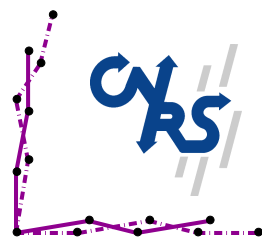


Conception et Pratique de l'Algorithmique

<http://www-apr.lip6.fr/~buixuan/cpa2016>

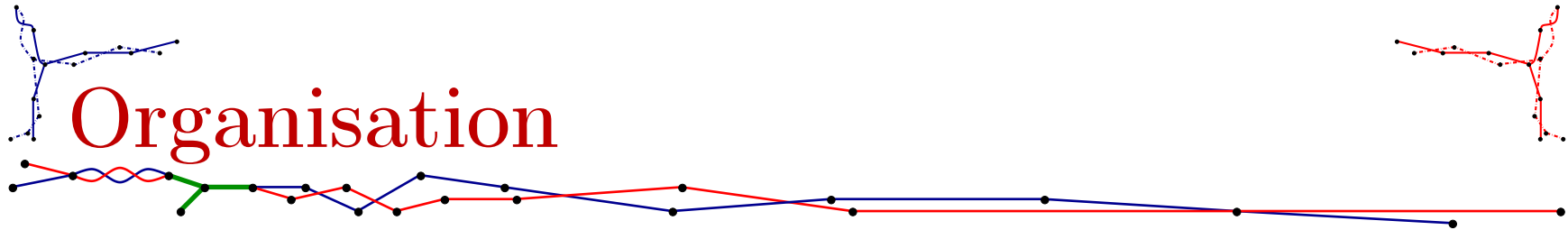
Binh-Minh Bui-Xuan



UPMC
PARIS UNIVERSITAS

PARIS, Janvier 2016



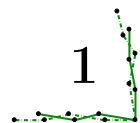
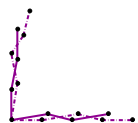


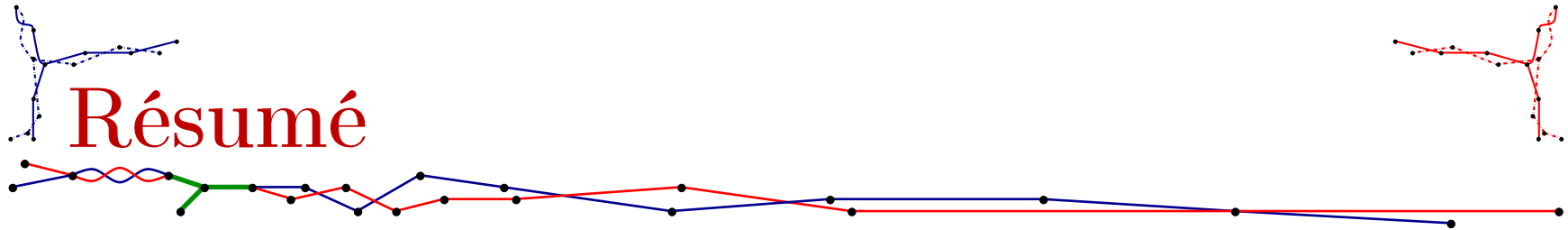
EQUIPE PÉDAGOGIQUE :

- Binh-Minh Bui-Xuan (semaines 1-3, 10)
- Michèle Soria (semaines 4-6)
- Christoph Dürr (semaines 7-9)
- Vincent Botbol (TME)

CONTRÔLES :

- projet principal (25 Février) + mini projets
- session 1 = projets + examen écrit mi-Mai
- session 2 (rattrapage) = uniquement examen écrit mi-Juin





GÉOMÉTRIE ALGORITHMIQUE :

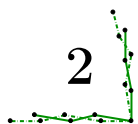
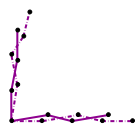
- collision d'objets, conteneur (cercle, rectangle, polygone)
- qualité vs. performance

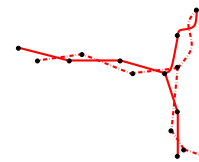
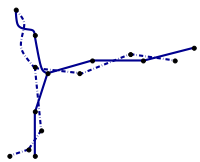
ALGORITHME DE CONSTRUCTION D'ARBRES :

- arbre couvrant, arbre de Steiner, décomposition arborescente
- concours de programmation

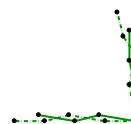
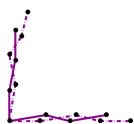
ALGORITHME DE FLUX :

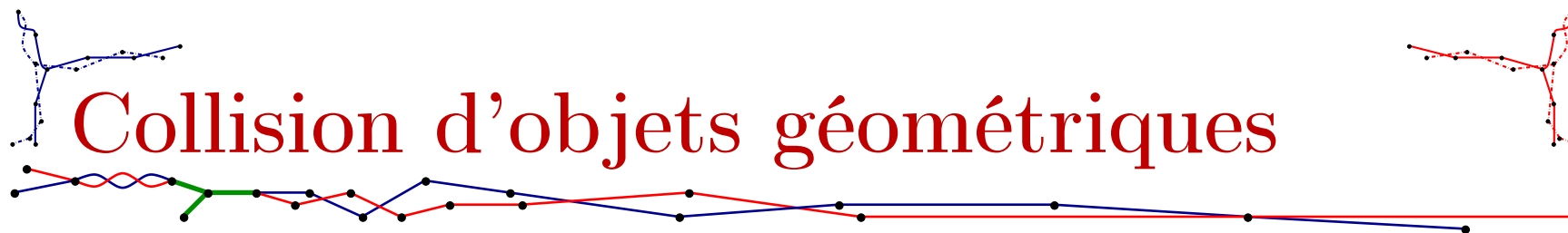
- analyse de log, partitionnement spatial des données
- complexité sous-linéaire



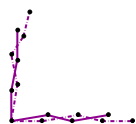
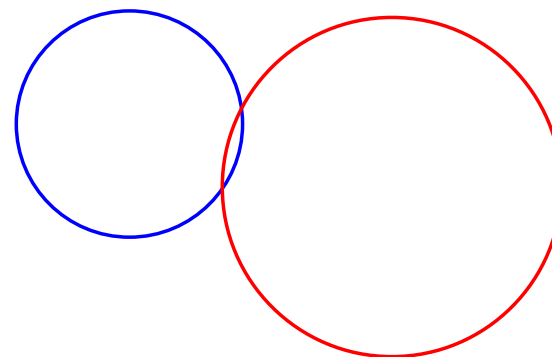
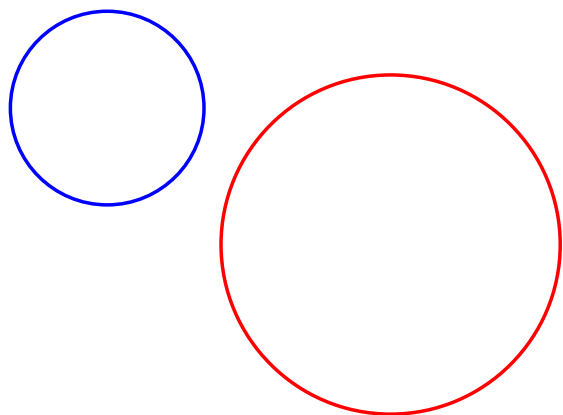


Géométrie algorithmique





QUESTION : touché ?



Collision d'objets géométriques

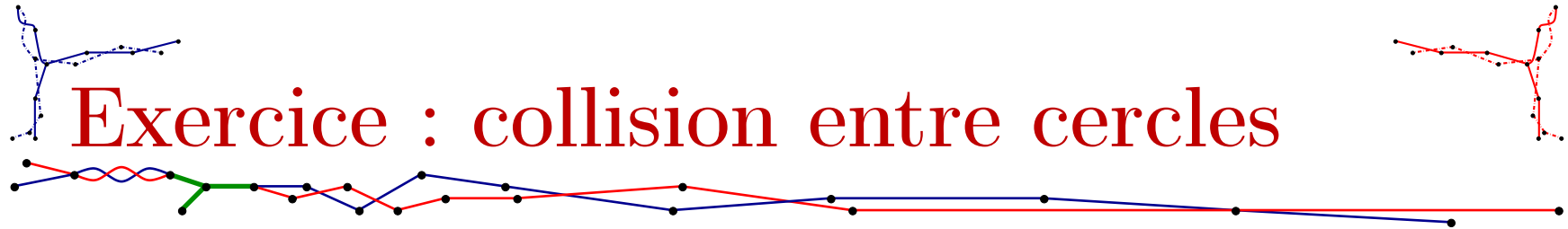
QUESTION : touché ?



Collision d'objets géométriques

QUESTION : touché ?



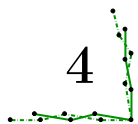
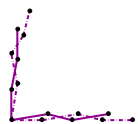


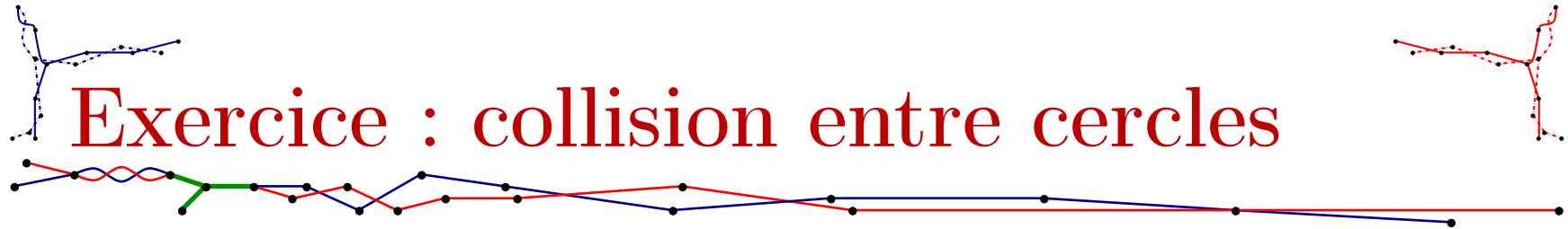
Exercice : collision entre cercles

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/~buixuan/files/RBB_collision_canevas.html



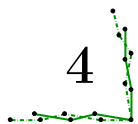
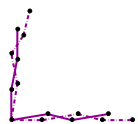


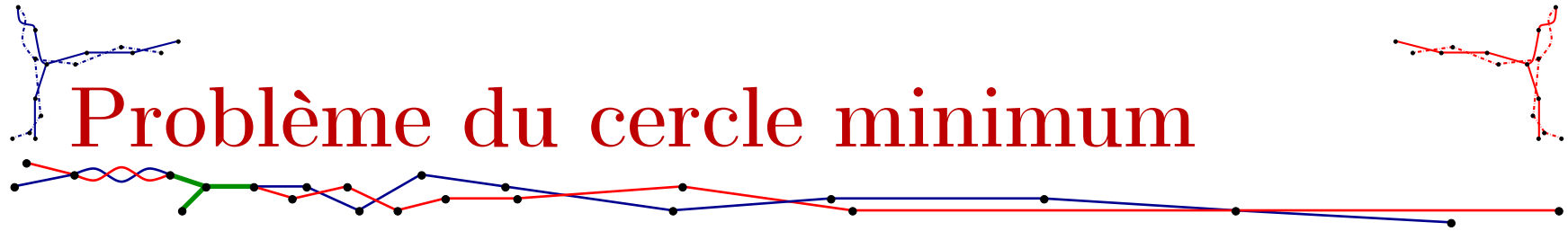
EXERCICE : Soient deux cercles $c1$ et $c2$ de rayons $c1.radius$ et $c2.radius$, dont les coordonnées des centres sont $(c1.x, c1.y)$ et $(c2.x, c2.y)$. Déterminer une condition nécessaire et suffisante pour que les deux cercles s'intersectent.

SUPPORT :

http://www-apr.lip6.fr/~buixuan/files/RBB_collision_canevas.html

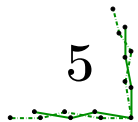
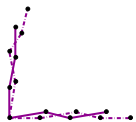
QUESTION : erreurs d'arrondi ?

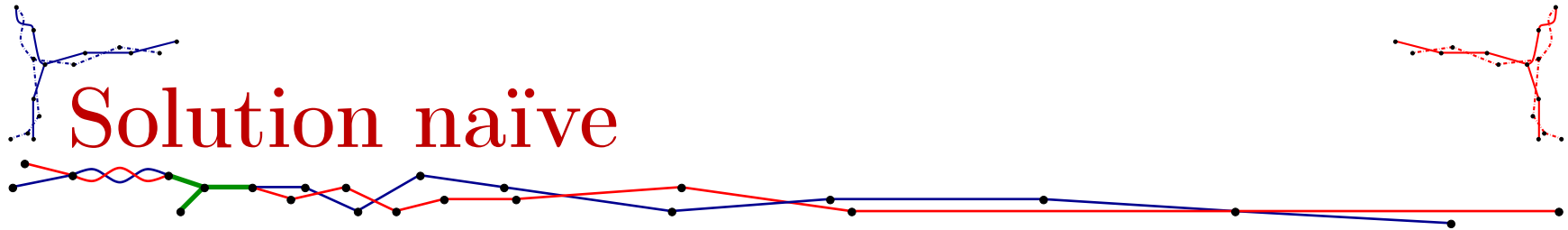




IN : Points, une liste de coordonnées de points en 2D

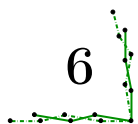
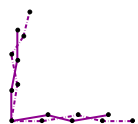
OUT : cercle couvrant tous les points de la liste, de rayon minimum

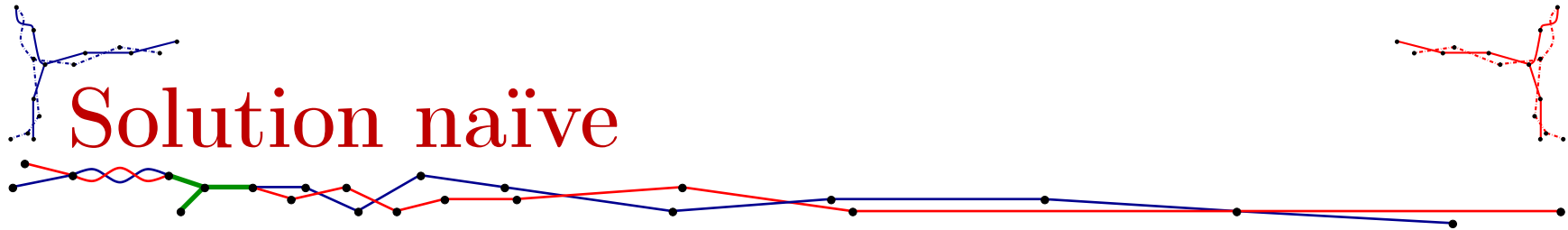




LEMME 1 : *si un cercle de diamètre égale à la distance de deux points de la liste couvre tout autre point de la liste, alors ce cercle est un cercle couvrant de rayon minimum.*

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



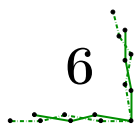
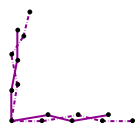


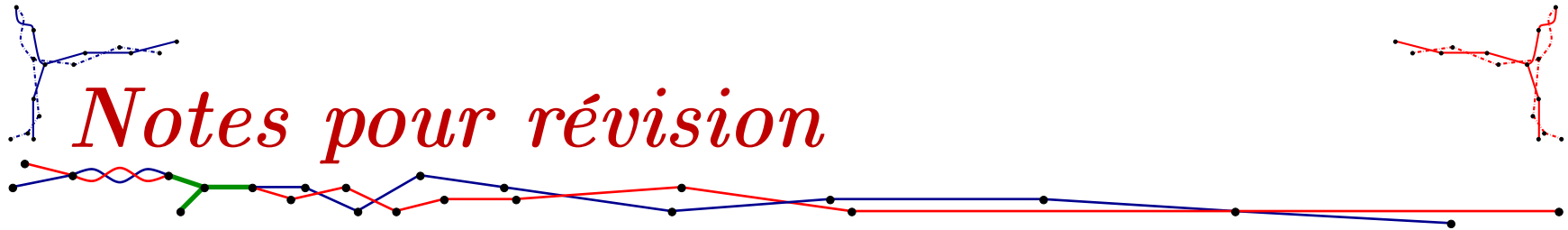
LEMME 1 : *si un cercle de diamètre égale à la distance de deux points de la liste couvre tout autre point de la liste, alors ce cercle est un cercle couvrant de rayon minimum.*

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 $O(n^4)$.*

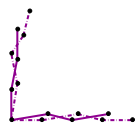
QUESTION : *algorithme prouvant ce théorème ?*






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. pour tout p dans Points
6. pour tout q dans Points
7. pour tout r dans Points
8. $c \leftarrow$ cercle circonscrit de p , q et r
9. si c couvre tous les points de Points alors retourner c



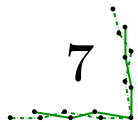
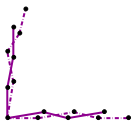


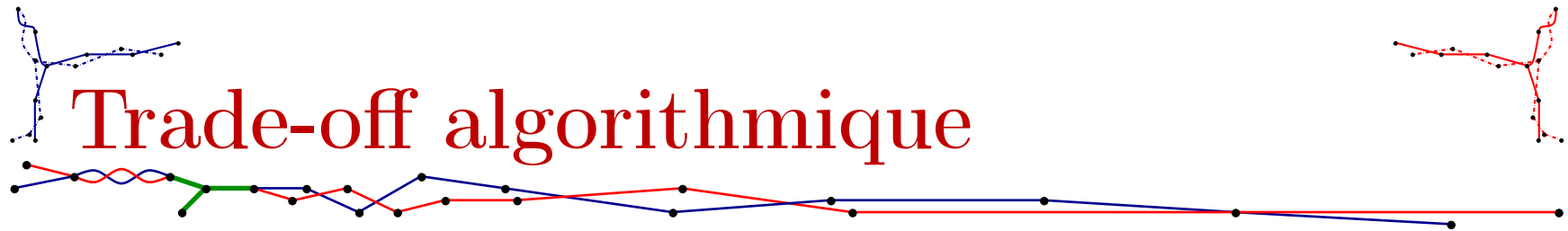
Exercice : estimation du temps



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) ?

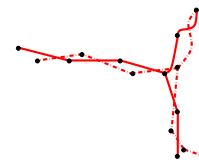
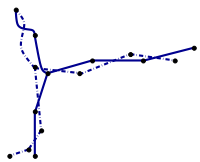
- algorithme en $O(n^3)$?
- algorithme en $O(n^2)$?
- algorithme en $O(n)$?
- algorithme en $O(\log n)$?



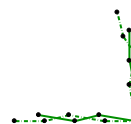
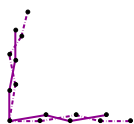


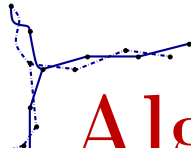
Qualité du résultat vs. temps d'exécution :

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

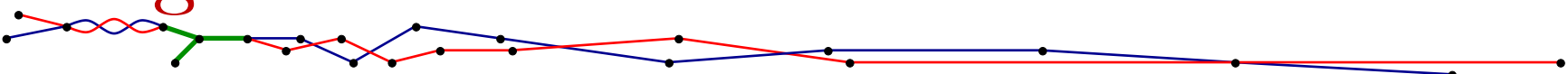
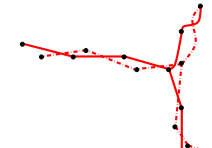


Techniques d'approximation

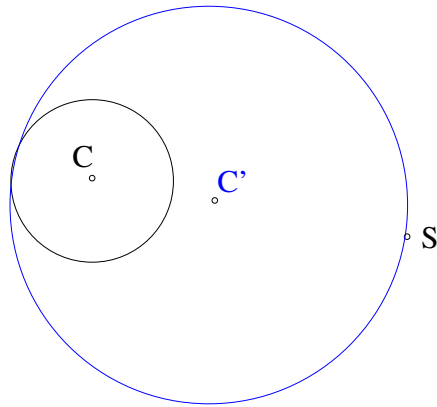





Algorithme incrémental

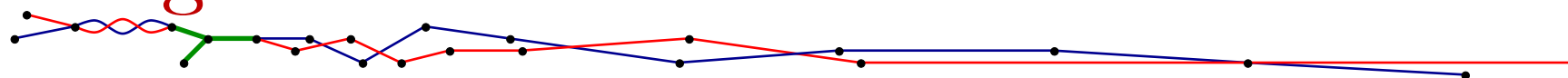
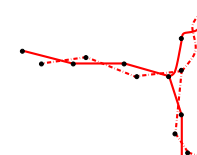


IDÉE : si un cercle ne couvre pas tous les points, on l'agrandit pour couvrir l'ancien cercle, plus au moins un nouveau point.

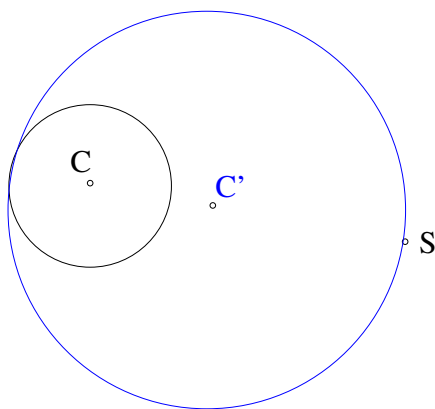




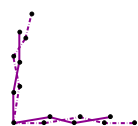
Algorithme incrémental




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


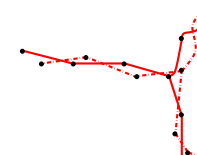


QUESTION : coordonnées de C' sachant C , S , ancien rayon r ?





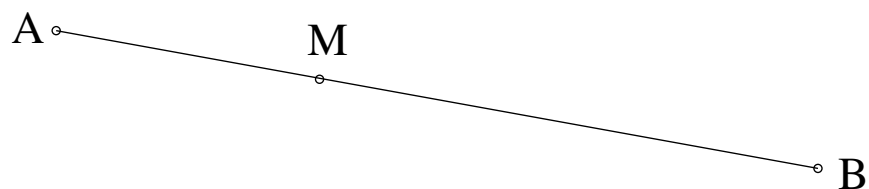
Coordonnées barycentriques




FORMULE : $M = \alpha \cdot A + \beta \cdot B$, avec

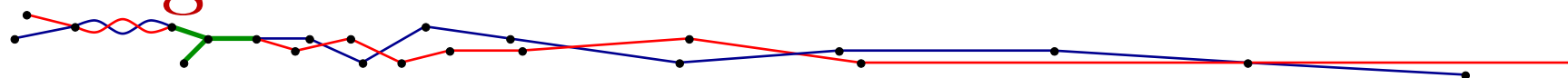
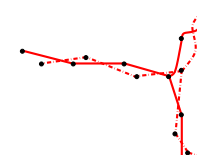
– $\alpha = |MB|/|AB|$

– $\beta = |MA|/|AB|$

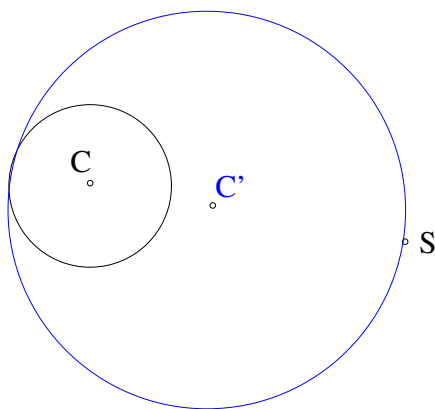




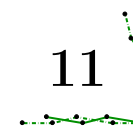
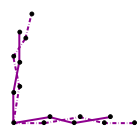
Algorithme incrémental

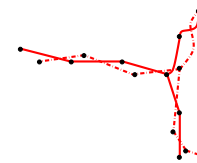
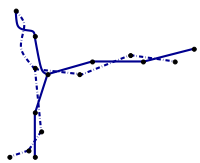


IDÉE : si un cercle ne couvre pas tous les points, on l'agrandit pour couvrir l'ancien cercle, plus au moins un nouveau point.

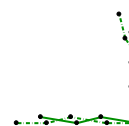
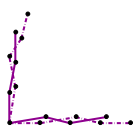


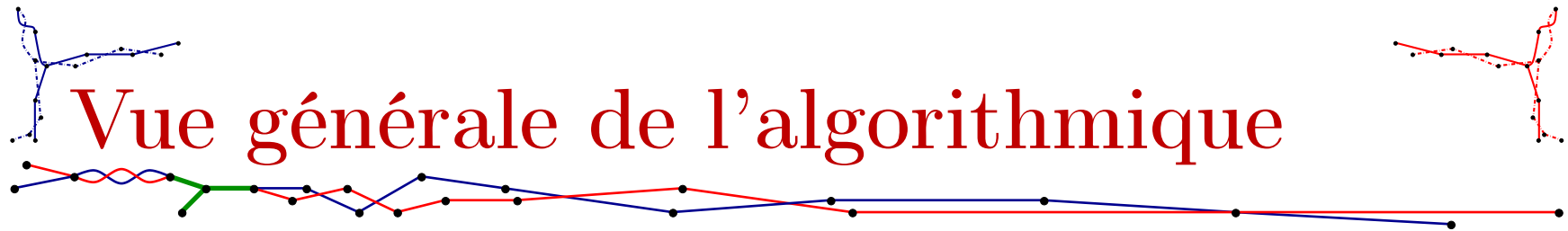
QUESTION : coordonnées de C' sachant C , S , ancien rayon r ?





Peut on faire mieux ?

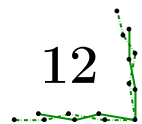
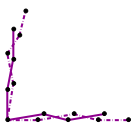


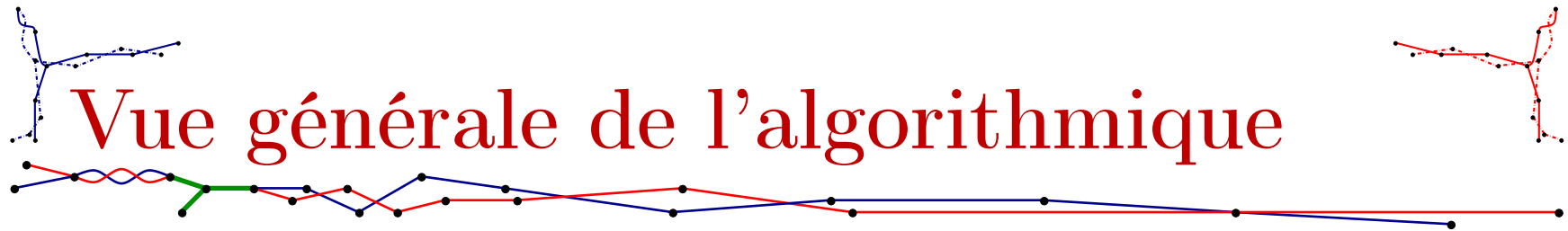


Vue générale de l'algorithmique

RECHERCHE NAÏVE : 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.



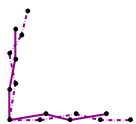


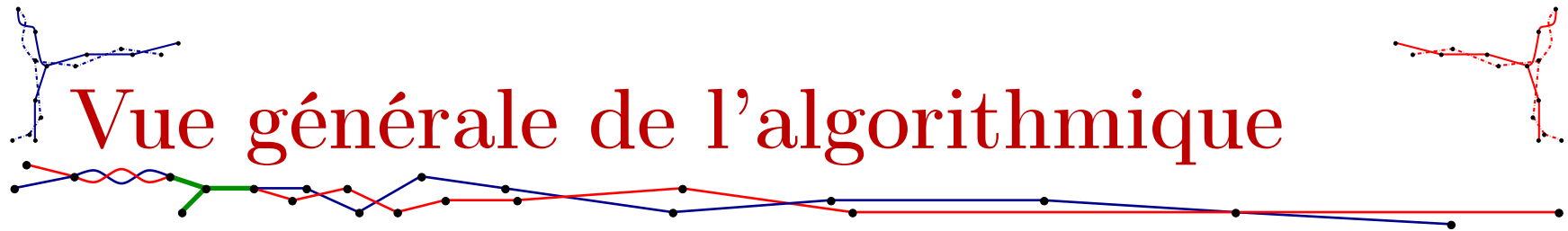
Vue générale de l'algorithmique

RECHERCHE ORDONNÉE : réorganisation de l'espace de recherche

EXEMPLE 1 : 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 2 : voir partie “algorithmique des arbres” semaines 4,5,6.



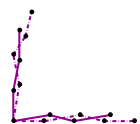


Vue générale de l'algorithmique

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

EXEMPLE 1 : filtrer la donnée par un précalcul (cf. page suivante).

EXEMPLE 2 : voir partie “algorithmique sous-linéaire” semaines 7,8,9.

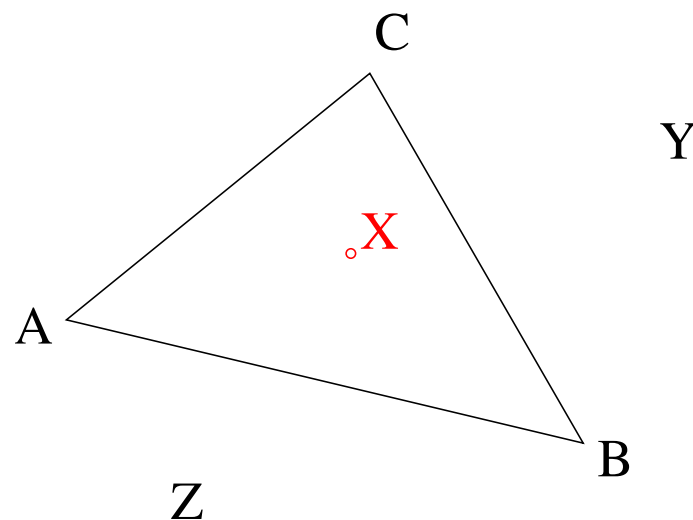




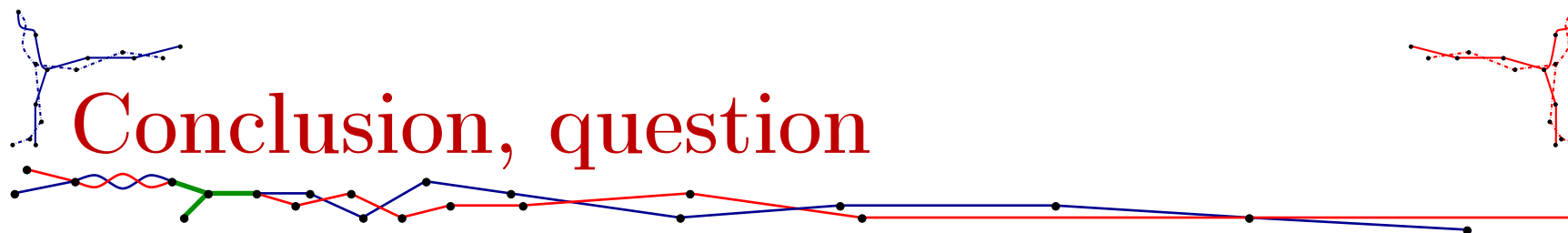
Borner la recherche par un précalcul



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



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



Conclusion, question

CONCLUSION :

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

QUESTION :

- meilleur précalcul ? (voir TME pour une réponse)

