Initiation à la recherche Conception et réalisation d'un logiciel interactif de visualisation de pavages 2D/3D

A.Marguerite R.Rincé

Université de Nantes 2 rue de la Houssinière, BP92208, F-44322 Nantes cedex 03, FRANCE



Présentation du LINA





Présentation du LINA



- Laboratoire d'Informatique de Nantes-Atlantique :
 - Effectif global proche de 170 membres
 - 10 équipes de recherche



Présentation du LINA



- Laboratoire d'Informatique de Nantes-Atlantique :
 - Effectif global proche de 170 membres
 - 10 équipes de recherche
- Équipe Optimisation globale, optimisation multi-objectifs (OPTI)



Création d'un outil de visualisation

État d'avancement



- État d'avancement
 - Cahier des charges



- État d'avancement
 - Cahier des charges
 - Document de spécifications



- État d'avancement
 - Cahier des charges
 - Document de spécifications
- Quelles problématiques à ce stade?



- État d'avancement
 - Cahier des charges
 - Document de spécifications
- Quelles problématiques à ce stade?
 - Implémenter les entités à visualiser



- État d'avancement
 - Cahier des charges
 - Document de spécifications
- Quelles problématiques à ce stade?
 - Implémenter les entités à visualiser
 - Garantir un affichage fluide



Quelle orientation du projet choisir?



- Quelle orientation du projet choisir?
 - Entamer la conception



- Quelle orientation du projet choisir?
 - Entamer la conception
 - Effectuer une étude des problématiques de conception



- Quelle orientation du projet choisir?
 - Entamer la conception
 - Effectuer une étude des problématiques de conception
- Caractéristiques de l'outil



- Quelle orientation du projet choisir?
 - Entamer la conception
 - Effectuer une étude des problématiques de conception
- Caractéristiques de l'outil
 - Données en entrée



- Quelle orientation du projet choisir?
 - Entamer la conception
 - Effectuer une étude des problématiques de conception
- Caractéristiques de l'outil
 - Données en entrée
 - Fenêtre de visualisation



- Quelle orientation du projet choisir?
 - Entamer la conception
 - Effectuer une étude des problématiques de conception
- Caractéristiques de l'outil
 - Données en entrée
 - Fenêtre de visualisation
 - Dimensions visualisées



- Quelle orientation du projet choisir?
 - Entamer la conception
 - Effectuer une étude des problématiques de conception
- Caractéristiques de l'outil
 - Données en entrée
 - Fenêtre de visualisation
 - Dimensions visualisées
 - Filtre



- Quelle orientation du projet choisir?
 - Entamer la conception
 - Effectuer une étude des problématiques de conception
- Caractéristiques de l'outil
 - Données en entrée
 - Fenêtre de visualisation
 - Dimensions visualisées
 - Filtre
 - Données en sortie



L'Arithmétique des intervalles



L'Arithmétique des intervalles

Extension des fonctions aux intervalles



L'Arithmétique des intervalles

- Extension des fonctions aux intervalles
- Quelques opérations :



L'Arithmétique des intervalles

- Extension des fonctions aux intervalles
- Quelques opérations :
 - Opérateur Plus :

$$[a \dots b] + [c \dots d] = [a + c \dots b + d]$$



L'Arithmétique des intervalles

- Extension des fonctions aux intervalles
- Quelques opérations :
 - Opérateur Plus :

$$[a \dots b] + [c \dots d] = [a + c \dots b + d]$$

Opérateur Fois :

$$[a \dots b] \times [c \dots d] =$$

$$[min(ac, ad, bc, bd) \dots max(ac, ad, bc, bd)]$$



Définition d'un CSP



Définition d'un CSP

• Un ensemble de variables $V = \{v_1, \dots, v_n\}$.



Définition d'un CSP

- Un ensemble de variables $\mathbf{V} = \{v_1, \dots, v_n\}$.
- Un domaine de valeurs D_i pour chaque variable v_i avec $\mathbf{D} = D_1 \times \cdots \times D_n$. Chaque valeur du domaine D_i associée à la variable v_i est une valeur que peut potentiellement prendre v_i : $\mathbf{D} = D_1 \times \cdots \times D_n$.

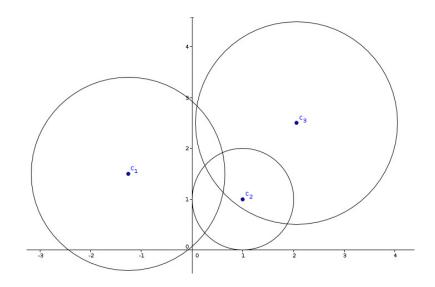


Définition d'un CSP

- Un ensemble de variables $\mathbf{V} = \{v_1, \dots, v_n\}$.
- Un domaine de valeurs D_i pour chaque variable v_i avec $\mathbf{D} = D_1 \times \cdots \times D_n$. Chaque valeur du domaine D_i associée à la variable v_i est une valeur que peut potentiellement prendre v_i : $\mathbf{D} = D_1 \times \cdots \times D_n$.
- Un ensemble de contraintes : $\mathbf{C} = \{c_1, \dots, c_m\}$.



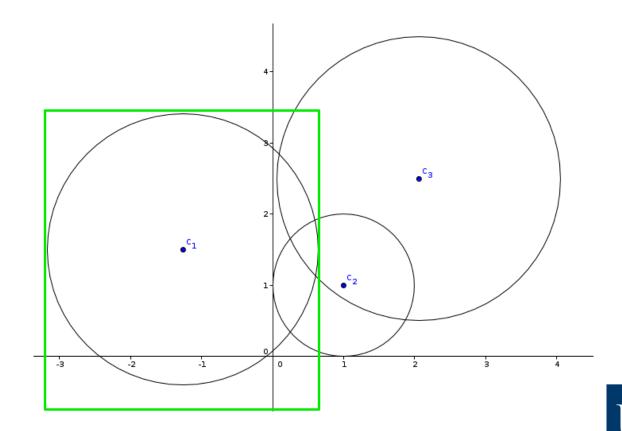
Exemple de CSP



$$\begin{cases} (x - x_{c_1})^2 + (y - y_{c_1})^2 = r_{c_1}^2 \\ (x - x_{c_2})^2 + (y - y_{c_2})^2 = r_{c_2}^2 \\ (x - x_{c_3})^2 + (y - y_{c_3})^2 = r_{c_3}^2 \end{cases}$$

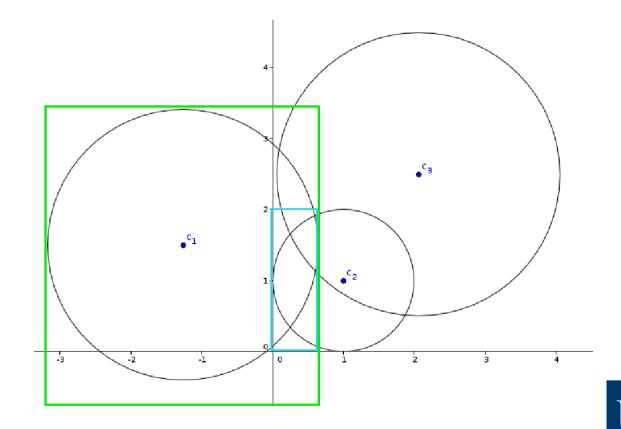


Hull-consistance : 1ère étape



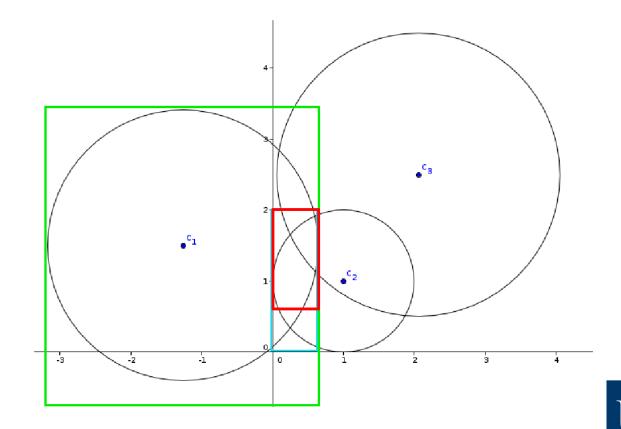
$$(x-x_{c_1})^2+(y-y_{c_1})^2=r_{c_1^{ ext{intion à la recherche - p. 7/23}}$$

Hull-consistance : 2nd étape



 $(x-x_{c_2})^2+(y-y_{c_2})^2=r_{
m etitation\ a\ la\ recherche-p.\ 7/23}$

Hull-consistance: 3ère étape



$$(x-x_{c_3})^2+(y-y_{c_3})^2=r_{
m e}^{2}$$
 UNIVERSITÉ DE NANTES $(x-x_{c_3})^2+(y-y_{c_3})^2=r_{
m e}^{2}$

Realpaver : présentation

Méthodes de résolutions de contraintes géométriques par propagation d'intervalles.



Realpaver : exemple de modèle

```
Constants
x0 = -1
y0 = 0,
RO = 2
x1 = 1,
y1 = 0,
R1 = 2
Variables
x in ]-oo,
y in ]-oo,
Constraints
(x-x0)^2 +
(x-x1)^2 +
+oo[,
+00[
(y-y0)^2 \le R0^2,
(y-y1)^2 \le R1^2
```



Realpaver : exemple de sortie

```
RealPaver v. 0.4 (c) LINA 2004
INITIAL BOX
x in ]-oo , +oo[
y in ]-oo , +oo[
OUTER BOX 1
x in [0.7924334198270921 , 0.795689483022687]
y in [0.8806243697296342 , 0.8872330220900007]
OUTER BOX 3053
x in [-0.7956894830226868 , -0.7924334198270919]
y in [-0.8872330220900011 , -0.8806243697296345]
precision: 0.00661, elapsed time: 150 ms
END OF SOLVING
Property: reliable process (no solution is lost)
Elapsed time: 150 ms
```



Définition d'une boîte

Entité atomique du pavage



Définition d'une boîte

Entité atomique du pavage

- Un identifiant
 - NUMBER
 - STRING



Définition d'une boîte

Entité atomique du pavage

- Un identifiant
 - NUMBER
 - STRING
- Une liste de coordonnées
 - INTERVAL



Définition d'une boîte

Entité atomique du pavage

- Un identifiant
 - NUMBER
 - STRING
- Une liste de coordonnées
 - INTERVAL
- Une liste des caractéristiques
 - NUMBER
 - STRING
 - INTERVAL





Structure de données

Un tableau



- Un tableau
- Une liste



- Un tableau
- Une liste
- Une table de hachage



Tests expérimentaux

Nombre d'accès Structure	10^{6}	10^{7}	10^{8}
3 HashMap	0.31s	2.86s	28.56s
3 ArrayList	0.20s	1.81s	17.49s
1 ArrayList	0.19s	1.58s	15.12s
1 LinkedList	0.31s	2,79s	27.59s

Relevé des temps CPU d'accès au caractéristiques en secondes



Structure de données

Vector



- Vector
- Dictionnaire



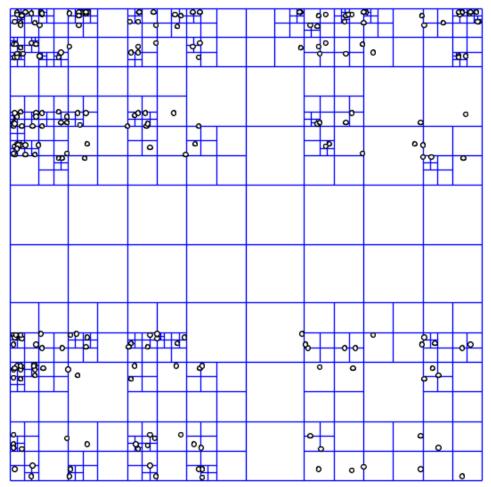
- Vector
- Dictionnaire
- Arbre binaire



- Vector
- Dictionnaire
- Arbre binaire
- Arbre a-b

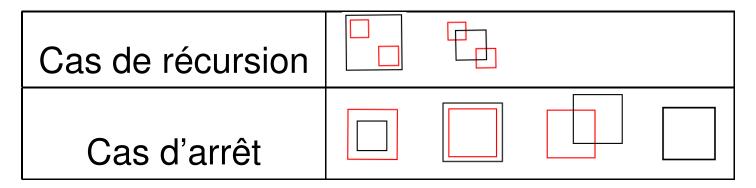


Exemple de représentation





Algorithme



Classification visuelle des cas d'arrêts et de récursions



Inconvénients du QuadTree



Inconvénients du QuadTree

Structure peu adaptée pour stocker des éléments de dimension d

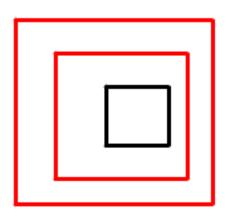


Inconvénients du QuadTree

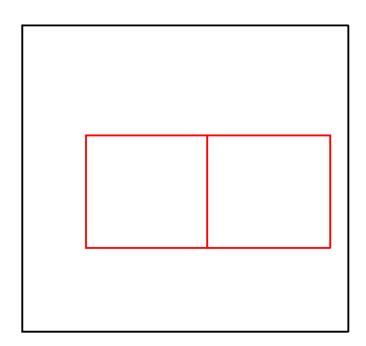
- Structure peu adaptée pour stocker des éléments de dimension d
- Problèmes des frontières



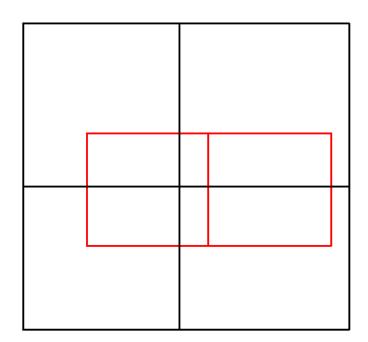
Cas de superposition des boîtes



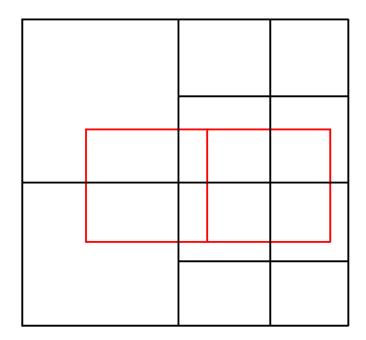




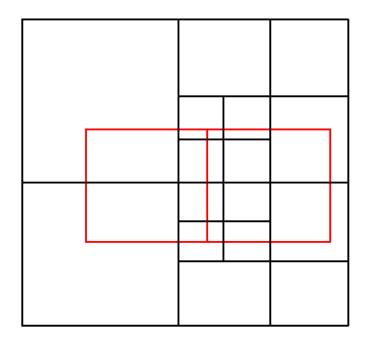




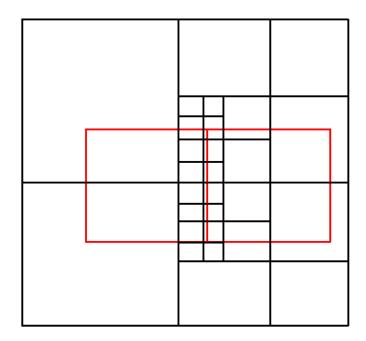




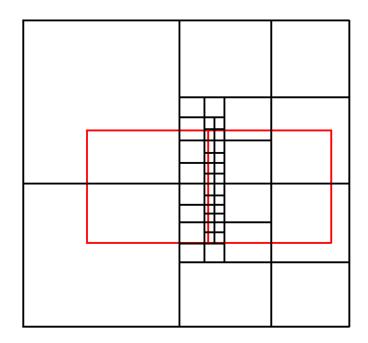






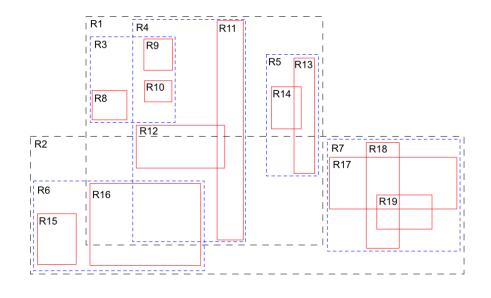


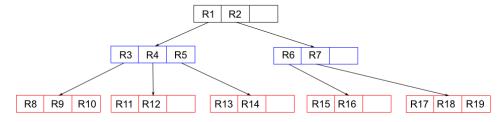






Exemple de représentation







Description du R-Tree



Description du R-Tree

Variante de l'arbre B



Description du R-Tree

- Variante de l'arbre B
- Chaque nœud est un MBR de ces fils



Description du R-Tree

- Variante de l'arbre B
- Chaque nœud est un MBR de ces fils
- Chaque nœud contient entre m et M fils avec $m \leq \frac{M}{2}$



Hauteur de l'arbre et nombre de nœuds au pire cas

Hauteur

$$h_{max} = \lceil \log_m n \rceil - 1$$

Nombre de nœuds

$$N_{noeuds} = \sum_{i=1}^{h_{max}} \left\lceil \frac{n}{m^i} \right\rceil$$



Que reste-t-il à faire ?

- Chercher la meilleure implémentation pour le R-Tree.
- Une étude approfondie pour prendre en compte la gestion des filtres.
- Trouver un moyen efficace de sauvegarde.

