

# Projet de fin d'études - Élaboration d'un GPS

VIDAL Antoine

Encadrant : MANOUSSAKIS George

Référent : PILARD Laurence

ISTY Vélizy, 10-12 Avenue de l'Europe, 78140 Vélizy-Villacoublay

IATIC5 2022-2023



ISTY

Institut des Sciences et Techniques des Yvelines

CAMPUS DE MANTES EN YVELINES

CAMPUS DE SAINT-QUENTIN-EN-YVELINES

- 1 Introduction
  - Élaboration du sujet
  - Exemple d'utilisation
- 2 Structure des données hors Python
  - Carte de la France
  - Format des fichiers
- 3 Structure des codes Python
  - Main
  - Modèle
  - Vue
    - Partie droite de l'écran : actions de l'utilisateur
    - Partie gauche de l'écran : affichage du graphe et du chemin idéal
  - Contrôleur
- 4 Conclusion

# Introduction — Élaboration du sujet

- Langage choisi : Python en raison de sa popularité
- Sujet : choix un algorithme abordé à l'ISTY pour mettre en pratique les connaissances acquises
- Tuteur : professeur ayant enseigné l'algorithme

# Introduction — Exemple d'utilisation

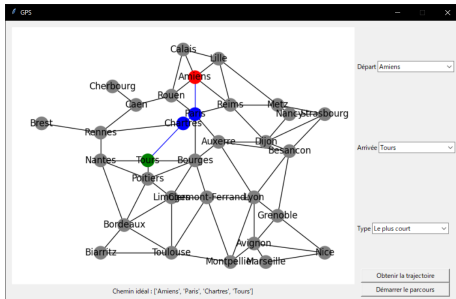


Figure: Choix de l'itinéraire

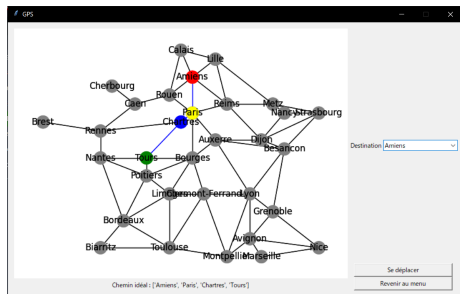


Figure: Choix de la prochaine ville

# Structure des données hors Python — Carte de la France

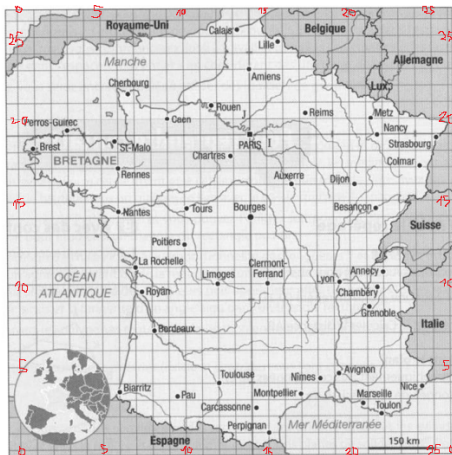


Figure: Carte originale servant de base pour notre application

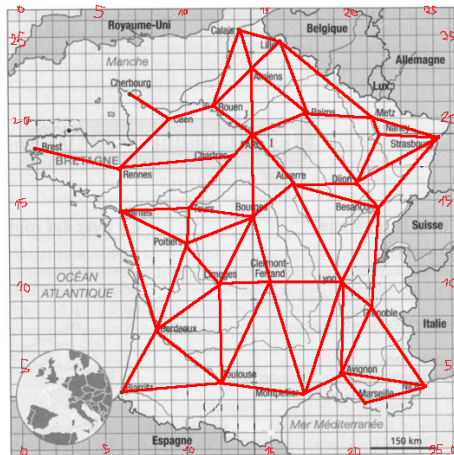


Figure: Carte modifiée utilisée pour notre application

# Structure des données hors Python — Format des fichiers

Ville	x (abscisse)	y (ordonnée)
Amiens	14	23
Auxerre	16	16
Avignon	19	5
Besancon	22	15
Biarritz	6	4
Bordeaux	8	7
Bourges	14	14
Brest	1	18
Caen	9	20
Calais	13	26
Chartres	13	18
Cherbourg	7	22

Table: Fichier .csv comportant les positions des villes

# Structure des données hors Python — Format des fichiers

Tableau	Ville 1	Ville 2	Ville 3	Ville 4	Ville 5	Ville 6	Ville 7
Ville 1	0	1	0	0	0	0	2
Ville 2	1	0	0	2	0	0	0
Ville 3	0	0	0	0	0	4	4
Ville 4	0	2	0	0	5	0	0
Ville 5	0	0	0	5	0	0	0
Ville 6	0	0	4	0	0	0	0
Ville 7	2	0	4	0	0	0	0

Table: Fichier .csv comportant les arêtes entre les villes

# Structure des codes Python — Main

Instancier les différents modules Modèle-Vue-Contrôleur et se charger de mettre fin au processus.

```
def quitter():  
    if messagebox.askyesno("Quitter", "Voulez-vous quitter?):  
        app.destroy()  
  
app.protocol("WM_DELETE_WINDOW", quitter())
```



# Modèle - Définir et manipuler les données non visibles par l'utilisateur

```
df_towns_edges = pd.read_csv("towns_edges_2d_array.csv")
df_towns_edges = df_towns_edges.set_index("Town")

for rowIndex, row in df_towns_edges.iterrows():
    for columnIndex, value in row.items():
        if value > 0:
            controller.Controller.G.add_edge(rowIndex,
            ↪ columnIndex, weight=value)
```

# Modèle - Déterminer le chemin idéal selon les critères choisis par l'utilisateur

```
def compute_shortest_path(self, start, arrival, type_path):
    controller.Controller.start_town = start
    controller.Controller.arrival_town = arrival
    controller.Controller.shortest_path_type_value = type_path

    if controller.Controller.shortest_path_type_value ==
    ↪ controller.Controller.shortest_path_type_list[0]:
        controller.Controller.shortest_path =
        ↪ nx.dijkstra_path(controller.Controller.G, start, arrival)
    elif controller.Controller.shortest_path_type_value ==
    ↪ controller.Controller.shortest_path_type_list[1]:
        controller.Controller.shortest_path =
        ↪ nx.shortest_path(controller.Controller.G, start, arrival)
    controller.Controller.shortest_path_edges = [(controller.Controller
    ↪ .shortest_path[i], controller.Controller.shortest_path[i+1]) for
    ↪ i in range(len(controller.Controller.shortest_path)-1)]
```

# Vue - Partie droite de l'écran : actions de l'utilisateur

Construction des outils permettant d'interagir avec l'utilisateur

```
cmb_town_start = Combobox(master=self.frm_town_start, state="readonly",  
    ↪ values=controller.Controller.list_towns_text)  
cmb_town_start.set(controller.Controller.list_towns_text[0])  
  
btn_confirm = Button(frm_ui_choose_route,text="Obtenir la trajectoire",  
    command=lambda:controller.Controller.get_shortest_path(controller.Contr  
    ↪ oller, cmb_town_start.get(), cmb_town_arrival.get(),  
    ↪ cmb_shortest_path_type.get()))
```



Figure: Boîte déroulante

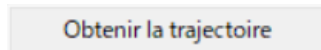


Figure: Bouton

# Vue - Partie droite de l'écran : actions de l'utilisateur

Réinitialisation des données une fois la destination atteinte

```
if(controller.Controller.current_town ==  
↪ controller.Controller.arrival_town):  
  
    messagebox.showinfo("Information", "Vous êtes arrivé.")  
    controller.Controller.shortest_path.clear()  
    View.lbl_best_path.configure(text="Chemin idéal :  
↪ {}".format(controller.Controller.shortest_path))  
    View.frm_ui_moving.pack_forget()  
    View.frm_ui_choose_route.pack(fill=Y, side=RIGHT, expand=True)
```

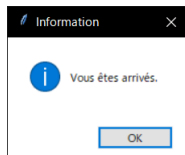


Figure: Message d'information indiquant l'arrivée à destination

# Vue - Partie droite de l'écran : actions de l'utilisateur

Cas particulier où l'utilisateur se trompe de chemin

## Cas qui semble compliqué à première vue à résoudre

Toutefois cela consiste simplement en un changement d'argument lors du calcul du chemin idéal : la ville de départ devient la ville actuelle

```
if(controller.Controller.current_town not in  
→ controller.Controller.shortest_path):
```

```
messagebox.showwarning("Chemin optimal non pris", "Vous avez emprunté  
→ un chemin non optimal. Il est possible que vous vous soyez trompé  
→ de chemin. Nous allons déterminer un nouveau chemin optimal depuis  
→ votre position actuelle.")
```

```
controller.Controller.get_shortest_path(controller.Controller.current_t  
→ own, controller.Controller.arrival_town,  
→ controller.Controller.shortest_path_type_value)
```

# Vue - Partie gauche de l'écran : affichage du graphe et du chemin idéal

Afficher le graphe à chaque modification de celui-ci

```
def update_image_France():  
    View.img_France =  
        ↪ PIL.ImageTk.PhotoImage(PIL.Image.open("france_graphe.png"))  
    View.lbl_France.configure(image=View.img_France)
```

# Contrôleur - Obtenir le meilleur chemin

```
def get_shortest_path(self, start, arrival, type_path):  
    if(start == arrival):  
        messagebox.showwarning("Attention", "Le départ et la  
            ↪ destination sont identiques.")  
  
    else:  
        Controller.current_town = start  
        model.Model.compute_shortest_path(model, start, arrival,  
            ↪ type_path)  
        Controller.draw_graph_France()
```

# Contrôleur - Modifier le graphe

```
def draw_graph_France():
    color_map = ["gray"]*len(Controller.G.nodes())
    for i, node in enumerate(Controller.G.nodes()):
        if node == Controller.start_town:
            color_map[i] = "red"
        elif node == Controller.arrival_town:
            color_map[i] = "green"
        elif node == Controller.current_town:
            color_map[i] = "yellow"
        elif node in Controller.shortest_path:
            color_map[i] = "blue"
    edge_color_list = ["black"]*len(Controller.G.edges())
    for i, edge in enumerate(Controller.G.edges()):
        if edge in Controller.shortest_path_edges or (edge[1],edge[0]) in
        ↪ Controller.shortest_path_edges:
            edge_color_list[i] = "blue"
    view.View.lbl_best_path.configure(text="Chemin idéal :
    ↪ {}".format(Controller.shortest_path))
    nx.draw(Controller.G, Controller.pos, with_labels=True,
    ↪ node_color=color_map, edge_color=edge_color_list)
    plt.savefig("france_graphe.png")
    view.View.update_image_France()
```



- Projet très enrichissant : mises en pratique d'algorithmes appris et familiarisation avec de nouvelles bibliothèques

# Conclusion

- Projet très enrichissant : mises en pratique d'algorithmes appris et familiarisation avec de nouvelles librairies
- Satisfait des résultats obtenus : vision initiale du projet similaire au produit final

# Conclusion

- Projet très enrichissant : mises en pratique d'algorithmes appris et familiarisation avec de nouvelles librairies
- Satisfait des résultats obtenus : vision initiale du projet similaire au produit final
- Souhait de s'orienter vers des métiers au fonctionnement similaire : développer des applications tout en se familiarisant avec de nouveaux outils