

# Geometria Computacional

Retas e Vetores

---

Prof. Edson Alves

2018

Faculdade UnB Gama

1. Definição de reta
2. Vetores
3. Produto interno e produto vetorial

## Definição de reta

---

# Definição

- Reta também é um elemento primitivo da Geometria
- No primeiro livro dos elementos, Euclides define reta como “*a line is breadthless length*”, que numa tradução livre diz que “linha é comprimento sem largura”
- As linhas são elementos unidimensionais
- Em C/C++, pontos podem ser representados através ou de sua equação geral, ou de sua equação reduzida
- A equação reduzida de uma reta é a mais conhecida e utilizada nos cursos de ensino médio
  1. tem a vantagem de facilitar comparações entre retas e identificar paralelismo
  2. não é capaz de representar retas verticais
- A equação geral, como o próprio nome diz, pode representar qualquer reta do plano

# Equação reduzida da reta

- A equação reduzida da reta é dada por

$$y = mx + b,$$

onde  $m$  é o coeficiente angular da reta e  $b$  é o coeficiente linear da reta

- O primeiro coeficiente representa a taxa de variação da reta: consiste no número de unidades que  $y$  varia para cada unidade de variação de  $x$  no sentido positivo do eixo horizontal
- O segundo coeficiente é o valor no qual a reta intercepta o eixo  $y$

```
1 template<typename T>
2 struct Line {
3     T m, b;
4
5     Line(T mv, T bv) : m(mv), b(bv) {}
6 };
```

## Equação reduzida a partir de dois pontos dados

- Dados dois pontos  $P = (x_p, y_p)$  e  $Q = (x_q, y_q)$  tais que  $x_p \neq x_q$ , a inclinação da reta é dada por

$$m = \frac{y_q - y_p}{x_q - x_p}$$

- Deste modo, a equação reduzida da reta será dada por

$$y = m(x - x_p) + y_p = mx + (y_p - mx_p)$$

- Se  $x_p = x_q$ , a reta é vertical
- Retas verticais podem ser tratadas por meio de uma variável booleana que indica se a reta é vertical ou não
- Caso seja, o coeficiente  $b$  indica o ponto que a reta intercepta o eixo horizontal

# Implementação da reta através da equação reduzida

```
1 // Definição da função de comparação equals e da classe Point
2
3 template<typename T>
4 struct Line {
5     T m, b;
6     bool vertical;
7
8     Line(const Point& P, const Point& Q) : vertical(false)
9     {
10         if (equals(P.x, Q.x))
11         {
12             vertical = true;
13             b = P.x;
14         } else
15         {
16             m = (Q.y - P.y)/(Q.x - P.x)
17             b = P.y - m * P.x
18         }
19     }
20 };
```

# Equação geral da reta

- A equação geral da reta é dada por

$$ax + by + c = 0$$

- Como dito, a equação geral pode representar retas verticais ( $b = 0$ )
- Nos demais casos, é possível obter a equação reduzida a partir da equação geral

```
1  template<typename T>
2  struct Line {
3      T a, b, c;
4
5      Line(T av, T bv, T cv) : a(av), b(bv), c(cv) {}
6  };
```



# Equação geral da reta a partir de dois pontos

- Dados dois pontos distintos  $P = (x_p, y_p)$  e  $Q = (x_q, y_q)$ , é possível obter os coeficientes da equação geral da seguinte maneira:
  1. Substitua as coordenadas de um dos dois pontos na equação geral
  2. Encontrado o valor de  $c$ , substitua as coordenadas de ambos pontos na equação geral, obtendo um sistema linear
  3. Os valores de  $a$  e  $b$  são a solução deste sistema linear
- Este processo pode ser simplificado através do uso de Álgebra Linear: se três pontos  $P = (x_p, y_p)$ ,  $Q = (x_q, y_q)$  e  $R = (x, y)$  são colineares (isto é, pertencem a uma mesma reta), então

$$\det \begin{bmatrix} x_p & y_p & 1 \\ x_q & y_q & 1 \\ x & y & 1 \end{bmatrix} = 0$$

- A solução da equação acima é

$$a = y_p - y_q, b = x_q - x_p, c = x_p y_q - x_q y_p$$

# Implementação da reta através da equação geral

```
1 // Definição da classe Point
2
3 template<typename T>
4 struct Line {
5     T a, b, c;
6
7     Line(const Point& P, const Point& Q)
8         : a(P.y - Q.y), b (Q.x - P.x), c(P.x * Q.y - Q.x * P.y)
9     {
10    }
11 };
```

## Observações sobre a equação geral da reta

- Um mesma reta pode ter infinitas equações gerais associadas: basta multiplicar toda a equação por uma número real diferente de zero
- Para normalizar a representação, associando uma única equação a cada reta, é necessário dividir toda a equação pelo coeficiente  $a$  (ou por  $b$ , caso  $a$  seja igual a zero)
- Esta estratégia permite a simplificação de algoritmos de comparação entre retas
- Por outro lado, não uniformizar a representação permite manter os coeficientes inteiros, caso as coordenadas dos pontos sejam inteiras
- Importante notar que, em ambas representações, pode acontecer da reta resultante ser degenerada
- Isto ocorre quando os pontos  $P$  e  $Q$  são idênticos: neste caso, a reta se reduz a um único ponto
- O tratamento deste caso especiais nos demais algoritmos aumenta o tamanho e a sofisticação dos códigos
- Porém o não tratamento de casos especiais pode levar ao WA

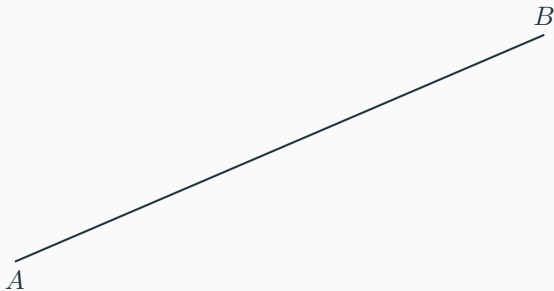
# Relação entre ponto e reta

- Seja  $r$  uma reta com equação geral  $ax + by + c = 0$  e  $P = (x_p, y_p)$  um ponto qualquer
- $P \in r$  se, e somente se,  $ax_p + by_p + c = 0$
- Esta relação pode ser verificada diretamente a partir da equação geral da reta, ou através do determinante apresentado anteriormente, conhecidos dois pontos  $Q$  e  $R$  da reta

```
1 // Definição da classe Point e da função de comparação equals
2
3 template<typename T>
4 struct Line {
5     // Membros e construtor
6
7     bool contains(const Point& P) const
8     {
9         return equals(a*P.x + b*P.y + c, 0);
10    }
11 };
```

## Segmentos de reta

- Sejam  $A$  e  $B$  dois pontos pertencentes à reta  $r$ . O segmento de reta  $AB$  é o conjunto de pontos de  $r$  que estão entre os pontos  $A$  e  $B$
- O comprimento de um segmento de reta é a distância entre os pontos  $A$  e  $B$



# Distância entre dois pontos

- A definição de distância depende da norma utilizada
- A distância euclidiana entre dois pontos  $A = (x_a, y_a)$  e  $B = (x_b, y_b)$  é dada por

$$d(A, B) = \sqrt{(x_a - x_b)^2 + (y_a - y_b)^2}$$

- A distância do motorista de táxi é dada por

$$d(A, B) = |x_a - x_b| + |y_a - y_b|$$

- Segunda a norma do máximo, a distância entre  $A$  e  $B$  é dada por

$$d(A, B) = \max\{|x_a - x_b|, |y_a - y_b|\}$$

## Observações sobre distância entre dois pontos

- Embora a distância euclidiana seja a mais comum, a raiz quadrada que aparece na sua definição leva a resultados em ponto flutuante
- Por este motivo, em geral é implementada a função que computa o quadrado da distância, o que elimina a raiz quadrada e permite a aritmética de inteiros
- O quadrado da distância pode ser usado para comparar os pontos por distância, pois ela preserva esta relação
- A distância do motorista de táxi considera que os movimentos no plano só podem ser feitos na horizontal e vertical
- Um exemplo prático da norma do máximo acontece no tabuleiro do xadrez: ela define o raio de ação do rei (todas as casas que estão a uma unidade de distância dele)

# Exemplo de implementação das distâncias

```
1 #include <cmath>
2 #include <iostream>
3
4 template<typename T>
5 struct Point {
6     T x, y;
7
8     Point(T xv = 0, T yv = 0) : x(xv), y(yv) {}
9 };
10
11 template<typename T>
12 double dist(const Point<T>& P, const Point<T>& Q)
13 {
14     return hypot(P.x - Q.x, P.y - Q.y);
15 }
16
17 template<typename T>
18 T dist2(const Point<T>& P, const Point<T>& Q)
19 {
20     return (P.x - Q.x)*(P.x - Q.x) + (P.y - Q.y)*(P.y - Q.y);
21 }
```



## Exemplo de implementação das distâncias

```
22
23 template<typename T>
24 T taxicab(const Point<T>& P, const Point<T>& Q)
25 {
26     if (std::is_floating_point<T>::value)
27         return fabs(P.x - Q.x) + fabs(P.y - Q.y);
28     else
29         return llabs(P.x - Q.x) + llabs(P.y - Q.y);
30 }
31
32 template<typename T>
33 T max_norm(const Point<T>& P, const Point<T>& Q)
34 {
35     if (std::is_floating_point<T>::value)
36         return std::max(fabs(P.x - Q.x), fabs(P.y - Q.y));
37     else
38         return std::max(llabs(P.x - Q.x), llabs(P.y - Q.y));
39 }
40
```

# Exemplo de implementação das distâncias

```
41 int main()
42 {
43     Point<int> P, Q(2, 3);
44
45     std::cout << "Euclidiana: " << dist(P, Q) << '\n';
46     std::cout << "Quadrado: " << dist2(P, Q) << '\n';
47     std::cout << "Motorista de táxi: " << taxicab(P, Q) << '\n';
48     std::cout << "Norma do máximo: " << max_norm(P, Q) << '\n';
49
50     return 0;
51 }
```

# Vetores

---

# Definição de vetores

- Vetores são segmentos de retas orientados
- Os vetores são caracterizados pela sua direção (inclinação da reta que contém o segmento), orientação (ponto de partida e de chegada) e tamanho (distância entre os dois pontos)
- Dois vetores são iguais apenas se coincidirem nestas três características
- Dados dois pontos  $A$  e  $B$ ,  $\vec{u} = \overrightarrow{AB}$  é o vetor que parte do ponto  $A$  em direção ao ponto  $B$
- Observe que  $\overrightarrow{AB}$  e  $\overrightarrow{BA}$  tem mesma direção e comprimento, mas orientações distintas)

- O vetor posição de um ponto  $P$  é o vetor que une a origem  $O$  ao ponto  $P$  ( $\overrightarrow{OP}$ )
- Na prática, trabalha-se apenas com vetores-posição: o vetor posição que equivale ao vetor  $\overrightarrow{AB}$  é o vetor  $\vec{v} = (x_b - x_a, y_b - y_a)$
- Deste modo, embora seja possível definir um tipo de dado para representar vetores, é possível utilizar pontos para representar vetores
- Esta estratégia pode dificultar a leitura das rotinas, pois embora usem a mesma memória a semântica é diferente
- Há porém a vantagem da velocidade de codificação, devido a eliminação de código redundante

## Exemplo de implementação de vetores em C++

```
1 // Definição da classe Point
2
3 template<typename T>
4 struct Vector
5 {
6     T x, y;
7
8     Vector(T xv, T yv) : x(xv), y(yv) {}
9
10    Vector(const Point& A, const Point& B)
11        : x(B.x - A.x), y(B.y - A.y) {}
12 };
```

## Direção de um vetor

- A direção de um vetor pode ser caracterizada também pelo ângulo que o vetor posição equivalente faz com o eixo- $x$  positivo
- Este ângulo pode ser computado pela função `atan2` da biblioteca `cmath`
- Esta função recebe dois parâmetros: a coordenada  $y$  e a coordenada  $x$  do vetor posição
- Esta função não lança exceções nem erros e tem retorno no intervalo  $[-\pi, \pi]$
- A função `atan` difere no número de argumentos e no intervalo do retorno

# Translações

- Um ponto  $P$  pode ser transladado no espaço, conhecidos os deslocamentos  $dx$  e  $dy$  nas direções paralelas aos eixos  $x$  e  $y$ , respectivamente
- Transladar ambos pontos que delimitam o vetor mantém o vetor inalterado
- Contudo, transladar apenas o ponto final  $P$  de um vetor posição pode alterar todas as três características de um vetor

```
1 // Definição da estrutura Point
2
3 template<typename T>
4 Point<T> translate(const Point<T>& P, T dx, T dy)
5 {
6     return Point<T> { P.x + dx, P.y + dy };
7 }
```



# rotações

- Um vetor posição pode ser rotacionado em  $\theta$  graus no sentido anti-horário através da multiplicação da matriz de rotação  $R_\theta$  e o vetor  $\vec{v}$ , onde

$$R_\theta = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix}, \quad \vec{v} = \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

- Esta matriz pode ser deduzida observando-se que as coordenadas do ponto  $P$  do vetor posição  $\vec{v}$  podem ser expressas como

$$x = r \cos \omega, \quad y = r \sin \omega,$$

onde  $r$  é o tamanho do vetor  $\vec{v}$  e  $\omega$  é o ângulo que  $\vec{v}$  faz com o eixo- $x$  positivo

- Assim, as coordenadas do ponto resultante da rotação são

$$x' = r \cos(\omega + \theta), \quad y' = r \sin(\omega + \theta)$$

# Rotações

- Utilizando as fórmulas para soma de ângulos do seno e do cosseno obtemos

$$x' = r \cos \omega \cos \theta - r \sin \omega \sin \theta$$

e

$$y' = r \sin \omega \cos \theta + r \cos \omega \sin \theta,$$

o que corresponde ao resultado do produto matricial já citado

```
1 // Definição da estrutura Point
2
3 template<typename T>
4 Point<T> rotate(const Point<T>& P, T angle)
5 {
6     auto x = cos(angle) * P.x - sin(angle) * P.y;
7     auto y = sin(angle) * P.x + cos(angle) * P.y;
8
9     return Point<T> { x, y };
10 }
```

## Rotação em torno de um ponto arbitrário

- Caso se deseje rotacionar o ponto  $P$  em torno de outro ponto  $C$  que não seja a origem (mais precisamente, outro eixo paralelo ao eixo- $z$  que passe pelo ponto dado), basta seguir os três passos abaixo:
  1. transladar o ponto com deslocamentos iguais aos opostos das coordenadas de  $C$ , obtendo-se o ponto  $P'$
  2. rotacionar o ponto transladado  $P'$
  3. transladar  $P'$ , com deslocamentos iguais às coordenadas de  $C$
- A translação inicial muda o sistema de coordenadas do problema, o levando a um novo sistema onde  $C$  é a origem
- Assim, pode-se utilizar a rotina de rotação em torno da origem e, ao final do processo, retornar ao sistema original, aplicando a translação inversa
- Importante notar que as três operações devem ser realizadas exatamente na ordem descrita

# Implementação da rotação em torno de um ponto arbitrário

```
1 // Definição da classe Point e das funções translate() e rotate()
2
3 template<typename T>
4 Point<T> rotate(const Point<T>& P, T angle, const Point<T>& C)
5 {
6     auto Q = translate(P, -C.x, -C.y);
7     Q = rotate(Q, angle);
8     Q = translate(Q, C.x, C.y);
9
10    return Q;
11 }
```

# Rotações tridimensionais

- A mesma ideia da rotação pode ser aplicada em pontos tridimensionais
- As matrizes  $R_x$ ,  $R_y$  e  $R_z$  abaixo rotacionam o ponto tridimensional  $P = (x_p, y_p, z_p)$  em  $\theta$  graus no sentido anti-horário

$$R_x = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \theta & -\sin \theta \\ 0 & \sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix}, \quad R_y = \begin{bmatrix} \cos \theta & 0 & -\sin \theta \\ 0 & 1 & 0 \\ \sin \theta & 0 & \cos \theta \end{bmatrix}$$

$$R_z = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

# Observações sobre translações e rotações

- Dado um conjunto de pontos  $C$ , se aplicadas a todos pontos  $P \in C$ , as operações de translação e rotação não alteram as distâncias entre os pares de pontos
- Desta forma, se uma figura é descrita por um conjunto de pontos, todas as suas características que são baseadas em distâncias (ângulos internos, perímetro, área, volume, etc) são invariantes a estas duas transformações
- Este importante fato pode ser utilizado para simplificar problemas, como exemplificado no caso da rotação em torno de um ponto arbitrário

- Outra transformação possível em um ponto (ou vetor posição) é a escala
- A escala consiste na multiplicação das coordenadas de um ponto por um escalar
- Se o mesmo escalar é utilizado em todos os produtos a escala é dita uniforme
- Ao contrário das transformações anteriores, a escala não preserva as distâncias

```
1 // Definição da classe Point
2
3 template<typename T>
4 Point<T> scale(T sx, T sy)
5 {
6     return Point<T> {sx * P.x, sy * P.y};
7 }
```

# Normalização de vetores

- Uma aplicação comum da escala é a normalização de vetor
- Um vetor é dito unitário se o seu comprimento é igual a 1
- Dado um vetor  $\vec{v}$  qualquer, é possível determinar um vetor unitário  $\vec{u}$ , na mesma direção e sentido de  $\vec{v}$ , dividindo-se as coordenadas de  $\vec{v}$  pelo tamanho  $|\vec{v}|$  de  $\vec{v}$
- Observe que a escala com constantes positivas preserva a direção e o sentido do vetor

```
1 // Definição da classe Vector
2
3 template<typename T>
4 Vector<T> normalize(const Vector<T>& v)
5 {
6     auto len = v.length();
7     return Vector<T>(v.x / len, v.y / len);
8 }
```



## **Produto interno e produto vetorial**

---

# Produto interno

- O produto interno (ou escalar) entre dois vetores  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$  é dado pela soma dos produtos das coordenadas correspondentes dos dois vetores
- O resultado deste produto não é um vetor, e sim um escalar
- É possível mostrar que este produto coincide com o produto do tamanho dos dois vetores e do cosseno do ângulo entre estes vetores, conforme mostra a expressão abaixo:

$$\langle \vec{u}, \vec{v} \rangle = \vec{u} \cdot \vec{v} = u_x v_x + u_y v_y = |\vec{u}| |\vec{v}| \cos \theta$$

- A relação acima permite computar o ângulo entre os vetores  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$
- O sinal do produto interno  $d = \vec{u} \cdot \vec{v}$  pode ser utilizado para interpretar a natureza do ângulo entre os dois vetores:
  1. se  $d = 0$ , os vetores são ortogonais (formam um ângulo de  $90^\circ$ )
  2. se  $d < 0$ , os vetores formam um ângulo agudo (menor que  $90^\circ$ )
  3. se  $d > 0$ , os vetores formam um ângulo obtuso (maior que  $90^\circ$ )

# Implementação do produto interno e do ângulo entre vetores em C++

```
1 // Definição da classe Vector
2
3 template<typename T>
4 T dot_product(const Vector<T>& u, const Vector<T>& v)
5 {
6     return u.x * v.x + u.y * v.y;
7 }
8
9 // O retorno está no intervalo [0, pi]
10 template<typename T>
11 double angle(const Vector& u, const Vector& v)
12 {
13     auto lu = u.length();
14     auto lv = v.length();
15     auto prod = dot_product(u, v);
16
17     return acos(prod/(lu * lv));
18 }
```

# Produto vetorial

- O produto vetorial entre dois vetores  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$  é  $\vec{w} = \vec{u} \times \vec{v}$  cujas coordenadas são obtidas através do determinante

$$u \times v = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ u_x & u_y & u_z \\ v_x & v_y & v_z \end{vmatrix},$$

onde  $\vec{i}, \vec{j}, \vec{k}$  são vetores unitários com mesma direção e sentido que os eixos  $x, y, z$ , respectivamente

- Sendo definido por um determinante, o produto vetorial não é comutativo: a troca da ordem dos vetores altera o sentido do resultado
- Para computar o produto vetorial entre vetores bidimensionais, basta fazer a coordenada  $z$  de ambos vetores iguais a zero
- O vetor resultante é perpendicular tanto a  $\vec{u}$  quanto a  $\vec{v}$

# Produto vetorial

- A magnitude deste vetor é igual ao produto dos comprimentos dos vetores  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$  pelo seno do ângulo  $\theta$  formado por estes dois vetores, isto é,

$$|\vec{u} \times \vec{v}| = |\vec{u}||\vec{v}| \sin \theta$$

- Este valor coincide com a área do paralelogramo formado por  $\vec{u}$  e  $\vec{v}$
- Se os vetores tiverem mesma direção, o produto vetorial terá comprimento zero (como não definirão um plano, não há um vetor normal)
- Vetores normais podem ser utilizados para definir a orientação de uma figura tridimensional (o lado interno e externo da figura)

# Exemplo de implementação de produto vetorial em C++

```
1 // Definição da classe Vector
2
3 template<typename T>
4 Vector<T> cross_product(const Vector<T>& u, const Vector<T>& v)
5 {
6     auto x = u.y*v.z - v.y*u.z;
7     auto y = u.z*v.x - u.x*v.z;
8     auto z = u.x*v.y - u.y*v.x;
9
10    return Vector<T>(x, y, z);
11 }
```

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. David E. Joyce. *Euclid's Elements*. Acesso em 15/02/2019<sup>1</sup>
5. Wikipédia. *Geometria Euclidiana*. Acesso em 15/02/2019<sup>2</sup>.

---

<sup>1</sup><https://mathcs.clarku.edu/~djoyce/elements/bookI/defI2.html>

<sup>2</sup>[https://pt.wikipedia.org/wiki/Geometria\\_euclidiana](https://pt.wikipedia.org/wiki/Geometria_euclidiana)