

Übungsblatt 1Julius Auer, Alexa Schlegel

Aufgabe 1 (Geradendarstellung):

- a) (b) geht direkt aus (c) hervor und umgekehrt, da $\vec{n} \cdot \vec{x} = n_x \cdot x_x + n_y \cdot x_y$
Es muss allerdings bei der Umrechnung (b)->(c) auf die Normierung von n geachtet werden, so dass

$$\vec{n} = \frac{\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix}}{\left| \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} \right|}$$

(a)->(c):

Steigungsvektor \vec{u} zwischen \vec{p} und \vec{q} ist gegeben durch:

$$\vec{u} = \vec{p} - \vec{q}$$

Und somit:

$$\vec{n} = \frac{\begin{pmatrix} -u_y \\ u_x \end{pmatrix}}{\left| \begin{pmatrix} -u_y \\ u_x \end{pmatrix} \right|}$$

Sowie:

$$c = \vec{p} \cdot \vec{n}$$

(c)->(a):

Für Geraden, die parallel zur x-Achse verlaufen, werden zwei Punkte p, q mit $p_x = 0, q_x = 1$ berechnet, die auf der Geraden liegen. Für alle anderen werden zwei Punkte p, q mit $p_y = 0, q_y = 1$ berechnet:

$$p = \begin{cases} (0, c) & , \text{ falls } n_x = 0 \\ \left(\frac{c}{n_x}, 0\right) & , \text{ sonst} \end{cases}$$
$$q = \begin{cases} (1, c) & , \text{ falls } n_x = 0 \\ \left(\frac{c-n_y}{n_x}, 1\right) & , \text{ sonst} \end{cases}$$

b) TODO

Aufgabe 2 (Implementierung):

Grundlage für alle hier verwendeten Klassen ist eine ältere Implementierung von Matrizen, die elementare Operationen ermöglicht und - falls erforderlich - ein späteres Erweitern auf \mathbb{R}^3 erleichtern soll. Hierauf bauen zwei Klassen "Point" und "Vector" auf, die eine 1×2 bzw. eine 2×1 Matrix wrappen und diverse Operationen unterstützen. Der Code hierfür ist algorithmisch uninteressant und kann bei Bedarf im Jar eingesehen werden.

- a) Für Geraden ist ein Konstruktor mit eingeschränkter Sichtbarkeit implementiert, der mit unterschiedlichen Geradendarstellungen aufgerufen werden kann, solange zwei Punkte auf der Gerade p_1, p_2 übergeben werden. Für gerichtete Geraden zeigt der Richtungsvektor stets von p_1 nach p_2 . Werden nur zwei Punkte übergeben, werden alle weiteren Werte aus diesen Punkten berechnet:

```
1  /**
2   * Any point on the line
3   */
4   final public Point p1;
5
6   /**
7   * A point on the line, other than p1. In case of a directed line, the line
8   * is directed from p1 to p2
9   */
10  final public Point p2;
11
12  /**
13   * Slope of the line
14   */
15  final public Vector u;
16
17  /**
18   * A normal vector, orthogonal to the line
19   */
20  final public Vector n;
21
22  /**
23   * The normalized normal vector
24   */
25  final public Vector n0;
26
27  /**
28   * Distance between line and the coordinate systems center
29   */
30  final public double d;
31
32  protected Line(Point p1, Point p2, Vector u, Vector n, Vector n0, double d) {
33      super();
34      this.p1 = p1;
35      this.p2 = p2;
36
37      if(u == null)
38          // u = p1 - p2
39          this.u = p1.toPosition().subtract(p2.toPosition()).normalize();
40      else
41          this.u = u.normalize();
42
43      if(n == null)
44          // n = (-u.y, u.x)
45          this.n = new Vector(-this.u.get(1), this.u.get(0));
46      else
47          this.n = n;
48
49      if(n0 == null) {
50          // n0 = n/|n|
51          // d = p1 * n0
52          this.n0 = this.n.normalize();
53          this.d = p1.toPosition().dotProduct(this.n0);
54      }
55      else {
56          this.n0 = n0;
57          this.d = d;
58      }
59  }
```

- b) `getIntersection(Line line)` liefert einen Punkt zurück, oder "null" falls kein Schnittpunkt existiert.

tiert. In diesem Fall kann mit *isParallelTo(Line line)* auf Parallelität geprüft werden (für Strecken ist dies relevant, da "null" sowohl auf Parallelität als auch auf "vorbeilaufen" zurückzuführen sein kann). Die Schnittstellenberechnung löst das Gleichungssystem, in dem die Geradengleichungen der zwei Geraden gleichgesetzt werden.

C.E ist eine Konstante (derzeit mit dem experimentell festgestellten Wert $1.0E - 10d$) um beim Vergleichen von doubles eine gewisse Ungenauigkeiten zulassen zu können.

```

1 public boolean isParallelTo(Line line) {
2     return 1.0d - Math.abs(u.dotProduct(line.u)) < C.E;
3 }
4
5 public Point getIntersection(Line line) {
6     if(isParallelTo(line))
7         return null;
8
9     double d1 = p2.getX() - p1.getX();
10    double d2 = p2.getY() - p1.getY();
11    double d3 = line.p2.getX() - line.p1.getX();
12    double d4 = line.p2.getY() - line.p1.getY();
13    double d5 = p2.getX() * p1.getY() - p1.getX() * p2.getY();
14    double d6 = line.p2.getX() * line.p1.getY() - line.p1.getX() * line.p2.getY();
15    double d7 = d1 * d4 - d3 * d2;
16    return new Point((d3 * d5 - d1 * d6) / d7,
17                    (d5 * d4 - d6 * d2) / d7);
18 }

```

- c) Da der Normalenvektor vorzeichenbehaftet gespeichert wird, geht links/rechts direkt aus Einsetzen in die Normalengleichung hervor. Die Methode ist für Punkte implementiert:

```

1 /**
2  * For directed lines:
3  * +distance, if point is located left of the line
4  * -distance, if point is located the right of the line
5  *
6  * @param line a line
7  * @return distance between this point and line
8  */
9 public double distanceTo(Line line) {
10     return toPosition().dotProduct(line.n0) - line.d;
11 }

```

- d) *LineSegment* ist eine Unterklasse von *Line*, wobei *p1, p2* hier die zusätzliche Funktion erfüllen, eine Strecke zu definieren. Es wird nur die Methode *getIntersection(Line line)* überschrieben:

```

1 @Override
2 public Point getIntersection(Line line) {
3     Point is = super.getIntersection(line);
4
5     if(is==null || !is.isInsideBoundingBox(this)
6        || (line instanceof LineSegment && !is.isInsideBoundingBox((LineSegment)
7            line)))
8         return null;
9
10    return is;
11 }

```

isInsideBoundingBox(Line line) ist hierbei eine Methode von Punkten:

```

1 public boolean isInsideBoundingBox(LineSegment ls) {
2     if(getX() < Math.min(ls.p1.getX(), ls.p2.getX())

```

```

3         || getX() > Math.max(ls.p1.getX(), ls.p2.getX())
4         || getY() < Math.min(ls.p1.getY(), ls.p2.getY())
5         || getY() > Math.max(ls.p1.getY(), ls.p2.getY())
6         return false;
7
8     return true;
9 }

```

Aufgabe 3 (BHD):

a) Punkt in Polygon:

Eingabe ist ein Knoten eines Polygons in BHD n und der zu untersuchende Punkt p . Jeder Knoten im Baum n hat ein linkes Kind $n.left$, ein rechtes Kind $n.right$ und einen Wert in Form einer Gerade $n.line$. Für eine Gerade g und einen Punkt p sei $dist(g,p)$ der Algorithmus, der den vorzeichenbehafteten Abstand von p zu g berechnet, wie in Aufgabe 2 beschrieben. Initial aufgerufen wird der Algorithmus mit der Wurzel des Baumes.

Algorithm 1 PointInPolygon(n,p)

```

if  $n.left == null$  and  $n.right == null$  then
    return false
end if
if  $n.left == null$  and not  $n.right == null$  then
    return PointInPolygon( $n.right, p$ )
end if
if not  $n.left == null$  and  $n.right == null$  then
    return PointInPolygon( $n.left, p$ )
end if
 $leftOfLeftChild = (dist(n.left.line, p) \geq 0)$ 
 $leftOfRightChild = (dist(n.right.line, p) \geq 0)$ 
if  $leftOfLeftChild$  and  $leftOfRightChild$  then
    return false
end if
if not  $leftOfLeftChild$  and not  $leftOfRightChild$  then
    return true
end if
if  $leftOfLeftChild$  then
    return PointInPolygon( $n.left, p$ )
end if
return PointInPolygon( $n.right, p$ )

```

b) Schnitt Gerade-Polygon:

TODO