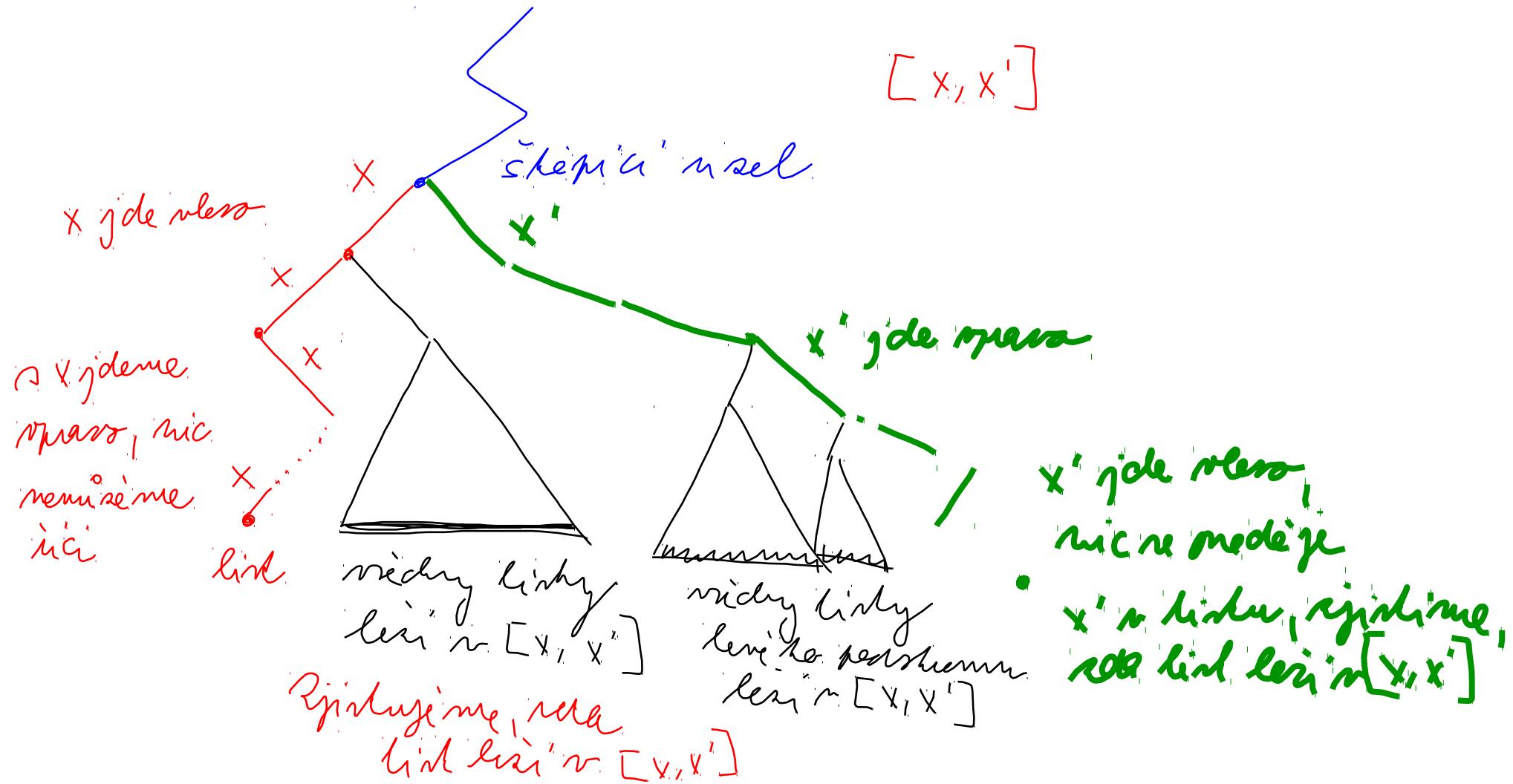


1

Odeznačení nýhledů vám je dim. 1.

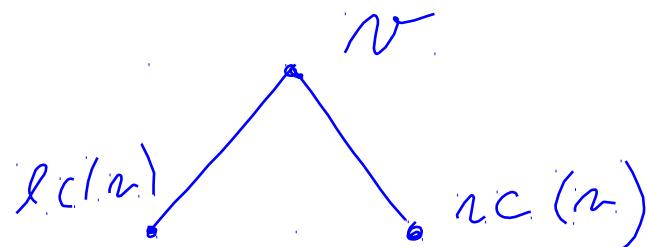


(2)

Principi n. uzel. binárního stromu.

lc( $n$ ) ... levý následník (left child)

rc( $n$ ) ... pravý následník (right child)

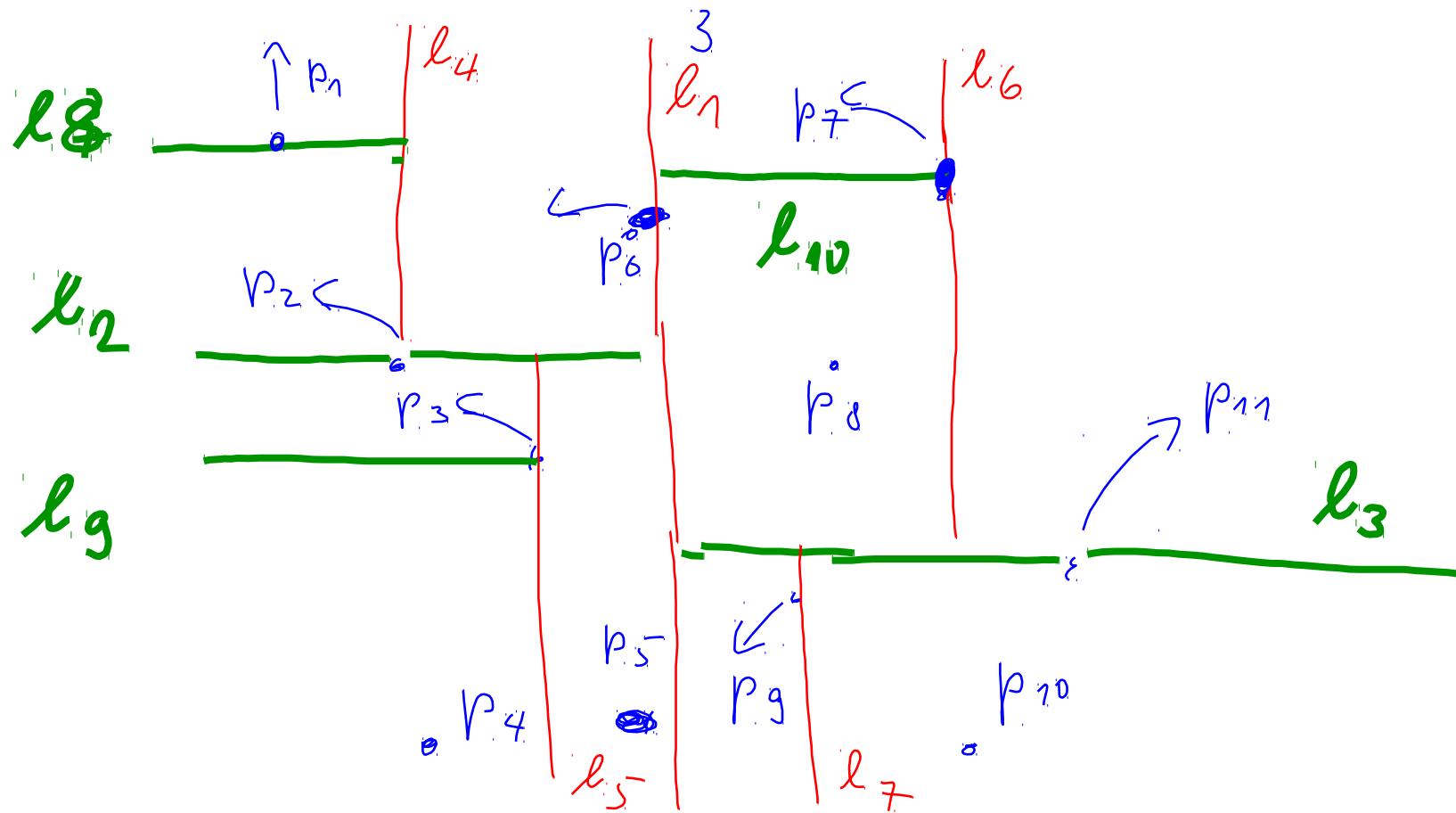


Kd. množ. v dimensi 2

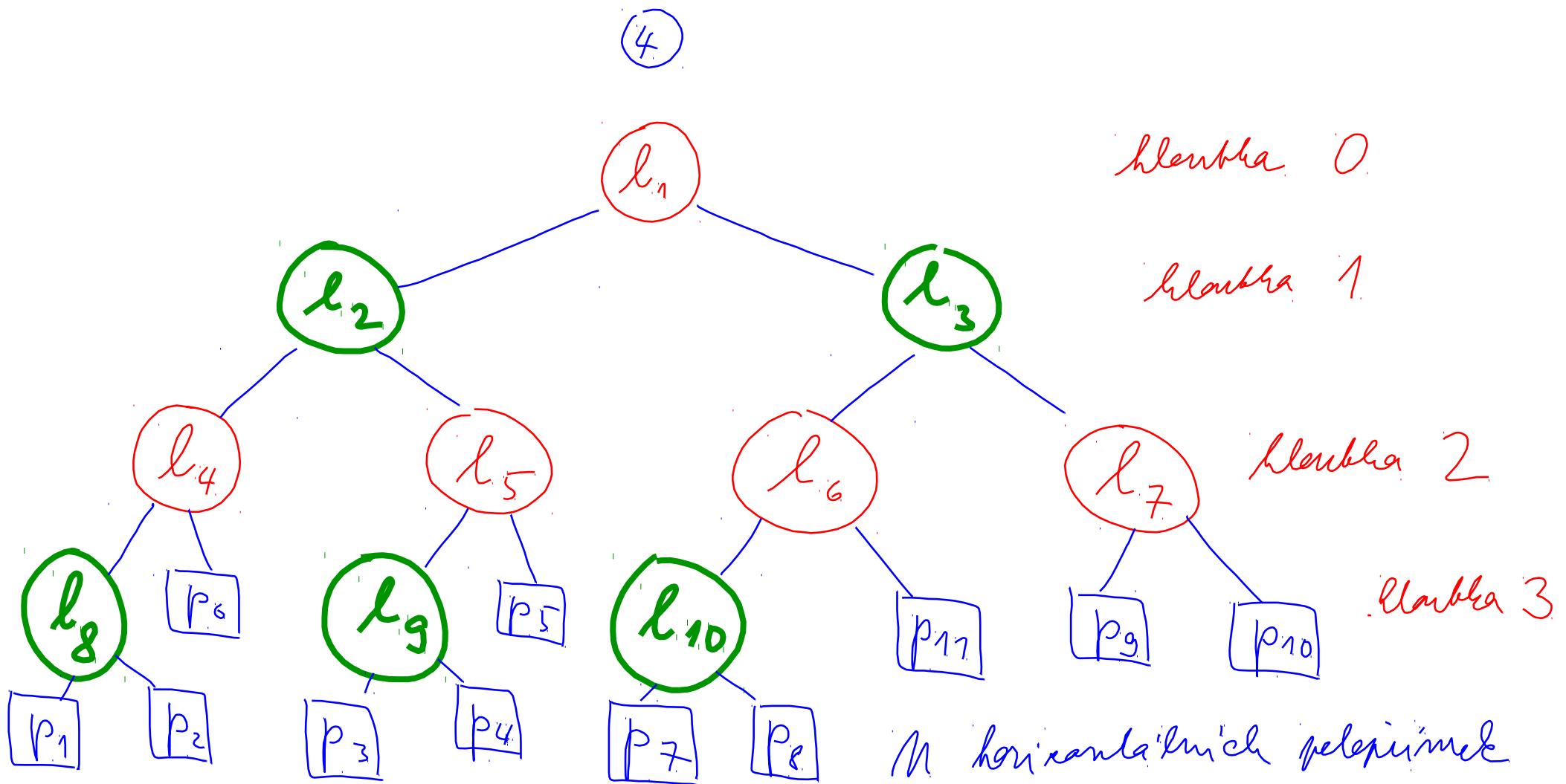
Při množině v bodu  $n$  rozměru,  $[x, x'] \times [y, y']$  obdélník.  
Chtěme najít body v Plánici v obdélníku.

Konstrukce vyhledávací struktury

- lze dle ko. binární vyhledávání strom, když v různých vrcholcích vyhledávají posle rozděleníce a v množich vrchlej



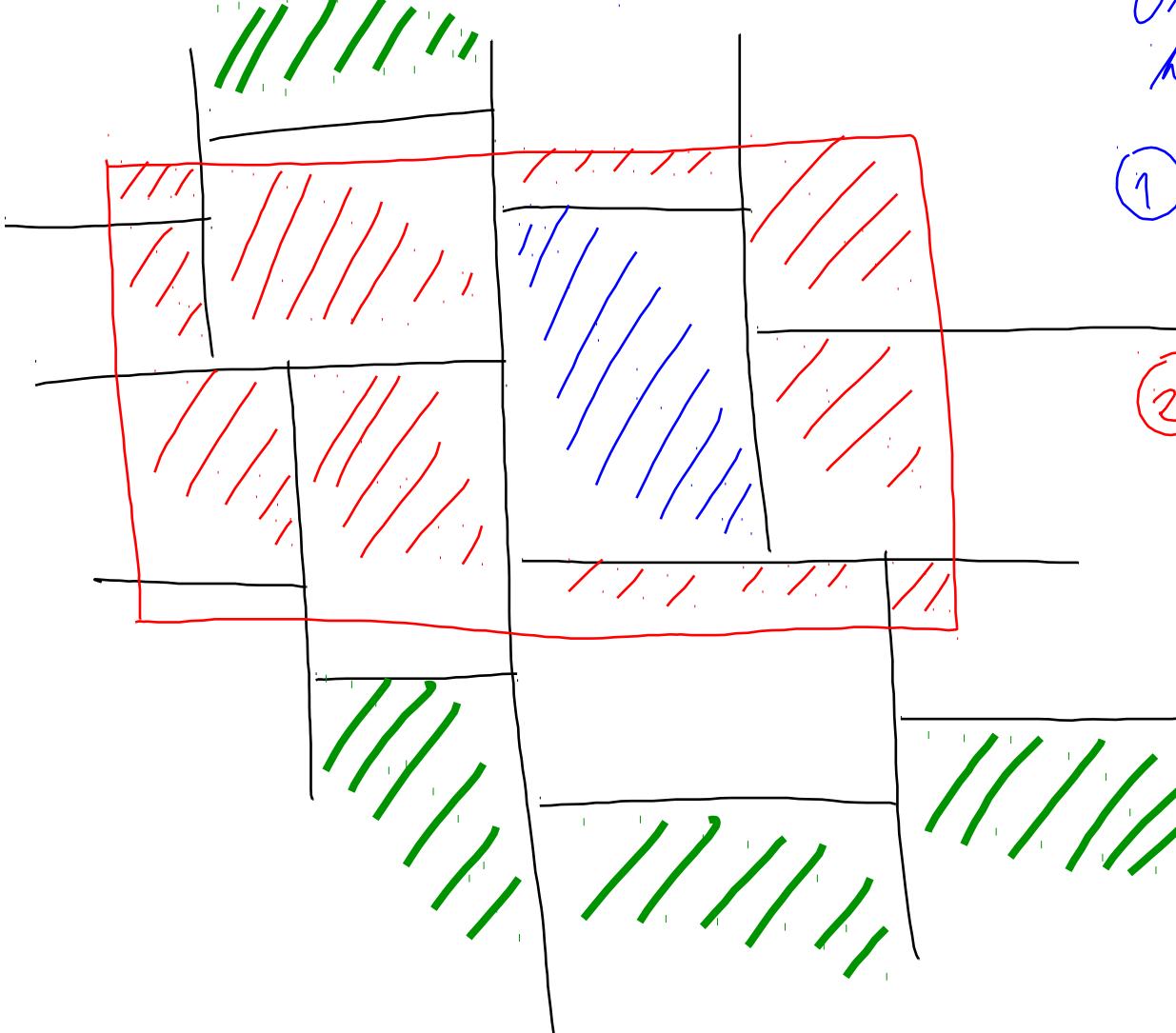
Pacovi' piedzoblast - nādne' oka body nemaj' stejnem rādiusīk  
arī g , mēle izskanēja.



M horizontálnich řešeníme  
všechny vzdálenosti oba cíle  
mezi sebou v 1 Sm.

5

## Vzhled vlníků s led.-membr.



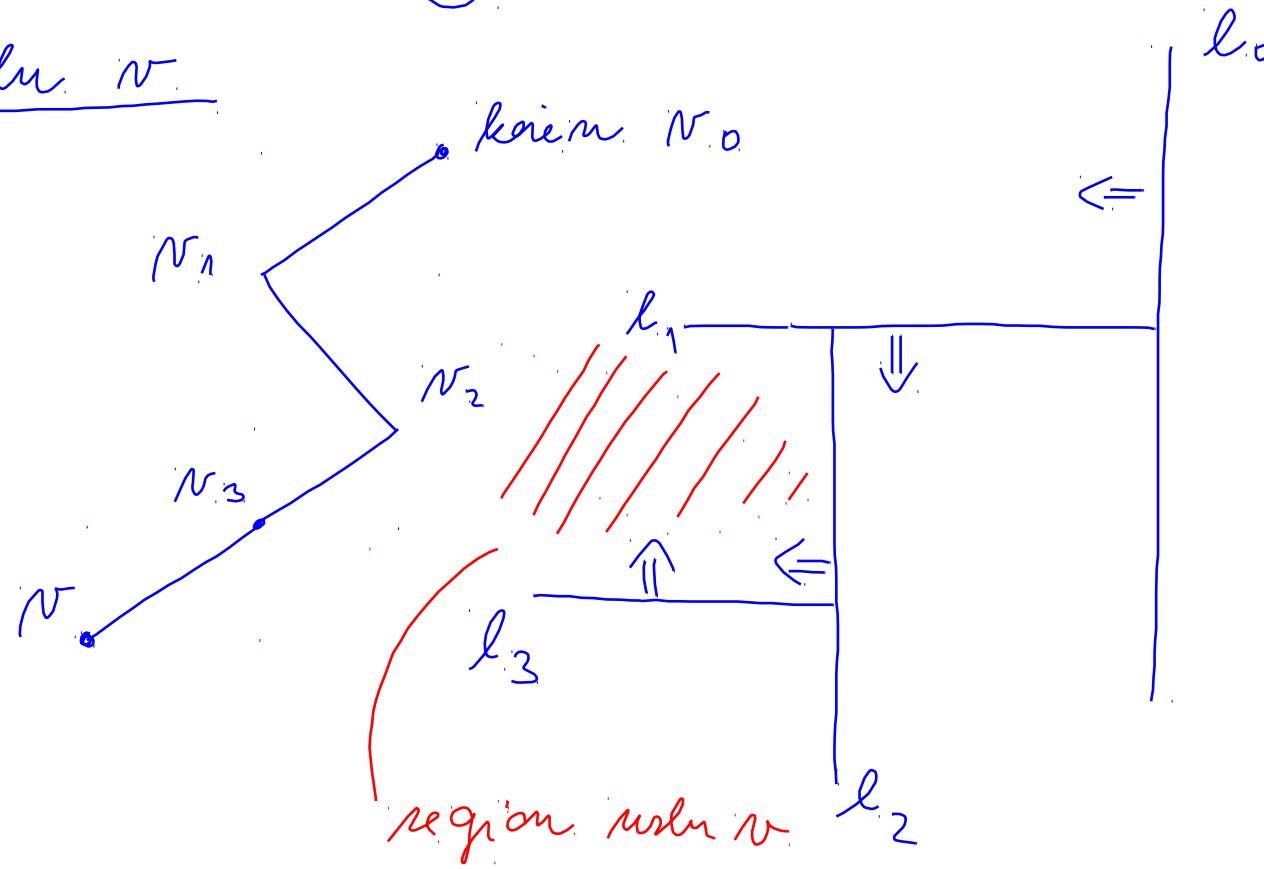
Oblasti hyper  
hypor

① celé leží  
v období hor

② mají průměr  
nepravidly;  
je velen  
z něm celé

③ mají  
pravidly  
průměr  
? období hor

(6)

Region uslu  $\nu$ 

$\text{Region uslu } \nu = \bigcap \text{pedomim màngch p'inhani } l_0, l_1, l_2, l_3$

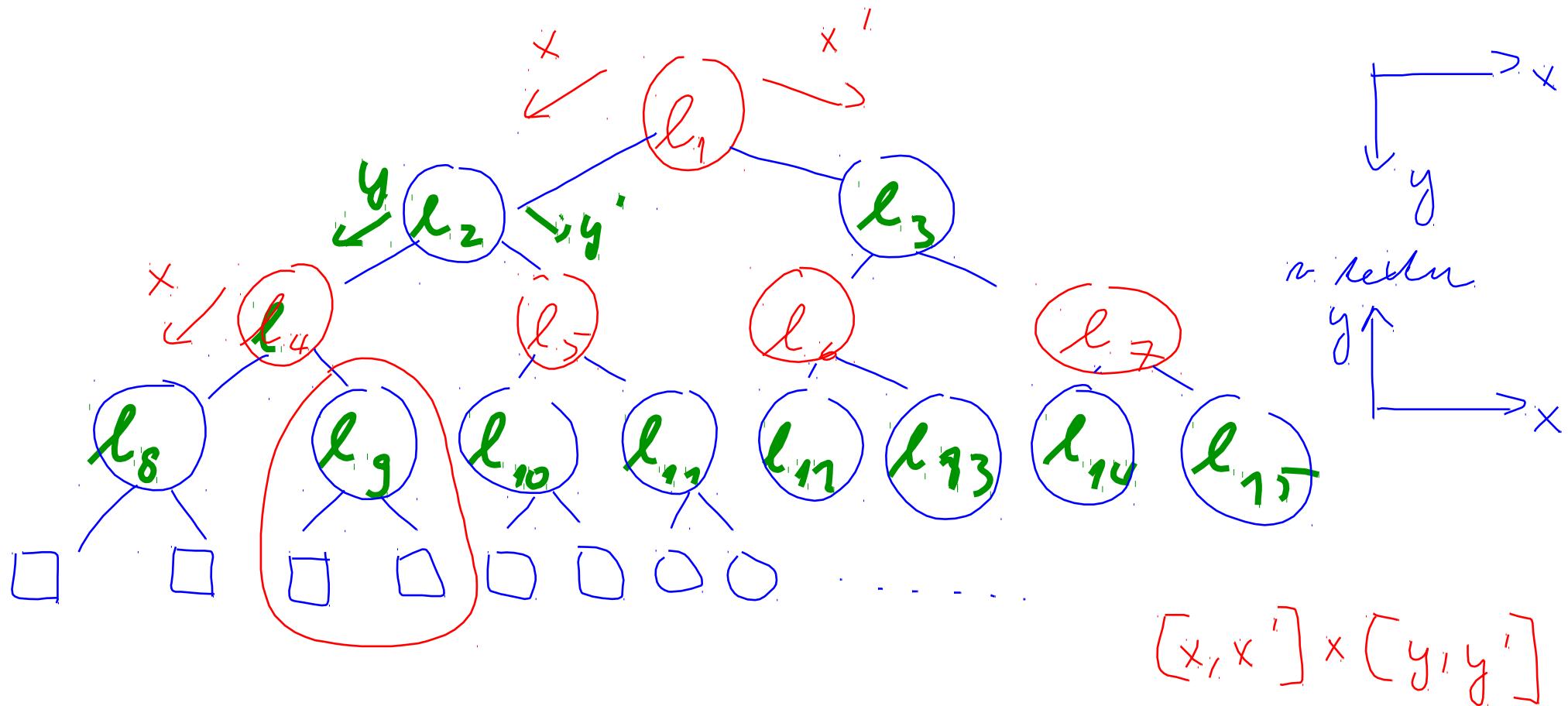
Rehensel'mat: xitline  $\nu$  uslu  $\nu$  ma'me p'inhani l à pedomim  $l^+$  a  $l^-$ , n'ak.

$$\text{region}(lc(\nu)) = \text{region } \nu \cap l^+ \quad \text{region}(rc(\nu)) = \mathbb{R}^2$$

$$\text{region}(nc(\nu)) = \text{region } \nu \cap l^-$$

- 7 -

we meditate



(8)

Odmienim "piedzihadu" na mody  $x$  i  $y$  i y-ove vlastnosti  
spolu "stejne"

Minkova vlastnost vlastnosti mody bude dve vlastnosti.

Bud.  $p = (x, y)$  zapišeme jeho  $((x, y), (y, x))$

a ne dvojicich herceme "mikrofyzické" vlastnosti mody v poslední řadě.  
1. rovnob. a 2. rovnob.

$$p \neq q \Rightarrow (p_x, p_y) \neq (q_x, q_y) \text{ a } (p_y, p_x) \neq (q_y, q_x)$$

Modelník  $R = [x, x'] \times [y, y']$  nahradíme "obdělníkem"

$$R' = [(x_1, -\infty), (x_1, +\infty)] \times [(y_1, -\infty), (y_1, +\infty)]$$

$$(x_0, y_0) \in R \Leftrightarrow ((x_0, y_0), (y_0, x_0)) \in R'^h$$

$$\leftarrow (x_0, y_0) \in [ (x, -\infty), (x, +\infty) ]$$

$$(x, -\infty) \subset (x_0, y_0) \Leftrightarrow x < x_0 \text{ mba } x = x_0 \\ \text{a } -\infty < y_0$$

analogicky další neomezení

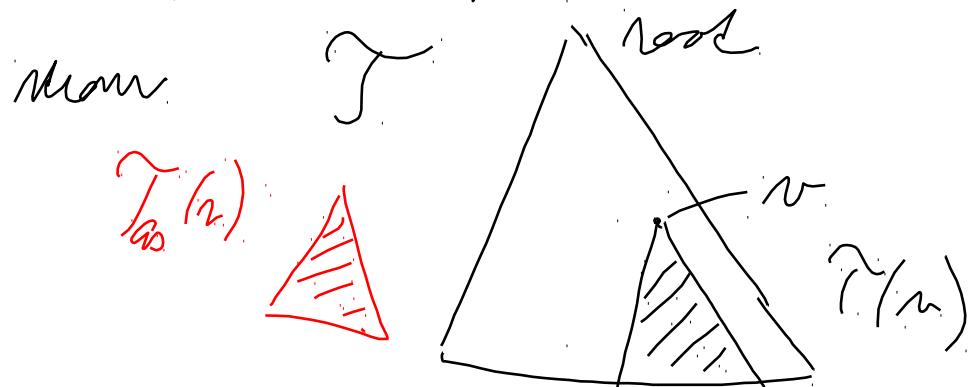
Algoritmus "políkař" režim je pouze naváděcí pro následující  
doporučení a stand. upředlání cíle v následovném  
lexikografickém uspořádání.

(10)

## Range trees

- slouží ke vyhledávání výsledků, kde ne výhledávání provádí pouze počet  $x$  a základní hodnota  $y$
- je možné najít na paměti a časem na konstrukci vyhledávací struktury, ale vyhledávání vyžaduje

Při minimálním bodu v  $\mathbb{R}^2$ , když ji vyhledáváme podle  $x$ -ových rozdílů (pro výhled předpokládáme, že rádiusy jsou body nemají stejnou  $x$ -osu ani  $y$ -ovou rozdílů) a nad kterou vyhledáváním nás zajímá minimální výsledek



Výhled lze v  $T(n)$  vyhledávat podle rozdílu  $y$  a následujícího kódu (obrázek T(n))

Pamekosa' marginal

(11)

Pamekosa' marginal as  
Mann

$$m = m$$

$$\frac{m}{2} + \frac{m}{2} = m$$

$$\frac{m}{4} + \frac{m}{4} + \frac{m}{4} + \frac{m}{4} = m$$

m x n è bùn P

Ridge x log<sub>2</sub> m. Tedy pamekosa'  
marginal range tree n dim 2 je

$O(m \log m)$