2009 年秋季学期计算几何第一次大作业实验报告

第一部分 算法部分

采用分治的算法。

1. 算法框架

令 S 为平面点集,对 S 按照 x 轴的顺序进行排序,将 S 按照点数均分成 左右两部分 L、R,L 中的点的全部在 R 中的点的左边;分别对 L,S 进行三角 剖分,然后合并 L、S,以上是整个算法的框架。

2. 凸包的维护

易知,当L或者S三角剖分完毕之后,L或者S的边界是一个凸包;这个 凸包在合并过程中非常重要,所以每当L或者S三角剖分完毕,都返回这个 剖分的凸包。

当L或者S的点的数目小于3个时,直接进行剖分(以L为例):

(1) 当 L 的点数为 2 个,则剖分为一条直线,而凸包则是 2 条半边, 如图:

上面和下面的两条半边构成L返回的凸包



(2) 当 L 的点数为 3 个,则有两种剖分结果,左图为不共线的情况, 右图为共线的情况



当L和S合并后,我们会得到L和S的上切线UT和下切线DT,同时可以计算到L的左链LLCH和S的右链RRCH,如图:



所以把 LLCH, DT, RRCH, UT 按照顺序串起来就构成合并的凸包。

3. 合并的过程

采用 Zigzag 算法,从下切线 DT 开始,在 LRCH 和 RLCH 间进行三角剖分。

设LV为LRCH中的一个点,RV为RLCH中的一个点,合并算法的核心部分是判断添加了(LV,RV)这条边之后,是否构成一条合法的三角剖分。具体到如下的形式。

设 LPV 为 LRCH 中 LV 的前继节点, LNV 为 LRCH 中 LV 的后继结点; RPV 为 RLCH 中 RV 的前继节点, RNV 为 RLCH 中 RV 的后继结点, 只分析 L 部分的 情况, 对于 R 的是一个对称的分析。

首先判断 ToLeft(LV, RV, LNV)>0,这时 LNV 在 LV 和 RV 的上面,所以(LNV, RV)不会被 L 中的边阻挡。

然后判断 ToLeft (LV, RV, RNV) 和 ToLeft (LV, RV, RPV), RV 的前继和后继结点的位置判断(LV, RV)是否会被 R 中的线阻挡。一共有 9 种情况, 具体的判断可以参考程序。

4. 程序简介:

程序的算法部分由 DCEL.cs, Trianglate.cs 部分构成。

DCEL.cs 负责实现 DCEL 结构和功能,包括添加点,边,面以及查找功能。 Tianglate.cs 负责实现剖分算法功能,主要的算法在函数_mergeNew()中实现,实现分 3 部分,下切线的寻找、Zigzag 算法合并、生成新的凸包。

5. 吞吐能力测试

复杂度: O(nlogn)

测试点集的大小	平均时间(millisecond)
1,000	15
10,000	30
100,000	765
1,000,000	843

但是我们的程序无法显示过大的点集,时间可以在控制台中查看,最后 验证是否正确可能只能通过较小的点集测试了。 1. 总体界面

💀 三角剖分演示	
文件 功能 帮助	
放大画布	
导出文件	
导入文件	
清空画布	
请输入随机点数	
随机面点A	
三角剖分	
DCELiMia	
当前坐标 ※: 478 Y: 441	

- 2. 功能描述
- a) 文件的导入导出功能: 本功能提供平面点集的导入和导出功能,文件格式如下:

 5 '#points 681 217 'point1 <x, y=""></x,> 746 659 'point2 <x, y=""></x,> 248 388 'point3 <x, y=""></x,> 440 765 'point4 <x, y=""></x,> 178 102 'point5 (x) yp 		
681 217 'point1 <x, y=""> 746 659 'point2 <x, y=""> 248 388 'point3 <x, y=""> 440 765 'point4 <x, y=""></x,></x,></x,></x,>	5	'#points
746 659 'point2 <x, y=""> 248 388 'point3 <x, y=""> 440 765 'point4 <x, y=""></x,></x,></x,>	681	217 'point1 <x, y=""></x,>
248 388 'point3 <x, y=""> 440 765 'point4 <x, y=""></x,></x,>	746	659 'point2 <x, y=""></x,>
440 765 'point4 <x, y=""></x,>	248	388 'point3 <x, y=""></x,>
170 100 maints du un	440	765 'point4 <x, y=""></x,>
178 102 points <x, y=""></x,>	178	102 'point5 <x, y=""></x,>

导入的点受画布大小的影响,有些点可能无法显示在屏幕中,所以进行 吞吐量测试时请尽量使用本程序提供的随机生成点的功能。否则可能会加大 测试的难度。

b) 画布放大功能:

本功能支持画布的放大,最大的放大倍数为 500 倍。放大的方法是选取 要放大的区域。可以进行多次放大,需要还原可以再次点击本按钮(此时按 钮的文本显示为"取消放大")。过程可见下图: 选取要放大的区域:



放大示意图:



点击取消放大后还原:



- c) 画布清空功能: 本功能支持清空当前画布上的所有图像。
- d) 随机画点功能:

在文本输入框输入需要的点数后点击随机画点,即可在画布的有效区域 内进行画点,注意,使用本功能的同时,会先清空当前画布上的所有点。

e) 三角剖分功能:

本功能是本程序的核心功能,对平面点击进行剖分,并且将结果显示出 来。支持后续的放大以及 DCEL 测试等功能。

f) DCEL 测试功能:

本功能支持对三角剖分的结果进行测试,测试的方法是画一条直线,程 序会按照顺序每隔 200ms 显示一个与其相交的三角形,每次只能测试一次, 要开始一次新的测试请点击停止测试。测试后的画布支持放大查看的功能。 画线进行测试:



逐个三角形显示结果后的最终结果:





放大的结果:

