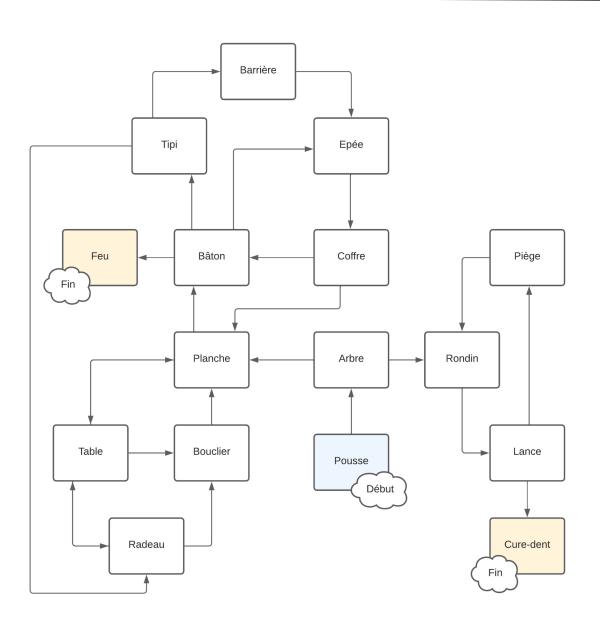
### RAPPORT DÉCRIVANT NOS CHOIX D'IMPLÉMENTATION POUR LA SAÉ 2.02

THOMAS CHAZOT BAPTISTE MARCEL ALEXIS FERON CLÉMENT LAPORTE

# I) Description des implémentations du réseau et le détail des structures de données utilisées



Réseau de transformation des objets

### Nous avons implémenté le réseau de 2 manières différentes afin de pouvoir comparer l'efficacité de ces implémentations :

**1 -** Le réseau est représenter par un vecteur de pointeur sur objet et chaque objet contient un nom et une liste de pointeurs sur objet accessible via une seule transformation directe.

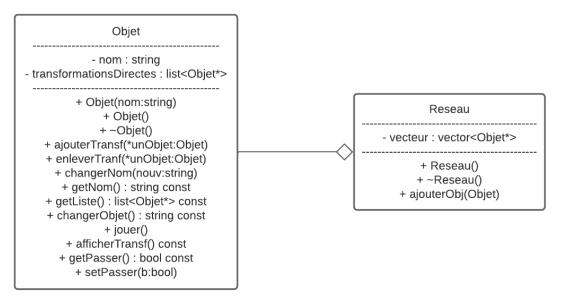


Diagramme de conception

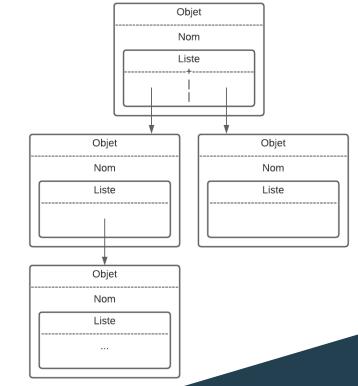


Schéma de l'implémentation

**2 -** Le réseau est représenté par une matrice d'entier où les cases contiennent 1 si la transformation est possible ou 0 si elle ne l'est pas (voir l'exemple du tableau ci-dessous), et par un vecteur de pointeur sur objet. Chaque objet a un nom, est numéroté de 0 à n-1, ce numéro correspond à sa place sur la matrice. Un objet possède également un booléen pour savoir si le réseau l'a déjà affiché.

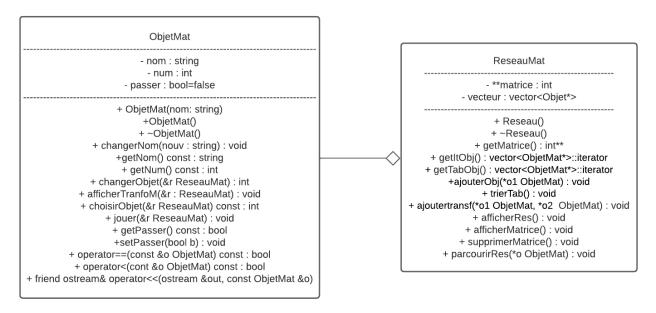


Diagramme de conception

Objet				
Nom Numéro				
Booléen pour savoir s'il a déjà été exploré				

Schéma de l'implémentation

	Arbre	Planche	Baton	Table
Arbre	0	1	0	0
Planche	0	0	1	1
Baton	0	0	0	0
Table	0	1	0	0

### II) Explication des algorithmes développés

Pour résoudre le problème d'accessibilité, nous avons développés une fonction récursive (qui se rappelle elle-même). Tout d'abord pour le premier objet, elle va l'afficher, changer la variable *passer* en *true* (pour savoir quels objets nous avons déjà affichés). Puis elle va rappeler la même fonction avec les objets en quoi il peut se transformer et les affichera uniquement si l'algorithme ne les a pas déjà affichés.

Appelle la fonction récursive sur A

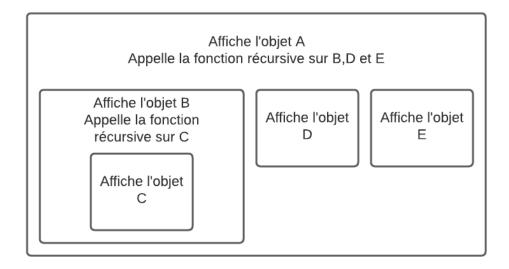


Schéma des appels du fonctionnement de l'algorithme que nous avons développé

Pour le schéma ci-dessous, en partant de l'objet A, l'algorithme devra parcourir l'objet B, qui lui devra parcourir l'objet C, puis l'objet D et l'objet E.

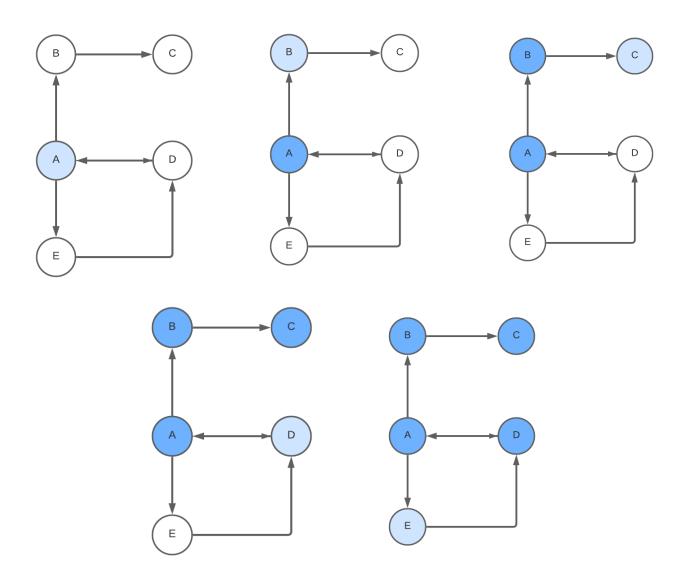


Schéma de l'avancement de l'alorithme au fur et à mesure des étapes

# III) Comparaison de la complexité de l'algorithme en fonction des deux méthodes de représentation du réseau

La complexité est définie comme le nombre maximum d'opérations élémentaires nécessaires pour exécuter un algorithme. Une opération élémentaire est une opération qui prend peu de temps à être calculée, par exemple dans notre algorithme se trouve des affectations, des tests et des opérations arithmétiques. Sachant cela nous pouvons donc calculer et trouver lequel de nos algorithmes est le moins complexe.

### <u>Comparaison des algorithmes d'affichage des transformations possibles :</u>

Pour l'implémentation où le vecteur de pointeurs sur objet contient la liste des objets en lesquels il peut se transformer directement, la complexité vaut : n avec n=nombre d'objets

Pour l'implémentation du réseau via une matrice, la complexité vaut : 8n+3 avec n=nombre d'objets

#### Comparaison des algorithmes d'accessibilité:

Pour l'implémentation du réseau via une matrice, la complexité vaut : 6n+8n^2 avec n=nombre d'objets

```
void ReseauMat::parcourirRes(ObjetMat *o){
 vector<ObjetMat*>::iterator it=obj.begin();
                                                  +2
 ObjetMat *o1;
 if (o->getPasser()==true) return;
                                                   +2
 o->setPasser(true);
                                                   +1
 cout << *o << endl;
                                                                *n
 for (int i=0; i<NBOBJET; i++){
    if (matrice[o->getNum()][i]==1){
       advance(it,i);
                                                +8n+1
       o1=*it;
       this->parcourirRes(o1);
       it=obj.begin();
   }
 }
```

Pour l'implémentation où on a un vecteur de pointeurs sur objet qui contient la liste des objets en lesquels il peut se transformer directement, la complexité vaut :

6n+3n^2 avec n=nombre d'objets

```
void parcourirRes(Objet *o){
  if (o->getPasser()==true) return;
  cout << *o << endl;
  if (o->getListe().size()==0) return;
  o->setPasser(true);
  for (Objet *o1 : o->getListe()){
    parcourirRes(o1);
  }
}
```

Nous pouvons voir ici, en prenant l'algorithme d'accessibilité et un autre exemple de fonction que nous avons réalisé, qu'en représentant le réseau de différentes façons la complexité est complètement différente et dans notre cas, le réseau avec le vecteur de pointeurs sur objet est beaucoup moins complexe, cela peut s'expliquer par le fait que l'algorithme utilisant la matrice d'objet utilise la matrice entière (regarde tous les objets de sa ligne de transformation) pour trouver ses transformations directes alors que l'autre regarde uniquement dans sa liste de transformation directe.

# IV) Avis : l'algorithme peut-il résoudre un ou plusieurs autres problème(s) dans un autre contexte ?

D'après nous, l'algorithme que nous avons fourni peut très être utilisé dans différents contexte et donc résoudre des problèmes similaire.

#### On peut imaginer par exemple:

- On possède une liste de contact et on veut savoir les différents contact avec lesquels chacun peut communiquer. Ainsi à l'aide de notre algorithme d'accessibilité, notre contact envoie un message à tous ses contacts et qui vont faire de même. On se retrouve donc avec la liste de contact possible à partir d'une certaine personne.
- En s'appuyant sur le scénario de la COVID19, on peut imaginer qu'une personne pourra obtenir la liste des personnes qu'elle a contaminé. Et donc avec une personne, on pourra voir l'étendu de la propagation du virus.

#### Répartition du travail :

Thomas: Toutes les fonctions

Alexis: Compte rendu, fonction aléatoire, quelques surcharges et

aide au code

Baptiste : Classes, documentations et aide au code Clément : Aide à la deuxième partie du compte rendu

Merci pour votre attention, bon jeu!