## **Geometria Computacional**

Introdução

Prof. Edson Alves

Faculdade UnB Gama

# Geometria Computacional

• A Geometria Computacional é uma área de estudos recente (anos 70), porém é um tópico frequente em maratonas de programação

- A Geometria Computacional é uma área de estudos recente (anos 70), porém é um tópico frequente em maratonas de programação
- Em geral, os competidores devem postergar a solução de problemas desta área para o meio ou o fim do contest, pois

- A Geometria Computacional é uma área de estudos recente (anos 70), porém é um tópico frequente em maratonas de programação
- Em geral, os competidores devem postergar a solução de problemas desta área para o meio ou o fim do contest, pois
  - 1. estes problemas possuem muitos *corner cases*, os quais devem ser tratados com atenção

- A Geometria Computacional é uma área de estudos recente (anos 70), porém é um tópico frequente em maratonas de programação
- Em geral, os competidores devem postergar a solução de problemas desta área para o meio ou o fim do contest, pois
  - 1. estes problemas possuem muitos corner cases, os quais devem ser tratados com atenção
  - 2. erros de precisão inerentes às variáveis em ponto flutuante podem levar ao WA

- A Geometria Computacional é uma área de estudos recente (anos 70), porém é um tópico frequente em maratonas de programação
- Em geral, os competidores devem postergar a solução de problemas desta área para o meio ou o fim do contest, pois
  - 1. estes problemas possuem muitos corner cases, os quais devem ser tratados com atenção
  - 2. erros de precisão inerentes às variáveis em ponto flutuante podem levar ao WA
  - 3. estes problemas envolvem operações triviais quando feitas com caneta e lápis, mas que possuem implementações sofisticadas

- A Geometria Computacional é uma área de estudos recente (anos 70), porém é um tópico frequente em maratonas de programação
- Em geral, os competidores devem postergar a solução de problemas desta área para o meio ou o fim do contest, pois
  - 1. estes problemas possuem muitos corner cases, os quais devem ser tratados com atenção
  - 2. erros de precisão inerentes às variáveis em ponto flutuante podem levar ao WA
  - 3. estes problemas envolvem operações triviais quando feitas com caneta e lápis, mas que possuem implementações sofisticadas
  - 4. estes problemas apresentam soluções que podem ter codificações longas e tediosas

- A Geometria Computacional é uma área de estudos recente (anos 70), porém é um tópico frequente em maratonas de programação
- Em geral, os competidores devem postergar a solução de problemas desta área para o meio ou o fim do contest, pois
  - 1. estes problemas possuem muitos corner cases, os quais devem ser tratados com atenção
  - 2. erros de precisão inerentes às variáveis em ponto flutuante podem levar ao WA
  - 3. estes problemas envolvem operações triviais quando feitas com caneta e lápis, mas que possuem implementações sofisticadas
  - 4. estes problemas apresentam soluções que podem ter codificações longas e tediosas
- Para atacar tais problemas, o competidor tem que se preparar previamente registrando, em suas anotações, as fórmulas básicas e implementações testadas dos algoritmos clássicos da geometria computacional

• Trate todos os *corner cases* ou use implementações que os evitem

- Trate todos os *corner cases* ou use implementações que os evitem
- Evite o uso de variáveis do tipo ponto flutuante sempre que possível

- Trate todos os *corner cases* ou use implementações que os evitem
- Evite o uso de variáveis do tipo ponto flutuante sempre que possível
- Se for necessário o uso de variáveis em ponto flutuante, defina um limiar  $\varepsilon$  (por exemplo,  $\varepsilon=10^{-9}$ ) para os operadores relacionais:

- Trate todos os *corner cases* ou use implementações que os evitem
- Evite o uso de variáveis do tipo ponto flutuante sempre que possível
- Se for necessário o uso de variáveis em ponto flutuante, defina um limiar  $\varepsilon$  (por exemplo,  $\varepsilon=10^{-9}$ ) para os operadores relacionais:
  - i. a=b se, e somente se,  $\;|a-b|<\varepsilon\;$

- Trate todos os *corner cases* ou use implementações que os evitem
- Evite o uso de variáveis do tipo ponto flutuante sempre que possível
- Se for necessário o uso de variáveis em ponto flutuante, defina um limiar  $\varepsilon$  (por exemplo,  $\varepsilon=10^{-9}$ ) para os operadores relacionais:
  - i. a=b se, e somente se, |a-b|<arepsilon
  - ii.  $a \leq 0$  se, e somente se,  $\ a < \varepsilon$

- Trate todos os *corner cases* ou use implementações que os evitem
- Evite o uso de variáveis do tipo ponto flutuante sempre que possível
- Se for necessário o uso de variáveis em ponto flutuante, defina um limiar  $\varepsilon$  (por exemplo,  $\varepsilon = 10^{-9}$ ) para os operadores relacionais:

```
i. a=b se, e somente se, |a-b|<\varepsilon
```

ii.  $a \leq 0$  se, e somente se,  $\ a < \varepsilon$ 

iii.  $a \geq 0$  se, e somente se,  $a > -\varepsilon$ 

- Trate todos os *corner cases* ou use implementações que os evitem
- Evite o uso de variáveis do tipo ponto flutuante sempre que possível
- Se for necessário o uso de variáveis em ponto flutuante, defina um limiar  $\varepsilon$  (por exemplo,  $\varepsilon = 10^{-9}$ ) para os operadores relacionais:

```
\begin{split} &\text{ii. } a=b \text{ se, e somente se, } |a-b|<\varepsilon\\ &\text{iii. } a\leq 0 \text{ se, e somente se, } a<\varepsilon\\ &\text{iii. } a\geq 0 \text{ se, e somente se, } a>-\varepsilon \end{split}
```

```
1 // Comparação de igualdade entre variáveis do tipo ponto flutuante
2 const double EPS { 1e-9 };
3
4 bool equals(double a, double b)
5 {
6    return fabs(a - b) < EPS;
7 }</pre>
```

 Caso seja necessário usar variáveis do tipo ponto flutuante, utilize double ao invés de float

- Caso seja necessário usar variáveis do tipo ponto flutuante, utilize double ao invés de float
- Se a precisão do tipo **float** (32 *bits*) e do **double** (64 *bits*) não forem suficientes, utilize o tipo **long double** (128 *bits*)

- Caso seja necessário usar variáveis do tipo ponto flutuante, utilize double ao invés de float
- Se a precisão do tipo **float** (32 *bits*) e do **double** (64 *bits*) não forem suficientes, utilize o tipo **long double** (128 *bits*)
- Tome cuidado com a impressão do zero em ponto flutuante: em determinados casos, a saída pode ser prefixada pelo o sinal negativo

- Caso seja necessário usar variáveis do tipo ponto flutuante, utilize double ao invés de float
- Se a precisão do tipo float (32 bits) e do double (64 bits) não forem suficientes, utilize o tipo long double (128 bits)
- Tome cuidado com a impressão do zero em ponto flutuante: em determinados casos, a saída pode ser prefixada pelo o sinal negativo

```
1 #include <iostream>
2
3 int main()
4 {
5     std::cout << -1.0 * 0 << '\n';
6
7     return 0;
8 }</pre>
```

• Há três abordagens possíveis na busca da solução de um problema de Geometria Computacional: Geometria Analítica, Geometria Plana e Álgebra Linear

- Há três abordagens possíveis na busca da solução de um problema de Geometria Computacional: Geometria Analítica, Geometria Plana e Álgebra Linear
- Na Geometria Analítica:

- Há três abordagens possíveis na busca da solução de um problema de Geometria Computacional: Geometria Analítica, Geometria Plana e Álgebra Linear
- Na Geometria Analítica:
  - as figuras geométricas são localizadas no espaço através das coordenadas de seus pontos ou vértices

- Há três abordagens possíveis na busca da solução de um problema de Geometria Computacional: Geometria Analítica, Geometria Plana e Álgebra Linear
- Na Geometria Analítica:
  - as figuras geométricas são localizadas no espaço através das coordenadas de seus pontos ou vértices
  - 2. são usadas equações para representar figuras e relações

- Há três abordagens possíveis na busca da solução de um problema de Geometria Computacional: Geometria Analítica, Geometria Plana e Álgebra Linear
- Na Geometria Analítica:
  - as figuras geométricas são localizadas no espaço através das coordenadas de seus pontos ou vértices
  - 2. são usadas equações para representar figuras e relações
  - 3. novas relações podem ser deduzidas através da combinação e manipulação destas expressões

- Há três abordagens possíveis na busca da solução de um problema de Geometria Computacional: Geometria Analítica, Geometria Plana e Álgebra Linear
- Na Geometria Analítica:
  - as figuras geométricas são localizadas no espaço através das coordenadas de seus pontos ou vértices
  - 2. são usadas equações para representar figuras e relações
  - 3. novas relações podem ser deduzidas através da combinação e manipulação destas expressões
- Na Geometria Plana:

- Há três abordagens possíveis na busca da solução de um problema de Geometria Computacional: Geometria Analítica, Geometria Plana e Álgebra Linear
- Na Geometria Analítica:
  - 1. as figuras geométricas são localizadas no espaço através das coordenadas de seus pontos ou vértices
  - 2. são usadas equações para representar figuras e relações
  - 3. novas relações podem ser deduzidas através da combinação e manipulação destas expressões
- Na Geometria Plana:
  - 1. as figuras são descritas por suas propriedades

- Há três abordagens possíveis na busca da solução de um problema de Geometria Computacional: Geometria Analítica, Geometria Plana e Álgebra Linear
- Na Geometria Analítica:
  - as figuras geométricas são localizadas no espaço através das coordenadas de seus pontos ou vértices
  - 2. são usadas equações para representar figuras e relações
  - 3. novas relações podem ser deduzidas através da combinação e manipulação destas expressões
- Na Geometria Plana:
  - 1. as figuras são descritas por suas propriedades
  - 2. a posição absoluta no espaço não é importante, e sim a distância relativa entre duas ou mais figuras

- Há três abordagens possíveis na busca da solução de um problema de Geometria Computacional: Geometria Analítica, Geometria Plana e Álgebra Linear
- Na Geometria Analítica:
  - as figuras geométricas são localizadas no espaço através das coordenadas de seus pontos ou vértices
  - 2. são usadas equações para representar figuras e relações
  - 3. novas relações podem ser deduzidas através da combinação e manipulação destas expressões
- Na Geometria Plana:
  - 1. as figuras são descritas por suas propriedades
  - 2. a posição absoluta no espaço não é importante, e sim a distância relativa entre duas ou mais figuras
  - 3. as relações são estabeleciadas por meio de simetrias e semelhanças

• Na Álgebra Linear:

- Na Álgebra Linear:
  - segmentos de retas são interpretados como vetores

- Na Álgebra Linear:
  - segmentos de retas são interpretados como vetores
  - transformações como rotações e translações podem simplificar problemas ao deslocar os entes geométricos para uma nova origem

- Na Álgebra Linear:
  - segmentos de retas são interpretados como vetores
  - transformações como rotações e translações podem simplificar problemas ao deslocar os entes geométricos para uma nova origem
  - transformações lineares são representadas como matrizes, e sua composição equivale a uma multiplicação matricial

- Na Álgebra Linear:
  - segmentos de retas são interpretados como vetores
  - transformações como rotações e translações podem simplificar problemas ao deslocar os entes geométricos para uma nova origem
  - transformações lineares são representadas como matrizes, e sua composição equivale a uma multiplicação matricial
- A Geometria Analítica é a mais comum entre as três abordagens

- Na Álgebra Linear:
  - segmentos de retas são interpretados como vetores
  - transformações como rotações e translações podem simplificar problemas ao deslocar os entes geométricos para uma nova origem
  - transformações lineares são representadas como matrizes, e sua composição equivale a uma multiplicação matricial
- A Geometria Analítica é a mais comum entre as três abordagens
- A Geometria Plana é a abordagem menos comum, mas pode simplificar os problemas quando bem utilizada

- Na Álgebra Linear:
  - segmentos de retas são interpretados como vetores
  - transformações como rotações e translações podem simplificar problemas ao deslocar os entes geométricos para uma nova origem
  - transformações lineares são representadas como matrizes, e sua composição equivale a uma multiplicação matricial
- A Geometria Analítica é a mais comum entre as três abordagens
- A Geometria Plana é a abordagem menos comum, mas pode simplificar os problemas quando bem utilizada
- A Álgebra Linear é útil para descobrir relações que seriam trabalhosas de se verificar utilizando apenas a Geometria Analítica

#### Referências

- 1. HALIM, Felix; HALIM, Steve. Competitive Programming 3, 2010.
- 2. LAAKSONEN, Antti. Competitive Programmer's Handbook, 2018.
- 3. **De BERG**, Mark; **CHEONG**, Otfried. *Computational Geometry: Algorithms and Applications*, 2008.
- 4. Jason Turner. Negative Zero. Youtube, 2017<sup>1</sup>.

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup>https://www.youtube.com/watch?v=18v-fb\_TepU