

# Liste des Algorithmes

1	Suivi de contour . . . . .	17
2	Remplissage de contour . . . . .	18
3	Balayage de Graham . . . . .	41
4	Algorithme de Melkman . . . . .	43
5	Vecteurs de la base par l'algorithme d'Euclide . . . . .	50
6	Reconnaissance d'une partie convexe par séparation . . . . .	63
7	Reconnaissance d'une partie convexe par dénombrement . . . . .	68
8	Procédure $\text{VerificationSeparabilite}(P, \mathcal{L}_1, \mathcal{L}_2, X_1, X_2, \bar{X}_1, \bar{X}_2, x)$ . . . . .	89
9	Reconnaissance d'un segment de droite par séparation . . . . .	90
10	Mise à jour des points d'appui pour le calcul de l'épaisseur . . . . .	98
11	Approche arithmétique pour la croissance d'un segment [Debled-Rennesson et Reveillès, 1995] . . . . .	102
12	Approche arithmétique pour l'érosion à l'arrière d'un segment de droite [Lachaud <i>et al.</i> , 2007] . . . . .	105
13	Prochain segment sans chevauchement . . . . .	107
14	Prochain segment avec le plus petit chevauchement possible . . . . .	110
15	Prochain segment avec le plus grand chevauchement possible . . . . .	110
16	Prochain segment avec le plus grand chevauchement possible et érosion par l'arrière . . . . .	111
17	Initialisation du calcul du polygone réversible $\mathcal{P}(C)$ . . . . .	128
18	Extraction des sommets du polygone réversible $\mathcal{P}(C)$ . . . . .	129
19	Procédure $\text{Tracer}(a, b, r, d_x, d_y, P, Q)$ . . . . .	132
20	Reconnaissance d'arcs de cercle . . . . .	152
21	Calcul de $\hat{\mathcal{S}}$ et $\hat{\mathcal{T}}$ , ensembles réduits pour la reconnaissance d'arcs de cercle . . . . .	159
22	Balayage de Graham étendu au calcul d'une $P$ -enveloppe externe . . . . .	177