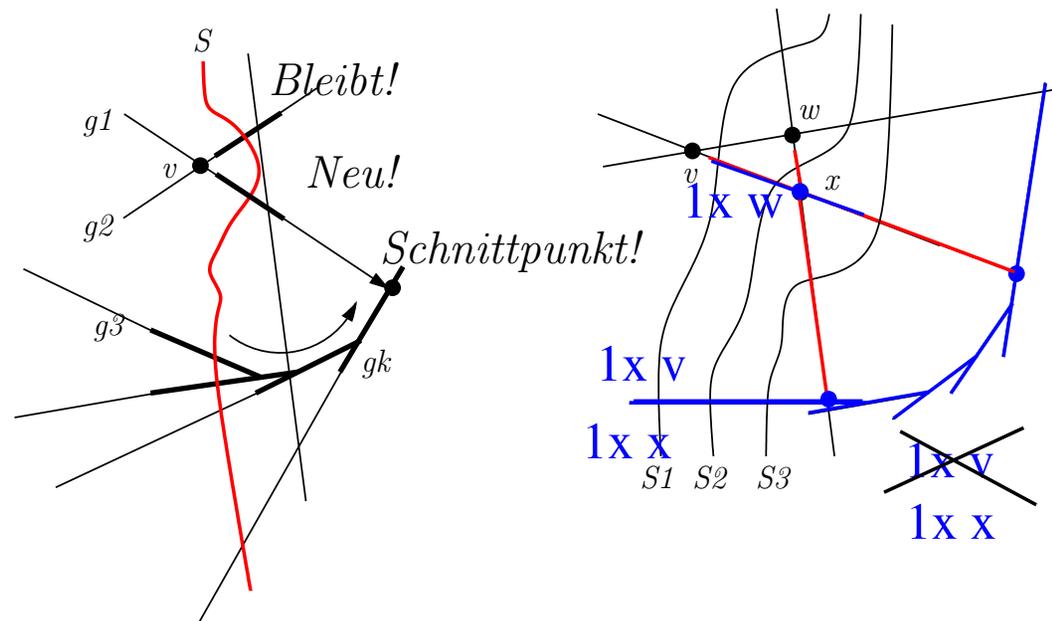
Kosten Aktualisierung $T^o (T_u)$

1. Nächster Knoten $v!$ ■
2. Drüberheben ■
3. Schnittpunkt mit Kette darunter bestimmen ■
4. Einmal Kanten einer Zelle durchlaufen ■
5. Nicht alle auf dem Rand! ■



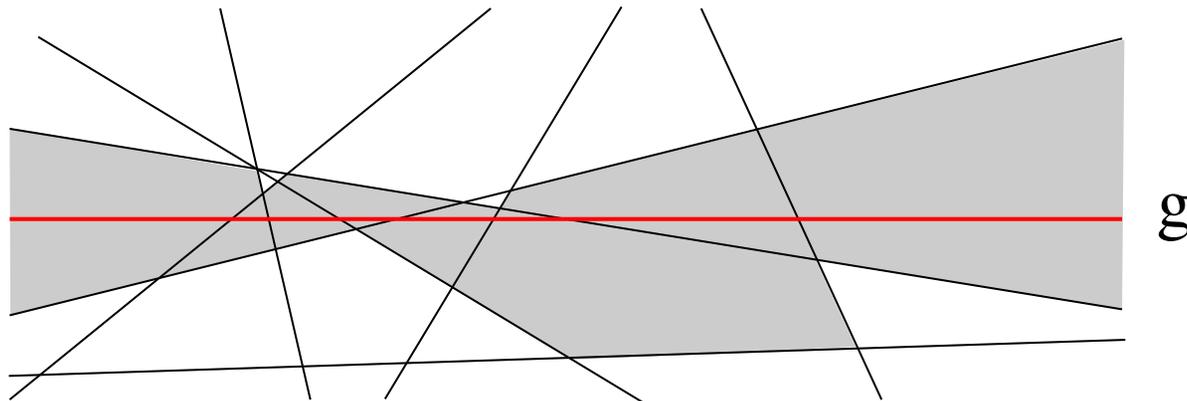
Gesamtkosten: Aktualisierung $T^o (T_u)$

1. Geschickte Zuordnung
2. Gesamtzählweise: Pro Knoten alle Kanten einer Zelle
3. $\sum \text{Zelle } z (\text{Kanten } Z) \times (\text{Knoten } Z)$



Andere Zählweise, bessere Zuordnung!

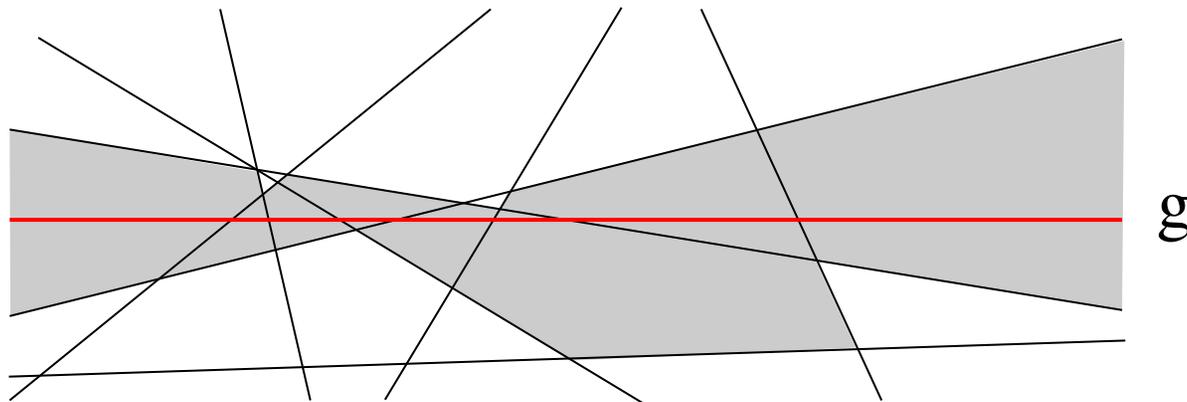
$$\sum_{\text{Zelle } z} (\text{Kanten } z) \times (\text{Knoten } z) \leq 2 \sum_{\text{Gerade } g} \left(\sum_{g \text{ schneidet } z} (\text{Kanten } z) \right)$$



Komplexität Zone einer Geraden g

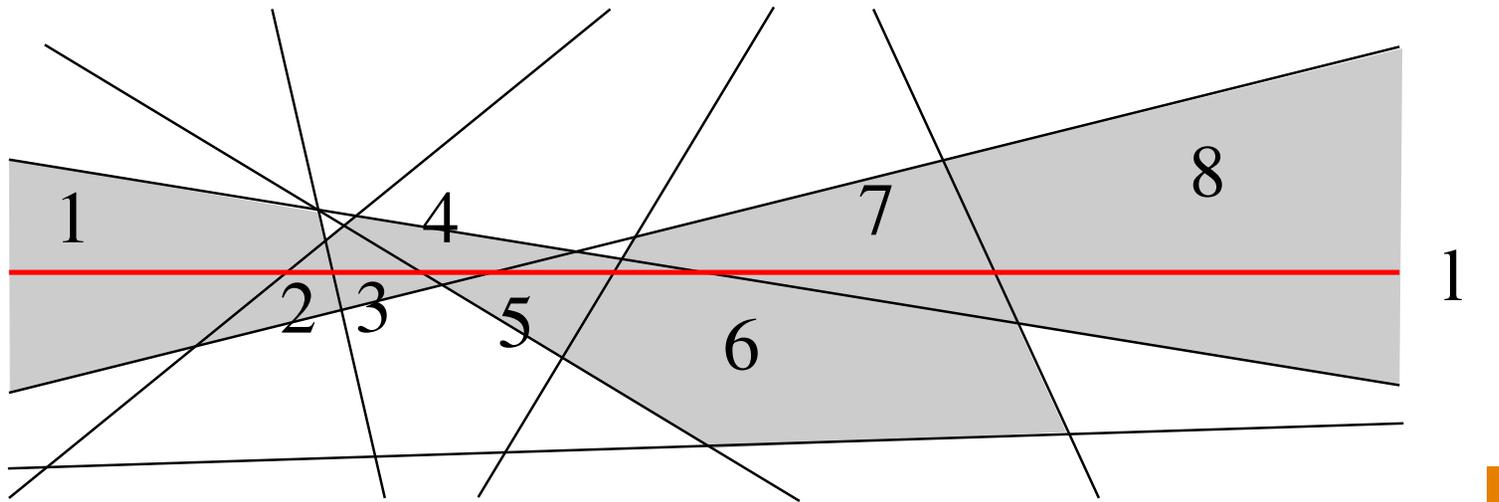
$$\left(\sum_{g \text{ schneidet } z} (\text{Kanten } Z) \right)$$

n-mal diese Kosten, jede Gerade



Zone(l) in $O(n)$

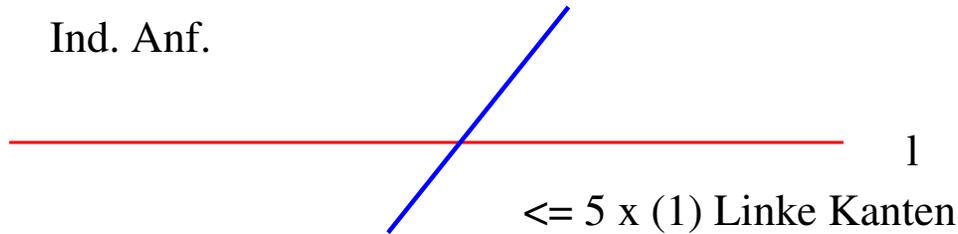
- n nicht-senkrechte Geraden, Horizontale l
- **Def. 1.3:** $\text{Zone}(l) := \{\text{Kanten der Zelle } Z \mid \bar{Z} \cap l \neq \emptyset\}$
- **Theorem 1.4:** Komplexität von $\text{Zone}(l)$ liegt in $O(n)$



Induktiv linke Kanten zählen

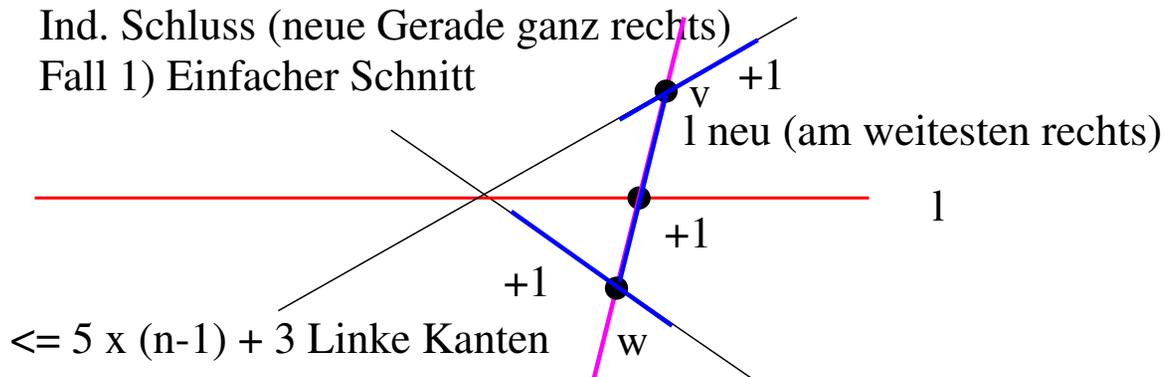


Ind. Anf.



Ind. Schluss (neue Gerade ganz rechts)

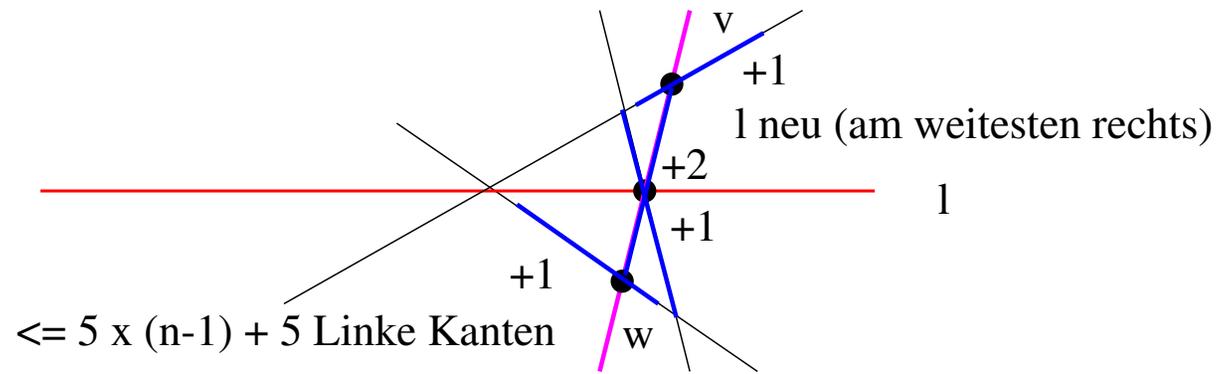
Fall 1) Einfacher Schnitt



Induktiv linke Kanten zählen

Ind. Schluss (WC)

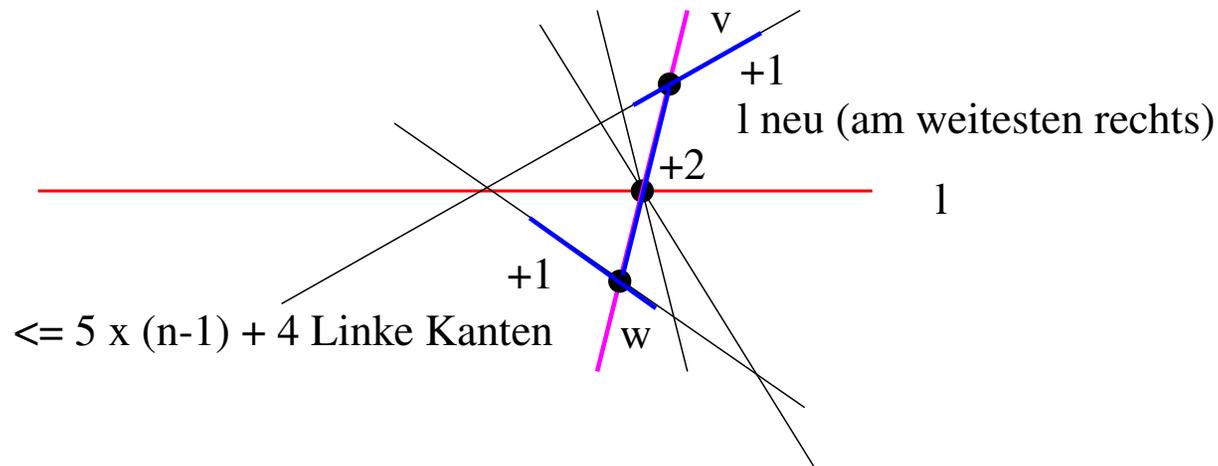
Fall 2) Schnitt mit einer Kante



Induktiv linke Kanten zählen

Ind. Schluss (WC)

Fall 3) Schnitt mit mehr als einer Kante



Insgesamt nicht mehr als $5n$ linke Kanten!

Algorithmus Bearbeitungsreihenfolge

- Init.: Nachbarliste, Kandidatenliste, Horizontbäume: $O(n^2)$
- Kandidaten auswählen, Liste aktualisieren (Horizontbaum): $O(1)$
- Horizontbäume aktualisieren: $O(n^2)$
- Reihenfolge des Überschreitens: Bearbeitungsreihenfolge, $O(n^2)$

Zusammenfassung Gesamtalgorithmus

- Horizontbäume aktualisieren: $O(n^2)$
- Topol. Sweep: $O(n^2)$
- Bearbeitungsreihenfolge: $O(n^2)$
- Sweep Sichtbarkeitsgraph: $O(n^2)$
- **Theorem 1.5::** Sichtbarkeitsgraph von n Liniensegmenten in $O(n^2)$ berechenbar. Speicherbedarf $O(n)$

Kürzeste Pfade in gewichteten Graph (Dijkstra, 1959)

Gegeben: Graph $G = (V, E)$ zusammenhängend, $|V| = n$,

■ Kantengewichtung $g : E \rightarrow R^{\geq 0}$, Knoten $s, t \in V$.

Gesucht: Kantenfolge von s nach t mit minimalem Gesamtgewicht.

Solange $A \neq \emptyset$:

- Entnehme A ein p mit minimalen $d(p)$.
- $W := W \cup \{p\}$.
- Für alle direkten Nachbarn q von p in W^C :
 - $d(q) := \min \left\{ d(q), d(p) + g(p, q) \right\}$
 - Wenn $q \notin A$ dann $A := A \cup \{q\}$.

Dijkstra auf (V, E) , $|E| = m \in O(n^2)$, $|V| = n$

- Welle W , Ausläufer A
- Priority-Queue für A mit $|A| \in O(n)$
- DS für A :
 1. Entnahme Min: $n - mal$
 2. Entferne Min: $n - mal$
 3. Anpassen Schlüssel: $m - mal$
- Beste Wahl: Fibonacci Heaps
- 1) in $O(1)$, 2) in $O(\log n)$, 3) in $O(1)$
- Laufzeit: $O(n \log n + m)$, Optimal?
- Andere DS, z.B. Baum: $O((n + m) \log n)$, 3) in $O(\log n)$

Ergebnis!!

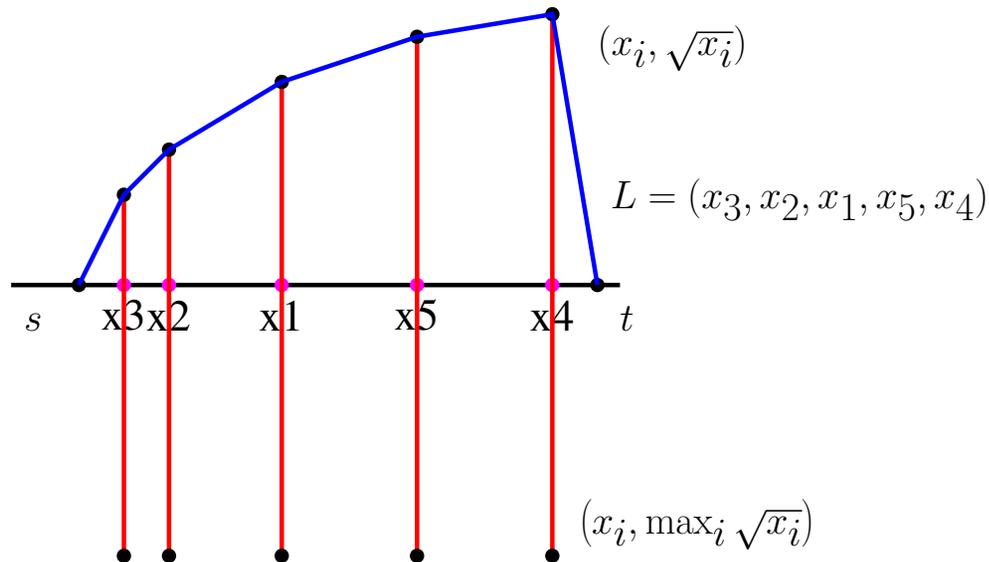
■ Theorem: Kürzester Weg in polygonaler Szene P mit $|P| = n$ von s nach t kann in Zeit $O(n^2)$ berechnet werden.■

Beweis: ■ Sichtbarbeitsgraph $O(n^2)$,

Dijkstra: $O(n \log n + n^2) \in O(n^2)$ ■

Untere Schranke!

- Sortieren reduzieren auf kürzesten Weg berechnen!
- x_1, x_2, \dots, x_n in $O(n)$ auf polygonale Szene
- $\Omega(n \log n)$

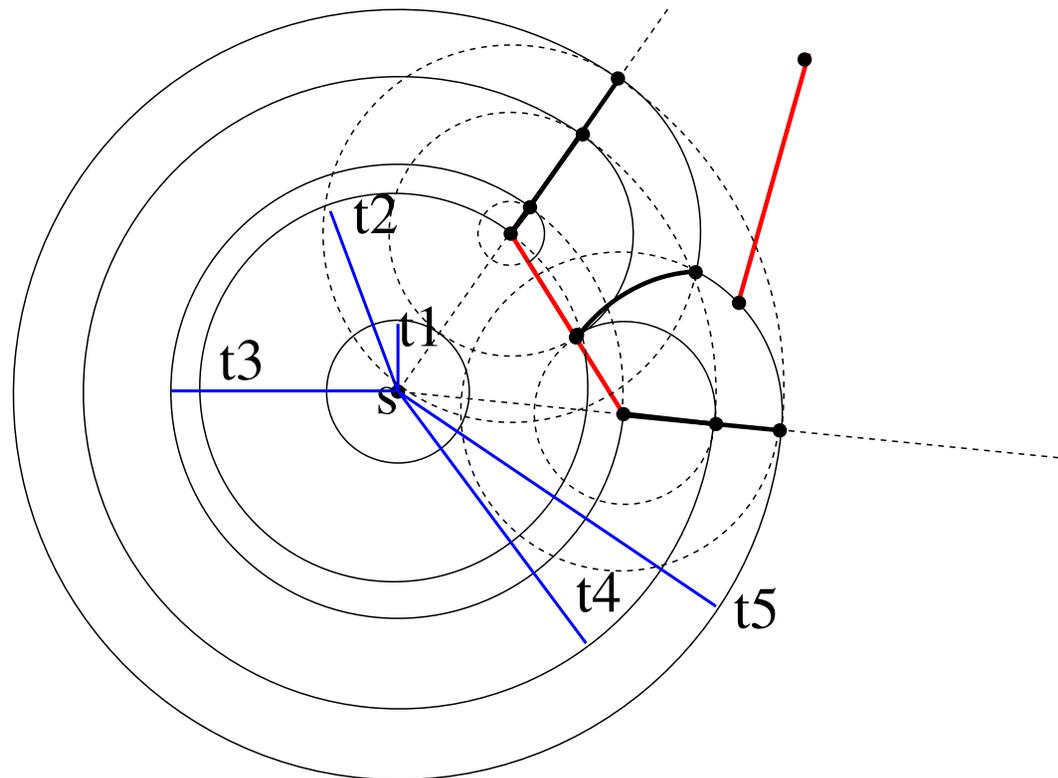


Andere Ansätze

1. Sichtbarkeitsgraph, output-sensitiv: $O(n \log n + k)$
2. Shortest Path Map Verfahren
 - Locus approach: Klassen gleicher Antwort!
 - Fester Startpunkt s
 - Ebene einteilen: Zellen kombinatorisch gleich kürzeste Wege
 - Zelle ist Klasse mit gleicher Antwort

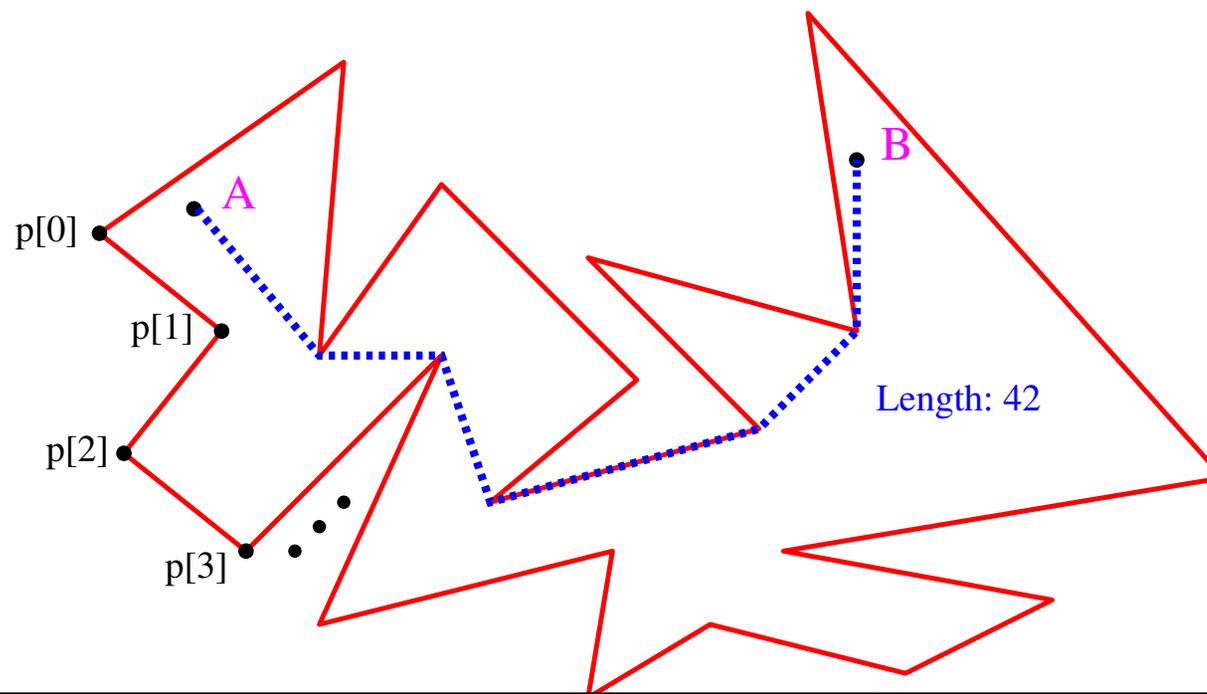
Shortest Path Map **Theorem 1.9**

- Bisektoren: Hyperbelstücke, Geraden
- Berechnung: Continuous Dijkstra, **Simultan wachsende Kreise**
- Laufzeit: Ber. $O(n \log n)$, **Query** $O(\log n)/O(\log n + k)$



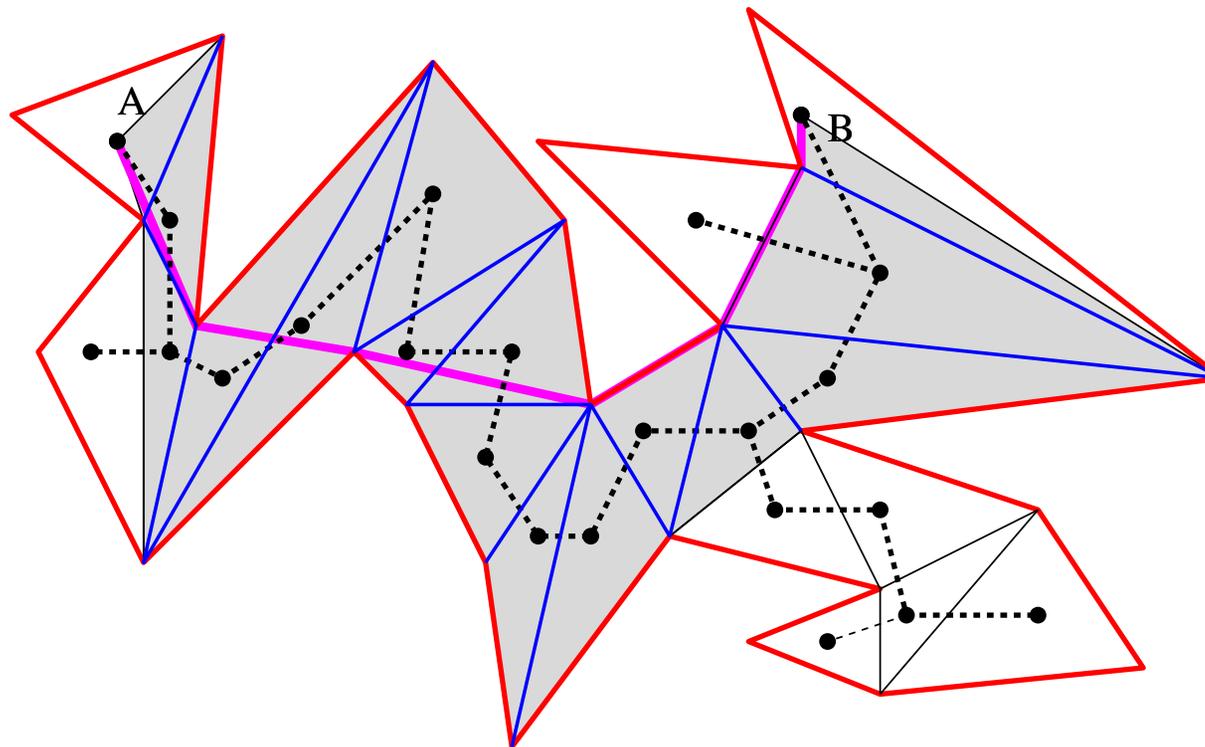
Shortest Path in einfachen Polygonen

- Einfaches Polygon P , DS: Seq. Knoten/Kanten, CCW-order
- Start A und Ziel B
- Berechne kürzesten Weg von A nach B innerhalb P
- Polygonale Kette mit Knoten aus P /Länge des Pfades
- Algorithmus: $\Omega(n)$, $|P| = n$



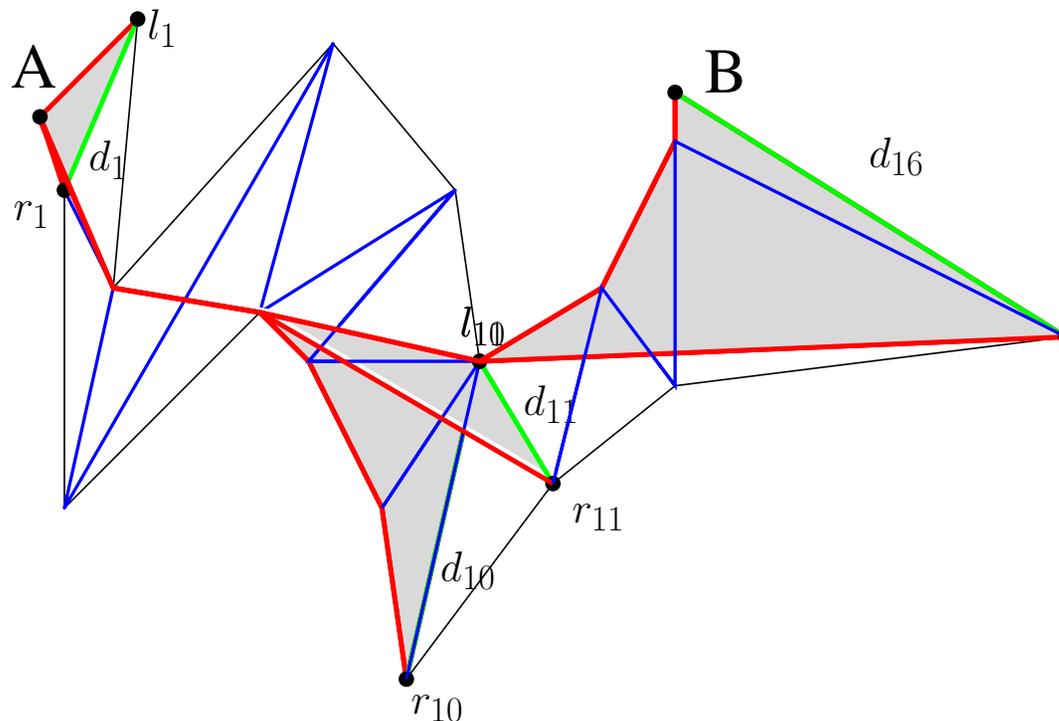
Einfache, effiziente Lösung (Lee/Preparata)

- **Triangulation** von P : Graph T , DS: **DCEL**, Adjacency list
- **Dualer Graph**: $D(T)$ (Tree), **Depth First Search** (DFS) on $D(T)$
- Subpolygon P' , Kette von Dreiecken/Diagonalen



Shortest Path in P'

- Kette von Dreiecken/Diagonalen (Data structure)■
- Induktiv: Shortest paths zu den Endpunkten der Diagonalen■
- Ind. Anf, ■ Ind. Schritt, ■ Letzte Diagonale \Rightarrow Ergebnis, ■ Laufzeit?■

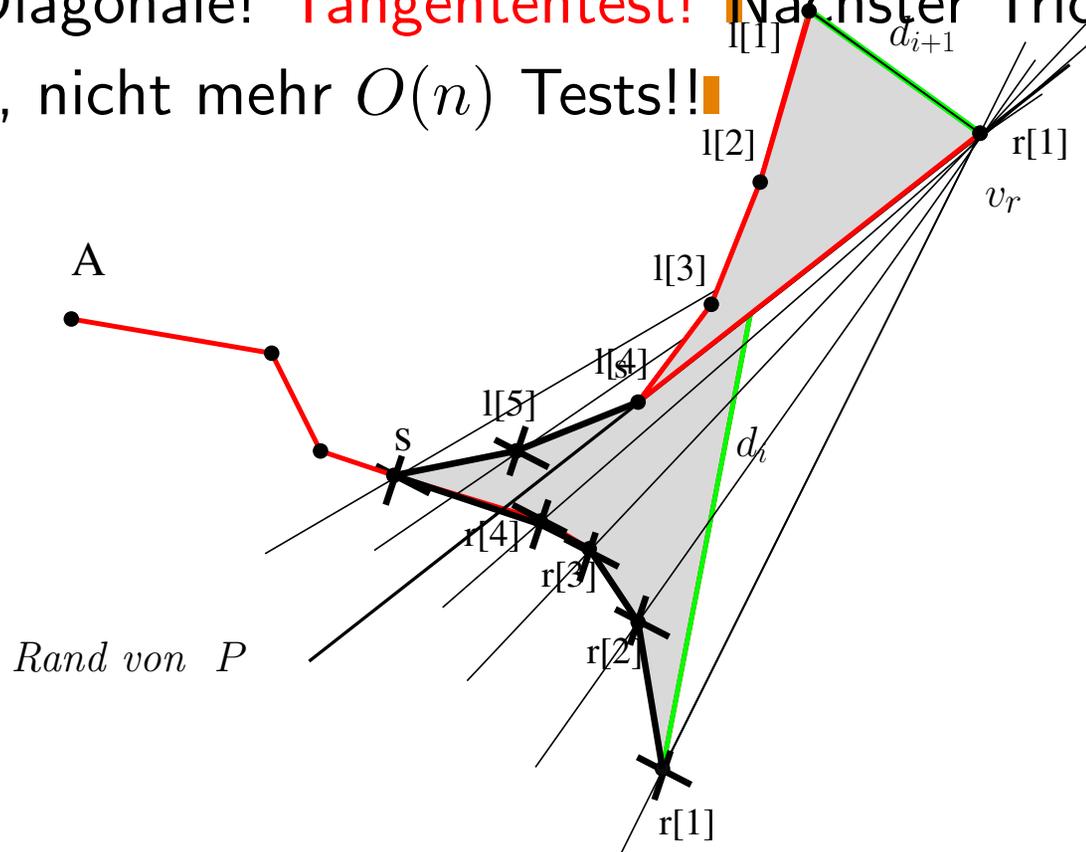


Zusammenfassung: Alg. 1.4

- Triangulation von P : $O(n)$ Zeit und Platz
- Dualer Graph der Triangulation: $O(n)$ Zeit und Platz
- DFS auf Dualen Graphen: $O(n)$ Zeit
- Berechne P' : $O(n)$ Zeit und Platz
- Berechne Shortest Path zu End-Diagonale, induktiv: $O(n)??$
- Shortest Path von A nach B innerhalb P in $O(n)$ Zeit und Platz!
optimal!!
- Theorem 1.11

Verbleibt: Induktiver Schritt!

- Trichter Situation! DS: Zwei Ketten/Shortest Path! ■
- Nächste Diagonale! **Tangententest!** ■ Nächster Trichter! ■
- Insgesamt, nicht mehr $O(n)$ Tests!! ■



Zusammenfassung: Lee/Preparata: Shortest Path innerhalb P

- Triangulation von P : $O(n)$ Zeit und Platz
- Dualer Graph der Triangulation: $O(n)$ Zeit und Platz
- DFS im Dualen Graphen: $O(n)$ Zeit
- Berechnung P' : $O(n)$ Zeit und Platz
- Berechnung Shortest Path für End-Diagonale, induktiv: $O(n)$
- Shortest Path von A nach B in P in $O(n)$ Zeit und Platz
- Optimal für einzelne Anfrage!!
- **Theorem 1.11**