

- 1- Calcule a matriz de uma transformação que corresponde ao espelhamento em trono da reta $y=3x$, seguida de uma rotação de 60° no sentido horário em torno do ponto $(2,3)$, seguida de uma escala de $(0.5, 3.2)$ em relação ao mesmo ponto.
- 2- Escreva um algoritmo que recebe as coordenadas de três pontos $p1 (x1, y1)$, $p2 (x2, y2)$ e $p3(x3, y3)$ e retorna $(-1, 0$ ou $1)$
 - 1 – caso o ponto $p1$ não esteja sobre o segmento de reta que liga $p2$ a $p3$ (caso de negativo trivial do algoritmo de pick de reta, só com a codificação dos vértices)
 - 1 – caso o ponto $p1$ esteja sobre o segmento de reta que liga $p2$ a $p3$ (caso de verdadeiro trivial do algoritmo de pick de reta, só com a codificação dos vértices)
 - 0 – caso a codificação dos vértices não seja suficiente para determinar o pick de reta.

Obs: o algoritmo deve ser construído com a técnica de codificação dos vértices apresentada em aula pro algoritmo de pick de reta.

int VerificaPickReta(float x1, float x2, float x3, float y1, float y2, float y3)

- 1- Escreva um algoritmo que recebe as coordenadas de um conjunto de pontos ordenados angularmente em relação ao ponto p de coordenadas $(x0, y0)$ (vetores de coordenadas $x[1..n]$ e $y[1..n]$) ($x[1]$ $y[1]$ é o primeiro da ordenação, $x[2]$ $y[2]$ é o segundo da ordenação, e assim sucessivamente). E retorna o fecho convexo deste conjunto de pontos usando a ideia da marcha de Jarvis.

Obs: aqui não precisa colocar o algoritmo inteiro, algoritmo decorado inteiro sem o ajuste não vai servir.

```
typedef struct _ponto2D_  
{  
    float x[20000]; //vetor com coordenadas x dos pontos do fecho convexo  
    float y[20000]; // vetor com coordenadas y dos pontos do fecho convexo  
    int np; // numero de pontos do fecho convexo
```

```
}Fecho
```

```
Fecho *JarvisDePontosOrdenados( int x[], int y[], int n)
```