

3η Εργασία Δομές Δεδομένων

Χρήστος Τασιόπουλος p3150170

Μιχαήλ Ρούσσος p3150148

Μέρος Α:

Έχουμε υλοποιήσει τις κλάσεις Point και Rectangle.

Η Point έχει τις εξής μεθόδους :

- ⑩ τον κατασκευαστή που παίρνει ως ορίσματα δύο ακέραιους το x και το y του σημείου
- ⑩ την $x()$ που επιστρέφει την x συντεταγμένη του σημείου
- ⑩ την $y()$ που επιστρέφει την y συντεταγμένη του σημείου
- ⑩ την $distanceTo()$,η οποία δέχεται ως όρισμα ένα σημείο και επιστρέφει σε μορφή `double` την απόσταση του σημείου από το οποίο έχει καλεστεί μέχρι αυτού που έχει δεχτεί ως όρισμα.
- ⑩ την $squareDistanceTo()$,η οποία δέχεται ως όρισμα ένα σημείο και επιστρέφει σε μορφή ακεραίου την τετραγωνική απόσταση του σημείου από το οποίο έχει καλεστεί μέχρι αυτού που έχει δεχτεί ως όρισμα
- ⑩ την $toString()$ που επιστρέφει ένα `String` της μορφής (x, y) όπου x και y αυτά του σημείου από το οποίο έχει καλεστεί.

Η Rectangle έχει τις εξής μεθόδους :

- ⑩ τον κατασκευαστή που παίρνει ως ορίσματα τέσσερις ακέραιους $xmin$, $ymin$, $xmax$, $ymax$ που αντιπροσωπεύουν τις συντεταγμένες 2 γωνιών του παραλληλογράμμου που αρκούν για τον καθορισμό του αφού τα παραλληλόγραμμα είναι παράλληλα προς τους άξονες.
- ⑩ τις $xmin()$, $ymin()$, $xmax()$ και $ymax()$ που επιστρέφουν τις αντίστοιχες ακέραιες τιμές στο παραλληλόγραμμο που τις καλεί
- ⑩ την $contains$ που παίρνει ως όρισμα ένα σημείο και επιστρέφει `true` αν το σημείο εμπεριέχεται στο παραλληλόγραμμο(η είναι πάνω στις πλευρές του), αλλιώς επιστρέφει `false`
- ⑩ την $intersects$ που παίρνει ως όρισμα ένα άλλο παραλληλόγραμμο και επιστρέφει `true` αν τα δυο παραλληλόγραμμα έχουν τουλάχιστον ένα κοινό σημείο αλλιώς επιστρέφει `false`
- ⑩ την $distanceTo()$,η οποία δέχεται ως όρισμα ένα σημείο και επιστρέφει σε μορφή `double` την απόσταση του παραλληλόγραμμου από το οποίο έχει καλεστεί μέχρι αυτού που έχει δεχτεί ως όρισμα
- ⑩ την $squareDistanceTo()$,η οποία δέχεται ως όρισμα ένα σημείο και επιστρέφει σε μορφή ακεραίου την τετραγωνική απόσταση του παραλληλόγραμμου από το οποίο έχει καλεστεί μέχρι αυτού που έχει δεχτεί ως όρισμα
- ⑩ την $toString()$ που επιστρέφει ένα `String` της μορφής $[xmin, xmax] \times [ymin, ymax]$ όπου $xmin$, $xmax$, $ymin$ και $ymax$ αυτά του παραλληλόγραμμου από το οποίο έχει καλεστεί.

Μέρος Β:

Έχουμε υλοποιήσει τις κλάσεις `TreeNode` και `TwoDTree`.

Η μεταβλητή `coordcomp` (coordinate to compare) χρησιμοποιείται για να μας “λέει” κάθε φορά αν θα χρησιμοποιήσουμε σαν κλειδί το `x` (όταν είναι `true`) ή το `y` (όταν είναι `false`) και όταν η `coordcomp` είναι `true` και καλούμε αναδρομικά την μέθοδο το βάζουμε `false` και όταν είναι `false` το βάζουμε `true` αντίστοιχα. Έτσι ξέρουμε ποιες συντεταγμένες κοιτάμε !

Τα αντικείμενα τύπου `TreeNode` αντιπροσωπεύουν τους κόμβους του `TwoDTree`. Κάθε αντικείμενο `TreeNode` έχει δύο αναφορές `TreeNode` (`leftNode`, `rightNode`) που είναι τα “παιδιά” του καθώς και μια αναφορά τύπου `Point` που είναι το “περιεχόμενο” του. Ακόμη έχουμε ορίσει `setters` και `getters` για τα πεδία του αντικειμένου `TreeNode`.

Στην κλάση `TwoDTree` έχουμε ορίσει :

- ⑩ δύο κατασκευαστές έναν κενό και έναν που δέχεται ένα όρισμα `Point` που γίνεται η ρίζα του δέντρου (στον κενό η ρίζα αρχικοποιείται ως `null`)
- ⑩ την `isEmpty` που επιστρέφει `true` αν το δένδρο είναι άδειο αλλιώς επιστρέφει `false`
- ⑩ την `size`, η οποία μετράει αναδρομικά τους κόμβους του δένδρου και επιστρέφει το μέγεθός του
- ⑩ την `insert` που αναδρομικά κάνει την εισαγωγή του κόμβου, που παίρνει σαν όρισμα, στο κατάλληλο σημείο
- ⑩ την `search` που δέχεται ένα αντικείμενο `Point` σαν όρισμα και επιστρέφει `true` αν περιέχεται αυτό το σημείο στους κόμβους του δένδρου αλλιώς επιστρέφει `false` (αναδρομική)
- ⑩ την `nearestNeighbor` η οποία δέχεται σαν όρισμα ένα αντικείμενο `Point` και επιστρέφει το σημείο που απέχει λιγότερο από αυτά που περιέχονται στους κόμβους του δένδρου (αναδρομική)
- ⑩ την `rangeSearch` η οποία παίρνει σαν όρισμα ένα αντικείμενο `Rectangle` και επιστρέφει μία στοίβα (`StringStackImpl<Point>` αυτή που είχε υλοποιηθεί στην πρώτη εργασία) που περιέχει τα σημεία του δένδρου που περιέχονται μέσα στο παραλληλόγραμμο που έχει δοθεί σαν όρισμα (αναδρομική).

Οι δύο τελευταίες μέθοδοι πέρα από την `coordcomp` περνούν στις αναδρομικές κλήσεις τους ένα `Rectangle` στην αρχή αυτό είναι το `Rectangle (0, 0, 100, 100)` $= [0, 100] \times [0, 100]$ και στην συνέχεια αυτό μικραίνει. Κάθε παραλληλόγραμμο είναι στην ουσία το εύρος των τιμών που αναπαριστά ένας κόμβος και τα υποδένδρα του. Αν `head` (έστω ότι περιέχει το $(70, 20)$) η ρίζα του δένδρου τότε αυτή είναι το $[0, 100] \times [0, 100]$ τότε το αριστερό παιδί της θα είναι το $[0, 70] \times [0, 100]$ (γιατί την πρώτη φορά ελέγχονται τα `x` (`coordcomp == true`) δηλαδή είναι το παραλληλόγραμμο που περιέχει `x` μικρότερα από αυτά του πατέρα του και το δεξί παιδί είναι το $[70, 100] \times [0, 100]$. Αντίστοιχα και τα `y`.

Κάθε φορά δηλαδή αν ελέγχουμε τα x

⑩ το αριστερό παιδί

x1 = new Rectangle(rec.xmin, rec.ymin, h.leftNode.getObject().x, rec.ymax)

⑩ το δεξί παιδί

x2 = new Rectangle(h.rightNode.getObject().x, rec.ymin, rec.xmax, rec.ymax)

Αν ελέγχουμε τα y

⑩ το αριστερό παιδί

x1 = new Rectangle(rec.xmin, rec.ymin, rec.xmax, h.leftNode.getObject().y)

⑩ το δεξί παιδί

x2 = new Rectangle(rec.xmin, h.rightNode.getObject().y, rec.xmax, rec.ymax)

Όπου rec το Rectangle που αναπαριστά τον πατέρα τους (τον h) και h.leftNode, h.rightNode τα παιδιά του αν υπάρχουν με x1 και x2 να τα αναπαριστούν.

Στην TwoDTree περιέχεται και η main που διαβάζει ένα δένδρο από ένα αρχείο txt που πρέπει να δοθεί κατά την εκτέλεση του προγράμματος (java TwoDTree relevant_path). Αν η ανάγνωση ολοκληρωθεί επιτυχώς τότε ο χρήστης έχει την δυνατότητα να διαλέξει ανάμεσα από query rectangle ή query point. Στην πρώτη επιλογή ο χρήστης πρέπει να δώσει τις 4 συντεταγμένες για ένα Rectangle και μετά καλείται η rangeSearch πάνω στο δένδρο που διαβάστηκε. Στη δεύτερη επιλογή ο χρήστης πρέπει να δώσει τις 2 συντεταγμένες ενός Point και μετά καλείται η nearestNeighbor και στις δύο περιπτώσεις τυπώνονται τα αποτελέσματα.