

Algorithmes de contournement de barrières

Cyril Briquet

Université de Liège

Errata

p. 6 : $\text{Acc} \rightarrow \alpha$

p. 76, Algo 5.11, `isAvoidanceRequired()`, lignes 17-18 :

```
if ((targetAngle ≥ angle(v_src,regions[i].data[ileft]) and
    (targetAngle ≤ angle(v_src,regions[i].data[iright]))) →
→
if (((angle(v_src,regions[i].data[ileft] ≤ angle(v_src,regions[i].data[iright]) and
    ((targetAngle ≤ angle(v_src,regions[i].data[ileft]) and
    (targetAngle ≥ angle(v_src,regions[i].data[iright]))) or
    ((angle(v_src,regions[i].data[ileft] > angle(v_src,regions[i].data[iright]) and
    ((targetAngle ≤ angle(v_src,regions[i].data[ileft]) or
    (targetAngle ≥ angle(v_src,regions[i].data[iright]))))) →
```

p. 108, Fig. 7.4 : 540 → 540 ms

p. 119, Fig. B.2 : figure inconsistante avec la légende

p. 121, Algo B.2, `uSelect2()`, ligne 4 : `asmas` → `asmax`

p. 129, Algo C.1, `isBarringEdge()`, lignes 30-31 :

```
((s1_a.y ≤ ymin) and (s1_a.y ≥ ymax)) or
((s1_b.y ≤ ymin) and (s1_b.y ≥ ymax))))
→
((s1_a.y ≤ ymin) and (s1_b.y ≥ ymax)) or
((s1_b.y ≤ ymin) and (s1_a.y ≥ ymax))))
```

Mots-clés : systèmes d'information géographique, GIS, contournement de barrières, géométrie algorithmique, calcul distribué.