Geometría Computacional Ejercicio Práctico 1: Preliminares de Geometría

Ailyn Rebollar Pérez ailynrp12@ciencias.unam.mx

1 Objetivo

Se tiene como objetivo que los estudiantes recuerden e implementen operaciones y propiedades importantes de geometría que se estarán utilizando para las futuras prácticas en el lenguaje de programación **python 3**.

2 Implementación

Se proporcionará un esqueleto del archivo **punto.py** y clase **Punto** que deberán implementar el cual está estructurado de la siguiente manera:

2.1 Atributos

- \bullet x: Coordenada x del punto actual.
- \bullet y: Coordenada y del punto actual.

2.2 Métodos

• productoCruz(self, q)

Método que regresa el producto cruz del punto actual y el punto recibido q.

• direccionVuelta(self, q, r)

Método que indica la dirección de una vuelta entre 3 puntos. Regresa un valor negativo si se dio vuelta a la izquierda (en contra de las manecillas del reloj), un valor positivo si fue a la derecha (a favor de las manecillas del reloj) y 0 si no hubo vuelta (están sobre la misma recta).

• anguloPolar(self, q)

Método que regresa el ángulo polar correspondiente a dos puntos tomando al punto actual como el origen.

• anguloGrados(self,q)

Método que regresa el ángulo en grados correspondiente a dos puntos a patir de su ángulo polar.

• distancia(self, q)

Método que regresa la distancia entre dos puntos.

\bullet str(self)

Método que regresa la representación en cadena de un punto de manera que se vea (x,y).

Nota

Para la implementación de los métodos presentados pueden utilizar la biblioteca math para ocupar funciones ya existentes que **NO resuelvan directamente el problema** presentado en cada método.

Además, no olvides anotar tu nombre completo y número de cuenta al inicio del archivo en los comentarios.

Nota para el método anguloPolar() y el método anguloGrados()

Recordemos que un ángulo polar cumple con $0 \le \theta \le 2\pi$ mientras que un ángulo en grados cumple con $0 \le \theta \le 360$.

Sin embargo, en los ejercicios y prácticas sólo consideraremos que los ángulos polares tomarán los valores de $0 \le \theta \le \pi$ mientras que los ángulos en grados tomarán los valores $0 \le \theta \le 180$.

2.3 Esqueleto del ejercicio

A continuación se presenta el esqueleto del ejercicio práctico de la clase Punto.

Listing 1: Archivo punto.py

```
, , ,
1
2
   Nombre Completo:
3
   Numero de Cuenta:
4
   Clase Punto donde como atributos se
5
   tendran las coordenadas x y.
   , , ,
6
7
   class Punto:
        , , ,
8
9
        Constructor de la clase Punto
10
        @param x: coordenada x.
11
        @param y: coordenada y.
12
13
        def __init__(self,x,y):
14
            # Escribe aqui tu codigo
15
16
        , , ,
17
        Metodo que regresa el producto cruz del punto actual y el punto recibido q.
18
        Oparam q: punto con el que se realizara el producto cruz.
19
        Oreturn : el producto cruz entre el punto actual y q.
20
21
        def productoCruz(self, p):
22
            # Escribe aqui tu codigo
23
24
25
        , , ,
26
        Metodo que indica la direccion de una vuelta entre 3 puntos.
27
        @param q: uno de los puntos para conocer la direccion de la vuelta.
28
        @param r: uno de los puntos para conocer la direccion de la vuelta.
29
        @return: regresa -1 si se dio vuelta a la izquierda, 1 si fue a la derecha y 0
30
        si no hubo vuelta (estan sobre la misma recta).
31
32
        def direccionVuelta(self, q, r):
33
            # Escribe aqui tu codigo
34
35
36
        , , ,
37
        Metodo que regresa el angulo polar correspondiente a dos puntos
38
        tomando al punto actual como el origen.
39
        Oparam q: uno de los puntos para conocer el angulo polar.
40
        @return: el angulo polar correpondiente a dos puntos tomando al
41
        punto actual como el origen.
42
43
        def anguloPolar(self, q):
```

```
44
            # Escribe aqui tu codigo
45
        , , ,
46
47
        Metodo que regresa el
                                ngulo
                                       en grados correspondiente a dos puntos
48
        a partir de su angulo polar.
49
        Oparam q: uno de los puntos para conocer el angulo en grados
50
        @return: el angulo en grados correspondiente a dos puntos a partir de
51
        su angulo polar.
        , , ,
52
        def anguloGrados(self,q):
53
54
            # Escribe aqui tu c digo
55
56
57
        Metodo que regresa la distancia entre dos puntos.
58
59
        @param q: uno de los puntos para determinar la distancia.
60
        Oreturn: la distancia entre el punto actual y el punto q
61
62
        def distancia(self, q):
63
            # Escribe aqui tu codigo
64
        , , ,
65
66
        Metodo que regresa la representacion en cadena de un punto
67
        de manera que se vea (x,y).
68
        Oreturn la representacion en cadena de un punto de manera
69
        que se vea (x,y)
70
        , , ,
71
        def __str__(self):
            return ""
72
```

3 Dudas

En caso de tener dudas específicas de su ejercicio que es **COMPLETAMENTE OPCIONAL**, podrán enviar-las por correo electrónico con el asunto **[Geometría Computacional]** incluyendo los corchetes a la dirección ailynrp12@ciencias.unam.mx donde se atenderán a la brevedad posible.