

Algorytmy Geometryczne – Laboratorium 1

Predykaty geometryczne

1. Dane techniczne

- System operacyjny: Windows 11 (x64-64)
- Procesor: Intel Core i7 150U (1.8 GB)
- Pamięć RAM: 16 GB
- Środowisko: Jupyter Notebook
- Język: Python 3.13.8

Wykorzystane biblioteki: numpy, pandas, random, math, narzędzie wizualizacji koła naukowego BIT.

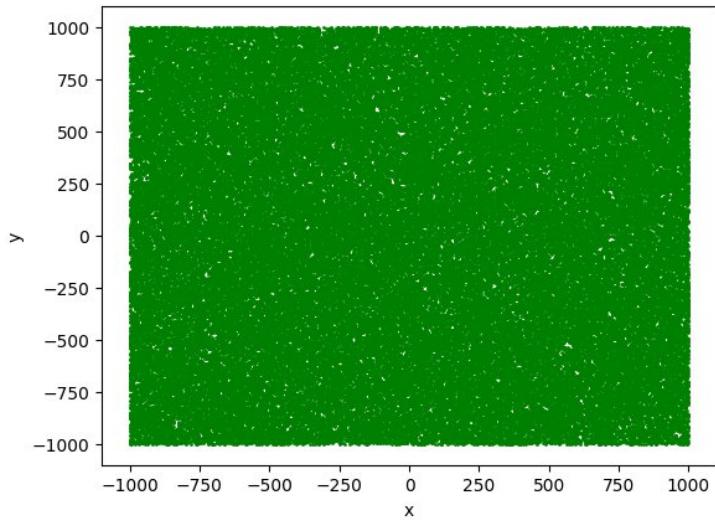
2. Opis ćwiczenia

Ćwiczenie ma na celu wprowadzenie w zagadnienia geometrii obliczeniowej poprzez: implementację podstawowych predykatów geometrycznych, zwłaszcza położenia punktu względem prostej, przeprowadzenie testów, wizualizacji a także analizę i opracowanie wyników.

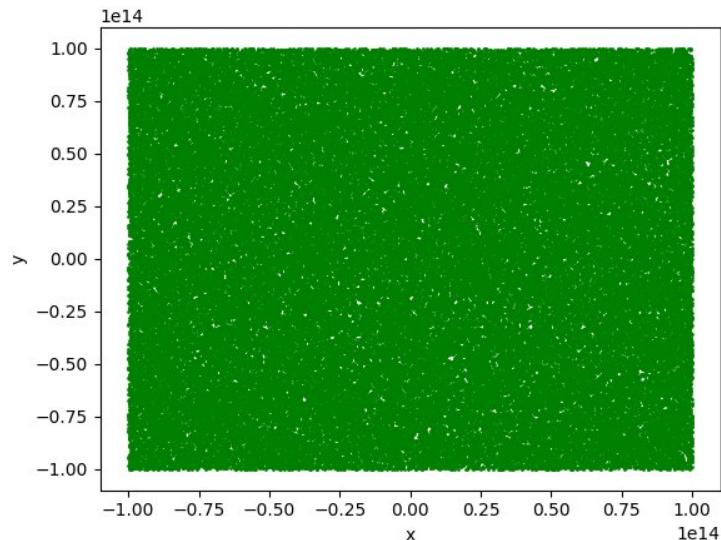
3. Przebieg ćwiczenia

3.1 Generowanie punktów

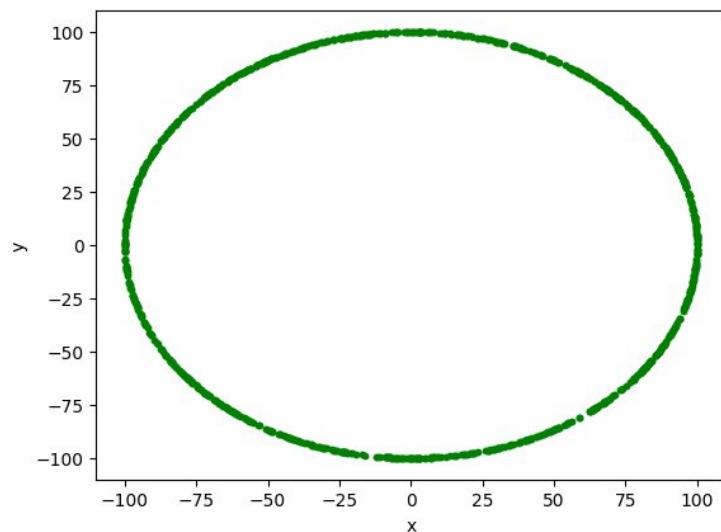
- A) 10^5 losowych punktów z przedziału $[-1000, 1000]$



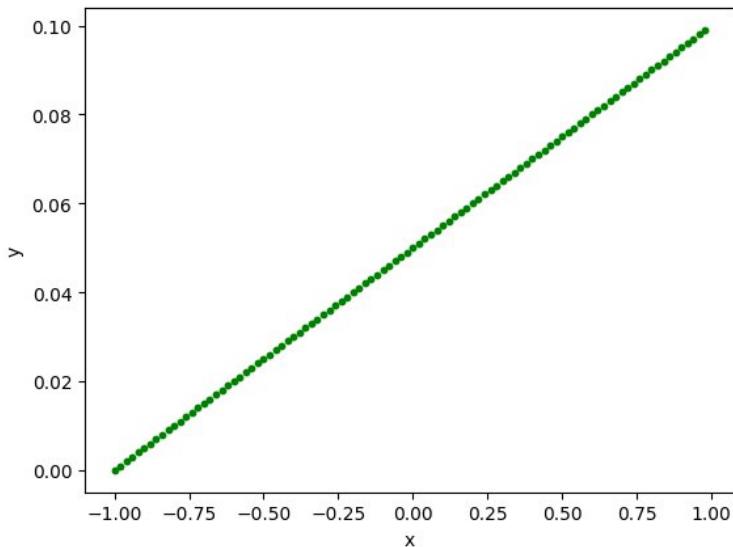
B) 10^5 losowych punktów z przedziału $[-10^{14}, 10^{14}]$



C) 1000 losowych punktów leżących na okręgu o środku $(0,0)$ i promieniu $R = 100$



- D) 1000 losowych punktów o współrzędnych z przedziału [-1000, 1000] leżących na określonej prostej wyznaczonej przez wektor (a, b), gdzie przyjmuję $a = [-1.0, 0.0]$,
 $b = [1.0, 0.1]$



3.2 Obliczanie i wykorzystanie wyznaczników

Cel: użycie wyniku wyznacznika do określenia lokacji punktu względem prostej

W tym ćwiczeniu do określenia lokacji punktu względem prostej użyję wartości wyznacznika każdej z tych dwóch macierzy:

1. Macierz 2x2:

$$\det(a, b, c) = \begin{vmatrix} a_x - c_x & a_y - c_y \\ b_x - c_x & b_y - c_y \end{vmatrix}$$

2. Macierz 3x3:

$$\det(a, b, c) = \begin{vmatrix} a_x & a_y & 1 \\ b_x & b_y & 1 \\ c_x & c_y & 1 \end{vmatrix}$$

Zakładam że jeśli wyznacznik macierzy jest mniejszy od zera - epsilon, punkt znajduje się po lewej stronie prostej, jeśli znajduje się w przedziale [-epsilon do epsilon], to punkt znajduje się na prostej, a jeśli wyznacznik jest większy od zera + epsilon, to punkt jest po prawej stronie prostej. Użyte wartości epsilona są podane w następnej sekcji

Do wykonania ćwiczenia zostały użyte cztery metody otrzymywania wyznaczników:

- A) Wyznacznik 3x3 liczony samodzielnie
- B) Wyznacznik 3x3 liczony za pomocą biblioteki
- C) Wyznacznik 2x2 liczony samodzielnie
- D) Wyznacznik 2x2 liczony za pomocą biblioteki

3.3 Obserwacje, dane i kategoryzacja

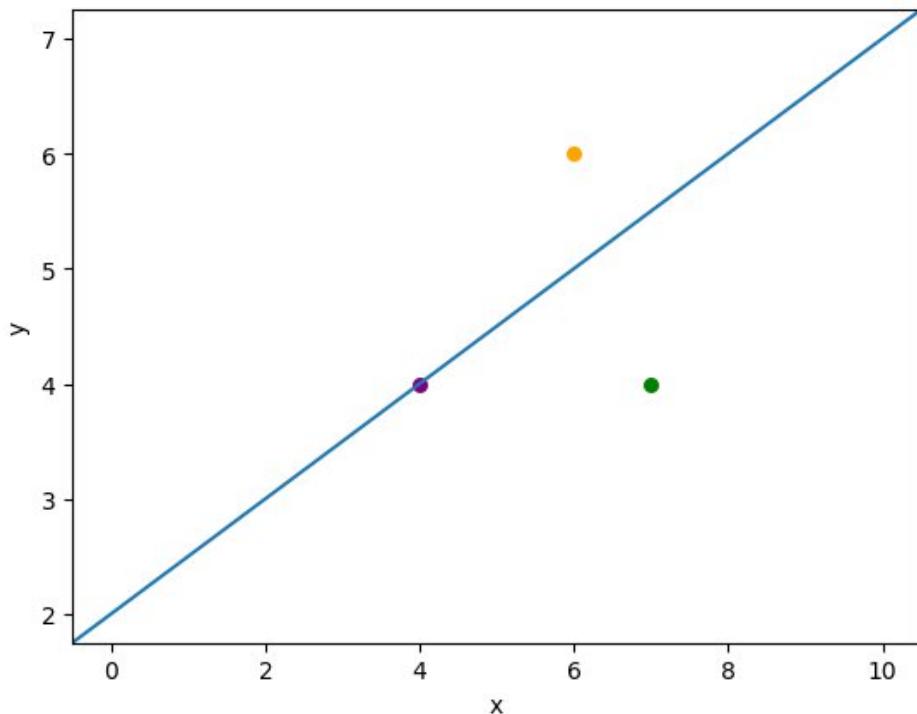
Wygenerowane punkty zostały sklasyfikowane na podstawie trzech czynników:

- A) Precyzaja przechowywania zmiennych (float32 i float64)
- B) Parametr tolerancji dla zera ($\text{epsilon} = [10^{-14}, 10^{-12}, 10^{-8}, 10^{-4}]$)
- C) Typu macierzy i algorytmu obliczenia jej wyznacznika

Użyte oznaczenia wykresów:

- Punkty znajdujące się po lewej stronie od prostej: kolor pomarańczowy
- Punkty znajdujące się na prostej: kolor fioletowy
- Punkty znajdujące się po prawej stronie od prostej: kolor zielony

Przykładowa klasyfikacja punktów:

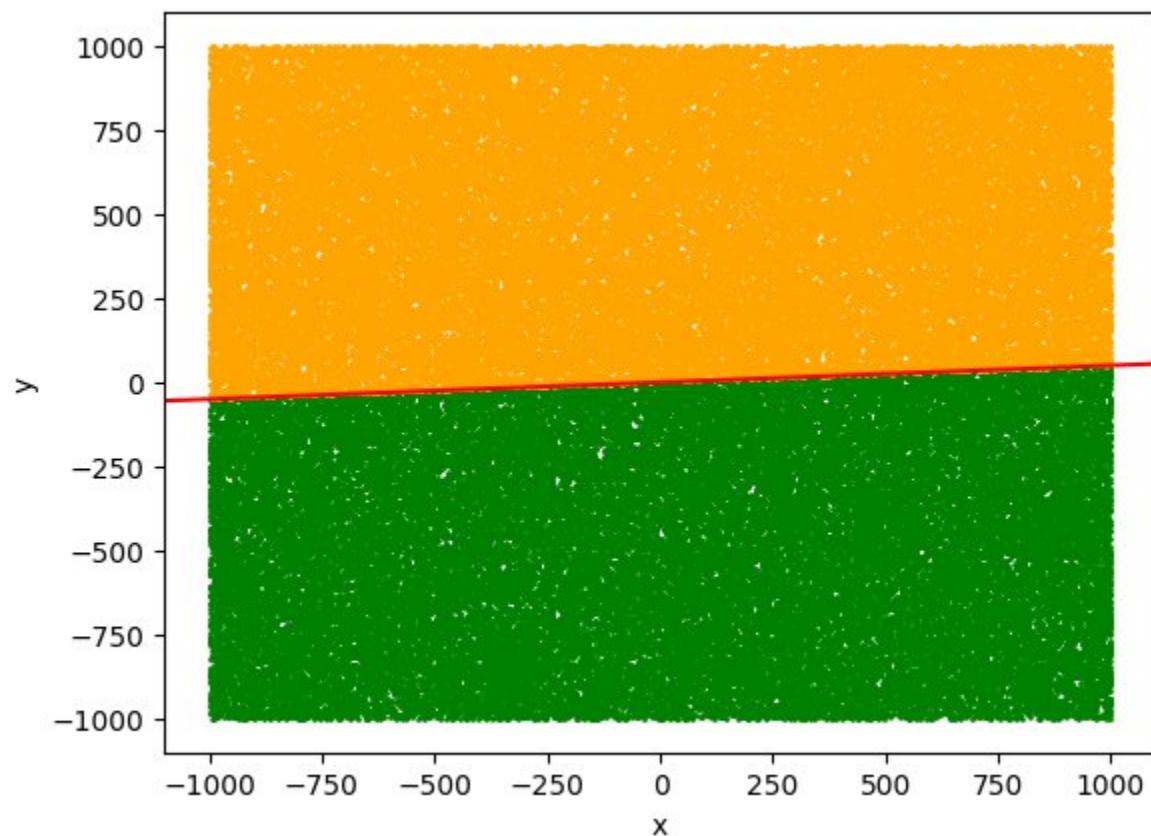


4. Analiza wyników

4.1 Zbiór A

Precyza	Tolerancja	Funkcja wyznacznika	Punkty po lewej	Punkty na prostej	Punkty po prawej
Float64	10^{-14}	3x3	50291	2	49707
Float64	10^{-14}	3x3lib	50291	2	49707
Float32	10^{-14}	3x3	50291	0	49709
Float32	10^{-14}	3x3lib	50291	2	49707
Float64	10^{-14}	2x2	50292	1	49707
Float64	10^{-14}	2x2lib	50292	1	49707
Float32	10^{-14}	2x2	50291	2	49707
Float32	10^{-14}	2x2lib	50292	0	49707
Float64	10^{-12}	3x3	50291	2	49707
Float64	10^{-12}	3x3lib	50291	2	49707
Float32	10^{-12}	3x3	50291	0	49709
Float32	10^{-12}	3x3lib	50291	2	49707
Float64	10^{-12}	2x2	50291	2	49707
Float64	10^{-12}	2x2lib	50291	2	49707
Float32	10^{-12}	2x2	50291	2	49707
Float32	10^{-12}	2x2lib	50292	0	49708
Float64	10^{-8}	3x3	50291	2	49707
Float64	10^{-8}	3x3lib	50291	2	49707
Float32	10^{-8}	3x3	50291	0	49709
Float32	10^{-8}	3x3lib	50291	2	49707
Float64	10^{-8}	2x2	50291	2	49707
Float64	10^{-8}	2x2lib	50291	2	49707
Float32	10^{-8}	2x2	50291	2	49707
Float32	10^{-8}	2x2lib	50292	0	49708
Float64	10^{-4}	3x3	50291	2	49707
Float64	10^{-4}	3x3lib	50291	2	49707
Float32	10^{-4}	3x3	50291	2	49707
Float32	10^{-4}	3x3lib	50291	2	49707
Float64	10^{-4}	2x2	50291	2	49707
Float64	10^{-4}	2x2lib	50291	2	49707
Float32	10^{-4}	2x2	50291	2	49707
Float32	10^{-4}	2x2lib	50291	1	49708

Wniosek: dla zbioru A wyniki są do siebie zbliżone, jednak algorytm 3x3 ręczny zawsze zwraca 0 punktów współliniowych dla precyzyji Float32.



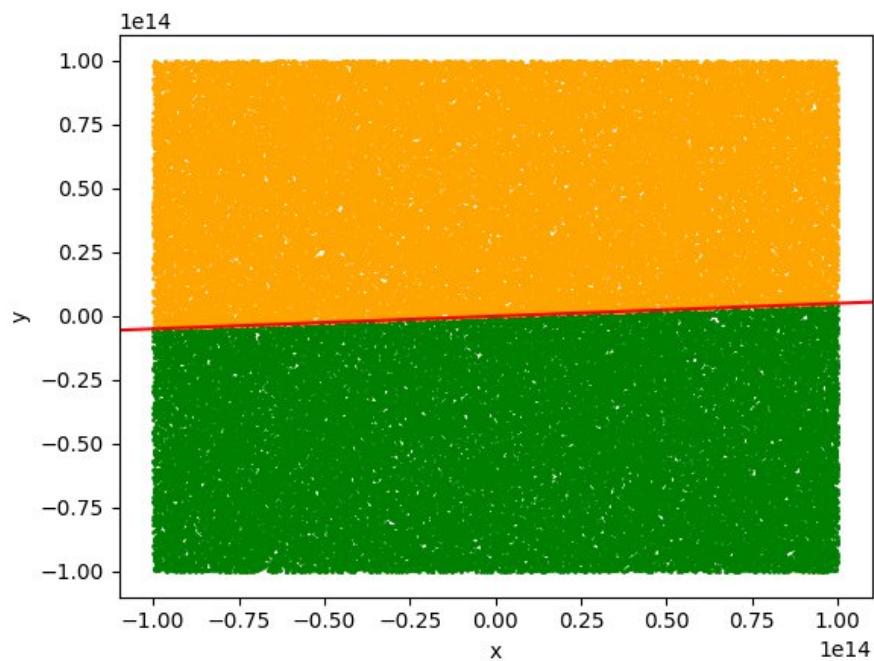
1. Zbiór A: $1e-8 \text{ mat_det_} 3x3 \text{ float64}$

4.2 Zbiór B

Precyza	Tolerancja	Funkcja wyznacznika	Punkty po lewej	Punkty na prostej	Punkty po prawej
Float64	10^{-14}	3x3	50000	0	50000
Float64	10^{-14}	3x3lib	50000	0	50000
Float32	10^{-14}	3x3	50000	0	50000
Float32	10^{-14}	3x3lib	50000	0	50000
Float64	10^{-14}	2x2	49996	7	49997
Float64	10^{-14}	2x2lib	49995	8	49997
Float32	10^{-14}	2x2	0	100000	0
Float32	10^{-14}	2x2lib	12027	75655	12318
Float64	10^{-12}	3x3	50000	0	50000
Float64	10^{-12}	3x3lib	50000	0	50000
Float32	10^{-12}	3x3	50000	0	50000
Float32	10^{-12}	3x3lib	50000	0	50000
Float64	10^{-12}	2x2	49996	7	49997
Float64	10^{-12}	2x2lib	49995	8	49997
Float32	10^{-12}	2x2	0	100000	0
Float32	10^{-12}	2x2lib	12027	75655	12318
Float64	10^{-8}	3x3	50000	0	50000
Float64	10^{-8}	3x3lib	50000	0	50000
Float32	10^{-8}	3x3	50000	0	50000
Float32	10^{-8}	3x3lib	50000	0	50000
Float64	10^{-8}	2x2	49996	7	49997
Float64	10^{-8}	2x2lib	49995	8	49997
Float32	10^{-8}	2x2	0	100000	0
Float32	10^{-8}	2x2lib	12027	75655	12318
Float64	10^{-4}	3x3	50000	0	50000
Float64	10^{-4}	3x3lib	50000	0	50000
Float32	10^{-4}	3x3	50000	0	50000
Float32	10^{-4}	3x3lib	50000	0	50000
Float64	10^{-4}	2x2	49996	7	49997
Float64	10^{-4}	2x2lib	49995	8	49997
Float32	10^{-4}	2x2	0	100000	0
Float32	10^{-4}	2x2lib	12027	75655	12318

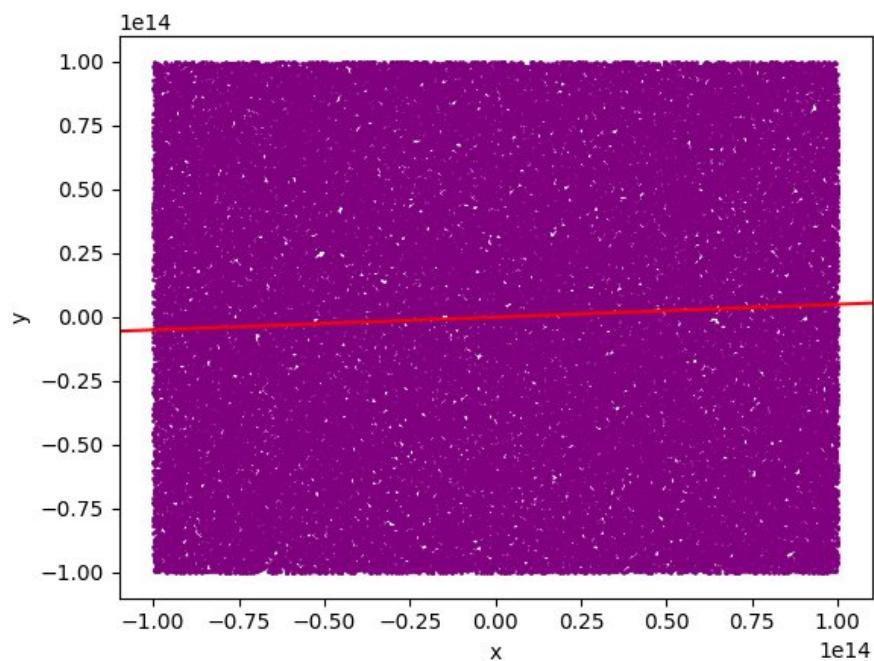
Wniosek: dla zbioru B wyniki znacznie różnią się w zależności od przyjętego algorytmu i prezycji. Przyjęta tolerancja nie wpływa znacząco na wynik.

Rozkład punktów ze zbioru B w normalnym przypadku:



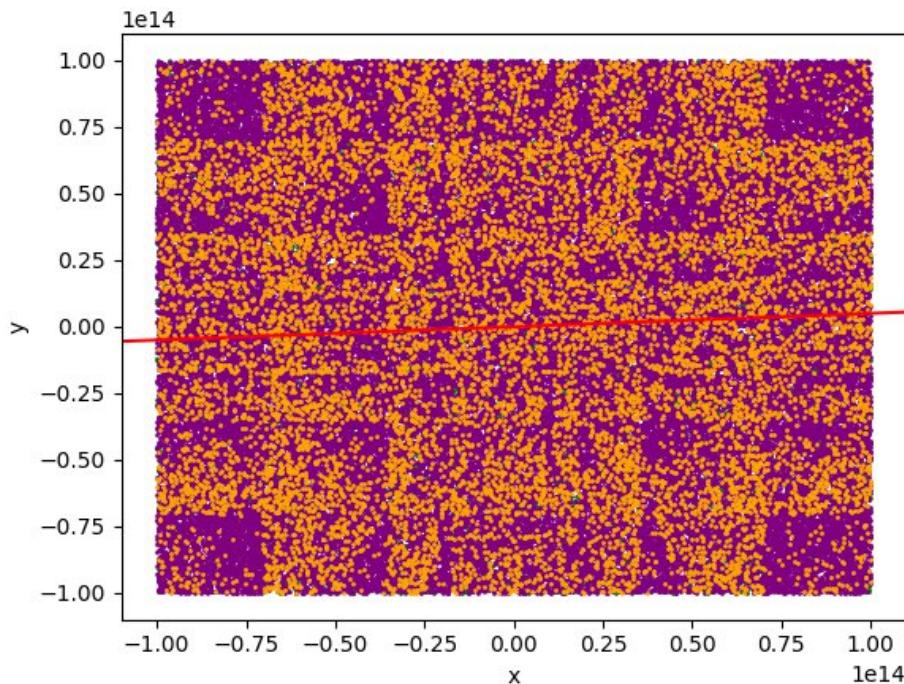
2. Zbiór B: $1e-8 mat_det_3x3 float64$

Rozkład punktów w obniżonej precyzyji oraz samodzielne obliczania wyznacznika 2x2:



3. Zbiór B: $1e-8 mat_det_2x2 float32$

Rozkład punktów w obniżonej precyzyji oraz obliczaniu wyznacznika 2x2 za pomocą biblioteki:



4. Zbiór B: 1e-8 mat_det_2x2_lib float32

Widać też, że w niektórych przypadkach zmiana algorytmu zmienia ilość wykrytych punktów wspólniowych, co wynika z utraty precyzyji przy działaniu na liczbach zmiennoprzecinkowych. Poniżej lista punktów wspólniowych wykrytych przez oba algorytmy (próbka B: 1e-8 mat_det_2x2 float 64 oraz B: 1e-8 mat_det_2x2_lib float 64)

W podejściu samodzielny:

```
[(-68491103867885, -3426274345045), (53716130559157, 2686539676833), (82232300397225, 4117996092830), (-94989964243847, -4751060042889), (92291355227499, 4586447450084), (-84014053898436, -4193242277673), (-94000408771892, -4701711709420)]
```

W podejściu bibliotecznym:

```
[(-68491103867885, -3426274345045), (53716130559157, 2686539676833), (-94989964243847, -4751060042889), (91015356019744, 4513532779927), (92291355227499, 4586447450084), (62985993815069, 3159318427810), (-91681876467636, -4599077793893), (-94000408771892, -4701711709420)]
```