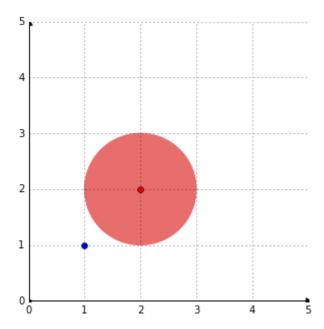
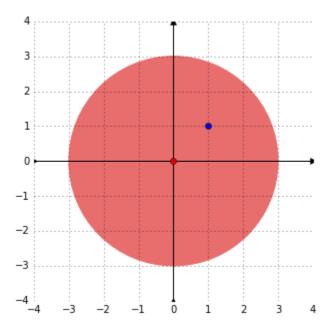
Cho tọa độ tâm và bán kính của một đường tròn cùng tọa độ của một điểm trên mặt phẳng 2 chiều Kiểm tra xem điểm có nằm trong (hoặc nằm trên viền) của đường tròn hay không?

Ví dụ

• Với point = [1, 1], center = [2, 2], và radius = 1, kết quả insideCircle(point, center, radius) = false.



Với point = [1, 1], center = [0, 0], và radius = 3, kết quả insideCircle(point, center, radius) = true.



Đầu vào/Đầu ra

• [Thời gian chạy] 0.5 giây

• [Đầu vào] array.integer point

Mảng 2 phần tử thể hiện tọa độ của điểm cần kiểm tra. Điều kiến:

```
-100 \le point[i] \le 100.
```

• [Đầu vào] array.integer center

Mảng 2 phần tử thể hiện tọa độ tâm của đường tròn Điều kiên:

```
-10 \le center[i] \le 10.
```

• [Đầu vào] integer radius

Bán kính đường tròn.

Điều kiện:

 $1 \le \text{radius} \le 5$.

• [Đầu ra] boolean

true nếu point nằm trong đường tròn, false nếu ngược lại.

Lý thuyết:

- Cho hệ Oxy, 1 điểm A(x, y) và 1 hình tròn có tâm tại C(xC, yC), bán kính R
- Khi đó có 3 quan hệ:
 - o dist(A, C) < R : điểm A nằm trong hình tròn
 - o dist(A, C) = R : điểm A ở trên biên hình tròn
 - o dist(A, C) > R : điểm A nằm ngoài hình tròn với dist(A, C) là khoảng cách giữa điểm A và điểm C
- Code minh hoa

```
int sqr(int x) { // tra ve binh phuong cua 1 so
    return x * x;
}
int checkPointCircle(vector <int> A, vector <int> C, int R) {
    int sqr_dist = sqr(C[0] - A[0]) + sqr(C[1] - A[1]);
    // binh phuong dist(A, C)
    if (sqr_dist < R * R) return -1; // trong hinh tron
    if (sqr_dist == R * R) return 0; // tren bien hinh tron
    if (sqr_dist > R * R) return 1; // ngoai hinh tron
}
```