

Projet : Module 3

Fonctions & Modularité

M2 GER

Université de Nantes -- IGARUN

Objectifs du Module 3

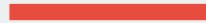
Fondations

Notre code fonctionne pour Nantes (Module 1) et nous avons structuré nos données (Module 2). Mais copier-coller le code pour Rennes et Brest est interdit.

PROGRAMME

- **Théorie** : Le concept de la "Boîte Noire" (Input -> Magic -> Output).
- **Concept** : La portée des variables (Scope) : pourquoi ma variable n'existe pas ?
- **Pratique** : Transformation du script "Nantes" en une fonction générique `analyser_ville()`.

1. Théorie : La Fonction



Une fonction est un bloc de code nommé et réutilisable.

- **Input (Arguments)** : Ce qu'on lui donne (ex: Farine, Oeufs).
- **Corps** : Ce qu'elle fait (Mélanger, Cuire).
- **Output (Return)** : Ce qu'elle rend (Gâteau).



Input \rightarrow [Boîte Noire] \rightarrow Output

La notion de Scope (Portée)

Concept Clé

C'est l'erreur n°1 des débutants.

```
def ma_fonction():  
    x = 10  # Variable LOCALE : Elle naît et meurt ici  
  
ma_fonction()  
print(x)  # ERREUR ! x n'existe pas à l'extérieur.
```

Une variable créée DANS une fonction est invisible pour le reste du programme. Si vous voulez récupérer sa valeur, il faut utiliser return.

Return vs Print

Nuance

PRINT

Affiche du texte à l'écran pour l'humain.

L'ordinateur ne peut pas récupérer la valeur pour un calcul suivant.
C'est une impasse.

RETURN

Renvoie la valeur au programme principal.

C'est indispensable pour chaîner les traitements (ex: le résultat de la fonction devient l'entrée d'une autre).

2. Construction de la Fonction



Identifier les Arguments

Analyse

Regardez votre script du Module 1. Quelles variables changent à chaque ville ?

- Le Nom de la ville.
- L'URL des Quartiers.
- L'URL des Parcs.

Ce seront les **arguments** (les entrées) de notre fonction.

```
def analyser_ville(nom_ville, url_q, url_p):  
    # Le code de traitement ira ici  
    pass
```


Exercice 1 : Encapsulation

Pratique

CONSIGNE

Prenez tout le code de traitement (chargement, projection) que vous avez validé au Module 1.

Mettez-le à l'intérieur d'une fonction `analyser_ville`.

Remplacez les variables fixes par les arguments de la fonction.

Correction Exercice 1 (Squelette)

Solution

```
def analyser_ville(nom, url_q, url_p):  
    print(f"--- Analyse de {nom} ---")  
  
    # 1. Chargement (On utilise les arguments url_q et url_p)  
    quartiers = gpd.read_file(url_q)  
    parcs = gpd.read_file(url_p)  
  
    # 2. Projection (Lambert-93 toujours)  
    q_proj = quartiers.to_crs(epsg=2154)  
    p_proj = parcs.to_crs(epsg=2154)  
  
    return q_proj, p_proj
```

Exercice 2 : Test Unitaire

Pratique

Une fonction ne sert à rien si on ne l'appelle pas.

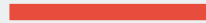
CONSIGNE

Utilisez votre dictionnaire de configuration (créé au Module 2, index 0 pour Nantes) pour tester votre fonction.

```
# Récupérer la config de Nantes
conf = config[0]

# Appel de la fonction
q_resultat, p_resultat = analyser_ville(
    conf["nom"],
    conf["fichier_quartier"],
    conf["fichier_parcs"]
)
```

3. Amélioration & Robustesse



Arguments par défaut

Astuce

On peut définir des valeurs par défaut pour simplifier l'utilisation. Par exemple, si on travaille toujours en France, le code EPSG sera souvent 2154.

```
# epsg=2154 est la valeur par défaut si on ne précise rien  
def analyser_ville(nom, url_q, url_p, epsg=2154):  
  
    quartiers = quartiers.to_crs(epsg=epsg)  
    # ...
```

Un bon développeur documente son code pour expliquer ce que fait la fonction.

```
def analyser_ville(nom, url_q, url_p):  
    """  
    Charge, projette et prépare les données d'une ville.  
  
    Args:  
        nom (str): Nom de la ville.  
        url_q (str): URL du GeoJSON quartiers.  
        url_p (str): URL du GeoJSON parcs.  
  
    Returns:  
        GeoDataFrame: Les quartiers et parcs projetés.  
    """  
    # ... code ...
```

Exercice 3 : La Fonction Complète

Pratique

Intégrez tout le traitement spatial (Buffer, Export) dans la fonction.

CONSIGNE

La fonction doit : 1. Calculer les surfaces des parcs. 2. Exporter le fichier GPKG avec un nom dynamique (f"Resultat_{nom}.gpkg"). 3. Retourner le GeoDataFrame des parcs modifiés.

4. Conclusion & Suite



Ce que vous avez construit

Bilan

Vous avez créé une "boîte noire" `analyser_ville`.

- Elle est **modulaire** : elle ne dépend pas de variables globales externes.
- Elle est **réutilisable** : elle marche pour n'importe quelle ville (Nantes, Rennes, Brest).
- Elle est **propre** : elle sépare la logique des données.

PROCHAIN MODULE

Comment utiliser cette fonction non pas une fois, mais 3, 10 ou 100 fois automatiquement ? Nous verrons les **Boucles** et la **Géométrie Avancée**.

Projet : Module 4

Géométrie & Algorithmes Spatiaux

M2 GER

Université de Nantes -- IGARUN

Notre fonction commence à ressembler à quelque chose. Maintenant, il faut mettre le "moteur" spatial dedans.

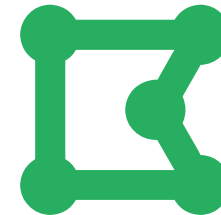
PROGRAMME

- **Théorie** : Ce qui se passe "sous le capot" de GeoPandas (Shapely, GEOS).
- **Mathématiques** : Pourquoi on ne peut pas calculer une aire sur des degrés (WGS84).
- **Pratique** : Intégrer la logique Buffer + Intersection dans notre fonction générique.

1. Théorie : Le Moteur Géométrique

GeoPandas ne fait pas les calculs lui-même. Il délègue à **Shapely**, qui délègue à **GEOS** (C++).

- Un **Point** est un tuple (x, y).
- Un **Polygone** est une liste de points fermée.



Algorithmes Vectoriels

L'Importance du CRS

Rappel Critique

En informatique, $\text{distance}((0,0), (1,1)) = \sqrt{2} \approx 1.414$.

Si vos coordonnées sont en degrés (lat/lon) :

- X et Y n'ont pas la même échelle.
- Le résultat "1.414 degrés" ne veut rien dire physiquement.

IMPÉRATIF

Toujours projeter en système métrique (Lambert-93) AVANT tout calcul géométrique (Buffer, Area).

2. Algorithmes : Buffer & Intersection

L'Algorithme du Buffer

Mécanique

Comment l'ordinateur crée un cercle autour d'un point ?

1. Il prend le centre (x, y).
2. Il calcule N points à une distance R.
3. Il relie ces points pour former un polygone.

```
# Plus la résolution est élevée, plus le cercle est "rond"  
gdf.geometry.buffer(50, resolution=16)
```


L'Algorithme d'Intersection (SJoin)

Mécanique

Pour savoir si un Point est dans un Polygone (Point-in-Polygon), l'ordinateur lance un rayon imaginaire.

- S'il croise les bords du polygone un nombre **impair** de fois \rightarrow Dedans.
- S'il croise un nombre **pair** de fois \rightarrow Dehors.

C'est coûteux en calcul ! D'où l'intérêt des index spatiaux (R-Tree) gérés automatiquement par GeoPandas.

3. Intégration dans la Fonction

Mise à jour de notre fonction

Pratique

Reprenons notre fonction `analyser_ville` du Module 3. Nous allons y ajouter la "vraie" intelligence spatiale.

```
def analyser_ville(nom, url_q, url_p):  
    # ... (Chargement & Projection déjà faits) ...  
  
    # 1. Création des Surfaces (Buffers)  
    p_buffer = p_proj.copy()  
    p_buffer["geometry"] = p_proj.buffer(50)  
  
    # 2. Calcul des Aires  
    p_buffer["surf_m2"] = p_buffer.area  
  
    # ... (Suite au prochain slide)
```

Exercice 1 : Spatial Join Intégré

Pratique

CONSIGNE

Complétez la fonction pour : 1. Effectuer la jointure spatiale entre les buffers et les quartiers. 2. Agréger les surfaces par quartier (groupby). 3. Retourner le tableau final.

Rappel: `gpd.sjoin(left, right, op="intersects")`

Correction Exercice 1

Solution

```
# Suite de la fonction...

# 3. Jointure Spatiale
join = gpd.sjoin(p_buffer, q_proj, predicate="intersects")

# 4. Agrégation
# On groupe par l'index des quartiers (pour être sûr)
stats = join.groupby("index_right")["surf_m2"].sum()

# 5. Fusion pour récupérer la géométrie des quartiers
final = q_proj.join(stats, rsuffix="_parcs").fillna(0)

return final
```

Exercice 2 : Test Complet

Pratique

Testez votre nouvelle fonction "intelligente" sur Nantes.

```
# Test
gdf_nantes = analyser_ville(
    "Nantes",
    config[0]["url_quartier"],
    config[0]["url_parcs"]
)

# Vérification
print(gdf_nantes[["nom", "surf_m2"]].head())
```

Si vous voyez des surfaces non nulles, votre moteur spatial fonctionne !

4. Conclusion & Suite

Ce que vous avez construit

Bilan

Votre fonction est maintenant un véritable outil SIG.

- Elle gère la physique (Projection).
- Elle gère la géométrie (Buffer).
- Elle gère la topologie (Intersection).

PROCHAIN MODULE

Maintenant que le moteur tourne, il faut l'alimenter en carburant (les données des autres villes) de manière automatique. Nous verrons les **Boucles**.