



Rapport de stage Élève Ingénieur



2010

Sujet: Représenter le Trafic aérien de la zone de contrôle de Tahiti dans le logiciel Google Earth.

Maitre de Stage:

DELUCE Thierry Tel: 05.62.14.54.77 Fax: 05.62.14.54.01

Mail: thierry.deluce@aviation-civile.gouv.fr

Stagiaire:

KERVIZIC Emmanuel Tel : 06 71 56 76 10 Mail : manu@kervizic.fr

Page: 1 sur 96

TABLE DES MATIÈRES

In	troduction					
1	Cor	Contexte				
	1.1	Sujet	$\mathrm{d}\mathbf{u} \ \mathrm{stage} \ \ldots \ldots \ldots \ldots \ldots \ldots \ldots \ldots \ldots$. 3		
	1.2	Prései	${ m ntation\ de\ l'environnement\ }\ldots\ldots\ldots\ldots\ldots$. 3		
		1.2.1	DSNA/DTI	. 3		
	1.3	Le site	e de Tahiti	. 4		
		1.3.1	Objectif contrôle aérien	. 4		
		1.3.2	Les services de la circulation aérienne	. 5		
		1.3.3	La zone de contrôle de Tahiti : FIR	6		
		1.3.4	Le système de contrôle : TIARE	. 9		
		1.3.5	L'Ads-C	. 9		
2	Ext	ressio	n du besoin et gestion de projet	11		
	2.1		ssion du besoin	. 11		
		2.1.1	Les besoins initiaux			
		2.1.2	L'évolution des besoins			
		2.1.3	Les risques			
	2.2	Gestic	on de projet			
		2.2.1	Choix de la méthode de gestion de projet			
		2.2.2	L' Extreme Programming			
		2.2.3	Le cycle en V			
		2.2.4	Les avantages et inconvénients			
3	Réa	llisatio	on technique	17		
	3.1		tecture du logiciel			
		3.1.1	L'interface GOOGLE ERATH			
		3.1.2	Gestion de l'affichage			
		3.1.3	Les modules			
	3.2	Le cor	ntexte technique opérationnel			
		3.2.1	EUROCATX			
		3.2.2	Le domaine de l'aviation	. 20		
	3.3	Base of	de travail			
		3.3.1	Le langage Python			
		3.3.2	GOOGLE EARTH	21		
	3.4	Le pro	ogramme réalisé et ses fonctions			
		3.4.1	Le fonctionnement			
		3.4.2	L'exploitation dans GOOGLE EARTH			
	3.5	Proble	èmes techniques rencontrés et solutions apportées	. 25		

		3.5.1 Gestion des erreurs	25				
		3.5.2 Intersection entre plans de vol et zone ACI	26				
		3.5.3 Performance du logiciel	29				
4	Tests et validation de la réalisation 31						
	4.1	Les tests	31				
		4.1.1 Les tests unitaires					
			31				
	4.2	La validation	32				
	4.3	Amélioration continue					
5	Syn	z hè se	33				
	5.1	Spécifications obtenues					
	5.2	La gestion de projet					
	5.3		35				
	5.4	1 0	35				
			$\frac{1}{35}$				
			36				
	5.5	* *	36				
6	Evo	lution projet	37				
•	6.1	La mise en place d'une interface graphique					
	6.2		37				
	6.3		38				
٨	Anr	exes	39				
. .		Codes sources du projet					
	11.1	A.1.1 Manu					
		A.1.2 Config					
			43				
			49				
		·	52				
		·	54				
		•	57				
		·	63				
		· -	70				
		•	72				
		•	78				
		· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	. s 89				
			90				
			94				

INTRODUCTION

Etudiant en fin de 2^e année d'un cusrcus ingénieur (Bac plus 4) j'ai réalisé un stage au sein de la DGAC à Toulouse. Le but de ce stage a été de representer le trafic aérien de la zone de contrôle de Tahiti dans un logiciel banalisé qui est GOOGLE EARTH. Pour arriver à ce but j'ai du comprendre le fonctionement de leur système de contrôle TIARE, en particulier EUROCAT-X. Le logiciel permetant de récupérer les données dans le système et de les transférer dans GOOGLE EARTH a été réalisé en Python.

Page: 4 sur 96

1 Contexte

1.1 Sujet du stage

Représenter le trafic aérien de la FIR ¹ de Tahiti dans le logiciel Google Earth. Le logiciel GoogleEarth permet de représenter un espace tridimensionnel et de placer, à l'intérieur du logiciel, des indicateurs tels que des marqueurs de position, des lignes et des polygones. Le logiciel GoogleEarth utilise des fichiers externes de type XML ² pour tracer ou représenter ces graphismes. Le format de ces fichiers est ouvert et publié par Google.

Il s'agit, à partir des traces fournies par le système de contrôle de Tahiti, d'afficher le trafic aérien circulant dans la FIR à des fins d'analyse, de vérification de trajectoire, de mesure de distance...

1.2 Présentation de l'environnement

1.2.1 DSNA/DTI

La Direction des Services de la Navigation Aérienne est chargée de rendre le service de navigation aérienne pour l'État français. A ce titre, la DSNA est responsable de rendre les services de circulation aérienne, d'information aéronautique et d'alerte sur le territoire national et ceux d'outre-mer (DOM, TOM, POM). La DSNA s'appuie sur deux directions pour exécuter cette mission :

- La Direction des opérations ou Do,
- la Direction de la Technique et de l'Innovation ou DTI.

La DO est l'acteur opérationnel du contrôle aérien tandis que la DTI est chargée du volet technique. Celui-ci consiste à réaliser ou acquérir les systèmes qui participent à l'exercice du contrôle aérien. Il s'agit de systèmes informatiques permettant d'assister le contrôleur dans ses activités, de chaînes radios pour communiquer avec les aéronefs, de systèmes de traitement de l'information météorologique...

La DTI réalise également de nombreuses études pour traiter les besoins des utilisateurs et les évolutions réglementaires. La DTI réalise le déploiement et le support opérationnel des systèmes qu'elle acquiert ou réalise.

^{1.} FIR : région d'information de vol, de l'anglais Flight Information Region) est une division de l'espace aérien permettant de faciliter le travail des organismes du contrôle aérien.

^{2.} XML : Extensible Markup Language («langage extensible de balisage»), est un langage informatique de balisage générique.

Enfin la DTI fait viser ses systèmes, procédures et formation par l'autorité de surveillance nationale (Direction de la Sécurité de l'Aviation Civile ou DSAC).

La DTI est structurée en domaines qui sont chacun en charge de plusieurs pôles de compétences :

- Recherche et développement, R & D
- Exigences opérationnelles des systèmes, Eos
- Gestion du trafic aérien, ATM
- Communication, navigation, surveillance, CNS
- Déploiement et Support Opérationnel, Dso

Chaque pôle couvre un ensemble de fonctions et d'expertises.

Pôle ATM/VIG:

- Le pôle « Vol et information générale » (VIG) est responsable de la maîtrise d'ouvrages systèmes de traitements des plans de vol et informations générales, à ce titre, le pôle assure le suivi industriel de leur réalisation ou de leur acquisition.
 Le pôle VIG est également chargé de leurs maintiens en condition opérationnelles lorsqu'ils sont déployés.
- Le pôle ATM/VIG est notamment responsable de la maîtrise d'ouvrages de systèmes déployés en outre-mer. L'aéroport de Tahiti (Polynésie française) a récemment été modernisé avec un système entièrement acquis auprès d'un industriel, couplé à un radar dans le cadre du projet TIARE, qui s'est terminé en 2009.

1.3 Le site de Tahiti

1.3.1 Objectif contrôle aérien

Le contrôle aérien est un ensemble de services (cf. 1.3.2 page suivante) rendus par les contrôleurs aériens aux aéronefs afin d'aider à l'exécution sûre, rapide et efficace des vols. Les services rendus sont au nombre de trois, appelés « services de la navigation aérienne », dans les buts de :

- prévenir les collisions entre les aéronefs et le sol ou les véhicules d'une part, et les collisions en vol entre aéronefs d'autre part (autrefois appelés « abordages »). Il consiste aussi à accélérer et ordonner la circulation aérienne,
- de fournir les avis et renseignements utiles à l'exécution sûre et efficace du vol : informations météorologiques, information sur l'état des moyens au sol de navigation, information sur le trafic (quand le service de contrôle n'est pas assuré dans cette zone).

 de fournir un service d'alerte pour prévenir les organismes appropriés lorsque les aéronefs ont besoin de l'aide des organismes de secours et de sauvetage, et de prêter à ces organismes le concours nécessaire.

1.3.2 Les services de la circulation aérienne

Comme nous l'avons vu plus haut, le contrôle aérien rend plusieurs services. Nous allons voir ces services plus en détails.

1.3.2.1 Le service de contrôle

Le service de contrôle est assuré dans les buts suivants :

- Prévenir les collisions entre aéronefs ou entre un aéronef et un obstacle
- Accélérer et ordonner la circulation aérienne

Le plus important reste donc la sécurité des vols. Le contrôleur s'assure que rien n'arrivera à l'aéronef pendant son vol par des causes extérieures (autre avion, obstacle), et qu'il arrivera à sa destination le plus vite possible. En outre le contrôleur est responsable de la sécurité des vols sous sa juridiction.

Les moyens qu'utilise le contrôleur pour prévenir les abordages sont la séparation (anciennement l'espacement) et l'information de trafic.

- La séparation consiste à ménager entre deux aéronefs une distance minimale, garantissant la sécurité de ces deux avions.
- L'information de trafic est une information précise sur la position d'un autre aéronef pouvant se rapprocher dangereusement. Le pilote peut ne pas voir qu'un avion se rapproche, l'information de trafic l'aide à voir, afin de permettre au pilote d'éviter l'aéronef conflictuel.

1.3.2.2 Le service d'information

Le service d'information de vol est assuré sur tout le territoire français. En espace aérien contrôlé, il est assuré par le service de contrôle. Dans les espaces aériens non contrôlés, il est assuré par un organisme UIV (dans les CRNA) et SIV (dans les approches) en vol, ou AFIS sur un aérodrome. Il consiste à délivrer aux aéronefs les renseignements et avis nécessaires à l'exécution sûre et efficace du vol. Ces renseignements peuvent être (liste non exhaustive) :

- Météorologiques : conditions météo sur un terrain, présences d'orages...
- Information sur le trafic (à ne pas confondre avec l'information de trafic) : information sur un trafic connu ou inconnu, en fonction des éléments disponibles, pouvant interférer avec un aéronef.
- État des aides à la navigation

- État des équipements sol d'un terrain
- Amendements de plan de vol
- Information sur la position, aide aux pilotes perdus
- Autres ...

1.3.2.3 Le service d'alerte

Le service d'alerte est aussi vaste que naturel. Il consiste à répondre à tous les besoins des avions qui se disent en détresse, ou dont on peut penser qu'ils sont en détresse. Ce service recouvre des domaines très variés :

- Si un avion a déposé un plan de vol, et que le contrôle à l'arrivée a reçu confirmation qu'il a bien décollé, il doit surveiller que l'avion arrive bien à destination aux alentours de l'heure prévue, et lancer des recherches si ce n'est pas le cas.
- Si un avion ne répond plus à la radio et disparaît du radar, le contrôleur doit vérifier si l'aéronef a eu un problème et s'il s'est écrasé ou posé en urgence. Il déclenche alors les secours pour rechercher l'épave et secourir les occupants.
- Si un aéronef s'écrase sur la piste ou à proximité de l'aérodrome, il déclenche immédiatement les secours et coordonne leur action jusqu'à l'arrivée des renforts.
- Si un pilote signale avoir des problèmes avec son aéronef de nature à entraver le bon déroulement du vol, le contrôleur peut lui donner une priorité absolue à l'atterrissage en écartant tous les autres aéronefs.
- Si le contrôleur sait ou soupçonne qu'un aéronef est détourné, il prévient les autorités compétentes et leur apporte tout le secours nécessaire.

D'une manière générale, ce service est une autorisation légale à porter secours par tous les moyens à un pilote en difficulté. Tout être humain le ferait, mais le service d'alerte donne au contrôleur une justification légale pour retarder ou dérouter certains aéronefs afin de porter secours à un autre.

1.3.3 La zone de contrôle de Tahiti : FIR

1.3.3.1 Le transport aérien

L'île de Tahiti est desservie par l'Aéroport International Tahiti Faa'a, situé à 5km au Sud-Ouest de Papeete. Inauguré en 1961, et détenu à 57% par le Territoire de la Polynésie Française10, c'est le plus important aéroport de la Polynésie française, et le seul aéroport international du territoire. Il s'agit donc de l'unique point d'entrée pour l'immense majorité des visiteurs mais également pour les habitants des autres îles de la Polynésie française.

L'aéroport assure les liaisons avec une dizaine de destinations internationales : Los

Angeles, Paris, Auckland, Sydney, Tokyo, Rarotonga, Santiago, l'Île de Pâques, Noumea et Honolulu10. Conscient de l'importance des liaisons aériennes internationales dans le développement économique de l'île et du pays, le gouvernement a inauguré en 1998 sa propre compagnie aérienne : Air Tahiti Nui (ATN), qui dessert aujourd'hui 5 destinations à partir de Tahiti : Paris, Los Angeles, Tokyo, Auckland, Sydney.

Concernant le réseau domestique, l'aéroport dessert l'ensemble des archipels de la Polynésie. Air Tahiti est la seule compagnie à desservir régulièrement les îles polynésiennes, assurant la liaison avec une quarantaine d'îles et d'atolls. L'île de Moorea, située à 7 minutes de vol de Tahiti est desservie par Air Moorea, une filiale de la compagnie domestique d'Air Tahiti. L'aéroport de Tahiti est la plaque tournante du trafic aérien, puisque la majorité des destinations sont uniquement desservies par l'aéroport de Tahiti. La centralisation du réseau aérien accentue donc l'attraction et l'influence de Tahiti et de l'agglomération de Papeete sur le reste des îles polynésiennes.

1.3.3.2 Etendue de la FIR

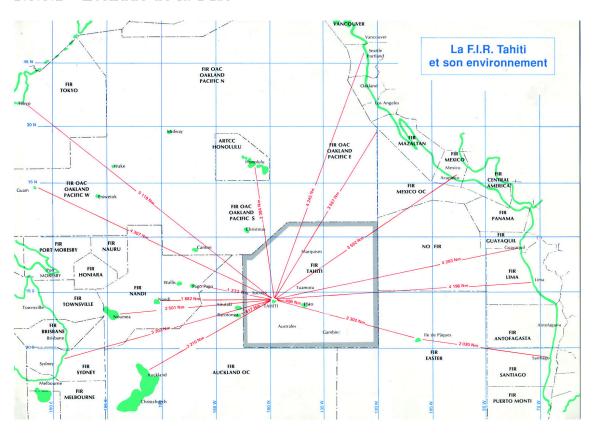


FIGURE 1.1 – FIR de Tahiti dans la région Pacifique-Sud.

La région d'information de vol de Tahiti ou « Flight Information Region » (FIR Tahiti) s'étend bien au-delà des eaux territoriales et déborde même sur l'hémisphère

nord pour atteindre le parallèle 03°30' Nord, soit près de 3700 km de nord au sud et à peu près autant d'est en ouest, couvrant environ 12,5 millions de km².

Cette FIR constitue le volume au sein duquel la fourniture des services de la circulation aérienne sont assurés sous la responsabilité de l'administration française. Ces services comprennent :

- alerte et sauvetage
- information de vol
- contrôle de la circulation aérienne

La FIR Tahiti est fréquentée par différents types de trafic :

- les vols transpacifiques (entre la côte ouest des Etats-Unis et la Nouvelle-Zélande ou l'Australie)
- la desserte internationale de Tahiti (depuis et vers les Etats-Unis, la Nouvelle-Zélande, l'Australie, le Japon et le Chili)
- les vols intérieurs (desserte domestique des 47 aérodromes de Polynésie Française)

Plus de 40 contrôleurs aériens travaillent 24h/24 et 7j/7 dans la tour de contrôle de Tahiti-Faa'a.

Plus de 20 contrôleurs travaillent sur les aérodromes contrôlés des îles.

En 2006, le centre de contrôle a contrôlé 102 132 mouvements (+2,5%), dont 71477 mouvements IFR³ et 30655 mouvements VFR⁴.

1.3.3.3 La zone ACI:

Une fonction de contrôle spécifique, nommée ACI⁵ ou zone ACI, a été développée dans le système EUROCAT-X pour répondre à des besoins de contrôle. Il s'agit d'une zone particulière limitrophe à la FIR (cf. 1.3.3.2 page précédente) de Tahiti, dont la limite se situe à 50 miles nautiques de la FIR. La zone ACI encercle la FIR. Il est à noter que cette zone n'est pas sous la responsabilité des contrôleurs aériens français, cependant, les vols pénétrant dans cette région sont visualisés par le système Eurocat-X

Ainsi en visualisant le trafic aérien dans la zone ACI, les contrôleurs peuvent maintenir les séparations entre les aéronefs. C'est-à-dire vérifier que les vols qui sont à l'extérieur et longent la FIR de Tahiti sont séparés des vols évoluant dans cette FIR.

^{3.} IFR: (soit, en anglais, Instrument flight rules) règles de vols aux instruments

^{4.} Vfr : Visual flight rules, nom anglais de « Vol à vue »

^{5.} Aci : Area Common Interest, soit une zone d'intérêts commun

1.3.4 Le système de contrôle : Tiare

Tiare est le nom donné au projet qui a débuté en 2007 pour s'achever fin 2010. Ce projet visait à moderniser les moyens informatiques de contrôle du centre de Tahiti, de remplacer les systèmes vieillissants de visualisation du trafic (Vivo) et de gestion de plans de vol et d'informations générales (Sigma). La DTI a fait l'acquisition de deux systèmes différents pour couvrir l'ensemble des missions dévolue aux personnels du bureau de piste et du contrôle aérien.

Les situations de contrôle auxquelles doivent face les contrôleurs sont multiples, il y en a en effet à traiter les spécificités du contrôle océanique, du contrôle d'approche et inter-îles. Le système TIARE est construit à partir de plusieurs « produits sur étagère » :

- EUROCAT-X, système en charge du traitement radar et de la gestion plans de vols.
- Atalis, système en charge de la préparation des vols, de la gestion des Notam, et de la présentation d'informations générales au contrôleur tour et approche.

Les systèmes Eurocat-X et Atalis sont connectés au commutateur Cagou, raccordé aux liaisons externes (RSFTA). Atalis reçoit également des informations météorologiques en provenance du système local d'acquisition de ces données appelé Caobs. Eurocat-X est raccordé au radar secondaire du mont Marau et au réseau Acars.

La zone Aci (cf. 1.3.3.3 page précédente), a été développée spécifiquement dans le système EUROCAT-X pour répondre à des besoins de contrôle.

1.3.5 L'ADS-C

Avec l'Addres (Automatic Dependant Surveillance - Contract), l'avion utilise ses systèmes de navigation satellitaires ou inertiels pour automatiquement déterminer et transmettre au centre responsable sa position et d'autres informations.

Les informations transmises via l'Addition de la l'Addition de la lineau de la line

- La position de l'avion,
- Sa route prévue,
- Sa vitesse (sol ou air),
- Des données météorologiques (direction et vitesse du vent, température...).
- Les informations de l'Addition sont transmises via des communications point à point, par VHF ou par satellite. Les systèmes sol et embarqués négocient les conditions suivant lesquelles ces transmissions s'effectuent (périodiques, sur événement, à la demande, ou sur urgence).

L'Addresse des typiquement utilisé dans les zones désertiques ou océaniques où il n'y a pas de couverture radar.

Les avantages de l'Addition :

- L'utilisation pour la surveillance des zones sans couverture radar.
- La transmission de l'information "route prévue".
- La liaison de données air/sol (comme pour le Mode S et l'ADS-B).

L'inconvénient de l'ADS-C est qu'il dépend entièrement de l'avion et de la correction des données qu'il transmet.

2 Expression du besoin et gestion de projet

2.1 Expression du besoin

2.1.1 Les besoins initiaux

L'objectif initial était de pouvoir réaliser un logiciel banalisé et ergonomique permettant de représenter l'ensemble des données de contrôle (repères, balises, secteurs ...) afin de pouvoir visualiser le trafic aérien circulant dans la FIR et la zone ACI. Les bénéfices attendus de cet outil sont :

- l'amélioration de l'analyse et de la compréhension visuelle du trafic aérien de Tahiti,
- la possibilité d'élaborer de statistiques à partir des fonctions de calcule du logiciel,
- une aide dans le travail de définition des points d'entrée dans la zone ACI que réalise le service de contrôle de Tahiti.

2.1.2 L'évolution des besoins

Au début du projet des besoins ont été définis. Nous verrons par la suite comment ceux-ci ont pu évoluer. Il faut noter que le client est assez dirigiste, il a déjà vu ce produit pour d'autres applications et a donc une vue globale de ce qu'il souhaite en sortie. A savoir :

- Une application étant basée sur le logiciel GOOGLE EARTH.
- Python comme langage de programmation.

L'objectif du choix de ces outils était aussi pour le client l'assurance de proposer à l'issue du stage une maquette complètement fonctionnelle. C'est-à-dire qu'il fallait déjouer la difficulté technique, comme la représentation du trafic sur une sphère, pour se concentrer sur les besoins suscités par cet outil. En outre la durée du stage et la part consacrée à la rédaction du rapport de stage ne permettaient pas d'innover en créant un logiciel de toute pièce.

C'est pourquoi nous avons orienté notre gestion de projet vers une méthode dite agile (cf. 2.2.2 page 13). Cette méthode nous permettra de redéfinir les besoins tout au long du projet en fonction de ce qui a déjà été réalisé. Et ainsi obtenir un produit correspondant au mieux à ce que le client aurait pu espérer.

Lors du lancement du projet les besoins étaient :

Page: 13 sur 96

- Représenter le trafic aérien déposé par les plans de vol dans la zone de contrôle de Tahiti dans Google Earth.
- Visualiser la configuration de la plate-forme TIARE (zones de contrôles, points remarquables ...)

Au fur et à mesure de la progression et des possibilités du logiciel, le client a affiné ses besoins et a rajouté les éléments suivants :

- Représenter le trafic aérien en fonction du temps
- Définir approximativement l'heure d'entrée de et sortie des avions dans la FIR (cf. 1.3.3.2 page 7) en fonction de leurs plans de vol déposés.
- Visualiser le vol des avions en temps réel grâce aux données ADS-C¹.
- Visualiser le positionnement des avions estimé par le système TIARE entre deux reports ADS afin de visualiser l'interprétation des données reçues par le système.
- Différencier les types de vols en quatre catégories : Entrant, Sortant, Transit,
 Interne.

2.1.3 Les risques

Lorsque l'on a comme projet de réaliser une application qui a déjà été réalisée par le passé, nous avons une base sur laquelle se référencer (en terme de méthode, de temps, de coûts). Hors sur un projet tel que le nôtre ou même aucun prototype n'a encore été réalisé le risque que cela ne fonctionne pas est très élevé.

C'est pour cela qu'une méthode de gestion de projet, dite agile et décrite ci-dessous (cf. 2.2.2 page suivante), a été utilisée. Cette méthode nous a permis d'avancer petit à petit afin de susciter des besoins "réalisable".

Il faut aussi prendre en compte les défauts de la méthode agile qui suscite un besoin sans fin, une nécessité d'avoir un groupe restreint de personne et nécessité d'avoir un expert pour guider.

2.2 Gestion de projet

2.2.1 Choix de la méthode de gestion de projet

Comme nous l'avons vu précédemment, les besoins ne sont pas clairement définis dès le début. Il était donc difficile de pouvoir établir des spécifications explicites dans le but de mettre en place un cycle en V (cf. 2.2 page 14). Nous avons donc choisis une

^{1.} Avec l'Additation Dependant Surveillance - Contract), l'avion utilise ses systèmes de navigation satellitaires ou inertiels pour automatiquement déterminer et transmettre au centre responsable sa position et d'autres informations.

méthodologie de gestion de projet différente de celle appliquée en temps normal à la DTI.

Cette méthodologie devait nous permettre de débuter un projet sans en connaître réellement l'aboutissement final tout en gardant de la rigueur et de l'organisation. Nous avons donc décidé d'utiliser une méthode agile ². Après quelques recherches et comparaisons nous nous sommes orientés sur l'extreme programming (cf. 2.2.2). Nous allons donc vous décrire cette méthodologie et la comparer avec le système utilisé habituellement.

2.2.2 L' Extreme Programming

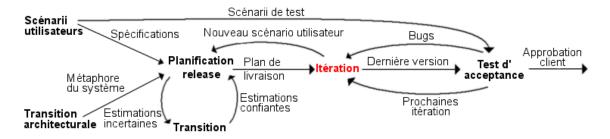


Figure 2.1 - Cycle de l'Exreme Programing.

L'Extreme Programming a été inventée par Kent Beck, Ward Cunningham et Ron Jeffries pendant leur travail sur un projet « C3 » de calcul des rémunérations chez Chrysler. Kent Beck, chef de projet en mars 1996 commença à affiner la méthodologie de développement utilisée sur le projet. La méthode est née officiellement en octobre 1999 avec le livre Extreme Programming Explained de Kent Beck. "Wikipedia".

Dans les méthodes traditionnelles, les besoins sont définis et souvent fixés au départ du projet, ce qui accroît les coûts ultérieurs de modifications. Extreme programming s'attache à rendre le projet plus flexible et ouvert au changement en introduisant des valeurs de base, des principes et des pratiques.

L'Extreme Programming repose sur des cycles rapides de développement (des itérations de quelques semaines voir dans notre cas quelques jours seulement) dont les étapes sont les suivantes :

 une phase d'exploration détermine les scénarios clients qui seront fournis pendant cette itération,

^{2.} Les méthodes Agiles sont des groupes de pratiques pouvant s'appliquer à divers types de projets, mais se limitant plutôt actuellement aux projets de développement en informatique (conception de logiciel). Les méthodes Agiles se veulent plus pragmatiques que les méthodes traditionnelles. Elles impliquent au maximum le demandeur (client) et permettent une grande réactivité à ses demandes. Elles visent la satisfaction réelle du besoin du client et non les termes d'un contrat de développement.

- la transformation des scénarios en tâches à réaliser et en tests fonctionnels,
- lorsque tous les tests fonctionnels passent, le produit est livré.

Lorsqu'une tâche est terminée, les modifications sont immédiatement intégrées dans le produit complet. On évite ainsi la surcharge de travail liée à l'intégration de tous les éléments avant la livraison. Les tests facilitent grandement cette intégration : quand tous les tests passent, l'intégration est terminée.

Le cycle se répète tant que le client peut fournir des scénarios à livrer (cf. Fig. 2.1 page précédente). Généralement le cycle de la première livraison se caractérise par sa durée et le volume important de fonctionnalités embarquées. Après la première mise en production, les itérations peuvent devenir plus courtes (par exemple la séparation des plans de vol en catégories tel que : transit, interne ...)

Pour résumer, cette méthode nous amène à réaliser la boucle suivante :

- Analyse du besoin
- Expression des spécifications
- Réalisation technique
- Test de la réalisation
- Revue logicielle (validations qui permettront de faire évoluer le produit)

2.2.3 Le cycle en V

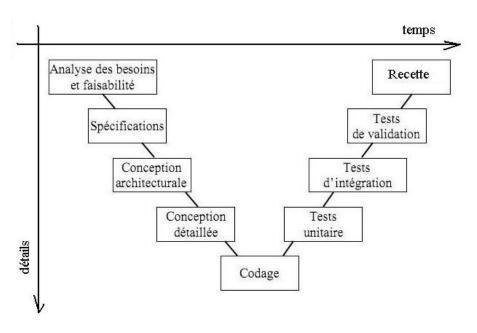


FIGURE 2.2 – Les phases à travers le temps et le niveau de détails.

Le modèle du cycle en V est un modèle conceptuel de gestion de projet étudié pour résoudre le problème de réactivité du modèle en cascade. Il permet, en cas d'anomalie, de limiter un retour aux étapes précédentes. Les phases (cf. Fig. 2.2 page précédente) de la partie montante doivent renvoyer de l'information sur les phases en vis-à-vis lorsque des défauts sont détectés, afin d'améliorer le logiciel.

Le cycle en V est devenu un standard de l'Industrie logicielle depuis les années 1980 et depuis l'apparition de l'Ingénierie des Systèmes est devenu un standard conceptuel dans tous les domaines de l'Industrie. Le monde du logiciel ayant de fait pris un peu d'avance en termes de maturité, on trouvera dans la bibliographie courante souvent des références au monde du logiciel qui pourront s'appliquer au système.

Les étapes qui constituent cette méthode sont les suivantes :

- Analyse des besoins et faisabilité
- Spécification logicielle
- Conception architecturale
- Conception détaillée
- Codage
- Test unitaire
- Test d'intégration
- Test de validation (Recette Usine, Validation Usine VAU)
- Recette (Vérification d'Aptitude au Bon Fonctionnement VABF)

Dans notre cas, avec ces besoins indéfinis, cette méthodologie engendrerait un risque. Ce risque serait que le logiciel final ne fonctionne pas ou ne reponde pas aux attentes du client.

2.2.4 Les avantages et inconvénients

Pour notre cas, les avantages de cette méthode sont les suivants :

- Enrichir le produit à chaque itération du cycle. Ci le logiciel est fonctionel, le client peut visualiser immédiatement les besoins qui étaient superficiels (dont il n'avait pas réellement besoin) et au contraire découvrir de nouveaux besoins.
- Rediriger rapidement la conduite du projet. Si le client souhaite rediriger son projet, ceci peut être fait dans les meilleurs délais (changement d'objectifs ou de priorités)

Cette méthode implique tout de même un certain nombre d'inconvénients tels que :

- Le client doit être disponible afin de faire avancer le projet. Chaque validation est vue avec le client et c'est celui-ci qui donne les nouveaux besoins. Ce qui implique que ci celui-ci n'est pas disponible, le projet peut vite être bloqué.
- Le projet peut vite dériver. Ce type de méthode requiert des personnes compétentes, aussi bien au niveau Maitre d'ouvrage, qu'au niveau maitre d'œuvre. Il

- est facile de s'égarer c'est pourquoi une organisation et une rigueur doivent être entretenues tout au long du projet.
- Lors du début du projet, on manque cruellement de spécifications. On se lance alors dans le développement sans analyse complète.

3 Réalisation technique

3.1 Architecture du logiciel

3.1.1 L'interface Google Erath

GOOGLE EARTH dispose d'une interface graphique qui sera mise à profit pour :

- représenter les points remarquables (points nommés, points de coordination, etc.),
- représenter les espaces de contrôles,
- représenter le trafic aérien.

Ces données sont, soit statiques, soit dynamiques.

Statiques: affichage de points fixes et affichage des espaces ou trajectoire plan de vol.

Dynamique : représentation du trafic aérien en fonction de coordonnées mises à jour et en fonction du temps.

3.1.2 Gestion de l'affichage

Google Earth peut être enrichi de données externes via un fichier descriptif de données (KMZ).

Ce fichier Kmz n'est autre qu'un fichier Zip compressant un fichier "doc.kml" ainsi que les fichiers vers lesquels ils pointent. Ce fichier "doc.kml" a pour but de regrouper les fichiers à utiliser (comme le ferait une liste de lecture pour les fichiers Mp3). Il indique donc à GOOGLE EARTH de charger les fichiers suivants :

CharacteristicsPoints.kml: Le fichier contenant les points remarquables

Fir.kml : pour les zones de contrôle et la zone ACI

Routes.kml: regroupe toutes les routes définies

Fpl.kml: affiche les plans de vol déposés

Ads.kml: affiche le trafic aérien réel reçu par l'ADS-C

Les fichiers KML sont fabriqués à partir des fichiers de configuration et de traces définis dans le système Eurocat-X.

Le système EurocatX est configuré au moyen de fichiers de configuration statique. Ces fichiers seront «parsés» pour fabriquer les fichiers : "CharacteristicsPoints.kml", "Fir.kml" et "Ads.kml".

Ce système est également constitué de fichiers de traces qui enregistre les informations des vols. Ces fichiers seront «parsés» pour fabriquer les fichiers : "Ads.kml" et "Fpl.kml".

3.1.3 Les modules

Au final le logiciel se compose des modules suivants :

- Manu: Fichier principal, peut être considéré comme l'exécuteur. (cf. A.1.1 page 39)
- modules/Ads: Met en mémoire les informations sur les reports ADS. (cf. A.1.3 page 43)
- modules/Aoi : Permet de définir tout les volumes utilisés pour concevoir les zones de contrôle. (cf. A.1.4 page 49)
- modules/CharacteristicPoints: Met en mémoire tous les points remarquables disponibles sur le système. (cf. A.1.5 page 52)
- modules/Convertion: Regroupe plusieurs fonctions utilisées pour convertir des données (ex : utilisé pour convertir les coordonnées). (cf. A.1.6 page 54)
- modules/Fdp: définit et met en mémoire toutes les zones de contrôle. (cf. A.1.7 page 57)
- modules/Fpl: définit et mets en mémoire les plans de vol. (cf. A.1.8 page 63)
- modues/GetOfFiles: Coordonne la récupération des données, c'est lui qui va chercher la configuration et lance les modules tels que : Aoi, Fdp ou encore Fpl. (cf. A.1.9 page 70)
- modules/KML: Ce module est utilisé pour mettre en forme les fichiers KML à l'aide des données reçues en entrée (par exemple pour un point il reçoit sa description, ces coordonnées, son nom ...). (cf. A.1.10 page 72)
- modules/MakeKML: C'est le module qui exploite toutes les données en mémoire et crée les fichiers KML. (cf. A.1.11 page 78)
- modules/MakeKMZ: Récupère les fichiers KML pour les regrouper en un fichier KMZ plus maniable. (cf. A.1.12 page 89)
- modules/Routes: définit et met en mémoire les routes. (cf. A.1.13 page 90)
- modules/usualFonction : Regroupe plusieurs fonctions régulièrement utilisées, cela évite de les réécrire dans chaque module les utilisant. (cf. A.1.14 page 94)
- Chaque module est décrit avec plus de précisions en annexe.

Le fichier principal (Manu.py) se lance à partir de la ligne de commande : "Python Manu.py" dans un système ou Python est installé et correctement configuré.

Les fichiers ".asf" contenant la configuration de l'eurocatx sont placés dans le répertoire "SurcesAsf" alors que les fichiers contenant les traces sont dans le répertoire "Sources".

Tout les modules sont appelés automatiquement, se qui signifie qu'après avoir renseigné le fichier de configuration et exécuté le fichier principal, aucune action n'est nécessaire pour concevoir le fichier KMZ. Il n'y aura donc plus qu'à exécuter ce fichier KMZ en l'ouvrant depuis GOOGLE EARTH.

L'exécution du programme génère aussi des fichiers de log. Ces fichiers seront utiles pour visualiser les message corrompu (mal interprété) ou encore des points non définis.

3.2 Le contexte technique opérationnel

3.2.1 EUROCATX

Il faut bien comprendre comment marche le système afin de bien visualiser d'où proviennent les informations. Comme décrit grossièrement dans le schéma (cf. Fig. 3.1), EUROCATX récupère les informations sur les plans de vol par l'intermédiaire de CA-

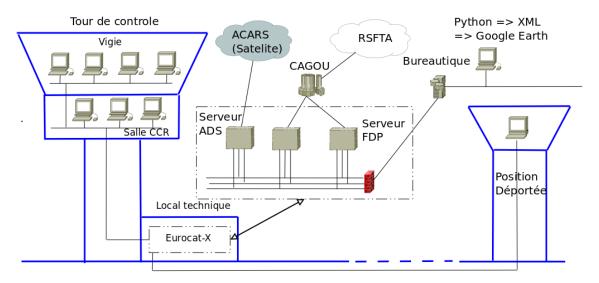


FIGURE 3.1 - Schématisation du système EurocatX au niveau des tours de contrôle

GOU 1 . Il récupère aussi le positionnement émis par l'avion à l'aide de la transmission Satellite, VHF 2 ou des données radars lors de son approche. Le système EUROCATX donne un accès à la bureautique protégé par un par-feu (FireWall) afin de rendre

^{1.} CAGOU: nom donné au commutateur RSFTA

^{2.} VHF: Very High Frequency, soit une bande radio de très haute fréquence

disponible sur ce réseau un certain nombre d'informations. Dans notre cas nous y récupérerons :

- toutes les données de configurations du système tels que les noms et coordonnées des balises référencées, la position des zones de contrôles et des zones ACI ou encore les routes utilisées pour décrire les plans de vols.
- Les fichiers de log du Commutateur CAGOU afin de pouvoir exploiter les plans de vol reçus par le réseau RSFTA.
- Tous les reports ADS reçus par satellite et traités par le système.

Le système envoie les informations récoltées et celles calculées aux visues ³ situées dans la tour de contrôle au niveau de la Vigie ou de la salle CCR ainsi que de la position déportée à MORÉA.

Les données seront donc récupérées dans les fichiers ".asf" pour la configuration système, dans les fichier du FDP pour les plans de vol et dans les fichiers du serveur ADS pour les reports ainsi que pour la position calculée des aéronefs.

3.2.2 Le domaine de l'aviation

Il m'a été nécessaire de prendre connaissance de touts les termes, unité, convention, utilisés dans le domaine aéronautique.

3.2.2.1 Les coordonnées et unités :

Tout d'abord est vite venu le problème de conversion de coordonnées, j'ai donc du revoir les conversions de coordonnées sphériques ainsi que les conversions de distances. J'ai également dû, comme expliqué ci-dessous (cf. 3.5.2 page 26), me remémorer les solutions de calculs du point d'intersection de deux arcs de cercles en coordonnées sphériques.

3.2.2.2 Convention:

Plusieurs conventions on dû être acquises comme celles utilisées par le système TIARE pour décrire les reports ADS ou entre celles utilisées par les compagnies pour le dépôt de plans de vol (cf. Bibliographie [?]).

^{3.} Visue : Nom pour décrire les ordinateur utilisés pour visualiser les données de contrôles

3.3 Base de travail

3.3.1 Le langage Python

3.3.1.1 Bien coder:

Afin de pouvoir apprendre les bonnes pratiques de la programmation Python j'ai lu un livre intitulé "Programmation Python, conception et Optimisation"[?]. Celui-ci m'a permis de pouvoir d'une part revoir ce qui avait été appliqué lors de mes études et d'autre part avoir une vue global sur le langage et ainsi pouvoir prendre du recule lors du codage.

Celui ci m'a par exemple appris le nouveau style de programmation qui part du principe que chaque nouvel objet défini est basé sur un Objet existant, et que par la même occasion tout en python était Objet (même une simple variable booléenne). Ou encore la manière de vérifier si un objet était faux, égale à 0 ou encore une chaîne vide simplement en demandant si il existait (ex: "if x!= 0:" devient "if not x:")

3.3.1.2 Utiliser les expressions régulières :

L'apprentissage de l'utilisation des expressions régulières ⁴, m'a été grandement facilité grâce au site : http://www.dsimb.inserm.fr/[?] et a la documentation en ligne de Python (cf. Bibliographie [?]). Il s'est avéré après apprentissage que ces expressions régulières auront grandement facilité la faisabilité du projet.

3.3.1.3 L'optimisation:

Je pourrai citer un passage du livre (cf. Bibliographie [?]) qui dit :

Fourni dès le départ avec des modules de tests, Python est un langage agile. Le terme agile est originellement issu de la méthodologie de programmation agile (Beck et Al.), très proche de la programmation itérative. Cette méthodologie, qui réduit les risques liés à la conception de logiciels, introduit entre autres des principes de tests continus du code. Vincent LOZANO.

En effet il m'a été rapidement nécessaire de réaliser des tests, aussi bien pour vérifier que mon code était valide que pour vérifier que celui-ci s'exécutait normalement. Il s'est avéré à plusieurs reprises que certaines parties de mon code étaient très gourmandes en processus. L'apprentissage de fonctions de test de code, tel que le module hotshot décrit plus tard (cf. 3.5.3 page 29), m'a été rapidement nécessaire.

^{4.} Une expression régulière est en informatique une chaîne de caractères que l'on appelle parfois un motif et qui décrit un ensemble de chaînes de caractères possibles selon une syntaxe précise.

3.3.2 GOOGLE EARTH

GOOGLE EARTH est un logiciel, propriété de la société GOOGLE, permettant une visualisation de la terre en 3 dimensions avec un assemblage de photographies aériennes ou satellites. Ce logiciel donne la possibilité de configurer un environnement, ajouter des lignes, des points ou encore des polygones en 3D en passant par des fichiers de configuration au format KML⁵.

Ce format, qui repose sur le XML⁶, a l'avantage d'être simple à manipuler. Ça sémantique est définie sur le site de google (cf. Bibliographie [?])

3.4 Le programme réalisé et ses fonctions

3.4.1 Le fonctionnement

La configuration : Le programme réalisé ne possède pas encore d'interface (IHM) graphique. Il est donc nécessaire de configurer les options à l'aide d'un fichier de configuration (cf. annexe A.1.2 page 40). Nous pourrons régler par l'intermédiaire de celui-ci :

- Les fichiers Kml à recréer ou non, ce qui est utile afin de ne pas avoir à recréer des fichiers statiques (tel que la position des points caractéristiques ou encore des zones de contrôle) à chaque utilisation tout en laissant à l'utilisateur la possibilité de les mettre à jour simplement.
- Les différents styles et couleurs.
- L'emplacement des fichiers de configuration.
- Les descriptions et noms appliqués à chaque catégorie.

L'exécution: Le fichier de configuration renseigné, le programme peut être lancé. Il est possible de le lancer par l'intermédiaire d'un Shell⁷, par l'intermédiaire de l'interface Python ou encore en direct si les informations pour gérer et lancer les fichiers Python ont été renseignées dans le système d'exploitation.

Le résultat : L'exécution du programme réalise une suite d'actions :

^{5.} KML: Keyhole Markup Language, est un format de fichiers et de grammaires XML pour la modélisation et le stockage de caractéristiques géographiques comme les points, les lignes, les images, les polygones et les modèles pour l'affichage dans Google Earth, dans Google Maps et dans d'autres applications.

^{6.} XML : Extensible Markup Language («langage extensible de balisage»), est un langage informatique de balisage générique.

^{7.} Shell: Interface en lignes de commandes

- 1. Lire le fichier de configuration afin de déterminer les actions à effectuer.
- 2. Lire les fichiers de configuration du système TIARE affin de récupérer toutes les variables nécessaires sous forme d'objets ⁸ (ex : points caractéristique ...)
- 3. Lire les fichiers de log afin de créer des objets tels que les plans de vol ou encore les reports ADS. Ces objets sont créés non seulement à partir de ces fichiers de log mais aussi à partir des objets créés précédemment (ex : les points des plans de vol désignés par un nom sont convertis en coordonnées à l'aide des points caractéristiques).
- 4. Créer les fichiers KML désignés dans le fichier de configuration à l'aide des objets instanciés.
- 5. Créer un fichier KMZ à l'aide de tous les fichiers KML afin d'avoir un fichier compact et facile a transporter.

3.4.2 L'exploitation dans Google Earth

L'exécution du programme retourne en résultat un fichier KMZ. C'est ce fichier qui est utilisé pour exploiter les données dans GOOGLE EARTH. Pour cela il suffit d'ouvrir le fichier à l'aide de ce logiciel.

Nous allons vous présenter quelques exemples d'utilisations de ce logiciel.

3.4.2.1 Vue d'ensemble

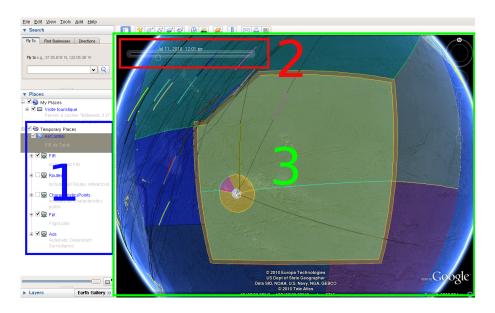


FIGURE 3.2 - Vue d'ensemble du trafic dans Google Earth

^{8.} Objet : structure de données valuées et cachées qui répond à un ensemble de messages. Cette structure de données définit son état tandis que l'ensemble des messages qu'il comprend décrit son comportement

Lors de l'ouverture du fichier la vue est centrée sur la zone de contrôle de Tahiti. Comme vous pouvez le voir (cf. Fig. 3.2) nous pouvons distinguer trois zones dans le logiciel :

La zone de sélection : Cette zone, numérotée 1 sur la figure, sert à sélectionner les éléments à afficher ou non.

Chaque groupe d'éléments est représenté par un dossier. Ainsi il sera plus facile de sélectionner un groupe tel que les routes. Il sera aussi simple de dé-sélectionner un groupe (par exemple groupe Fpl qui contient tous les plans de vol) et de re-sélectionner un seul élément du groupe afin de le visualiser séparément (ex : le plan de vol d'un avion précis).

L'animation temporelle : Sur notre figure cet outil est représenté par le numéro 2. Nous pourrons grâce a lui visualiser l'évolution du trafic dans le temps. Les principales options utiles à notre cas seront :

- La sélection d'une date et une heure précise afin de visualiser où devrait se trouver un avion, ou encore avoir une vue de tous les vols en cours à cette heure.
- Un créneau compris entre deux dates et heures. Cette option nous permettra de visualiser un vol sur un partie de son parcours afin d'avoir une vue un peu plus globale. Nous l'avons utilisé lors de l'exemple suivant (cf. Fig. 3.3) afin de mieux visualiser les points estimés par le système TIARE.

La vue : Cette zone, numérotée 3, nous permet de visualiser notre sélection configurée à l'aide des deux zones citées précédemment.

3.4.2.2 Exploitation des données

Nous avons pris en exemple un zoom sur un plan de vol qui a été dévié de sa trajectoire initiale (son plan de vol). Nous pouvons donc apercevoir sur cette figure (cf. Fig. 3.3):

Les lignes noires Ces lignes représentent les plans de vol des avions en cours à la date et l'heure sélectionnées. Ci ceux-ci ne sont pas recouverts par une ligne de couleur plus épaisse, cela signifie que l'avion n'est pas censé se trouver à cet endroit à l'instant défini.

La ligne verte : Cette ligne représente le plan de vol déposé. Chaque segment de cette ligne représente ou peut se situer l'avion à l'instant donné.

La ligne blanche : Cette ligne représente la trajectoire réellement effectuée par l'avion. Cette ligne est définie par les reports Ads.

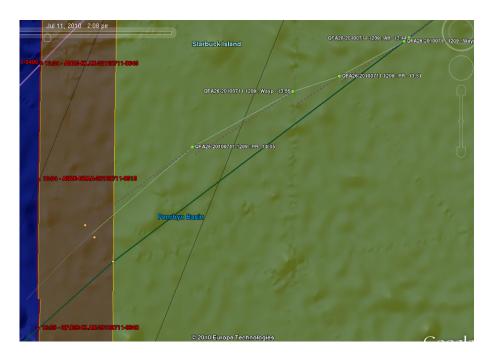


FIGURE **3.3** – Zoom sur la déviation de la trajectoire d'un vol par rapport à son plan de vol déposé

Les points verts : Ces points représentent les reports ADS reçus par le système TIARE. Lorsque l'on clic sur l'un de ces points il est possible de voir sa description qui contient le message émis par l'avion.

Les points roses : Ils représentent les points estimés par le système TIARE. Dans ce cas précis nous constatons que ces points ne correspondent pas avec la trajectoire réellement réalisée. Cette différence peut s'expliquer par le fait que le système utilise les points de reports suivant estimés par l'avion pour définir la position actuelle de l'avion.

Les points oranges : Ces points représentent les reports suivant estimés (next report) par l'avion cité précédemment.

Les points rouges : Ces points représentent l'heure d'entrée, estimée par le programme, dans la zone ACI (cf. 1.3.3.3 page 8).

3.5 Problèmes techniques rencontrés et solutions apportées

Comme dans tout projet il y a une multitude de problèmes à résoudre. Nous verrons dans cette partie quelques exemples de ces problèmes rencontrés ainsi que la manière dont ils ont été résolus. Cette liste reste bien entendu exhaustive au regard de tous les petits problèmes auxquels nous avons du faire face.

3.5.1 Gestion des erreurs

Problématique : Le premier problème que nous avons rencontré a été celui de la gestion des erreurs. En effet, de la première mise en route du logiciel jusqu'à la fin du stage des erreurs ont dû être gérées. Deux types d'erreurs sont revenues :

- Le premier type d'erreur était par exemple une réaction inattendue du logiciel, On pourrait prendre en exemple la conversion de coordonnées reçues en Système sexagésimal ⁹ en coordonnées décimales utilisées dans les fichiers KML 5 page 21, qui lors des premiers tests donnaient des données erronées.
- Le deuxième type était celui dû aux erreurs contenues dans les fichiers de log utilisés pour récupérer les informations. Ces erreurs faisaient effet boule de neige et venait se répercuter dans le fonctionnement du logiciel.

Résolution: La solution au premier problème a été de mettre en place des tests à chaque fonction implémentée ou après avoir réalisé chaque objectif fixé. On appelle cette méthode le test continu du code. Grâce à cela nous allons pouvoir déterminer plus rapidement lors d'une erreur future d'où provient celle-ci. Une méthode simple de la mette en place est de définir un test à réaliser pour valider la fonction ou le code. On détermine donc quelle réaction doit avoir une fonction pour un environnement donné et l'on vérifie si le résultat correspond bien avec celui espéré. (Ex: on a la coordonnée 4530N10045E qui correspond a 45°30' Nord 100°45' Est. On envoie cette variable dans la fonction de conversion et l'on vérifie que le résultat retourné est bien en décimal: 45,5° en latitude et -100,75 en longitude). Si le résultat est correct la fonction ou le morceau de code est validé, sinon il doit être corrigé.

La solution du deuxième problème a été dans un premier temps d'afficher chaque erreur dans la console, mais cela est vite devenu trop compliqué du fait que la console ne retient par défaut qu'un nombre limité de lignes en mémoire et donc que les lignes trop anciennes sont simplement effacées. On a donc mis en place un système de log permettant, en plus d'avoir accès aux informations les plus anciennes, de pouvoir l'exploiter après avoir fermé la console, effectuer des recherches à l'intérieur et tous avantages que peut apporter un fichier texte. Pour les dernières versions de log, cellesci sont crées avec des informations relatives aux types d'erreurs et l'emplacement de l'erreur dans le fichier source. Le tout enregistré dans un fichier comprenant la date et l'heure actuel dans le nom afin de pouvoir les différencier de chaque exécution du logiciel.

^{9. (}Système sexagésimal : Degrés (°) Minutes (') Secondes ("))

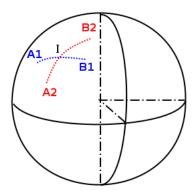


FIGURE 3.4 — Représentation grossière de l'intersection de deux arcs de cercle respectivement formés par la trajectoire la plus courte entre deux points situés sur le Globe terrestre

3.5.2 Intersection entre plans de vol et zone ACI

Problématique: Afin de déterminer l'heure d'entrée approximative des avions dans la zone ACI (cf. 1.3.3.3 page 8) en fonction de leurs plans de vol déposés, il est nécessaire de déterminer le point d'intersection entre leurs plans de vol et la zone ACI. En théorie cela paraît simple, il suffit de prendre chaque portion du trajet du plan de vol composé de deux points et formant une droite, et de déterminer si cette droite coupe chaque droite composant la zone ACI. Dans la pratique il s'est avéré que cela était un peu plus compliqué, en effet ces droites sont en réalité des arcs de cercles qui sont composés de deux extrémités définies par des points en coordonnées sphériques (cf. schéma fig. 3.4).

Résolution: Étant donné que j'ai effectué un BTS avant d'intégrer l'EIGSI 10, les notions de coordonnées sphériques ne me sont que peu familières. Après avoir en vain cherché sur internet ainsi que dans mon entourage (maître de stage, collègues de travail) je me suis replié sur un forum de mathématique sur le quel j'ai déposé un sujet explicitant le problème (adresse, cf. bibliographie [?]). Un utilisateur nous a donné une solution qui, après connaissance, semble tellement simple qu'on se demande pourquoi personne n'y a pensé. Cette solution consiste a déterminer les plans définis par les deux points aux extrémités de chaque arc et par le centre de la terre (ainsi nous avons forcement la courbe qu'a suivi l'avion sur ce plan). Il faut ensuite déterminer la normale à chacun des plans pour en déduire la droite d'intersection de ces plans (passant par le centre de la sphère). Une fois cette droite acquise il faut définir son vecteur norme et le convertir en coordonnées sphériques. Ce qui nous donne un des points d'intersections de la droite avec la sphère, l'autre étant situé par définition à l'opposé.

^{10.} EIGSI: École d'Ingénieurs en Génie des Systèmes Industriel située à La Rochelle

Une démonstration valant amplement un long discours, et à titre informatif, voici ce que cela donne en résolution mathématique. Pour cet exemple nous avons deux arcs représentent deux trajectoires définies chacune par deux points A et B (cf. Fig. 3.4). Chaque point sera défini par une latitude et une longitude.

Nous avons donc:

- lat_A la latitude de A
- $-long_A$ la longitude de A
- (x_A, y_A, z_A) les coordonnées cartésiennes de A
- I_1 le point d'intersection nº 1
- $-I_2$ le point d'intersection n° 2

Il faut tout d'abord convertir les coordonnées sphériques en vecteurs de coordonnées cartésiennes pour A et B:

$$A = \begin{cases} x_A = cos(lat) \times cos(long) \\ y_D = cos(lat_A) \times sin(long_A) \\ z_A = sin(lat_A) \end{cases}$$

Il faut ensuite déterminer le plan passant par O, A et B ayant alors pour équation :

$$ax + by + cz = 0$$

οù

$$\begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_A \\ y_A \\ z_A \end{pmatrix} \land \begin{pmatrix} x_B \\ y_B \\ z_B \end{pmatrix}$$

c'est à dire

$$\begin{cases} a = y_A z_B - z_A y_B \\ b = z_A x_B - x_A z_B \\ c = x_A y_B - y_A x_B \end{cases}$$

L'intersection des deux plans de coordonnées (a, b, c) et (a', b', c') contient le point O, mais aussi le point P de coordonnées (x_P, y_P, z_P) tel que :

$$\begin{pmatrix} x_P \\ y_P \\ z_P \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} \land \begin{pmatrix} a' \\ b' \\ c' \end{pmatrix}$$

P n'étant pas forcément sur la sphère, il faut trouver un point de la droite (OP) sur cette sphère. Pour cela il suffit de diviser les 3 coordonnées de P par la norme de

Page: 30 sur 96

$$\overrightarrow{OP}$$
:

$$I_1 = \begin{cases} x_P / \sqrt{x_P^2 + y_P^2 + z_P^2} \\ x_P / \sqrt{y_P^2 + y_P^2 + z_P^2} \\ x_P / \sqrt{z_P^2 + y_P^2 + z_P^2} \end{cases}$$

nous avons donc I_1 et son opposé I_2 , il nous reste donc plus qu'a vérifier si chacun de ces points appartient à un des 2 arcs.

Vous trouverez le code Python correspondant à ces calculs dans la fonction : "verifyIntersection (line, point) :" du module "ususalFonction.py" disponible en annexe A.1.14 page 94

3.5.3 Performance du logiciel

Problématique: Les premiers tests du logiciel ce sont déroulés sur un nombre limité de fichiers (représenté par un nombre limité d'heure de vol), ce afin de pouvoir les valider rapidement. Lors de l'apparition de fichiers plus volumineux (plus de 300Mo de données en entrée, environ 10% en sortie) c'est posé le problème de performance. Avant optimisation l'ordinateur moulinais des heures avant de pouvoir sortir un fichier. Il a donc fallût optimiser le code afin d'alléger le programme en ressources.

Résolution : En cherchant des conseils dans des forums d'informatique ainsi que dans le livre cité précédemment (cf. Bibliographie [?]), nous avons découvert que Python était un langage orienté par les tests et qu'il disposait donc de librairies spécialement conçues pour déterminer les points bloquants d'un programme et les fonctions appelées les plus gourmandes.

La fonction retenue pour repérer ce qui est appelé en anglais les Bottleneck ¹¹ est la fonction "hotshot" qui a pour but d'analyser un programme dans sa totalité en indiquant notamment les ressources utilisées par chaque fonction appelée. Pour visualiser ce que donne le résultat d'une analyse veuillez vous reporter à la figure 3.5 page suivante.

Les bottlenecks repérés, une réécriture des parties bloquantes a dû être effectuée. Cette analyse nous a permis de réduire les ressources et donc le temps d'exécution du logiciel de plus de 80%.

^{11.} Bottlneck : (goulot d'étranglement) point d'un système limitant les performances globales, et pouvant avoir un effet sur les temps de traitement et de réponse.

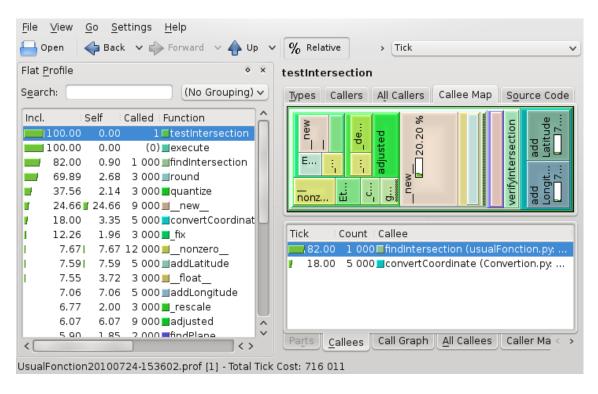


FIGURE 3.5 – Analyse avec Kcachegrind de l'exécution de la fonction "TestIntersection" du programme dans le but de l'améliorer.

4 Tests et validation de la réalisation

4.1 Les tests

Nous avons effectué au cours de ce projet deux types de tests : les tests unitaires et les tests globaux.

4.1.1 Les tests unitaires

En programmation informatique, le test unitaire est un procédé permettant de s'assurer du fonctionnement correct d'une partie déterminée d'un logiciel ou d'une portion d'un programme (appelée «unité» ou «module»).

On écrit un test pour confronter une réalisation à sa spécification. Le test définit un critère d'arrêt (état ou sorties à l'issue de l'exécution) et permet de statuer sur le succès ou sur l'échec d'une vérification. Grâce à la spécification, on est en mesure de faire correspondre un état d'entrée donné à un résultat ou à une sortie. Le test permet de vérifier que la relation d'entrée - sortie donnée par la spécification est bel et bien réalisée.

Rappel de définitions :

Test: il s'agit d'une vérification par exécution.

Vérification : ce terme est utilisé dans le sens de contrôle d'une partie du logiciel.

(Une «unité» peut ici être vue comme «le plus petit élément de spécification à vérifier»)

Il s'agit pour nous de tester un module, indépendamment du reste du programme, ceci afin de s'assurer qu'il répond aux spécifications fonctionnelles et qu'il fonctionne correctement en toutes circonstances.

Mais ces tests ne sufisent pas car il ne donnent pas assez de recule pour visualiser si l'ensemble du programme est fonctionnel. Il nous donne seulement une confirmation théorique.

4.1.2 Les tests globaux

Comme nous l'avons cité précédement des tests unitaires ne sont pas sufisant dans notre cas. En effet ce projet étant un réél prototype, dans le sens ou rien n'a été effectué de semblable auparavant, les spécifications restent parfois mal déterminées. On pourra citer comme exemple la structure des messages FPL qui sont cencés avoir toujours la même forme, mais qui se retrouve souvent avec des erreurs dûes à la qualité de transmission.

Ces tests auront donc pour but de valider le fait que toutes les parties développées indépendamment fonctionnent bien ensemble de façon cohérente.

Pour ce faire nous avons passé un grand nombre de fichiers sources à «parsé». Ce qui nous a permis de découvrir tout au long du projet un certain nombre d'erreurs. Nous pourons citer en exemple le fait de prendre en compte le nom de l'avion, aéroport de départ et heure de départ comme identifiant, celui-ci pouvant être le même sur plusieurs jours pour les vols cylciques. Dans ce cas les tests globaux nous ont permis de découvrir l'errure et nous ont permis d'ajouter le jour de départ de l'avion dans l'identifiant afin que chaque identifiant reste bien unique.

4.2 La validation

Chaque fin de cycle de notre méthode de gestion de projet qui est l'Extreme Programing nous amène à une étape de validation. Celle-ci conciste à verifier avec le client que le programme se comporte bien comme il le souhaitait.

Après chaque validation des spécifications sont modifiées car, bien que répondant à leur definition, elles ne répondent pas réelement aux attentes du client. D'autres spécifications sont crées et certaines annulées.

4.3 Amélioration continue

A partir des tests réalisés et de la validation avec le client comme cité précédement nous redéfinissons les besoins ainsi que les spécifications. Cela nous amène donc à revenir au cycle des besoins (cf. 2.1 page 11) dans notre méthode de gestion de projet (cf. 2.2.2 page 13).

Nous reprenons alors un cycle ce qui nous permettra d'améliorer le programme en continu.

5 SYNTHÈSE

5.1 Spécifications obtenues

Comme vous l'avez compris, utiliser une méthode agile comme l'extreme programming (cf. 2.2.2 page 13) implique une perpétuelle réécriture des spécifications. Cellesci sont améliorées, réécrites, ajoutées tout au long du projet. C'est pourquoi dans ce rapport sera cité la dernière version des spécifications.

Les spécifications du logiciel sont les suivantes :

Capture de fichiers de configuration: Les points caractéristiques, route, zone de contrôle et ACI, doivent être récupérés dans les fichiers de configuration du système TIARE afin d'avoir la représentation la plus juste de ce que le système a. Ils doivent être gardés en mémoire pendant toute l'exécution du logiciel afin de pouvoir être utilisés. Les données seront enregistrées dans des objets le temps de l'exécution du programme afin de faciliter leur exploitation. La configuration du logiciel doit laisser à l'utilisateur la possibilité de spécifier le chemin du fichier de configuration.

Capture des données Plan de vol : Les données Plan de vol doivent être récupérées dans les log du système TIARE. Par contre il doit être possible de les récupérer d'un autre fichier contenant des trames FPL au format normalisé par la norme 4444 (cf. Bibliographie [?]). Chaque plan de vol serra enregistré dans un objet ayant un identifiant comprenant : L'identifiant de l'avion, son aéroport de départ ainsi que l'heure et le jour de départ. Cet identifiant a pour but de les différentier et de les référencer dans le temps. La configuration du logiciel doit laisser à l'utilisateur la possibilité de spécifier le chemin du fichier de log.

Capture des données ADS: Les données ADS doivent être récupérées dans les log du système TIARE. Il devra être aussi récupéré dans ces log les points de la position en fonction du temps calculé par le système entre deux reports ADS. Les reports ADS et points calculés seront instanciés par avion et par vol. L'identifiant de chaque vol sera donc composé de l'identifiant de l'avion ainsi que de la date et l'heure du message de login. La configuration du logiciel doit laisser à l'utilisateur la possibilité de spécifier le chemin du fichier de log.

Les points caractéristiques: Ces points devront être implémentés dans GOOGLE EARTH avec la possibilité de les afficher ou non. La configuration du logiciel doit laisser à l'utilisateur la possibilité de spécifier la possibilité de rééditer ou non le fichier source GOOGLE EARTH. Ces points seront représentés par un triangle de petite taille.

Les zones de contrôle et ACI: Les zones de contrôle et zones ACI devront être implémentés dans GOOGLE EARTH avec la possibilité de les afficher ou non. La configuration du logiciel doit laisser à l'utilisateur la possibilité de spécifier la possibilité de rééditer ou non le fichier source GOOGLE EARTH. Ces zones seront représentées par une surface colorée en 2 dimensions.

Les routes: Les routes devront être implémentées dans Google Earth avec la possibilité de les afficher ou non. La configuration du logiciel doit laisser à l'utilisateur la possibilité de spécifier la possibilité de rééditer ou non le fichier source Google Earth. Ces routes seront représentées par une ligne de couleur Jaune. Les points définissant cette route ne seront pas illustrés afin de ne pas faire de doublons avec les points caractéristiques. Les coordonnées des points de chaque route devront être définis à partir des points caractéristiques en mémoire.

Les plan de vol: Les plans de vol devront être implémentés dans GOOGLE EARTH avec la possibilité de les afficher ou non. La configuration du logiciel doit laisser à l'utilisateur la possibilité de spécifier la possibilité de rééditer ou non le fichier source GOOGLE EARTH. Les plans de vol doivent pouvoir être visualisés dans GOOGLE EARTH en fonction du temps. Pour se faire une heure théorique de passage sera calculée par le programme pour chaque point définissant le plan de vol. Toutes les informations concernant chaque plan de vol tel que sa route, les points constituant sa route et sa situation dans le temps devront être regroupés dans un dossier. Le message FPL de l'avion doit être visible dans la description de ce dossier. Les plans de vol seront visibles durant toute la durée du vol et représentés par une ligne noire. La visualisation dans le temps sera représentée par un segment de couleur choisie aléatoirement pour chaque vol défini par les deux points les plus proches de l'heure en paramètre dans le logiciel (un point avant et un point après). Ce segment et ses points ne seront visible qu'à partir de l'heure du premier point jusqu'à l'heure du deuxième.

l'intersection du plan de vol avec la zone ACI: L'intersection, si elle a lieu, entre le plan de vol et la zone ACI doit être calculée, définie et représentée dans GOOGLE EARTH par un point rouge accompagné du nom de l'avion et de l'heure d'intersection affichée en rouge également. Ces points devront être contenus dans le dossier du concerné.

Les reports Adds: Chaque report Adds sera composé de ces points de reports ainsi que des points calculés par le système. Chaque report sera regroupé dans un dossier par vol et aura comme description le message reçu. Chaque point calculé par le système sera attribué et regroupé avec le report précèdent. Les vols seront représentés par une ligne blanche retraçant tout les reports reçus, ainsi que chaque point affiché dans le temps. L'intérêt étant de visualisé l'écart

entre le chemin parcouru par l'avion et le plan de vol déposé ainsi que la différence entre la trajectoire de l'avion et celle calculée par le système TIARE.

5.2 La gestion de projet

L'utilisation de l'extreme programming pour gérer le projet aura été réellement bénéfique. On notera tout de même que cette méthode requière des clients extrêmement compétents et réactifs. En effet sans compétence de la part du client le projet peu rapidement tourner en rond.

Le fait de renouveler sans cesse les besoins et spécifications permet de réaliser un produit riche, adapté et performant. L'évolution quant à elle demande une maîtrise bien plus stricte qu'avec une méthode de gestion de projet plus classique sous peine de devenir rapidement désordonnée.

Nous avons utilisé la méthode agile pour préciser les besoins et obtenir une spécification applicable à la concrétisation d'un vrai logiciel. Ainsi nous pouvons aussi dire que nous sommes restés au niveau 1 d'un cycle en V

5.3 Le projet

Nous avons atteint un grand nombre d'objectif avec ce projet, il nous est capable d'analyser des plans de vol et de les mettre en corrélation avec les reports reçus de l'avion par l'intermédiaire de liaison satellite.

Le projet n'est pas fini. Un grand nombre d'améliorations restent à implémenter tels qu'une interface graphique ou encore une base de donnée (cf. 6 page 37).

5.4 Un stage formateur

5.4.1 Un apport technique

J'ai pu au cours de ce stage approfondir et mettre en pratique mes connaissances en programmation python. Mais j'ai surtout pu découvrir le monde de l'aéronautique.

En effet ce stage ma permis de voir les technologies utilisées dans les zones de contrôles. J'ai donc pu prendre connaissance des technologies de détection des avions de dernière génération (des fois pas encore mis en place) tels que les radars secondaires Mode S. Ou encore les systèmes de détections de collisions. J'ai également pu m'instruire sur leurs solutions de télécommunications (Satellite, VHF) qui ne

sont pas enseignées sous cet angle (pratique et non théorique) dans le cadre de mon cursus.

J'ai aussi pu découvrir le fonctionnement d'un serveur NTP, les principe de la paravirtualisation ou encore la mise en place de réseaux privé virtuel. Autant de domaines n'étant pas en relation direct avec le stage mais qui auront une grande utilité dans mon avenir professionnel.

Un autre point découvert dans la pratique aura été des méthodes de gestion de projet. La première étant le cycle en V du fait que ce soit celle qui est appliquée au sein de l'entreprise. La deuxième étant l'extreme programing utilisée pour le projet du stage.

L'ouverture d'esprit du personnel faisant partie ou travaillant en sous-traitance pour la DGAC y a fortement contribué.

5.4.2 Des rapport humains

Ce stage m'a également permis, notamment lors des pauses cafés ou repas du midi, d'échanger avec un grand nombre d'ingénieurs travaillant pour la DGAC ou en soustraitance.

Ce sont grâce à ces échanges que j'ai pu acquérir une grande partie des connaissances en aéronautique et en informatique citées précédemment. En effet ces personnes n'ont pas hésitées à prendre un peu de leur temps pour me faire des schémas sur le fonctionnement des différentes technologies de radars ou encore retrouver leur rapport de test (benchmark) réalisé sur différentes mise en place de virtualisations d'OS (Xen, Kvm, VMWere).

5.5 Conclusion

Ce stage aura été une expérience professionnel très enrichissante. Il m'aura permis de découvrir le monde de l'aéronautique. Il m'aura aussi permis de découvrir plusieurs méthodes de gestion de projet ainsi que des connaissances techniques variées.

Au delà des aspects pédagogiques techniques, il m'aura aussi permis de me familiariser avec le monde de l'entreprise du point de vue d'un ingénieur.

Le contexte m'aura aussi sensibilisé sur la qualité. En effet dans l'aéronautique la gestion de la qualité est des plus importante du fait qu'un système ne peut pas tomber en panne sous peine d'avoir de grave conséquences.

6 EVOLUTION PROJET

Ce projet est loin d'être arrivé à terme. Nous allons donc voir ici ce qui pourrait être fait afin de perfectionner ce logiciel. Les évolutions seront axées sur trois points :

- La mise en place d'une interface graphique.
- L'automatisation de l'acquisition.
- La pérennisation des données.

6.1 La mise en place d'une interface graphique

Comme il a été expliqué précédemment (cf. 3.4.1 page 22), la configuration du logiciel est effectuée manuellement par l'intermédiaire de fichiers textes et son exécution est effectuée en ligne de commande. C'est pourquoi une interface graphique faciliterait grandement son utilisation.

Cette interface devrait pouvoir faciliter la configuration et l'exécution du programme, elle pourrait être basée sur des technologie web afin de la rendre portable tout en séparant le traitement des données de l'utilisation du fichier final dans GOOGLE EARTH. En effet le programme pourrait être lancé a distance sur une machine, cela permettrait de sécuriser l'accès au données tout en libérant les ressources du poste de l'utilisateur.

Pour faciliter la configuration un histogramme avec tous les vols figurant entre deux dates sélectionnées pourrait être réalisé, cela permettrait de mieux visualiser le trafic et de pouvoir cibler les vols à afficher.

Il pourrait aussi être intéressant d'inclure l'affichage final dans l'interface web, tout en laissant la possibilité à l'utilisateur de télécharger le fichier afin d'exploiter pleinement toutes les fonctionnalités du logiciel GOOGLE EARTH tel que la mesure de distance entre deux points.

6.2 L'automatisation de l'acquisition

Actuellement chaque fichier à traiter est récupéré manuellement. On pourrait concevoir un système qui irait de lui même chercher les fichiers nécessaires dans le système TIARE et les mettre automatiquement à la disposition du programme.

Page: 39 sur 96

6.3 La pérennisation des données

Dans une optique de pouvoir rejouer simplement des situations passées, on pourrait mettre en place un système de base de données légère tel que SQLite¹. Contrairement aux serveurs de bases de données traditionnels, comme MySQL ou PostgreSQL, sa particularité est de ne pas reproduire le schéma habituel client-serveur mais d'être directement intégré aux programmes. L'intégralité de la base de données (déclarations, tables, index et données) est stockée dans un fichier indépendant de la plate-forme.

Ce procédé couplé à un traitement automatique permettrait de mettre et garder en mémoire tous les vols disponibles sur le système TIARE. Il permettrait donc de pouvoir rejouer des situations qui ont été enregistrées plusieurs mois avant.

^{1.} SQLite est une bibliothèque écrite en C qui propose un moteur de base de données relationnelles accessible par le langage SQL.

BIBLIOGRAPHIE

- [1] KERVIZIC Emmanuel and internaute. Titre du thread. http://maths-forum.com/showthread.php?p=692707#post692707, june 2010.
- [2] Patrick Fuchs and Pierre Poulain. Expressions régulières et parsing. http://www.dsimb.inserm.fr/~fuchs/python/python-node13.html, june 2010.
- [3] Google. Documentation en ligne sur la sémentique des documents kml. http://code.google.com/apis/kml/documentation/kmlreference.html, june 2010.
- [4] OACI. Doc 4444. Règles de l'air et services de la circulation aérienne. 2010.
- [5] Python v2.7. Documentation en ligne de python. http://docs.python.org/, june 2010.
- [6] Tareck Ziadé. Programmation Python, Conception et optimisation. Eyrolles, 2009

A ANNEXES

A.1 Codes sources du projet

A.1.1 Manu

Ce fichier sert à executer tout le programme :

```
#coding: utf-8
  __author__ = "KERVIZIC Emmanuel (kervizic@hotmail.com)"
  __version__ = "0.0.1"
__license_ = ""
  __copyright__ =""
7 import sys
8 sys.path.append(r'modules')
  import Characteristic Points, Routes, KML, Fdp, Get Of Files, MakeKML, Ads
10 import MakeKMZ, Aoi, os
11
12
  def main():
      \underset{nnn}{\operatorname{\mathbf{print}}} ("""
13
  ## Representation des traces et routes des avions dans Google Earth ##
15
16
       Programme realise par: KERVIZIC Emmanuel
        Pour : La DTI de l'aviation civile
17 | \#
18 | ##
                  17/06/2010
         Le:
19
  \nC'est un bon debut ;)\n""")
21
22
      allObjects = GetOfFiles.getOfFile()
23
      makeFile = allObjects['makeFile']
      if makeFile['characteristicsPoints'] == 'yes':
24
          kmlCP = MakeKML. add All Characteristics Points (all Objects)
26
      if makeFile['routes'] == 'yes':
27
          kmlRT = MakeKML.addRoutes(allObjects)
28
      if makeFile['fir'] == 'yes':
29
          kmlST = MakeKML.addSector(allObjects)
30
      if makeFile['fpl'] == 'yes'
31
          kmlFP = MakeKML.addFpl(allObjects)
      if makeFile['ads'] == 'yes':
32
          kmlFP = MakeKML.addAds(allObjects)
      if makeFile['main'] == 'yes':
34
35
          kmlMain = MakeKML.addMain(allObjects)
36
37
      kmz = MakeKMZ.makeFile(allObjects)
38
      print "Et ca fini bien!"
  # Execute only if this file is main
40
41
      name
             _ == '__main__':
      main()
```

/home/manu/DTI/Manu.py

A.1.2 Config

Nous avons ici le fichier de configuration. Celui-ci sert notamment à se passer temporairement d'une interface graphique.

```
2 | ##
3 | #
      File of configuration
                                                                         #
4 \mid \#
       Here is complete all the fields needed to run the program
5
6
      WARNING !!!
7
  #
       Do not edit this file without considering the consequences
8 | ##
10 // option
11
  # enable the deletion of the area during the approach : yes or no
12 deleteZone
13
14
15 // update or crate KML File
16 \# if you want to update the KML file, set to: yes, the variable
17 # Otherwise, set it to no
18
19 # All characteristics points, very long to write
20 characteristicsPoints
21 #characteristicsPoints
                                  = no
22 # All routes
23 routes
                                  = yes
24 | \# routes
                                   = no
25 # All fir
26 | #fir
                                   = ves
27 | f i r
                                  = no
28 # All Flight Plan and ADS position
29 | f p l
                                  = yes
30 | #fpl
31 # All ADS
32 ads
                                  = ves
33 \mid \#ads
34 # The main KML File
35 main
                                  = yes
36
                                   = no
37
38
40 \mid // path of files
41 # warning, all directories used must be created
42
43 ## WINDOWS
                                  = D:\Documents de Manu\DTI\
44 | #main Path
                                  = .\Sources\CHARACTERISTIC POINTS.ASF
45 #characteristicsPointsFilePath
46 #routesFilePath
                                   = .\Sources\ROUTES.ASF
47 #fdpFilePath
                                   = .\Sources\FDP VOLUMES DEFINITION.ASF
48 #aoiFilePath
                                   = .\Sources\AOI_VOLUMES.ASF
49 #fplFilePath
                                   = .\Sources\FDX
                                   = ..AC\KML\Routes.kml
50 #absRoutesPath
51 #absCharacteristicsPointsPath
                                  = . \backslash AC \backslash KML \backslash CharacteristicsPoints.kml
52 #absFirPath
                                   = .\AC\KML\Fir.kml
53 #absFplPath
                                   = . \AC\KML\Fpl.kml
54 #absMainPath
                                   = . \AC \doc.kml
55
  #absKmlPath
                                   = . \AC
56 #absKmzPath
                                   = AirControl.kmz
57
58 # OTHER
                                  = /media/manu/Documents de Manu/DTI/
59 mainPath
60 characteristicsPointsFilePath
                                  = SourcesAsf/CHARACTERISTIC POINTS.ASF
61 routesFilePath
                                  = Sources Asf/ROUTES. ASF
                                  = SourcesAsf/FDP_VOLUMES_DEFINITION.ASF
= SourcesAsf/AOI_VOLUMES.ASF
62 | fdpFilePath
63 aoiFilePath
64 fplFilePath
                                  = Sources/
65 adsFilePath
                                  = Sources/
```

```
= AC/KML/Routes.kml
66 absRoutesPath
67 absCharacteristicsPointsPath
                                       = AC/KML/CharacteristicsPoints.kml
68 absFirPath
                                       = \; AC/KML/\; F\, i\, r\, .\, kml
69 absFplPath
                                       = AC/KML/Fpl.kml
                                       = AC/KML/Ads.kml
70 absAdsPath
71 absMainPath
                                       = AC/doc.kml
72 absKmlPath
                                       = AC
73 absKmzPath
                                       = AirControl.kmz
74 # used in KMZ archive
75 kmlFilePath
                                      = files/
                                      = KML/Routes.kml
76 kmlRoutesPath
77 kmlCharacteristicsPointsPath
                                      = KML/CharacteristicsPoints.kml
78 kmlFirPath
                                       = KML/Fir.kml
                                      = KML/Fpl.kml
79 kmlFplPath
80 kmlAdsPath
                                       = KML/Ads.kml
81
82
83 // Object for point KML Style
                                       = placemark_circle.png - 0.2 - FFFFFFFF
84 circle
                                       85 red Circle
86 polygon
                                       = triangle.png - 0.2 - FF00FFFF
87 triangle
                                       = airports.png - 0.2 - FFFF6633
88 airports
                                       = avion.png - 0.6 - FF8888888
89 avion
90 avion 2
                                       = avion2.png - 0.4 - FFFFFFFF
                                       = avion2.png - 0.2 - FFFFFFFF
91 avion3
                                       = avion.png - 0.3 - FFFFFFFF
92 avion 4
93 redRound
                                       = \ \mathtt{redround.png} \ - \ \mathtt{0.4} \ - \ \mathtt{FF0000FF}
                                      = greenround.png - 0.3 - FFFFFFFF
= blueround.png - 0.3 - FFFFFFFF
94 green Round
95 blueRound
96 glossy Round
                                       = glossyround.png - 0.1 - FFFFFFFF
                                      = orangeround.png - 0.2 - FFFFFFFF
= yellowround.png - 0.3 - FFFFFFFF
97 orangeRound
98 vellow Round
                                       = blackround.png - 0.2 - FF888888
99 blackRound
100
101 // General LookAt
102 longitude
                                      = -138.5
103 latitude
                                       = -13.0
104 altitude
                                       = 0
105 range
                                       = 6000000
106 tilt
                                       = 0
107 | heading
                                       = 0
108
109 // list of Color
110 # FIR EXT
111 NZZO
                                       = 4 D 0 0 0 0 0 0
112 SCIZ
                                       = 4D0000FF
113 KZAK
                                       = 4D00FF00
114 SCTZ
                                       = 4D00FFFF
115 NCRG
                                       = 4DFF0000
116 # FIR NTTT
117 VMOR
                                      = 4DFF00FF
118 VIWR
                                       = 4DFFFF00
119 VAPP
                                       = 4DFFFFFF
120 VCC1
                                       = 4D00CCFF
121 VCC2
                                       = 4DCCFF00
122 | VCC3
                                       = 4DFF00CC
123 # AOI
124 VCC1 AOI
                                       = 4D00CCCC
                                       = 4D0000CC
125 VCC2 AOI
126
127 # Unused colors
128 #4 D00CC00
129 #4DCC0000
130 #4DCC00CC
131 #4DCCCCCC
132 #4DCCFFFF
133 #4DCCCCFF
134 #4DFFFFCC
135 #4DFFCCCC
136
```

```
137 // Comment, name or description
                                     = CharacteristicsPoints
139 CharacteristicsPointsFileName
140 CharacteristicsPointsFileDescription = Includes all Characteristics points
141 Airport Folder Name
                                     = Airport
142 AirPortFolderDescription
                                     = The online CSCIs use AIRPORT_I, AIRPORT_II and
        AIRPORT III to distinguish airports from the other kind of points.
143 DummvFolderName
                                     = Dummv
                                     = The DUMMY type is used to define a sector
144 Dummy Folder Description
        crossing point associated to a sector for FDP. Dummy point coordinates are not
        significant, but have to be input for the point to be correctly validated
145 ReportFolderName
                                     = Report
146 ReportFolderDescription
                                     = not defined
                                     = Vor
147 VorFolderName
148 VorFolderDescription
                                     = not defined
149 RoutesFileName
                                     = Routes
150 RoutesFileDescription
                                     = Includes all Routes referenced
151 FplFileName
                                     = Fpl
                                     = \ F \, li \, g \, h \, t \quad p \, la \, n
152 FplFileDescription
153 | AdsFileName
                                     = Ads
154 AdsFileDescription
                                     = Automatic Dependant Surveillance
155 | CodedRoutesFolderName
                                     = Simple coded routes
156 CodedRoutesFolderDescription
                                     = Composed of a list of points defined in the
       CHARACTERISTIC POINTS file.
157 SidFolderName
                                     = SID
                                     = Standard Instrument Departure coded routes
   SidFolderDescription
159 StarFolderName
                                     = STAR
160 | StarFolderDescription
                                     = Standard Arrival coded routes.
161 SectorFileName
                                     = FIR
162 SectorFileDescription
                                     = \ {\tt Includes} \ {\tt all} \ {\tt FIR}
163 FirNTTTFolderName
                                     = FIR NTTT
164 FirNTTTFolderDescription
                                     = All sector of NTTT FIR
165 FirExtFolderName
                                     = FIR EXT
166 FirExtFolderDescription
                                     = All sector of NTTT FIRAll sector of other FIR
167 Main File Name
                                     = AirControl
168 | MainFileDescription
                                     = FIR de Tahiti
169 AoiFolderName
                                     = AOI
                                     = AOI
170 AoiFolderDescription
171 VCC1 AOI
                                     = ACI ACC1 TAHITI a 50NM de la FIR
172 VCC2_AOI
                                     = ACI ACC2 TAHITI a 51NM de la FIR
173 | in
                                     = Entrant
174 out
                                     = Sortant
                                     = Transit
175 transit
176 internal
                                     = Interne
177
178
179 // Folder are open or not in Google Earth at the start
180 # 0 for False and 1 for True
181 Airport
```

/home/manu/DTI/manu.cfg

A.1.3 modules/Ads

Ce module lit le fichier de trace Ads du système tiraré et crée pour chaque aéronef un Objet Python ayant pour identifiant le nom de l'avion suivi de la date et l'heure. A cet objet est ensuite associé tout report lui concernant. Il recois donc les message recu par l'Ads-c et converti les point en coordonée. Mais il récupère aussi tout les points intermédiaires calculés par le système.

```
2 #! / usr / bin / python
3
   #coding: utf-8
4
   __author__ = "KERVIZIC Emmanuel (kervizic@hotmail.com)"
   ___version__ = "0.0.1"
6
   ________ = ""
___copyright __ =""
   print "ADS Charge =) "
10
11
12 import Convertion, os, re
   from usualFonction import *
13
14 from time import gmtime, strftime
15 from datetime import datetime, timedelta
                   # dictionary of Ads: { (x) : instance}
17 \mid a \, ds = \{\}
18 \mid a ds Id = \{\}
   class Ads (object):
201
21
22
        23
24
25
             # Creation of a new route
26
             # definition of variables :
28
29
             # self.name = str
                                           is the name of flight
             \# list of points of the flight with type, time and coordinate
30
31
             \# self.points = [{
                'type' : type,
'time' : time,
32
             #
33
             #
                  'latitude' : lat ,
'longitude' : long ,
34
             #
35
             #
                   'altitude' : alt
36
             #
37
            \#_{_{_{_{_{^{^{1}}}}}}}
                   }]
38
39
             \mathbf{self}. points
                                     = \{ \}
40
             self.tracks
                                      = \{\}
41
             self.name
                                      = name + '-' + time.strftime('\%Y\%n\%d-\%H\%M')
             adsId[name] = self.name
42
             self.firstTime
43
                                  = time
             self.nbPoints = 0
44
45
             self.nbTracks = 0
             self.addPoints ('Logon', description, time, latitude, longitude)
46
47
             ads[str(self.name)] = self
48
49
50
        \mathbf{def} \ \ \mathbf{addPoints} \ \ (\mathbf{self} \ , \ \ \mathbf{type} \ , \ \ \mathbf{description} \ , \ \ \mathbf{time} \ , \ \ \mathbf{latitude} \ , \ \ \mathbf{longitude} \ ,
        altitude = 0, pointN = \{\}, pointN1 = \{\}) :
51
52
53
             Add points
54
             point = {
55
56
                  'type': type,
                  'time' : time,
57
                  'latitude' : float(latitude),
'longitude' : float(longitude),
58
59
                  'altitude' : altitude,
'description' : description
60
61
```

```
62
 63
               if point N:
 64
                   lat = pointN['latitude']
 65
                    long = pointN['longitude']
                    if lat and long:
 66
                        point ['latitudeN'] = lat
point ['longitudeN'] = long
 67
 68
 69
               if point N1:
 70
                   lat = pointN1['latitude']
                   long = pointN1['longitude']
if lat and long :
 71
 72
 73
                        point ['latitudeN1'] = lat
                        point ['longitudeN1'] = long
 74
               self.points[self.nbPoints] = point
 75
 76
               self.nbPoints += 1
 77
 78
         def addTracks (self, type, description, time, latitude, longitude,
 79
         altitude = 0):
 80
 81
               Add Track: Point calculated by the TIARE systeme
 82
 83
               self.tracks[self.nbTracks] = {
                   'type' : type,
'time' : time,
 84
 85
                    'latitude' : latitude,
'latitude' : float (latitude),
 86
 87
                   'longitude': float (longitude),
'description': description
 88
 89
 90
               \textcolor{red}{\textbf{self}}.\, n\, b\, T\, r\, a\, c\, k\, s \,\, + = \,\, 1
 91
 92
 93
         \mathbf{def} \ \ \mathbf{addPeriodic} \ \ (\mathbf{self} \ , \ \ \mathbf{description} \ , \ \ \mathbf{time} \ , \ \ \mathbf{latitude} \ , \ \ \mathbf{longitude} \ , \ \ \mathbf{altitude} \ ,
 94
         pointN = \{\}, PointN1 = \{\}\}:
 95
 96
              Add PERIODIC REPORT
 97
 98
               \textbf{self}.\, \textbf{addPoints('PR')}, \ description\ , \ time\ , \ latitude\ ,
 99
                   longitude, altitude, point N, Point N1)
100
101
         def addAltitudeEvent (self, description, time, latitude, longitude,
102
         altitude) :
103
               Add ALTITUDE RANGE DEVIATION EVENT
104
105
106
               self.addPoints('Alt', description, time, latitude,
107
                   longitude, altitude)
108
109
         def addWaypointEvent (self, description, time, latitude, longitude,
110
          altitude, pointN = \{\}, PointN1 = \{\}):
111
               Add WAYPOINT CHANGE EVENT
112
113
               self.addPoints('Wayp', description, time, latitude,
114
                   longitude\;,\;\; altitude\;,\;\; point\,N\;,\;\; Point\,N\,1\,)
115
116
    def initADS (adresse, points, routes, fpl):
117
         """ Analyse le fichier ADS """
118
119
         print 'Debut du traitement des ADS'
120
         lst AdsFile = os.listdir (adresse)
         dateRe = re.compile('(2[0-9]{3})([0-9]{2})([0-9]{2})')
121
122
         for file in sorted(lstAdsFile) :
               if 'ADS' in file :
123
124
                   fileAdresse = adresse + file
                    adsFile = open(fileAdresse, 'r') # Open the file
125
                    adsLine = adsFile.xreadlines()
126
127
                    result = dateRe.search(file)
128
                    date = datetime (
129
                        year = int(result.group(1)),
130
                        month = int(result.group(2)),
131
                        day = int(result.group(3))
132
```

```
133
                                                    #print file
134
                                                    #print date
                                                    #print 'ADS file ok'
135
136
                                                     buildAds (adsLine, date)
137
                         #for key in ads
                                      #print ads[key].name
138
139
                                      #for k in ads[key].points:
                                                   #print '-- Point: ' + str(ads[key].points[k]['type'])
140
                                                    #for line in ads[key].points[k]['description']:
141
142
                                                                 #print '----
                                                                                                                   + str(line)
143
144
                         print 'Fin du traitement des ADS'
145
                         return ads
146
147 def buildAds (adsLine, date) :
148
149
                          raz = True
150
                         {\tt logonRe} \; = \; re \; . \; compile \; (\; "\; "\; ([0 \; -9] \; \{2\}) \; : ([0 \; -9] \; \{2\}) \; : ([0 \; -9] \; \{2\}) \; \; LOGON \; \; RECEIVED \; \; fr \; \setminus 1 \; Appendix 
151
152
           om (.+)""")
                         logonCoordinateRe = re.compile(""" Aircraft indicates position ([NS])([0-9])
153
             +)([EW])([0-9]+)""")
1541
155
                         periodicRe = re.compile("""PERIODIC REPORT REPORT RECEIVED for aircraft (.\
                     time stamped at : ([0-9]\{2\}):([0-9]\{2\}):([0-9]\{2\})""") waypointRe = re.compile("""WAYPOINT CHANGE EVENT REPORT RECEIVED for aircr\
156
157
                         (.+) time stamped at : ([0-9]\{2\}):([0-9]\{2\}):([0-9]\{2\})"""
158
                          altitudeRe = re.compile("""ALTITUDE RANGE DEVIATION EVENT REPORT RECEIVED \
159
                         aircraft (.+) time stamped at : ([0-9]\{2\}):([0-9]\{2\}):([0-9]\{2\})"""
160
                         161
162
163
                         trackRe = re.compile(""" start extrapolation for (.+) at: ([0-9]{2}):([0-9]
            ] \{ 2 \} ) : ([0 - 9] \{ 2 \} ) """ )
164
                         trackLatLongRe = re.compile("""Position Lat: ?(.+) Long: ?(.+)""")trackAltRe = re.compile("""Altitude: ?(.+)""")
165
166
            167
168
           \begin{array}{lll} \text{next1Re} = & \text{re.compile} \left( \text{"""NEXT} \ + \ 1 \ \text{Lat} \ : \ *(-?[0-9]\{1,2\}.[0-9]+) \ *\text{Long} \ : \ *(-?[0-9]\{1,3\}.[0-9]+) \ *\text{Long} \ : \ *(-?[0-9]\{1
169
170
171
172
                         endTrackRe = re.compile("""TRACK extrapolation completed""")
173
174
175
                         1 = 0
176
                          for line in adsLine:
177
                                      1 +=1
                                      #print 'Line : ' + str(l)
178
179
                                      i = 1
180
                                      # reset in case of errors
                                       \label{eq:final_continuous} \textbf{if} \quad i \; == \; 0 \quad \textbf{or} \quad \text{raz} \quad :
181
                                                    print 'error in ads file in line : ' + str(l)
logon = ''
182
183
184
185
                                                     periodic = ''
                                                     waypointEvent = ''
186
                                                     altitudeEvent = ',
187
188
                                                     track =
                                                     longitude = ''
189
                                                     latitude = ","
190
                                                     alt\,it\,u\,d\,e\ =\ \ ,\ ,
191
192
                                                     point N = \{\}
                                                     point N1 = \{\}
193
                                                     description = []
194
195
                                                     time = False
196
                                                     raz = False
                                                     i = 0
197
198
                                                     searchNext = False
199
200
                                      # Logon
201
                                       result at = logonRe.search (line)
202
                                       if resultat :
203
                                                     i = 5
```

```
204
                  logon = resultat.group(4)
205
                 time = datetime(
206
                      date.year,
207
                      date.month,
208
                      date.day,
209
                      int (resultat.group(1)),
210
                      int (resultat.group(2)),
211
                      int (resultat.group(3))
212
213
             result at = logonCoordinateRe.search(line)
214
             if resultat :
215
                 lat = resultat.group(2)
                 lon = resultat.group(4)
216
                  latitude = (
217
                      float (lat [0:2]) +
218
                      float (lat [2:4] + '.' + lon [4:]) /60
219
220
221
                  longitude = (
                      float (lon [0:3]) +
222
                      float (lon [3:5] + '.' + lon [5:])/60
223
224
                  if resultat.group(1) == 'S':
225
226
                      latitude = latitude * -1
                  if resultat.group(3) == 'W':
227
228
                      longitude = -1 * longitude
229
             # PERIODIC REPORT
             result = periodicRe.search(line)
230
             if result:
231
^{232}
                 search Next = True
                 i = 25
233
234
                 point N = \{\}
                 point N1 = \{\}
235
236
                  periodic = result.group(1)
                 time = datetime(
237
238
                      date.year.
239
                      date.month,
240
                      date.day,
241
                      int (result.group(2)),
242
                      int(result.group(3)),
243
                      int (result.group (4))
244
245
             # ALTITUDE RANGE DEVIATION EVENT
246
             result = altitudeRe.search(line)
247
             if result:
248
                 i = 5
                 point\,N\ =\ \{\,\}
249
250
                 point N1 = \{\}
251
                  altitudeEvent = result.group(1)
252
                  time = datetime(
253
                      date.year
254
                      date.month,
255
                      date.day,
                      int (result.group(2)),
256
257
                      int (result.group(3)),
^{258}
                      int (result.group(4))
^{259}
             # WAYPOINT CHANGE EVENT
260
261
             result = waypointRe.search(line)
             if result :
262
263
                 searchNext = True
264
                  i\ =\ 10
265
                 point N \ = \ \{\}
266
                 point N1 = \{\}
267
                 waypointEvent = result.group(1)
268
                 time = datetime(
269
                      date.year,
270
                      date.month,
271
                      date.day,
                      int ( result . group (2) ) ,
^{272}
273
                      int(result.group(3)),
274
                      int (result.group (4))
```

```
275
276
             # AIRCRAFT INTENT TRACK: origin is EXTRAPOLATION
277
             result = trackRe.search(line)
             if result :
^{278}
279
                 i = 100
280
                  track = result.group(1)
281
                  time = datetime(
282
                      date.year,
283
                      date.month,
284
                      date.day,
                      int(result.group(2)),
285
286
                       int (result.group(3)),
287
                       int (result.group(4))
288
289
             # AIRCRAFT INTENT TRACK Coordinate
290
             if track:
291
                  result = trackLatLongRe.search(line)
292
                  if result:
293
                      latitude = result.group(1)
294
                      longitude = result.group(2)
^{295}
                  result = trackAltRe.search(line)
296
                  if result :
297
                      altitude = result.group(1)
298
             # Coordinate
299
             result = coordinateRe.search(line)
300
             if result:
301
                  latitude = result.group(1)
302
                  longitude = result.group(2)
303
                  altitude = result.group(3)
             # Coordinate for next point
304
305
             if searchNext :
                 # Next point
306
307
                  result = nextRe.search(line)
308
                  if result:
309
                      point N = {
                            'latitude' : result.group(1),
310
                           'longitude' : result group (2),
311
                           'altitude' : result.group(3),
312
                           'at ' : result.group(4)
313
314
                 \# Next Point +1
315
316
                  result = next1Re.search(line)
317
                  if result:
318
                      point N1 = \{
                           'latitude' : result.group(1),
'longitude' : result.group(2),
319
320
                           'altitude' : result.group(3)
321
^{322}
323
^{324}
             # Add the file lines in description argument
325
             if logon or periodic or waypointEvent or altitudeEvent or track:
326
                  description.append(line)
327
328
                  description = []
329
330
             # traitement des resultats
331
332
             # creating a new object has the appearance of a logon.
333
             if logon and longitude and latitude:
                 #print 'Logon : ' + str(logon) + ' at ' + str(time) + ' Lat : ' + 
#str(latitude) + ' - Long : ' + str(longitude)
334
335
                  adsObject = Ads(logon, description, time, latitude, longitude)
336
337
                  # reset attributes
338
                  raz = True
339
340
             # Adding point at the onset of an event, periodic or not.
341
             result = report Re. search (line)
342
             if result:
343
                  if periodic:
                      #print '\tPeriodic : ' + str(periodic) + ' at ' + str(time) +
    #' Lat : ' + str(latitude) + ' - Long : ' + str(longitude)
344
345
```

```
ads[adsId[periodic]].addPeriodic(
346
347
                              description,
348
                              time,
349
                              latitude,
350
                              longitude,
351
                              altitude,
352
                              point N,
353
                              point N 1
354
355
                    elif waypointEvent :
                        #print '\tWaypoint : ' + str(waypointEvent) + ' at ' + 
#str(time) + ' Lat : ' + str(latitude) + ' - Long : ' +
356
357
358
                              #str(longitude)
                         ads [adsId [waypoint Event]].addWaypoint Event (
359
360
                              description,
361
                              time,
362
                              latitude,
                              longitude,
363
364
                              altitude,
365
                              point N
                              point N1
366
367
368
                    elif altitudeEvent :
                        #print '\tAltitude : ' + str(altitudeEvent) + ' at ' +
    #str(time) + ' Lat : ' + str(latitude) + ' - Long : ' +
369
370
371
                              #str(longitude)
372
                         ads\left[\,adsId\left[\,altitudeEvent\,\right]\,\right].\,addAltitudeEvent\,\left(\,
373
                              description,
374
                              time,
375
                              latitude,
376
                              longitude,
377
                              altitude
378
379
                    # reset attributes
                    raz = True
380
381
382
              # Adding track.
383
               result = endTrackRe.search(line)
384
               if result and track:
385
                    ads[adsId[track]].addTracks(
386
                         'TRACK',
387
                         description,
388
                         time, latitude,
389
                         longitude,
390
                         altitude
391
                         )
392
393
                    # reset attributes
                    raz = True
394
```

/home/manu/DTI/modules/Ads.py

A.1.4 modules/Aoi

Ce module permet de définir tout les volumes utilisés pour concevoir les zones de contrôle. Il récupère dans le fichier Asf chaque volume qu'il stocke dans un objet comprenant chaque coordonnée du volume ainsi que ca tranche d'altitude.

```
1 #! / usr / bin / python
2 \mid \# \text{coding} : \text{utf} - 8
3
  __author__ = "KERVIZIC Emmanuel (kervizic@hotmail.com" __version__ = "0.0.1" __license_ = "" __copyright__ = ""
6
   print "Fir Charge =) "
10
11 import Convertion
12
13 from usualFonction import *
14
   points
15
               = {}
  a \circ i = \{\}
16
17
  class Points (object):
    """"All Points for the volume"""
18
19
20
21
       def = init_{-}(self, donnees):
22
23
            # Creat a new point
24
25
            # definition of variables:
26
            # self.name = str
27
                                       is the name of route
           # self.coordinate = {}
                                         is the coordinate of point
28
29
30
            self. definition (donnees)
31
            # Add a route at the dictionary
            points[str(self.name)] = self
32
33
       def definition (self, donnees):
34
35
36
            # The data arrives in this form:
            # / Point /
37
38
39
            # NAME
               COORDINATE
40
41
42
43
44
            # The separation will therefore be using the separator "|"
45
46
47
            donnees = donnees.strip(None)
            tabDonnees = donnees.split("|")
48
            for x in xrange(len(tabDonnees)) :
49
                tabDonnees[x] = tabDonnees[x].strip(None)
50
51
            # Assigning variables
52
53
            self.name = str(tabDonnees[0])
54
            self.coordinate = Convertion.convertCoordinate(str(tabDonnees[1]))
55
56
   class Aoi (object):
       lastAoi = '' # name of the last sid that has been entered
57
58
59
       def __init__(self, donnees, points):
60
            # Creation of a new Volume
61
62
            # definition of variables :
63
64
```

```
65
            # self.name = str
                                        is the name of route
            # self.altitude = {}
66
67
                                          is the list of points of the volume
            \# self.points = {}
68
            self.defPoints = points
69
70
            self.points = \{\}
71
            self.altitude = {}
72
            self. definition (donnees)
73
            # Add a route at the dictionary
74
            aoi[str(self.name)] = self
75
            Aoi.lastAoi = str(self.name)
76
77
        def definition (self, donnees):
78
               " Disperssion des édonnes
            # The data arrives in this form:
79
80
            # /SID/
81
            # Convention is as follows:
82
            # 1st & 2nd character for the SID point
83
            \# 3rd & 4th character for the SID number
84
            \# 5th & 6th character for runway number: 5L=05L, 5R=05R,
85
                                                             3L=23L, 3R=23R
86
               NAME
            #
                        COUCHE
87
            #
                                    POINTS
88
            #
89
            #
90
            #
91
            #
92
            #
93
            # La dispertion va donc de faire à l'aide du ésparateur "|"
94
95
            donnees = donnees.strip(None)
96
            tabDonnees = donnees.split(" | ")
97
            for x in xrange(len(tabDonnees)) :
98
                tabDonnees[x] = tabDonnees[x].strip(None)
99
            # Assignation des variables
100
            self.name = str(tabDonnees[0])
            tabLevel = tabDonnees[1].split('-')
101
            alt Min = Convertion.convertLevel(str(tabLevel[0][1:].strip(None)))
102
103
            alt Max = Convertion.convert Level (str(tabLevel[1][1:].strip(None)))
104
            #print altMin
105
            #print altMax
106
            self.altitude['min'] = altMin
107
108
            self.altitude['max'] = altMax
109
            i = len(self.points)
            tabPoints = tabDonnees[2].split('')
110
111
            for x in tabPoints:
                 \mathbf{if} \mathbf{x} := \mathbf{y} \cdot \mathbf{y} :
112
113
                     self.points[i] = self.defPoints[x]
114
                     i += 1
115
116
        def addPoints (self, donnees):
            donnees = donnees.strip(None)
117
            tabDonnees = donnees.split("| ")
118
119
            for x in xrange(len(tabDonnees)) :
120
                tabDonnees[x] = tabDonnees[x].strip(None)
121
            # Assignation des variables
122
            tabPoints = tabDonnees[2].split('')
            i = len(self.points)
123
124
            for x in tabPoints:
125
                 if x !=
                     self.points[i] = self.defPoints[x]
126
127
128
129
130
   def init AOI (adresse):
131
        """ Analysele fichier FDP_VOLUMES_DEFINITION.ASF """
132
133
        fdp = open(adresse, 'r') \# Open the file
                          # correct value: "points" or "aoi"
134
        section =
135
                         # Used to be in the document.
```

```
lineClean = cleanLine(fdp)
136
137
138
          #for line in fdp.xreadlines(): # acts on each line of file #if line[0] != "-" and len(line) > 5:
139
               ##removes comment lines and blank lines
140
                     \# l i n e = l i n e [0:-1]
141
142
                     #lineClean.append(line)
143
144
          for line in lineClean:
                if line[0] == "/" :
    section = ""
145
146
                     if 'POINTS' in line :
    section = "points"
147
148
                     elif 'SECTOR_AOI' in line :
149
                          section = "aoi"
150
151
                if section == 'points' and line [0] != "/" :
152
                pt = Points (line)

elif section == "aoi" and line[0] != "/" :
    if line[0] != '|' :
        a = Aoi(line, points)
153
154
155
156
                     else :
157
                          aoi[str(Aoi.lastAoi)].addPoints(line)
158
159
160
          allObjectsAoi = {
161
                'points' : points, 'aoi' : aoi}
162
163
164
          return allObjectsAoi
```

/home/manu/DTI/modules/Aoi.py

A.1.5 modules/CharacteristicPoints

Ce module met en mémoire tous les points remarquables disponibles sur le système. Ces points seront ensuite utilisés pour concevoir les routes et les plans de vol.

```
#!/usr/bin/python
2
   #coding: utf-8
3
   __author__ = "KERVIZIC Emmanuel (kervizic@hotmail.com"
4
   __version__ = "0.0.1"
__license__ = ""
6
   __copyright__ =""
9 import Convertion
10
   print "CharcteristicPoints Charge =) "
11
   # dictionaire de CharacteristicPoints : { (x) : instance}
13
   characteristicPoints = {}
14
15
   class Characteristic Point :
       #number = 0 #énumro du points dans la liste
16
17
18
       \operatorname{def} \operatorname{init}_{-}(\operatorname{self}, \operatorname{donnees}):
19
20
            # éCration d'un point écaractristique
21
            # éDfinition des variable :
22
23
            # self.name = str
            # self.coordinate = str
24
25
            # self.latidtude = float
            # self.longitude = float
26
27
            # self.theType = str
            \# self.comment = str
28
29
            \# self.airportListFixes = str
30
            # self.relFix = bool
31
            # self.pilDisplay = bool
            # self.dti = bool
32
33
34
            self.addVariables(donnees)
35
36
            # Ajout du point au dictionaire
            characteristicPoints[str(self.name)] = self
37
38
       def addVariables (self, donnees):
    """ Disperssion des édonnes """
39
40
            # Les édonnes arrivent sous la forme:
41
42
            # Name
43
            #
                         Lat / Long
44
            #
                                     Type
                                                Rel fix
45
            #
46
            #
                                                        Airport List fixes
            #
                                                              PIL display
47
48
            #
                                                                       DTI
49
            #
                                                                            Comment
            #
50
51
            #
52
53
            # La dispertion va donc de faire à l'aide du ésparateur "|"
54
55
56
            donnees = donnees.strip(None)
57
            tabDonnees = donnees.split("|")
58
            # Assignation des variables
59
60
            self.name = tabDonnees[0].strip(None)
61
            self.coordinate = tabDonnees[1].strip(None)
62
            self.theType = tabDonnees[2].strip(None)
63
            self.airportListFixes = tabDonnees [4].strip (None)
            self.comment = tabDonnees[7].strip(None)
64
65
                    tabDonnees[3].strip(None) == "Y"
```

```
66
                 self.relFix = True
67
            else :
68
                 self.relFix = False
69
                    tabDonnees[5].strip(None) == "Y" :
70
                 self.pilDisplay = True
71
            else:
72
                 self.pilDisplay = False
73
            i f
                   tabDonnees [6].strip(None) == "Y" :
74
                 self.dti = True
75
            else :
76
                self.dti = False
77
            # Convertion des écoordonnes en decimales
            self.decimalCoordinate = Convertion.convertCoordinate(self.coordinate)
78
            self.latitude = self.decimalCoordinate['latitude']
79
            self.longitude = self.decimalCoordinate['longitude']
80
81
82
83
84
85
   def initCP (adresse):
        """ éCrer le dictionnaire de Points characteritique à
86
             partir du fichier émention ""'
87
88
        print 'Debut du traitement des points characteistique'
        cp = open(adresse, 'r') # Ouvre le fichier
89
90
        for line in cp.xreadlines(): # agit sur chaque ligne du fichier
            #supprime lignes écommentes et lignes vides if line [0] != "-" and line [0] != "/" and len (line) > 10 :
91
92
                 line = line[0:-1]
93
94
                 cPoint = CharacteristicPoint(str(line))
95
        cp.close()
96
        # defines the airports owned by the Tahiti FIR
97
        tahitiAirports = []
98
        for key in characteristic Points:
99
            cp = characteristicPoints[key]
100
            if cp.name[:2] == 'NT' and 'AIRPORT' in cp.theType:
101
                 tahitiAirports.append(cp.name)
102
        print 'Fin du traitement des points characteistique'
        return characteristicPoints, tahitiAirports
103
```

/home/manu/DTI/modules/CharacteristicPoints.py

A.1.6 modules/Convertion

Regroupe plusieurs fonctions utilisées pour convertir des données.

```
1 \# coding : utf -8
  __author__ = "KERVIZIC Emmanuel (kervizic@hotmail.com)"
  __version__ = "0.0.1"
3
  ___license__ = ""
    _copyright__ =""
5
6 import re
8 \mid COORDINATE = re.compile(""")
  ([0-9]\{2\})([0-9]\{2\})?([0-9]\{2\})?([NS])([0-9]\{3\})([0-9]\{2\})?([0-9]\{2\})?([EW])
9
10
11
12
  def convertCoordinate (coordinate):
       """ Convert coordinates to decimal format
13
       # This function saves the latitude and longitude of a point
14
15
      # In this system the North and East coordinates are positive
       # The South and West coordinates are negatives
16
17
       \# hh:mm: ss d (hhmmd) => HH+MM/60+SS/3600*(D)
18
       result = COORDINATE.search(coordinate)
19
20
       lat H = result.group(1)
21
       lat M = result.group(2)
22
       latS = result.group(3)
23
       latL = result.group(4)
24
       longH = result.group(5)
25
       longM = result.group(6)
       longS = result.group(7)
26
27
       longL = result.group(8)
28
       if lat L == "N" :
29
30
           latD = float(1)
31
       elif latL == "S"
32
           lat D = float (-1)
33
34
           latD = None
       35
36
           longD = float(1)
37
       longD = float(-1)
38
39
          longD = None
40
41
       latitude = float(latH) * latD
42
       longitude = float (longH) * longD
43
44
           latitude += float(latM)/60 * latD
           longitude += float (longM)/60 * longD
45
46
       except :
47
           pass
48
49
           latitude += float(latS)/3600 * latD
50
           longitude += float (longS)/3600 * longD
51
       except:
52
53
       return {'latitude' : latitude, 'longitude' : longitude}
54
55
56
57
  def convertLevel (level) :
58
59
       This function converts a flight level in meters...
60
61
       newLevel = float(level) * 30.479513
62
       return newLevel
63
64 import math
65
67 def distanceBetwennTwoPoint(lat1, long1, lat2, long2, altitude = 0):
```

```
68
        rayon = 6356.7523142 \#km
 69
70
        # Add the flight altitude
71
        rayon += (float(altitude)/1000)
72
        # Convert to milles
        rayon = (rayon / 1.852)
73
74
        # Convert latitude and longitude to
75
        # spherical coordinates in radians.
76
        degrees to radians = math.pi/180.0
 77
78
        # phi = latitude
79
        phil = (lat1)*degrees to radians
        phi2 = (lat2)*degrees_to_radians
80
81
82
        # theta = longitude
83
        \verb|theta1| = |long1*degrees_to_radians|
84
        \verb|theta2| = long2*degrees_to_radians|
85
86
        # Compute spherical distance from spherical coordinates.
87
88
        # For two locations in spherical coordinates
89
        \# (1, theta, phi) and (1, theta, phi)
        # cosine( arc length ) =
# sin phi sin phi' cos(theta-theta') + cos phi cos phi'
90
91
92
        # distance = rho * arc length
93
94
        cos = ((math.sin(phi1)*math.sin(phi2) +
95
                math.cos(phi1)*math.cos(phi2)*math.cos(theta1 - theta2)))
96
        arc = math.acos(cos)
97
98
        # Remember to multiply arc by the radius of the earth
99
        # in milles
        #print str(arc) + '*' + str(rayon)
100
        distance = float (arc) * float (rayon)
101
        return distance
102
103
104 def speed And Level (string):
105
106
        Cruising Speed or Mach Number
        The True Airspeed for the first or the whole cruising portion of
107
108
        the flight, in terms of:
109
             - K followed by 4 NUMERICS giving the True Airspeed in kilometres
            per hour, or
110
111
             - N followed by 4 NUMERICS giving the True Airspeed in knots, or
             — when so prescribed by the appropriate ATS authority, M followed by 3
112
            \label{eq:numerics} \text{NUMERICS} \ \ \text{giving} \ \ \text{the} \ \ \text{Mach} \ \ \text{Number} \ \ \text{to} \ \ \text{the} \ \ \text{nearest} \ \ \text{hundredth} \ \ \text{of} \ \ \text{unit} \ \ \text{Mach}.
113
114
        Requested Cruising Level
115
            - F followed by 3 NUMERICS, or
            - S followed by 4 NUMERICS, or
116
            - A followed by 3 NUMERICS, or
117
             - M followed by 4 NUMERICS, or
118
        See data conventions in 1.6 of page 283 of 4444 :
119
        - "F followed by 3 decimal numerics: indicates a Flight Level Number,
120
        i.e. Flight Level 330 is expressed as "" F330\,;
121
        - "S followed by 4 decimal numerics: indicates Standard Metric Level
122
123
        in tens of metres, i.e. Standard Metric Level 11 300 metres
        (Flight Level 370) is expressed as ""S1130;
124
125
        - "A followed by 3 decimal numerics: indicates altitude in hundreds
        of feet, i.e. an altitude of 4 500 feet is expressed as ""A045;
126
        - "M followed by 4 decimal numerics: indicates altitude in tens of
127
128
        metres, i.e. an altitude of 8 400 metres is expressed as "M0840.
129
130
        # Covert the speed in knots
        speed = 
131
        altitude \;=\; \tt', \tt'
132
133
        if string[0] == 'K':
             roughSpeed = int(string[1:5])
134
135
             level = string [5:]
136
            speed = (float(roughSpeed)/1.852)
        elif string[0] == 'N'
137
138
             roughSpeed = int(string[1:5])
```

```
139
            level = string [5:]
            speed = rough\bar{S}peed
140
        elif string[0] == 'M':
141
142
            roughSpeed = int(string[1:4])
143
            level = string [4:]
            speed = (float (roughSpeed) *6.6091283725993)
144
145
            print 'Convert Speed and Level error for : ' + str(string)
146
        if level[0] == 'F'
147
148
            roughLevel = int(level[1:])
            altitude = convertLevel(roughLevel)
149
150
        elif level[0] == 'S'
            roughLevel = int(level[1:])
151
            altitude = (float (roughLevel) * 10)
152
153
        elif level[0] == 'A'
            roughLevel = int(level[1:])
154
            altitude = (float(roughLevel) * 0.3048 * 100)
155
        elif level == 'VFR' :
156
            # Visual flight rules
157
158
            a\,l\,t\,i\,t\,u\,d\,e\ =\ 0
159
        else :
160
            161
            = {
            'speed' : speed,
'altitude' : altitude
162
163
164
165
        return ret
166
167
   def testCoordinate() :
168
169
        coord = '803030N1201515W'
170
171
        for i in xrange(100000):
            coordi = convertCoordinate (coord)
172
173
        print coordi
174
175
                      _main__
        name
       import hotshot, os
176
177
        from time import gmtime, strftime
178
       print 'Execution du test : testCoordinate'
        profiler = hotshot.Profile("/home/manu/DTI/stats/statistiques.prf")
179
180
        profiler.runcall(testCoordinate)
181
        profiler.close()
182
       print 'Test OK, analise des donnees'
       time = strftime("%Y%mVd-%HVMVS", gmtime())
183
       name = ('convertCoordinate' + time +'.prof')
cmd = """
184
185
186
   cd /home/manu/DTI/stats/
187
   hotshot2calltree -o %s statistiques.prf
188
   """ \% name
189
        os.system (cmd)
        print 'Analyse OK'
190
        os.system('kcachegrind /home/manu/DTI/stats/%s' % name)
191
```

/home/manu/DTI/modules/Convertion.py

A.1.7 modules/Fdp

Définit et met en mémoire toutes les zones de contrôle. Pour definir ces zones les volumes mis en mémoire à l'aide du module Aoi (cf. A.1.4 page 49)

```
#!/usr/bin/python
2
   \#coding: utf-8
3
   __author__ = "KERVIZIC Emmanuel (kervizic@hotmail.com)"
   __version__ = "0.0.1"
__license__ = ""
   __copyright__ =""
9
   print "Fir Charge =) "
10
11 import Convertion
12 from usualFonction import *
13
14
15 lavers
                 = \{ \}
16 volume
17
   sector
                   {}
18 | f i r
             = {}
19
   class Points (object):
    """"All Points for the volume"""
20
21
^{22}
23
        \operatorname{def} \operatorname{init} \underline{\phantom{a}} (\operatorname{self}, \operatorname{donnees}):
24
25
             # Creat a new point
26
             #
27
             # definition of variables :
29
             # self.name = str
                                           is the name of route
             # self.coordinate = {}
30
                                              is the coordinate of point
31
32
             self. definition (donnees)
33
             # Add a route at the dictionary
34
             points[str(self.name)] = self
35
36
        def definition (self, donnees) :
37
38
             # The data arrives in this form:
             # /CODED ROUTE/
39
40
41
             # NAME
42
             #
                       COORDINATE
43
             #
44
45
             #
46
             # The separation will therefore be using the separator "|"
47
48
49
             donnees = donnees.strip(None)
             tabDonnees = donnees.split("|")
50
51
             for x in xrange(len(tabDonnees)) :
52
                  tabDonnees[x] = tabDonnees[x].strip(None)
53
54
             # Assigning variables
55
             self.name = str(tabDonnees[0])
56
             self.coordinate = Convertion.convertCoordinate(str(tabDonnees[1]))
57
58
   class Layer (object):
         """"All Points for the volume"""
59
60
        lastLevel = 0
61
        \operatorname{def} \underset{\parallel \parallel \parallel \parallel}{\operatorname{init}} = (\operatorname{self}, \operatorname{donnees}):
62
63
64
             # Creat a new Layer
65
```

```
66
             # definition of variables :
 67
 68
                                       is the name of layer
            \# self.name = str
 69
            # self.level = {}
                                         is the level of layer
 70
 71
             self. definition (donnees)
 72
             # Add a route at the dictionary
 73
             layers [str(self.name)] = self
 74
 75
        def definition (self, donnees) :
 76
 77
             # The data arrives in this form:
            # /CODED ROUTE/
 78
 79
 80
             # Couche (NAME)
 81
                 Plafond
             #
 82
             #
 83
             #
 84
             #
 85
             # The separation will therefore be using the separator "|"
 86
 87
 88
             donnees = donnees.strip(None)
             tabDonnees = donnees.split("|")
 89
 90
             for x in xrange(len(tabDonnees)) :
 91
                 tabDonnees[x] = tabDonnees[x].strip(None)
 92
 93
             # Assigning variables
 94
             self.name = str(tabDonnees[0])
             newLevel \ = \ str\left(int\left(Convertion.convertLevel\left(float\left(tabDonnees\left[1\right]\left[1:\right]\right)\right)\right)\right)
 95
 96
             self.level = {
                 'min' : Layer.lastLevel,
'max' : newLevel}
 97
 98
 99
             Layer.lastLevel = newLevel
100
101
102
    class Volume (object):
103
        lastVolume = '' # name of the last sid that has been entered
104
105
        def _{max} init_{-}(self, donnees, points, layers):
106
107
             # Creation of a new Volume
108
             # definition of variables :
109
110
            #
            \# self.name = str
                                         is the name of route
111
112
             \# self.altitude = {}
113
             \# self.points = {}
                                           is the list of points of the volume
114
             self.defPoints = points
115
             self.layers = layers
116
117
             self.points = \{\}
             self.altitude = {}
118
119
             self. definition (donnees)
120
             # Add a route at the dictionary
121
             volume [str(self.name)] = self
122
             Volume.lastVolume = str(self.name)
123
124
        def definition (self, donnees):
             """ Disperssion des édonnes
125
126
             # The data arrives in this form:
             # /SID/
127
128
             # Convention is as follows:
129
            \# 1st & 2nd character for the SID point
             # 3rd & 4th character for the SID number
130
131
             # 5th & 6th character for runway number: 5L=05L, 5R=05R,
132
                                                               3L = 23L, 3R = 23R
               NAME
133
             #
134
            #
                         COUCHE
                                     POINTS
135
             #
136
```

```
137
138
139
140
             # La dispertion va donc de faire à l'aide du ésparateur "|"
141
142
143
             donnees = donnees.strip(None)
             tabDonnees = donnees.split("|")
144
145
             for x in xrange(len(tabDonnees)) :
146
                 tabDonnees[x] = tabDonnees[x].strip(None)
147
             # Assignation des variables
148
             self.name = str(tabDonnees[0])
149
             if '-' in tabDonnees[1] :
                 tabLevel = tabDonnees[1].split('-')
150
151
                 alt Min = self. layers [str(tabLevel[0].strip(None))].level['min']
                 alt Max = self.layers[str(tabLevel[0].strip(None))].level['max']
152
                 self. altitude ['min'] = alt Min
153
                 self.altitude ['max'] = altMax
154
155
             else :
156
                 self. altitude = layers [str(tabDonnees[1])]. level
157
             i = len(self.points)
             tabPoints = tabDonnees[2].split('')
158
159
             for x in tabPoints:
                 \mathbf{i} \mathbf{f} \mathbf{x} := \mathbf{y} \mathbf{y} :
160
161
                      self.points[i] = self.defPoints[x]
162
                      i += 1
163
        \mathbf{def} addPoints (\mathbf{self}, donnees) :
164
165
             donnees = donnees.strip(None)
             tabDonnees = donnees.split("|")
166
167
             for x in xrange(len(tabDonnees)) :
168
                 tabDonnees[x] = tabDonnees[x].strip(None)
169
             # Assignation des variables
             tabPoints = tabDonnees [2].split('')
170
             i = len(self.points)
171
172
             for x in tabPoints:
                 if x != ' :
173
174
                      self.points[i] = self.defPoints[x]
175
176
    class Sector (object):
    """all volume of NTTT Fire """
    lastSector = '' # name of the last sid that has been entered
177
178
179
180
        def = init_{-}(self, donnees, volume, points, layers):
181
182
             # Creation of a new Sector
183
184
             # definition of variables :
185
186
                                       is the name of sector
187
            # self.name = str
             # self.volumes = {} is the list of volumes of the sector
188
189
             self.defVolume = volume
190
191
             self.volumes = \{\}
192
             self. definition (donnees)
             # Add a route at the dictionary
193
194
             sector[str(self.name)] = self
195
             Sector.lastSector = str(self.name)
196
197
        def definition (self, donnees) :
             """ Disperssion des édonnes
198
             # The data arrives in this form:
199
200
            # /SID/
             # Convention is as follows:
201
             # 1st & 2nd character for the SID point
202
203
             # 3rd & 4th character for the SID number
             # 5th & 6th character for runway number: 5L=05L, 5R=05R,
204
205
            #
                                                               3L = 23L, 3R = 23R
206
            \# NAME
                         GCP
207
             #
```

```
208
                                     somme des volumes
             #
209
210
             #
211
             #
212
             #
             \# La dispertion va donc de faire \hat{\mathbf{a}} l'aide du \hat{\mathbf{e}}sparateur "|"
213
214
215
216
             donnees = donnees.strip(None)
             tabDonnees = donnees.split("|")
217
218
             for x in xrange(len(tabDonnees)) :
219
                 tabDonnees[x] = tabDonnees[x].strip(None)
220
             # Assignation des variables
             self.name = str(tabDonnees[0])
221
222
             tabVolumes = tabDonnees [2].split ('+')
             for x in xrange(len(tabVolumes)):
223
224
                 tabVolumes[x] = tabVolumes[x].strip(None)
225
             i = len(self.volumes)
226
             for x in tabVolumes:
                  if x !=  ; :
227
                      self.volumes[i] = self.defVolume[x]
228
229
                      i += 1
^{230}
231
        def addVolume (self, donnees) :
232
             donnees = donnees.strip(None)
             tabDonnees = donnees.split(" | ")
233
             for x in xrange(len(tabDonnees)) :
234
235
                 tabDonnees[x] = tabDonnees[x].strip(None)
236
               Assignation des variables
             tabVolumes = tabDonnees[2].split('+')
237
^{238}
             i = len(self.volumes)
^{239}
             for x in xrange(len(tabVolumes)) :
240
                 tabVolumes[x] = tabVolumes[x].strip(None)
             for x in tabVolumes:
241
                  if x !=
242
                      self.volumes[i] = self.defVolume[x]
243
^{244}
                      i += 1
245
    class Fir (object):
    """ all volume of NTTT Fire """
^{246}
247
        lastFir = '' # name of the last sid that has been entered
248
249
        def_{\frac{1}{2},\frac{1}{2},\frac{1}{2}} (self, donnees, volume, points, layers):
250
251
252
             # Creation of a new Sector
253
254
             # definition of variables :
255
             #
256
             # self.name = str
                                         is the name of sector
             # self.volumes = {}
257
                                       is the list of volumes of the sector
258
259
             self.defVolume = volume
260
             self.volumes = \{\}
             \mathbf{self}. definition (donnees)
261
^{262}
             # Add a route at the dictionary
^{263}
             fir [str(self.name)] = self
264
             Fir.lastFir = str(self.name)
^{265}
266
        def definition (self, donnees):
267
             """ Disperssion des édonnes
268
             # The data arrives in this form:
             # /FIR/
269
270
271
             #
                NAME
272
             #
                              somme des volumes
273
             #
274
             #
275
             # -
276
             #
             # La dispertion va donc de faire à l'aide du ésparateur "|"
277
278
```

```
279
280
             donnees = donnees.strip(None)
             tabDonnees = donnees.split("| ")
281
282
             for x in xrange(len(tabDonnees)) :
283
                  tabDonnees[x] = tabDonnees[x].strip(None)
284
             # Assignation des variables
285
              self.name = str(tabDonnees[0])
             tabVolumes = tabDonnees[1].split('+')
286
287
             for x in xrange(len(tabVolumes)):
288
                  tabVolumes [x] = tabVolumes [x].strip (None)
289
              i = len(self.volumes)
290
              for x in tabVolumes:
291
                  if x !=
                       self.volumes[i] = self.defVolume[x]
292
293
                       i += 1
294
295
    def initFDP (adresse):
296
         """ Analysele fichier FDP VOLUMES DEFINITION.ASF """
         print 'Debut du traitement des FIR
297
         fdp = open(adresse, 'r') # Open the file
section = "" # correct value: "coded route", "sid" ou "star"
298
299
300
                            #Used to be in the document.
301
         lineClean = cleanLine(fdp)
302
303
         \#for line in fdp.xreadlines(): \# acts on each line of file
             #if line [0] != "-" and len (line) > 5 :
304
             ##removes comment lines and blank lines
305
306
                  \# l i n e = l i n e [0:-1]
307
                  #lineClean.append(line)
308
309
         for line in lineClean :
310
311
              if line [0] == "/":
                  section = ""
312
                  if 'POINTS' in line :
    section = "points"
313
314
                  elif 'VOLUME' in line :
315
                  section = "volume"
elif 'LAYER' in line :
316
317
                       section = "layer"
318
                   elif 'SECTOR' in line :
319
                       section = "sector"
320
                   elif 'FIR' in line :
321
                       section = "fir"
322
323
              if section == 'points' and line [0] != "/" :
324
325
                  pt = Points(line)
^{326}
              elif section == 'layer' and line [0] != "/" :
327
                  lvl = Layer(line)
              elif section == "volume" and line [0] != "/" :
328
                  if line[0] != '|'
329
330
                       vl = Volume(line, points, layers)
331
                      volume [ str (Volume.lastVolume)].addPoints(line)
332
333
              elif section == "sector" and line [0] != "/" :
                  \begin{array}{lll} \textbf{if} & \text{line} \left[ \hspace{.05cm} \boldsymbol{0} \hspace{.05cm} \right] & != & \text{'} \hspace{.05cm} | \hspace{.05cm} \text{'} \end{array} \hspace{.1cm} :
334
                       sec = Sector(line, volume, points, layers)
335
336
337
                       sector [str(Sector.lastSector)].addVolume(line)
338
              elif section == "fir" and line [0] != "/" :
                  if line[0] != '|' :
339
                       sec = Fir(line, volume, points, layers)
340
341
342
                       fir [str(Sector.lastSector)].addVolume(line)
343
         #for key in xrange(len(volume['G1'].points)):
344
345
             #print str(volume['G1'].points[key].name)+ ':' + str(volume['G1'].points
                  [key].coordinate)
346
         #print 'test : ' + str(volume['G1'].points[0].coordinate)
347
348
         #for key in xrange(len(sector['VCC1'].volumes)) :
```

```
#print str(sector['VCC1'].volumes[key].name)
349
350
          allO\,bjectsFd\,p\ =\ \{
351
               'points'
'volume'
352
                                : points,
353
                                : volume,
               'layers'
354
                               : layers,
               'sector'
355
                               : sector,
               ' f i r '
                                : fir }
356
         print 'Fin du traitement des FIR'
return allObjectsFdp
357
358
359
360
    if __name__ == '__main__':
    adresse = '../Sources/FDP_VOLUMES_DEFINITION.ASF'
361
362
          test = initFDP (adresse)
363
```

/home/manu/DTI/modules/Fdp.py

A.1.8 modules/Fpl

Définit et met en mémoire les plans de vol. Il recupère tous les plans de vol dans les fichiers contenus dans le répertoire "source" et contenant "FPL" dans le nom.

Lorsque aucune date n'est renseignée dans le message Fpl une date est créée arbitrairement en fonction de la date et l'heure d'envoi du message et l'heure de décolage de l'avion.

les trames Fpl (expliqué a la ligne 60 de la source) sont sous la forme : (FPL-THT712-IX-A343/H-SXJIRYGWZ/SD-NTAA1630-N0479F400 DCT MOANA DCT TEANO DCT KARNO DCT 1755S14905W DCT PASTI DCT CORAL DCT OVINI DCT ONIDO DCT 18S149W/N0477F410 DCT DEBUT DCT FULL DCT FIN DCT BENKO/N0321F050 DCT TETIA DCT MANEV DCT BB/N0321F200 DCT IDUTA DCT-NTAA0345 NCRG-REG/FOSUN SEL/BMER DAT/SV NAV/RNP10 DLE/ONIDO 0061 DLE/BB 0027 RMK/CHARTER FLIGHT FOR ECLIPSE TRACK SOUTH OF TAHITI AND MEHETIA AT FL 410 EXPECT SIGHT SEEING REQUEST FOR DEPARTURE OVER MOOREA AND TAHITI AFTER THE ECLIPSE EXPECT SAME REQUEST UP TO TETIAROA AND BORA BORA BEFORE LANDING IN PPT EXPECT A 5000FT REQUEST OVER BORA BORA-E/0940 P/TBN R/VE S/M J/L D/8 440 C YELLOW A/BLUE/WHITE)

Toute erreur est enregistrée dans un fichier de log.

```
#! / usr / bin / python
 2
   \#coding: utf-8
 3
     __author__ = "KERVIZIC Emmanuel (kervizic@hotmail.com)"
 4
    __version__ = "0.0.1"
 5
   6
 8
 g
    print "Fpl Charge =) "
10
11 import Convertion, os, re
    from usualFonction import *
12
13 from time import gmtime, strftime
14 from datetime import datetime, timedelta
                       \# dictionary of fpl : { (x) : instance}
16 | fpl = \{ \}
17 \mid ETX = chr(3)
18 | \text{FPL} = \text{re.compile}(""")
    20 \mid 0-9 \mid \{3,4\} ([FSA] \mid VFR) \mid 0-9 \mid \{0,4\}) \quad (.+?) \quad *- \quad *([A-Z] \mid \{4\} \mid 0-9 \mid \{4\}) . \\ *-(.*?) \quad *( \setminus ) \mid \$) \setminus (.+?) \quad *-(.*?) \quad *( \setminus ) \mid \$) = (...)
21
22
23 class Fpl (object):
24
25

\frac{\mathbf{def}}{\mathbf{n} \cdot \mathbf{n}} = \inf_{\mathbf{n} \cdot \mathbf{n} \cdot \mathbf{n}} (\mathbf{self}, \mathbf{donnees}, \mathbf{date}, \mathbf{points}, \mathbf{routes}, \mathbf{airport})
:
26
27
28
                # Creation of a new route
29
               \# definition of variables :
30
               # self.sense = str is the name of route
# self.sense = str is the sens of route
# self.odds = str ODDS/EVENS or NONE
# self.points = [] is the name of route
is the sens of route
is the sens of route
is the sens of route
31
32
33
                                                     is the sens of route
34
                                                       is the list of points of the route
35
36
37
                self.defPoints
                                               = points
                self.defRoutes
                                               = routes
```

```
39
            self. defAirport
                                   = airport
40
            self. description
                                   = \ donnees
41
            \textcolor{red}{\textbf{self}} \texttt{.messageTime}
                                   = date
42
            self. points
                                      {}
            self.altitude
43
                                   =
44
            self.speed
                                   =
                                      {}
45
            self.name
46
            self.trajectTime
                                   = \{ \}
47
            self.deparatureTime
                                   = datetime(2000,1,1)
48
            self.estimatedTime
                                   = timedelta(0)
49
            self.flightStatus
50
51
            self. definition (donnees)
52
            \# Add a fpl at the dictionary
53
            if str(self.name) in fpl :
54
                 del fpl[str(self.name)]
55
56
            fpl[str(self.name)] = self
57
58
        def definition (self, donnees):
59
            # The data arrives in this form:
60
            # (FPL - . . . . . )
61
62
            #
63
               FPL
64
            #
                      Aircraft Identification
65
            #
                            Flight Rules and Type of flight
66
            #
                                 Type of Aircraft / Wake Turbulence Category
67
            #
                                         Radio Communication, Navigation and
68
            #
                                         Approach Aid Equipment / Surveillance
69
            #
                                         Equipment
                                               Departure Aerodrome / Time
70
            #
71
            #
                                                    Point, Routes
            #
                                                            Destination Aerodrome
72
73
            #
                                                              Total Estimated
74
            #
                                                            Elapsed Time
75
            #
                                                                   EET ...
76
            #
77
            #
78
            #
79
80
              The separation will therefore be using the separator "-" and " "
81
82
            donnees = donnees.strip(None)
83
            tabDonnees = donnees.split("-")
84
85
            for x in xrange(len(tabDonnees)) :
86
                 tabDonnees[x] = tabDonnees[x].strip(None)
87
88
            # Assigning variables
89
            if 'FPL' in tabDonnees[0] :
                 self.aircraftID = str(tabDonnees[1]) #Aircraft Identification
90
                 self.flightRulesAndType = str(tabDonnees[2])
91
92
                 self.aircraftType = str(tabDonnees[3])
93
                 self.equipement = str(tabDonnees[4])
                 self.deparatureAerodrome = str(tabDonnees[5][0:4])
94
                 self.dTime = str(tabDonnees[5][4:8])
95
96
                 self.pointsAndRoutes = tabDonnees[6].split(" ")
97
                 self.destinationAerodrome = str(tabDonnees[7][0:4])
98
                 self.eTime = str(tabDonnees[7][4:8])
99
                 self.comments = tabDonnees[8]
100
                 self.estimatedTime = timedelta (
101
                     hours = int(self.eTime[0:2])
102
                     minutes = int (self.eTime[2:])
103
104
                 self.setDeparatureTime()
                 self.addPoints()
105
106
                 self.set Distance()
107
                 self.addTime()
                 self.setFlightPlanStatus()
108
109
                 self.name = (str(self.aircraftID) + '-'+
```

```
str(self.deparatureAerodrome) + '-' +
110
                     self.deparatureTime.strftime("%Y%n%d-%H%M")
111
112
113
114
        def setFlightPlanStatus(self):
115
116
            define with the deparature and arival aerodrome if the flight is :
            in, out, transit or internal.
117
118
119
            if self.deparatureAerodrome in self.defAirport :
120
                 if self.destinationAerodrome in self.defAirport :
121
                     self.flightStatus = 'internal
122
                 else:
                     self.flightStatus = 'out'
123
124
            elif self.destinationAerodrome in self.defAirport :
                 self.flightStatus = 'in
125
126
            else :
127
                 self.flightStatus = 'transit'
128
129
        def setDeparatureTime(self):
130
131
            dTime = self.dTime
132
            time= self.messageTime
            if r 'DOF/ ' in self.comments :
133
                 debut = self.comments.find(r'DOF/')
134
                 dof = '20' + self.comments[debut + 4:debut + 10]
135
                 if dof.isdigit() :
136
                      self.deparatureTime = datetime(
137
138
                          int (dof [0:4]),
                          int (dof[4:6]),
139
140
                          int (dof [6:])
                          int (dTime[0:2]),
141
142
                          int (dTime [2:])
143
                     #print self.deparatureTime
144
145
                 else:
                     Fpl.log += ('DOF error = Flight : ' +
    self.name + ' - new deparature time : ' +
146
147
148
                          str(self.deparatureTime) + '\n')
149
150
            if self.deparatureTime.year == 2000 :
151
                # determines the day of departure from the day and time
                 \# the message was sent. the day of departure is the same as
152
153
                 # that of sending the following message it was sent within
154
                 # 2 hours after the departure of the aircraft.
                 dTimeMn = int(dTime[0:\hat{2}])*60 + int(dTime[2:]) # Deparature
155
156
                 fTimeMn = int(time.hour)*60 + int(time.minute) # Message
157
                 \# + 120 min for the 2 hours
                 deltaTime = dTimeMn + 120 - fTimeMn
158
159
                 if deltaTime >= 1440 :
160
                     self.deparatureTime = datetime(
161
                          time.year,
162
                          time.month,
163
                          time.day - 1,
164
                          int(dTime[0:2]),
165
                          int (dTime [2:])
166
167
                 elif deltaTime < 0:
                      self.deparatureTime = datetime(
168
169
                          time.year,
170
                          time.month,
171
                          time.day + 1,
172
                          int (dTime[0:2]),
173
                          int (dTime [2:])
174
175
176
                     self.deparatureTime = datetime(
177
                          time.year
178
                          time.month,
179
                          time.day
180
                          int (dTime [0:2]),
```

```
181
                             int (dTime [2:])
182
                   Fpl.log += ('No DOF = Flight : ' + self.name + ' - new deparature time : ' +
183
184
                        str(self.deparatureTime) + '\n')
185
186
         \mathbf{def} addPoints (\mathbf{self}) :
187
188
              pointsAndRoutes = self.pointsAndRoutes
189
              self. list OfPoints = []
190
              pointRoute = []
191
              convert \ = \ Convertion \ . \ speed And Level \ (\ points And Routes \ [0])
192
              curentAltitude = convert['altitude']
              curentSpeed = convert['speed']
193
              self. list Of Points. append (self. deparature Aerodrome)
194
195
              self.altitude[self.deparatureAerodrome] = curentAltitude
              \textcolor{red}{\textbf{self.}} \texttt{speed} \hspace{.05cm} [\hspace{.05cm} \textbf{self.} \hspace{.05cm} \texttt{deparatureAerodrome} \hspace{.05cm} ] \hspace{.1cm} = \hspace{.1cm} \texttt{curentSpeed}
196
197
                       'debut:
                                  + str(pointsAndRoutes[0])
              for x in xrange(1,len(pointsAndRoutes)):
198
                   if "/" in pointsAndRoutes[x]:
199
200
                        tab = pointsAndRoutes[x].split("/")
201
                        if tab[1]:
                             convert = Convertion.speedAndLevel(tab[1])
202
203
                             curentAltitude = convert['altitude']
                             curentSpeed = convert['speed']
204
205
                        if tab [0] :
206
                             point Route.append(tab[0])
207
                             self. altitude [tab [0]] = curentAltitude
208
                             self.speed[tab[0]] = curentSpeed
209
                   else:
                        if pointsAndRoutes[x] :
210
211
                             point Route.append(pointsAndRoutes[x])
212
                             \mathbf{self}. altitude [points And Routes [x]] = curent Altitude
213
                             self.speed[pointsAndRoutes[x]] = curentSpeed
              for x in xrange(len(pointRoute)):
214
                    \begin{array}{lll} \textbf{if} & pointRoute \, [\, x \, ] & \textbf{in} & \textbf{self} . \, def Points \end{array} : \\
215
216
                        point = self.defPoints[pointRoute[x]]
                        self.listOfPoints.append(point.name)
217
218
                   elif pointRoute[x] in self.defRoutes:
219
                        route = self.defRoutes[pointRoute[x]]
220
                        curentRouteAltitude = self.altitude[pointRoute[x]]
221
                        curentRouteSpeed = self.speed [pointRoute[x]]
222
                        y Debut = -1
                        y \operatorname{Fin} = -1
223
224
                        listPoint = []
                        for y in xrange(len(route.points)) :
225
226
                             if route.points[y] == pointRoute[x-1]:
                                 yDebut = y
227
^{228}
                             elif route.points[y] == pointRoute[x+1]:
229
                                 y F in = y
230
                        if yDebut == -1 or yFin == -1:
231
                        pass
elif yDebut < yFin :</pre>
232
                             for i in range(yDebut+1, yFin) :
233
234
                                  point = route.points[i]
^{235}
                                  list Point . append (point)
^{236}
                                  self.altitude[point] = curentRouteAltitude
237
                                  self.speed[point] = curentRouteSpeed
238
                             for i in xrange(len(listPoint)):
                                  point = listPoint[i]
239
240
                                  self. list Of Points.append (point)
241
                        else :
242
                             for i in range(y Fin+1, y Debut):
243
                                  point = route.points[i]
244
                                  list Point . append (point)
245
                                  self.altitude[point] = curentRouteAltitude
^{246}
                                  self.speed[point] = curentRouteSpeed
247
                             leng = len(self.listOfPoints)
248
                             for i in xrange(len(listPoint)):
249
                                  point = listPoint[i]
250
                                  self. list Of Points. insert (leng, point)
251
                   else :
```

```
252
                         self. list Of Points. append (point Route [x])
253
              self.listOfPoints.append(self.destinationAerodrome)
254
              \mathbf{self}. altitude [\mathbf{self}. destination Aerodrome] = \mathbf{curent} Altitude
255
              self.speed[self.destinationAerodrome] = curentSpeed
256
257
              i = 0
258
              for x in xrange(len(self.listOfPoints)):
259
                   point = self. list Of Points[x]
260
                   if point in self.defPoints:
261
                        defPoint = self.defPoints[self.listOfPoints[x]]
262
                        {\tt coordinate} \ = \ {\tt defPoint.decimalCoordinate}
                        name = defPoint.name
^{263}
                        self.points[i]= {
    'coordinate' : coordinate,
264
265
                              "name" : name,
266
267
                              'altitude' : self.altitude[name],
                              'speed': self.speed[name]
268
269
                             }
270
                        i += 1
                   elif point == 'DCT' or point == '':
271
272
                       pass
                   else :
273
274
275
                             coordinate = Convertion.convertCoordinate(point)
276
                             name \ = \ point
                             self.points[i]= {
   'coordinate' : coordinate,
277
278
                                   "name" : name,\\
279
280
                                   'altitude' : self.altitude [name],
                                   'speed': self.speed[name]
281
282
283
                             i += 1
284
                          except :
                             Fpl.log += ('POINT error = Flight : ' +
self.name + ' Point: ' +
285
286
                              str(point) + '\n')
287
288
              #print self.name
289
              #if selfprint self.points
290
291
         def setDistance (self) :
292
293
              Add distance in milles
294
295
              # initiate the first point
              self.points[0]['totalDistance'] = 0
self.points[0]['lastPointDistance'] = 0
296
297
298
              for i in xrange(1,len(self.points)):
^{299}
                   point = self.points[i]
300
                   lastPoint = self.points[i-1]
301
                   ltd = lastPoint['totalDistance']
                   distance = Convertion.distanceBetwennTwoPoint(
    point['coordinate']['latitude'],
    point['coordinate']['longitude'],
302
303
304
                        lastPoint['coordinate']['latitude'],
lastPoint['coordinate']['longitude'],
lastPoint['altitude']
305
306
307
308
309
                   lpd = distance
                   td = ltd + lpd
310
                   point['totalDistance'] = td
311
                   point ['last Point Distance'] = lpd
312
              #print self.points
313
314
315
         def addTime (self):
316
              Add time for all point
317
318
              # Depending on the estimate of time elapsed
319
320
              # Determine the total distance
              totalDistance = self.points[len(self.points) - 1]['totalDistance']
321
322
              totalTime = self.estimatedTime
```

```
self.points[0]['estimatedTotalTime'] = timedelta(minutes=0)self.points[0]['estimatedPointTime'] = timedelta(minutes=0)
323
324
325
             for i in xrange(1,len(self.points)):
^{326}
                 point = self.points[i]
                 lastPoint = self.points[i-1]
327
                 distance = point ['lastPointDistance']
328
329
                 lastTime = lastPoint['estimatedTotalTime']
330
                 time = totalTime *int(distance * 1000000000 / totalDistance)
331
                 time = time / 1000000000
                 point ['estimatedPointTime'] = time
point ['estimatedTotalTime'] = lastTime + time
332
333
334
                335
336
            # Depending on the speed of the aircraft
337
338
            # speed is given in miles per hour and the distance in miles
            self.points[0]['calculateTotalTime'] = timedelta(minutes=0)
self.points[0]['calculatePointTime'] = timedelta(minutes=0)
339
340
341
             for i in xrange(1,len(self.points)):
342
                 point = self.points[i]
                 speed = point ['speed']
343
                 lastPoint = self.points[i-1]
344
345
                 distance = point ['lastPointDistance']
                 lastTime = lastPoint['calculateTotalTime']
346
                 h = distance / speed
ms = int ((h * 3600) * 10**6)
347
348
                 time = timedelta (microseconds=ms)
349
                 point['calculatePointTime'] = time
350
                 point ['calculateTotalTime'] = lastTime + time
351
352
                 353
354
355
   def initFPL (adresse, points, routes, airport):
    """ Analysele fichier FDX """
357
        print 'Debut du traitement des FPL'
358
359
        log =
360
        lstFplFile = os.listdir(adresse)
361
        for file in sorted(lstFplFile) :
362
             if 'FDX' in file :
363
                 log += '==
                 \log += 'File : ' + str(file) + ' \setminus n \setminus n'
364
                 lineClean = []
365
366
                 line2 =
367
                 lstFpl = []
                 isFPL = False
368
369
                 theLine =
                 test = 
370
                 date = 
371
                 fplLine = []
372
373
                 getLine = False
374
                 fileAdresse = adresse + file
                 fplFile = open(fileAdresse, 'r') # Open the file
375
376
                 for line in fplFile.xreadlines(): # acts on each line of file
377
                     line=line[0:-1]
378
                     line = line.strip(None)
379
                     if line:
380
                     #removes comment lines and blank lines
                         fplLine.append(line)
381
                 #print 'file ok
382
                 fplFile.close()
383
384
385
                 for line in fplLine: # acts on each line of file
386
                     if (r'(FPL-' in line[0:8] and r')' in line
                                            and r'Text' not in line):
387
388
                          line2 = str(line)
389
                          getLine = True
                      elif r'(FPL-' in line[0:8] and r'Text' not in line:
390
391
                          isFPL = True
392
                          theLine =
                          line2 = ''
393
```

```
{\tt theLine} \; +\!\!\!= \; {\tt str} \, (\, {\tt line} \, ) \; + \; \, {\tt '} \quad {\tt '}
394
                                                      elif isFPL == True and ETX in line:
^{395}
                                                                 is FPL \ = \ False
396
397
                                                                 line2 = str(theLine)
                                                                 getLine = True
398
                                                      elif isFPL == True and r')' not in line:
    theLine += str(line) + '''
399
400
                                                       elif isFPL == True:
401
402
                                                                 isFPL = False
403
                                                                 getLine = True
                                                                 theLine += str(line) + ' '
404
405
                                                                 line2 = str(theLine)
                                                      # Find the date of the flight without DOF
406
                                                      elif 'Updating RX event (for center AFTN) at 'in line :
    debut = line.find('at ')
407
408
409
                                                                 tabDate = line[debut + 4:].split(' ')
410
                                                                 #print tabDate
411
                                                                 date = datetime (
412
                                                                            int (tabDate[0]),
413
                                                                            int (tabDate[1]),
                                                                            int (tabDate[2]),
414
                                                                            int (tabDate[3]),
415
416
                                                                            int (tabDate[4]),
                                                                            int (tabDate[5])
417
418
419
                                                                 #print date
420
                                                       \textbf{if} \hspace{0.2cm} \texttt{getLine} \hspace{0.2cm} \textbf{and} \hspace{0.2cm} \texttt{line2} \hspace{0.2cm} \textbf{and} \hspace{0.2cm} \texttt{line2} \hspace{0.2cm} \textbf{not} \hspace{0.2cm} \textbf{in} \hspace{0.2cm} \texttt{lineClean} \hspace{0.2cm} \textbf{and} \hspace{0.2cm} \texttt{date} \hspace{0.2cm} : \\
421
                                                                 getLine = False
422
423
                                                                 lineClean.append(line2)
                                                                 424
425
                                                                                              : line2,
                                                                             'date' : date
426
427
                                                                 lstFpl.append(theFpl)
428
429
                                           for theFpl in lstFpl:
430
431
                                                      #print theFpl
                                                      line = theFpl['line']
432
                                                      date = theFpl['date']
433
434
                                                      result = FPL. search (line)
435
                                                      if result:
436
                                                                 line = result.group(0)
                                                                 fplObject = Fpl(line, date, points, routes, airport)
437
438
                                                      else :
                                                                 log += ' log += ' log +=  lo
439
440
                    441
442
443
444
                     return fpl
445
```

/home/manu/DTI/modules/Fpl.py

A.1.9 modues/GetOfFiles

Coordonne la récupération des données, c'est lui qui va chercher la configuration et lance les modules tels que Aoi, Fdp ou encore Fpl.

```
#coding: utf-8
   __author__ = "KERVIZIC Emmanuel (kervizic@hotmail.com)"
   __version__ = "0.0.1"
3
   __license__ = ""
   __copyright__ =""
   import Characteristic Points, Routes, KML, Fdp, Aoi, Fpl, os, Ads
   from usualFonction import *
10 cfg = open(r'manu.cfg','r') # Open the file
11 section = '' # correct value: "path", "Style"
                 = {} # define the style dictionary
12 style
                = {} \# define the path dictionary
13 path
14 lookAt
                 = {} # define the LookAt dictionary
15 color
                 = {} # define the Color dictionary
16 comment
                 = {}
17 isOpen
                   {}
18 makeFile
                 = \{\}
19 option
                 = {}
20
   allObjects
                 =
21 lineClean
22
23
   def getOfConfigFile ():
        lineClean = cleanLine(cfg) # acts on each line of file
24
25
26
        for line in lineClean :
            if line[0:2] == "//" section = ""
27
28
                 if 'option' in line :
    section = 'option'
29
30
                 elif 'path' in line :
31
                 section = 'path'
elif 'Style' in line
32
33
                     section = 'style
34
                 elif 'LookAt' in line :
35
36
                      section = 'LookAt
                 elif 'Color' in line :
37
                 section = 'Color'
elif 'Comment' in line :
38
39
                     section = 'Comment
40
41
                 elif 'open' in line :
42
                     section = 'isOpen'
                 elif 'update' in line :
43
                     section = 'make'
44
            elif section == 'option' and line[0] != '/' :
45
46
                 tmpLine = line.split('=')
47
                 option \left[ \, str \left( \, tmpLine \left[ \, 0 \, \right]. \, strip \left( \, None \right) \, \right) \, \right] \,\, = \,\, str \left( \, tmpLine \left[ \, 1 \, \right]. \, strip \left( \, None \right) \, \right)
            elif section == 'path' and line[0] !=
48
49
                 tmpLine = line.split('=')
            50
51
52
                 tmpLine = line.split('=')
                 tmpSplit = tmpLine[1].split('-')
53
54
                 name = str(tmpLine[0].strip(None))
55
                 icon = tmpSplit[0].strip(None)
56
                 scale = tmpSplit[1].strip(None)
57
                 textColor = tmpSplit[2].strip(None)
58
                 style[name] = {
                      'icon' : icon,
'scale' : scale,
59
60
61
                      'color' : textColor
62
63
            elif section == 'LookAt' and line[0] != '/':
                 tmpLine = line.split('=')
64
65
                 lookAt[str(tmpLine[0].strip(None))] = str(tmpLine[1].strip(None))
```

```
elif section == 'Color' and line[0] != '/' :
 66
                    tmpLine = line.split('=')
 67
 68
                    \texttt{color}\left[\,\texttt{str}\left(\,\texttt{tmpLine}\left[\,0\,\right]\,.\,\,\texttt{strip}\left(\,\texttt{None}\right)\,\right)\,\right] \;=\; \texttt{str}\left(\,\texttt{tmpLine}\left[\,1\,\right]\,.\,\,\texttt{strip}\left(\,\texttt{None}\,\right)\,\right)
               elif section == 'Comment' and line[0] != '/
tmpLine = line.split('=')
 69
 70
                    comment[str(tmpLine[0].strip(None))] = str(tmpLine[1].strip(None))
' section == 'isOpen' and line[0] != '/':
 71
 72
               elif section == 'isOpen' and line[0] !=
 73
                    tmpLine = line.split('=')
 74
                    isOpen[str(tmpLine[0].strip(None))] = str(tmpLine[1].strip(None))
 75
               elif section == 'make' and line[0] !=
                    tmpLine = line.split('=')
 76
                    makeFile[str(tmpLine[0].strip(None))] = str(tmpLine[1].strip(None))
 77
 78
 79
          allObjects = {
 80
               'option': option,
               'style' : style,
 81
               'path': path',
'lookAt' : lookAt',
 82
 83
               'color' : color,
 84
               'comment' : comment,
'makeFile' : makeFile,
 85
 86
               'isOpen' : isOpen
 87
 88
         {\bf return} \quad {\tt allObjects}
 89
 90
 91
    def getOfFile () :
 92
 93
          allObjects = getOfConfigFile ()
 94
          adresse = str(path['routesFilePath'])
 95
 96
          routes = Routes.initRT (adresse)
 97
 98
          adresse = path['characteristicsPointsFilePath']
          charact Points, tahiti Airports = Characteristic Points.init CP (adresse)
 99
100
          adresse = path ['fdpFilePath']
101
102
         fdp = Fdp.initFDP(adresse)
103
104
          adresse = path['aoiFilePath']
105
          aoi = Aoi.init AOI (adresse)
106
107
          adresse = path['fplFilePath']
          fpl \ = \ Fpl.initFPL(adresse\,,\ charactPoints\,,\ routes[\,'codedRoutes\,']\,,
108
109
               tahitiAirports)
110
          adresse = path['adsFilePath']
111
112
          ads = Ads.initADS(adresse, charactPoints, routes['codedRoutes'], fpl)
113
          allObjects['routes'] = routes
114
          allObjects ['charactPoints'] = charactPoints
115
                        'tahitiAirport' | = tahitiAirports
116
          allObjects[
          allObjects ['fdp'] = fdp
117
          allObjects['aoi'] = aoi
118
          allObjects ['fpl'] = fpl
allObjects ['ads'] = ads
119
120
121
          return allObjects
```

/home/manu/DTI/modules/GetOfFiles.py

A.1.10 modules/KML

Afin de pouvoir réaliser les documents KML, un module a été implémenté. Celui-ci a pour objectif de mettre en forme le document final. Il ne réalise aucun calcul. Lors de l'initiation une variable est instencié. Celle-ci accumulera toute la mise en forme du document jusqu'à l'appel de la fonction de fin qui permettera de clore cette variable et de l'enregistrer dans un fichier texte.

```
_author__ = "KERVIZIC Emmanuel (kervizic@hotmail.com"
2
    __version__ = "0.0.2"
   __license__ = ""
3
   __copyright__ =""
4
5
   #__author__ = "Jon Goodall <jon.goodall@gmail.com> - http://www.duke.edu/~jgl34"
6
   #__version__ = "0.0.1"
7
9
   class KML File (object):
           " For creating KML files used for Google Earth """
10
11
        \begin{array}{lll} \textbf{def} & \underline{\quad} \text{init} \underline{\quad} \underline{\quad} (\, \textbf{self} \,\,, \,\, \, \text{filePath} \,\,, \,\, \, \text{name} \,, \,\, \, \text{description} \,\,, \,\, \, kmlFilePath \,\,, \,\, \, \text{lookAt} \,\,, \,\, \, \text{isOpen} \,) \,: \end{array}
12
13
14
              Inport array whith general longitude, latitude and all
15
              data necessary for a general LookAt.
             lookAt ['altitude'] for all lookat lookAt ['longitude'] for the folder longitude
16
17
             lookAt['llatitude'] for the folder latitude
18
             lookAt['tilt'] for all lookat
lookAt['range'] for all lookAt
19
20
             lookAt ['heading'] for all lookAt
21
22
             self.filePath = filePath
23
             self.lookAt = lookAt
24
              self.kmlFilePath = kmlFilePath
25
26
              self.kml =
             self.name = name
              self.isOpen = str(isOpen)
28
29
              self.ind = '
30
             #adds the kml header to a file
             \mathbf{self}.kml += """
31
   <?xml version = "1.0" encoding = "UTF-8"?>
32
33 <kml xmlns="http://www.opengis.net/kml/2.2">
34 | < Document>
   <name> %s </name>
36 | <open> %s </open>
|37| < description > \%s < / description >
38
   <LookAt>
        <longitude> %s </longitude>
39
        <latitude> %s </latitude>
40
41
        <altitude > %s </altitude >
42
        < range > %s < / range >
        <tilt > %s </tilt >
43
        <heading> %s </heading>
44
        <altitudeMode>absolute</altitudeMode>
45
        <gx:altitudeMode>absolute/gx:altitudeMode>
   </LookAt>
47
   """ % (
48
49 name, # String
50 self. isOpen, # String
   description, # String
52 lookAt['longitude'], # String
53 lookAt 'latitude', # String
54 lookAt['altitude'], # String
55 lookAt['range'], # String
56 lookAt['tilt'], # String
   lookAt['heading'] # String
57
58
59
        def addPlacemark(self, name ,description , position, visibility,
style = '', begin = '', end = ''):
60
61
```

```
62
                \# adds the point to a kml file
                self.kml += """\
 64 | < Placemark >
 65 | <name> %s </name>
 66 | < visibility > %i </ visibility >
 | 67 | 64 escription > 67 | 65 CDATA[ %s ]] > 67 | 6 description >
 68 | < style U r l > #%s < / style U r l >
 69 | " " " % (
 70 name,
 71 visibility,
 72 description,
 73 style, # String
 74 | )
                if begin and end: self.kml += """ \setminus
 75
 76
 77
     <TimeSpan>
 78 | <begin > %s </begin >
 79 < end > %s </end>
 80 | </TimeSpan>
 81 """ % (
 82 begin, # String
83 end # String
 84 )
                \textcolor{red}{\textbf{self}}.\, kml \; +\!\! = \; \verb""" \setminus \\
 85
 86 | < Point >
 87
     <a ltitude Mode > relative To Ground </altitude Mode >
 88 < coordinates >%f, %f < / coordinates >
 89 \left| < / Point > \right|
 90 </Placemark> 91 """ % (
 92 position ['longitude'], # Float
     position['latitude'] # Float
 93
 94
 95
          96
 97
               # adds the line to a kml file
 98
                \textcolor{red}{\textbf{self}}.\,kml \; +\!\!=\; """ \, \backslash
 99
100 | < Placemark >
101 | <name> %s </name>
|102| < v \, i \, si \, b \, i \, l \, it \, y > \% \, i \, < / \, v \, i \, s \, i \, b \, i \, l \, it \, y > |
|103| < description > < ||CDATA|| %s || > < / description >
104 | < Style >
105 | < LineStyle>
106 | <color > %s </color >
107 | <width> %s </width>
108 </LineStyle>
109 </Style>
110 """ % (
111 name,
112 visibility,
113 description,
114 color,
115 width
116 )
117
                if begin and end:
                      \textcolor{red}{\textbf{self.kml}} \hspace{0.1cm} + = \hspace{0.1cm} """ \setminus \\
118
119 < TimeSpan>
|120| < \text{begin} > \% \text{s} < / \text{begin} >
121 <end> %s </end>
     </TimeSpan>
122
123 | """ % (
124 begin, # String
125 end # String
126 )
127
                self.kml += """\
128 | < LineString>
129 < tessellate > 1 < / tessellate >
130 | < coordinates >
131
132|
                for i in sorted(points) :
```

```
self.kml += ('\%f,\%f \setminus n')\% (
133
                             points[i]['longitude'], # Float
134
                             points[i]['latitude'] # Float
135
136
                 \textcolor{red}{\textbf{self}} \hspace{0.1cm} \texttt{kml} \hspace{0.1cm} + = \hspace{0.1cm} \texttt{"""} \hspace{0.1cm} \backslash
137
|138| < / coordinates >
139
     < / LineString >
140 </Placemark>
141
142
143
           def writeLookAt (self, lookAtTmp) :
144
                 \mathbf{self}.kml += """
145
     <LookAt>
146 | < longitude > %s </ longitude >
147 < latitude > %s </latitude >
148 | <altitude > %s </altitude >
149 | <range> %s </range> 150 | <tilt> %s </tilt>
|151| < heading > %s < / heading >
152 </LookAt>
153 """ % (
154 lookAtTmp['longitude'], # String
155 lookAtTmp['latitude'], # String
156 lookAtTmp['altitude'], # String
157 lookAtTmp['range'], # String
158 lookAtTmp['tilt'], # String
159 lookAtTmp['heading'] # String
160 lookAtTmp['heading'] # String
160 | )
161
162
           def addRegion (self) :
163
                 self.kml += """
164
     <Region>
165 | <Lat Lon Alt Box >
166 | < north > 90 < / north >
|167| < \text{south} > -90 < / \text{south} >
168 | < east > 180 < / east >
|169| < west > -180 < / west >
170 | < min Altitude > 0 < / min Altitude >
|171| < \max A  ltitude> -1 < / \max A  ltitude>
172 </LatLonAltBox>
173 | <Lod>
174 < minLodPixels>-1</minLodPixels>
175 | < max Lod Pixels > 200000 < / max Lod Pixels >
176 < minFadeExtent > 0 < / minFadeExtent >
     <maxFadeExtent > 200000 </maxFadeExtent>
177
178
     </Lod>
179 </Region>
180
181
182
           def addTimeSpan (self, begin, end):
                 self.kml +=
183
     <TimeSpan>
184
185 | <begin > %s </begin >
186 < end > %s </end>
187
     </TimeSpan>
188 """ % ( begin, end ) # String
189
190
           def open folder(self, name, description, isOpen):
                 self.kml += """
191
192 < Folder >
193 | <name> %s </name>
|194| < description > < ![CDATA[ %s ]] > < / description > |
195 | < open > %s </open >
196 | <LookAt>
197 | < longitude > %s </ longitude >
198 < latitude > %s </latitude >
199 <altitude > %s </altitude >
200 | <range> %s </range> 201 | <tilt> %s </tilt>
202 | < heading > %s^{'} < / heading >
203 \, | < / LookAt >
```

```
204|""" % (
205 name, # String
206 description, # String
207 str(isOpen), # String
208 self.lookAt['longitude'], # String
208 self.lookAt [longitude], # String
209 self.lookAt ['latitude'], # String
210 self.lookAt ['altitude'], # String
211 self.lookAt ['range'], # String
212 self.lookAt['tilt'], # String
213 self.lookAt['heading'] # String
214 )
215
216
             def close folder(self):
2\,17
                    \mathbf{self} \overline{k}ml += '</Folder>\n'
218
             \begin{array}{lll} \textbf{def} & \texttt{openPlacemark} & \textbf{(self} \,, & \texttt{name} \,, & \texttt{description} \,, & \texttt{visibility} \,) \colon \\ & & \textbf{self} \,. \, \texttt{kml} \, + = \, """ \, \backslash \end{array}
219
220
221 | < Placemark >
222 | <name> %s </name>
223 < visibility > %i </visibility >
|224| < description > < |CDATA| \%s | > < /description >
225 """ % (
226 name,
227 visibility,
228 description
229 )
230
             def addIconStyle (self, name, imgName, scale = '1', color = 'FFFFFFFF') :
231
^{232}
                    textScale = float(scale) + 0.3
                    self.kml += ""
233
234 | < Style id="%s">
235 | < I c o n S t y l e > 236 | < I c o n >
237 < href > %simages/%s</href>
240 </IconStyle>
241 < LabelStyle>
242 | < color > %s < / color >
243 < scale > \%f < / scale >
244 </LabelStyle>
245 </Style>
246 """ % (
247 name,
248 self.kmlFilePath,
249 imgName,
250 scale,
251 color,
252 textScale
253 )
254
             \mathbf{def} \ \mathtt{addLineStyle} \ (\mathbf{self} \ , \ \mathtt{color} \ , \ \mathtt{width}) \ :
255
                   self kml += """\
257 < LineStyle>
258 | < color > %s < / color >
259 < width > %s </width>
260 </LineStyle>
261 """ % (
262 color, # String
263 width # String
264 )
265
             \begin{array}{c} \textbf{def} \ \ a \, d \, d \, P \, oly \, S \, t \, y \, le \, \left( \, \begin{array}{c} \textbf{self} \, \, , \quad \text{color} \, \right) \, \\ \textbf{self} \, . \, k m l \, \, + = \, \, " \, " \, " \, \end{array} \end{array}
266
267
268 | < Poly Style >
269 | < color > %s < / color >
270 < / Poly Style >
271 """ % (color) # String
272
273
             \mathbf{def} \ \mathtt{addPolygon} \ (\mathbf{self} \ , \ \mathtt{polyPoints} \ , \ \mathtt{altitudeMode}) :
274
                    self.kml += """
```

```
275 | < Polygon >
276 | <altitudeMode > %s </altitudeMode >
277 < tessellate > %i </tessellate >
278 | < outer Boundary Is>
279 | <LinearRing>
280 < coordinates > 281 """ % (altitude Mode, 1)
                  for i in xrange(len(polyPoints)) :
    self.kml += '%s \n' % (polyPoints[i]) # String
self.kml += """\
282
283
284
285 </coordinates>
286 </LinearRing>
287 </outerBoundaryIs>
288 </Polygon>
290
            \mathbf{def} \ \mathtt{addSurface} \ (\mathbf{self}, \ \mathsf{name}, \ \mathsf{description} \ , \ \mathsf{points} \ , \ \mathsf{visibility} \ , \ \mathsf{color}) \ :
291
292
                  # adds the line to a kml file
                  \textcolor{red}{\textbf{self}}.\,kml \; +\!\!=\; """ \, \backslash
293
294 | < Placemark >
295 | <name> %s </name>
296 < visibility > %i </visibility >
|297| < \text{description} > < |[\text{CDATA}[\%s]]| > < / \text{description} > 
298 | <Style>
299 < LineStyle>
300 | < color > %s < / color >
301 < width > %s < / width >
302 </LineStyle>
303 | < PolyStyle >
304 | < color > %s < / color >
305 < / Poly Style >
306 </Style>
308 | name,
309 visibility,
310 description,
311 | FF' + str(color[2:]),
312 '0.5',
313 color
314)
                  \textcolor{red}{\textbf{self}}.\,kml \, +\!\!=\!\!"\,"\, \backslash
315
316 | < Polygon >
317 | <altitudeMode > %s </altitudeMode >
318 < tessellate > %i </tessellate >
319 | < outerBoundary Is>
320 | < Linear Ring >
321 | < coordinates >
     coordinates>
""" % ( 'clampToGround' , 1 )
for i in xrange( len(points) - 1 ) :
    self.kml += ('%f,%f\n') % (
         points[i].coordinate['longitude'],
         points[i].coordinate['latitude']
322
323
325
326
327
                   \mathbf{self}.kml += """ \setminus
328
329
      </r></coordinates>
330 </LinearRing>
331 | </ outer Boundary Is >
332
      </Polygon>
333
     </Placemark>
334
335
            \mathbf{def}\ \mathtt{addNetworkLink}\ \left(\,\mathbf{self}\,,\ \mathtt{name}\,,\ \mathtt{description}\,\,,\ \mathtt{isOpen}\,,\ \mathtt{path}\,\,,
336
337
                                           refresh Mode='onChange', refresh Interval=0):
                   \mathbf{self}.kml += """ \setminus
338
339 | < NetworkLink>
340 | <name> %s </name>
341 | <description > <![CDATA[ %s ]] > </description >
342 | < open > %s < / open >
343 < Look At>
344 | <longitude > %s </longitude > 345 | <latitude > %s </latitude >
```

```
346\,|\,{<}\,\mathrm{altitude}\,{>}\,\,\%\mathrm{s}\,\,</\,\mathrm{altitude}\,{>}\,
347 | < range > %s < / range >
348 < tilt > %s </tilt >
349 | < heading > %s </ heading >
350 </Look At>
351 | < Url>
352 | < href > %s < / href >
353 < refresh Mode > %s </refresh Mode >
|354| < \text{refreshInterval} > \% \text{s} < / \text{refreshInterval} > |
|355| < | Url >
356 </NetworkLink>
357 """ % (
358 name, # String
359 description, # String
360 str(isOpen), # String
360 str(isOpen), # String
361 self.lookAt['longitude'], # String
362 self.lookAt['latitude'], # String
363 self.lookAt['altitude'], # String
364 self.lookAt['range'], # String
365 self.lookAt['tilt'], # String
366 self.lookAt['heading'], # String
367 Path # String
367 path, # String
368 refresh Mode, # String
369 refreshInterval # String
370 )
371
            372
373
                   print 'creation du fichier : ' + str(self.name)
file = open(self.filePath, "w")
374
375
376
                   with file :
377
                         file.write(self.kml)
                   print 'fichier: ' + str(self.name) + ' est cree'
378
```

/home/manu/DTI/modules/KML.py

A.1.11 modules/MakeKML

C'est le module qui exploite toutes les données en mémoire et crée les fichiers KML.

```
1 \mid \# \text{coding} : \text{utf} - 8
   __author__ = "KERVIZIC Emmanuel (kervizic@hotmail.com)"
   ___version__ = "0.0.1"
3
   __license__ = ""
   __copyright__ =""
5
7 import Characteristic Points, Routes, KML, Fdp, Get Of Files, usual Fonction
  import Convertion
   from datetime import datetime, timedelta
10 from random import random
11
12
   def addStyle (kml, allObjects):
        for key in allObjects['style']:
13
             theStyle = allObjects['style'][key]
14
15
             kml.addIconStyle(
16
                 kev
17
                 theStyle['icon'],
                 theStyle['color']
18
19
20
        #print 'Style OK !'
21
        return kml
22
23
24
   \boldsymbol{def} \  \, addCharctPoint \  \, (kml \, , \ point \, , \ visibility \, , \ style \, , \ lookAt) \  \, :
25
        position = lookAt.copy()
        position \left[ \ 'longitude \ ' \right] \ = \ point. \ longitude
26
        position ['latitude'] = point.latitude
27
28
        description = (
             ''+
29
             'Type of the point : ' + point.theType + '<br>'+
30
             'Rel fix : ' + str(point.relFix) + '<br/>'+
31
             'Airport List fixes : ' + str(point.airportListFixes) + '<br/>'PIL display : ' + str(point.pilDisplay) + '<br/>br>'+
32
33
             'DTI : ' + str(point.dti) + '<br/>'Comment : ' + str(point.comment) + '<br/>br>'+
34
35
36
             ^{,}\,^{,}
37
        kml.addPlacemark(
38
39
             point.name ,
40
             description ,
41
             position,
42
             visibility,
43
             style)
44
        return kml
45
   def addVolume (kml, volume, color) :
46
47
        writeKml = kml.addMultiGeometry (
48
            volume.name,
49
50
            volume.points,
51
            volume, altitude,
52
            True,
53
            color)
54
        return kml
55
   def addSurface(kml, volume, color) :
56
57
        writeKml = kml.addSurface(
58
            volume.name,
59
             volume.points,
60
61
            True,
62
             color)
63
        return kml
64
   def add All Characteristics Points (all Objects):
65
        print "Start Characteristics points"
        kmlFileName = allObjects['comment']['CharacteristicsPointsFileName']
67
```

```
68
        kmlFileDescription = allObjects['comment']['
            CharacteristicsPointsFileDescription'
69
        lookAt = allObjects['lookAt']
70
        path = allObjects['path']['absCharacteristicsPointsPath']
71
        kml = KML.KML File(
72
            path,
73
            kmlFileName,
74
            kmlFileDescription
             allObjects['path']['kmlFilePath'],
75
76
            lookAt ,
77
            1)
78
        kml = addStyle(kml, allObjects)
name = allObjects['comment']['AirPortFolderDescription']
79
80
81
82
        description = allObjects['comment']['AirportFolderName']
83
        isOpen = 0
84
        kml.open folder(name, description, isOpen)
        cp \, = \, all\,O\,bj\,ect\,s\,[\,\,{}^{,}\,charact\,P\,oints\,\,{}^{,}\,]
85
        for key in sorted(cp) :
    if 'AIRPORT' in cp[key].theType :
86
87
                 style = 'airports'
88
89
                 visibility = True
                 kml = addCharctPoint(kml, cp[key], visibility, style, lookAt)
90
        #print "Aeroports ok'
91
92
        kml.close folder()
93
        name = allObjects['comment']['DummyFolderName']
94
95
        description = allObjects['comment']['DummyFolderDescription']
96
        isOpen = 0
97
        kml.open folder(name, description , isOpen)
98
        cp = allObjects['charactPoints']
99
        for key in sorted(cp) :
            if 'DUMMY' in cp[key].theType :
100
                 style \ = \ 'polygon
101
102
                 visibility = True
103
                 kml = addCharctPoint(kml, cp[key], visibility, style, lookAt)
104
        #print "Dummy ok'
105
        kml.close_folder()
106
        name = allObjects['comment']['ReportFolderName']
107
108
        description = allObjects['comment']['ReportFolderDescription']
109
        isOpen = 0
110
        kml.open_folder(name, description , isOpen)
111
        cp = allObjects['charactPoints']
        for key in sorted (cp)
112
113
             if 'REPORT' in cp[key].theType :
114
                 style = 'triangle
115
                 visibility = True
                 kml = addCharctPoint(kml, cp[key], visibility, style, lookAt)
116
        #print "Report ok"
117
118
        kml.close folder()
119
        name = allObjects['comment']['VorFolderName']
120
121
        description = allObjects['comment']['VorFolderDescription']
122
        isOpen = 0
123
        kml.open folder(name, description, isOpen)
124
        cp = allObjects['charactPoints']
        for key in sorted (cp)
125
            if 'VOR' in cp[key].theType :
126
                 style = 'triangle
127
128
                 visibility = True
129
                 kml = addCharctPoint(kml, cp[key], visibility, style, lookAt)
130
        #print "Vor ok"
131
        kml.close folder()
132
133
        kml.close()
        print "Characteristics points file OK\n"
134
135
        return kml
136
137 def addRoutes (allObjects):
```

```
138
        print "Start ROUTES"
        kmlFileName = allObjects['comment']['RoutesFileName']
139
        kmlFileDescription\ =\ allO\,bjects\,[\ 'comment\ ']\,[\ 'RoutesFileDescription\ ']
140
141
        lookAt = allObjects['lookAt']
        path = allObjects['path']['absRoutesPath']
142
143
        kml = KML.KML File(
144
            path,
            kmlFileName.
145
146
            kmlFileDescription,
147
            allObjects['path']['kmlFilePath'],
148
            lookAt
149
            1)
150
        kml = addStyle(kml, allObjects)
151
152
        name = allObjects['comment']['CodedRoutesFolderName']
153
        description = allObjects['comment']['CodedRoutesFolderDescription']
154
155
        isOpen = 0
        kml.open\_folder(name, \ description \ , \ isOpen)
156
        cp = all Objects ['routes'] ['codedRoutes']
157
158
        for key in sorted(cp):
            color = '7F00FFFF'
159
160
            visibility = True
161
            width = 1
162
            name = cp[key].name
            description = 'sense : ' + str(cp[key].sense)
163
164
            i = 0
165
            points = \{\}
166
            points[i] = allObjects['charactPoints'][p].decimalCoordinate
167
168
169
            writeKml = kml.addLine(name , description, color,
170
                 points, visibility, width)
        #print "Coded line OK"
171
172
        kml.close_folder()
173
        name = allObjects['comment']['SidFolderName']
174
175
        description = allObjects['comment']['SidFolderDescription']
176
        isOpen = 0
177
        kml.open folder(name, description, isOpen)
178
        cp = allObjects['routes']['sid']
179
        for key in sorted(cp):
            color = '9F00FF00'
180
181
            visibility = True
182
            width = 1
            name = cp[key].name
183
184
            description = (' < b > airport : < /b >' + str(cp[key].airport) + ' < br > ' +
185
                 2 < b > Assigned RWY < /b > : ' + str(cp[key].assigned)
186
187
            points = \{\}
            for p in cp[key].points:
188
                 points[i] = allObjects['charactPoints'][p].decimalCoordinate
189
190
                 i += 1
191
            writeKml = kml.addLine (name , description , color , points ,
192
                visibility, width)
        #print "SID OK"
193
194
        kml.close folder()
195
        name = allObjects['comment']['StarFolderName']
196
197
        description = allObjects['comment']['StarFolderDescription']
198
        isOpen = 0
199
        kml.open_folder(name, description, isOpen)
200
        cp = allObjects['routes']['star']
201
        for key in sorted(cp) :
            color = '9F0000FF
202
203
            visibility = True
204
            width = 1
205
            name = cp[key].name
206
            description = ('<b>airport : </b>' + str(cp[key].airport) + '<br/>br>'+
                 '<b>Assigned RWY</b> : ' + str(cp[key].assigned))
207
208
            i = 0
```

```
points = \{\}
209
            for p in cp[key].points:
210
211
                 points[i] = allObjects['charactPoints'][p].decimalCoordinate
212
213
            writeKml = kml.addLine (name ,description, color, points,
214
                 visibility, width)
215
        #print "STAR OK"
216
        kml.close_folder()
217
218
        kml.close()
        print "ROUTES file OK\n"
219
        return kml
220
221
222|
   def addSector (allObjects):
        print "Start FIR'
^{223}
        kmlFileName = allObjects['comment']['SectorFileName']
224
225
        kmlFileDescription = allObjects['comment']['SectorFileDescription']
        lookAt = allObjects['lookAt']
226
227
        path = allObjects['path']['absFirPath']
228
        kml = KML.KML File(
229
            path.
            kmlFileName,
230
231
            kmlFileDescription,
            allObjects['path']['kmlFilePath'],
232
233
            lookAt,
234
235
236
        kml = addStyle(kml, allObjects)
237
        \# enable the deletion of the area during the approach
238
239
        if allObjects['option']['deleteZone'] == 'yes' :
240
            kml.addRegion()
241
        color = allObjects['color']
242
243
        name = allObjects['comment']['FirNTTTFolderName']
244
^{245}
        description = allObjects['comment']['FirNTTTFolderDescription']
246
        isOpen = 0
        kml.open_folder(name, description, isOpen)
sector = allObjects['fdp']['sector']
247
248
249
        for key in sorted (sector)
            kml.open_folder(sector[key].name, '', False)
for key2 in sorted(sector[key].volumes):
250
251
252
                 volume = sector [key].volumes[key2]
253
                 add = addSurface(kml, volume, color[sector[key].name])
            kml.close_folder()
254
255
        kml.close_folder()
256
        name = allObjects['comment']['AoiFolderName']
257
        description = allObjects['comment']['AoiFolderDescription']
258
259
        isOpen = 0
260
        kml.open folder(name, description, isOpen)
        aoi = allObjects['aoi']['aoi']
261
262
        for key in sorted (aoi)
^{263}
            clr = color[aoi[key].name]
264
            description = allObjects['comment'][aoi[key].name]
265
            kml.open_folder(aoi[key].name, description, 0) # is not open
            add = addSurface(kml, aoi[key], clr)
266
267
            kml.close folder()
268
        kml.close_folder()
269
        name = allObjects['comment']['FirExtFolderName']
270
^{271}
        description = allObjects['comment']['FirExtFolderDescription']
272
        isOpen = 0
273
        kml.open_folder(name, description, isOpen)
        fir = allObjects['fdp']['fir']
274
275
        for key in sorted(fir)
276
            clr = color[fir[key].name]
277
            kml.open folder(fir key name, '', 0) # is not open
278
            for key2 in sorted(fir[key].volumes):
279
                 volume = fir [key].volumes[key2]
```

```
280
                  add = addSurface(kml, volume, clr)
281
             kml.close folder()
282
        kml.close_folder()
283
284
         kml.close()
         print "FIR file OK\n"
285
286
         return kml
287
288
    def addFpl(allObjects) :
289
         print "Start FPL'
         kmlFileName = allObjects['comment']['FplFileName']
290
291
         kmlFileDescription = allObjects['comment']['FplFileDescription']
         lookAt = allObjects['lookAt']
292
         path = allObjects['path']['absFplPath']
293
294
         kml = KML.KML File(
             path,
295
296
              kmlFileName,
297
              kmlFileDescription,
              allObjects['path']['kmlFilePath'],
298
^{299}
              lookAt ,
300
              1)
301
302
         kml = addStyle(kml, allObjects)
         status = ['in', 'out', 'transit', 'internal']
303
304
         fpl = allObjects['fpl']
305
306
         for stat in status:
             name = allObjects['comment'][stat]
307
308
             kml.open folder (name, '', '0')
309
310
              for key in sorted(fpl) :
311
                  if fpl[key].flightStatus == stat :
312
                       theFpl = fpl[key]
                       name = theFpl.name
313
                       \mathtt{description} \ = \ \mathtt{fpl} \, [\, \mathtt{key} \, ] \, . \, \mathtt{description}
314
315
                       isOpen = 0
316
                       kml.open folder (name, description, isOpen)
317
                       deparature Time \ = \ the Fpl. deparature Time
318
                       estimated Time \ = \ the Fpl. estimated Time
319
                       arrival Time \ = \ deparature Time \ + \ estimated Time
                       color = \phantom{0}^{\prime} 8\,F\,000000
320
321
                       visibility = True
322
                       width = 1
323
                       i = 0
^{324}
                       points = \{\}
325
                       description = (fpl[key].name + fpl[key].description)
^{326}
                       for p in theFpl.points :
327
                            points[i] = fpl[key].points[p]['coordinate']
328
329
                       begin = deparatureTime.strftime("%Y-%m-%dT%H:%MZ")
                       end = arrivalTime.strftime("%Y-%m-%dT%H:%MZ")
330
331
                       writeKml = kml.addLine (name , description , color , points ,
332
                            visibility, width, begin, end)
333
                       x = random()
334
                       x = x *16**6
                       x = hex(int(x))
335
                       tmpColor = 'FF' + str(x[2:].zfill(6))
336
                       # add the flight in thge time
337
                       for i in xrange(len(theFpl.points)-1):
338
339
                            tmpPoints = \{\}
                           \begin{array}{ll} tmpPoints [0] = theFpl.points [i]['coordinate'] \\ tmpPoints [1] = theFpl.points [i+1]['coordinate'] \end{array}
340
341
^{342}
                            if tmpPoints[0] != tmpPoints[1] :
343
                                tmpName = (
                                     str(theFpl.points[i]['name']) + '-' +
344
345
                                     str(theFpl.points[i+1]['name'])
346
347
                                tmpBegin = (
348
                                     deparatureTime +
                                     theFpl.points[i]['estimatedTotalTime']
349
350
```

```
351
                                    tmpEnd = (
352
                                         deparatureTime +
353
                                         theFpl.\ points\ [\ i+1][\ 'estimated\ TotalTime\ ']
354
355
                                    begin = tmpBegin.strftime("%Y-%m-%dT%H:%MZ")
356
                                    end = tmpEnd.strftime("%Y-%m-%dT%H:%MZ")
357
                                    tmpWidth = 3
358
                                    tmpDescription = (
                                          str(tmpBegin.strftime("%H:%M")) + '-' +
359
360
                                           str(tmpEnd.strftime("%H:%M"))
361
362
                                    position = lookAt.copy()
                                    position ['longitude'] = tmpPoints[0]['longitude']
position ['latitude'] = tmpPoints[0]['latitude']
363
364
365
                                    description = '
366
                                    style = 'blackRound'
                                    ptName \ = \ str\left(tmpBegin.strftime\left("\%\!H:\%\!M\!-\!"\right)\right) \ + \ str\left(name\right)
367
368
                                    kml.addPlacemark(
369
                                         ptName,
370
                                         description ,
                                         position,
371
372
                                         visibility,
373
                                         style,
374
                                         begin,
375
                                         end
376
                                    kml.addLine (
377
378
                                         tmpName,
379
                                         tmpDescription,
380
                                         tmpColor,
381
                                         tmpPoints,
382
                                         visibility,
383
                                         tmpWidth,
384
                                         begin,
385
                                         end
386
387
                                    # Find intrsection with AOI
                                    kml = findAoiIntersection(i,
388
389
                                         kml,
390
                                         tmpPoints,
391
                                         allObjects,
392
                                         theFpl,
393
                                         look At.
394
                                         tmpBegin
395
396
                         kml.close folder()
397
               kml.close_folder()
398
         #print "FPL line OK'
399
400
          kml.close()
          print "FPL file OK\n"
401
          return kml
402
403
    \boldsymbol{def} \ \ find Aoi Intersection \, (i \, , \, \, kml \, , \, \, tmpPoints \, , \, \, all O \, bjects \, , \, \, the Fpl \, , \, \, look At \, ,
404
405
    tmpBegin) :
406
         # Find intrsection with AOI
407
          deparature Time \ = \ the Fpl. \, deparature Time
408
          estimated Time = the Fpl.estimated Time
          arrivalTime = deparatureTime + estimatedTime
409
410
          line1 = {
               'lat1'
411
                        : tmpPoints[0]['latitude']
               'long1': tmpPoints[0]['longitude'],
'lat2': tmpPoints[1]['latitude'],
412
413
               'long2': tmpPoints[1]['longitude'],
414
415
          aoi = allObjects['aoi']['aoi']
aoiPoints = aoi['VCC1_AOI'].points
416
417
          for j in xrange(len(aoiPoints)-1):
418
419
               line2 = \{
                    'lat1' : aoiPoints[j].coordinate['latitude'],
'long1' : aoiPoints[j].coordinate['longitude'],
420
421
```

```
\verb|'lat2'|: aoiPoints[j+1].coordinate['latitude']|,
422
                 'long2': aoiPoints[j+1].coordinate['longitude'],
423
424
425
             intersection = usualFonction.findIntersection(line1, line2)
426
             if intersection:
427
                 distance = Convertion.distanceBetwennTwoPoint(
428
                      intersection ['latitude'],
                      intersection ['longitude'],
429
                      tmpPoints[0]['latitude'],
430
                      tmpPoints[0]['longitude']
431
                      theFpl.points[i]['altitude']
432
433
434
                 pToPTime = theFpl.points[i+1]['estimatedPointTime']
                 pToPDistance = theFpl.points[i+1]['lastPointDistance']
435
436
                 iTime = pToPTime *int(distance * 1000000000 / pToPDistance)
                 iTime = iTime / 1000000000
437
438
                 {\tt intersectionTime} \ = \ tmpBegin \ + \ iTime
439
                 begin = deparatureTime.strftime("%Y-%m-%dT%H:%MZ")
                 end \ = \ arrivalTime.strftime (\, "\%Y\!-\!\%m\!-\!\%dT\%\!H\!:\!\%MZ"\,)
440
441
                 position = lookAt.copy()
                 position['longitude'] = intersection['longitude']
442
                 position['latitude'] = intersection['latitude']
443
444
                 description ='
                 style = 'redCircle'
445
446
                 visibility = 1
                 ptName = ( str(intersectionTime.strftime("%H:%M - ")) +
447
                      \operatorname{str}(\operatorname{theFpl.name}))
448
449
                 kml.addPlacemark(
450
                      ptName,
                      description
451
452
                      position,
453
                      visibility,
454
                      style,
455
                      begin,
456
                      end
457
458
        return kml
459
460
    def addAds(allObjects) :
        print 'Start ADS
461
        kmlFileName = allObjects['comment']['AdsFileName']
462
        kmlFileDescription = allObjects['comment']['AdsFileDescription']
lookAt = allObjects['lookAt']
463
464
465
        path = allObjects['path']['absAdsPath']
466
        kml = KML.KML File(
467
             path
468
             kmlFileName,
469
             kmlFileDescription,
             allObjects['path']['kmlFilePath'],
470
471
             lookAt ,
472
             1)
473
        kml = addStyle(kml, allObjects)
474
475
476
        ads = allObjects['ads']
477
478
        for key in sorted (ads):
479
             theAds = ads[key]
             points = theAds.points
480
481
             tracks = theAds.tracks
482
            name = theAds.name
483
             description = str(theAds.firstTime)
484
             isOpen \ = \ 0
485
            kml.open folder(name, description, isOpen)
486
487
            # Add ADS and track
488
489
             deparatureTime = theAds.firstTime
490
             arrivalTime = points[len(points)-1]['time']
             color = '8F999999
491
492
             visibility = True
```

```
493
                width = 1
                description = str(theAds.firstTime)
494
                495
496
                end = arrivalTime.strftime("%Y-%m-%dT%H:%MZ")
497
                writeKml \ = \ kml.\,addLine \ (name \ , description \ , \ color \ , \ points \ ,
498
                     visibility, width, begin, end)
499
                x = random()
500
                x = x *16**6
501
                x = hex(int(x))
502
                tmpColor = \frac{1}{FF} + str(x[2:].zfill(6))
                \# add the flight in thge time
503
504
                if len(points) > 1:
505
                     for i in xrange(len(points)) :
                           tmpPoints = \{\}
506
507
                           point = False
508
                           n \operatorname{ext} \operatorname{Point} = \operatorname{False}
                           t\,mp\,P\,oin\,t\,s\,\left[\,0\,\right] \,\,=\,\,p\,o\,i\,n\,t\,\,=\,\,p\,o\,i\,n\,t\,s\,\left[\,\,i\,\,\right]
509
510
                           try:
511
                                tmpPoints[1] = nextPoint = points[i+1]
512
                                      str(point['time'].strftime("%H:%M")) + '-' +
513
                                      str (nextPoint ['time'].strftime("%H:%M"))
514
515
516
                                tmpBegin = (
                                      point['time']
517
518
                                tmpEnd = (
519
520
                                      nextPoint['time']
521
522
                           except:
523
524
                           \texttt{begin} \; = \; \texttt{tmpBegin} \; . \; \texttt{strftime} \; (\; \texttt{"%Y-\%m-\%dT\%H:\%MZ"} \; )
525
                           end = tmpEnd.strftime("%Y-%m-%dT%H:%MZ")
526
                           tmpWidth = 1
527
528
                           tmpDescription = (
529
                                str(name),
                                 {
m str} ({
m tmpBegin.strftime} ("\%\!H:\%\!M")) + '-' +
530
531
                                 \operatorname{str}(\operatorname{tmpEnd}.\operatorname{strftime}("\%H:\%M"))
532
533
                           position = lookAt.copy()
                           position['longitude'] = point['longitude']
position['latitude'] = point['latitude']
description = ''
534
535
536
                           for line in point['description']:
    description += line[:-1] + '<br>'
description += ''
537
538
539
540
                           style = 'greenRound'
                           ptName = (str(theAds.name) + ': ' + str(point['type']) + ' - ' + str(point['time'].strftime("%H:%M")))
541
542
                           kml.open folder (
543
544
                                ptName,
545
                                i\,sO\,p\,e\,n
546
547
548
                           kml.addPlacemark(
549
                                ptName,
550
                                 description ,
                                 position,
551
552
                                 visibility,
553
                                 style,
554
                                begin,
555
                                end
556
557
                           \mathbf{tr}\mathbf{y}:
558
                                 position['longitude'] = float(point['longitudeN'])
                                position ['latitude'] = float (point ['latitudeN'])
ptName = ptName + 'NEXT'
559
560
561
                                 description = ''
                                 style = 'orangeRound'
562
563
                                kml.addPlacemark(
```

```
564
                                 ptName,
565
                                 description ,
566
                                 position,
567
                                 visibility,
568
                                 style,
569
                                 begin,
570
                                 end
571
572
                       except :
573
                            pass
574
                       try
575
                            position ['longitude'] = float (point ['longitudeN1'])
                           position['latitude'] = float(point['latitudeN1'])
ptName = ptName + ' +1'
description = ''
576
577
578
                            style = 'orangeRound'
579
                            kml.addPlacemark(
580
581
                                ptName,
582
                                 description ,
583
                                 position,
                                 visibility,
584
585
                                 style,
586
                                 begin,
587
                                 end
588
589
                       except :
590
                            pass
                       if nextPoint :
591
592
                            kml.addLine (
593
                                tmpName,
594
                                 tmpDescription,
595
                                tmpColor,
596
                                tmpPoints,
597
                                 visibility,
598
                                tmpWidth\ ,
599
                                 begin,
600
                                 end
601
602
                            kml \, = \, addTrack (
603
                                 tracks,
604
                                 lookAt,
605
                                 kml,
606
                                theAds,
607
                                 tmpBegin,
608
                                tmpEnd)
609
                       else :
610
                            kml \, = \, addTrack \, (
611
                                 tracks,
                                 lookAt,
612
613
                                 kml,
                                theAds,
614
615
                                tmpEnd)
616
617
618
                       kml.close_folder()
619
620
             # End Add ADS and Track
621
             kml.close_folder()
         kml.close()
622
         \mathbf{print} "ADS file OK\n"
623
624
         return kml
625
626
    def addTrack (tracks, lookAt, kml, theAds, tmpBegin,
627
    tmpEnd = False):
         # Add TRACK
628
629
         \,folder\,=\,False
630
         visibility = True
631
         if not tmpEnd:
632
             tmpEnd = tracks[len(tracks)-1]['time']
633
         for i in xrange(len(tracks)) :
634
              track = tracks[i]
```

```
635
              \#if i > 0:
                   \#lastTrack = tracks[i-1]
636
637
                   #tmpBegin = lastTrack['time']
638
                   #tmpBegin = track['time']
639
640
641
              #if i < len(tracks)-1:
642
                   \#nextTrack = tracks[i+1]
643
                   #tmpEnd = nextTrack['time']
644
              #else :
                   \#tmpEnd = track['time']
645
646
               if tmpBegin < track['time'] <= tmpEnd:</pre>
647
                   if not folder
                         kml.open folder (
648
649
                              'TRACK'
                              'Point calculated by the TIARE systeme',
650
                              '0'
651
652
653
                         folder = True
                    begin = tmpBegin.strftime("%Y-%m-%dT%H:%MZ")
654
                   end = tmpEnd.strftime("%Y-%m-%dT%H:%MZ")
655
656
                    position = lookAt.copy()
                   position = 'lookit' copy()
position ['longitude'] = track ['longitude']
position ['latitude'] = track ['latitude']
description = ''
657
658
659
                   for line in track['description']:
    description += line[:-1] + '<br/>description += ''
660
661
662
663
                    style = 'glossyRound'
664
                    v\,i\,s\,i\,b\,i\,l\,i\,t\,y\ =\ 1
                    ptName = (str(theAds.name) + ' : ' + str(track['type']) + ' - ' +
665
                         str(track ['time'].strftime("%H:%M")))
666
667
                    kml.addPlacemark(
668
                         ptName,
669
                         description ,
670
                         position .
671
                         visibility,
672
                         style,
673
                         begin,
674
                         end
675
676
          if folder:
              kml.close_folder()
# End Add TRACK
677
678
679
         return kml
680
681
    def addMain (allObjects) :
682
         print "Start MAin"
         kmlFileName \ = \ allO \ bjects \ [\ 'comment'\ ] \ [\ 'MainFileName'\ ]
683
684
          kmlFileDescription = allObjects['comment']['MainFileDescription']
         lookAt = allObjects['lookAt',']
685
         path= allObjects['path']['absMainPath']
686
687
         kml = KML.KML File(
              path,
688
689
               kmlFileName,
690
               kmlFileDescription,
               allObjects['path']['kmlFilePath'],
691
692
               lookAt .
693
               1)
694
695
         isOpen = 0
696
         lookAt = allObjects['lookAt']
697
698
         kml.addNetworkLink(
               allObjects['comment']['SectorFileName'],
allObjects['comment']['SectorFileDescription'],
699
700
701
              is O\, p\, en\ ,
               path = allObjects['path']['kmlFirPath'])
702
703
         kml.addNetworkLink(
               allObjects['comment']['RoutesFileName'], allObjects['comment']['RoutesFileDescription'],
704
705
```

```
706
               isOpen,
707
               path = allObjects['path']['kmlRoutesPath'])
708
         kml.addNetworkLink(
               allObjects['comment']['CharacteristicsPointsFileName'], allObjects['comment']['CharacteristicsPointsFileDescription'],
709
710
               isOpen,
711
712
               path = allObjects['path']['kmlCharacteristicsPointsPath'])
         kml.addNetworkLink(
713
               allObjects['comment']['FplFileName'],
allObjects['comment']['FplFileDescription'],
714
715
716
717
               path = allObjects['path']['kmlFplPath'])
718
         kml.addNetworkLink(
               allObjects['comment']['AdsFileName'],
allObjects['comment']['AdsFileDescription'],
719
720
721
               path = allObjects['path']['kmlAdsPath']
722
723
          kml.close()
         print "Main file OK\n"
724
```

/home/manu/DTI/modules/MakeKML.py

A.1.12 modules/MakeKMZ

Récupère les fichiers KML pour les regrouper en un fichier KMZ plus maniable. (cf. A.1.12)

```
1 #! / usr / bin / python
2 \mid \# \text{coding} : \text{utf} - 8
3
   __author__ = "KERVIZIC Emmanuel (kervizic@hotmail.com"
  __version__ = "0.0.1"
__license__ = ""
__copyright__ =""
9 from contextlib import closing
10 from zipfile import ZipFile, ZIP_DEFLATED
11 import os, sys
12
   def makeFile(allObjects) :
    basedir = allObjects['path']['absKmlPath']
13
14
        archivename = allObjects['path']['absKmzPath']
15
16
        assert os.path.isdir(basedir)
        with closing (ZipFile (archivename, "w", ZIP DEFLATED)) as z:
17
            for root, dirs, files in os.walk(base\overline{d}ir):
18
19
                 #NOTE: ignore empty directories
20
                  for fn in files:
21
                      absfn = os.path.join(root, fn)
^{22}
                      zfn = absfn[len(basedir)+len(os.sep):] #XXX: relative path
23
                      z.write(absfn, zfn)
```

/home/manu/DTI/modules/MakeKMZ.py

A.1.13 modules/Routes

Définit et met en mémoire les routes. Il utilise les points caractéristiques précedement enregistrés pour associer les points de chaque route à des coordonées.

```
#!/usr/bin/python
2
  #coding: utf-8
3
   __author__ = "KERVIZIC Emmanuel (kervizic@hotmail.com"
  __version__ = "0.0.1"
__license__ = ""
   __copyright__ =""
9
  print "Routes Charge =) "
10 from usualFonction import *
11
  from time import gmtime, strftime
12 from datetime import datetime, timedelta
13
14
  codedRoutes = \{\}
                         # dictionary of coded routes : { (x) : instance}
                        # dictionary of sid : { (x) : instance}
# dictionary of star : { (x) : instance}
15 \mid sid = \{\}
16 \mid \operatorname{star} = \{\}
17
  class CodedRoute (object):
18
       \# name of the last route that has been entered last Route = ""
19
20
21
       ^{22}
23
           # Creation of a new route
24
25
26
           # definition of variables :
27
           # self.name = str
                                      is the name of route
28
29
           # self.sense = str
                                        is the sens of route
30
           \# self.odds = str
                                      ODDS/EVENS or NONE
31
           # self.points = []
                                         is the list of points of the route
32
33
           self. definition (donnees)
34
           # Add a route at the dictionary
35
            codedRoutes[str(self.name)] = self
36
           CodedRoute.lastRoute = str(self.name)
           \#time = strftime("%d%b%Y-%H:%M", gmtime())
37
38
           #file = open('LogRoutes' + time + '.log', "a")
39
           #file.write(self.log)
40
           #file.close()
41
42
       def definition (self, donnees) :
43
           # The data arrives in this form:
44
           # /CODED ROUTE/
45
46
47
           #
                    SENSE
48
           #
49
           #
                           ODDS/EVENS or NONE
50
           #
51
           #
           #
                                     LIST OF POINTS
52
           #
53
54
55
           \# The separation will therefore be using the separator "|"
56
57
58
59
            donnees = donnees.strip(None)
            tabDonnees = donnees.split("|")
60
            for x in xrange(len(tabDonnees)) :
61
62
                tabDonnees[x] = tabDonnees[x].strip(None)
63
64
           # Assigning variables
            if len(tabDonnees) < 5 and len(tabDonnees) > 2:
65
```

```
66
                self.name = str(tabDonnees[0])
67
                self.sense = str(tabDonnees[1])
68
                self.odds = str(tabDonnees[2])
69
                self.points = tabDonnees[3].split(" ")
70
            elif len(tabDonnees) > 5:
                self.points.extend(tabDonnees[5].split(" "))
71
72
            self.log = self.name + ' : \ n'
            for point in self.points:
73
                self.log += ' \ t' + point + ' : \ n'
74
75
76
77
   class Sid (object):
78
        lastSid = "" # name of the last sid that has been entered
79
       80
81
            # Creation of a new sid
82
83
84
            # definition of variables :
85
86
            # self.name = str
                                      is the name of route
            # self.airport = str
87
88
            # self.acft = str
            # self.assigned = str
89
90
            \# self.points = []
                                         is the list of points of the route
91
            # self.eligibleRoute = str
92
93
94
            self. definition (donnees)
95
            # Add a route at the dictionary
96
            sid[str(self.name)] = self
97
            Sid.lastSid = str(self.name)
98
99
        def definition (self, donnees) :
100
             "" Disperssion des édonnes """
            # The data arrives in this form:
101
            # /SID/
102
103
            # Convention is as follows:
104
            \# 1st & 2nd character for the SID point
105
            # 3rd & 4th character for the SID number
            \# 5th & 6th character for runway number: 5L=05L, 5R=05R,
106
                                                            3L=23L, 3R=23R
107
            #
108
            #
              NAME
                        AIRPORT
109
            #
                                ACFT PERFORMANCE CATEGORY
110
            #
           #
                                          ASSIGNED RWY
111
112
            #
                                                    LIST OF POINTS
113
            #
                                                      V
114
            #
115
116
            # La dispertion va donc de faire à l'aide du ésparateur "|"
117
118
119
            donnees = donnees.strip(None)
            tabDonnees = donnees.split("|")
120
121
            for x in xrange(len(tabDonnees)) :
122
                tabDonnees[x] = tabDonnees[x].strip(None)
123
124
            # Assignation des variables
            self.name = str(tabDonnees[0])
125
            self.airport = str(tabDonnees[1])
126
            self.acft = str(tabDonnees[2])
127
128
            self.assigned = str(tabDonnees[3])
            self.points = tabDonnees[4].split(" ")
129
130
        def setEligibleRoute (self, route) :
    tabRoute = route.split("|")
131
132
133
            route = tabRoute[1].strip(None)
134
            self.eligibleRoute = str(route)
135
136
```

```
137 class Star (object):
        # name of the last star that has been entered
139
        lastStar = ""
140
141
         \operatorname{def} = \operatorname{init}_{-}(\operatorname{self}, \operatorname{donnees}):
142
143
             # Creation of a new sid
144
145
             # definition of variables :
146
             #
147
             # self.name = str
                                         is the name of route
148
             # self.airport = str
149
             \# self.acft = str
             \# self.atg = str
150
151
             # self.assigned = str
152
             # self.points = []
                                             is the list of points of the route
             \# self.eligibleRoute = str
153
154
155
             self. definition (donnees)
156
             # Add a route at the dictionary
             star[str(self.name)] = self
157
             Star.lastStar = str(self.name)
158
159
         def definition (self, donnees):
160
             """ Disperssion des édonnes """
161
162
             # The data arrives in this form:
             # /STAR/
163
164
             # Convention is as follows:
165
             # 1st & 2nd character for the SID point
166
             # 3rd & 4th character for the SID number
167
             # 5th & 6th character for runway number:
168
                         5L=05L, 5R=05R, 3L=23L, 3R=23R
             #
169
             #
                NAME
170
             #
                          AIRPORT
             #
                                 ACFT PERFORMANCE CATEGORY
171
172
             #
                                              ATG ILS
                                                     ASSIGNED RWY
173
             #
                                                             LIST OF POINTS
174
             #
175
             #
176
             #
177
             #
178
179
             # La dispertion va donc de faire à l'aide du ésparateur "|"
180
181
             donnees = donnees.strip(None)
             tabDonnees = donnees.split("|")
182
183
             for x in xrange(len(tabDonnees)) :
184
                  tabDonnees[x] = tabDonnees[x].strip(None)
             \#print tabDonnees[0] + " " + tabDonnees[2]
185
186
             # Assignation des variables
187
188
189
             self.name = str(tabDonnees[0])
             self airport = str(tabDonnees[1])
190
191
             self.acft = str(tabDonnees[2])
192
             self.atg = str(tabDonnees[3])
             \textcolor{red}{\textbf{self}}.\, assigned \,\, = \,\, str \, (\, tab \, Donnees \, [\, 4\, ]\, )
193
             self.points = tabDonnees[5].split(" ")
194
195
        def setEligibleRoute (self, route) :
    tabRoute = route.split("|")
196
197
             route = tabRoute[1].strip(None)
198
199
             self.eligibleRoute = str(route)
200
201
202
203
    def initRT (adresse):
         """ Analysele fichier ROUTE.ASF """
204
205
        cp = open(adresse,'r') # Open the file
section = "" # correct value: "coded route" , "sid" ou "star"
206
207
```

```
208
                             #Used to be in the document.
209
         lineClean = cleanLine(cp)
210
         #for line in cp.xreadlines(): # acts on each line of file #if line[0] != "-" and len(line) > 5:
211
212
              ##removes comment lines and blank lines
213
214
                   \# l i n e = l i n e [0:-1]
215
                   #lineClean.append(line)
216
217
         for line in lineClean :
              if line[0] == "/"
    section = ""
218
219
                   if line [1:12] == "CODED_ROUTE" :
    section = "coded route"
220
221
                   elif line[1:4] == "SID" :
222
                   section = "sid" :

elif line[1:5] == "STAR" :

section = "star"
223
^{224}
226
              if section == "coded route" and line [0] != "/" :
227
                   if line[0] != "|" :
228
                        crt = CodedRoute(line)
229
230
                   else :
                       codedRoutes[str(CodedRoute.lastRoute)].definition(line)
231
              elif section == "sid" and line[0] != "/" :
   if line[0:14] != "ELIGIBLE_ROUTE" :
232
^{233}
234
                        sd = Sid(line)
235
                   else:
              236
237
238
239
                        sd = Star(line)
2\,40
                   else :
241
                        star [str(Star.lastStar)].setEligibleRoute(line)
242
243
         cp.close()
244
         routes = {
245
               'codedRoutes' : codedRoutes,
              'sid' : sid ,
'star' : star }
246
247
248
         return routes
```

/home/manu/DTI/modules/Routes.py

A.1.14 modules/usualFonction

Regroupe plusieurs fonctions régulièrement utilisées.

```
1 from math import *
   from decimal import *
3 from Convertion import *
   from time import gmtime, strftime
   from datetime import datetime, timedelta
   AROUND = 10e15
9
   def cleanLine (txtFile):
        lineClean = []
10
11
        for line in txtFile.xreadlines(): # acts on each line of file
12
             line = line[0:-1]
             \begin{array}{lll} line &=& line . \, strip \, (None) \\ if & line \, and \, line \, [0] \, != \, "\#" \, and \, line \, [0] \, != \, '-' : \end{array}
13
14
15
            #removes comment lines and blank lines
16
                 lineClean.append(line)
17
                 #print '.' + str(line) +
18
        return lineClean
19
   def cleanLineWithComment (txtFile):
20
21
        lineClean = []
        for line in txtFile.xreadlines(): # acts on each line of file
22
23
             \lim_{n \to \infty} e = \lim_{n \to \infty} e [0:-1]
24
             line = line.strip(None)
25
             if line:
            #removes comment lines and blank lines
                 lineClean .append(line)
27
28
                 #print '.' + str(line) +
29
        return lineClean
30
31
   def round (num) :
32
        num \ = \ i\,n\,t\,\left(\,num*AROUND\right)
33
        return float (num/AROUND)
34
   \mathbf{def} \ \ \mathbf{sphericalToCartesian} \ \ (\ \mathbf{lat} \ , \mathbf{long} \ ):
35
36
        # converts spherical coordinates to cartesian coordinates in a point
37
        lat = radians(float(lat)) # converts degrees to radians
        long = radians(float(long))
38
39
        x = \cos(lat) * \cos(long)
40
        y = cos(lat) * sin(long)
41
        z = \sin(lat)
42
        coordinate = {
            x' : x, \\ y' : y, \\ z' : z
43
44
45
            }
46
47
        return coordinate
48
49
   def findPlane (lat1, long1, lat2, long2):
50
        #calculate the Cartesian coordinates (x, y, z) points 1 and 2
51
        #using their spherical coordinates
52
        c1 = sphericalToCartesian(lat1,long1)
        c2 = sphericalToCartesian(lat2, long2)
53
        # the point 0 is the center of the earth
54
55
        \# the plane through 0, c1 and c2 then the equation ax + by + cz = 0
       \# a = y1 * z2 - z1 * y2
\# b = z1 * x2 - x1 * z2
56
57
        \# c = x1 * y2 - y1 * x2
       59
60
61
        plane = {
    'a' : a,
62
63
             'b' : b,
64
             'c' : c
65
             }
66
67
        return plane
```

```
68
     def verifyIntersection (line, point):
 70
           positive\ =\ 360
          lat = float(point['latitude']) + positive
long = float(point['longitude']) + positive
lat1 = float(line['lat1']) + positive
lat2 = float(line['lat2']) + positive
 71
 72
 73
 74
          long1 = float (line['long1',']) + positive
 75
           long2 = float (line['long2']) + positive
 76
 77
           tolerance = 0.01
 78
           if lat1 > lat2 :
 79
                \max \operatorname{Lat} = \operatorname{lat} 1 + \operatorname{tolerance}
 80
                minLat = lat2 - tolerance
 81
           else :
 82
                \max \operatorname{Lat} = \operatorname{lat} 2 + \operatorname{tolerance}
 83
                minLat = lat1 - tolerance
 84
           if long1 > long2 :
 85
                \max Long = long1 + tolerance
 86
                minLong = long2 - tolerance
 87
 88
                \max \text{Long} = \log 2 + \text{tolerance}
 89
                minLong = long1 - tolerance
 90
 91
           if minLat < lat < maxLat :
 92
                 if \hspace{.2cm} minLong \hspace{.1cm} < \hspace{.1cm} long \hspace{.1cm} < \hspace{.1cm} maxLong \hspace{.1cm} : \hspace{.1cm}
 93
                      return point
 94
 95
     def findIntersection(line1 ,line2) :
 96
 97
           line consists of two points defined by latitude and longitude:
 98
           line = {
                 'lat1'
 99
                          : lat1,
                'long1': long1,
'lat2': lat2,
100
101
                'long2': long2
102
103
104
           in decimal
105
106
          # find the plane of the line in cartesian coordianates
107
          p1 = findPlane(line1['lat1'], line1['long1'],
               line1['lat2'], line1['long2'],)
108
109
           p2 = findPlane(line2['lat1'], line2['long1'],
               line2['lat2'], line2['long2'],)
110
111
           \# The intersection of two planes contains of course the
          # point of origin , but also the point P : (x,y,z) # x = b1 * c2 - c1 * b2
112
113
114
          \# y = c1 * a2 - a1 * c2
115
          \# z = a1 * b2 - b1 * a2
          116
117
           \mathbf{z} = \mathbf{p} \mathbf{1} [\mathbf{a}, \mathbf{a}] * \mathbf{p} \mathbf{2} [\mathbf{b}, \mathbf{b}] - \mathbf{p} \mathbf{1} [\mathbf{b}, \mathbf{b}] * \mathbf{p} \mathbf{2} [\mathbf{a}, \mathbf{a}]
118
119
120
          norme = sqrt(x**2+y**2+z**2)
121
           lat1 = degrees(asin(round(z/norme)))
122
           long1 = degrees(atan2(round(y), round(x)))
           lat 2 = - (lat 1)
123
124
           if long1 \ll 0:
125
                \log 2 = \log 1 + 180
126
127
                \log 2 = \log 1 - 180
          intersection1 = {'latitude' : lat1, 'longitude' : long1}
intersection2 = {'latitude' : lat2, 'longitude' : long2}
point = {'point1' : intersection1, 'point2' : intersection2}
128
129
130
           intersection = ''
131
132
           for key in point:
133
                p = point [key]
134
                 i1 = verifyIntersection(line1,p)
135
                 i2 = verifyIntersection(line2,p)
136
                 if i1 == i2 and not intersection :
                      intersection = i1
137
138
           return intersection
```

```
139
    def writeLog(fileName, string):
140
          date = strftime("%Y%m%d-%H%M%S", gmtime())
141
          #time = strftime("%a, %d %b %Y %H:%M:%S (DST Time): ", gmtime())
file = open('log/' + fileName + date + '.log', 'w')
142
143
           file.write(string)
144
145
           file.close()
146
147
148
    def testIntersection() :
          for i in xrange(10000):
149
150
                p11=convert Coordinate ('325111 N0925021W')
               p12=convert Coordinate ('385942 N0811837W')
p21=convert Coordinate ('394023 N0915033W')
p22=convert Coordinate ('312426 N0843429W')
151
152
153
                p=convertCoordinate ('353843N0880419W')
154
155
                line1 = {
156
                     'le {
  'lat1' : p11['latitude'],
  'long1' : p11['longitude'],
  'lat2' : p12['latitude'],
  'long2' : p12['longitude']
157
158
159
160
161
                \,l\,i\,n\,e\,\dot{\hat{2}}\ =\ \{
162
                     2 - 1
'lat1': p21['latitude'],
'long1': p21['longitude'],
'lat2': p22['latitude'],
'long2': p22['longitude']
163
164
165
166
167
                #print 'point trouve :'
168
169
                intersection = findIntersection(line1 , line2 )
170
                #print 'point lu:
171
                #print p
172
          __name__ == '__main__ ' :
import hotshot, os
                     == '
173
174
175
          from time import gmtime, strftime
176
177
          print 'Execution du test'
          profiler = hotshot.Profile("/home/manu/DTI/stats/statistiques.prf")
178
179
           profiler.runcall(testIntersection)
180
          profiler.close()
          print 'Test OK, analise des donnees'
181
          time = strftime("%Y%nf%d-%H%M%S", gmtime())
182
          name = ('UsualFonction' + time +'.prof')
cmd = """
183
184
185 cd /home/manu/DTI/stats/
186
     hotshot2calltree — o %s statistiques.prf
    """ % name
187
188
          os.system(cmd)
          print 'Analyse OK'
189
          os.system('kcachegrind /home/manu/DTI/stats/%s' % name)
190
```

/home/manu/DTI/modules/usualFonction.py