

1 Présentation

1.1 Mise en situation

En métrologie, il est nécessaire de construire une référence spécifiée plane à partir d'un nuage de points extraits d'une surface nominale (réputée) plane. Ces points sont souvent mesurés à partir d'une machine à mesurer tridimensionnelle.

D'après la norme, la critère d'association choisi est de construire un «plan tangent extérieur à la matière qui minimise l'écart maximum. Dans la pratique, il est assez difficile de déterminer le plan optimal.

Objectif L'objectif de ce travail est de déterminer algorithmiquement, de manière approchée, le plan tangent extérieur matière qui minimise l'écart maximum.

1.2 Mise en équation de détermination du plan des moindres carrés

On suppose que la direction de mesure \vec{z} est verticale ascendante pour la machine à mesurer tridimensionnelle. En conséquence, on traitera les plans qui ne contiennent pas le vecteur \vec{z} .

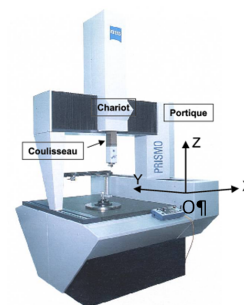
Rappel

Dans un repère orthonormé direct, l'équation d'un plan (\mathcal{P}) est donnée par $z = ax + by + c$.

Le vecteur $\vec{n}(a, b, 1)$ définit une normale au plan (\mathcal{P}).

Le point de coordonnées $(0, 0, c)$ appartient au plan (\mathcal{P}).

L'écart e_i d'un point M_i suivant \vec{z} de coordonnées (x_i, y_i, z_i) au plan (\mathcal{P}) est donné par $e_i = z_i - ax_i - by_i - c$.



Définition Écarts La fonction écart E est définie de la manière suivante :

$$E : (a, b, c) \rightarrow \sum_{i=1}^n e_i^2 = \sum_{i=1}^n (z_i - ax_i - by_i - c)^2$$

Définition Minimisation des écarts

Pour minimiser la fonction E , il faut résoudre le système d'équations suivant :

$$\frac{\partial E(a, b, c)}{\partial a} = 0 \quad (1) \qquad \frac{\partial E(a, b, c)}{\partial b} = 0 \quad (2) \qquad \frac{\partial E(a, b, c)}{\partial c} = 0 \quad (3)$$

- R** On remarque que la méthode des moindres carrés ne minimise pas la somme des écarts e_i mais celle de leur carré. On pourrait vérifier que minimiser la fonction $E' : (a, b, c) \rightarrow \sum_{i=1}^n e_i$ à l'aide des relations obtenues par dérivations partielles, ne permettrait pas de déterminer les valeurs de a , b et c .

2 Détermination du défaut de planéité

Objectif L'objectif de cette partie est de rechercher le plan des moindres carrés c'est à dire de trouver les valeurs a , b et c qui minimisent les écarts entre le plan \mathcal{P} et un nuage de points.

Le plan des moindres carrés permettra de déterminer le défaut de planéité.

2.1 Conditionnement du problème

Question 1 Montrer que la méthode des moindres carrés permet d'aboutir aux 3 équations suivantes :

$$\sum_{i=1}^n (ax_i^2 + bx_iy_i + cx_i - x_iz_i) = 0 \quad \sum_{i=1}^n (ax_iy_i + by_i^2 + cy_i - y_iz_i) = 0 \quad \sum_{i=1}^n (ax_i + by_i + c - z_i) = 0$$

On définit les grandeurs suivantes :

$$S_{xx} = \sum_{i=1}^n x_i^2, S_{yy} = \sum_{i=1}^n y_i^2, S_{xy} = \sum_{i=1}^n x_iy_i, S_{xz} = \sum_{i=1}^n x_iz_i, S_{yz} = \sum_{i=1}^n y_iz_i, S_x = \sum_{i=1}^n x_i, S_y = \sum_{i=1}^n y_i \text{ et } S_z = \sum_{i=1}^n z_i.$$

On note $X = (a, b, c)$ le vecteur solution du problème avec $X \in \mathcal{M}_{1,3}(\mathbb{R})$.

Question 2 Montrer que le problème peut se mettre sous la forme du système linéaire suivant : $AX + B = 0$ où $A \in \mathcal{M}_{3,3}(\mathbb{R})$ et $B \in \mathcal{M}_{1,3}(\mathbb{R})$. On donnera les expressions de A et de B .

2.2 Résolution du problème

Méthode Au final, pour déterminer le plan des moindres carrés, la démarche est la suivante :

- mesurer les points (x_i, y_i, z_i) grâce à la MMT et exporter les données dans un fichier (ici un fichier texte) ;
- importer le fichier de points avec Python ;
- résoudre le système linéaire $AX + B = 0$ pour déterminer a, b et c permettant d'obtenir l'équation du plan.

Question 3 Donner une méthode (ou le nom d'un algorithme) permettant de résoudre le système linéaire ci-dessus. Préciser les différentes étapes de cet algorithme ainsi que sa complexité.

Les points mesurés par une machine à mesurer tridimensionnelle sont stockés dans un fichier texte. Dans ce fichier sont inscrits successivement les coordonnées des points puis les coordonnées de la normale de contact entre le palpeur et la surface mesurée. Le fichier est de la forme suivante :

```
-101.88340, -155.21568, -50.30434, 0, 0, 1
-99.21040, -145.54768, -50.304844, 0, 0, 1
-82.43090, -129.69318, -50.292844, 0, 0, 1
-59.72540, -134.12818, -50.301844, 0, 0, 1
...
```

Rappel La fonction `split` permet de séparer les éléments d'une chaîne de caractère suivant un motif et de les stocker dans une liste :

```
>>> a = "-101.88340,-155.21568,-50.30434,0,0,1"
>>> a = a.split(",")
      ['-59.72540', '-134.12818', '-50.301844', '0', '0', '1']
```

Question 4 Donner l'implémentation de la fonction `read_file` permettant de lire un fichier de mesures formaté comme indiqué ci-dessus et permettant de retourner la liste des points mesurés.

On appelle `plan_moindres_carres` la fonction permettant de trouver la solution du système linéaire à partir d'une liste de points. Ces spécifications sont les suivantes :

■ Python

```
def plan_moindres_carres(liste_pts):
    """
    Permet de déterminer les caractéristiques du plan des moindres carrés.
    Entrée :
    * liste_pts (list) : liste de points de la forme [[x1,y1,z1],[x2,y2,z2],...]
    Sortie :
    * pl(list) : solution du problème d'optimisation : retourne [a,b,c]
    """
```

Question 5 Donner l'implémentation du programme principal (`main`) permettant de lire le fichier de mesure appelé `mesures.txt` et de déterminer la liste des paramètres $[a, b, c]$ correspondant aux paramètres du plan des moindres carrés. Vous utiliserez les fonctions précédemment définies.

2.3 Application – Détermination du défaut de planéité

Pour déterminer le défaut de planéité d'une forme, il est nécessaire de déterminer la distance maximale entre les points les plus éloignés de part et d'autre du plan des moindres carrés.

On définit la distance algébrique d d'un point M de coordonnées (x, y, z) au plan (\mathcal{P}) par l'expression suivante :

$$d = \frac{z - ax - by - c}{\sqrt{a^2 + b^2 + 1}}.$$

On notera pt la liste contenant les coordonnées d'un point et pl la liste contenant le triplet (a, b, c) .

Question 6 Donner l'implémentation de la fonction `dist_pt_plan` en Python permettant de retourner la distance algébrique entre un point et un plan. Les spécifications de la fonction sont les suivantes :

■ Python

```
def dist_pt_plan(pt, plan):
    """
    Permet de calculer une distance point - plan
    Entrées :
        * pt(list) : point de coordonnées [x,y,z]
        * plan(list) : caractéristiques du plan [a,b,c]
    Sortie :
        * d(float) : distance
    """
```

Question 7 Donner l'implémentation de la fonction `default_planeite` en Python permettant de retourner le défaut de planéité. On donne les spécifications de la fonction :

■ Python

```
def default_planeite(pl, liste_pt):
    """
    Permet de calculer une distance point - plan
    Entrées :
        * pl(list) : caractéristiques du plan [a,b,c]
        * liste_pts (list) : liste de points de la forme [[x1,y1,z1],[x2,y2,z2],...]
    Sortie :
        * d(float) : distance
    """
```

3 Construction d'une référence spécifiée associée à une surface nominale plane

Pour associer un plan idéal à un nuage de points, la norme prévoit de lui associer un plan tangent extérieur matière minimisant les écarts. Mathématiquement, ce problème n'est pas simple à résoudre. Afin d'approcher la solution, on se propose d'utiliser, dans le cadre ce travail, la méthode suivante :

Méthode

1. Détermination du plan par la méthode des moindres carrés.
2. Translation du plan au point le plus éloigné côté libre de la matière.
3. Balancement du plan afin de minimiser les défauts : on fait varier son orientation.
4. Vérification que tous les points sont situés sous le plan.
5. Changement au point le plus éloigné situé côté libre de la matière s'il y en a.

Les étapes 4 et 5 peuvent être itératives.



Attention : les points 3, 4 et 5 ne sont qu'une piste envisagée dans le cadre de ce travail et ne constituent pas un algorithme utilisé dans les logiciels de mesure.

On donne la fonction suivante :

■ Python

```
def mystere(pl, liste_pt):
    ind=0
    d=dist_pt_plan(liste_pt[ind], pl)
    for i in range(1, len(liste_pt)):
        temp=dist_pt_plan(liste_pt[i], pl)
        print(temp)
        if temp < d :
            ind=i
            d=dist_pt_plan(liste_pt[ind], pl)
    return ind
```

Question 8 Quel est l'objectif de cette fonction ? En déduire le triplet correspondant à l'équation du plan répondant au point 2 de la méthode.

Le balancement du plan par rapport à un point est réalisé grâce à la fonction suivante.

■ Python

```
def balancement(pl, pt):
    npt=25
    pas=0.000003
    dist=100000
    p12=[None, None, None]
    for k in range(-npt, npt):
        p12[0]=pl[0]+k*pas
        for j in range(-npt, npt):
            p12[1]=pl[1]+j*pas
            p12[2]=pt[2]-p12[0]*pt[0]-p12[1]*pt[1]
            temp=default_planeite(p12, liste_pt)
            if temp < dist :
                dist=temp
                f=p12[0]
                g=p12[1]
                h=p12[2]
    p12=[f, g, h]
    return [p12, dist]
```

Question 9 Quel est l'objectif de cette fonction ? Que retourne-t-elle ? Donner un commentaire pour chacune des instructions.

Question 10 Quelle est la complexité de cet algorithme si on cherche à améliorer le choix du plan optimal par rapport à un seul des points du nuage de points ? Comment évolue la complexité de ce programme si on cherche à réaliser le balancement en utilisant chacun des points mesurés ?