

```

• for s = 3 to m-1 do
  x ← S.top()
  y ← S.top-pred()
  while orientation(y, x, q_s) > 0 do
    S.pop()
    x ← y
    y ← S.top-pred()
  od
  S.push(q_s)
od
return S

```

$\mathcal{O}(1)$
 ↓ dh left-turn oder colinear, also kein right-turn
 $\mathcal{O}(1)$
 $\mathcal{O}(1)$
 $\mathcal{O}(1)$ } $\mathcal{O}(m-3)$
 $\mathcal{O}(1)$

S enthält die obere Hülle

Invariante:

Es ist x_0, x_1, \dots, x_t ist Teilfolge von q_m, q_1, \dots, q_s mit:

- $x_0 = q_m$
 - $x_1 = q_1$
 - $x_t = q_s$
- } $t \geq 2$ dh der Stack ist nie leer

- x_1, \dots, x_t konvexes Polygon
 - obere Hülle von S ist Teilfolge von: $x_1, \dots, x_t, q_{s+1}, \dots, q_m$
- ist immer erfüllt.

⇒ Korrektheit des Algorithmus

Algorithmus CONVEX-HULL (S): in diesem Alg ist S eine Liste

```

• S.sort(xy)
• a ← S.min
• b ← S.max
• forall p ∈ S do
  if (orientation(a, b, p) > 0) S1.append(p)
  if (orientation(a, b, p) < 0) S2.append(p)
od
• S1.push(a)
• S1.append(b)
• S2.push(a)
• S2.append(b)
• H1 ← UPPER-HULL(S1)
• H2 ← LOWER-HULL(S2)
• H1 umdrehen
• H2 an H1 anhängen
• a und b einmal löschen

```

$\mathcal{O}(n \log n)$ dominiert.

$\mathcal{O}(1)$
 $\mathcal{O}(1)$

$\mathcal{O}(n)$

$\mathcal{O}(m)$
 $\mathcal{O}(n-m)$
 $\mathcal{O}(m)$
 $\mathcal{O}(1)$
 $\mathcal{O}(1)$

Laufzeit: ohne Sortieren

$|S| = n$

Betrachtung der while-Schleife:

- Der Rumpf hat Kosten $\mathcal{O}(1)$
- Da jeder Pkt höchstens einmal aus S entfernt werden kann, wird die while Schleife höchstens $|S| = n$ mal durchlaufen

⇒ insgesamt: $\mathcal{O}(n)$

Das ist optimal

Denn: mit Sortierung ⇒ $\mathcal{O}(n \log n)$ und wir wissen: Berechnung von CH(S) ist mind. so schwer wie Sortieren

Bemerkung

Wenn # Ecken von CH(S) = $h < \log n$ ⇒ Alg I besser als Alg II

Alg I: $\mathcal{O}(n \cdot h)$

Alg II: $\mathcal{O}(n \cdot \log n)$