

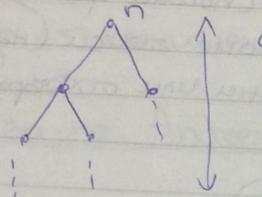
24 октомври 2013г. - ИГ - лекции

H, P, Q ∈ H:

$$\begin{matrix} P \\ Q \end{matrix}$$

$$PQ \in H$$

$\sim n \cdot \lg n$  → оптимална скорост на подредяване



алгоритъм за подредяване  
↳ обр. двоични дървета

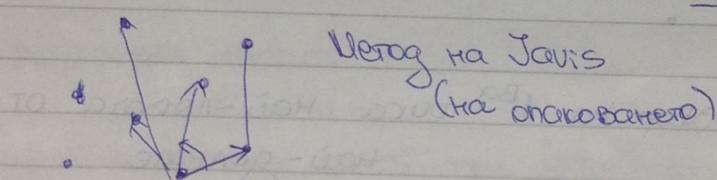
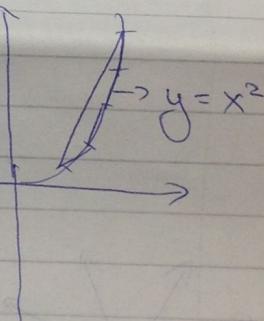
дървото има по-ле  $n!$  места  
 $\log_2 n!$  → по-ле височина

Бирдън  $\log n! \approx n \lg n$

Изчане га подреди числата  $\{x_i\}_{i=1}^n$   $(x_i, x_i^2)$

$$x_i \geq 0$$

$\leftrightarrow$  Намиране на  
обвивка



1. Възчане първата с min  $y$  координата (не е загърбъц)

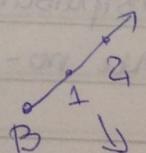
2. Избране най-дясната от останалите (предшестване на върви)

h - върховете от обвивката

n - всички върхове

$h, n \rightarrow$  сложност

worst-case perf.  $n^2$ , но реално горе  
на добре конфигурирани данни



предизвикане

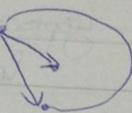
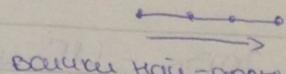
на близките

от двете

точки

Найбор на начална точка  $\rightarrow$  от всички най-допти  
Край на алгоритъма

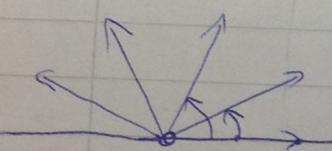
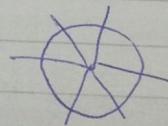
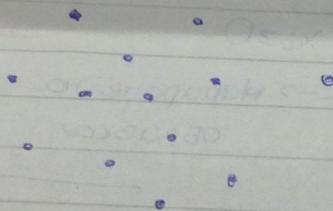
Пр.  $\rightarrow$  създаване начината точка сред останалите и гората  
която се окаже избрана отново  $\rightarrow$  край [последните равенства]  
Създаване следващи точки гората иначе точки (нека  
точки, защото точките са били избрани или отхвърлени)



Алгоритъм на Graham

Оптимална скорост

Извикване алгоритъм за подредяване

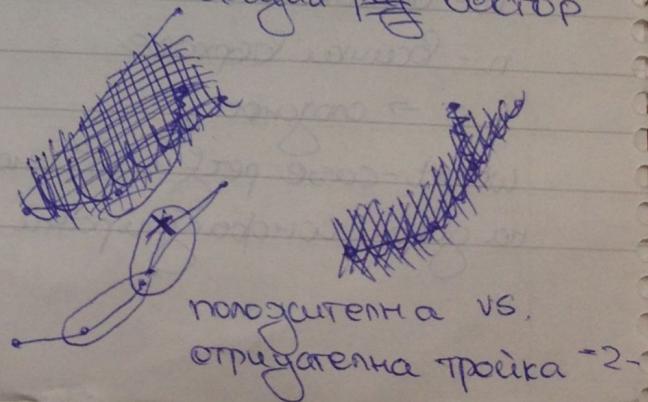


Найбор на 1<sup>ва</sup> точка най-лявата от  
най-допти

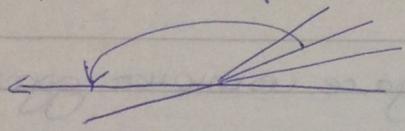
Библиотечен алгоритъм за подредяване  
↳ скор. с предшестването

Извръщане по-близките точки със тънка линия ~~по~~ вектор  
на по-далечната точка

Обходът е линеен процес  
за всяка точка  
↳ добавяне в стека еднократно  
↳ може да се използат да са  
изтривани марки еднократно



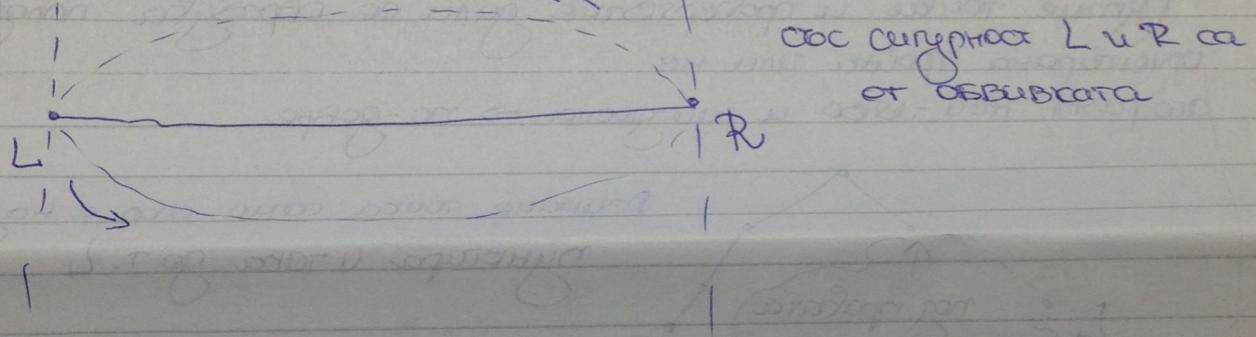
Край на алгоритма  $\rightarrow$  точката от последната линия в горната полуправка



$\Theta(n \lg n)$   $\Rightarrow$  оптимален алгоритъм

Алгоритъм на Andrew's

от лин-ство от точека га опр. на лъв-лъвата и лъв-глътата

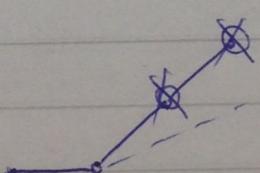


Реди. горните и долните точки подредено

Подредясме точките по  $x$

$$x_i < x_{i+1}$$

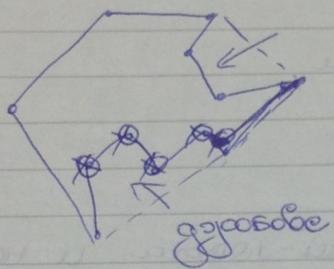
Тръгнеме точките, както при Graham (ногодж. vs. опр. кар. тройка)  
избр. е обратително



изтичане дясното  
на отриц. ориент. тройка

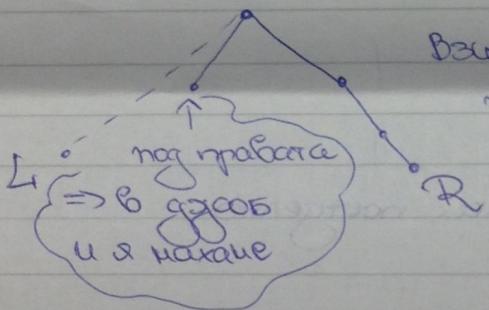
Алгоритъм, който гарантира изпътваната обвивка на прост многоугълник

целта е да се използват дължините



линейна скорост, защото върховете създават последващи последователности

Тригоние точки и проверяване дали се образува правилна ориентирана тройка или не ако разтл. най-лява и най-дясна  $\rightarrow$  по-добре



Външна точка само ако е над  
пунктира и тази горе

или вън от правата

отлично

или вън от правата

