# Présentation du projet LSystem

Augustin L.

Luka K.

Maël F.

Paul M.

Université de Caen Normandie L2 Info Groupe 4B

May 4, 2023



- Présentation du projet
  - Description générale du projet
  - Objectif du projet
- Présentation des différentes interfaces
  - Le menu principale
  - En console
  - Interface 2D
  - Interface 3D
- 3 Les algorithmes importants
  - Le modèle
  - Les dessins
  - Les threads
- 4 Les tests
- Conclusion



# Les objectifs du projet

- Développement d'un LSystem
- Comprendre ce que sont les Systemes de Lindenmayer
- Projet codé à l'aide de contrats pour contrer les erreurs
- Développer un interpréteur de LSystem
- Développer une première interface en console
- Développer une interface 2D
- Développer une interface 3D

# Exemple de rendu finale en 2D/3D

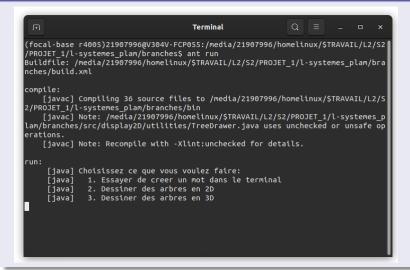


Figure: Exemple d'arbre en 2D et 3D

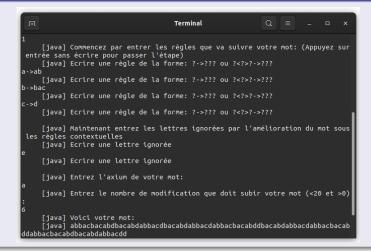


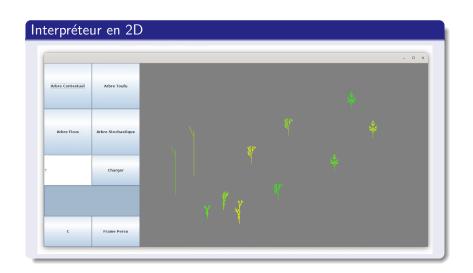
Figure: source:https://en.wikipedia.org/wiki/L-system

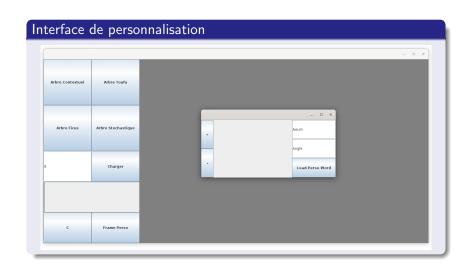
# Le menu principale



### Interpréteur en console







En console Interface 2D Interface 3D

# Interpréteur en 3D

### Evolution d'un mot

```
fonction readAndApplyRulesToWord(entier n, bar de chargement)
met la bar de chargement à 0%
récupère le mot qui se rapproche le plus de la modification voulue
si le mot n'est pas enregistrer l'ajoute dans la backUp
sinon modifie automatiquement le mot avec sa backUp
boucle de n itération
on avance la bar de chargement
création d'un mot temporaire vide(motTmp)
boucle parcourant chaque lettre du mot
modification des lettres precedentes et suivantes
vérification pour les règles contextuelles
modification de motTmp selon la règle de la lettre
le mot de base récupère le mot temporaire
ajout du mot dans la backUp
rempli la bar de chargement
```

Figure: L'algorithme readAndApply

### Dessin en 2D

```
fonction paintTree2D()

boucle parcourant le mot
    crée unel liste de Double (lastco)
    ajoute le point de départ x/y de l'arbre dans lastCo avec un angle à 0
    si le motif = "forward"
        lance froward"
        lance froward qui trace un trait suivant la position x/y point de départ avec l'angle donné
        met l'ArrayList lastCo au point d'arrivé du trait avec son angle
    si le motif = "memorisedPosse"
    sauvegarde la position x/y actuel du point
    si le motif = "backMemorisedPosse"
        met le valeurs x/y de lastCo à celle de la dernière sauvegarde
    si le motif = "turnLeft"
        met la valeur de l'angle de lastCo à elle même - la valeur d'angle de l'arbre
    si le motif = "turnLight"
    met la valeur de l'angle de lastCo à elle même + la valeur d'angle de l'arbre
```

Figure: Algorithme permmettant de dessiner un arbre en 2D

### Dessin en 3D

```
fonction paintTree3D()
   création des positions x/v/z et des angles x/v/z et les mets à 0
   boucle parcourant le mot
       si le motif = "forward"
           crée un cylindre à partir des positions x/v/z avec les angles de l'arbres
            modifie les variables x/y/z à la position d'arrivée
       si le motif = "turnLeft"
            met la valeur de la variable v à elle + la valeur d'angle de l'arbre
       si le motif = "turnRight"
            met la valeur de la variable v à elle - la valeur d'angle de l'arbre
       si le motif = "pitchDown"
            met la valeur de la variable x à elle + la valeur d'angle de l'arbre
       si le motif = "pitchUp"
            met la valeur de la variable x à elle - la valeur d'angle de l'arbre
       si le motif = "rollLeft"
            met la valeur de la variable z à elle + la valeur d'angle de l'arbre
       si le motif = "rollRight"
            met la valeur de la variable z à elle - la valeur d'angle de l'arbre
       si le motif = "turnAround"
            met la valeur de la variable y à elle + 180
       si le motif = "savePose"
           sauvegarde la position x/y/z actuel du point
       si le motif = "savePose"
            met les valeurs x/v/z du point à celle de la dernière sauvegarde
```

Figure: Algorithme permmettant de dessiner un arbre en 3D

# Thread de la frame de personnalisation

```
Cette méthode est l'action a faire lorsque le bouton est cliqué.
Oparam e l'action performé
@Override
public void actionPerformed(ActionEvent e){
 if(this.getInterface2d().getInterfacePerso().isVisible() == false){
   Thread thread = new Thread(this);
   thread.start();
@Override
public void run()
 this.getInterface2d().afficheFramePerso();
```

# Thread du chargement d'un arbre

```
/**
Cette méthode est le actionPerfomed lorque l'on clique sur le bouton qui lance le thread de chargement du mot.

@param e arguement obligatoire de la méthode actionPerfomed

*/
@Override
public void actionPerformed(ActionEvent e){
    if(this.getInterface2d().getWord() != null){
        Thread thread = new Thread(this);
        thread.start();
    }
}

/**
Cette méthode est le run du thread qui est lancé depuis le actionPerformed du bouton qui charge un wordGraph.

*/
@Override
public void run(){
    this.getInterface2d().setWordGraph(this.rulesGraphics, taille.setOccu());
}
```

Figure: Thread permettant de charger un arbre

Présentation du projet
Présentation des différentes interfaces
Les algorithmes importants
Les tests
Conclusion

# Exemple de code de nos tests

```
//Initialisation de la class
RuleNormal ruleTest1 = new RuleNormal(letter;"A", rule:"AA");
RuleNormal ruleTest2 = new RuleNormal(letter;"B");
RuleNormal ruleTest3 = new RuleNormal(letter;"C", rule:"CC");
//Test getKey()
assert ruleTest1.getKey().equals("A") : "Test failed: getKeys()";
assert ruleTest2.getKey().equals("B") : "Test failed: getKeys()";
assert ruleTest3.getKey().equals("C") : "Test failed: getKeys()";
```

### Résulats de nos tests

```
Terminal
/PROJET 1/l-systemes plam/branches$ ant test
Buildfile: /media/21907996/homelinux/STRAVAIL/L2/S2/PROJET 1/l-systemes plam/bra
nches/build.xml
compile:
    [javac] Compiling 36 source files to /media/21907996/homelinux/$TRAVAIL/L2/S
2/PROJET 1/l-systemes plam/branches/bin
    [javac] Note: /media/21907996/homelinux/$TRAVAIL/L2/S2/PROJET 1/l-systemes p
lam/branches/src/display2D/utilities/TreeDrawer.java uses unchecked or unsafe op
erations.
   [iavac] Note: Recompile with -Xlint:unchecked for details.
test:
     [java] RuleNormal: All tests passed.
     [java] RuleStochastic: All tests passed.
     [java] RuleContextuel: All tests passed.
     [java] RulesMap: All tests passed.
     [java] Word: All tests passed.
     [java] WordBackUp: All tests passed.
BUILD SUCCESSFUL
Total time: 2 seconds
(focal-base r4005)219079960V304V-FCP055:/media/21907996/homelinux/STRAVAIL/L2/S2
/PROJET 1/l-systemes plam/branches$
```

Présentation du projet
Présentation des différentes interfaces
Les algorithmes importants
Les tests
Conclusion

# Les objectifs du projet

- Les problèmes rencontrés et les points à améliorer
- Notre ressenti sur le projet