

Examen, INFO602, Session 1

Documents autorisés : tous documents du cours/td/tp, notes manuscrites (nb : pas de livres)

Les exercices sont indépendants. Le barème est indicatif. Il dépasse volontairement 20.

Exercice 1. Notations O , Ω , Θ (/6)

Complétez le tableau ci-dessous en indiquant si f est un grand O , un grand Ω ou un grand Θ de la fonction g (pour n tendant vers l'infini). Attention, Juste = +0,4, Faux = -0,4, Rien = +0, ceci pour éviter que vous ne répondiez au hasard.

		g		
		$n^2 + 3n \log n$	2^{n-1}	$3n + \frac{n}{2} \log n$
f	$n\sqrt{n} + 10$			
	$n^2(n+1)$			
	$n \log n$			
	$2^{n+1} + 2n^2$			
	$n + 3 \log n$			

Exercice 2. Fonction mystère (/4)

Que calcule F ? Quelle est sa complexité en pire cas? Plus généralement, si on remplace 10 par un entier $a \geq 2$ quelconque, quelle fonction mathématique classique approche F ?

```
// n est un nombre entier positif ou nul.
Fonction F( E n : Entier ) : entier ;
début
| if n == 0 then Retourner 0;
| else Retourner 1+F(n/10);
fin
```

Exercice 3. Complexité d'une fonction récursive (/4)

On se donne un algorithme dont le temps d'exécution est de la forme : $T(1) = O(1)$, et $T(n) = 3T(n/2) + 6n$.

Quelle est la complexité en pire cas de cet algorithme en fonction de n ? Justifiez votre résultat.

NB : il s'agit de la complexité de l'algorithme de multiplication de grands entiers sur n bits proposé par Karatsuba en 1960.

Exercice 4. Polygones simples, convexité et points intérieurs (/7,5)

Si $Q = (q_i)_{i=0..n-1}$ est un polygone simple, il existe une façon relativement simple de savoir si un point p est à l'intérieur de Q . On trace un rayon $[p, r]$ à partir de p , où r est un point différent de p , et on compte le nombre de fois où $[p, r]$ intersecte le bord de Q . Si ce nombre est impair alors le point est à l'intérieur, sinon le point est à l'extérieur (voir illustration page suivante).

Nb : dans la suite, pour simplifier, on supposera toujours que le rayon $[p, r]$ ne traverse pas un sommet de Q , ni se s'aligne avec un côté de Q . C'est une hypothèse réaliste si r est bien choisi ou si r est tiré au hasard.

Nb : on vous redonne dans la page suivante quelques fonctions de base de géométrie algorithmique, que vous pouvez utiliser dans vos algorithmes.

- (/2) Adaptez la fonction INTERSECTION-SEGMENTS du cours (rappelée plus loin) pour en faire une fonction INTERSECTION-RAYON(p_1, p_2, p_3, p_4) qui retourne vrai si et seulement le rayon $[p_1, p_2]$ intersecte le segment fermé $[p_3, p_4]$.

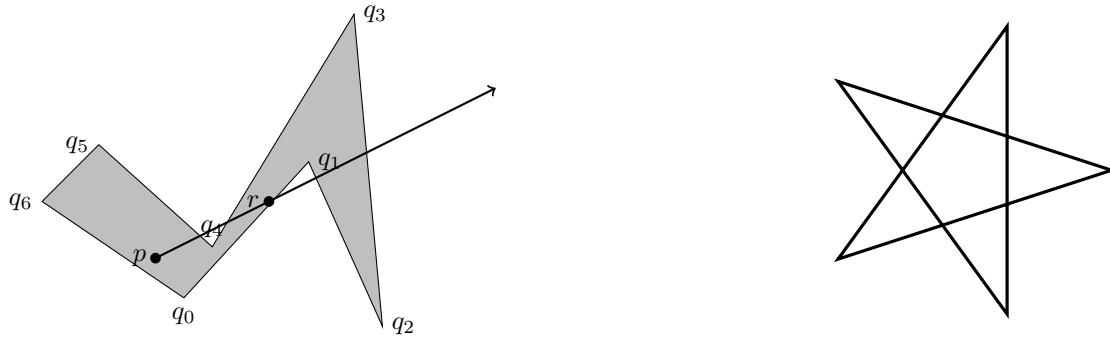


FIGURE 1 – (Gauche) le point p est dans le polygone Q car $[p, r]$ intersecte 5 fois le bord de Q . (Droite) un polygone non simple : le pentacle.

2. (/2,5) Ecrire maintenant l'algorithme qui teste si un point p est à l'intérieur de Q . On attend ici un algorithme simple de complexité linéaire en le nombre de sommets de Q . Son prototype sera
Fonction ESTINTÉRIEUR ?(E p : Point, E Q : Polygone) : booléen
NB : On écrira $Q.n$ pour avoir le nombre de sommets de Q , et $Q[i]$ pour accéder au i -ème sommet, avec l'indice i pris modulo $Q.n$. N'oubliez pas de choisir un r .
3. (/1,5) Si maintenant Q est un polygone convexe, combien de fois le rayon $[p, r]$ peut-il intersecte le bord de Q ?
4. (/1,5) Prenons maintenant Q un polygone non simple comme le pentacle. Dessinez-le et remplissez en gris les zones où cet algorithme retournera intérieur et laissez en blanc les zones où cet algorithme retournera extérieur. Y trouvez-vous une logique ?

```

// Retourne un nombre > 0 si et seulement si r est à gauche du rayon [p,q], un
// nombre < 0ssi r est à droite de [p,r], et 0 si p,q,r sont alignés.
Fonction ORIENTATION( E  $p, q, r$  : Point ) : réel ;
début
| Retourner  $(q.x - p.x) * (r.y - p.y) - (q.y - p.y) * (r.x - p.x)$  ;
fin
// Sachant que r est sur la droite (pq), détermine si r ∈ segment [pq].
Fonction SUR-SEGMENT( E  $p, q, r$  : Point ) : booléen ;
début
| Retourner  $\min(p.x, q.x) \leq r.x \leq \max(p.x, q.x)$  et  $\min(p.y, q.y) \leq r.y \leq \max(p.y, q.y)$  ;
fin
// Détermine si les segments  $[p_1, p_2]$  et  $[p_3, p_4]$  s'intersectent.
Fonction INTERSECTION-SEGMENTS( E  $p_1, p_2, p_3, p_4$  : Point ) : booléen;
début
|  $d_1 \leftarrow \text{ORIENTATION}(p_3, p_4, p_1);$ 
|  $d_2 \leftarrow \text{ORIENTATION}(p_3, p_4, p_2);$ 
|  $d_3 \leftarrow \text{ORIENTATION}(p_1, p_2, p_3);$ 
|  $d_4 \leftarrow \text{ORIENTATION}(p_1, p_2, p_4);$ 
| si  $((d_1 < 0 \text{ et } d_2 > 0) \text{ ou } (d_1 > 0 \text{ et } d_2 < 0))$  et  $((d_3 < 0 \text{ et } d_4 > 0) \text{ ou } (d_3 > 0 \text{ et } d_4 < 0))$ 
| | alors Retourner Vrai ;
| | sinon si  $d_1 = 0$  et SUR-SEGMENT( $p_3, p_4, p_1$ ) alors Retourner Vrai ;
| | sinon si  $d_2 = 0$  et SUR-SEGMENT( $p_3, p_4, p_2$ ) alors Retourner Vrai ;
| | sinon si  $d_3 = 0$  et SUR-SEGMENT( $p_1, p_2, p_3$ ) alors Retourner Vrai ;
| | sinon si  $d_4 = 0$  et SUR-SEGMENT( $p_1, p_2, p_4$ ) alors Retourner Vrai ;
| | sinon Retourner Faux ;
fin

```
