

Soutenance BE-Graphe

A l'attention de M.Le Botlan M.Coupechoux

Abdelmoumen Oussama Prouvost Chloé 3MIC-C





I. Tests sur Dijkstra et A*

1. Tests de validité :

- Comparaison Dijkstra chemins fournis
- Comparaison A* Dijkstra

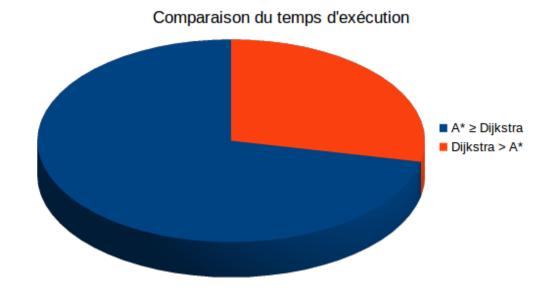




I. Tests sur Dijkstra et A*

2. Tests de performance

• En fonction du temps d'exécution

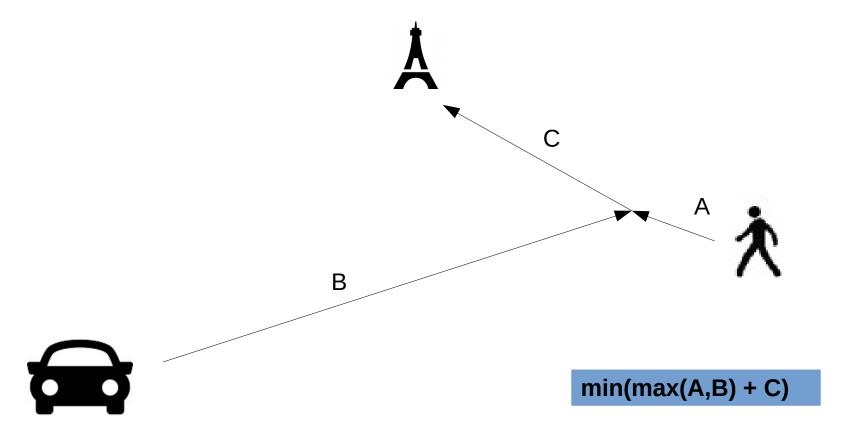


• En fonction des sommets explorés





1. Objectif







2. Méthode

- Dijkstra piéton → destination
 - → Condition arrêt : Endurance piéton atteinte
 - → Caractéristiques : Vitesse max 4km/h
- Dijkstra voiture → piéton
 - → Condition arrêt : Sommets du piéton tous explorés
- Dijkstra destination → piéton
 - → Condition arrêt : Sommets du piéton tous explorés
 - → Caractéristiques : Graphe inverse
- Calcul du point de rencontre « optimal » P
 - → Ajout des trois coûts A,B et C et insertion dans un BinaryHeap
- Algorithme A* P → destination



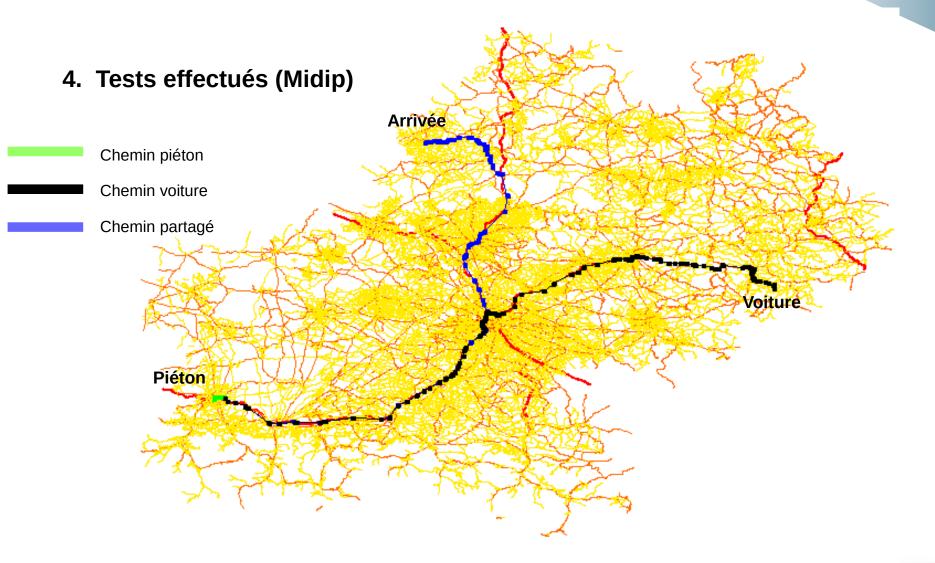


3. Performance

- + Chemin de covoiturage toujours trouvé quand cela est attendu
- + Utilisation de l'endurance du piéton comme condition d'arrêt
- + Utilisation du graphe inverse pour le parcours Destination → Piéton
- + Calcul du point de rencontre optimal dans le cas où le piéton et la voiture partent en même temps
- On ne considère pas que le piéton peut prendre des rues à sens unique (dans le sens inverse)









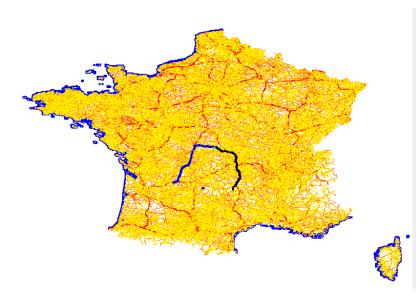


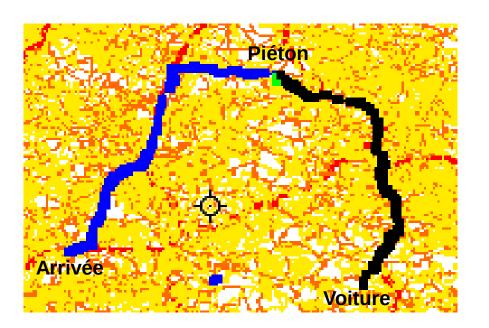
4. Tests effectués (France)

Chemin piéton

Chemin voiture

Chemin partagé







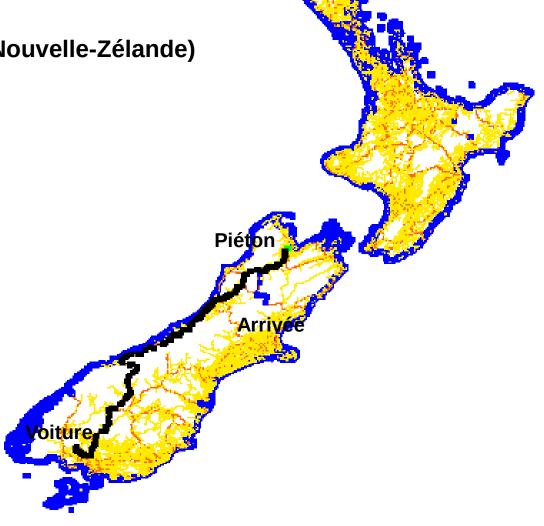


4. Tests effectués (Nouvelle-Zélande)

Chemin piéton

Chemin voiture

Chemin partagé







Merci pour votre attention

Des questions?



