직사각형 ver1

a{sr, sc, er, ec} b{sr, sc, er, ec}

행과 열을 각각 독립적으로 판별하면 아래 세 가지 상태가 나온다.

(1) 직선으로 만남, (2) 점으로 만남, (3) 만나지 않음

행열 각각의 판별 결과를 rr, cc 라고 하면 결과는 다음과 같다.

- * 직사각형: rr=1 && cc=1
- * 선분 : (rr=1 && cc=2) or (rr=2 && cc=1)
- *점:rr=2 && cc=2
- * 만나지 않음 : rr=3 || cc=3

1차원 선분 판별

• **점으로 만나는 경우** : e1 == s2 || e2 == s1



• **만나지 않는 경우** : e1 < s2 || e2 < s1

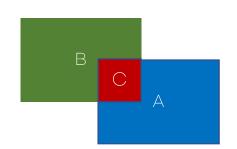
• **선으로 만나는 경우**: s2 < e1 && s1 < e2

직사각형 ver2

a{sr, sc, er, ec}, b{sr, sc, er, ec} 로부터

교차하는 직사각형 c를 구하고, 이를 이용하여 상태를 결정한다.

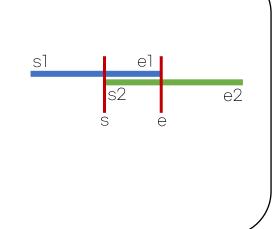
- c.sr = max(a.sr, b.sr)c.er = min(a.er, b.er)
- c.sc = max(a.sc, b.sc)
 c.ec = min(a.ec, b.ec)



tips. 1차원 두 선분 판별

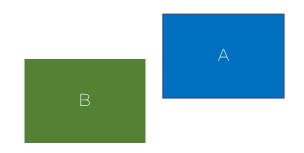
s = max(s1,s2) e = min(e1,e2)

선분으로 만남: s<e 점으로 만남: s==e 만나지 않음: s>e



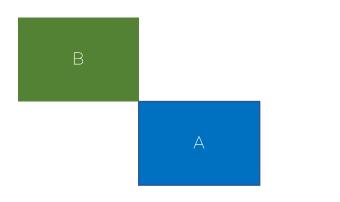
1. 공통 부분 없음 : d

if(c.sr > c.er || c.sc > c.ec)



2. 점으로 만남 : c

if(c.sr == c.er && c.sc == c.ec)

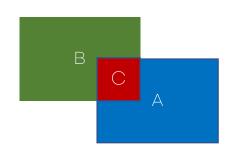


직사각형 ver2

a{sr, sc, er, ec}, b{sr, sc, er, ec} 로부터

교차하는 직사각형 c를 구하고, 이를 이용하여 상태를 결정한다.

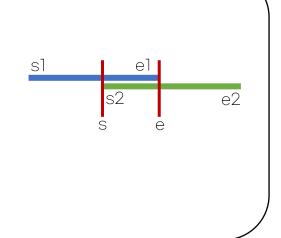
- c.sr = max(a.sr, b.sr)c.er = min(a.er, b.er)
- c.sc = max(a.sc, b.sc)
 c.ec = min(a.ec, b.ec)



tips. 1차원 두 선분 판별

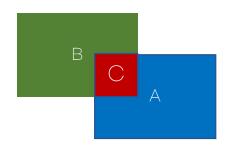
s = max(s1,s2) e = min(e1,e2)

선분으로 만남: s<e 점으로 만남: s==e 만나지 않음: s>e



3. 사각형으로 만남 : a

if(c.sr < c.er && c.sc < c.ec)



4. 선으로 만남 : b

else

