

Line2D Class

André Caetano

January 2021

1 Introduction

Documentação da classe *Point2d*.

2 Álgebra

A equação de uma reta pode ser escrita em forma vetorial como

$$\bar{P} = \vec{r}_0 + a \vec{v}, \quad (1)$$

onde \vec{r}_0 é um ponto de referência e \vec{v} um vetor paralelo à reta.

Duas retas \bar{P}_1 e \bar{P}_2 se cruzam quando

$$\vec{r}_1 + a \vec{v}_1 = \vec{r}_2 + b \vec{v}_2, \quad (2)$$

$$a \vec{v}_1 = (\vec{r}_2 - \vec{r}_1) + b \vec{v}_2. \quad (3)$$

Como o produto vetorial de qualquer vetor por ele mesmo é nulo $\vec{v}_2 \times \vec{v}_2 = \vec{0}$

$$a (\vec{v}_1 \times \vec{v}_2) = (\vec{r}_2 - \vec{r}_1) \times \vec{v}_2, \quad (4)$$

com a podendo ser calculado pela razão de qualquer componente

$$a = \frac{((\vec{r}_2 - \vec{r}_1) \times \vec{v}_2)_x}{(\vec{v}_1 \times \vec{v}_2)_x} = \frac{((\vec{r}_2 - \vec{r}_1) \times \vec{v}_2)_y}{(\vec{v}_1 \times \vec{v}_2)_y} = \frac{((\vec{r}_2 - \vec{r}_1) \times \vec{v}_2)_z}{(\vec{v}_1 \times \vec{v}_2)_z} \quad (5)$$

Caso $\vec{v}_1 \times \vec{v}_2 = \vec{0}$, as retas são paralelas, podendo ser coincidentes ou não. No caso de retas coincidentes $\vec{r}_2 - \vec{r}_1$ é paralelo ao segmento (ou nulo), de sorte que

$$(\vec{r}_2 - \vec{r}_1) \times \vec{v}_2 = (\vec{r}_2 - \vec{r}_1) \times \vec{v}_1 = \vec{0}. \quad (6)$$

3 Algoritmo

- 1 calculate $\vec{v}_1 \times \vec{v}_2$ e $(\vec{r}_2 - \vec{r}_1) \times \vec{v}_2$
- 2 se $|\vec{v}_1 \times \vec{v}_2| \neq 0$, as retas se intersectam e pode-se calcular a
- 3 se $|\vec{v}_1 \times \vec{v}_2| = 0$ e $|(\vec{r}_2 - \vec{r}_1) \times \vec{v}_1| = \vec{0}$, as retas são coincidentes

