

Corrigé Centrale 2017

I.A.1)

```

1 def générer_PI(n, cmax) :
2     rep = []
3     while len(rep) < n :
4         x = random.randrange(0, cmax+1)
5         y = random.randrange(0, cmax+1)
6         if not (x,y) in rep :
7             rep.append((x,y))
8     return rep
    
```

I.A.2)

```

1 def calculer_distances(PI) :
2     rep = []
3     for i in range (len(PI)) :
4         x,y = PI[i]
5         s1 = []
6         for j in range (len(PI)) :
7             z,t = PI[j]
8             d=((x-z)**2+(y-t)**2)**0.5
9             s1.append(d)
10        z,t = position_robot()
11        d = ((x-z)**2+(y-t)**2)**0.5
12        s1.append(d)
13        rep.append(s1)
14    s1 = []
15    for i in range(len(PI)) :
16        s1.append(rep[i][-1])
17    s1.append(0)
18    rep.append(s1)
19    return rep
    
```

Pour fonctionner, il faut que $n \leq cmax^2$.

I.B.1) La fonction renvoie un tableau du nombre d'occurrences de chaque intensité de pixels possible.

I.B.2)

```

1 def sélectionner(photo, imin, imax) :
2     rep = []
3     for i in range (len(photo)) :
4         for j in range (len(photo[i])) :
5             var = photo[i][j]
6             if var <= imax and var >= imin :
7                 rep.append((i,j))
8     return rep
    
```

I.C.1)

```

SELECT EX_NUM
FROM EXPLO
WHERE EX_FIN = NULL
AND EX_DEB <> NULL
    
```

I.C.2)

```

SELECT PI_X, PI_Y
FROM PI
WHERE EX_NUM = n
    
```

I.C.3)

```

SELECT (MAX(PI_X) - MIN(PI_X)) * (MAX(PI_Y) - MIN(PI_Y)) / (1000*1000)
FROM PI JOIN EXPLO ON EXPLO.EX_NUM = PI.EX_NUM
WHERE EX_FIN <> NULL
GROUP BY EX_NUM
    
```

I.C.4)

Les entiers Python n'ayant pas de limite, il n'y a donc pas de limite à la surface pouvant être stocké.

I.C.5)

```

SELECT IN_NOM, COUNT(*), SUM(IT_DUR)
FROM EXPLO
JOIN ANALY ON EXPLO.EX_NUM = ANALY.EX_NUM
JOIN INTYP ON INTYP.TY_NUM = ANALY.TY_NUM
JOIN INSTR ON INSTR.IN_NUM = INTYP.IN_NUM
WHERE EX_FIN = NULL AND EX_DEB <> NULL
GROUP BY IN_NUM
    
```

II.A.1)

```

1 def longueur_chemin(chemin, d) :
2     s = d[chemin[0]][-1]
3     for i in range (len(chemin) - 1):
4         p0 = chemin[i]
5         p1 = chemin[i+1]
6         s += d[p0][p1]
7     return s
    
```

II.A.2)

```

1 def normaliser_chemin(chemin, n) :
2     vu = [False for i in range (n)]
3     supp = []
4     for i in range (len(chemin)) :
5         if chemin[i] < n :
6             if vu[chemin[i]] :
7                 supp.append(i)
8             else :
9                 vu[chemin[i]] = True
10        else :
11            supp.append(i)
12    for j in range (len(supp)-1, -1, -1) :
13        chemin.pop(supp[j])
14    for i in range (n) :
15        if not vu[i] :
16            chemin.append(i)
17    return chemin
    
```

II.B.1) On a n choix pour le premier point, puis (n-1) choix pour le deuxième, puis (n-3) choix, c'est à dire n! chemins différents.

II.B.2) 20! est de l'ordre de 10^{18} (la calculatrice était autorisée sur cette épreuve).

C'est beaucoup trop pour être calculé par un ordinateur qui a une fréquence de calcul de 10^9 opérations par seconde.

II.C.1)

```

1 def plus_proche_voisin(d) :
2     chemin = [(len(d)-1)]
3     vu = [False for n in range (len(d)-1)]
4     for j in range (len(d)-1) :
5         pos = chemin[-1]
6         min = float("inf")
7         for i in range(len(d)-1) :
8             if not vu[i] and d[pos][i] < min :
9                 min = d[pos][i]
10                i_min = i
11            chemin.append(i_min)
12            vu[i_min] = True
13    return chemin

```

II.C.2)

La complexité est en $O(n^2)$, car il y a deux boucles imbriquées en la taille du nombre de points à visiter et que les opérations à l'intérieur sont en $O(1)$.

II.C.3) En partant de (0,2000), on part vers le point (0,3000), puis on fait demi-tour vers (0,0) avant de partir vers (0,7000) en appliquant l'algorithme des plus proche voisin.

Or, partir vers le point (0,0) aurait été plus efficace, et une distance de -2000 aurait été parcouru.

III.A)

```

1 def créer_population(m,d) :
2     rep = []
3     for i in range (m) :
4         chemin = [len(d) - 1]
5         point = [i for i in range (len(d)-1)]
6         while point != []
7             suiv = point.pop(random.randrange(0, len(point)))
8             chemin.append(suiv)
9             dist = longueur_chemin(chemin,d)
10            rep.append(dist, chemin)
11    return rep

```

III.B)

```

1 def réduire(p) :
2     # Il faut regarder les fonctions fournis en annexe
3     p.sort()
4     for i in range (len(p)//2) :
5         p.pop()

```

III.C)

```

1 def muter_chemin(c) :
2     i = random.randrange(0, len(c))
3     j = random.randrange(0, len(c) - 1)
4     if j >= i :
5         j += 1
6     c[i], c[j] = c[j], c[i]

```

```

1 def muter_population(p,proba,d) :
2     for i in range (len(p)) :
3         d,chem = p[i]
4         if random.random() < proba :
5             muter_chemin(chem)
6             dist = longueur_chemin(chem,d)
7             p[i] = (dist,chem)

```

III.D)

```

1 def croiser(c1,c2) :
2     c = c1[:len(c1)//2] + c2[len(c2)//2:]
3     return normaliser_chemin(c, len(c))

```

```

1 def nouvelle_generation(p,d) :
2     # Boucle fixe malgré append
3     # pour un for
4     for i in range (len(p)) :
5         # Le premier va nous donner
6         # p[m-1] : pas encore d'ajout
7         d1,c1 = p[-1+i]
8         d2,c2 = p[i]
9         c = croiser_chemin(c1,c2)
10        dis = longueur_chemin(c,d)
11        p.append(dis,c)

```

III.E)

```

1 def algo_génétique(PI,m,proba,g) :) :
2     d = calculer_distance(PI)
3     init = créer_population(m,d)
4     for i in range(2,g+1) :
5         # Début boucle : génération i-1
6         réduire(p)
7         nouvelle_generation(p,d)
8         muter_population(p,proba,d)
9         # Fin boucle : génération i
10    return min(p)

```

2) Une itération peut dégrader le résultat en mutant le meilleur chemin.

Dans muter_population, on change les bornes du range par (1,len(p)) (population triée à ce moment)

3) Arrêt lorsque plusieurs générations n'améliore pas le résultat -> plus rapide, mais risque d'extremum local qui bloque l'amélioration. Arrêt forcé avec la modification question 2). Arrêt lorsque beaucoup de chemin partage la longueur minimale -> demande de vérifier si plusieurs chemin partage la même longueur (ne change pas la complexité asymptotique cependant).

Arrêt si le meilleur est mieux au moins que le chemin naïf.