

GRAHAM_SCAN(Q) // |Q| ≥ 3 insieme di punti sul piano

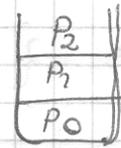
1. determina p_0 , punto con ordinata minima // |Q| = n; se per p_i e p_j $i \neq j$
 $y_{p_i} = y_{p_j}$ e $x_{p_i} < x_{p_j}$
 \Rightarrow scelgo p_i $O(n)$

2. ordina $\{P_1, \dots, P_n\} = Q \setminus \{p_0\}$ rispetto all'angolo polare formato rispetto a p_0 ;
 (in senso anti-orario) // $O(n \log n)$

[rimuovere i punti allineati (uguale angolo)] // se p_i e p_j formano lo stesso angolo e p_j è più lontano da p_0 che p_i , che si può ottenere per combinazione convessa $O(n)$

3. $top(S) = 0$ // funzione che mi restituisce il perno attuale alla pila

4. $push(p_0, S)$
 5. $push(p_1, S)$
 6. $push(p_2, S)$ // inizializzo la pila S con i primi 3 punti



$top(S)$
 $next\ top(S)$: restituisce il penultimo inserito

7. for $i = 3$ to n

8. do { while (l'angolo formato da $next\ top(S)$, $top(S)$, p_i non provoca una svolta a sx) // la verifica della svolta si effettua calcolando i prodotti incrociati $O(n)$ (*)

9. { $pop(S)$ }

10. $push(p_i, S)$ }
 }

11. return S

(*) il ciclo while annidato nel for può indurre una stima quadratiche $O(n^2)$ della complessità dei passi 7. → 10

In realtà con il metodo degli aggregati (sì) per l'analisi ammortizzata si dimostra che questa fase costa $O(n)$

$|Q| = m;$

P array; // array dei punti; $dim(p) = m+1$

swap $P[1]$ con il punto di coord. y minima;

sort P rispetto all'angolo polare con $P[1]$

$nu = 2$ // nu mantiene il n° di punti in CH(Q)

$p(0) = p(m);$ // ci fermiamo quando troviamo il p_0

```
for i=3 to m
  {
    while (p(m-1), p(m), p(i) provocano
           svolta a dx ) {
```

if (nu = 2)

{ swap $p(nu)$ con $p(i);$

$i = i + 1;$

// controllo di
// collinearità
// → ignora pti
// non necessari

else { nu = nu + 1 }

}

$nu = nu + 1;$

swap $p(nu)$ con $p(i)$

}