Lokalizacja punktu w przestrzeni dwuwymiarowej Metoda trapezowa

Dokumentacja techniczna projektu

Konrad Pękala

Jan Stobnicki

Grudzień 2020

# 1. Wprowadzenie

W ramach projektu zaliczeniowego przygotowaliśmy algorytm lokalizujący punkt w przestrzeni dwuwymiarowej metodą trapezową. W ramach inicjalizacji budowany jest graf DAG (directed acyclic graph), dzięki któremu sam algorytm lokalizacji zachowuje złożoność logarytmiczną.

# 2. Podstawowe informacje techniczne

Implementacje algorytmu przygotowano w języku Python. Główna część algorytmu znajduje się w pliku algo.py. Struktury danych znajdują się pliku structures.py. W pliku visualizer.py znajduje klasa Visualizer, dzięki której program będzie wyświetlał wyniki działania algorytmu. Wykorzystaliśmy zaproponowaną bibliotekę graficzną, która znajduje się w pliku lib.py.

Projekt znajduje się na githubie: <https://github.com/kpekala/PointLocation>

## 2.1 Wymagane pakiety

Dla poprawnego działania oprogramowania wymagane jest uruchomienie modułów w środowisku uruchomieniowym zawierającym poniższe moduły.

1. algo:
   1. ui.lib
   2. ui.plot\_utils
   3. ui.visualizer
   4. structures
2. main:
   1. algo
   2. ui.plot\_utils
   3. ui.visualizer
   4. structures
3. structures:
   1. utils
4. utils:
   1. typing
5. ui.plot\_utils:
   1. structures
   2. random
6. ui.visualizer
   1. ui.lib
   2. utils

# 3. Struktury

Moduł: structures

## 3.1 Struktura modułu

Moduł implementuje klasy:

* Point – reprezentująca punkt na mapie
* Segment – reprezentująca odcinek na mapie
* XNode – wierzchołek drzewa DAG reprezentujący punkt
* YNode - wierzchołek drzewa DAG reprezentujący odcinek
* YNode - wierzchołek drzewa DAG reprezentujący odcinek
* TrapezoidNode - wierzchołek drzewa DAG reprezentujący trapez

A także funkcje:

* createTrapezoid(topSegment, bottomSegment, leftPoint, rightPoint)

Argumenty:

* + topSegment: górny odcinek trapezu
  + bottomSegment: dolny odcinek trapeze
  + leftPoint: punkt na trapezie o najmniejszej współrzędnej x
  + rightPoint: punkt na trapezie o największej współrzędnej x

Wartość zwracana: obiekt klasy TrapezoidNode

## 3.2 Klasa Point

### 3.2.1 Implementowane metody

* \_\_init\_\_(self, name, x, y)

Argumenty:

* + name: nazwa punktu
  + x: współrzędna x
  + y: współrzędna y

Wartość zwracana: brak

* toList(self)

Argumenty: brak

Wartość zwracana: Lista dwu-elementowa gdzie pierwszy element to współrzędna x a drugi to współrzędna y

* \_\_str\_\_(self)

Argumenty: brak

Wartość zwracana: wartość punktu w formie tekstowej

## 3.3 Klasa Segment

### 3.3.1 Implementowane metody

* \_\_init\_\_(self, name, p, q)

Argumenty:

* + name: nazwa odcinka
  + p: lewy punkt odcinka
  + q: prawy punkt odcinka

Wartość zwracana: brak

* isPointAbove(self, point)

Argumenty:

* + point: punkt na mapie

Wartość zwracana: wartość bool

* getY(self, x)

Argumenty:

* + x: wartość x

Wartość zwracana: wartość y punktu na odcinku o współrzędnej x

* toList(self)

Argumenty: brak

Wartość zwracana: Lista dwu-elementowa gdzie pierwszy element to lewy punkt odcinka a drugi to prawy punkt odcinka

* \_\_str\_\_(self)

Argumenty: brak

Wartość zwracana: wartość odcinka w formie tekstowej