

Resolver los siguientes problemas en forma clara y legible en código ISO-C99.

- Se quiere modelar un TDA que represente una recta en  $\mathbb{R}^2$  (como las implementadas en los EJ2 y EJ3). Se pide:
  - Declarar la estructura `recta_t` que representa al TDA. Explicar qué modela cada uno de los miembros y sus valores posibles.
  - Implementar la primitiva `bool recta_x_en_rango(const recta_t *r, float x)`; que indique si la coordenada `x` está entre los extremos de la recta.
  - Implementar la primitiva `bool recta_agregar_punto(recta_t *r, float x, float y)`; que agregue un punto a la recta.
- Se tiene un archivo **binario** que contiene un `size_t n` seguido de  $n$  pares de coordenadas flotantes, según el siguiente esquema:

```
+-----+-----+-----+-----+-----+  -+-----+-----+
| n   | x1 | y1 | x2 | y2 | ... | xn | yn |
+-----+-----+-----+-----+-----+  -+-----+-----+
```

Teniendo definido `typedef float coord_t[2]`; se pide:

- Escribir una función `bool escribir_coordenadas(const char *r, coord_t *cs, size_t n)`; que reciba una ruta `r` y un arreglo `cs` de  $n$  pares de coordenadas y los escriba en un archivo **binario** según el formato anterior.
  - Escribir una función `coord_t *leer_coordenadas(const char *r, size_t *n)`; que reciba una ruta `r` a un archivo **binario** y devuelva por nombre el arreglo de coordenadas contenido en él, y en `n` la cantidad de elementos leídos.
- Dado el formato (y las funciones) del ejercicio 2 escribir un programa que se ejecute

```
$ ./rotar entrada salida radianes
```

que cargue en memoria el arreglo de coordenadas contenido en el archivo **binario entrada**, rote cada uno de sus elementos por el ángulo **radianes** y lo guarde en el archivo **binario salida**.

(Recordar las funciones de transformación  $x' = x \cos \theta - y \sin \theta$ ,  $y' = x \sin \theta + y \cos \theta$ .)

¡Suerte! :)

Resolver los siguientes problemas en forma clara y legible en código ISO-C99.

- Se quiere modelar un TDA que represente una recta en  $\mathbb{R}^2$  (como las implementadas en los EJ2 y EJ3). Se pide:
  - Declarar la estructura `recta_t` que representa al TDA. Explicar qué modela cada uno de los miembros y sus valores posibles.
  - Implementar la primitiva `bool recta_x_en_rango(const recta_t *r, float x)`; que indique si la coordenada `x` está entre los extremos de la recta.
  - Implementar la primitiva `bool recta_agregar_punto(recta_t *r, float x, float y)`; que agregue un punto a la recta.
- Se tiene un archivo **binario** que contiene un `size_t n` seguido de  $n$  pares de coordenadas flotantes, según el siguiente esquema:

```
+-----+-----+-----+-----+-----+  -+-----+-----+
| n   | x1 | y1 | x2 | y2 | ... | xn | yn |
+-----+-----+-----+-----+-----+  -+-----+-----+
```

Teniendo definido `typedef float coord_t[2]`; se pide:

- Escribir una función `bool escribir_coordenadas(const char *r, coord_t *cs, size_t n)`; que reciba una ruta `r` y un arreglo `cs` de  $n$  pares de coordenadas y los escriba en un archivo **binario** según el formato anterior.
  - Escribir una función `coord_t *leer_coordenadas(const char *r, size_t *n)`; que reciba una ruta `r` a un archivo **binario** y devuelva por nombre el arreglo de coordenadas contenido en él, y en `n` la cantidad de elementos leídos.
- Dado el formato (y las funciones) del ejercicio 2 escribir un programa que se ejecute

```
$ ./rotar entrada salida radianes
```

que cargue en memoria el arreglo de coordenadas contenido en el archivo **binario entrada**, rote cada uno de sus elementos por el ángulo **radianes** y lo guarde en el archivo **binario salida**.

(Recordar las funciones de transformación  $x' = x \cos \theta - y \sin \theta$ ,  $y' = x \sin \theta + y \cos \theta$ .)

¡Suerte! :)