# Présentation du projet Permis C

# Réalisé par Paul P., Yani A., Mathis M.

#### Table des matières

Répartition des tâches	1
Planning de réalisation	1
Jalon 1 : Préparation du terrain	1
Jalon 2 : Les premiers traitements fonctionnels, de la commande jusqu'au graphique	1
Jalon 3 : Un programme complet !	2
Jalon 4 : Polissage final	2
Jalon 5 : Toujours plus vite ?!	2
Jalon 6 : BEAUCOUP TROP RAPIDE !! (Bonus, non réalisé pour le moment)	2
Limitations	2
Limitations  Exemples de commandes et leur résultats	
	3
Exemples de commandes et leur résultats  Lancement du traitement D1  Lancement du traitement D2	3 3
Exemples de commandes et leur résultats	3 3
Exemples de commandes et leur résultats  Lancement du traitement D1  Lancement du traitement D2	
Exemples de commandes et leur résultats	

### Répartition des tâches

- Paul P. : scripts Gnuplot pour tous les traitements, traitements D1, D2 et L sous Awk
- Yani A.: lecture du fichier CSV, implémentation AVL, Makefile, script Bash, bonus
- Mathis M.: traitements T et S en C

# Planning de réalisation

#### Jalon 1: Préparation du terrain

- Programme C
  - Programme en C basique [YA]
    - Makefile simple
    - Lecture du fichier CSV
    - Implémentation complète et optimisée des arbres AVL (hors suppression)
    - Lecture des arguments et lancement du traitement (avec une implémentation vide)
- Scripts (Shell, Awk, Gnuplot)
  - Traitements avec Awk [PP]
    - Traitement D1
    - Traitement D2
    - Traitement L

# Jalon 2 : Les premiers traitements fonctionnels, de la commande jusqu'au graphique

- Programme C
  - Traitement D1 en C, avec AVL (bonus, à but d'exemple) [YA]
  - Traitement T en C [MM]

- Scripts (Shell, Awk, Gnuplot)
  - Script Bash pour compiler, lancer les traitements, et générer les graphiques [YA]
  - Scripts Gnuplot pour les premiers traitements [PP]
    - Traitement D1
    - Traitement D2
    - Traitement L
    - Traitement T

#### Jalon 3: Un programme complet!

- Programme C
  - Traitement S en C [MM]
  - Optimisation de la lecture CSV et meilleure gestion des erreurs (bonus) [YA]
  - Traitement D1 en C, avec table de hachage, expérimental (bonus) [YA]
- Scripts (Shell, Awk, Gnuplot)
  - Script Gnuplot pour le traitement S [PP]
  - Compatibilité macOS du script Bash (bonus) [PP & YA]
  - Ajout de l'option -Q/--quick pour choisir les algorithmes utilisés (bonus) [YA]

#### Jalon 4 : Polissage final

- Programme C
  - Vérification entière du code, renforcement de la robustesse et de la gestion d'erreur [YA]
  - Algorithme expérimental pour le traitement T, plus rapide, avec des AVL (bonus) [YA]
- Scripts (Shell, Awk, Gnuplot)
  - Embellissement de l'expérience utilisateur du script Bash (bonus) [?]
    - · Messages colorés, avec des emojis
    - Liens cliquables vers les graphiques et autres fichiers
    - Vérifications supplémentaires sur les dépendances requises (gnuplot, make)

#### Jalon 5: Toujours plus vite ?!

- Programme C
  - Tous les traitements expérimentaux en C, avec des AVL et des tables de hachage (pour -Q1) [YA]

#### Jalon 6 : BEAUCOUP TROP RAPIDE !! (Bonus, non réalisé pour le moment)

- Programme C
  - Implémentation multi-cœurs des traitements, avec pthreads [YA]

#### Limitations

Les arbres AVL ont une hauteur de maximum 64 nœuds, soit  $2^{64} - 1$  éléments dans le cas optimiste, et  $2^{61} - 1$  dans le cas pessimiste (si |équilibre|  $\geq 2$ ).

Les lignes du fichier CSV doivent faire moins de  $2^{17} = 131072$  caractères.

Les identifiants de trajet et d'étape ne peuvent pas excéder le maximum de  $2^{31} - 1 = 2147483647$ .

# Exemples de commandes et leur résultats

#### Lancement du traitement D1

```
./PermisC.sh data.csv -d1
```

#### Sortie:

```
# | ☑ Compilation de l'exécutable PermisC... Terminé !

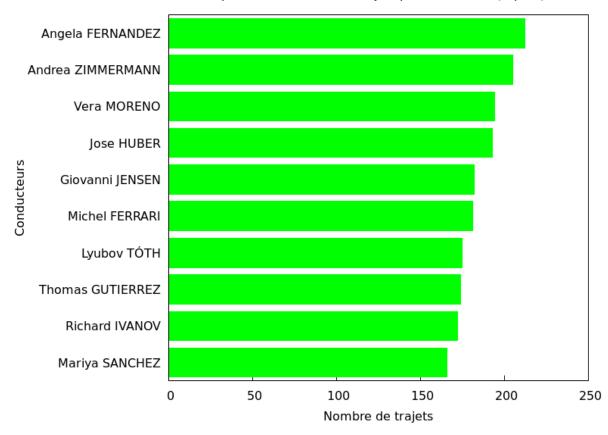
□ | ☑ Traitement D1 en cours... Terminé en 7077 ms !

□ | ☑ Génération des graphiques... Terminé !

□ Programme terminé ! Les graphiques sont disponibles dans le dossier « images ».

□ Ouvrir le graphique D1
```

En cliquant sur le lien « Ouvrir le graphique D1 », le graphique du dossier « images » s'ouvre :



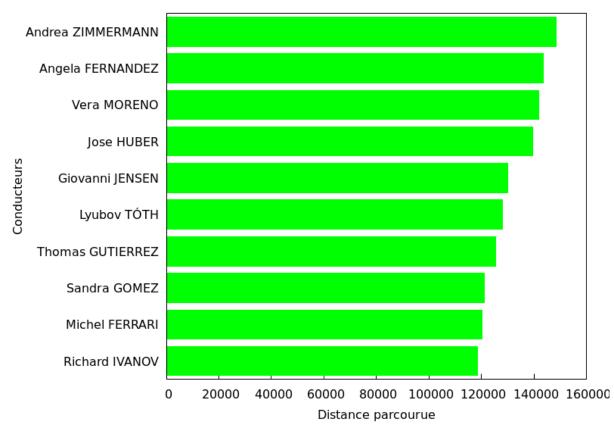
Option -d1 : Nombre de trajets par conducteur (Top 10)

#### Lancement du traitement D2

```
./PermisC.sh data.csv -d2
```

#### **Sortie:**

Le graphique généré est (encore) le suivant :



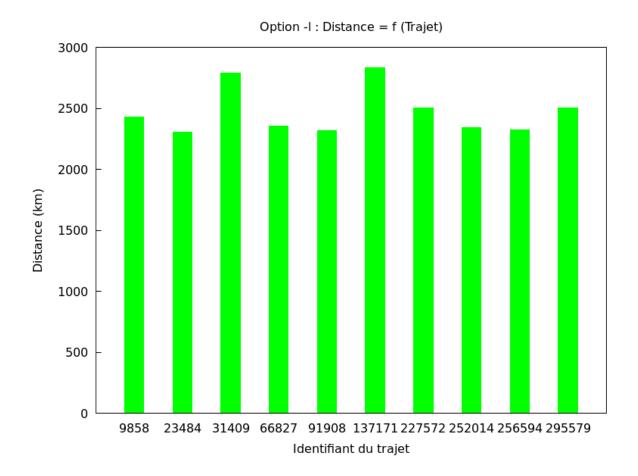
Option -d2 : Distance parcourue par conducteur (Top 10)

#### Lancement du traitement L

```
./PermisC.sh data.csv -l
```

#### **Sortie:**

Le graphique généré est toujours le suivant :

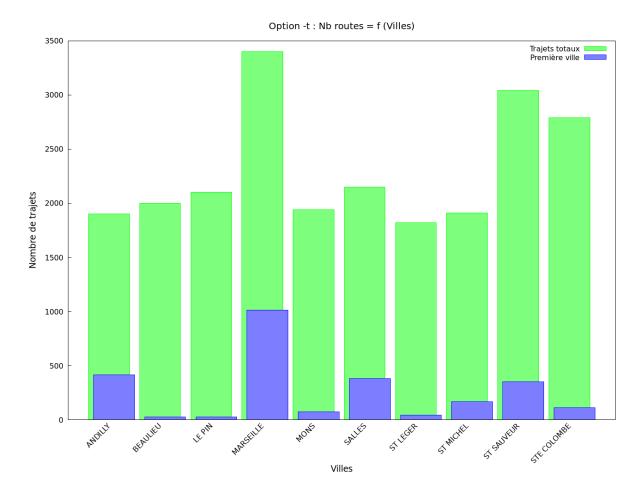


#### Lancement du traitement T

```
./PermisC.sh data.csv -t
```

#### **Sortie:**

Le graphique généré est (encore et toujours) le suivant :

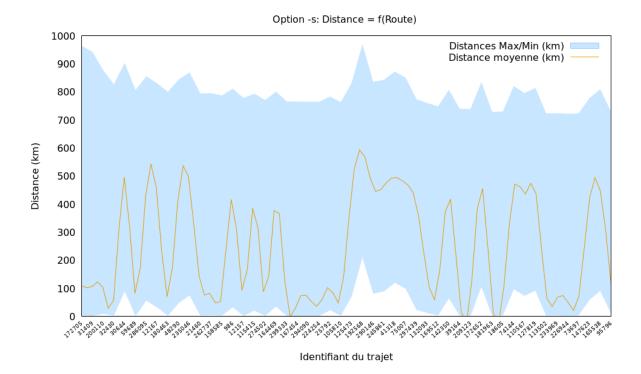


#### Lancement du traitement S

```
./PermisC.sh data.csv -s
```

#### **Sortie:**

Le graphique généré est celui-là (encore une fois) :



#### Lancement de tous les traitements avec la vitesse maximale

```
./PermisC.sh data.csv --all -Q2
```

#### Sortie:

Les graphiques générés sont les mêmes que les précédents. (Ils sont toujours dans le dossier « images ».)

L'argument --excès-de-vitesse fait la même chose que -Q2, avec une petite différence... Testez-le... 😉