

# EMT4Geometry\_puput intan pratiwi\_23030130100

Nama : Puput Intan Pratiwi  
NIM : 23030130100  
Pendidikan : Matematika D

## Visualisasi dan Perhitungan Geometri dengan EMT

Euler menyediakan beberapa fungsi untuk melakukan visualisasi dan perhitungan geometri, baik secara numerik maupun grafik seperti biasanya. Berikut ini adalah beberapa fungsi yang disediakan EMT. Fungsi-fungsi untuk visualisasi dan perhitungan geometri tersebut dikumpulkan di dalam file program "geometry.e", sehingga kita tersebut hanya dipanggil sebelum menggunakan fungsi-fungsi atau perintah-perintah untuk geometri.

>help geometry

>help load eul.geometry geometry.

### Fungsi-fungsi Geometri

Fungsi-fungsi untuk Menggambar Objek Geometri

```

drawLine(x1,y1,x2,y2) : Menggambar garis lurus dengan koordinat (x1,y1) dan (x2,y2) pada bidang koordinat.
drawCircle(x,y,r) : Menggambar lingkaran dengan koordinat (x,y) dan radius r.
drawRect(x,y,w,h) : Menggambar persegi panjang dengan koordinat (x,y) dan lebar w dan tinggi h.
drawTriangle(x1,y1,x2,y2,x3,y3) : Menggambar segitiga dengan koordinat (x1,y1), (x2,y2), dan (x3,y3).
drawCircleSector(x,y,r,phi1,phi2) : Menggambar sektor lingkaran dengan koordinat (x,y), radius r, dan sudut phi1 dan phi2.
drawArc(x,y,r,phi1,phi2) : Menggambar busur lingkaran dengan koordinat (x,y), radius r, dan sudut phi1 dan phi2.
drawSector(x,y,r,phi1,phi2) : Menggambar sektor lingkaran dengan koordinat (x,y), radius r, dan sudut phi1 dan phi2.
drawArcSector(x,y,r,phi1,phi2) : Menggambar busur lingkaran dengan koordinat (x,y), radius r, dan sudut phi1 dan phi2.

```

Fungsi-fungsi Geometri Analitik (Untuk input simbolik)

```

vector(x,y,z) : Membuat vektor v dalam 3D.
norm(v) : Menentukan norma v.
dot(v,w) : Menentukan hasil kali titik v dan w.
cross(v,w) : Menentukan hasil kali silang v dan w.
angle(v,w) : Menentukan sudut antara v dan w.
distance(p1,p2) : Menentukan jarak antara dua titik p1 dan p2.
areaTriangle(p1,p2,p3) : Menentukan luas segitiga dengan titik p1, p2, dan p3.
areaCircleSector(r,phi1,phi2) : Menentukan luas sektor lingkaran dengan radius r dan sudut phi1 dan phi2.
areaArcSector(r,phi1,phi2) : Menentukan luas busur lingkaran dengan radius r dan sudut phi1 dan phi2.
areaSector(r,phi1,phi2) : Menentukan luas sektor lingkaran dengan radius r dan sudut phi1 dan phi2.
areaArcSector(r,phi1,phi2) : Menentukan luas busur lingkaran dengan radius r dan sudut phi1 dan phi2.

```

Fungsi-fungsi Khusus Untuk Geometri Simbolik

```

getLineEquation(x,y,z) : Menentukan persamaan garis lurus dalam 3D.
getPlaneEquation(x,y,z) : Menentukan persamaan bidang dalam 3D.
getCircleEquation(x,y,z) : Menentukan persamaan lingkaran dalam 3D.
getSphereEquation(x,y,z) : Menentukan persamaan bola dalam 3D.
getLineIntersection(x,y,z) : Menentukan titik potong garis dalam 3D.
getPlaneIntersection(x,y,z) : Menentukan titik potong bidang dalam 3D.
getCircleIntersection(x,y,z) : Menentukan titik potong lingkaran dalam 3D.
getSphereIntersection(x,y,z) : Menentukan titik potong bola dalam 3D.

```

### Contoh 1: Luas, Lingkaran Luar, Lingkaran Dalam Segitiga

Untuk menggambar objek-objek geometri, langkah pertama adalah menentukan rentang sumbu-sumbu koordinat. Semua objek geometri akan digambar pada satu bidang koordinat, sampai didefinisikan bidang koordinat yang baru.

```
>>> xmin=xmaxpy=(-0.5,-0.5), xmax=xmaxx=(0.5,0.5) // mendefinisikan bidang koordinat baru
```

Sebarang objek dari plot tiga panah.

```
>>> l1=|1,2|> plot3D(x=1,"A") // definisi dan gambar titik A(1,2)
>>> l2=|1,1|> plot3D(x=2,"B")
>>> l3=|2,2|> plot3D(x=0,"C")
```

Kemudian tiga segmen:

```
>>> plot3D(x=1,2,"AB") // a=AB
>>> plot3D(x=1,1,"BC") // b=BC
>>> plot3D(x=1,0,"AC") // c=AC
```

Fungsi geometri meliputi fungsi untuk mereduksi garis dan lingkaran. Fungsi garis adalah `g(a,b,c)`, yang mewakili garis dengan persamaan  $ax+by=c$ .

```
>>> g1=g(1,2,3) // garis yang melalui B dan C
```

```
>>> l1=|1, 2|
```

Hitunglah garis tegak lurus yang melalui A pada garis BC.

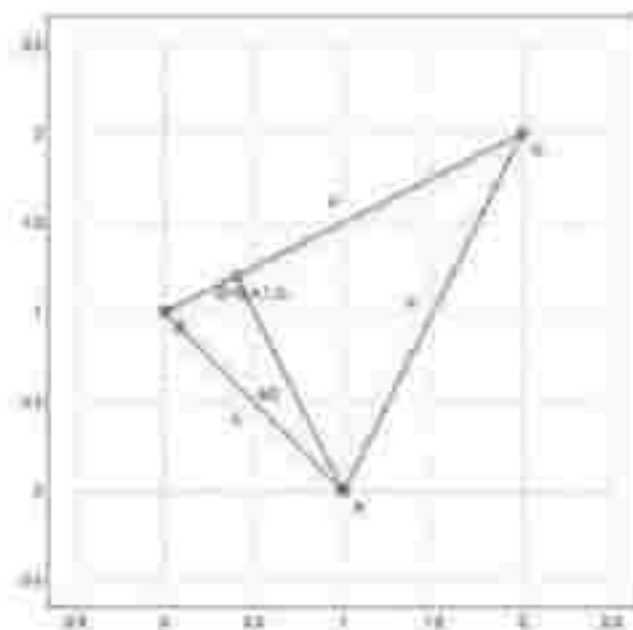
```
>>> h1=g(1,1,2)+g(1,2,3) // garis H (garis lurus BC dan tegak lurus A)
```

Dari persimpangannya hitung BC.

```
>>> l2=|1,1|> plot3D(x=0,1,"BC") // B adalah titik potong b dan h1
```

Plotlah.

```
>>> plot3D(x=1,2,"A") // koordinat B disempitkan
>>> plot3D(x=1,1,"B") // tanggal semua gambar hasil plot...., etc
```



Hitung luas ABC:

```
>>> s=(A-B)*norm(B-C)/2 // a=norm(A-B), BC=norm(B-C)
```

3.5

Bandingkan dengan rumus determinan.

```
>areaTriangle(a,B,C) // hitung luas persegi panjang dengan fungsi
```

```
1.5
```

Cara lain menghitung luas segitiga ABC

```
>distance(A,D)+distance(B,C) * 2
```

```
1.5
```

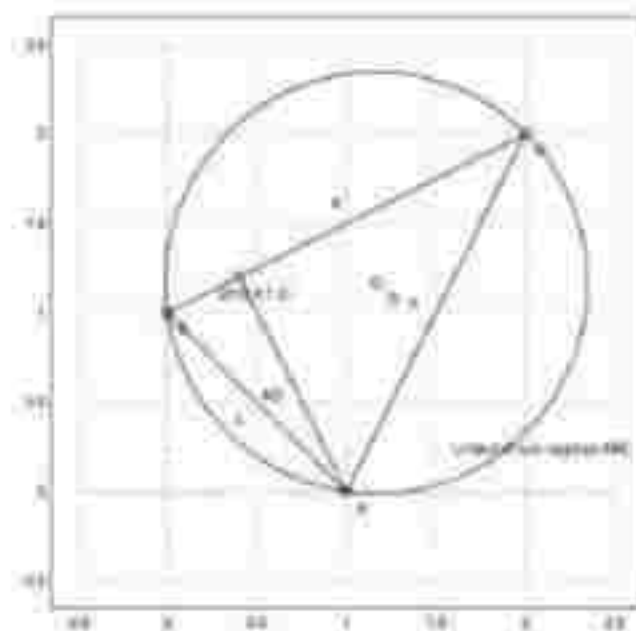
Sudutnya di C

```
>geprint(computeAngle(A,C,A))
```

```
36°57'41.631"
```

Selarang lingkaran luar segitiga

```
>>circleThrough(A,B,C) // lingkaran luar segitiga ABC
>g.getCentRadius(e) // jari-jari lingkaran luar
>g.getCircleCenter(e) // titik pusat lingkaran u
>plotPoint(0,"O") // gambar titik "O"
>plotCircle(c,"Lingkaran luar segitiga ABC")
```



Tampilkan koordinat titik pusat dan jari-jari lingkaran luar

```
>O, r
```

```
[1.168671, 1.166071]
1.17851110.98
```

Selarang dalam digambar lingkaran dalam segitiga ABC. Titik pusat lingkaran dalam adalah titik potong garis-garis bagi sudut

```
>| angleBisectors(A,C,B) // garis bagi <math>\sphericalangle A</math>
>| angleBisectors(C,A,B) // garis bagi <math>\sphericalangle C</math>
>P=lineIntersects(n(1),g) // titik potong kedua garis bagi sudut
```

```
[0.86019, 0.86038]
```

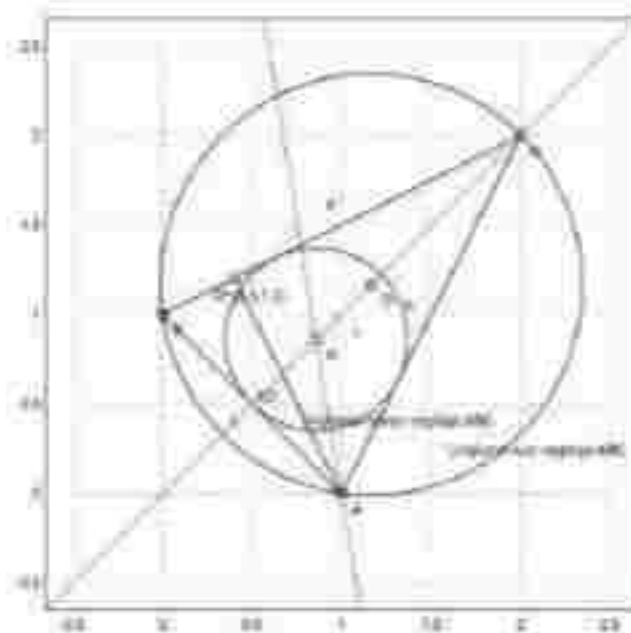
Tambahkan semuanya ke plot

```
>plot(r); plotLine(l); plotLine(g); color(l) // gambar kedua garis bagi sudut
>plotPoint(P,"P") // gambar titik pusatnya
```

```
>norm(P-projectToLine(F, lineThrough(A,B))) // jari-jari lingkaran dalam
```

```
C: 509653732104
```

```
>plotCircle(circleWithCenter(C,r), "Lingkaran dalam segitiga ABC") // gambar lingkaran dalam
```



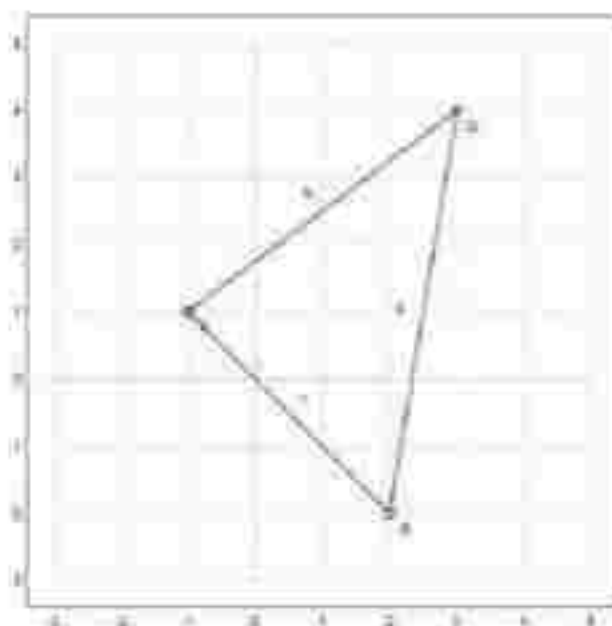
### Latihan

1. Tentukan ketiga titik singgung lingkaran dalam dengan sisi-sisi segitiga ABC.

```
>autPlotRange(-3,3,-3,3)
>A=[-1,1] plotPoint(A,"A")
>B=[2,-2] plotPoint(B,"B")
>C=[3,4] plotPoint(C,"C")
```

2. Gambar segitiga dengan titik-titik sudut ketiga titik singgung tersebut. Merupakan segitiga apakah itu?

```
>plotSegment(A,B,"a")
>plotSegment(B,C,"b")
>plotSegment(A,C,"c")
>aspect(1)
```



3. Hitung luas segitiga tersebut.

```
>angleBisector(A, C, B)
>angleBisector(C, A, B)
>P=lineThrough(a, l, c)
```

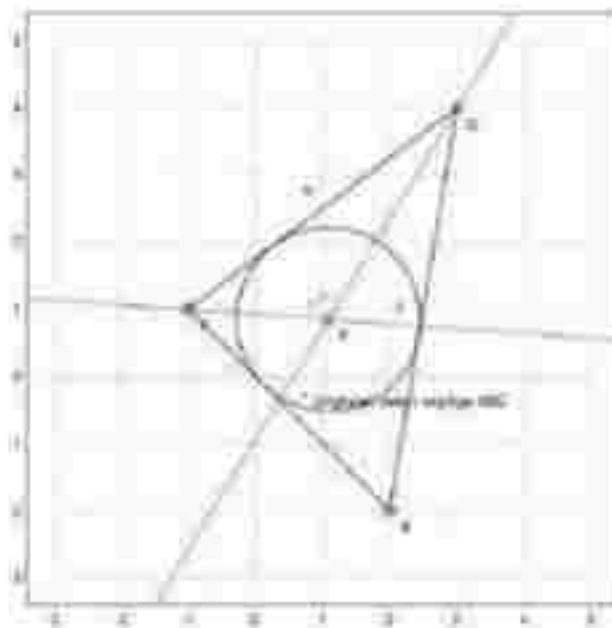
```
1. 08614, 0.601744
```

```
>plot(B) ; plot(a, l) ; plotLine(g) ; solve(l)
>plotPoint(P, "P")
>norm(P-projectToLine(P, LineThrough(A, B)))
```

```
1. 37027388766
```

4. Tunjukkan bahwa garis bagi sudut yang ketiga juga melalui titik pusat lingkaran dalam.

```
>pl:=circle(circleWithCenter(P, r), "Lingkaran dalam segitiga ABC") ;
```



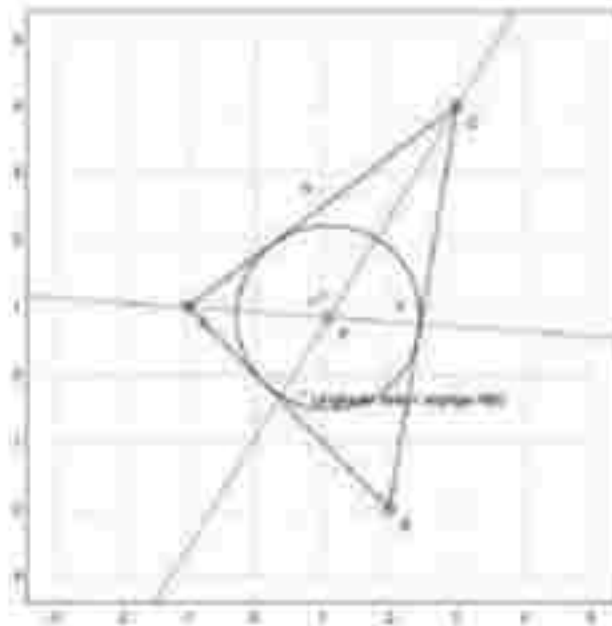
Jadi, terbukti bahwa garis bagi sudut yang ketiga juga melalui titik pusat lingkaran dalam.

5. Gambar jajargenjang lingkaran dalam.

```
>norm(P-projectToLine(P, LineThrough(A, B)))
```

```
1. 37027388766
```

```
>plotCircle(circleWithCenter(P, r), "Lingkaran dalam segitiga ABC") ;
```



6. Hitung luas lingkaran luar dan luas lingkaran dalam segitiga ABC. Adakah hubungan antara luas kedua lingkaran tersebut dengan luas segitiga ABC?

```
>a:= distance (B, C) ;
>b:= distance (A, C) ;
>c:= distance (A, B) ;
>a:= (a+b+c) / 2
```

```
7.66270360871
```

```
>di:= sqrt(a*b*(a-w)*(a-b)*(a-c) /
```

```
30.5
```

```
>e1d:= 1 / a
```

```
1.3162277660168
```

```
>e1:= (a+b+c) / (4*b)
```

```
3.07223902394
```

```
>incircle:= pi*e1d^2 // luas lingkaran dalam
```

```
5.8988131389
```

```
>excircle:= pi*e1^2 // luas lingkaran luar
```

```
29.6627036087
```

```
>hub:= excircle/incircle
```

```
5.02690742268
```

ed hubungan antara luas lingkaran dalam dan luar adalah luas lingkaran luar adalah 5 kali luas lingkaran dalam

## Contoh 2: Geometri Simbolik

File dapat menghibung geometri eksak dan simbolik menggunakan Maxima.

File geometrie menyediakan fungsi yang sama (dan lebih banyak lagi) di Maxima. Namun, kita dapat menggunakan perhitungan simbolis sekarang.

```
>A := (1, 0); B := (0, 1); C := (2, 2); // menentukan tiga titik A, B, C
```

Fungsi untuk garis dan lingkaran bekerja seperti fungsi Euler, tetapi memberikan perhitungan simbolis:

```
>e := lineThrough(B, C) // e
```

$$[-1, 2, 2]$$

Kita bisa mendapatkan persamaan garis dengan mudah.

```
>$getLineEquation(e, x, y); // solve(x, y) // persamaan garis
>$getLineEquation(lineThrough([x1, y1], [x2, y2]), x, y) // solve(x, y) // persamaan garis melalui (x1, y1) dan (x2, y2)
>$getLineEquation(lineThrough(A, [x1, y1]), x, y) // persamaan garis melalui A dan (x1, y1)
>e := perpendicular(A, lineThrough(B, C)) // e melalui A tegak lurus BC
```

$$[2, -1, 2]$$

```
>Q := lineIntersection(e, B) // Q titik potong garis e=BC dan B
```

$$\begin{bmatrix} 2 \\ -1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

```
>$projectLine(A, lineThrough(B, C)) // proyeksi A pada BC
>distance(A, Q) // jarak AQ
>e := circleThrough(A, B, C); // e // titik pusat dan jari-jari lingkaran melalui A, B, C
>r := getCircleRadius(e); // r // radius
>computeAngle(A, C, B) // nilai angle
>$solve(getLineEquation(angleBisector(A, C, B), x, y), y) // persamaan garis bagi angle
>P := lineIntersection(angleBisector(A, C, B), angleBisector(C, B, A)); // titik potong Z garis bagi sudut
>P() // hasilnya sama dengan perhitungan sebelumnya
```

$$[0.86038, 0.86038]$$

### Garis dan Lingkaran yang Berpotongan

Kita juga dapat memotong garis dengan lingkaran, dan lingkaran dengan lingkaran.

```
>A := (1, 0); c := circleWithCenter(A, 1);
>e := (1, 2); e := (2, 1); l := lineThrough(A, C);
>plotRange(1); plotCircle(c); plotLine(l);
```

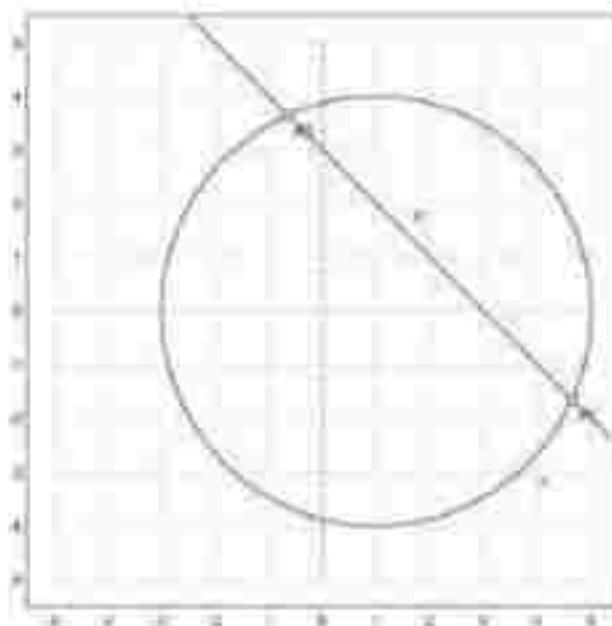
Berpotongan garis dengan lingkaran menghasilkan dua titik dan jumlah titik potong:

```
>P1, P2, # := lineCircleIntersections(l, c);
>P1, P2, #
```

$$\begin{bmatrix} 1.64575, & -1.64575 \\ 1.64575, & 1.64575 \end{bmatrix}$$

$$2$$

```
>plotRange(P1); plotRange(P2);
```



Begitu pula di Maxima

```
> l:=lineThroughCenter(A,4) // lingkaran dengan pusat A jari-jari 4
```

```
([0, 0, 4])
```

```
> l:=lineThrough(B,0) // garis l melalui B dan C
```

```
([0, 1, 4])
```

```
> lineCircleIntersections(l,l):=solon // titik potong lingkaran dan garis l
```

Akan dibuktikan bahwa sudut-sudut yang menghadap busur yang sama adalah sama besar

```
>C:=normalize([-2,-3])^4; plotPoint(C); plotSegment(P1,C); plotSegment(P2,C);
>deoprint(computeAngLe(P1,C,P2))
```

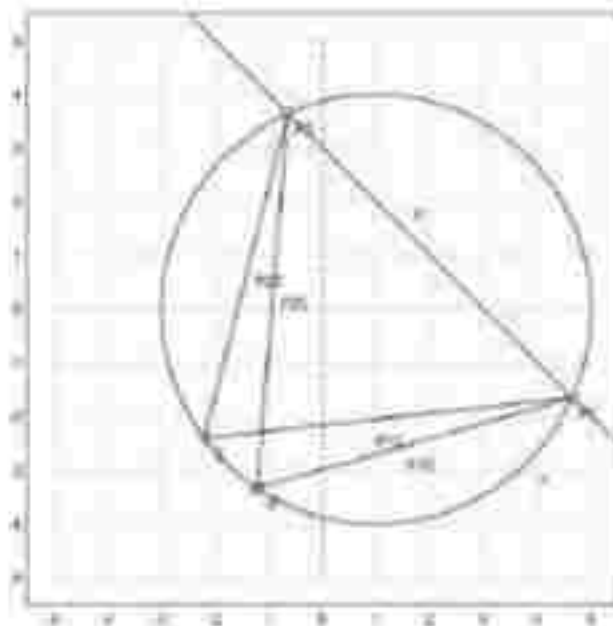
```
69°17'42.68"
```

```
>C:=normalize([-4,-5])^4; plotPoint(C); plotSegment(P1,C); plotSegment(P2,C);
>deoprint(computeAngLe(P1,C,P2))
```

```
69°17'42.68"
```

```
*102179*
```





### Garis Sumbu

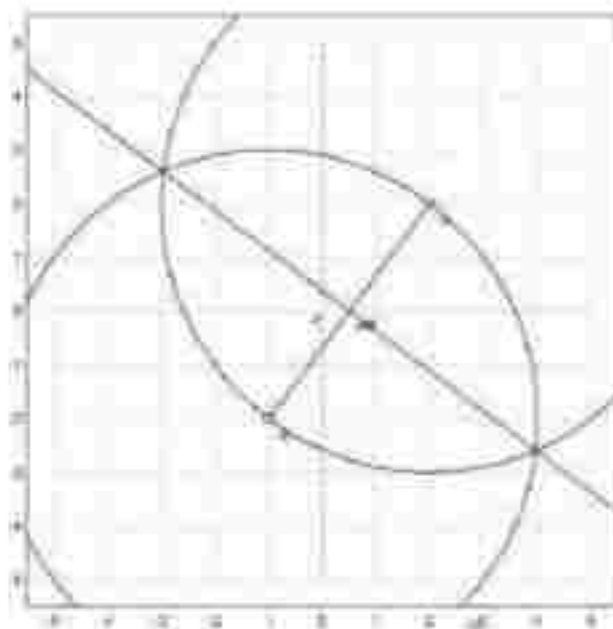
Berikut adalah langkah-langkah menggambar garis sumbu ruas garis AB:

1. Gambar lingkaran dengan pusat A melalui B
2. Gambar lingkaran dengan pusat B melalui A
3. Tarik garis melalui kedua titik potong kedua lingkaran tersebut. Garis ini merupakan garis sumbu (melalui titik tengah dan tegak lurus) AB.

```

>A ← (2,2); B ← (-1,-2);
>c1 ← circleWithCenter(A, distance(A,B));
>c2 ← circleWithCenter(B, distance(A,B));
>(P1, P2, Z) ← circleCircleIntersections(c1, c2);
>L ← lineThrough(P1, P2);
>setPlotRange(5); plotCircle(c1); plotCircle(c2);
>plotPoint(A); plotPoint(B); plotSegment(A,B); plotLine(L);

```



Selanjutnya, kami melakukan hal yang sama di Maxima dengan koordinat umum.

```

>A ← (a1, a2); B ← (b1, b2);
>c1 ← circleWithCenter(A, distance(A,B));
>c2 ← circleWithCenter(B, distance(A,B));
>P ← circleCircleIntersections(c1, c2); P1 ← P[1]; P2 ← P[2];

```

Persamaan untuk perbandingan sudut terlibat. Tetapi kita dapat menyederhanakannya, jika kita memecahkan  $y$ .

```
g ← getLineEquation (lineThrough (P1, P2), x, y)
→ solve (g, y)
```

Ini memang sama dengan logika luas tengah, yang dihitung dengan cara yang sama tetapi berbeda.

```
→ solve (getLineEquation (lineThrough (A, B), x, y), y)
h ← solve (getLineEquation (lineThrough (A, B), x, y))
→ solve (h, y)
```

Perhatikan hasil nilai gradien garis  $g$  dan  $h$  adalah:

Artinya kedua garis tegak lurus.

### Contoh 3: Rumus Heron

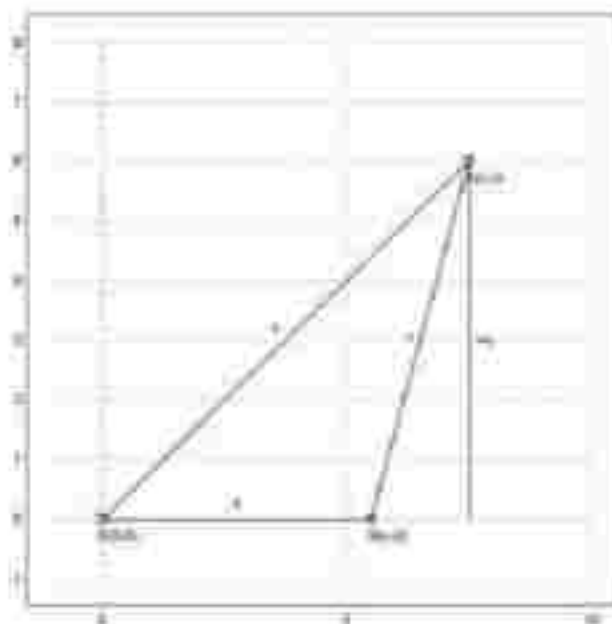
Rumus Heron menyatakan bahwa luas segitiga dengan panjang sisi-sisi  $a$ ,  $b$  dan  $c$  adalah:

atau bisa ditulis dalam bentuk lain:

Untuk membuktikan hal ini kita misalkan  $C(0,0)$ ,  $B(a,0)$  dan  $A(x,y)$ ,  $b=AC$ ,  $c=AB$ . Luas segitiga  $ABC$  adalah

Nilai  $y$  didapat dengan menyelesaikan sistem persamaan:

```
setPlotRange (-1, 10, -1, 8); plotPoint (0, 0), "C(0,0)"; plotPoint (5, 0), "B(a,0)"; ...
plotPoint (7.5, 6), "A(x,y)";
plotSegment (0, 0), (5, 0), "a", 2); plotSegment (0, 0), (7.5, 6), "b", 2); ...
plotSegment (0, 0), (7.5, 6), "c", 2);
plotSegment (7.5, 6), (7.5, 0), "h-y", 2);
```



```
→ assume (a > 0); sol ← solve ((x^2 + y^2 - b^2 - (x-a)^2 + y^2 - c^2), (x, y))
```

{}

within sol[1]

```
→ eval ← y with a := 5; b := 6; c := 7; y ← sort (factor (y^2 - 1^2))
```

```
Message: Error:
part: invalid index of list or matrix.
-- an error, to debug this try: debugmode(true)
```

```
Error: (in)
eval ← y with a := 5; b := 6; c := 7; y ← sort (factor (y^2 - 1^2)) ----
```

Kita mendapat hasil semua.

```
function f(a,b,c) a:=sqrt((a+b*c*(yab1/a/2)^2)); b:=f(a,b,c); f(a,b,c)
>f(1,2,3) // luas segitiga dengan panjang sisi-sisi 2, 3, 3
```

Tentu saja setiap segitiga persegi panjang adalah kasus yang terenal.

```
>f(3,4,5) // luas segitiga siku-siku dengan panjang sisi 3, 4, 5
```

```
Variable or function 'yab1' not found.
Try "trace errors" to inspect local variables after errors.
E)
  (useGlobal) return a*b*(yab1/2)
Error in:
f(3,4,5) //luas segitiga siku-siku dengan panjang sisi 3, 4, 5 ...
```

Dan juga jelas, bahwa ini adalah segitiga dengan luas maksimal dan dua sisi 3 dan 4.

```
>aspect (1,3): plot2d(f(3,4,5),1,7) // Kurva luas segitiga dengan panjang sisi 3, 4, x (1<- x <-7)
```

```
Variable or function 'yab1' not found.
Error in expression: 'sqrt(x-1)^2':
  ploteval
  y0-f(x[]), at(0)()
  step, useGlobal
  x:=ploteval(qd, target())
Try "trace errors" to inspect local variables after errors.
[Invd]
  de/d,di/n^2,w/c,autoassign())
```

Fungsi umum juga berfungsi.

```
>f:=lws(difs(f(a,b,c)^2,c)+0,c)
```

```
Maxima said:
diff: second argument must be a variable; found [1,0,4]
-- an error. To debug this try: d:=bugcode(mraw);

Error in:
f:=lws(difs(f(a,b,c)^2,c)+0,c) ...
```

Sekarang mari kita cari himpunan semua titik di mana bro-d untuk beberapa konstanta d. Ditetapkan bahwa ini adalah elips.

```
>el:=subst(d-c,b,s-1[2]) $z1
```

```
Maxima said:
par1: invalid and, x of list no match
-- an error. To debug this try: d:=bugcode(mraw);

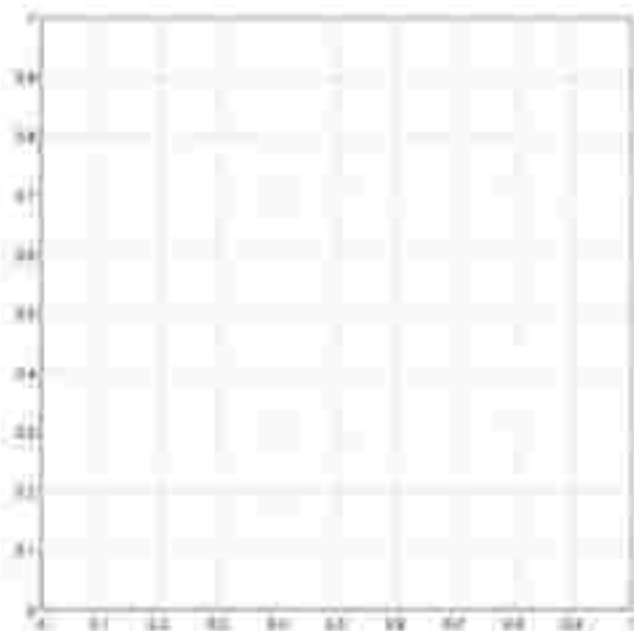
Error in:
el:=subst(d-c,b,s-1[2]) $z1 ...
```

Dan buat fungsi dari ini.

```
>function f2(a,c,d) k:=cbs(a[1]); f2(a,c,d); function f3(a,c,d) k:=cbs(a[2]); f3(a,c,d)
```

Sekarang kita bisa menggambar semuanya. Seib bervariasi dari 1 hingga 4. Ditetapkan bahwa kita mendapatkan elips.

```
>aspect (1,4): plot2d(f2(1,3,5),4^y(1,x,5),amin=1,amax=4,aspect=1:1)
```



Kita dapat memeriksa persamaan umum untuk elips  $m$ , yaitu

di mana  $(m, y_m)$  adalah pusat, dan  $u$  dan  $v$  adalah setengah sumbu.

```
> f(x,y) := (x-u)^2/a^2 + (y-v)^2/b^2 - 1 with (u:=50, v:=0, a:=50, b:=50)
```

Kita lihat bahwa f(0,0) dan luas segitiga adalah maksimal untuk  $s=0$ . Jadi luas segitiga dengan  $a+b+c=d$  maksimal jika segitiga sama-sisi. Kami ingin menurunkan ini secara analitis.

```
:= eqs := [diff(f(a,b,c),(a+b)^2-n)=0, diff(f(a,b,c),(a+b)^2)-0]: solve
```

Kami mendapatkan beberapa minimal, yang termasuk dalam segitiga dengan satu sisi 0, dan solusinya  $a=b=c=d/3$ .

```
> solve(eqs, {a,b})
```

Ada juga metode Lagrange, memaksimalkan  $f(a,b,c)^2$  terhadap  $a+b+c=d$ .

```
:= solve([diff(f(a,b,c)^2, a)-1a, diff(f(a,b,c)^2, b)-1b, ...
diff(f(a,b,c)^2, c)-1c, a+b+c-d], {a,b,c,1a})
```

Maxima said:

```
diff: second argument must be a variable: found [1,0,4]
-- an error. To debug this try: debugmode(true);
```

```
:= Error 10:
... 1a, diff(f(a,b,c)^2, c)-1c, a+b+c-d], {a,b,c,1a}) ...
```

Kita bisa membuat plot situasinya

Pertama-tama kita plot di Maxima

```
> A := ac([x,y], sol[2]); SA
```

Maxima said:

```
part: invalid index of list or matrix.
-- an error. To debug this try: debugmode(true);
```

```
:= Error 10:
A := ac([x,y], sol[2]); SA ...
```

```
> B := [0,0]; C := [x,0]; D :=
```

Selanjutnya atur rentang plot, dan plot hasilnya.

```

>plotRange(0.5,-3,1) ...
a=1, b=3, c=2 ...
plotPoint(meval("B"), "B"); plotPoint(meval("C"), "C"); ...
plotPoint(meval("A"), "A");

Variable a! not found!
Use global variables or parameters for string evaluation.
Error in Evaluate, superfluous characters found.
Try "trace errors" to inspect local variables after errors.
RMEval:
  return evaluate(meval(a));
Error in:
... plotPoint(meval("C"), "C"); plotPoint(meval("A"), "A"); ...

```

#### Plot segmen

```

>plotSegment(meval("A"), meval("C")); ...
plotSegment(meval("B"), meval("C")); ...
plotSegment(meval("A"), meval("B")); ...

Variable a! not found!
Use global variables or parameters for string evaluation.
Error in Evaluate, superfluous characters found.
Try "trace errors" to inspect local variables after errors.
RMEval:
  return evaluate(meval(a));
Error in:
plotSegment(meval("A"), meval("C")); plotSegment(meval("B") ...

```

Hitung tegak lurus tengah di Maxima.

```
> b ← midlinePerpendicular(A, B); q ← midlinePerpendicular(B, C);
```

Dari pusat lingkaran.

```
> C ← lineIntersection(b, q);
```

Kami mendapatkan rumus untuk jari-jari lingkaran.

```
> radius := (a>0, b>0, c>0) ⇒ distance(C, B) | radius;
```

Mari kita gambarkan ke dalam plot.

```

plotPoint(C()); ...
plotCircle(circleWithCenter(meval("C"), meval("radius")));

Variable a! not found!
Use global variables or parameters for string evaluation.
Error in:
Error in expression: [a/2, (a^2-2*b^2-a^2)/(2*a2)]
Error in:
plotPoint(C()); plotCircle(circleWithCenter(meval("C"), meval ...

```

Menggunakan geometri, kami memperoleh rumus sederhana

untuk radiusnya. Kami dapat memverifikasi apakah ini benar dengan Maxima. Maxima akan membuktikan ini hanya jika kita sederhanakan.

```
> R := 2/sin(angula+ang1a(A, B, C))^2 | Evolve;
```

## Contoh 4: Garis Euler dan Parabola

Garis Euler adalah garis yang dibentuk dari sembilan segitiga yang tidak sama sisi. Ini adalah garis tengah segitiga, dan melewati beberapa titik penting yang ditentukan dari segitiga, termasuk orthocenter, circumcenter, centroid, titik Euler dan pusat lingkaran sembilan titik segitiga.

Untuk demonstrasi, kami menggambar dan memplot garis Euler dalam sebuah segitiga.

Permana, kita mendefinisikan sudut-sudut segitiga di Euler. Kami menggunakan definisi, yang terlihat dalam ekspresi simbolis.

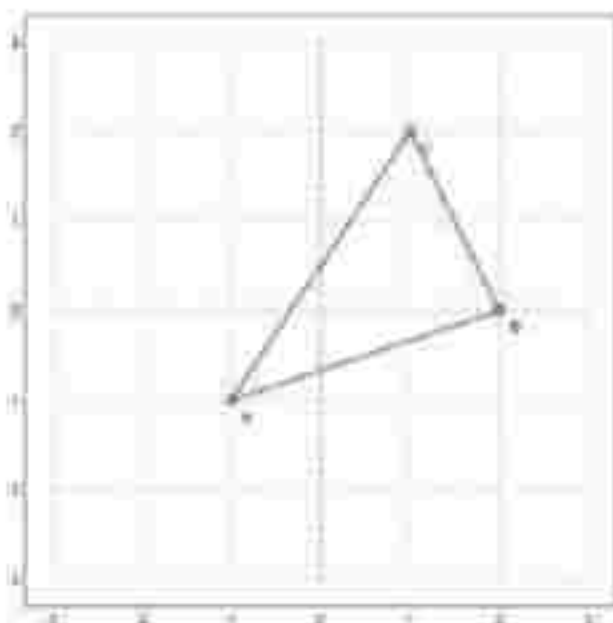
```
> A := [-1, -1]; B := [-2, 0]; C := [-1, 2];
```

Untuk membuat objek geometris, kami menyapkan area plot, dan menambahkan titik ke sana. Semua plot objek geometris ditambahkan ke plot saat ini.

```
>plotFloorRange(1); plotPoint(A,"A"); plotPoint(B,"B"); plotPoint(C,"C");
```

Kita juga bisa menambahkan sisi-sisinya.

```
>plotSegment(A,B,""); plotSegment(B,C,""); plotSegment(C,A,"");
```



Berikut adalah luas segitiga, menggunakan rumus determinan. Tentu saja, kita harus mengambil nilai absolut dari hasil ini.

```
>areaTriangle(A,B,C)
```

Kita dapat menghitung koefisien dari  $c$ .

```
>C = lineThrough(A,B)
```

$$[-1, 1, 1]$$

Dan juga dapatkan rumus untuk garis ini.

```
>getLineEquation(C,x,y)
```

Untuk bentuk Hesse, kita perlu menemukan sebuah titik, sehingga titik tersebut berada di sisi positif dari bentuk Hesse. Memasukkan titik menghasilkan jarak positif ke garis.

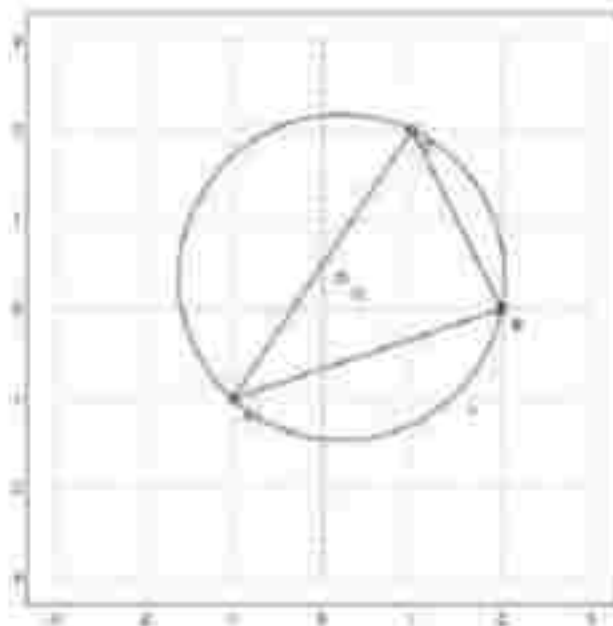
```
>getHesseForm(d,x,y,C) = det([x-C[1],y-C[2]])
```

Sekarang kita hitung ingkaran luas ABC.

```
>U = circleThrough(A,B,C); >getCircleEquation(U,x,y)
>U = getCircleCenter(U,U) = 50
```

Gambarkan ingkaran dan pusatnya.  $U$  dan  $U$  adalah simbolis. Kami mengevaluasi  $circle(U)$  untuk Euler.

```
>plotCircle(U,U); plotPoint(U,"U");
```



Kita dapat menghitung perpotongan ketiga garis di ABC (orthocenter) secara numerik dengan perintah berikut.

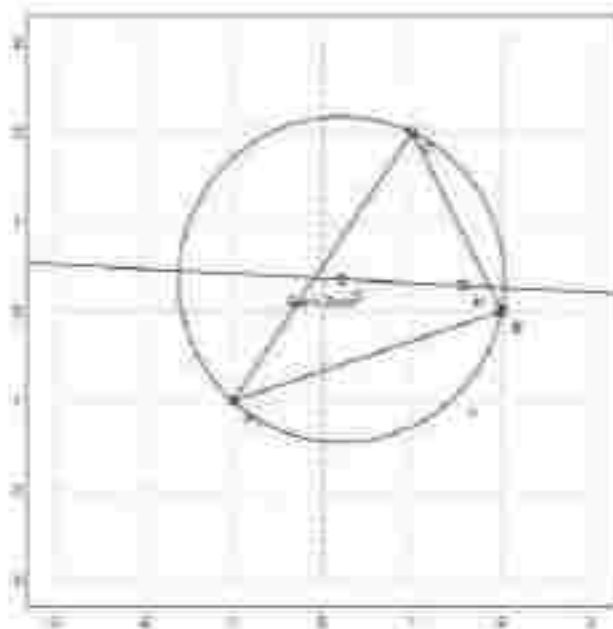
```
> h = lineIntersective(perpendicular(A, lineThrough(C, H)), ...
perpendicular(B, lineThrough(A, H)), ...
perpendicular(C, lineThrough(A, H))) // H
```

Selarang kita dapat menghitung garis Euler dari segitiga.

```
el = lineThrough(H, O) // getLineEquation(el, x, y)
```

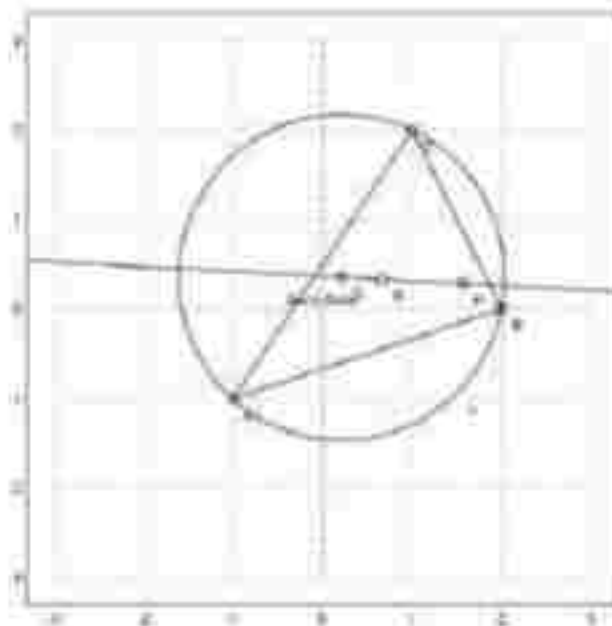
Tambahkan ke plot kami.

```
plotPoint(H(), "H"); plotLine(el(), "Garis Euler")
```



Pusat gravitasi harus berada di garis ini.

```
g = (A+B+C)/3 // getLineEquation(el, x, y) with {x=M(1), y=M(2)}
plotPoint(G(), "G") // titik berat
```



Ternyata memberikahu kita  $\sin^{-1}(1/2)$ . Kita perlu menyederhanakan dengan radian untuk mencapai ini.

```
>$dlatcat(1/2) /dlatcat(1/2) (radian)
```

Fungsi termasuk fungsi untuk sudut juga:

```
>computeAngle(A,1,50, deg) /int(4.1)
```

```
:=60*15:=9.421
```

Persemanan untuk pusat lingkaran tidak terlalu bagus.

```
>Q := lineThroughPoint(int(angleBetween(A,C,B)),angleBetween(C,B,A)) /radian) 80
```

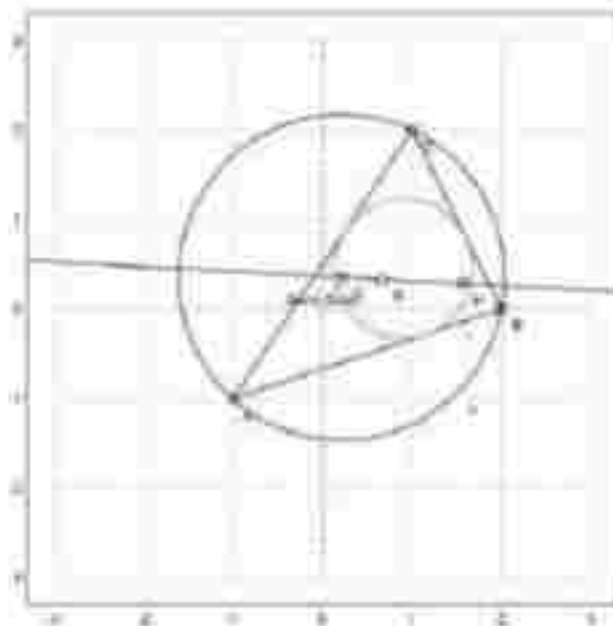
Mari kita hitung juga ekspresi untuk jari-jari lingkaran yang tertulis:

```
>R := distance(0,projectPoint(0,lineThrough(A,B,1)) /rad(180), 80
>D := radiusWithCenter(Q,1) // lingkaran dalam
```

Mari kita tambahkan ini ke plot:

```
>cat(2(1) = plotCircle(D(1)) =
```





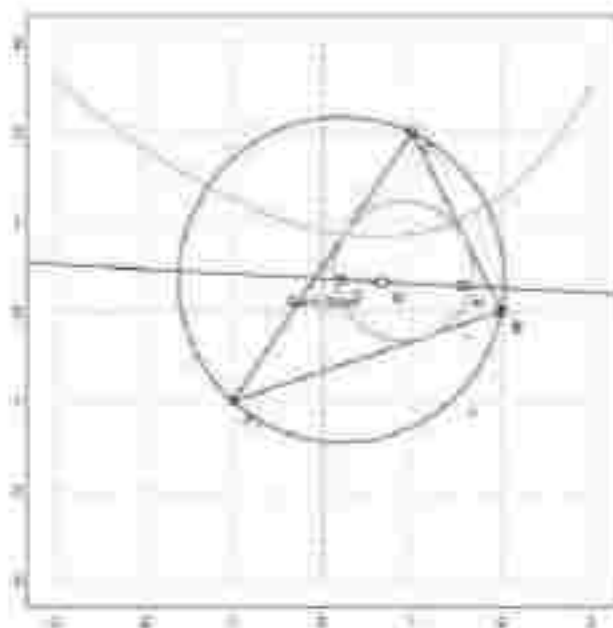
### Parabola

Selanjutnya akan dicari persentasi tempat kedudukan titik-titik yang berjarak sama ke titik C dan ke garis AB.

`>p <- getAssesPoint(LineThrough(A, B) | x, y, C) - distance((x, y), C) - 5 * 10`

Persamaan tersebut dapat digambar menjadi satu dengan gambar sebelumnya.

`>plot2d(p, level=0, x0=0, x1=2, y0=-1, y1=1)`



Mi seharusnya menjadi beberapa fungsi, tetapi pemacen belaut Nwina hanya dapat menemukan solusinya, jika kita kuadratkan persamaannya. Akibatnya, kami mendapatkan solusi palsu.

`>akar <- solve(getAssesPoint(LineThrough(A, B) | x, y, C) ^ 2 - distance((x, y), C) ^ 2, y)`

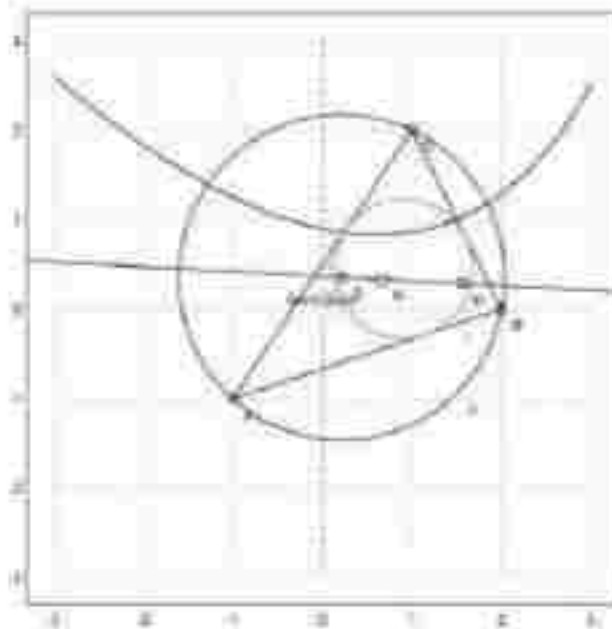
$$\begin{aligned} [y = -1 \pm \sqrt{10} - \sqrt{10} - \sqrt{10} - \sqrt{10} - 2 \pm x] + 26, \\ [y = -1 \pm \sqrt{10} + \sqrt{10} - \sqrt{10} - \sqrt{10} - 2 \pm x] + 26 \end{aligned}$$

Solusi pertama adalah:

```
maxima: area[]
```

Menampilkan solusi pertama ke plot menunjukkan, bahwa itu memang jalan yang kita cari. Ternyata memberi tahu kita bahwa itu adalah parabola yang diputar.

```
>plot2d(ellipse(a,b), add= t)
```



```
>function g(x) := rhs(ellipse(1,2) - 5/4(x)^2) // fungsi yang mendefinisikan kurva di atas
>T:=t(1, g(1)) // ambil sebarang titik pada kurva tersebut
>dT:=d- distance(T,C); %fullratsimp(dT); %float(%); // jarak T ke C
>C:=projectPoint(T, lineThrough(A,B)); %C // proyeksi T pada garis AB
>d2AB:= distance(T,C) - %fullratsimp(d2AB); %float(%); // jarak T ke AB
```

Ternyata jarak T ke C sama dengan jarak T ke AB. Coba Anda pilih titik T yang lain dan ulangi perhitungan-perhitungan di atas untuk menunjukkan bahwa hasilnya juga sama.

## Contoh 5: Trigonometri Rasional

Ini sintesis dari ceramah N.J. Wildberger. Dalam bukunya "Divine Proportions", Wildberger mengusulkan untuk mengganti pengertian klasik tentang jarak dan sudut dengan kuadrat dan penyederhanaan. Dengan menggunakan ini, memang mungkin untuk menghinakan fungsi trigonometri dalam banyak contoh, dan label "rasional".

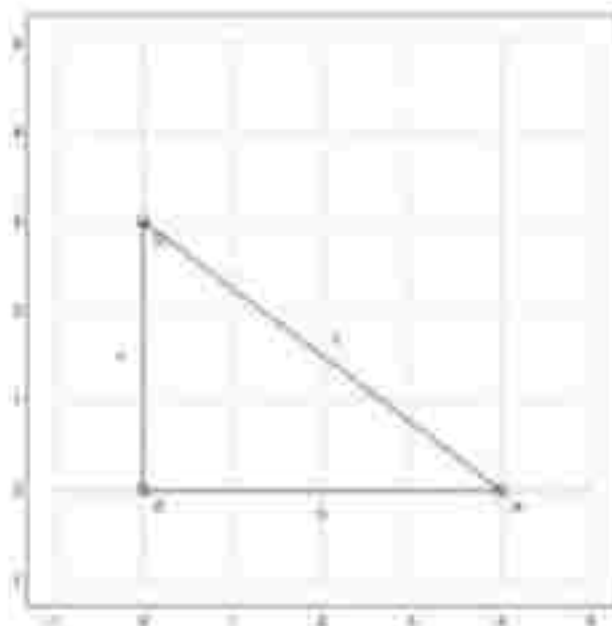
Senikah ini, saya memperkenalkan konsep, dan memecahkan beberapa masalah. Saya menggunakan perhitungan simbolik Maxima di sini, yang menyembunyikan keuntungan utama dari trigonometri rasional bahwa perhitungan hanya dapat dilakukan dengan kertas dan pena. Anda diundang untuk memeriksa hasil tanpa komputer.

Intinya adalah bahwa perhitungan rasional simbolik sering kali menghasilkan hasil yang sederhana. Sebaliknya, trigonometri klasik menghasilkan hasil trigonometri yang rumit, yang hanya dievaluasi sebagai numerik.

```
>load(geomety);
```

Untuk pengonohan pertama, kami menggunakan segitiga persegi panjang dengan proporsi Mach ternama 3, 4 dan 5. Perintah berikut adalah perintah Euler untuk memecahkan geometri bidang yang terdapat dalam file Euler "geometry.e".

```
>C1:=(0,0); A1:=(4,0); B1:=(0,3); ---
>getPlotRange (-1,5, -1,5); ---
>plotPoint(A, "A"); plotPoint(B, "B"); plotPoint(C, "C"); ---
>plotSegment(A, "A"); plotSegment(A, C, "B"); plotSegment(C, B, "A"); ---
>ising(10);
```



Tentu saja,

di mana  $w$  adalah sudut di  $A$ . Cara yang biasa untuk menghitung sudut  $w$ , adalah dengan mengambil invers dari fungsi sinus. Hasilnya adalah sudut yang tidak dapat dicerna, yang hanya dapat dicetak kira-kira.

```
>asin(3/5) * 180 / pi
```

```
36.869897645844
```

Tigonometri rasional mencoba menghindari hal ini.

Gagasan penemu trigonometri rasional adalah kuadrat, yang menggantikan jarak. Sebenarnya, itu hanya jarak kuadrat. Berikut ini,  $a$ ,  $b$ , dan  $c$  menunjukkan kuadrat dari sisi-sisinya.

Teorema Pythagoras menjadi  $a+b=c$ :

```
>a = 3^2; b = 4^2; c = 5^2; a+b=c
```

```
25 == 25
```

Pengarsen kedua dari trigonometri rasional adalah penyeboran. Spread mengukur perbedaan antara garis. Itu adalah 0, jika garis-garisnya sejajar, dan 1, jika garis-garisnya persegi panjang. Itu adalah kuadrat sinus sudut antara dua garis.

Penyebaran garis  $AB$  dan  $AC$  pada gambar di atas didefinisikan sebagai:

di mana  $a$  dan  $c$  adalah kuadrat dari sisi-sisi segitiga siku-siku dengan salah satu sudut di  $A$ .

```
>sin = (a/c) * 500
```

Ini lebih mudah dihitung daripada sudut, tentu saja. Tetapi Anda kehilangan properti bahwa sudut dapat ditambahkan dengan mudah.

Tentu saja, kita dapat mengonversi nilai perbandingan untuk sudut  $w$  menjadi spread, dan memecahnya sebagai pecahan:

```
>frac(1+sin(2))
```

```
9/25
```

Hukum kosinus trigonometri klasik diterjemahkan menjadi "hukum string" berikut.

Di sini  $a$ ,  $b$ , dan  $c$  adalah kuadrat dari sisi-sisi segitiga, dan  $aa$  adalah penyebaran sudut  $A$ . Sisi  $a$ , seperti biasa, berhadapan dengan sudut  $A$ .

Hukum ini diimplementasikan dalam file geometri.a yang kami muat ke Euler.

```
> solveLaw(a, b, c, x)
```

Dalam kasus kami, kita mendapatkan

```
> solveLaw(a, b, c, x)
```

Kita bisa gunakan variabel  $x$  untuk mencari spread di A. Untuk melakukan ini, kita buat preview untuk kuadrat  $a$ ,  $b$ , dan  $c$ , dan peleshan untuk spread yang tidak diketahui  $a$ .

Anda dapat melakukannya dengan tangan dengan mudah, tetapi saya menggunakan Maxima. Tentu saja, kami mendapatkan hasilnya, kami sudah memikikannya.

```
> r_solveLaw(a, b, c, x) : solve(r, x)
```

Kita sudah tahu ini. Definisi spread adalah kasus khusus dari cosines.

Kita juga dapat menyelesaikan ini untuk umum  $a, b, c$ . Hasilnya adalah rumus yang menghitung penyebaran sudut segitiga yang diberikan kuadrat dari ketiga sisinya.

```
> solve(r_solveLaw(a, b, c, x), x)
```

Kita bisa membuat fungsi dari hasilnya. Fungsi seperti itu sudah didefinisikan dalam file `geomutils` dari Euler.

```
> spread(a, b, c)
```

Sebagai contoh, kita dapat menggunakannya untuk menghitung sudut segitiga dengan sisi

Hasilnya rasional, yang tidak begitu mudah didapat jika kita menggunakan trigonometri klasik.

```
> spread(a, a, 4*a/3)
```

Ini adalah sudut dalam derajat.

```
> display(42 - sin(deg(42)))
```

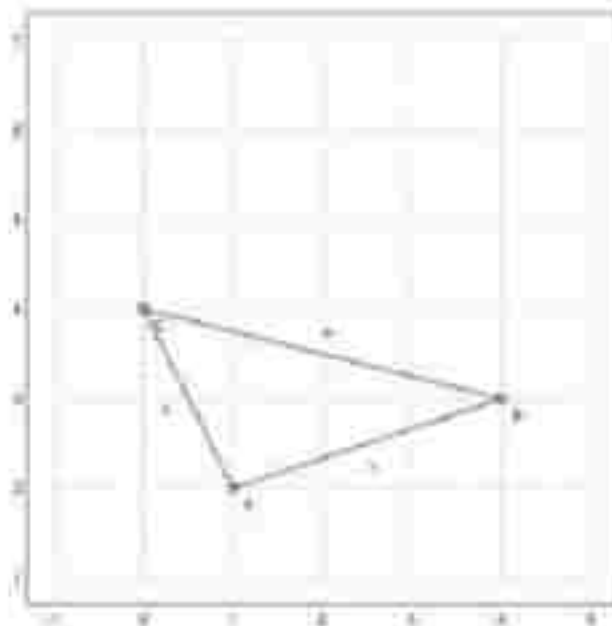
```
6**4 - 32, 44**
```

#### Contoh lain

Sekarang, mari kita coba contoh yang lebih maju.

Kami mengatur tiga sudut segitiga sebagai berikut.

```
A:=1; B:=2; C:=3;
setPlotRange(-1, 5, 1, 1);
plotPoint(A, "A"); plotPoint(B, "B"); plotPoint(C, "C");
pl := Segment(A, A, "a"); plotSegment(A, C, "b"); plotSegment(C, B, "c");
aning;
```



Menggunakan Pythagoras, mudah untuk menghitung jarak antara dua titik. Saya pertama kali menggunakan jarak tunggal file Euler untuk geometri. Jarak tunggal menggunakan geometri klasik.

```
>dist = range(A..B)
```

Euler juga mengandung fungsi untuk kuadrat antara dua titik.

Dalam contoh berikut, karena  $c^2 > b^2 + a^2$ , maka segitiga itu bukan persegi panjang:

```
hc ← quad(A..B) : 3a, b ← quad(A..C) : 5b, a ← quad(B..C) : 5a
```

Pertama, mari kita hitung sudut tradisional. Fungsi computeAngle menggunakan metode biasa berdasarkan hasil kali titik dua vektor. Hasilnya adalah beberapa pendekatan floating point.

```
hb ← computeAngle(A..B..C) : 3wa : 3 (hb/c) * 180 ()
```

```
33.4711922908
```

Dengan menggunakan pensil dan kertas, kita dapat melakukan hal yang sama dengan hukum Pythagoras. Kami memasukkan kuadrat a, b, dan c ke dalam hukum Pythagoras dan menyelesaikan a.

```
>Bersamaan(a..b..c..x), solve(x..n), // (b^2 + a^2 = 4b..c) : a
```

Yaitu, apa yang dilakukan oleh penyebaran tunggal yang didefinisikan dalam 'geometry'.

```
>sb ← spread(b..a..c) : 3a
```

Maka, kita mendapatkan hasil yang sama menggunakan trigonometri biasa, jika kita memakainya. Itu menyelesaikan salah  $\sin(\arccos(\dots))$  menjadi hasil pecahan. Sebagian besar siswa tidak dapat melakukan ini.

```
>Sala = fungsiAngle(A..B..C) : 3
```

Setelah kita memiliki spread d/B, kita dapat menghitung tinggi h/a di sisi a. Ingat bahwa:

Menurut definisi:

```
hu ← a : c/b : sb
```

Gambar berikut ialah dihasilkan dengan program geometri  $\mathbb{C} \text{ a } \mathbb{R}$ , yang dapat menggambar kuadrat dan menyebar.

image: RataRata\_Geometry\_CaR.jpg

Menurut definisi, panjang h/a adalah akar kuadrat dari kuadratnya.

```
>>>exit chw
```

Sekarang kita dapat menghitung luas segitiga, jangan lupa, bahwa kita berhadapan dengan kuadrat!

```
>Solve(1/2*a*b*sin(A))
```

Rumus determinan biasa menghasilkan hasil yang sama.

```
>AreaTriangle(a, A, C)
```

---

### Rumus Heron

Sekarang, mari kita selesaikan masalah ini secara umum!

```
>Heron(a, b, c, s) := (a, b, c, s)
```

Pertama kita hitung spread di B untuk segitiga dengan sisi a, b, dan c. Kemudian kita menghitung luas kuadrat ('quadrate?'), faktorkan dengan Maxima, dan kita mendapatkan rumus Heron yang terkenal.

Masing-masing sudut dilukiskan dengan pensil dan kertas.

```
>Spreed(b^2, c^2, a^2), %factor((%1-c^2*a^2/4)
```

---

### Aturan Triple Spread

Kejadian dan spread adalah mereka tidak lagi hanya menambahkan sudut yang sama.

Namun, tiga spread dari sebuah segitiga memenuhi aturan 'triple spread' berikut.

```
>CreateRule(a, b, c) := %strip(tripleSpread(a, b, c))
```

Aturan ini berlaku untuk setiap tiga sudut yang menambah 180°.

Sejak sekarang

sama, aturan triple spread juga benar, jika

karina penyebaran sudut negatif adalah sama, aturan penyebaran rangkai tiga juga berlaku, jika

Misalnya, kita dapat menghitung penyebaran sudut 60° ini 3%. Persegi panjang memiliki sudut siku-siku, bagaimanapun, di mana semua spread adalah 0.

```
>Solve(tripleSpread(a, b, c))
```

Sebaran 90° ialah 1. Jika dua sudut dijumlahkan menjadi 90°, sebenarnya menyelesaikan persamaan sebaran rangkai tiga dengan a, b, 1. Dengan pembilangan berikut kita mendapatkan  $a^2+b^2=1$ .

```
>strip(tripleSpread(x, y, 1), %solve(x^2, y^2))
```

Karena sebaran 180° sama dengan sebaran 1, rumus sebaran rangkai tiga juga berlaku, jika satu sudut adalah jumlah atau selisih dua sudut lainnya.

Jadi kita dapat menemukan penyebaran sudut berlipat ganda. Perhatikan bahwa ada dua solusi lagi. Kami membuat ini tunggal.

```
>Solve(tripleSpread(a, a, 1), 0), %union(doublespread(a) := (factor(%1*(%1+1))
```

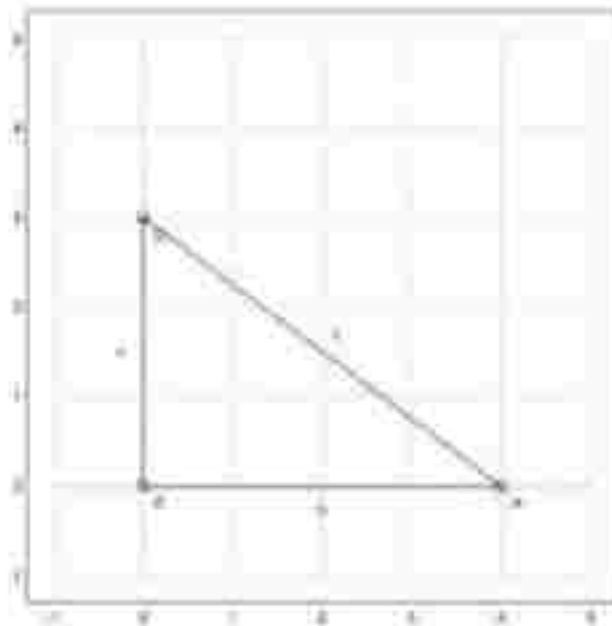
$$- 4 (a - 1) a$$

---

### Sudut Pembagi

Ini situasinya, kita sudah tahu.

```
>C1:=(0,0); A4:=(4,5); B4:=(0,3); ...
>setPlotRange(-1,5,-1,5); ...
>pl:=Point(A,"A"); pl:=Point(B,"B"); pl:=Point(C,"C"); ...
>pl:=Segment(A,"a"); pl:=Segment(B,"b"); pl:=Segment(C,"c"); ...
>show;
```



Man kita hitung panjang garis bagi sudut di A. Tetapi kita ingin menyelesaikannya untuk umum  $a, b, c$ .

```
>scuana(a, b, c)
```

Jadi pertama-tama kita hitung penyebar sudut yang dibagi dua di A, dengan menggunakan rumus belahan rangkap tiga.

Masalah dengan rumus ini muncul lagi, ini memiliki dua solusi, kita harus memilih yang benar. Solusi lainnya mengacu pada sudut terbesar  $100^\circ$ -nya.

```
>simplearcad(x, x, a*(arctan(b/a)), solve(x, x), :sa2 => (x, (1/1)), :sa2
```

Maka kita peroleh persegi panjang hasil.

```
>sa2 with {a:=2, b:=4}:2)
```

Kami dapat mencari sudut dalam Euler, setelah mentransfer perbandingan ke radian.

```
>sa2 := arctan(aqr(1/2/01)) dengan sa2)
```

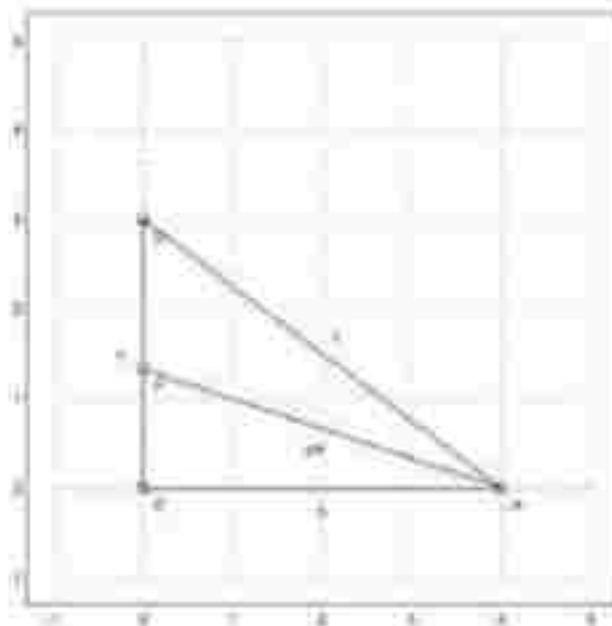
```
{R^2 2^15 02^1}
```

Titik P adalah perpotongan garis bagi sudut dengan sumbu y.

```
>P := {0, tan(sa2)*4}
```

```
{0, 1.33333}
```

```
>plotPoint(P, "P"); plotSegment(A, P)
```



Mari kita periksa sudut dalam contoh spesifik kita.

```
> computeAngle(C,A,P) ; computeAngle(B,A,B)
```

```
C 32.75055119°
C 32.75055438°
```

Sekarang kita hitung panjang garis bagi AP.

Kami menggunakan turunan sinus dalam segitiga APC. Turunan ini menyatakan bahwa

berlaku dalam segitiga apa pun. Kuadratkan, itu diterjemahkan ke dalam apa yang disebut "hukum penyebaran"

di mana  $a, b, c$  menunjukkan durasi.

Karena speed CPA adalah  $1-\alpha^2$ , kita dapatkan  $b \sin^2 \theta = b(1-\alpha^2)$  dan dapat menghitung  $b \sin$  (kuadrat dari garis-bagi) sudut).

```
> sqrt(cos(atan2(b/(1-alpha^2))) ; b sin theta = sqrt(b) sin
```

Mari kita periksa rumus ini untuk nilai-nilai Meir kita

```
> sqrt(cos(atan2(1/(1-alpha^2)) ; (a=3^2, b=4^2)^(1/2)) ; sqrt(cos(A,P)
```

```
4 21627321.356
4 21627021.356
```

Kita juga dapat menghitung P menggunakan rumus berikut.

```
> p:=factor(xacatag(alpha^2*b:as)) ; spq:
```

Nilainya sama dengan yang kita dapatkan dengan rumus trigonometri.

```
> sqrt(xacatag(1/(1-alpha^2)) ; (a=3^2, b=4^2)^(1/2))
```

```
1 33333333.733
```

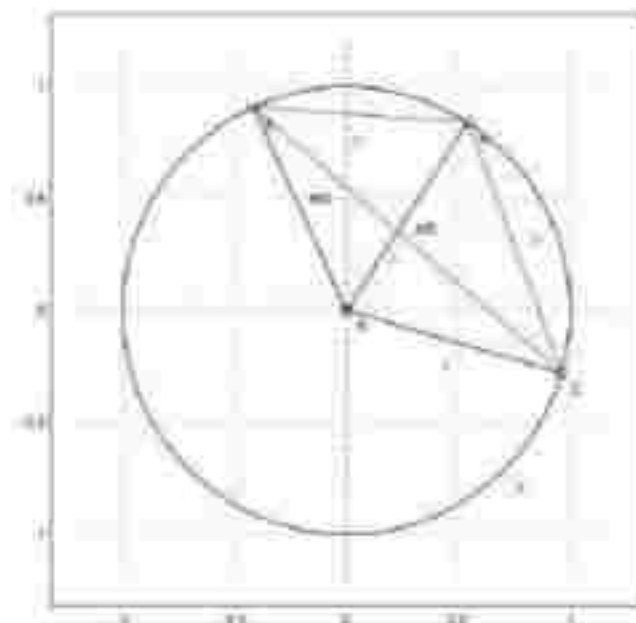
## Sudut Akord

Perhatikan sudut berikut.

```
> setPlotRange(1,21) ; ...
ebur(1) ; plotCircle(circleWithCenter(0,0,1)) ; ...
A:=[cos(1),sin(1)] ; B:=[cos(2),sin(2)] ; C:=[cos(3),sin(3)] ; ...
pl:Point(A,"A") ; plotPoint(B,"B") ; plotPoint(C,"C") ; ...
color(1) ; plotSegment(A,B,"a") ; plotSegment(A,C,"b") ; plotSegment(B,C,"a") ; ...
color(1) ; C:=[0,0] ; plotPoint(C,"0") ; ...
```



```
plotSegment(A, 0) | plotSegment(B, 0) | plotSegment(C, 0, "r") | ...
inasing)
```



Kita dapat menggunakan Maxima untuk menyelesaikan rumus penyederhana rangkap tiga untuk sudut-sudut di pusat  $O$  untuk  $r$ . Jadi kita mendapatkan rumus untuk jari-jari kuadrat dari peristole dalam hel kuadrat dan lain.

Kali ini, Maxima menghasilkan beberapa nilai kompleks, yang kita abaikan.

```
>solvevalue(a, b, r, r) // hapus nilai-nilai sebelumnya untuk perhitungan baru
make: s := abs(atan2(z1)/abs(spread(spread(a, r, r), spread(a, r, r), spread(a, r, r))) / 4) // 8rad0
```

Kita dapat menjadikannya sebagai fungsi Euler:

```
>function perizad(a, b, c) := rabc;
```

Mari kita periksa hasilnya untuk  $a=1, b=1, c=1$ :

```
>a:=quadrance(B,C) | b:=quadrance(A,C) | c:=quadrance(A,B) |
```

Jari-jarinya memang 1.

```
>perizad(a, b, c) |
```

```
1
```

Faktanya, spread CBA hanya bergantung pada  $b$  dan  $c$ . Ini adalah teorema sudut chord.

```
>spread(b, c, c) // rbc | rbc:=rbc
```

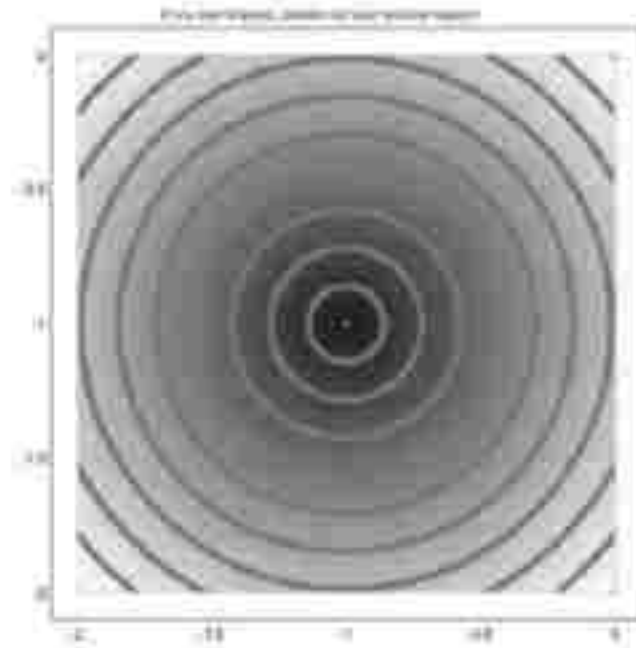
Sebenarnya spreadnya adalah  $(b/4)*c$ , dan kita melihat bahwa sudut chord dari chord  $b$  adalah setengah dari sudut pusat.

```
>8*double(rbc)/(4*c) // rbc:=rbc | rbc:=rbc
```

## Contoh 6: Jarak Minimal pada Bidang

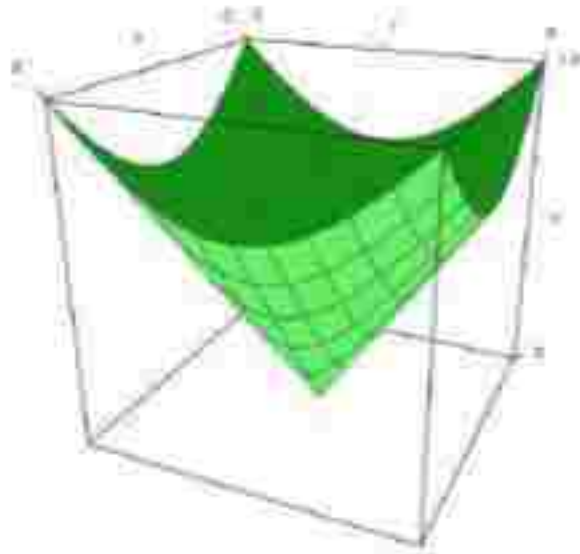
Fungsi yang, ke titik  $M$  di bidang, menentukan jarak  $AM$  antara titik tetap  $A$  dan  $M$ , memiliki garis level yang agak sedemikian: lingkaran berpusat di  $A$ .

```
>:=solvevalue()
>A:=1 | y:=1
>function d(x, y) := sqrt((x-A[1])^2+(y-A[2])^2)
>:=contour(d, dir, xmin=2, xmax=8, ymin=2, ymax=8, hue=1, ...
title="If you see ellipses, please set your window square")
```



dan grafiknya juga agak sederhana: bagan atas kerucut

```
>p1. L3d ("d1", xmin=-2, xmax=2, ymin=-2, ymax=2)
```

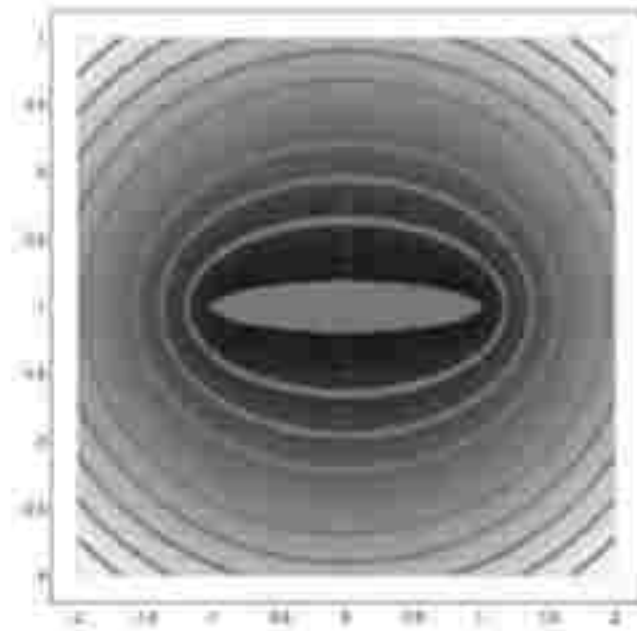


Tentu saja minimal 0 dicapai di A.

**Poin Dua**

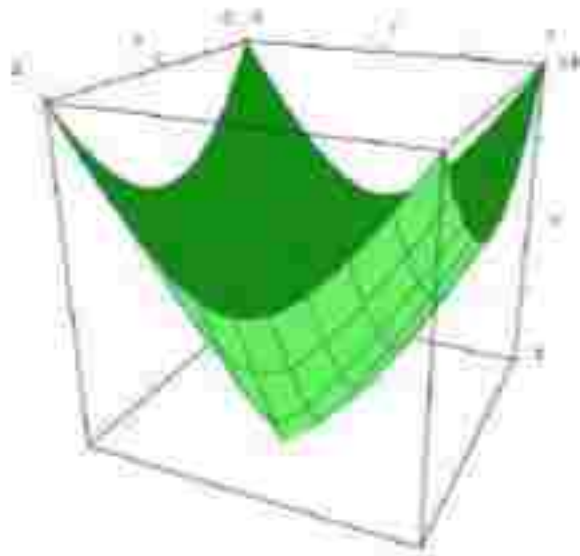
Sekarang kita lihat fungsi MA+MB dimana A dan B adalah dua titik (titik). Ini adalah Tebta yang diketahui bahwa semua level adalah elips, titik fokusnya adalah A dan B; kecuali untuk AB minimum yang konstan pada segmen [AB].

```
>B=[1,-1]
>function d2(x,y)=-d1(x,y)+sqrt((x-B[1])^2+(y-B[2])^2)
>fContour ("d2", xmin=-2, xmax=2, ymin=-3, ymax=1, hue=1)
```



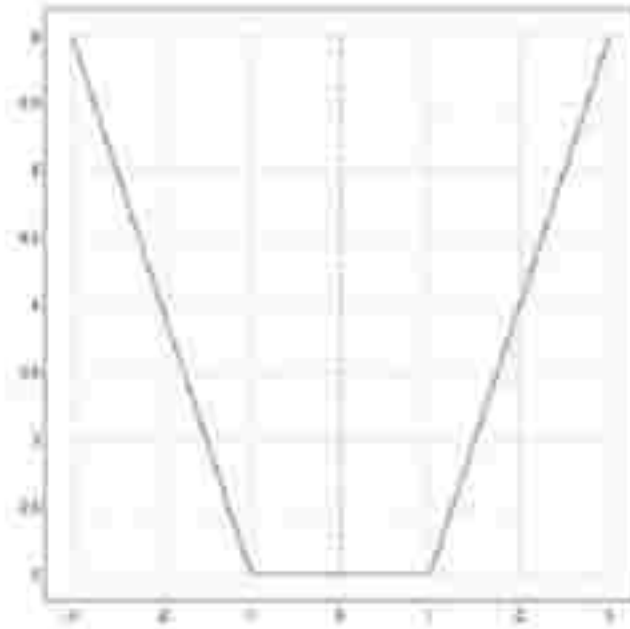
Grafiknya akan lebih menarik:

```
plot3D(x^2+y^2, xmin=-2, xmax=2, ymin=-2, ymax=2)
```



Pembatasan garis (AB) lebih menarik:

```
plot3D(x^2+y^2, xmin=-1, xmax=1, ymin=-1, ymax=1)
```



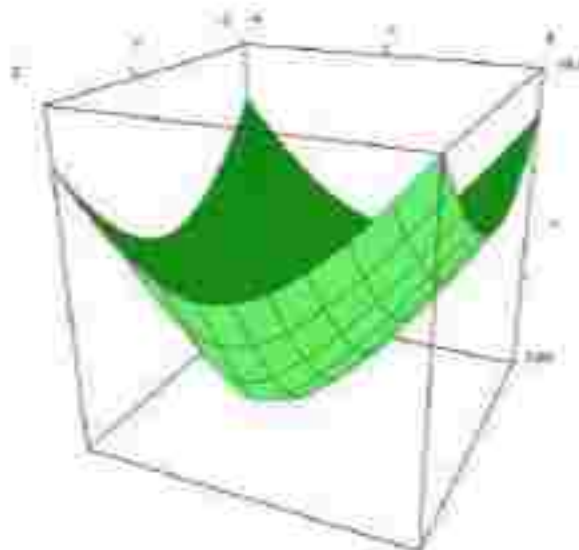
### Poin Ketiga

Selarang hal-hal yang tidak sederhana, ini sedikit kurang terkenal bahwa  $MA+MB+MC$  mencapai minimum pada satu titik pesawat tetapi untuk menerangkan itu kurang sederhana:

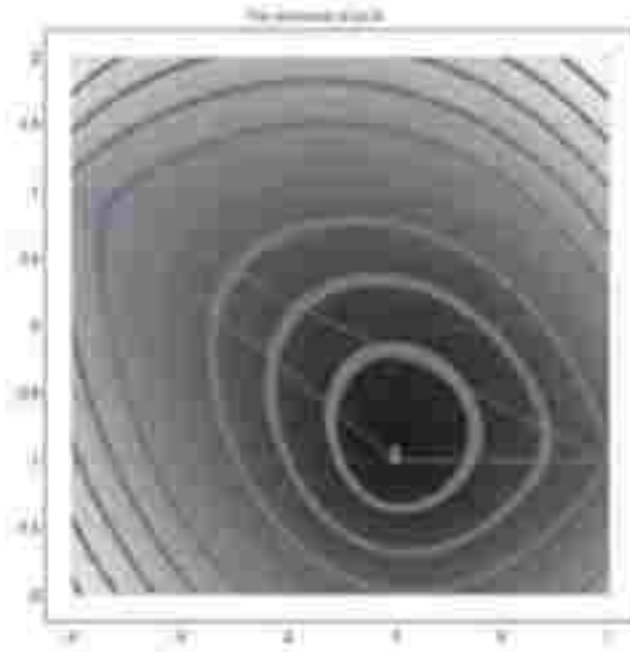
1) Jika salah satu sudut segitiga ABC lebih dari  $120^\circ$  (katakanlah di A), maka minimum dicapai pada titik  $A$  (misalnya  $AB+AC$ ).

Contoh:

```
>C=[-4,1];
>function d3(x,y)=d2(x,y)+sqrt((x-C[1])^2+(y-C[2])^2);
>plot3d('d3',xmin=-5,xmax=3,ymin=-4,ymax=4);
>axis3d;
```

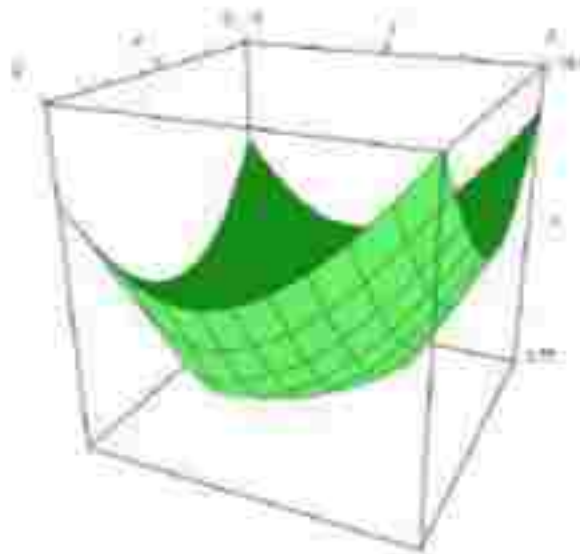


```
>concolor='d3',xmin=-4,xmax=1,ymin=-2,ymax=2,hue=...tit.o="The minimum is on A";
>h=[A,B,C,A]; plot2d(F[1],F[2],nB=1,color=12);
>axis3d;
```

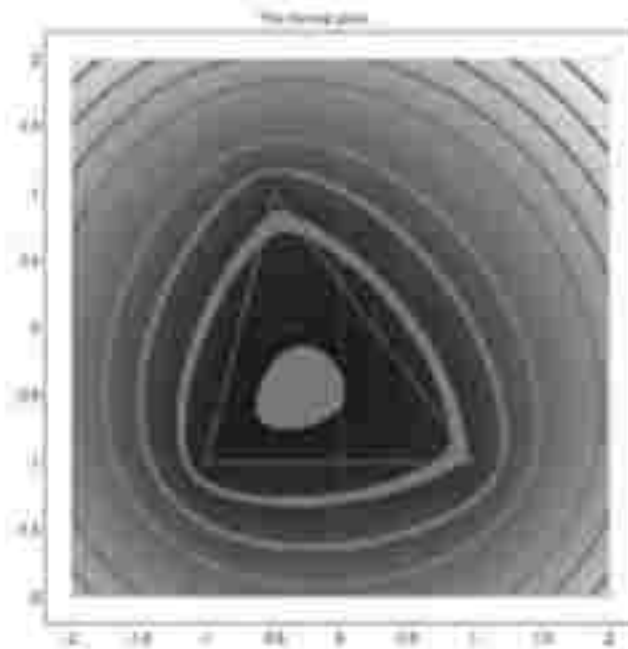


2) Tetapi jika semua sudut segitiga ABC kurang dari  $120^\circ$ , minimumnya adalah pada titik  $P$  di bagian dalam segitiga, yang merupakan satu-satunya titik yang melihat sisi-sisi ABC dengan sudut yang sama (maka masing-masing  $120^\circ$ .)

```
C = [-0.5, -1]
plot3d("d3", xmin=-2, xmax=2, ymin=-2, ymax=2)
```



```
>Econtour("d3", xmin=-2, xmax=2, ymin=-2, ymax=2, hue=1, style="line", format="point")
>P=(A,B,C-A)*E[1:2d(2[1],E[2],odd),color=12]
>printq)
```



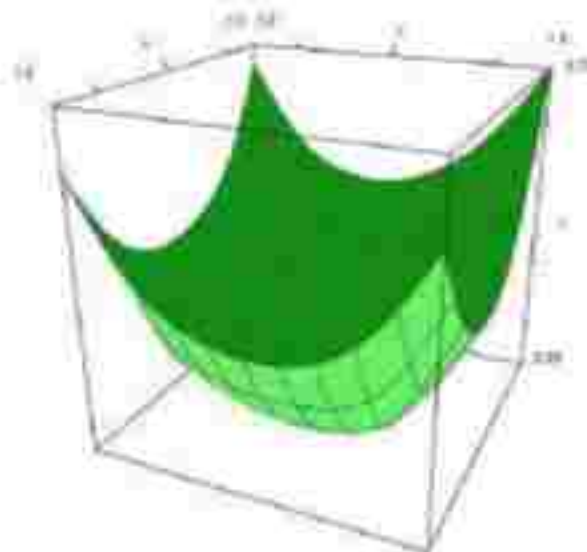
Merupakan kegiatan yang menarik untuk mewujudkan gambar di atas dengan perangkat lunak geometri; misalnya, saya tahu soft yang ditulis di Java yang memiliki instruksi 'peta kontur'.

Semua ini di atas telah ditanyakan oleh seorang hakim Perancis bernama Pierre de Fermat, dia menulis surat kepada sahabatnya lain seperti gondato Marin Mersenne dan Blaise Pascal yang bekerja di pokok bongkahan. Jadi titik unik F sedemikian rupa sehingga  $FA+FB+FC$  minimal, disebut titik Fermat segitiga. Tetapi tampaknya beberapa tahun sebelumnya, Tommaso Teta telah menemukan titik ini sebelum Fermat melakukannya! Begitulah tradisi adalah mencatat poin ini F...

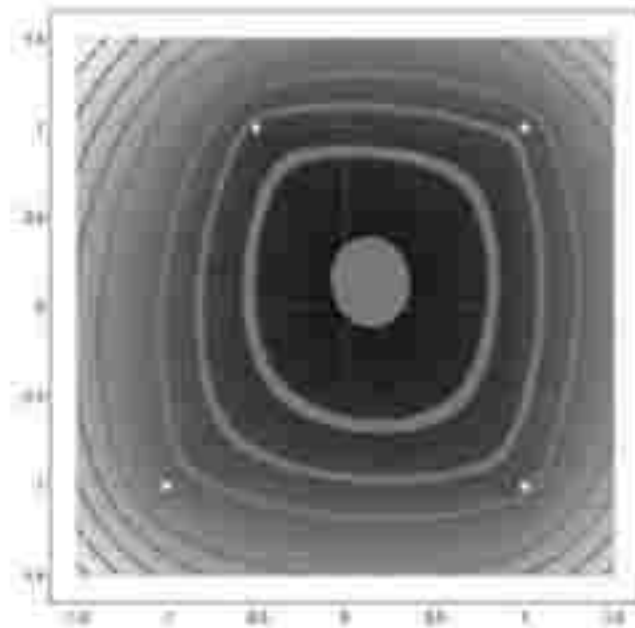
#### Poin Empat

Langkah selanjutnya adalah menambahkan 4 titik (3 dari mereka meminimalkan  $MA+MB+MC+MD$ ; katakan bahwa Anda adalah operator TV kabel dan ingin mencari di bidang mana Anda harus meletakkan antena sehingga Anda dapat memberi makan empat titik dan menggunakan sepinggang kabel se sedikit mungkin)

```
>d=1,1)
>contour(d^4,xmin=-1.5,xmax=1.5,ymin=-1.5,ymax=1.5,hue=1)
>plot3d("d4",xmin=-1.5,xmax=1.5,ymin=-1.5,ymax=1.5)
```



```
>contour("d4",xmin=-1.5,xmax=1.5,ymin=-1.5,ymax=1.5,hue=1)
>P=(A,B,C,D); p1=2d(V[1],P[2],p1mix=F,add=1,ovlap=12);
>3mixg
```



Masih ada minimum dan tidak tercapai di salah satu simpul A, B, C atau D.

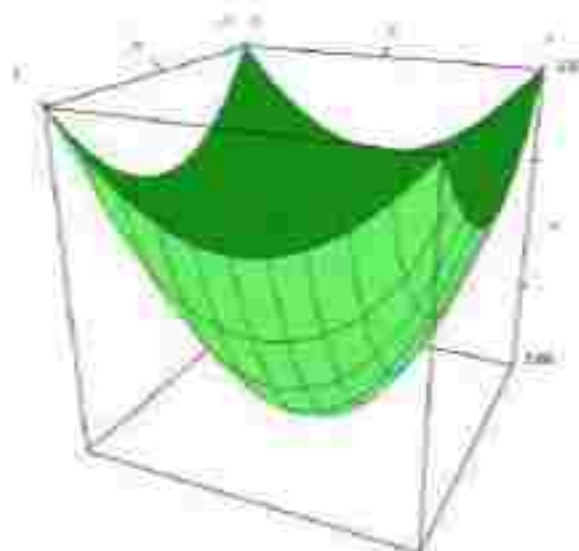
```
>fungsi f(x) := -d4(x[1], x[2])
>soldekan(f, 0.2, 0.2)
```

```
[0.142850, 0.142857]
```

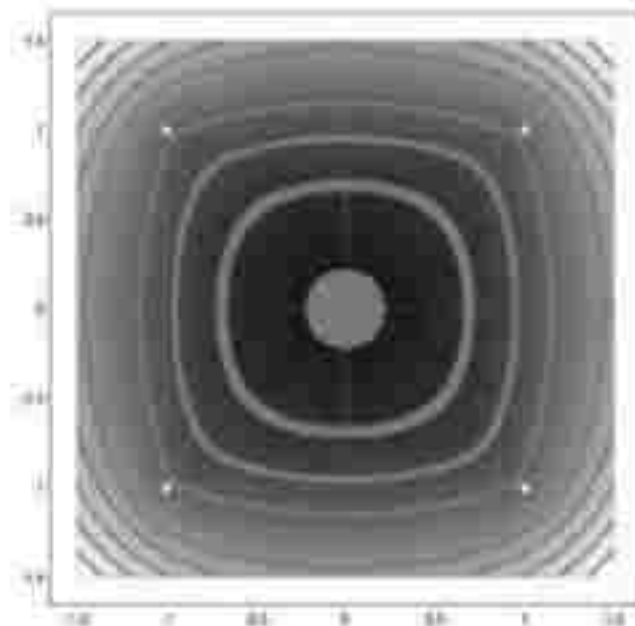
Tambahnya dalam kasus ini, koordinat titik optimal adalah rasional plus mendekati rasional...

Sekarang ABCD adalah bujur sangkar, kami berharap bahwa titik optimal akan menjadi pusat ABCD.

```
>C=[-1,1]
>pl:=3d("d4", xmin=-1, xmax=1, ymin=-1, ymax=1)
```



```
>E:=cuboid("d4", xmin=-1.5, xmax=1.5, ymin=-1.5, ymax=1.5, h=1)
>P=(A, B, C, D):=plot3d(f[1], f[2], add=true, color=fz, piston=1)
>intersect
```



### Contoh 7: Bola Dandelin dengan Povray

Anda dapat menyaksikan demonstrasi ini, jika Anda telah menginstal Povray, dari `pvengine.exe` di jalur program.

Pertama kita hitung jari-jari bola.

Jika Anda melihat gambar di bawah, Anda melihat bahwa kita membulatkan dua ingkaran yang menyentuh dua garis yang membentuk kerucut, dan satu garis yang membentuk bidang yang memotong kerucut.

Kami menggunakan `fitgeomeuler` dari Euler untuk ini.

> `fit4 -geom fit`

Pertama dua garis yang membentuk kerucut.

> `g1 = lineThrough ((0,0), (1,4))`

`[ -1, 4, 0 ]`

> `g2 = lineThrough ((0,0), (1,2))`

`[ 0, 2, -1, 0 ]`

Kemudian basis bidang

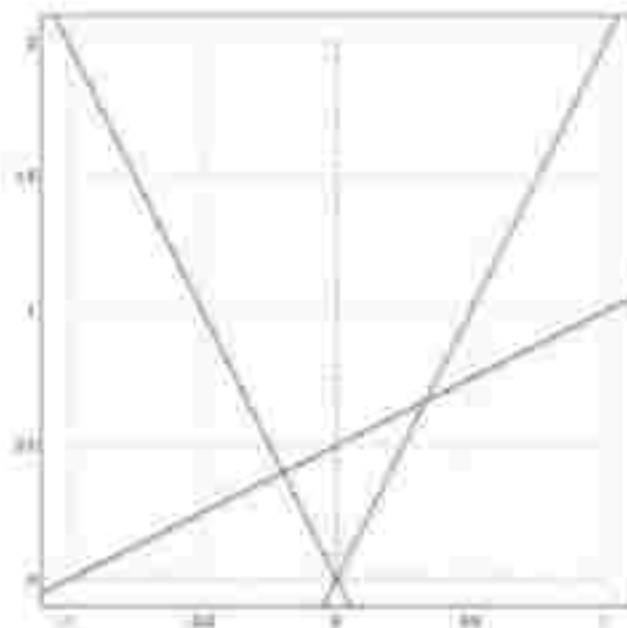
> `g = lineThrough ((-1,0), (1,1))`

`[ -1, 1, 1 ]`

Kami merencanakan semuanya esjauh ini.

```
> setPlotRange (-10, 10, 2);
> color (black); plotLine(g1, "");
> color (blue); plotLine(g2, ""); plotLine(g, "");
```





Sekarang kita ambil titik umum pada sumbu y.

```
>P ← (0,0)
```

```
(0, -1)
```

Hitung jarak ke g.

```
>d1 ← distance (P; projectToLine (P; g1)) : $d1
```

Hitung jarak ke p.

```
>g ← distance (P; projectToLine (P; g)) : $d
```

Dan temukan busur kedua lingkaran yang jaraknya sama.

```
>sol ← solve (d - d1 = 0, 0) : $sol
```

Ada dua solusi.

Kami mengevaluasi solusi tersebut, dan menemukan kedua busur, dan kedua jarak.

```
>e ← $sol[0]
```

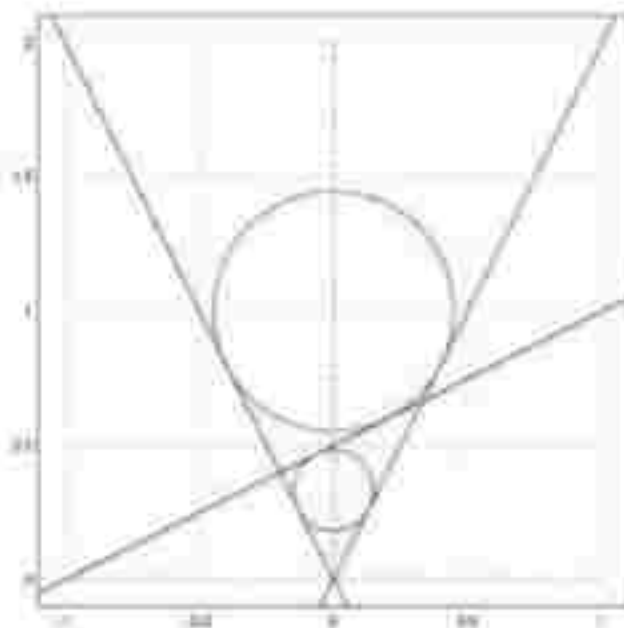
```
[0.332333, 1]
```

```
>d1 ← d1'
```

```
[0.450711, 0.495214]
```

Plot lingkaran ke dalam gambar.

```
>plot (xsol)
>plot (Circle [radius] WithCenter (10, 4[1]), d1[1], "")
>plot (Circle [radius] WithCenter (10, 4[2]), d1[2], "")
>imgsize
```



### Plot dengan Povray

Selanjutnya kami merencanakan semuanya dengan Povray. Perhatikan bahwa Anda mengubah perintah apa pun dalam urutan perintah Povray berikut, dan menjalankan kembali semua perintah dengan Shift-Return.

Pertama kita memuat fungsi berikut.

```
>load povray;
>defaultpovray "C:\Program Files\Pov-Ray\v3.7\bin\povgenie.exe"
```

```
"C:\Program Files\Pov-Ray\v3.7\bin\povgenie.exe"
```

Kami mengatur adegan dengan objek.

```
povsphere{trough{[] ,center=[0,0,0.5],height=10*,angle=140*}}
```

Selanjutnya kita menulis dua bidang tersebut ke file Povray.

```
write ln povsphere ([0,0,u[1]],dd[1],povlook(rod[1]));
write ln povsphere ([0,0,u[2]],dd[2],povlook(rod[2]));
```

Dan kerucutnya, transparan.

```
write ln sphere ([0,0,0],0.10-0.01,u[1],1,povlook(lightray,1));
```

Kami menghasilkan bidang tersebut pada kerucut.

```
>spnd[];
>pp= povcone([0,0,0],[0,0,0.5],1,"");
>pp=[p[1],0,q[2]]; do=pp[3];
>write ln povplane(pp,ob,povlook(blue,0.5),g[1]);
```

Selanjutnya kita menghasilkan dua lingkaran di mana bola menyentuh kerucut.

```
>function turn(v) :- return [v[2],v[1],v[3]]
>P1=projectToLine([0,u[1]],q[1]); P1=[P1[1],0,P1[2]];
write ln povpoint(P1,povlook(cyan[1]));
>P2=projectToLine([0,u[2]],q[1]); P2=turn([P2[1],0,P2[2]));
write ln povpoint(P2,povlook(cyan[2]));
```

Kemudian kami menghasilkan dua lingkaran di mana bola menyentuh bidang. Ini adalah fokus dan elips.

```
>P3=projectToLine([0,u[1]],q[1]); P3=[P3[1],0,P3[2]];
write ln povpoint(P3,povlook(yellow));
>P4=projectToLine([0,u[2]],q[1]); P4=[P4[1],0,P4[2]];
write ln povpoint(P4,povlook(yellow));
```

Selanjutnya kita hitung perpotongan P1P2 dengan bidang.

```
l1=scalp(vp,P1)-dp; c2=scalp(vp,P2)-dp; P5=P1+c1/(c1-c2)*(P2-P1);
writeIn(p_vpoint:P5,pvlook(yellow));
```

Kami menghubungkan titik-titik dengan segmen garis.

```
writeIn(psegment:r(P1,P2,pvlook(yellow));
writeIn(psegment:r(P5,P3,pvlook(yellow));
writeIn(psegment:P5,P4,pvlook(yellow));
```

Sekarang kita menghasilkan peta abu-abu, di mana bola menyentuh kerucut.

```
pcw=povlook([0,0,0],0,[0,0,0],1,0);
pc1=povcylinder([0,0,P1[3]-defaultpointsize/2],[0,0,P1[3]+defaultpointsize/2],1);
pc2=povcylinder([0,0,P2[3]-defaultpointsize/2],[0,0,P2[3]+defaultpointsize/2],1);
writeIn(point: rsection([pcw,pc2],pvlook(gray));
```

Mulai program Povey.

```
povey()
{
  exec _exec(program,paran,diz,print,hidden,wait);
  povray
  {
    exec(program,paran,defaultfont);
    try "trace errors" to inspect local variables after errors;
  }
  povend
  p_vray(file,w,t,aspect,exit);
}
```

Untuk mendapatkan Anaglyph ini kita perlu memasukkan semuanya ke dalam fungsi scene. Fungsi ini akan digunakan dua kali kemudian.

```
function scene ()
{
  global a,u,d1,g,q1,defaultprintsize;
  writeIn(povsphere([0,0,0],1),g[1],pvlook(red));
  writeIn(povsphere([0,0,0],2),g[2],pvlook(red));
  writeIn(povcone([0,0,0],0,[0,0,0],1),pvlook(lightgray,1));
  g[3]=
  pc1=povcone([0,0,0],0,[0,0,0],1,0);
  vp=gp-[0,0,g[1]]-d[0,0,0];
  writeIn(vp,cone(vp,dp,pvlook(idir,0.5),rc);
  P1=projectInLine([0,u[1]],g[1]); P2=cone(P1[1],0,P1[2]);
  writeIn(p_vpoint:P1,pvlook(yellow));
  P2=projectInLine([0,u[2]],g[2]); P2=cone(P2[1],0,P2[2]);
  writeIn(p_vpoint:P2,pvlook(yellow));
  P3=projectInLine([0,u[1]],g[1]); P3=cone(P3[1],0,P3[2]);
  writeIn(p_vpoint:P3,pvlook(yellow));
  P4=projectInLine([0,u[2]],g[2]); P4=cone(P4[1],0,P4[2]);
  writeIn(p_vpoint:P4,pvlook(yellow));
  l1=scalp(vp,P1)-dp; c2=scalp(vp,P2)-dp; P5=P1+c1/(c1-c2)*(P2-P1);
  writeIn(p_vpoint:P5,pvlook(yellow));
  writeIn(psegment:P1,P2,pvlook(yellow));
  writeIn(psegment:P5,P3,pvlook(yellow));
  writeIn(psegment:P5,P4,pvlook(yellow));
  pcw=povcone([0,0,0],0,[0,0,0],1,0);
  pc1=povcylinder([0,0,P1[3]-defaultpointsize/2],[0,0,P1[3]+defaultpointsize/2],1);
  writeIn(point: rsection([pcw,pc1],pvlook(gray));
  pc2=povcylinder([0,0,P2[3]-defaultpointsize/2],[0,0,P2[3]+defaultpointsize/2],1);
  writeIn(p_vpoint: rsection([pcw,pc2],pvlook(gray));
  exitreturn;
}
```

Anda membutuhkan beberapa deklarasi untuk menghasilkan efek 3D.

```
povrayanaglyph("anaglyph",a,u,d1,g,q1,0.5,0.5,10,10,140);
{
  exec _exec(program,paran,diz,print,hidden,wait);
  povray
  {
    exec(program,paran,defaultfont);
    try "trace errors" to inspect local variables after errors;
  }
  povrayanaglyph;
  p_vray(file,w,t,aspect,exit);
}
```

## Contoh 8: Geometri Bumi

Dalam buku catatan ini, kami ingin melakukan beberapa perhitungan ulang. Fungsi-fungsi tersebut terdapat dalam file "spherical.e" di folder contoh. Kita perlu memuat file itu terlebih dahulu.

```
>load "spherical.e";
```

Untuk memasukkan posisi geografis, kami menggunakan vektor dengan dua koordinat dalam radian (jarak dan timur: nilai negatif untuk selatan dan barat). Berikut koordinat kampus FMIPA UNY.

```
>FMIPA=[rad(-7,-45.46),rad(110,21.05)]
```

```
[0.12569, -0.90657]
```

Anda dapat membuat posisi ini dengan apocrym (bentuk posisi spherical).

```
>apocrym(FMIPA) // posisi garis lintang dan garis bujur FMIPA UNY
```

```
S 7°46.461' E 110°21.050'
```

Mari kita tambahkan dua kota lagi, Solo dan Semarang.

```
>Solo=[rad(-7,-34.333),rad(110,49.683)];
>Semarang=[rad(-6,-59.05),rad(110,24.531)];
```

```
S 7°34.333' E 110°49.683'
```

```
S 6°59.050' E 110°24.531'
```

Pertama kita menghitung vektor dari satu ke yang lain pada bola ideal. Vektor ini [pus:jarak] dalam radian. Untuk menghitung jarak di bumi, kita kalikan dengan jari-jari bumi pada garis lintang  $\varphi$ .

```
>|pavektor(FMIPA,Solo); degprint(0+111); |111|*cos(phi)**|ku // perhitungan jarak FMIPA-Solo
```

```
65°20'26.40"
53.8945384608
```

Ini adalah pendirian yang baik. Runtutan berikut menggunakan perkiraan yang lebih baik. Pada jarak yang begitu pendek hasilnya hampir sama.

```
>edant(FMIPA,Semarang)->" km", // perhitungan jarak FMIPA-Semarang
```

```
88.014026318 km
```

Ada fungsi untuk heading, dengan memperlombangkan bentuk elips bumi. Sekali lagi, kami menzelen dengan data yang canggih.

```
>degprint(lead1(FMIPA,Solo))
```

```
65.34°
```

Sudut segitiga melebihi 180° pada bola.

```
>pasu=angle(Solo,FMIPA,Semarang)+angle(FMIPA,Solo,Semarang)+angle(FMIPA,Semarang,Solo); degprint(leasul)
```

```
190°0'10.771"
```

Ini dapat digunakan untuk menghitung luas segitiga. Catatan: Untuk segitiga kecil, ini tidak akurat karena kesalahan pembulatan dalam asumsi.

```
>|area-p3|*earth(6371)**2->" km^2", // perhitungan luas segitiga FMIPA-Solo-Semarang
```

```
2116.02948748 km^2
```

Ada fungsi untuk  $\Omega$ , yang menggunakan garis lintang rata-rata segitiga untuk menghitung jari-jari bumi, dan menanganai kesalahan pembulatan untuk segitiga yang sangat kecil.

```
>|area(Solo,FMIPA,Semarang)->" km^2", //perkiraan yang sama dengan fungsi |area-p3|
```

```
2123. #4317026 | 6x12
```

Kita juga dapat menambahkan vektor ke posisi. Sebuah vektor berisi heading dan jarak, keduanya dalam radian. Untuk mendapatkan vektor, kami menggunakan `vector`. Untuk menambahkan vektor ke posisi, kami menggunakan `vector add`.

```
>myvecor (EMTPA, Solo) :> vector (<addr:EMTPA, v//>, <posprint (Solo),
```

```
  S 7°34.333' E 110°49.693'
  S 7°34.333' E 110°49.693'
```

Fungsi-fungsi ini mengasumsikan bola yang ideal. Hal yang sama di bumi.

```
>posprint (<+addr:EMTPA, <addr: (EMTPA, Solo), <addr: (EMTPA, Solo)>>, <posprint (Solo),
```

```
  S 7°34.333' E 110°49.693'
  S 7°34.333' E 110°49.693'
```

Mah! Kita berarah ke contoh yang sama besar, Tugu Jaga dan Monas Jakarta (menggunakan Google Earth untuk mencari koordinatnya).

```
>Tugu [-7.1933°, 110.3661°] Monas [-6.175°, 106.81244°]
>posprint (Tugu), <posprint (Monas)
```

```
  S 7°49.896' E 110°21.956'
  S 6°10.500' E 106°48.717'
```

Menurut Google Earth, jaraknya adalah 429,66 km. Kami mendapatkan persekutuan yang baik.

```
>vector (Tugu, Monas) -> " km" // perk. raan jarak: (Tugu -> Monas) = Monas - Jakarta
```

```
  431.50595488 km
```

Judulnya sama dengan judul yang dihitung di Google Earth.

```
>degprint (<vector (Tugu, Monas)>)
```

```
  294° 7' 2.45"
```

Namun, kita tidak lagi mendapatkan posisi target yang tepat, jika kita menambahkan heading dan jarak ke posisi semula. Hal ini terjadi karena kita tidak menghitung fungsi invers secara tepat, tetapi mengartikan penjumlahan jarak-jarak bumi di sepanjang jalan.

```
>posprint (<+addr (Tugu, <vector (Tugu, Monas), <addr (Tugu, Monas)>>)
```

```
  S 6°10.500' E 105°48.717'
```

Agaimana pun, kesalahannya tidak besar.

```
>posprint (Monas),
```

```
  S 6°10.500' E 105°48.717'
```

Tentu kita tidak bisa berlayar dengan tujuan yang sama dari satu tujuan ke tujuan lainnya, jika kita ingin menempuh jalur terpendek. Bayangkan, Anda terbang NE mulai dari titik mana pun di bumi. Kemudian Anda akan berputar ke kutub utara. Lingkaran besar tidak mengikuti heading yang konstan!

Perhitungan berikut menunjukkan bahwa sama jauh dari tujuan yang benar, jika kami menggunakan pos yang sama selama perjalanan kami.

```
>dist (<vector (Tugu, Monas)>, <+vector (Tugu, Monas)>)
```

Sekarang kita tambahkan 10 kali seratusribu dari jarak, menggunakan pos ke Monas, kita sampai di Tugu.

```
>posprint (loop 1 to 10: pos (<vector (p, lat, dist, //> / 10) / end)
```

Hasilnya jelek.

```
>pprint (p1) ; kkoordinat (koordinat (p1, Monas))
```

```
⊖ 6°11.250' E 106°48.472'
  1.529km
```

Sebagai contoh lain, mari kita ambil dua titik di bumi pada garis lintang yang sama.

```
>E1:=|30°,10°| ; E2:=|30°,50°|
```

Jalur terpendek dari P1 ke P2 bukanlah lintasan garis lintang 30°, melainkan jalur terpendek yang dimulai 19° lebih jauh ke utara di P1.

```
>degprint (edist (P1, P2))
```

```
79.69°
```

Tapi, jika kita menghidupkan pembesakan kompas ini, kita akan berputar ke kutub utara! Jadi kita harus menyesuaikan arah kita di sepanjang jalan. Untuk tujuan kasar, kami menyesuikannya pada 1/10 dari total jarak.

```
>p=P1 ; dist:=edist (P1, P2) ;
```

```
loop -- to: 10 ; dir:=edist (p, P2) ; degprint (dir) ; p:=add (p, dir, dist/10) ; end
```

```
70.69°
61.67°
53.71°
46.74°
40.89°
36.00°
32.12°
28.22°
24.29°
20.43°
```

Jaraknya tidak linear, karena kita akan menambatkan sedikit kesusahan, jika kita menghidupkan heading yang sama terlalu lama.

```
>expint (edist (p, P2))
```

```
0.203km
```

Kami mendapatkan perkiraan yang baik, jika kami menyesuaikan pace setelah setiap 1/100 dari total jarak dari Tugu ke Monas.

```
>p=Tugu ; dist:=edist (Tugu, Monas) ;
```

```
loop -- to: 100 ; p:=add (p, edist (p, Monas) dir, dist/100) ; end
```

```
>expint (edist (p, Monas))
```

```
0.000km
```

Untuk keperluan navigasi, kita bisa mendapatkan urutan posisi GPS di sepanjang lintasan besar menuju Monas dengan fungsi navigasi.

```
>load (ppoint) ; n:=navigasi (Tugu, Monas, 10) ;
```

```
loop 1 to nmax (n) ; pprint (n[i]) ; end
```

```
⊖ 7°48.908' E 110°21.966'
⊖ 7°47.432' E 110°20.571'
⊖ 7°46.929' E 109°19.186°
⊖ 7°48.219' E 108°17.834°
⊖ 7°8.582' E 108°50.488°
⊖ 6°58.948' E 108°35.51°
⊖ 6°49.289' E 108°13.841°
⊖ 6°39.614' E 107°52.549°
⊖ 6°29.921' E 107°31.251°
⊖ 6°20.219' E 107°9.977°
⊖ 6°10.500' E 106°48.511°
```

Kami memulai sebuah lintang, yang memukul bumi, dua posisi, dan posisi di antaranya.

```
>function testplot ...
```

```
  useglobal:
  plotearth;
```

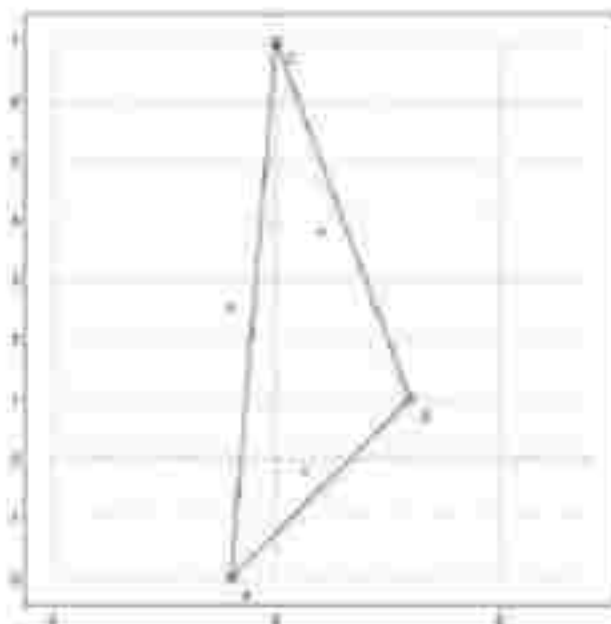


- Untuk n ganjil, titik salah satu titik sudut asien di atas.
- Untuk n genap, pilih 2 titik di kanan dan kiri lurus dengan titik pusat.
- Anda dapat menggambar segi-3, 4, 5, 6, 7, dst beraturan.

```

>setPlotRange (-7,7,-2,7);
>A=[-1,-2]; plotPoint(A,"A");
>B=[3,1]; plotPoint(B,"B");
>C=[0,1]; plotPoint(C,"C");
>g:=Segment(A,B,"a");
>plotSegment(B,C,"a");
>plotSegment(A,C,"b");
>aspect(1);

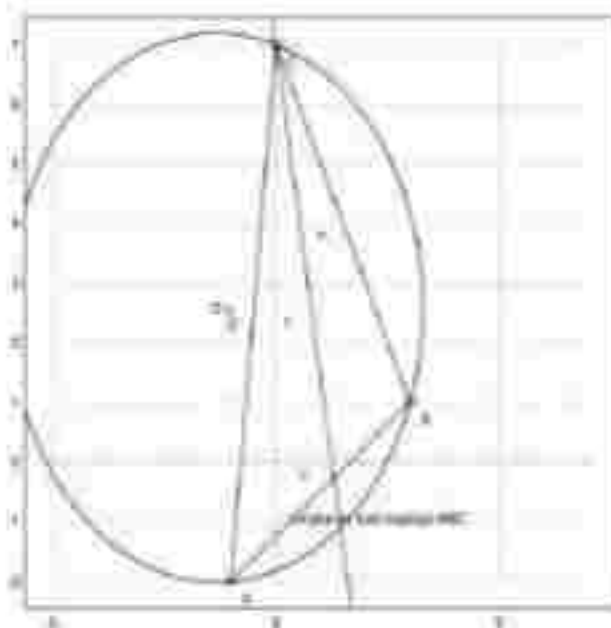
```



```

>centerInThrough(A,B,C);
>g:=Circle(1eRadius());
>g:=g.circulateCenter(C);
>plotPoint(C,"C");
>l:=angleBisector(A,C,B);
>plotLine(l); plotLine(l); color(1);
>plotCircle(g,"Lingkaran luar segitiga ABC");

```



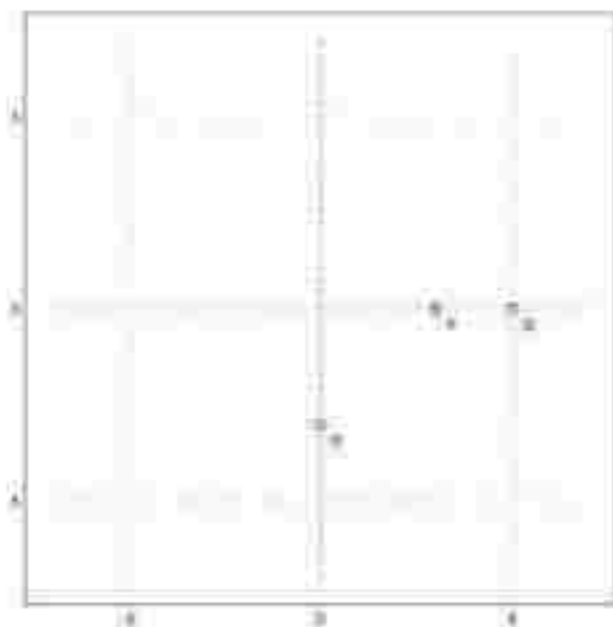
2. Gambarkan suatu parabola yang melalui 3 titik yang diketahui.



Perintah:

- Misalkan persamaan parabola nya  $y = ax^2 + bx + c$ .
- Substitusikan koordinat titik-titik yang diketahui ke persamaan tersebut.
- Selesaikan SPL yang terbentuk untuk mendapatkan nilai-nilai  $a, b, c$ .

```
>setPlotRange(7); P={1,0}; Q={5,0}; S={0,-3};
>plotPoint(P,"P"); plotPoint(Q,"Q"); plotPoint(S,"S");
```



```
>sol := solve([a+b+c, 25*a+5*b+c, -3], [a,b,c])
```

$$\left[ \left[ a = \frac{1}{2}, b = \frac{3}{2}, c = -3 \right] \right]$$

```
>expand y0 = 1/2*x^2 + 3/2*x - 3
```

$$-\frac{3}{2} + \frac{3x}{2} + \frac{1}{2}x^2 - 3$$

```
>plot2d(-3/2*x^2+3/2*x-3, -4, 6, -11, 5);
```



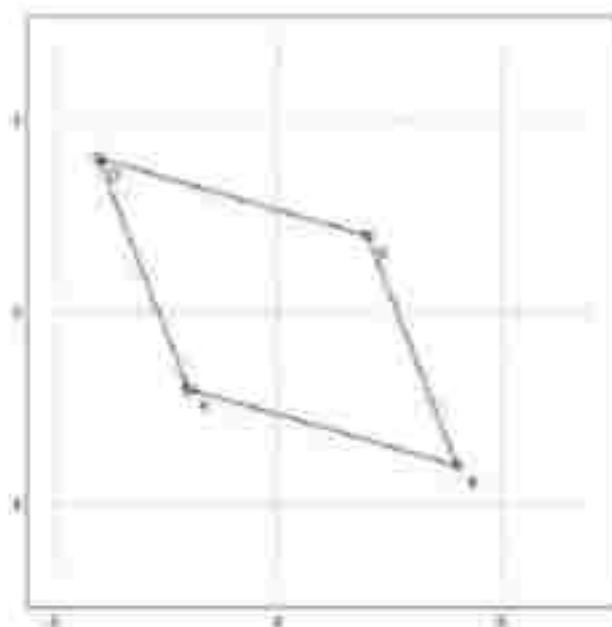
3. Gambarkan suatu segi-4 yang diketahui keempat titik sudutnya, misalnya A, B, C, D.

- Tentukan apakah segi-4 tersebut merupakan segi-4 garis singgung (lainnya-cilainya merupakan garis singgung lingkaran yang sama yaitu lingkaran dalam segi-4 tersebut).
- Suatu segi-4 merupakan segi-4 garis singgung apabila membuat garis bagi sudutnya bertemu di satu titik.
- Jika segi-4 tersebut merupakan segi-4 garis singgung, gambarkan lingkaran dalamnya.
- Tunjukkan bahwa syarat suatu segi-4 merupakan segi-4 garis singgung apabila hasil kali panjang sisi-sisi yang berhadapan sama.

```

>setPlotRange (-3, 3, -5, 5)
>A=[-2, -2]; plotPoint(A, "A");
>B=[4, -4]; plotPoint(B, "B");
>C=[2, 2]; plotPoint(C, "C");
>D=[-4, 4]; plotPoint(D, "D");
>plotSegment(A, B, "");
>plotSegment(B, C, "");
>plotSegment(C, D, "");
>plotSegment(D, A, "");
>aspect (1);

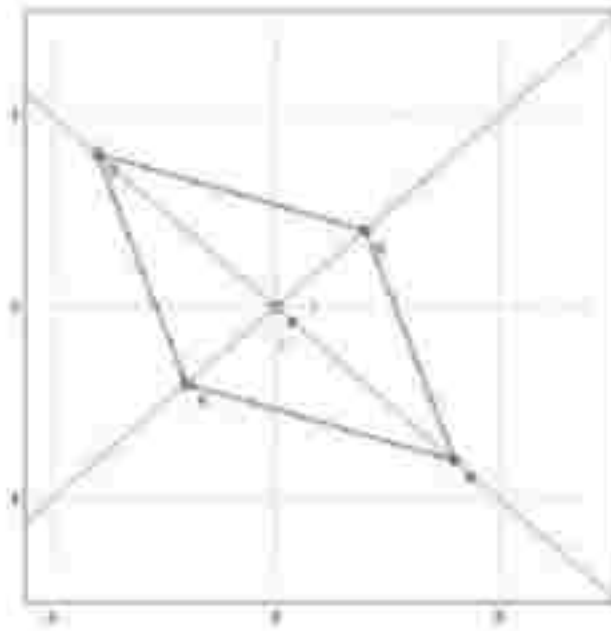
```



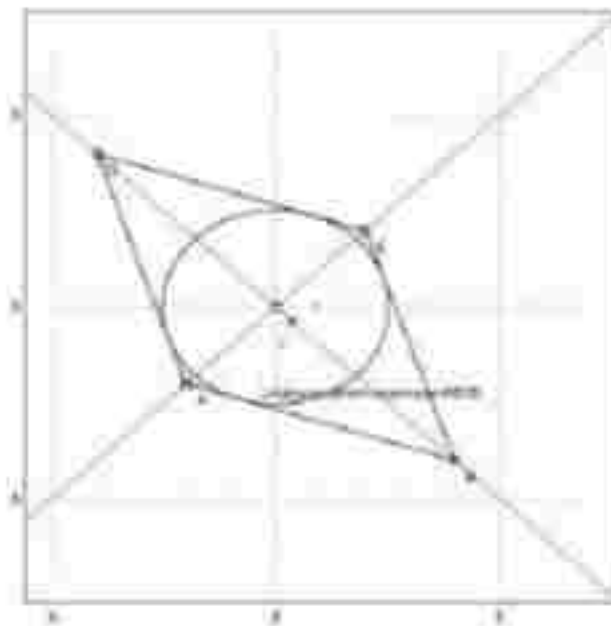
```

>l=angleBisector(A, B, C);
>M=angleBisector(B, C, D);
>P=lineIntersection(l, M);
>plot(P); plotLine(l); plotLine(M);
>plotPoint(P, "P");

```



```
>e:=mk(P=projectToLine(P, lineThrough(A, B)))
>printCircle(circle WithCenter(P, e), "Lingkaran dalam segiempat ABCD")
```



```
>AB=norm(A-B) //panjang sisi AB
```

```
8.32455532034
```

```
>CD=norm(C-D) //panjang sisi CD
```

```
8.32455532034
```

```
>AD=norm(A-D) //panjang sisi AD
```

```
8.32455532034
```

```
>BC=norm(B-C) //panjang sisi BC
```

```
g: 324+PRN3234
```

```
>AS: CC
```

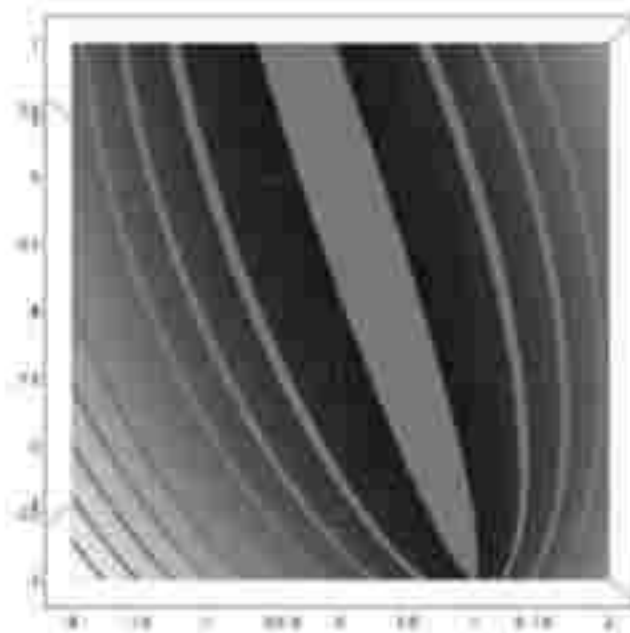
```
4B
```

```
>AD: BD
```

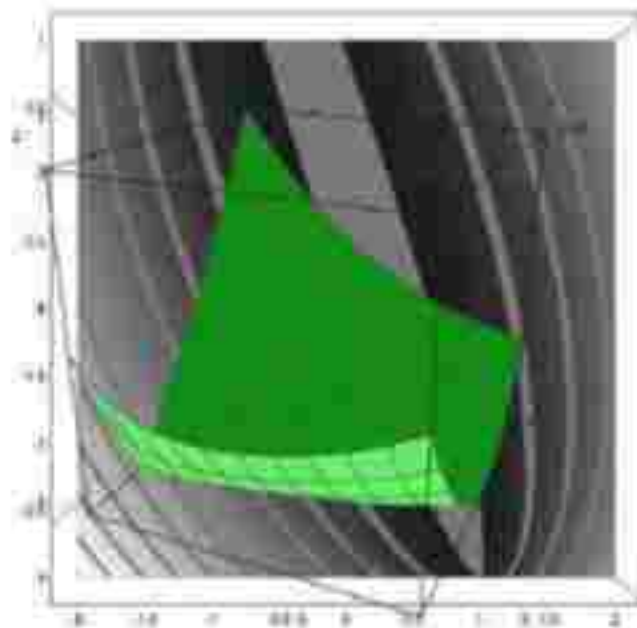
```
1B
```

4. Gambarkan suatu elips jika diketahui kedua titik fokusnya, misalnya P dan Q. Ingat elips dengan fokus P dan Q adalah tempat kedudukan titik-titik yang jumlah jarak ke P dan ke Q selalu sama (konstan).

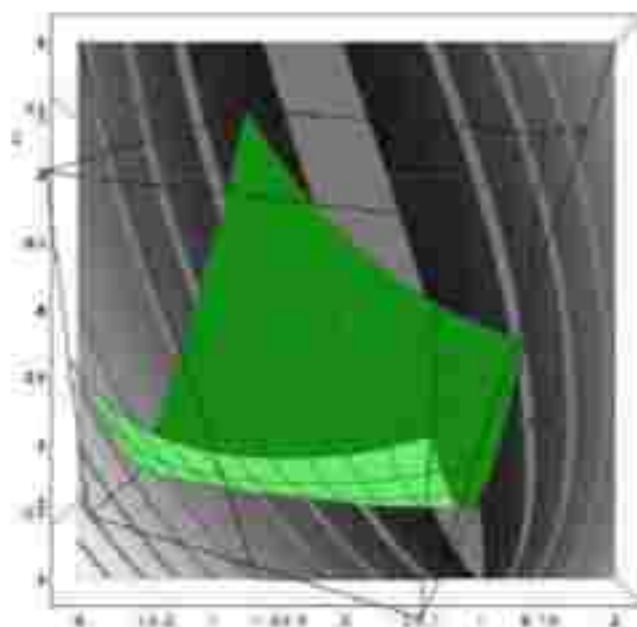
```
>P=[-1,3]; Q=[1,-3]
>function d1(x,y)=sqrt((x-P[1])^2+(y-P[2])^2)
>Q=[1,-3]; function d2(x,y)=sqrt((x-Q[1])^2+(y-Q[2])^2)+sqrt((x-Q[1])^2+(y-Q[2])^2)
>C=ncour("d2",xmin=-2,xmax=2,ymin=-3,ymax=1);
```



```
>plot3d("d2",xmin=-2,xmax=2,ymin=-3,ymax=1);
```

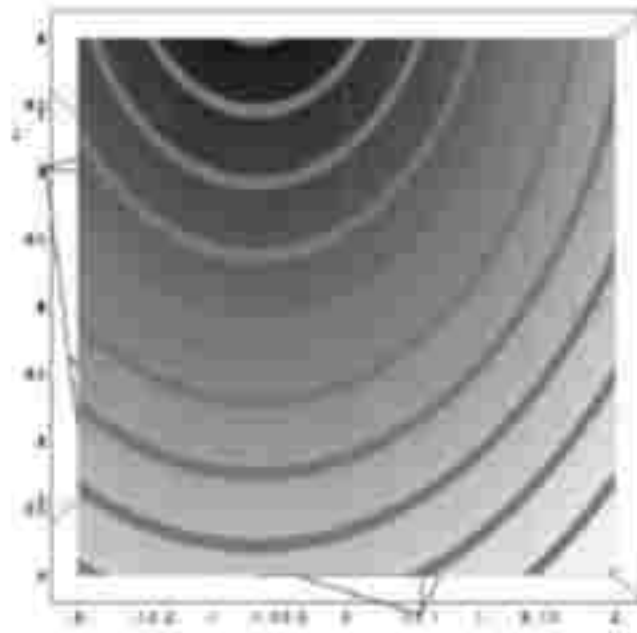


```
>p1: (2d ("abs(x+1)+abs(x-1)", xmin=-2, xmax=2))
```

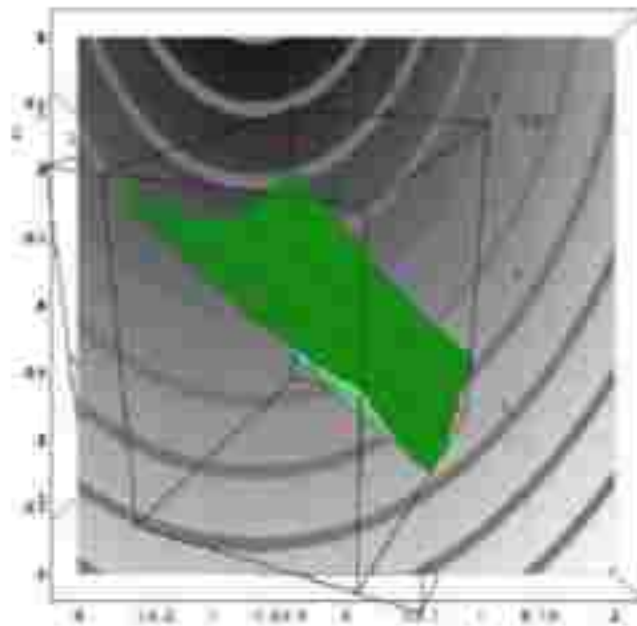


d. Gambarkan semua hiperbola jika diketahui kedua titik fokusnya, misal nya P dan Q. Ingat elipse dengan fokus P dan Q adalah tempat kedudukan titik-titik yang selisih jarak ke P dan ke Q selalu sama (konstan).

```
>P=[1,1]; Q=[1,-1]
>function d1(x,y)=-sqrt((x-P[1])^2+(y-P[2])^2)
>Q=[1,-1]; function d2(x,y)=-sqrt((x-Q[1])^2+(y-Q[2])^2)+sqrt((x-Q[1])^2+(y-Q[2])^2)
>plot3d("d2",xmin=-1,xmax=1,ymin=-2,ymax=2,bun=1)
```



```
plot3d("u2", xmin=-3, xmax=3, ymin=-2, ymax=2)
```



```
plot3d("abs(x+1)+abs(x-1)", xmin=-2, xmax=2)
```

