

10. Übung Informatik I

Marcus Rickert

30. Dezember 1995

Aufgabe 1

Vorbemerkung

Es tut mir zwar sehr leid, aber ich verstehe schon wieder ein Teil der Aufgabenstellung nicht. Ich weiß nicht, was mit dem Ausdruck *der konvexen Hülle nach oben folgen* gemeint ist. In meinem Algorithmus berechne ich das minimale und maximale Kathetenverhältnis des neuen einzufügenden Punktes mit allen schon in der komplexen Hülle vorhandenen Punkten und erhalte somit die obere (Maximum) und die untere Tangente (Minimum). Dieses Verfahren funktioniert aber auch schon, wenn die 'komplexe Hülle' nur aus einem Punkt besteht. Ich verstehe daher auch nicht die Einschränkung, daß $4 \leq i \leq n$ sein soll.

Datenstruktur

Zum Abspeichern der Daten benutze ich ein Feld *punkte*, wo jeder Eintrag ein Punkt darstellt. Er enthält jeweils Informationen über:

- die Koordinaten des Punktes (x und y),
- die Nummer des im Uhrzeigersinn rechts liegenden nächsten Punktes der Hülle (*naechster*).

Algorithmus

```
PROCEDURE finde_tangenten (tang_oben,tang_unten,pkt_nr)
  BEGIN
    min_winkel := MAX_Y + 1          größtmögliches Kathetenverhältnis
    max_winkel := -min_winkel
    i := 1          1. Punkt ist auf jeden Fall in der Hülle
  REPEAT
    BEGIN
      w :=  $\frac{\text{punkte}[i].y - \text{punkte}[\text{pkt\_nr}].y}{\text{punkte}[\text{pkt\_nr}].x - \text{punkte}[i].x}$           negatives Kathetenverhältnis
      IF w > max_winkel
        BEGIN
          max_winkel := w
          tang_oben := i          bisher größter Winkel
        END
      IF w < min_winkel
        BEGIN
          min_winkel := w
          tang_unten := i          bisher kleinster Winkel
        END
      i := punkte[i].naechster          nächster Punkt in der Hülle
    END
  UNTIL i = 1          wieder am Ausgangspunkt
  END
```

Aufgabe 2

Erläuterungen

Das Verfahren basiert darauf, das am Anfang die konvexe Hülle nur aus dem äußerst linken Punkt besteht. Dann werden der Reihe nach die Punkte in die Hülle eingefügt. Da die x-Koordinaten aufsteigend sortiert sind, ist der jeweils neue Punkt *immer* Element der Hülle. Es kann jedoch vorkommen, daß alte Elemente der Hülle aus ihr gelöscht werden müssen. Diese sind dadurch gekennzeichnet, daß sie rechts von der Geraden vom unteren Berührungspunkt in Richtung des oberen Berührungspunktes liegen. Element der Geraden können sie nicht sein wegen der Globalvoraussetzung, daß keine drei Punkte kollinear sind. Also müssen alle Punkte aus der Hülle gelöscht werden, die im Uhrzeigersinn zwischen dem oberen Berührungspunkt und dem unteren liegen. Dies kann durch einfaches Umsetzen der Nachfolger-Nummern erledigt werden.

Algorithmus

PROCEDURE berechne_huelle

BEGIN

punkte[1].*naechster* := 1 erster Punkt hat sich selbst als Nachfolger

FOR *i* := 2 **TO** *n*

BEGIN

finde_tangenten(*tang_oben*, *tang_unten*, *i*)

punkte[*tang_oben*].*naechster* := *i* verbinde oberen Punkt mit neuem

punkte[*i*].*naechster* := *tang_unten* verbinden neuen Punkt mit unterem

END

END

Aufgabe 3

Siehe Listung *INFO10.PAS*.

Aufgabe 4

Sei n die Anzahl der Punkte. Dann benötigt man zum Berechnen der beiden Tangenten im ungünstigsten Fall n Durchläufe, da alle Punkte Element der Hülle sein können. Alles in allem müssen n Punkte eingefügt werden, so daß die Laufzeit insgesamt bei $O(n^2)$ liegt.

Es wäre vielleicht zu bemerken, daß bei ungefähr gleichmäßig verteilten Punkten nur \sqrt{n} Punkte auf der konvexen Hülle liegen und der Rest innen. Da die innere Schleife, nur die Punkte berücksichtigt, die Element der Hülle sind, wird wahrscheinlich die Laufzeit eher bei $O(n^{\frac{3}{2}})$ liegen.