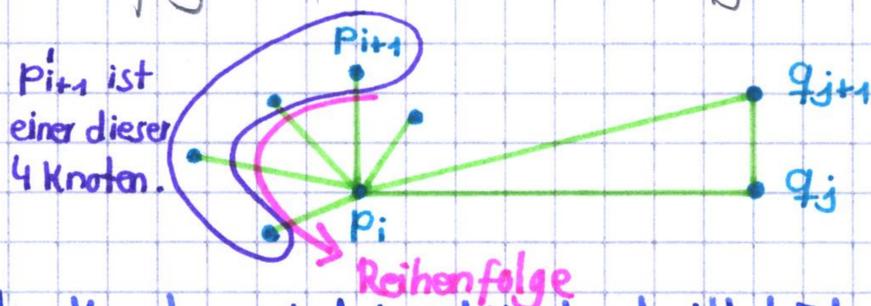


- Finden der beiden Berührungskreise: (in Zeit $\Theta(n)!!$)
 - Die Kandidaten für p_{i+1} und q_{j+1} sind Nachbarknoten von p_i bzw. q_j . (folgt aus Konvexität von C_1 und C_2)
Es genügt also in jedem Schritt die Nachbarknoten von p_i und q_j zu betrachten.
Daraus folgt aber noch nicht $\Theta(n)$ Laufzeit !!
Denn der Grad eines Knotens kann $\Theta(n)$ sein und p_i oder q_j kann für eine große Zahl von Schritten beibehalten werden. Dann müsste man in jedem Schritt immer wieder alle $\Theta(n)$ Nachbarn untersuchen.
 - Es liegt aber eine Monotonie-Eigenschaft vor:
Wenn zB p_i in einem Schritt beibehalten wird dh das Min der beiden Kandidaten p_{i+1} und q_{j+1} war q_{j+1} , dann folgt der neue Kandidat (bzgl der neuen Drehachse) p_{i+1} , nach dem Knoten p_{i+1} in der Adjazenzliste von p_i , oder er ist gleich p_{i+1} dh man kann da anfangen zu suchen wo man aufgehört hat.



⇒ Jede Kante wird im Mischschritt höchstens ein mal betrachtet.
⇒ Laufzeit $\Theta(n)$.

- Laufzeit:
 - Teilen: $\Theta(n)$
 - Mischen: $\Theta(n)$
 - ⇒ insgesamt: $\Theta(n \cdot \log n)$ zur Berechnung der CH von n Pkten im \mathbb{R}^3

- Bemerkung:
Die Berechnung der konv Hülle von n Pkten kann also im \mathbb{R}^3 genauso effizient gelöst werden wie im $\mathbb{R}^2!!$

6.3 Berechnung der Delaunay-Triangulierung (in der Ebene) durch 3-dim konv Hülle

Geg.: Menge $S = \{p_1, \dots, p_n\}$ von n Pkten im \mathbb{R}^2

Ges.: Delaunay-Triangulierung von S

Ann.: Keine degenerierten Eingaben, dh keine 4 oder mehr Pkte auf einem Kreis

- Idee:
Übersetze die Tatsache dass bei einer DT von S alle Pkte außerhalb oder auf dem Kreis durch $a, b, c \in S$ liegen, in die Eigenschaft der konvexen Hülle. Dort liegen dann alle Pkte auf einer Seite der Ebene die durch a, b, c definiert ist. Diese Ebene ist eine Fläche der konv Hülle im \mathbb{R}^3 .

- Algorithmus:
 - Projiziere jeden Pkt $p \in S$, $p = (x, y)$ auf einen Paraboloiden, dh bilde $p = (x, y)$ ab auf $p' = (x, y, z)$ mit $z = x^2 + y^2$

