#### ĐƯỜNG THẮNG – LINE

- Nguyễn Hoàng Yến Như
- Nguyễn Trần Phúc Nghi
- Nguyễn Trần Phúc An
- Nguyễn Đức Anh Phúc

- Trịnh Thị Thanh Trúc
- KS. Hồ Thái Ngọc
- KS. Cao Bá Kiệt
- KS. Lê Ngọc Huy
- CN. Bùi Cao Doanh
- CN. Nguyễn Trọng Thuận
- KS. Phan Vĩnh Long
- KS. Nguyễn Cường Phát
- ThS. Nguyễn Hoàng Ngân

- ThS. Đỗ Văn Tiến
- ThS. Nguyễn Hoàn Mỹ
- ThS. Dương Phi Long
- ThS. Trương Quốc Dũng
- ThS. Nguyễn Thành Hiệp
- ThS. Nguyễn Võ Đăng Khoa
- ThS. Võ Duy Nguyên
- ThS. Trần Việt Thu Phương
- TS. Nguyễn Tấn Trần Minh Khang



# Hãy khai báo kiểu dữ liệu

— Hãy khai báo kiểu dữ liệu biểu diễn đường thẳng ax + by + c = 0 trong mặt phẳng 0xy.

```
101.struct DuongThang
102.{
103. | float a;
104. | float b;
105. | float c;
106.};
107.typedef struct DuongThang DUONGTHANG;
```



#### Định nghĩa hàm nhập đường thắng

```
102.{
103. I
       cout << "Nhap a: ";</pre>
        cin >> d.a;
104.
        cout << "Nhap b: ";</pre>
105.
        cin >> d.b;
106.
        cout << "Nhap c: ";</pre>
107.
        cin >> d.c;
108.
109.}
```





```
101.void Xuat(DUONGTHANG d)
102.{
103.| cout << "\na: " << d.a;
104.| cout << "\nb: " << d.b;
105.| cout << "\nc: " << d.c;</pre>
```

# Kiểm tra điểm thuộc đường thẳng



- Kiến thức phổ thông: một điểm thuộc đường thẳng khi ta thế tọa độ điểm ấy vào phương trình đường thẳng và đẳng thức vẫn được thỏa.
- Gọi đường thẳng là  $\Delta$ : ax + by + c = 0.
- Gọi điểm cần kiểm tra thuộc là  $P: P(x_P, y_P)$ .
- Điểm  $P(x_P, y_P)$  được gọi là thuộc đường thẳng Δ khi  $ax_P + by_P + c = 0$ .



```
UIT Together
```

```
- Kiểm tra một điểm có thuộc đường thẳng hay không.

101.int ktThuoc(DUONGTHANG d,DIEM P)

102.{

103.| if((d.a*P.x + d.b*P.y + d.c)==0)

104.| return 1;

105.| return 0;

106.} Điểm P(x_P, y_P) được gọi là thuộc đường thẳng Δ khi ax_P + by_P + c = 0.
```



#### Tính khoảng cách

- Kiến thức phổ thông: khoảng cách từ một điểm đến đường thẳng.
  - + Gọi đường thẳng là  $\Delta$ : ax + by + c = 0.
  - + Gọi điểm cần tính khoảng cách tới đường thẳng  $\Delta$  là  $P(x_P, y_P)$ .
  - + Khoảng cách từ điểm  $P(x_P, y_P)$ đến đường thẳng  $\Delta$  là:

$$d(P,\Delta) = \frac{|ax_P + by_P + c|}{\sqrt{a^2 + b^2}}$$



#### Tính khoảng cách

— Tính khoảng cách giữa một điểm và một đường thẳng.
101.float KhoangCach (DUONGTHANG d, DIEM P)

```
102.{
103.| float tu = abs(d.a*P.x + d.b*P.y + d.c);
104.| float mau = sqrt(d.a*d.a + d.b*d.b);
105.| return tu/mau;
106.}
```

$$d(P,\Delta) = \frac{|ax_P + by_P + c|}{\sqrt{a^2 + b^2}}$$



- Đường thẳng thứ nhất:  $a_1x + b_1y + c_1 = 0$ .
- Đường thẳng thứ hai:  $a_2x + b_2y + c_2 = 0$ .
- Ta có hệ phương trình

$$\begin{cases} a_1 x + b_1 y + c_1 = 0 \\ a_2 x + b_2 y + c_2 = 0 \end{cases}$$

Chuyển vế đổi dấu ta được:

$$\begin{cases} a_1 x + b_1 y = -c_1 \\ a_2 x + b_2 y = -c_2 \end{cases}$$



— Chuyển vế đổi dấu ta được:

$$\begin{cases} a_1 x + b_1 y = -c_1 \\ a_2 x + b_2 y = -c_2 \end{cases}$$

- Tính các định thức:

$$+ D = \begin{vmatrix} a_1 & b_1 \\ a_2 & b_2 \end{vmatrix} = a_1 b_2 - a_2 b_1$$

$$+ D_x = \begin{vmatrix} -c_1 & b_1 \\ -c_2 & b_2 \end{vmatrix} = (-c_1)b_2 - (-c_2)b_1 = -c_1 b_2 + c_2 b_1$$

$$+ D_y = \begin{vmatrix} a_1 & -c_1 \\ a_2 & -c_2 \end{vmatrix} = a_1 (-c_2) - a_2 (-c_1) = -a_1 c_2 + a_2 c_1$$



- Nếu  $D \neq 0$  hệ phương trình có nghiệm duy nhất.
  - $+ x = \frac{D_x}{D}$ .
  - $+ y = \frac{D_y}{D}.$
  - + Khi đó hai đường cắt nhau tại duy nhất một điểm.
  - + Tọa độ giao điểm là  $(x,y) \equiv \left(\frac{D_x}{D}, \frac{D_y}{D}\right)$ .



- Nếu D = 0 và  $D_x = 0$  thì hệ phương trình có vô số nghiệm.
- Khi đó hai đường thẳng trùng nhau.

- Nếu D = 0 và  $D_x \neq 0$  thì hệ phương trình vô nghiệm.
- Khi đó hai đường thẳng song song.

# Kiểm tra hai đường thẳng trùng nhau



$$+ D = a_1b_2 - a_2b_1$$

+ 
$$D_x = -c_1b_2 + c_2b_1$$

+ 
$$D_y = -a_1c_2 + a_2c_1$$

- + Nếu D = 0 và  $D_x = 0$  thì hệ phương trình có vô số nghiệm.
- + Khi đó hai đường thẳng trùng nhau.





```
— Định nghĩa hàm
101.int ktTrung(DI)
```

```
101.int ktTrung(DUONGTHANG d1, DUONGTHANG d2)
102.{
103.
         float D = d1.a*d2.b - d2.a*d1.b;
         float Dx = -d1.c*d2.b + d2.c*d1.b;
104.
         if(D==0 \&\& Dx==0)
105.
106.
              return 1;
                                                D = a_1b_2 - a_2b_1
107.
         return 0;
                                                D_x = -c_1b_2 + c_2b_1
108.}
                                                D_{y} = -a_{1}c_{2} + a_{2}c_{1}
```





$$+ D = a_1b_2 - a_2b_1$$

$$+ D_x = -c_1b_2 + c_2b_1$$

+ 
$$D_y = -a_1c_2 + a_2c_1$$

- + Nếu D = 0 và  $D_x \neq 0$  thì hệ phương trình vô nghiệm.
- + Khi đó hai đường thẳng song song.



# Kiểm tra hai đường thẳng song song

#### – Định nghĩa hàm

```
101.int ktSongSong(DUONGTHANG d1,DUONGTHANG d2)
102.{
103.
         float D = d1.a*d2.b - d2.a*d1.b;
         float Dx = -d1.c*d2.b + d2.c*d1.b;
104.
         if(D==0 \&\& Dx!=0)
105.
106.
              return 1;
                                                D = a_1b_2 - a_2b_1
107.
         return 0;
                                                D_x = -c_1b_2 + c_2b_1
108.}
                                                D_{v} = -a_{1}c_{2} + a_{2}c_{1}
```





$$+ D = a_1b_2 - a_2b_1$$

$$+ D_x = -c_1b_2 + c_2b_1$$

+ 
$$D_y = -a_1c_2 + a_2c_1$$

- + Nếu  $D \neq 0$  hệ phương trình có nghiệm duy nhất.
- + Khi đó hai đường cắt nhau tại duy nhất một điểm.





```
    – Định nghĩa hàm

101.int ktCat(DUONGTHANG d1, DUONGTHANG d2)
102.{
103.
          float D = d1.a*d2.b - d2.a*d1.b;
          if(D!=0)
104.
105.
               return 1;
106.
          return 0;
                                                   D = a_1b_2 - a_2b_1
107.}
                                                   D_x = -c_1b_2 + c_2b_1
                                                   D_{y} = -a_{1}c_{2} + a_{2}c_{1}
```

# Tìm tọa độ giao điểm hai đường thẳng



$$+ D = a_1b_2 - a_2b_1$$

$$+ D_x = -c_1b_2 + c_2b_1$$

+ 
$$D_y = -a_1c_2 + a_2c_1$$

- + Nếu  $D \neq 0$  hệ phương trình có nghiệm duy nhất.
- + Khi đó hai đường cắt nhau tại duy nhất một điểm.

+ Tọa độ giao điểm là 
$$(x,y) \equiv \left(\frac{D_x}{D}, \frac{D_y}{D}\right)$$
.





```
101.DIEM GiaoDiem (DUONGTHANG d1, DUONGTHANG d2)
102.
103.
         float D = d1.a*d2.b - d2.a*d1.b;
         float Dx = -d1.c*d2.b + d2.c*d1.b;
104.
105.
         float Dy = -d1.a*d2.c + d2.a*d1.c;
106.
         DIEM temp;
         temp.x = Dx/D;
107.
                                               D = a_1b_2 - a_2b_1
108.
         temp.y = Dy/D;
                                               D_x = -c_1b_2 + c_2b_1
109.
         return temp;
110.}
                                               D_{v} = -a_{1}c_{2} + a_{2}c_{1}
```

# Kiểm tra hai đường thẳng có vuông góc

- Kiểm tra hai đường thẳng có vuông góc với nhau hay không.
- Kiến thức phổ thông
  - + Gọi đường thẳng thứ nhất là  $\Delta_1$ :  $a_1x + b_1y + c_1 = 0$ .
  - + Gọi đường thẳng thứ hai là  $\Delta_2$ :  $a_2x + b_2y + c_2 = 0$ .
  - $+ \Delta_1 \perp \Delta_2$  khi  $a_1 a_2 + b_1 b_2 = 0$ .

# Kiếm tra hai đường thẳng có vuông gốc

- Kiếm tra hai đường thắng có vuông góc với nhau hay không.
- Định nghĩa hàm.

```
101.int ktVuongGoc (DUONGTHANG d1, DUONGTHANG d2)
102.{
        if((d1.a*d2.a+d1.b*d2.b)==0)
103.
104.
            return 1;
105.
        return 0;
106.}
```



#### Chúc các bạn học tốt TRƯỜNG ĐẠI HỌC CÔNG NGHỆ THÔNG TIN TP.HCM

#### Nhóm UIT-Together Nguyễn Tấn Trần Minh Khang