

# Conception et Pratique de l'Algorithmique

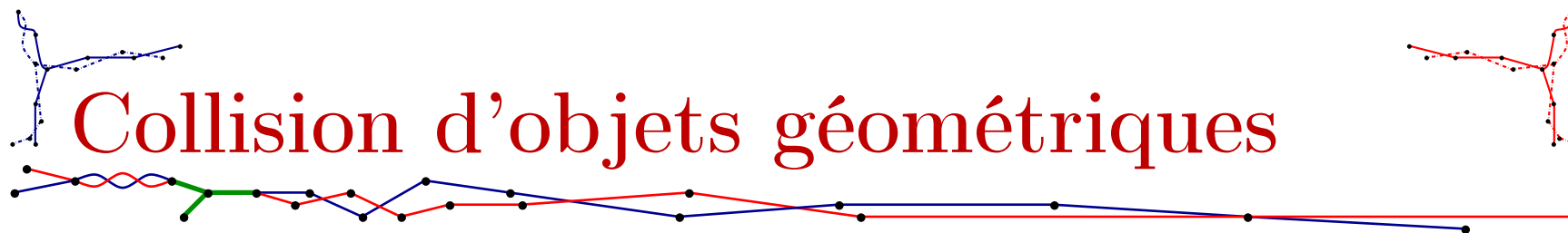
<http://www-apr.lip6.fr/~buixuan/cpaad2020>

Binh-Minh Bui-Xuan

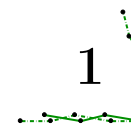
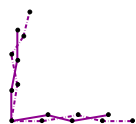
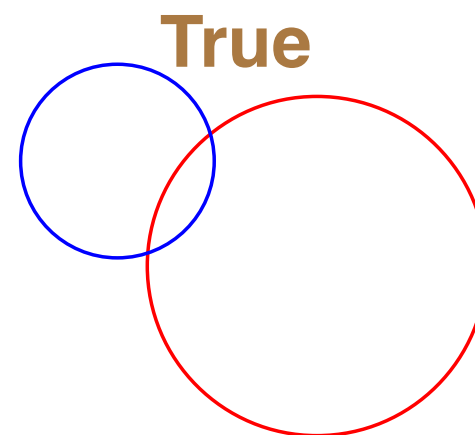
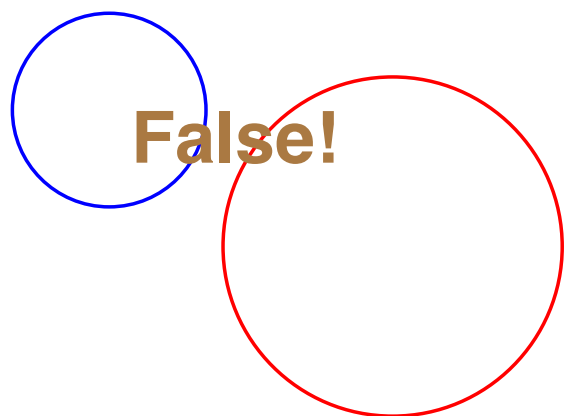


PARIS, Janvier 2021





QUESTION : touché ?



# Collision d'objets géométriques

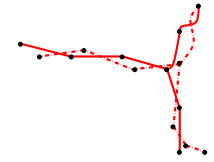
QUESTION : touché ?



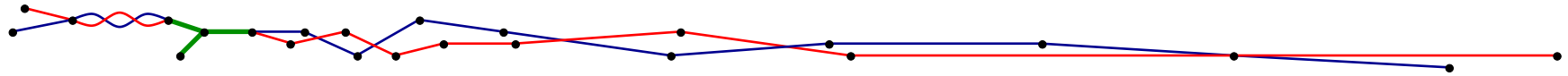
# Collision d'objets géométriques

QUESTION : touché ?





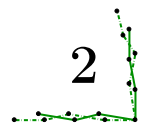
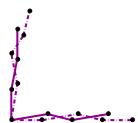
# Exercice : collision entre cercles

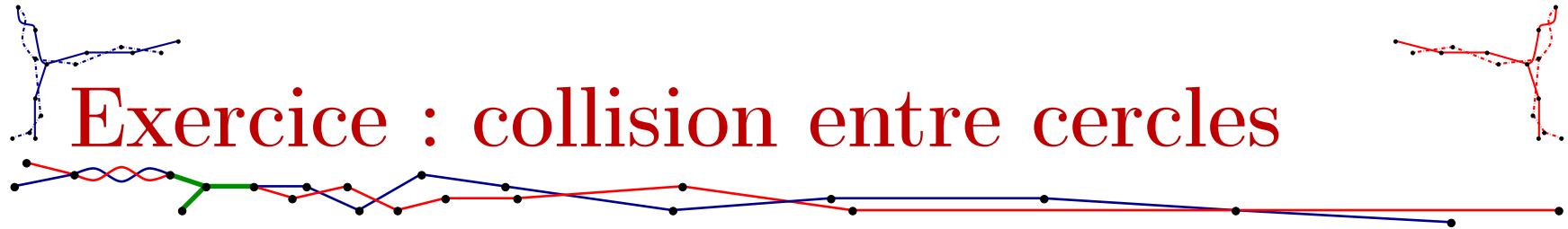


EXERCICE : Soient deux cercles  $c1$  et  $c2$  de rayons  $c1.radius$  et  $c2.radius$ , dont les coordonnées des centres sont  $(c1.x, c1.y)$  et  $(c2.x, c2.y)$ . Déterminer une condition nécessaire et suffisante pour que les deux cercles s'intersectent.

SUPPORT :

[http://www-apr.lip6.fr/~buiquan/files/RBB\\_collision\\_canevas.html](http://www-apr.lip6.fr/~buiquan/files/RBB_collision_canevas.html)





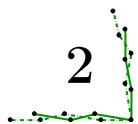
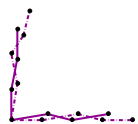
## Exercice : collision entre cercles

EXERCICE : Soient deux cercles  $c1$  et  $c2$  de rayons  $c1.radius$  et  $c2.radius$ , dont les coordonnées des centres sont  $(c1.x, c1.y)$  et  $(c2.x, c2.y)$ . Déterminer une condition nécessaire et suffisante pour que les deux cercles s'intersectent.

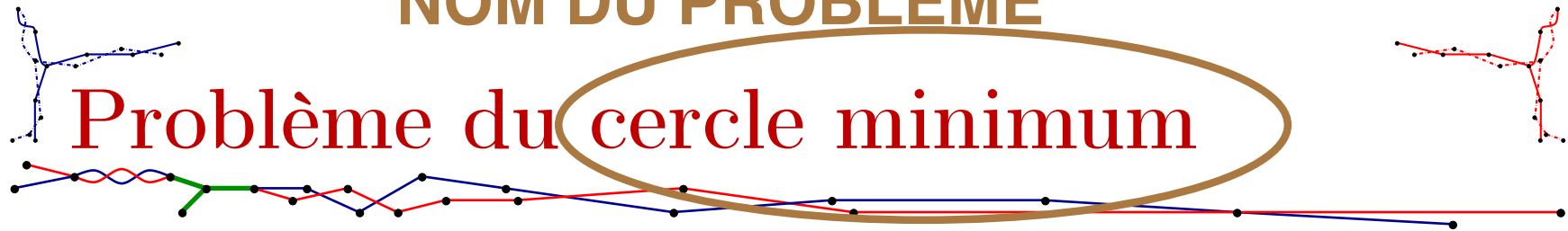
SUPPORT :

[http://www-apr.lip6.fr/~buxuan/files/RBB\\_collision\\_canevas.html](http://www-apr.lip6.fr/~buxuan/files/RBB_collision_canevas.html)

QUESTION : erreurs d'arrondi ?



## NOM DU PROBLEME



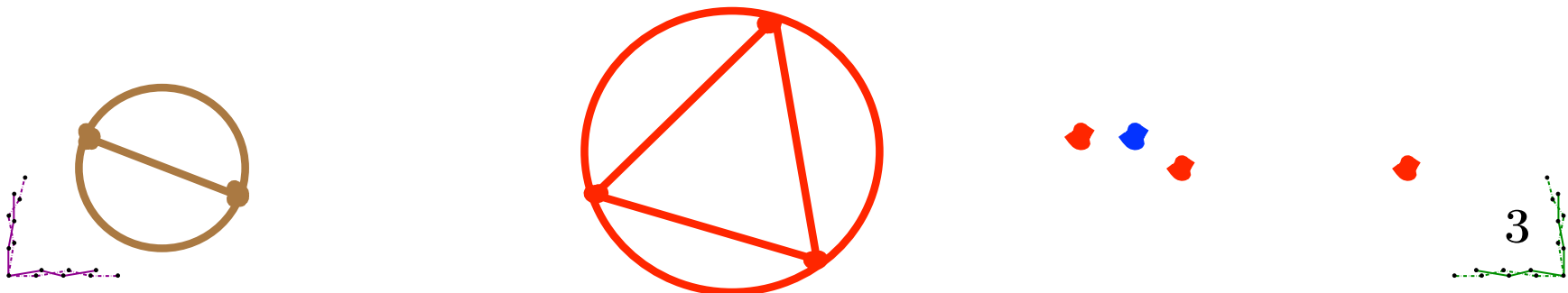
**IN :** Points, une liste de coordonnées de points en 2D

**OUT :** cercle couvrant tous les points de la liste, de rayon minimum

**public Circle calculCercleMin(ArrayList<Point> points);**

**Point p = new Point(x,y); //x et y de type double**

**Circle c = new Circle(x,y,radius); //x et y et radius de type double**



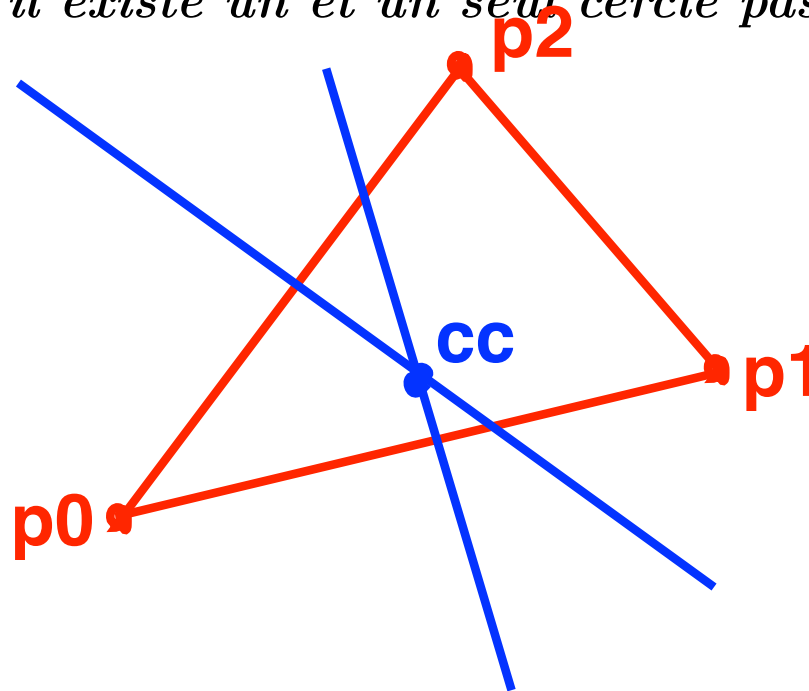
**cc.x = cercleCirconscrip\_x(p0,p1,p2)**  
**cc.y = cercleCirconscrip\_y(p0,p1,p2)**

**p0 = points.get(0); ....**

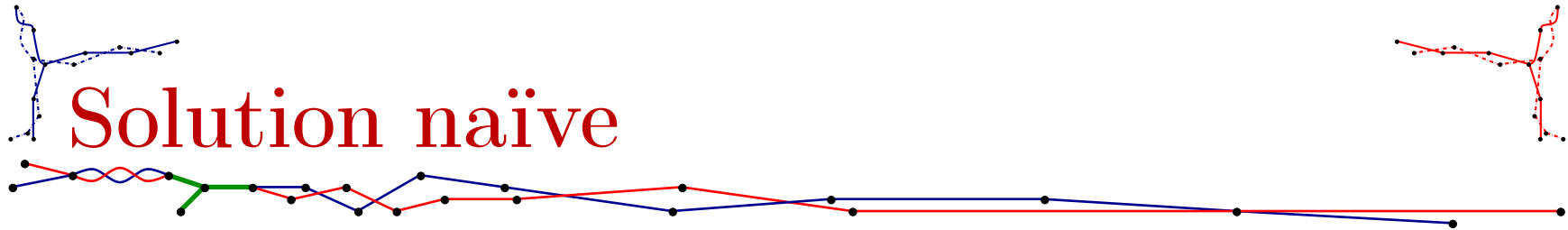
# Solution naïve

LEMME 1 : *si un cercle de diamètre égale à la distance de deux points de la liste couvre tout autre point de la liste, alors ce cercle est un cercle couvrant de rayon minimum.*

LEMME 2 : en 2D, il existe un et un seul cercle passant par 3 points non-colinéaires.





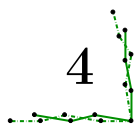
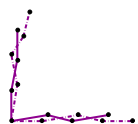


LEMME 1 : *si un cercle de diamètre égale à la distance de deux points de la liste couvre tout autre point de la liste, alors ce cercle est un cercle couvrant de rayon minimum.*

LEMME 2 : *en 2D, il existe un et un seul cercle passant par 3 points non-colinéaires.*

THÉORÈME : *le problème du cercle minimum peut être résolu en temps  $O(n^4)$ .*

QUESTION : *algorithme prouvant ce théorème ?*



# Notes pour révision

$n = \text{points.size}()$

L'algorithme naïf en question :

1. pour tout p dans Points
2.   pour tout q dans Points
3.      $c \leftarrow$  cercle de centre  $\frac{p+q}{2}$  de diamètre  $|pq|$
4.     si c couvre tous les points de Points alors retourner c
5. resultat  $\leftarrow$  cercle de rayon infini
6. pour tout p dans Points
7.   pour tout q dans Points
8.     pour tout r dans Points
9.      $c \leftarrow$  cercle circonscrit de p, q et r
10.     si c couvre Points et c plus petit que resultat
11.     alors resultat  $\leftarrow$  c
12. retourner resultat

$O(n^3)$

$O(n^2)$

$O(1)$

$O(n)$

rayon = MAX\_DOUBLE

$O(1)$

$O(n^4)$

$O(n^3)$

$O(1)$

$O(n)$

$O(1)$

$\Rightarrow$  au total  $O(n^4) = O(n^3) + O(n^4) + O(1)$

# Exercice : estimation du temps

$$2^{30} = 2^{10} \cdot 2^{10} \cdot 2^{10} = 1024 * 1024 * 1024 \sim 10^3 \cdot 10^3 \cdot 10^3$$

QUESTION : un ordinateur de l'ordre du Giga-Hertz exécutant un algorithme en  $O(n^4)$ , avec  $n = 10000$ , quel est le temps d'exécution attendu (en ordre de grandeur) ?

- algorithme en  $O(n^3)$  ?
- algorithme en  $O(n^2)$  ?
- algorithme en  $O(n)$  ?
- algorithme en  $O(\log n)$  ?

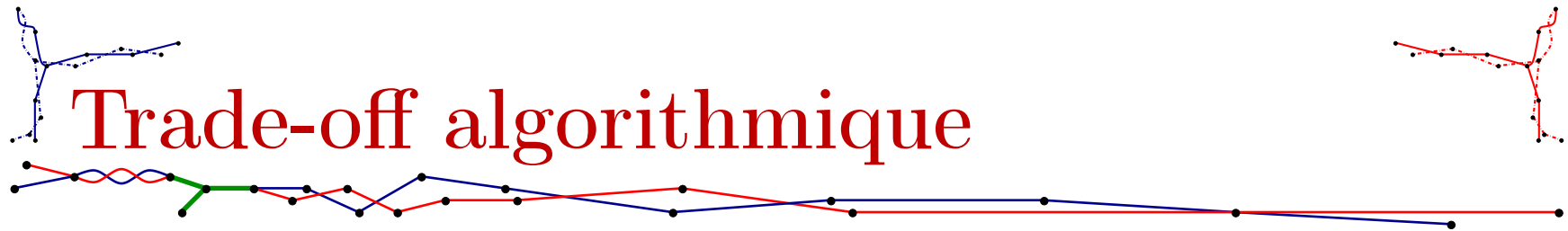
Pour  $n = 10.000$

pour  $O(n^3) \rightarrow \sim h$

pour  $O(n^2) \rightarrow \sim sec$

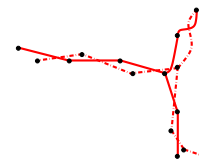
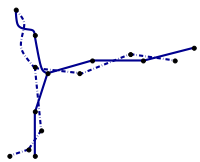
	n	Kb	Mb	Gb	Tb
$O(n)$	$\sim us$	$\sim ms$	$\sim sec$	$\sim h$	
$O(n \log n)$					
$O(n^2)$					
$O(n^3)$					
$O(n^4)$	$\sim h$	$\sim 1 Ma$	$\times$	$\times$	

big

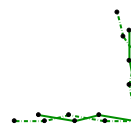
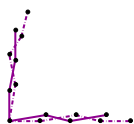


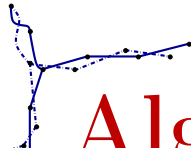
Qualité du résultat vs. temps d'exécution :

QUALITÉ GAGNE	TEMPS GAGNE	TRADE-OFF
imagerie médicale	audio-visuel	concours de prog.
systèmes critiques	appli. en temps réel	critère d'optimisation

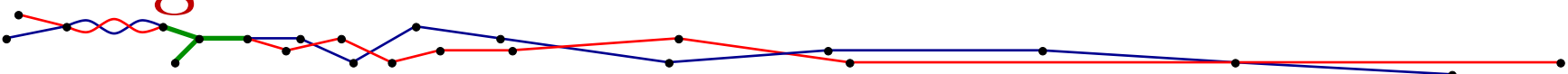
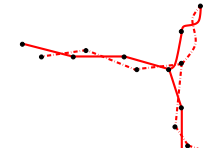


# Techniques d'approximation

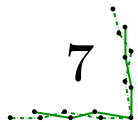
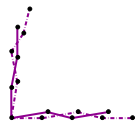
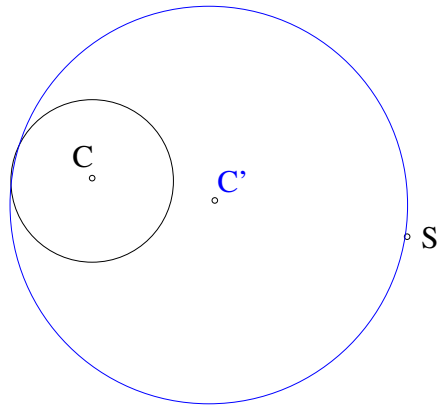





# Algorithme incrémental

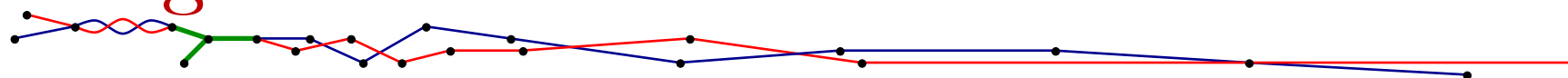
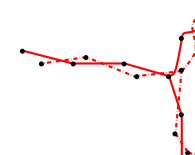


IDÉE : si un cercle ne couvre pas tous les points, on l'agrandit pour couvrir l'ancien cercle, plus au moins un nouveau point.

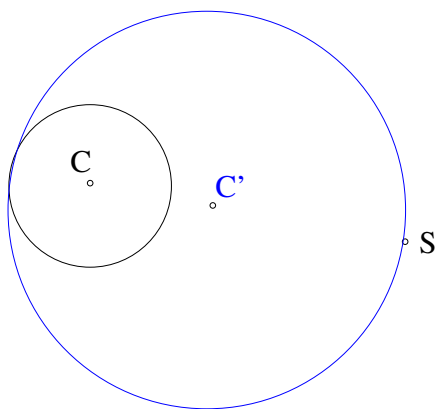




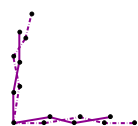
# Algorithme incrémental




IDÉE : si un cercle ne couvre pas tous les points, on l'agrandit pour couvrir l'ancien cercle, plus au moins un nouveau point.




QUESTION : coordonnées de  $C'$  sachant  $C$ ,  $S$ , ancien rayon  $r$  ?

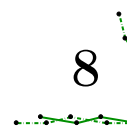
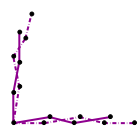
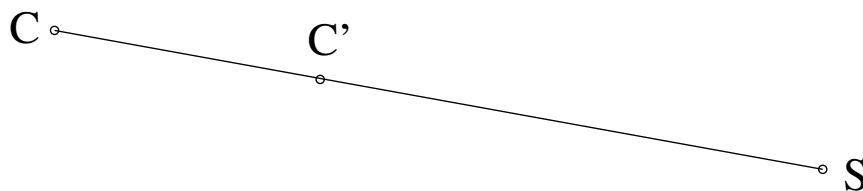





# Coordonnées barycentriques



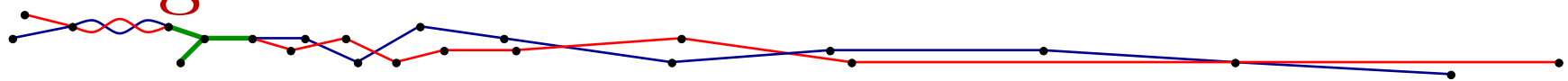
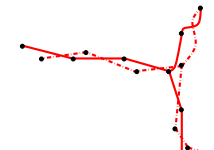
FORMULE :  $C' = \alpha \cdot C + \beta \cdot S$ , avec  $\alpha = \frac{|C'S|}{|CS|}$  et  $\beta = \frac{|C'C|}{|CS|}$ .



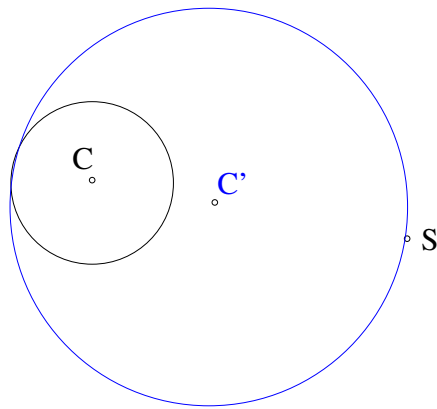




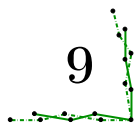
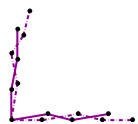
# Algorithme incrémental

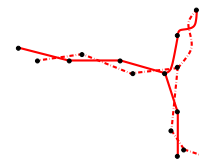
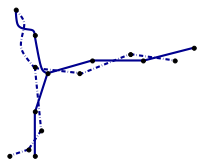


IDÉE : si un cercle ne couvre pas tous les points, on l'agrandit pour couvrir l'ancien cercle, plus au moins un nouveau point.

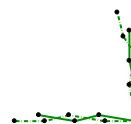
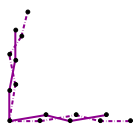


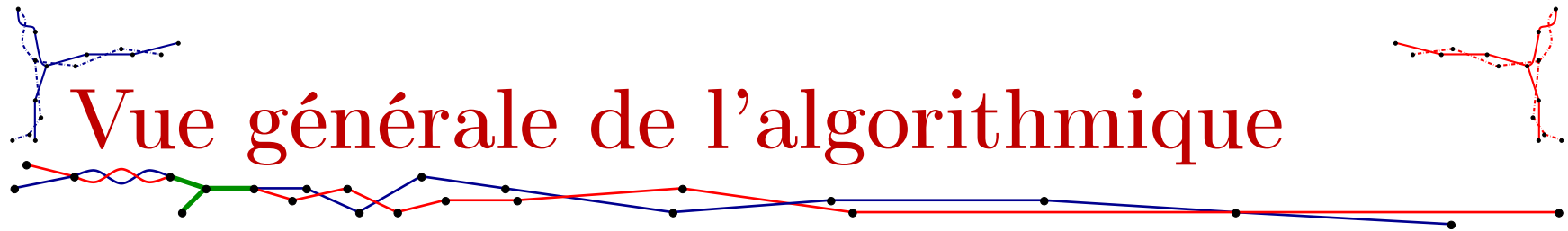
QUESTION : coordonnées de  $C'$  sachant  $C$ ,  $S$ , ancien rayon  $r$  ?





Peut on faire mieux ?

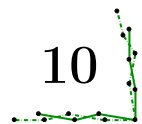
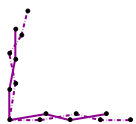


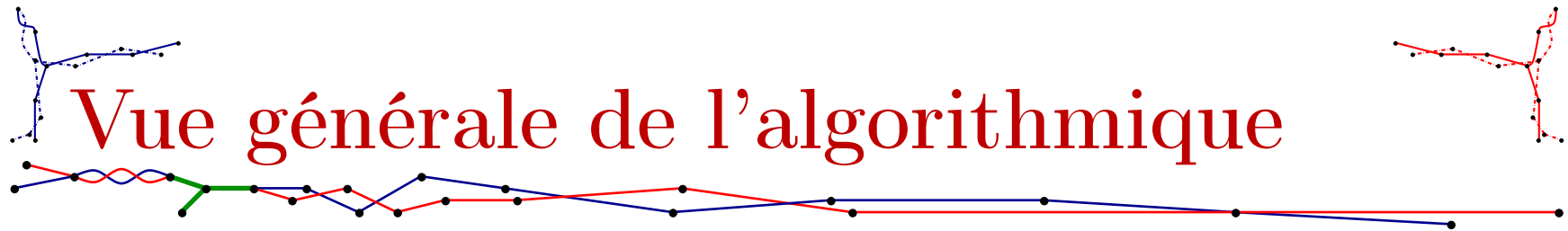


# Vue générale de l'algorithmique

BRUTE-FORCE : parcours exhaustif de l'espace de recherche

EXEMPLE : pour toute coordonnée possible du centre du cercle, pour toute valeur possible du rayon du cercle, vérifier si tous les points sont couverts.



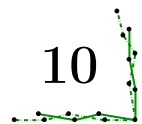
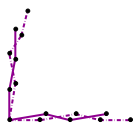


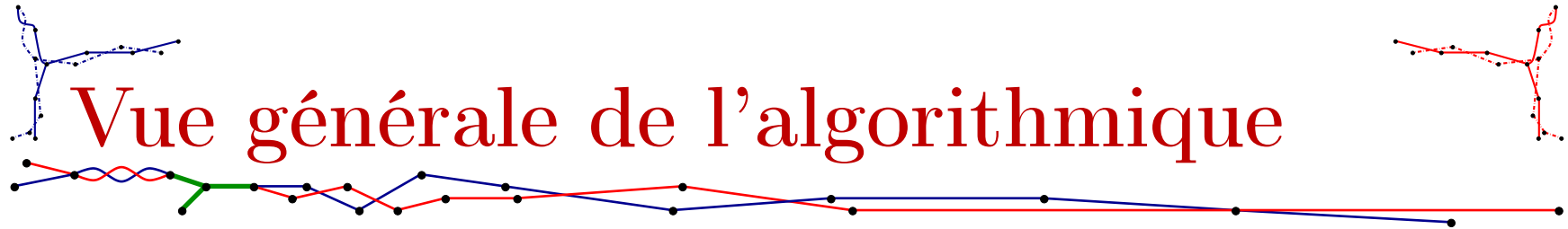
# Vue générale de l'algorithmique

RECHERCHE ORDONNÉE : réorganisation de l'espace de recherche

EXEMPLE : pour toute coordonnée possible du centre *définie à partir de deux ou de trois points de la liste*, soit  $\times \times \times$  la seule valeur *intéressante du rayon*, vérifier si tous les points sont couverts.

EXEMPLE : algorithme naïf pour cercle couvrant.

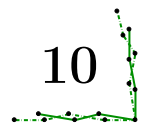
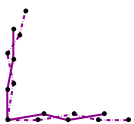




# Vue générale de l'algorithmique

RECHERCHE PARCIMONIEUSE : réorganisation de l'espace de recherche  
+ localisation

IDÉE : filtrer l'espace de recherche par un précalcul.

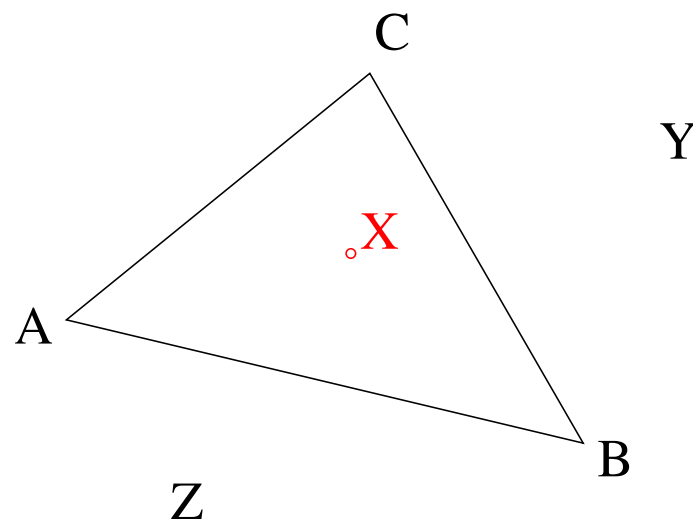




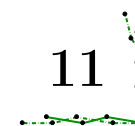
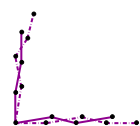
# Borner la recherche par un précalcul

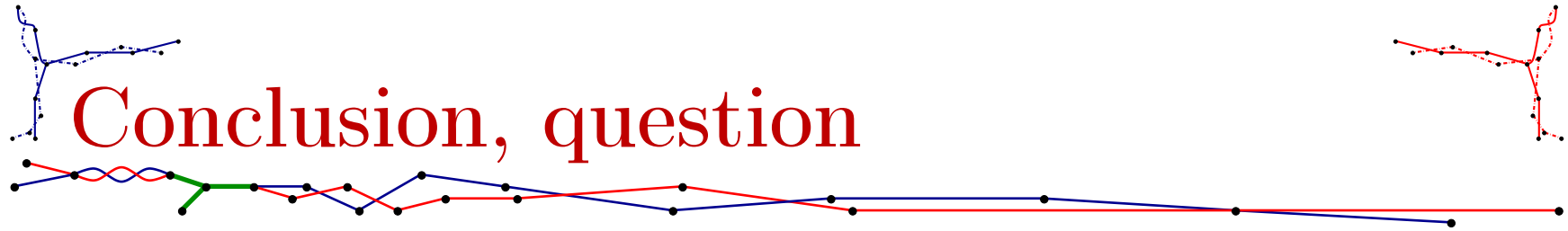


IDÉE : filtrer le “INPUT” pour écarter les zones de recherche inutiles



QUESTION :  $X$  est inutile, comment le détecter, numériquement ?





CONCLUSION :

- algorithme naïf
- technique incrémental
- technique de filtrage (précalcul)

QUESTION :

- meilleur précalcul ? (voir TME pour une réponse)

