Structure de données II : Rapport de l'étape préliminaire du projet

Groupe 5 : HUYLENBROECK Florent DACHY Corentin

Année Académique 2018-2019 Bachelier en Sciences Informatiques

Faculté des Sciences, Université de Mons

Algorithm 1 belongsToScene

Entrées: BSP: Partition de recherche binaire

On assume que chaque noeud contient l'équation de la droite qu'il décrit et (facultatif) le segment qui lui est confondu, et chaque feuille contient un segment, décrit par

une paire de points S(S.x, S.y) et S'(S'.x, S'.y).

A: Point correspondant à une extremité du segment.

Ce point a pour coordonnées (A.x,A.y).

 $B:\;\;$ Point correspondant à l'autre extremité du segment.

Ce point a pour coordonnées (B.x,B.y).

Sorties: Boléen, vrai si le segment appartient à la scene, faux sinon.

Effets:

1: **procedure** BELONGSTOSCENE(BSP, A, B)

2: $d \leftarrow \text{COEFICIENTANGULAIRE}(A, B)$

3: **retourner** RECHERCHER(BSP, A, B, d)

4: end procedure

Algorithm 2 rechercher

```
BSP:
                       Partition de recherche binaire
 Entrées :
                       On assume que chaque noeud contient l'équation de la droite qu'il décrit et (facultatif) le
                       segment qui lui est confondu, et chaque feuille contient un segment, décrit par
                       une paire de points S(S.x, S.y) et S'(S'.x, S'.y).
                 P:
                       Point, premiére extremité du segment recherché dans le BSP
                       Point, deuxième extremité du segment recherché dans le BSP
                       Entier (ou valeur sentinelle +\infty), coeficient angulaire du segment recherché.
 Sorties:
                       Boléen, vrai si le segment PB appartient au BSP
 Effets:
 1: procedure RECHERCHER(BSP, P, B, d)
       S[] \leftarrow \text{nouvelle liste vide}
 3:
       LOCALISER(BSP, P, S[])
       REDUIRE(S[], d)
 4:
       if S[] vide then
 5:
 6:
          retourner False
 7:
       else
 8:
          segment \leftarrow S[0]
          P' \leftarrow extremité de segment qui n'est pas P
9:
          if P' pas sur un bord then
10:
              if P' \neq B then
11:
                 retourner False
12:
13:
              else
14:
                 retourner True
              end if
15:
          else
16:
              retourner RECHERCHER(BSP, P', B, d)
17:
18:
          end if
19:
       end if
20: end procedure
```

Algorithm 3 rechercher

```
Entrées:
                           Racine de la sous-partition de recherche binaire que l'on doit chercher
                   root:
                           Point que l'on recherche.
              return[]:
                           Liste contenant les résultats de la recherche.
 Sorties:
 Effets:
                           La liste return[] est mise à jour.
 1: procedure LOCALISER(root, P, return[])
       {f if}\ root est une feuille {f then}
           if P \in root then
              ajouter root dans return[]
 4:
 5:
           end if
 6:
       else
 7:
           res \leftarrow résultat de la résolution de l'équation de la droite décrite par root avec P.x et P.y
           if res \geq 0 then
 8:
              LOCALISER(root+, P, return[])
9:
           else if res \leq 0 then
10:
11:
              LOCALISER(root-, P, return[])
           else
12:
              if P \in root then
13:
                  ajouter root dans return[]
14:
              end if
15:
              LOCALISER(root+, P, return[])
16:
17:
              LOCALISER(root-, P, return[])
           end if
18:
       end if
19:
20: end procedure
```

Algorithm 4 rechercher

```
Ensemble de segments à réduire.
Entrées :
             S[]:
                     Entier (ou valeur sentinelle +\infty), coeficient angulaire du segment recherché.
               d:
Sorties:
                     La liste S[] ne contient plus qu'un ou zéro segments, celui qui à la direction d.
Effets:
1: procedure REDUIRE(S[], d)
      for all elements s 	ext{ de } S[] do
          sd \leftarrow \text{COEFICIENTANGULAIRE}(s.A, s.B)
3:
4:
          if sd \neq d then
             retirer s de S[]
5:
6:
          end if
      end for
8: end procedure
```

```
Algorithm 5 rechercher
```

```
Entrées :
             A:
                  Racine de la sous-partition de recherche binaire que l'on doit chercher
                  Point que l'on recherche.
Sorties:
                  Le coeficient angulaire de la droite passant par A et B.
                  Une valeur sentinelle +\infty sera retournée si la pente est verticale.
Effets:
1: procedure COEFICIENTANGULAIRE(A, B)
     if A.x - B.x == 0 then
         retourner +\infty
3:
      else
4:
         retourner (A.y - B.y)/(A.x - B.x)
5:
     end if
6:
7: end procedure
```