

DOCUMENT REPOSE

NOM :

PRENOM :

Partie I - Localisation dans l'espace

Q1. Dictionnaire.

Q2. Modification du dictionnaire.

Q3. Fonction obstcales_rencontres.

Q4. Fonction focale.

```
##### INIT #####
faces_detec = liste_quadruplet(image)
#liste de quadruplets sur lequel on peut calculer les focales
```

Q5. Fonction moy.

Partie II - Détection d'obstacles

Q6. Espace mémoire ?

Q7. Fonction Clinear.

Q12. Expliquer les 2 lignes :

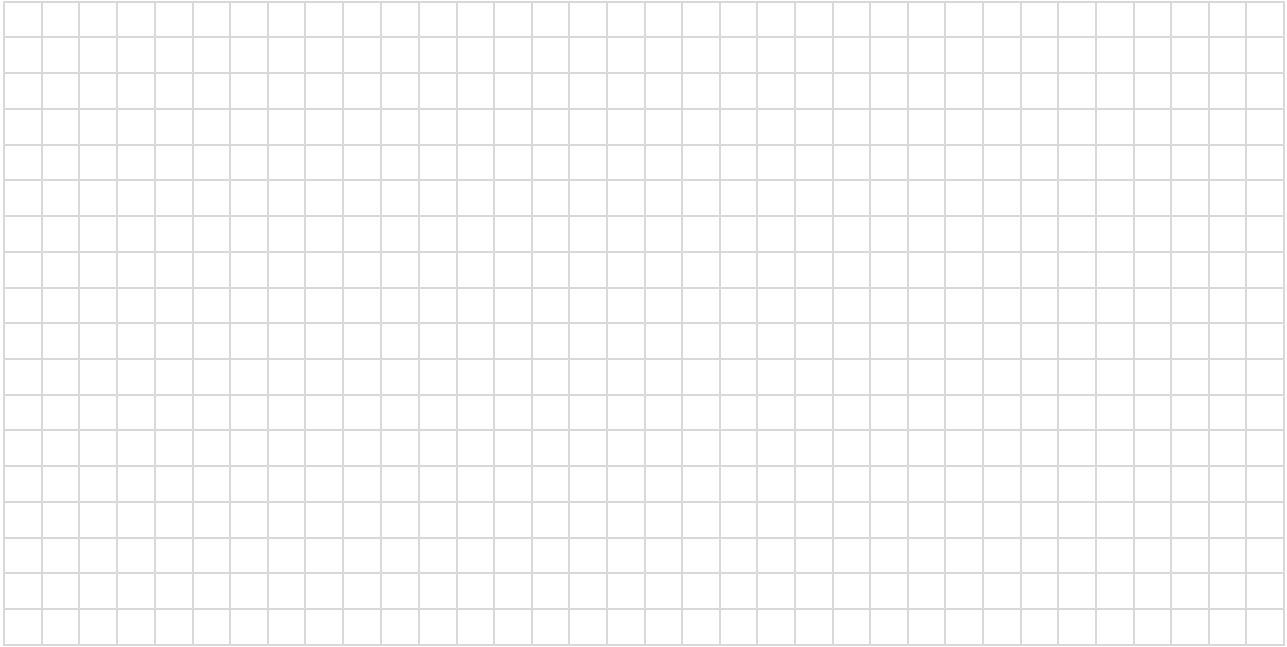
```
n = len(image)//3
p = len(image[0])//3
```

Q13. Fonction coef_integral.

Q14. Matrice M_{int} .

Q15. Fonction lumi_section.

Q16. Fonction detection.



Partie III - Optimisation - Méthode KNN

Q17. Fonction min_max.



Q18. Fonction coef_normalise.



Q19. Fonction distance.

Q20. Fonction fusion.

```
def fusion(T1,T2) :
    if T1==[] :
        . . . . . #ligne 1 à compléter
    if T2==[] :
        . . . . . #ligne 2 à compléter
    if T1[0][0]< T2[0][0] :
        return [T1[0]]+fct(T1[1:],T2)
    else :
        . . . . . #ligne 3 à compléter
```

Q21. Complexité, performances du tri ?

Q22. Algorithme KNN.

Q23. Matrice :