DECLARATION OF AUTHORSHIP

DÉDICACES

À mon père NDADJI EMMANUEL et à ma mère MAFFO ZEMTSOP MARIE.

REMERCIEMENTS

Alors...

— Au Dr...;

— À...;

TABLE OF CONTENTS

Chapitre III ► Fusion consensuelle des mises à jour des répliques partielles	8
Partie II – Another part	7
Chapitre II ► L'édition coopérative des documents structurés	6
I.2 - Synthèse	5
I.1.2.2 - Classification des systèmes de CSCW	5
I.1.2.1 - Les caractéristiques des systèmes de CSCW	4
I.1.2 - Notion de Travail Coopératif Assisté par Ordinateur (CSCW) .	4
I.1.1 - L'organisation du travail	4
Chapitre I ➤ Notions d'édition coopérative et de conflits I.1 - Le travail coopératif	3
Partie I – A part	2
La problématique étudiée	1
L'édition coopérative des documents structurés	1
Les documents structurés	1
Le contexte du travail	1
Introduction	1
Abstract	XII
Résumé	x xii
Table des figures	ix
	viii
·	vii
Liste des Symboles	vi
Table of Contents	iv
Remerciements	iii
Dédicaces	ii

TABLE OF CONTENTS v

Conclusion générale	
La problématique étudiée et les choix méthodologiques	
Analyse critique des résultats obtenus	
Quelques perspectives	

LISTE DES SYMBOLES

- \mathbb{G} A grammatical model of workflow;
- t_{i_f} A global artefact obtained after merging a set of artefacts.

LISTE DES ACRONYMES

P2P Peer to Peer;

BPMN Business Process Model and Notation.

LISTE DES TABLEAUX

I - Un tableau	6
II - Les schémas des règles de transition pour notre exemple	11

TABLE DES FIGURES

1 - Matrice 2×2 de *Johansen* pour la catégorisation des systèmes de CSCW. 5

RÉSUMÉ

Le travail réalisé dans ce mémoire...

Mots clés : Documents structurés, Workflow d'édition Coopérative, Fusion des répliques partielles, Conflits, Consensus, Automates d'arbre, Produit d'automates, Évaluation paresseuse, TinyCE v2.

THESIS TITLE IN THE SECOND LANGUAGE

ABSTRACT

The work presented ...

Keywords: Structured documents, Worflow of cooperative edition, Merging partial replicas, Conflict, Consensus, Tree automata, Automata product, Lazy evaluation, TinyCE v2.

INTRODUCTION

CONTENTS Le contexte du travail	1 1
Le contexte du travail	
La coopération et la collaboration	
Les documents structurés gjfjh	
L'édition coopérative des documents structurés Le processus [?, ?] consiste	
La problématique étudiée	
Pendant la	

Première partie A part

I

CHAPITRE

ÉTAT DE L'ART SUR L'ÉDITION COOPÉRATIVE ET SUR LA NOTION DE CONFLITS

SOMMAIRE —		
I.1 - Le travail coopératif 3
I.2 - Synthèse 5

Le travail que nous menons dans ce mémoire s'inscrit dans le domaine de recherche du CSCW (Computer Supported Cooperative Work) ou TCAO (Travail Coopératif Assisté par Ordinateur) en français. Nous considérons un système à flots de tâches (worflow system) dont les acteurs, géographiquement distants, coordonnent leurs activités par échange de documents électroniques qu'ils éditent de façon désynchronisée. Les systèmes logiciels chargés d'assurer la coopération entre les différents acteurs doivent présenter certaines caractéristiques afin de faire face aux contraintes du CSCW. Dans ce chapitre nous présentons la notion de travail coopératif (sect. I.1) en faisant le parallèle avec le CSCW (sect. I.1.2) et les systèmes de CSCW...

I.1. Le travail coopératif

Le terme...

Preuve. La preuve

I.1.1. L'organisation du travail

Sur le plan du travail...

Exemple 1 Le cultivateur et son champ

Un cultivateur...

I.1.2. Notion de Travail Coopératif Assisté par Ordinateur (CSCW)

La collaboration...

I.1.2.1. Les caractéristiques des systèmes de CSCW

La mise...

Système distribué

Dans un contexte distribué, chaque site possède des copies locales (répliques) des objets partagés et c'est donc sur ces copies que sont portées les contributions locales. Pour obtenir un état global, le système synchronise toutes les répliques. Par conséquent, il est crucial de mettre en place une procédure de contrôle de la concurrence et ce pour assurer la convergence des copies vers un même état.

Système non distribué

Dans...

Système synchrone

Le CSCW est synchrone lorsque les mises à jour apportées par un acteur sur les données partagées sont immédiatement (en un intervalle de temps raisonnable) visibles par l'ensemble des acteurs pouvant avoir accès à ces données. Ces systèmes sont dits temps réel. Les éditeurs collaboratifs temps réel (ou éditeurs WYSIWIS ¹) tels que *Etherpad* ² et *Google Docs* ³ en sont de parfaites illustrations.

Système asynchrone

Le...

^{1.} What You See Is What I See pouvant être traduit en ce que vous voyez est ce que je vois.

^{2.} Etherpad est un éditeur collaboratif temps réel disponible à l'adresse http://www.etherpad.org/.

^{3.} L'une des fonctionnalités de Google Docs est la possibilité de réaliser de l'édition temps réel et à plusieurs, https://docs.google.com/.

SYNTHÈSE 5

I.1.2.2. Classification des systèmes de CSCW

L'analyse...

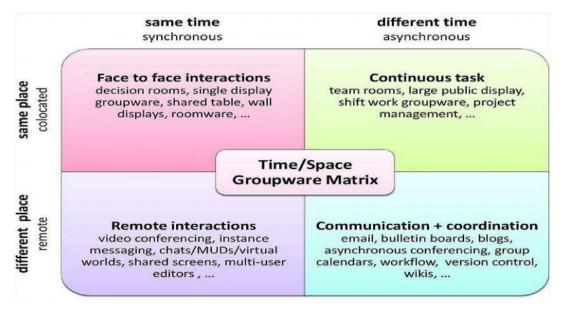


FIGURE 1 – Matrice 2 × 2 de Johansen pour la catégorisation des systèmes de CSCW.

I.2. Synthèse

Dans...

II

CHAPITRE

L'ÉDITION COOPÉRATIVE DES DOCUMENTS STRUCTURÉS

TABLE I – Un tableau

```
\langle A, w_1 \rangle \longrightarrow (P_1, [\langle C, u \rangle, \langle B, v \rangle])
                                                                                                                    \operatorname{si} w_1 = u[v]
\langle A, w_2 \rangle \longrightarrow (P_1, [\langle C, u \rangle, \langle B, w_{11} \rangle])
                                                                                                                    \text{si } w_2 = uw_{11} \text{ avec } w_{11} = [_{\omega}]_{\omega}
\langle A, w_3 \rangle \longrightarrow (P_2, [])
                                                                                                                    si w_3 = \varepsilon
\langle A, w_4 \rangle \longrightarrow (A_{\omega}, [])
                                                                                                                    si w_4 = (\omega)_{\omega}
\langle B, w_5 \rangle \longrightarrow (P_3, [\langle C, u \rangle, \langle A, v \rangle])
                                                                                                                    \operatorname{si} w_5 = u(v)
\langle B, w_6 \rangle \longrightarrow (P_3, [\langle C, u \rangle, \langle A, w_4 \rangle])
                                                                                                                    \sin w_6 = uw_4
\langle B, w_7 \rangle \longrightarrow (P_4, [\langle B, u \rangle, \langle B, v \rangle])
                                                                                                                    \sin w_7 = [u][v]
                    \longrightarrow (P_4, [\langle B, w_{11} \rangle, \langle B, v \rangle])
                                                                                                                    \sin w_8 = w_{11}[v]
\langle B, w_8 \rangle
                      \longrightarrow (P_4, [\langle B, u \rangle, \langle B, w_{11} \rangle])
                                                                                                                    si w_9 = [u]w_{11}
\langle B, w_9 \rangle
                                                                                                                      \sin w_{10} = w_{11}w_{11}
\langle B, w_{10} \rangle \longrightarrow (P_4, [\langle B, w_{11} \rangle, \langle B, w_{11} \rangle])
\langle B, w_{11} \rangle \longrightarrow (B_{\omega}, [])
                                                                                                                      \operatorname{si} w_{11} = [_{\omega}]_{\omega}
\langle C, w_{12} \rangle \longrightarrow (P_5, [\langle A, u \rangle, \langle C, v \rangle])
                                                                                                                      si w_{12} = (u)v
\langle C, w_{13} \rangle \longrightarrow (P_5, [\langle A, w_4 \rangle, \langle C, v \rangle])
                                                                                                                      \sin w_{13} = w_4 v
                         \longrightarrow (P_6, [\langle C, u \rangle, \langle C, v \rangle])
\langle C, w_{14} \rangle
                                                                                                                      si w_{14} = uv \neq \varepsilon
\langle C, w_{15} \rangle
                        \longrightarrow (C_{\omega}, [])
                                                                                                                      si w_{15} = \varepsilon
```

Deuxième partie Another part



CHAPITRE

FUSION CONSENSUELLE DES MISES À JOUR DES RÉPLIQUES PARTIELLES



CHAPITRE

UN PROTOTYPE D'ÉDITEUR COOPÉRATIF DÉSYNCHRONISÉ (TINYCE V2)

CONCLUSION GÉNÉRALE

Analyse critique des résultats obtenus		
Nous		
La problématique étudiée et les choix mét	hodologiques	
Le bilan		
Analyse critique des résultats obtenus		10
La problématique étudiée et les choix méthodologique Analyse critique des résultats obtenus		10 10



ANNEXE

UN AUTRE EXEMPLE COMPLET DE FUSION CONSENSUELLE

Dans cette annexe...

Les schémas des règles de transition

Rappelons que les schémas des transitions (complétés pour prendre en compte les documents non clos) de l'automate permettant de représenter les expansions des répliques partielles suivant la vue $\mathcal{V}_1 = \{A, B\}$ lorsqu'on associe les symboles de Dyck '(' et ')' (resp. '[' et ']') au symbole visible A (resp. B) et qu'on associe les symboles '($_{\omega}$ ' et ') $_{\omega}$ ' (resp. '[$_{\omega}$ ' et '] $_{\omega}$ ') au bourgeon A_{ω} (resp. B_{ω}) de type A (resp. B), sont les suivants :

De même...

TABLE II – Les schémas des règles de transition pour notre exemple

```
(P_1, [\langle C, u \rangle, \langle B, v \rangle])
                                                                                                                    \operatorname{si} w_1 = u[v]
\langle A, w_1 \rangle
\langle A, w_2 \rangle
                       \longrightarrow (P_1, [\langle C, u \rangle, \langle B, w_{11} \rangle])
                                                                                                                    si w_2 = uw_{11} avec w_{11} = [_{\omega}]_{\omega}
                     \longrightarrow (P_2,[])
\langle A, w_3 \rangle
                                                                                                                    si w_3 = \varepsilon
\langle A, w_4 \rangle
                    \longrightarrow (A_{\omega},[])
                                                                                                                    si w_4 = (\omega)_{\omega}
                    \longrightarrow (P_3, [\langle C, u \rangle, \langle A, v \rangle])
                                                                                                                    \operatorname{si} w_5 = u(v)
\langle B, w_5 \rangle
\langle B, w_6 \rangle
                    \longrightarrow (P_3, [\langle C, u \rangle, \langle A, w_4 \rangle])
                                                                                                                    \sin w_6 = uw_4
\langle B, w_7 \rangle \longrightarrow (P_4, [\langle B, u \rangle, \langle B, v \rangle])
                                                                                                                    si w_7 = [u][v]
                     \longrightarrow (P_4, [\langle B, w_{11} \rangle, \langle B, v \rangle])
                                                                                                                    \sin w_8 = w_{11}[v]
\langle B, w_8 \rangle
\langle B, w_9 \rangle
                      \longrightarrow (P_4, [\langle B, u \rangle, \langle B, w_{11} \rangle])
                                                                                                                    si w_9 = [u]w_{11}
\langle B, w_{10} \rangle \longrightarrow (P_4, [\langle B, w_{11} \rangle, \langle B, w_{11} \rangle])
                                                                                                                      \sin w_{10} = w_{11}w_{11}
                                                                                                                      \operatorname{si} w_{11} = [\omega]_{\omega}
\langle B, w_{11} \rangle
                        \longrightarrow (B_{\omega},[])
\langle C, w_{12} \rangle
                        \longrightarrow (P_5, [\langle A, u \rangle, \langle C, v \rangle])
                                                                                                                      si w_{12} = (u)v
\langle C, w_{13} \rangle \longrightarrow (P_5, [\langle A, w_4 \rangle, \langle C, v \rangle])
                                                                                                                      \sin w_{13} = w_4 v
                         \longrightarrow (P_6, [\langle C, u \rangle, \langle C, v \rangle])
\langle C, w_{14} \rangle
                                                                                                                       si w_{14} = uv \neq \varepsilon
\langle C, w_{15} \rangle
                        \longrightarrow (C_{\omega},[])
                                                                                                                       si w_{15} = \varepsilon
```



ANNEXE

QUELQUES FONCTIONS HASKELL POUR LE CALCUL DES CONSENSUS

Dans cette annexe...

Représentation des grammaires et des vues

Une grammaire est constituée d'un ensemble de symboles et d'un ensemble de productions. Nous représentons une grammaire par le type Gram suivant :

La fonction lhs (resp. rhs) prend en argument une grammaire G et une production p de G puis retourne le symbole en partie gauche (resp. la liste des symboles en partie droite) de p. À partir de ce type, on peut construire la grammaire \mathbb{G}_{expl} (chap II exemple ??) grâce au code Haskell suivant :

```
1 data Prod = P1 | P2 | P3 | P4 | P5 | P6 | P7 | Aomega | Bomega | Comega
               deriving (Eq, Show)
2
3 data Symb = A \mid B \mid C deriving (Eq. Show)
5 gram :: Gram Prod Symb
  gram = Gram lprod lsymb lhs_ rhs_
7
     where
8
         lprod = [P1, P2, P3, P4, P5, P6, P7]
9
         lsymb = [A, B, C]
10
         lhs_p = case p of
               P1 -> A; P2 -> A; P3 -> B; P4 -> B; P5 -> C; P6 -> C; P7 -> C
11
         rhs_p = case p of
12
               P1 -> [C, B]; P2 -> []; P3 -> [C, A]; P4 -> [B, B];
13
               P5 -> [A, C]; P6 -> [C, C]; P7 -> []
14
```

Les productions Aomega, Bomega et Comega ont été introduites pour pouvoir désigner les bourgeons de types respectifs A, B et C.