

## A - Préliminaires

## Question 1.

```

1  int plus_bas(point *tab, int n)
2  {
3      int bas = 0;
4      for (int i = 1; i < n; i++)
5      {
6          if (tab[i].y < tab[bas].y || (tab[i].y == tab[bas].y && tab[i].x < tab[bas].x))
7              {
8                  bas = i;
9              }
10     }
11     return bas;
12 }

```

**Question 2.** On veut en fait trouver le minimum d'un tableau pour ce qu'on appelle l'ordre lexicographique. On peut montrer que c'est une relation d'ordre.

$\text{Inv}(i)$  : **bas** est l'indice du plus petit point pour cet ordre parmi les  $i$  premiers points de **tab**.

Preuve :

- $\text{Inv}(1)$  est vrai avant la boucle car **bas** est l'indice du premier point ;
- Si  $\text{Inv}(i)$  est vrai en haut de la boucle, alors on teste si  $\text{tab}[i] < \text{tab}[\text{bas}]$  pour l'ordre lexicographique :
  - si le test est vérifié, alors  $\text{tab}[i] < \text{tab}[\text{bas}] < \text{tab}[j]$  pour  $j \in \llbracket 0, i-1 \rrbracket$  (par HR), donc (par transitivité de la relation d'ordre), l'élément d'indice  $i$  est bien plus petit que les  $i+1$  premiers éléments de **tab** ;
  - sinon, alors  $\text{tab}[\text{bas}]$  est bien plus petit que les  $i+1$  premiers éléments de **tab** (par HR).

Donc  $\text{Inv}(i+1)$  est vrai en bas de la boucle.

Donc  $\text{Inv}(i)$  est bien un invariant de boucle, et après la boucle  $i = n$ ,  $\text{Inv}(n)$  est vrai : la fonction est correcte.

## Question 3.

1.  $i = 0, j = 3, k = 4$  : *orient* = +1.
2.  $i = 8, j = 9, k = 10$  : *orient* = -1.

## Question 4.

```

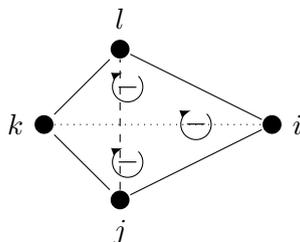
1  int orient(point *tab, int i, int j, int k)
2  {
3      int aire = (tab[k].y - tab[i].y) * (tab[j].x - tab[i].x)
4              - (tab[k].x - tab[i].x) * (tab[j].y - tab[i].y);
5      if (aire > 0) { return 1; }
6      else if (aire < 0) { return -1; }
7      else { return 0; }
8  }

```

## B - Algorithme du paquet cadeau

## Question 5.

- réflexive : on a bien  $p_j \preceq p_j$  car  $\text{orient}(\text{tab}, i, j, j) = 0$ ;
- antisymétrie : si  $p_j \preceq p_k$  et  $p_k \preceq p_j$ , alors  $\text{orient}(\text{tab}, i, j, k) = 0$ , donc  $p_j = p_k$ ;
- antisymétrie : sur un dessin (on demande de justifier brièvement), on se rend compte que si  $(p_i, p_j, k)$  et  $(p_i, p_k, p_l)$  sont orientés négativement, alors il en est de même pour  $(p_i, p_j, p_l)$ . Donc  $p_j \preceq p_k \preceq p_l \Rightarrow p_j \preceq p_l$ .



## Question 6.

```

1  int prochain_point(point *tab, int n, int i)
2  {
3      int j = 0;
4      if (i == 0) // il ne faut jamais avoir i == j
5      {
6          j = 1;
7      }
8      for (int k = 0; k < n; k++)
9      {
10         if (k != i && k != j) // trois points distincts
11         {
12             if (orient(tab, i, j, k) <= 0)
13             {
14                 j = k;
15             }
16         }
17     }
18     return j;
19 }

```

**Question 7.** Au début,  $j = 0$  et  $k$  parcourt tous les entiers dans  $\llbracket 0, 11 \rrbracket$ .

- pour  $k = 1$ ,  $\text{orient}(10, 0, 1) \leq 0$  donc  $j = 1$ ;
- pour  $k = 2$ ,  $\text{orient}(10, 1, 2) \leq 0$  donc  $j = 2$ ;
- pour  $k = 5$ ,  $\text{orient}(10, 2, 5) \leq 0$  donc  $j = 5$ .

Ensuite, la valeur de  $j$  n'est plus modifiée.

## Question 8.

```
1  int conv_jarvis(point *tab, int n, int *env)
2  {
3      int i = plus_bas(tab, n); // O(n)
4      int j = prochain_point(tab, n, i); // O(n)
5      int nb = 0;
6      env[nb] = i;
7      nb++;
8      while (j != i) // On passe au plus n fois dans cette boucle
9          { // donc complexité en O(n^2)
10         env[nb] = j;
11         nb++;
12         j = prochain_point(tab, n, j); // O(n)
13     }
14     return nb;
15 }
```

**Question 9.** On passe autant de fois dans la boucle `while` qu'il y a de points dans l'enveloppe convexe, soit au plus  $n$  fois. La complexité est donc en  $O(n^2)$ .

## C - Intermède : piles d'entiers

## D - Algorithme de balayage

## Question 10.

```
1  void maj_es(point *tab, stack es, int i)
2  {
3      int s1 = pop(es);
4      if (!is_empty(es))
5          {
6              int s2 = top(es);
7              while (!is_empty(es) && orient(tab, i, s1, s2) < 0)
8                  {
9                      s1 = pop(es);
10                     if (!is_empty(es)) { s2 = top(es); }
11                 }
12          }
13     push(s1, es);
14     push(i, es);
15 }
```

## Question 11.

```

1 void maj_ei(point *tab, stack ei, int i)
2 {
3     int s1 = pop(ei);
4     if (!is_empty(ei))
5     {
6         int s2 = top(ei);
7         while (!is_empty(ei) && orient(tab, i, s1, s2) > 0) // et pas < 0 cette fois !
8         {
9             s1 = pop(ei);
10            if (!is_empty(ei)) { s2 = top(ei); }
11        }
12    }
13    push(s1, ei);
14    push(i, ei);
15 }

```

## Question 12.

```

1 stack conv_graham(point *tab, int n)
2 {
3     stack es = new_stack();
4     stack ei = new_stack();
5     push(0, es);
6     push(0, ei);
7     for (int i = 1; i < n; i++)
8     {
9         maj_es(tab, es, i);
10        maj_ei(tab, ei, i);
11    }
12    /* fusion de es et ei :
13       on vide es dans ei, sauf son premier et dernier élément */
14    pop(es); // on enlève le dernier élément
15    while (!is_empty(es)) // on vide es dans ei
16    {
17        push(pop(es), ei);
18    }
19    pop(ei); // on enlève le premier élément de es
20    return ei;
21 }

```

## Question 13.

- Chaque opération sur les piles ou appel à `orient` se fait en temps constant.
- Les fonctions `maj_es` et `maj_ei` ont une complexité variable selon la situation, mais prenons un peu de recul :
  - lors de l'exécution de la boucle `for`, chaque point du nuage entre une seule fois dans chacune des piles `ei` et `es`, et n'en sort que zéro ou une fois ;
  - cette boucle va donc s'exécuter en  $O(n)$ .
- la boucle `while` qui vide `es` dans `ei` s'exécute également en  $O(n)$ .

Donc la complexité de la fonction `conv_graham` est en  $O(n)$ .