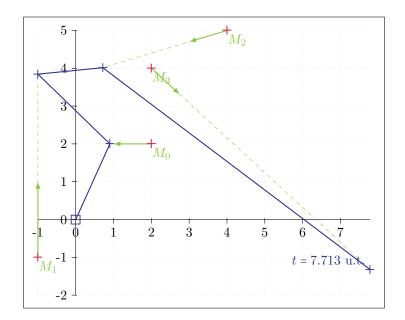
### ISIMA PREMIÈRE ANNÉE

#### PROJET

# Interception de mobiles



Axel DELSOL Pierre-Loup PISSAVY  $Tuteur\ de\ projet:$  Christophe DUHAMEL

 $mars-juin\ 2015$ 



## Table des matières

1	Intr	roduction	<b>2</b>
	1.1	Problème à modéliser	2
	1.2	Méthodes utilisées	
	1.3	Outils proposés	2
<b>2</b>	$\mathbf{Pro}$	blèmes étudiés	3
	2.1	Calcul d'interception	3
	2.2	Heuristique $H_0$	
	2.3	Heuristique $H_1$	
3	Tes	ts réalisés	5
	3.1	Test n° 1 : Tous les mobiles interceptés, séquences différentes $\dots \dots \dots \dots \dots$	5
	3.2	Test n° 2 : Résultats identiques et mobile non-intercepté	7
	3.3		
	3.4	Test n° 4 : Heuristique $H_1$ plus rapide	
4	Cor	nclusion	13
_	4.1	Intérêt de ce projet	13
		Propositions d'améliorations	

## 1 Introduction

- 1.1 Problème à modéliser
- 1.2 Méthodes utilisées
- 1.3 Outils proposés

#### 2 Problèmes étudiés

#### 2.1 Calcul d'interception

On modélise le déplacement de l'intercepteur par la fonction suivante :

$$i(t,\alpha) = \left(\begin{array}{c} x_1 + t * v_1 * cos(\alpha) \\ y_1 + t * v_1 * sin(\alpha) \end{array}\right)$$

avec  $t \in \Re^+$  et  $\alpha \in [-\pi, \pi]$ .

On modélise de même la même manière le déplacement du mobile :

$$m(t) = \begin{pmatrix} x_0 + t * v_0^x \\ y_0 + t * v_1^y \end{pmatrix}$$

avec  $t \in \Re^+$ .

On doit donc résoudre l'équation suivante afin de calculer le temps d'interception d'un mobile :

$$\begin{cases} x_1 + t * v_1 * cos(\alpha) &= x_0 + t * v_0^x \\ y_1 + t * v_1 * sin(\alpha) &= y_0 + t * v_1^y \end{cases}$$

La valeur est donnée par la résolution de l'équation  $a * cos(\alpha) + b * sin(\alpha) = c$  avec :

$$\begin{cases} a = y_0 - y_1 \\ b = x_1 - x_0 \\ c = \frac{a * v_0^x + b * v_1^y}{v_1} \end{cases}$$

On obtient alors 2 possibilités pour la date t :  $\frac{-b}{-v_0^x+v_1*cos(\alpha)}$  et  $\frac{a}{-v_0^y+v_1*sin(\alpha)}$ 

La fonction d'interception teste alors les positions obtenues avec les deux dates et retient celle qui fonctionne et qui est minimale.

- 2.2 Heuristique  $H_0$
- 2.3 Heuristique  $H_1$

#### 3 Tests réalisés

Nous présentons dans cette partie un ensemble de tests que nous avons effectués pour contrôler le bon fonctionnement de nos algorithmes.

Nous avons réalisé des graphiques afin d'avoir une meilleure interprétation des résultats obtenus.

Sur ces graphiques, nous avons choisi de représenter les mobiles  $M_i$  non-interceptés par des croix vertes (+), et les mobiles  $M_i$  interceptés par des croix rouges (+).

Les vecteurs vitesse et la trajectoire empruntée par les mobiles sont indiqués en vert par des vecteurs (----) et des lignes pointillées (----).

La position initiale de l'intercepteur est repérée par un carré bleu ( $\square$ ) et ses positions successives par des croix bleues (+). La date de la dernière interception est indiquée au-dessus de la position où elle a lieu.

#### 3.1 Test n° 1 : Tous les mobiles interceptés, séquences différentes

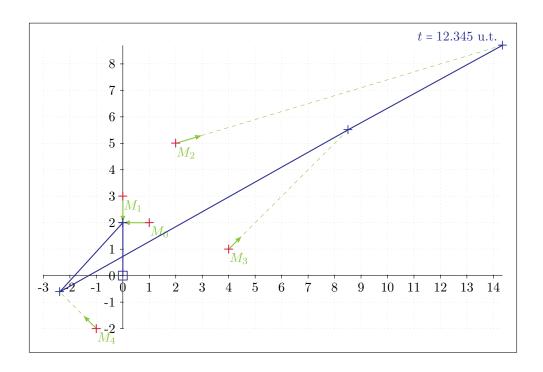


Figure 3.1 – Heuristique  $H_0$ : Test n° 1

Nº mobile	Position interception	Date interception (u.t.)
0	(0.000; 2.000)	1.0000
1	(0.000; 2.000)	1.0000
4	(-2.385; -0.615)	2.7696
3	(8.509; 5.509)	9.0184
2	(14.345; 8.703)	12.3446

Tableau 3.1 – Heuristique  $H_0$ : Résultats test nº 1

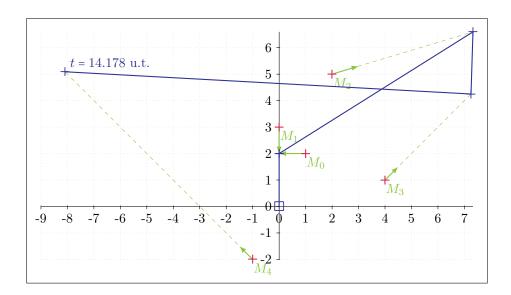
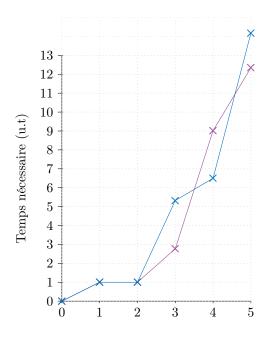


Figure 3.2 – Heuristique  $H_1$ : Test nº 1

Nº mobile	Position interception	Date interception (u.t.)
0	(0.000; 2.000)	1.0000
1	(0.000; 2.000)	1.0000
2	(7.323; 6.597)	5.3233
3	(7.249; 4.249)	6.4979
4	(-8.089; 5.089)	14.1785

Tableau 3.2 – Heuristique  $H_1$ : Résultats test nº 1



Nombre de mobiles interceptés

FIGURE 3.3 – Comparaison de  $H_0$  et de  $H_1$  : test n° 1

### 3.2 Test n° 2 : Résultats identiques et mobile non-intercepté

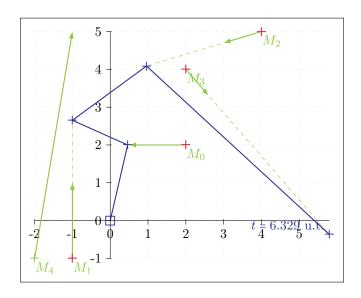


Figure 3.4 – Heuristique  $H_0$  : Test nº 2

Nº mobile	Position interception	Date interception (u.t.)
0	(0.461; 2.000)	1.0262
1	(-1.000; 2.652)	1.8260
2	(0.959; 4.088)	3.0406
3	(5.797; -0.367)	6.3288

Tableau 3.3 – Heuristique  $H_0$ : Résultats test nº 2

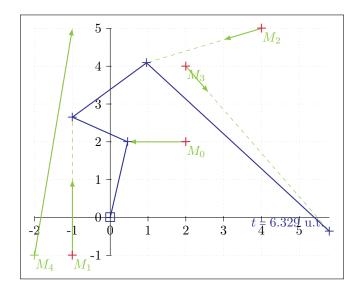
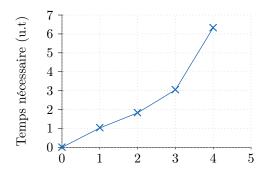


Figure 3.5 – Heuristique  $H_1: {
m Test~n^{\circ}}\, 2$ 

Nº mobile	Position interception	Date interception (u.t.)
0	(0.461; 2.000)	1.0262
1	(-1.000; 2.652)	1.8260
2	(0.959; 4.088)	3.0406
3	(5.797; -0.367)	6.3288

Tableau 3.4 – Heuristique  $H_1$ : Résultats test nº 2



Nombre de mobiles interceptés

FIGURE 3.6 – Comparaison de  $H_0$  et de  $H_1$  : test n° 2

### 3.3 Test no 3: Mobiles positionnés aléatoirement

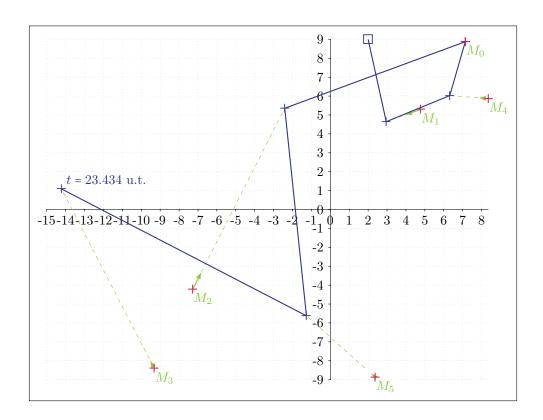


Figure 3.7 – Heuristique  $H_0: {
m Test~n^o\,3}$ 

Nº mobile	Position interception	Date interception (u.t.)
1	(2.957; 4.645)	2.2296
4	(6.317; 6.027)	4.0460
0	(7.140; 8.876)	5.5291
2	(-2.411; 5.356)	10.6190
5	(-1.263; -5.623)	16.1384
3	(-14.218; 1.088)	23.4335

Tableau 3.5 – Heuristique  $H_0$ : Résultats test nº 3

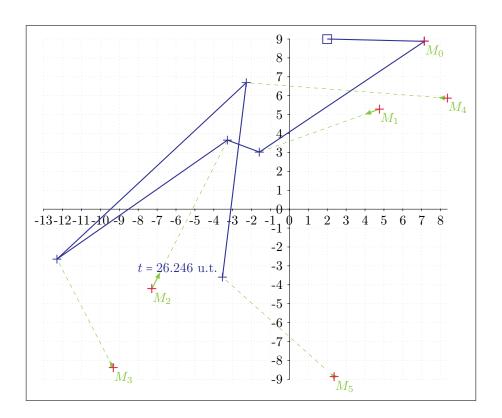


Figure 3.8 – Heuristique  $H_1$  : Test n° 3

Nº mobile	Position interception	Date interception (u.t.)
0	(7.140; 8.876)	2.5709
1	(-1.586; 3.021)	7.8255
2	(-3.278; 3.652)	8.7281
3	(-12.292; -2.640)	14.2246
4	(-2.281; 6.690)	21.0671
5	(-3.540; -3.592)	26.2462

Tableau 3.6 – Heuristique  $H_1$ : Résultats test nº 3

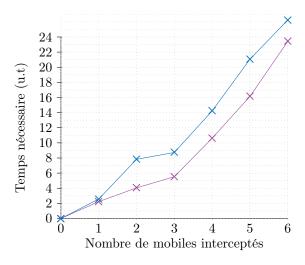


FIGURE 3.9 – Comparaison de  $H_0$  et de  $H_1$  : test n° 3

## 3.4 Test n° 4 : Heuristique $H_1$ plus rapide

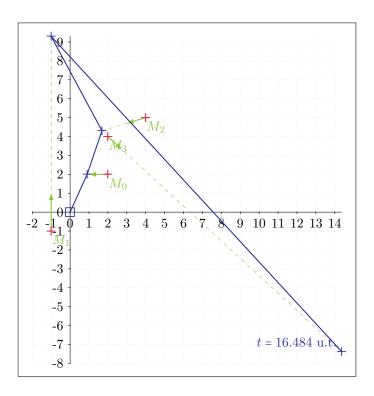


Figure 3.10 – Heuristique  $H_0$  : Test n° 4

Nº mobile	Position interception	Date interception (u.t.)
0	(0.903; 2.000)	1.0972
2	(1.685; 4.306)	2.3146
1	(-1.000; 9.298)	5.1488
3	(14.363; -7.374)	16.4844

Tableau 3.7 – Heuristique  $H_0$ : Résultats test n° 4

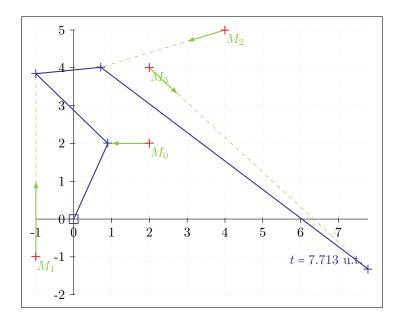
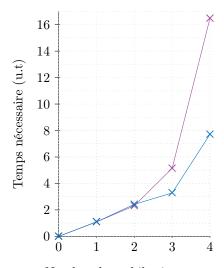


Figure 3.11 – Heuristique  $H_1$  : Test nº 4

Nº mobile	Position interception	Date interception (u.t.)
0	(0.903; 2.000)	1.0972
1	(-1.000; 3.844)	2.4221
2	(0.716; 4.015)	3.2842
3	(7.785; -1.322)	7.7127

Tableau 3.8 – Heuristique  $H_1$ : Résultats test n° 4



Nombre de mobiles interceptés

FIGURE 3.12 – Comparaison de  $H_0$  et de  $H_1$  : test n° 4

## 4 | Conclusion

### 4.1 Intérêt de ce projet

### 4.2 Propositions d'améliorations

On pourrait considérer que l'intercepteur se déplace à une vitesse variable (majorée par une vitesse max  $v_1$ ) et chercher à trouver la vitesse v qui nous permettrait d'intercepter un mobile plus rapidement.

## Remerciements

# Table des figures

3.1	Heuristique $H_0$ : Test n° 1	5
3.2	Heuristique $H_1$ : Test n° 1	6
3.3	Comparaison de $H_0$ et de $H_1$ : test n° 1	7
3.4	Heuristique $H_0$ : Test n° 2	7
3.5	Heuristique $H_1$ : Test n° 2	8
3.6	Comparaison de $H_0$ et de $H_1$ : test n° 2	8
3.7	Heuristique $H_0$ : Test n° 3	9
3.8	Heuristique $H_1$ : Test n° 3	10
3.9	Comparaison de $H_0$ et de $H_1$ : test n° 3	10
3.10	Heuristique $H_0$ : Test n° 4	11
3.11	Heuristique $H_1$ : Test n° 4	12
3.12	Comparaison de $H_0$ et de $H_1$ : test n° 4	12

## Liste des tableaux

3.1	Heuristique $H_0$ : Résultats test n° 1	6
3.2	Heuristique $H_1$ : Résultats test nº 1	6
3.3	Heuristique $H_0$ : Résultats test n° 2	8
3.4	Heuristique $H_1$ : Résultats test n° 2	8
3.5	Heuristique $H_0$ : Résultats test n° 3	9
3.6	Heuristique $H_1$ : Résultats test n° 3	10
3.7	Heuristique $H_0$ : Résultats test n° 4	11
3.8	Heuristique $H_1$ : Résultats test n° 4	12