

Programmation Orientée Objets et Physique

Outils Numériques / Semestre 6 / Institut d'Optique / B4_0

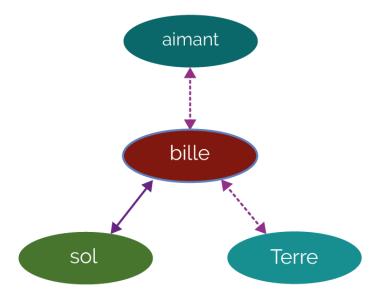
Un monde d'objets



https://masevaux.fr/objets_trouves/

Des objets qui interagissent





https://www.lepoint.fr/dossiers/societe/velo-libre-service-velib/



Déroulement du module

6 séances

- 1 séance : Découverte de la programmation orientée objets
- 4 séances : Mini-Projet
 - A choisir parmi 2 sujets
 - Travail en binôme
- 1 séance : Evaluation

Livrables attendus

Vous aurez 10 minutes lors de la séance 6 pour présenter l'ensemble de vos résultats et vos analyses.

Pour valider cette session, vous devez présenter les livrables suivants :

- 1. Diagramme de classe et répartition du travail
- 2. Classes commentées (selon la norme PEP 8) pour générer des objets
- 3. Graphiques légendés incluant toutes les données nécessaires à la bonne compréhension des données présentées
- 4. Analyse des figures obtenues

Les critères d'évaluation et les étapes à suivre sont donnés dans chacun des sujets.



Evaluation / Présentation en séance 6

Présentation du travail

Vous serez convoqués par binôme 15 min avant le début de votre présentation.

Vous aurez alors 5 min pour présenter les aspects suivants de votre travail :

- 1 min Présentation générale Problématique Diagramme de classe
- 2 min Résultats sur le système final
- 2 min Code d'une classe

Vous aurez ensuite 3 à 4 min de questions par le jury.



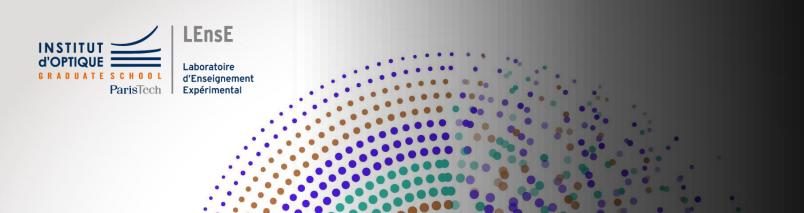
Evaluation / Critères

Critères d'évaluation

Vous serez évalué.e selon les critères suivants :

- Méthodologie
 - Bon usage de la programmation orientée objet
 - * objets mis en oeuvre
 - * attributs et méthodes utiles pour chaque objet
 - Diagramme de classe
 - Répartition de l'écriture du code
- Programmation
 - Respect de la charte PEP8 (noms des variables, méthodes, commentaires...)
 - Utilisation, écriture et validation de classes
- Physique
 - Graphiques pertinents et légendés
 - Données pertinentes de test
- Avancement
 - Application de base validée
 - Ouverture





Projets

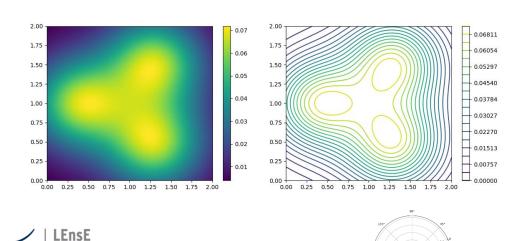
Outils Numériques / Semestre 6 / Institut d'Optique / B4_0

Projets / ONIP-2

Projet A

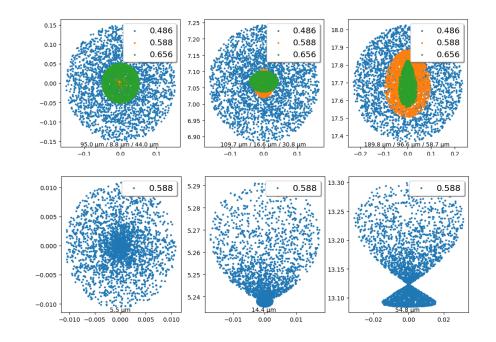
Expérimental

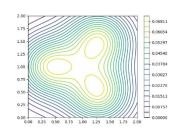
Carte d'éclairement de sources incohérentes



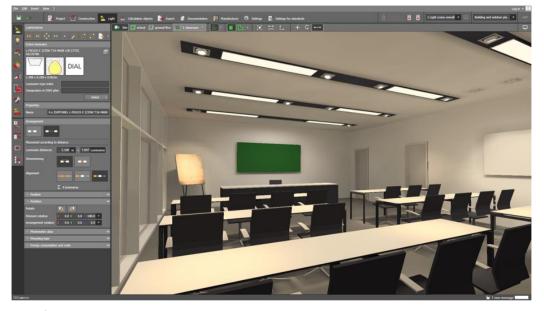
Projet B

Tracé de rayons



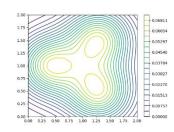


calculer la carte d'éclairement produit par un ensemble de sources incohérentes



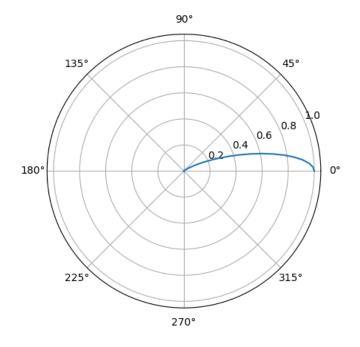
Eclairage en 3D - DIALux





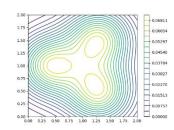
calculer la carte d'éclairement produit par un ensemble de sources incohérentes

Source caractérisée par leur indicatrice de rayonnement



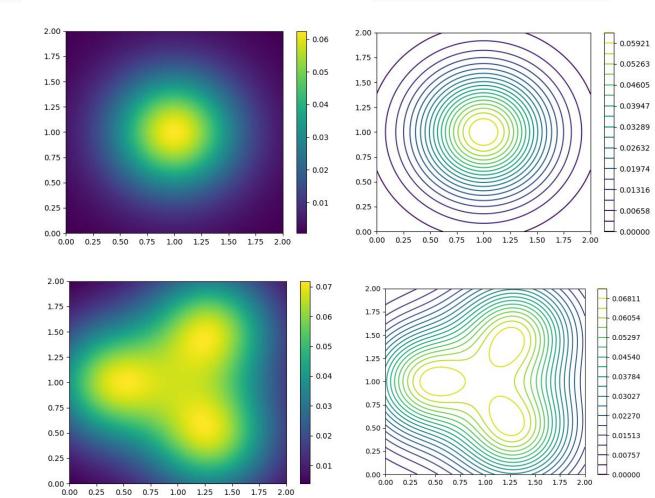
$$I(\alpha) = I_0 \cdot \exp(-(4 \cdot \ln(2)) \cdot (\alpha/\Delta)^2)$$



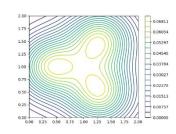


calculer la carte d'éclairement produit par un ensemble de sources incohérentes

Eclairement d'une sc $E=rac{I\cdot\cos(\psi)}{d^2}$ donnée par la formule de Bouguer







calculer la carte d'éclairement produit par un ensemble de sources incohérentes

Grandes étapes

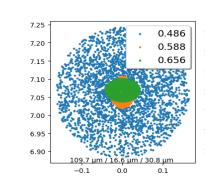
- Définir une source lumineuse
- Définir un plan de travail
- Définir un système comprenant un plan de travail et un ensemble de sources lumineuses
- Calculer l'éclairement produit en tout point du plan de travail par chacune des sources lumineuses
- Calculer l'éclairement de l'ensemble des sources et afficher la carte

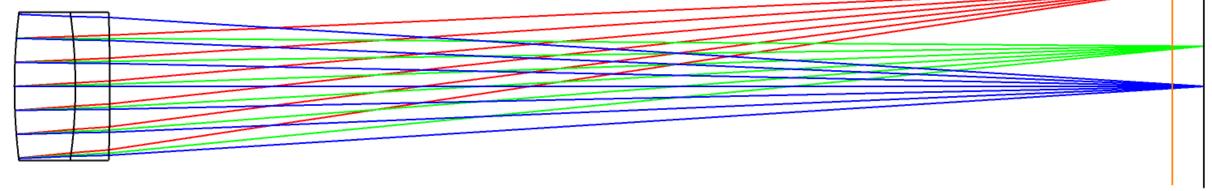
Ouvertures

- Optimiser un éclairement sur un plan de travail donné avec un nombre fini de sources
- Afficher une carte en 3D
- Ajouter des surfaces de travail (opaque)



Projet B / Tracé de rayons en 3D

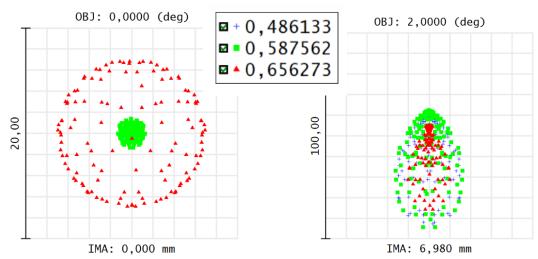




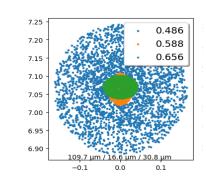
Loi de Snell/Descartes appliquées en 3D

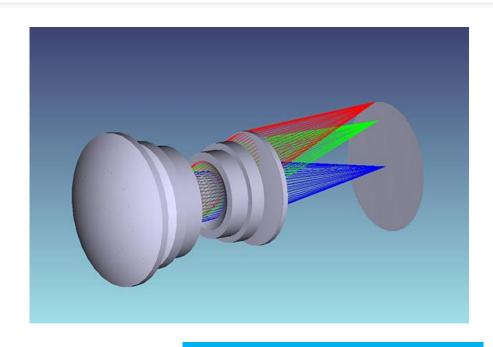
Les dimensions de la tache image renseigne sur la qualité de l'image et les aberrations optiques





Projet B / Tracé de rayons en 3D





Grandes étapes

- Définir un rayon et un dioptre sphérique
- Définir un matériau
- Définir un système optique
- Calculer l'intersection dioptre/rayon
- ❖ Appliquer les lois de Snell/Descartes en 3D
- Définir les paramètres initiaux des rayons
- Propager les rayons
- Calculer l'écart type du rayon de la tache

Ouvertures

- Chromatisme et champ
- Optimisation de la mise au point
- Représentation 2D du système en coupe

