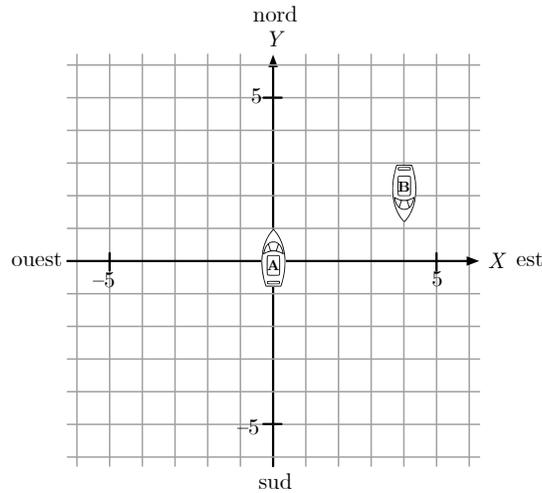


**Problème 4.** (12 points)

On décide de modéliser les mouvements d'un petit bateau robot dans un le plan avec une classe Python. Un tel bateau se déplace sur une grille comme illustré ci-dessous et a toujours des coordonnées  $x$  et  $y$  entières. Il peut être orienté vers le nord, l'est, le sud ou l'ouest. Son état initial est toujours en position  $(0, 0)$ , orienté vers le nord, comme montré ici avec le bateau **A** :



Le bateau **B**, dans le premier quadrant, est ici en position  $(4, 2)$  et est orienté vers le sud.

a) Écrivez une **dataclass** pour modéliser la position et l'orientation du bateau. Pour chacun des champs que vous déclarez, indiquez (en commentaires) quelles valeurs ce champ pourra prendre selon la modélisation que vous choisirez.

```
@dataclass
class Boat:
```

```
    |
    |
    |
    |
    |
    |
    |
    |
    |
    |
    |
```

Le bateau sait faire deux types de mouvement: (1) avancer d'une unité dans la direction dans laquelle il est orienté; (2) pivoter sur place de 90 degrés dans le sens des aiguilles d'une montre ou dans le sens contraire.

b) Sur la page suivante, complétez la classe **Boat** en ajoutant deux méthodes: (1) la première, **forward**, doit faire avancer le bateau d'un nombre entier d'unités passé en paramètre; (2) la seconde, **turn**, doit le faire pivoter de 90 degrés dans le sens choisi par un paramètre booléen appelé **clockwise**. Indiquez également les types des paramètres.

Complétez l'affectation de la variable **boat** pour créer un bateau dans son état initial. Veillez à ce que vos méthodes soient définies de manière telle que les appels des lignes suivantes soient possibles et emmènent le bateau dans la position **B** du premier quadrant montrée dans la figure ci-dessus.

```
@dataclass
class Boat:
    # (les champs comme ci-dessus, puis...)
```

```
    def forward(-----):
```

```
    def turn(-----):
```

```
boat = -----
boat.forward(3)
boat.turn(clockwise=True)
boat.forward(4)
boat.turn(clockwise=True)
boat.forward(1)
```

On cherche maintenant à piloter le bateau en lui donnant une série d'instructions, représentées par une chaîne de caractères dans laquelle chaque caractère est :

- soit "F" pour représenter une avancée d'une unité ;
- soit "R" pour représenter un pivotement dans le sens des aiguilles d'une montre ;
- soit "L" pour représenter un pivotement dans le sens contraire.



e) Parfois, une chaîne d'instructions fait plus de détours que nécessaire pour arriver à sa destination. Écrivez une fonction `optimize` (aussi en dehors de la classe `Boat`) qui accepte une chaîne d'instructions et qui renvoie la chaîne d'instruction la plus courte possible qui permette au bateau d'arriver à la même position (sans se préoccuper de son orientation finale). Par exemple :

- l'appel `optimize("FFRFFFFRF")` doit renvoyer `"FFRFFFF"` ;
- l'appel `optimize("FLFLFLLLRL")` doit renvoyer `""` (aucun déplacement n'est nécessaire) ;
- l'appel `optimize("RRFFF")` peut renvoyer soit `"RRFFF"`, soit `"LLFFF"`.

Comme pour d), vous pouvez faire appel à du code défini plus haut et implémenter des fonctions auxiliaires. Comme indice, rappelez-vous que l'expression `"x" * 3` donne comme valeur `"xxx"`.

```
def optimize(-----) -> -----:
```

--	--	--	--	--	--	--

Résultat :

a)	b)	c)	d)	e)	Total
(1 pt)	(3 pts)	(2 pts)	(2 pts)	(4 pts)	(12 pts)

( LAISSER  
EN BLANC )