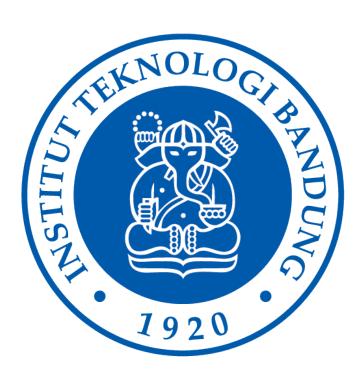
IF2211 - Strategi Algoritma Mencari Pasangan Titik Terdekat N-Dimensi dengan Algoritma *Divide and Conquer* Laporan Tugas Kecil 2



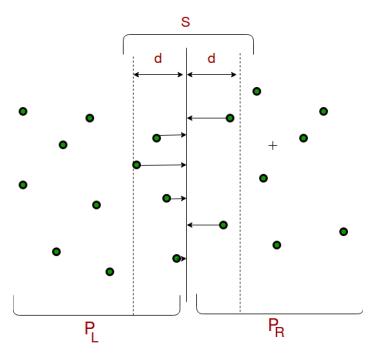
Nama	NIM
William Nixon	13521123
Nicholas Liem	13521135

Institut Teknologi Bandung Sekolah Teknik Elektro dan Informatika Tahun Ajaran 2022/2023

Daftar Isi

1	Deskripsi Masalah	1						
2	Pendekatan Solusi2.1 Solusi Dimensi N2.2 Masalah-Masalah							
3	Implementasi Kode3.1 Main Program3.2 Kelas Point3.3 Kelas PointManager	6						
4	Pengujian							
5	Checklist							
6	Daftar Pustaka							
7	Lampiran 7.1 Link Repository GitHub	19						

1 Deskripsi Masalah



Sumber: Medium — Algorithms: Divide and Conquer — Closest Pair

Masalah pasangan terdekat dalam ruang n-dimensi adalah sebuah masalah komputasi yang bertujuan untuk mencari dua titik terdekat di antara sekumpulan n titik dalam ruang n-dimensi. Masalah ini memiliki berbagai macam aplikasi, termasuk pengolahan citra, pengenalan pola, dan geometri komputasional. Sebagai contoh, dalam computer vision, masalah pasangan terdekat dapat digunakan untuk mencari wilayah yang mirip dalam citra, sedangkan dalam biologi komputasional, masalah ini dapat digunakan untuk mencari kemiripan antara molekul.

Salah satu pendekatan populer untuk menyelesaikan masalah ini adalah dengan menggunakan metode divide and conquer. Dalam pendekatan ini, ruang n-dimensi dibagi menjadi dua subruang yang lebih kecil secara rekursif, dan kemudian pasangan titik terdekat di setiap subruang dihitung. Setelah itu, pasangan titik terdekat di antara kedua subruang dipilih. Dalam memilih pasangan terdekat di antara kedua subruang, perlu diperhatikan jarak antara titik di subruang kanan dengan titik di subruang kiri, sehingga tidak terlewatkan pasangan titik terdekat yang melintasi kedua subruang tersebut.

Kompleksitas waktu terbaik untuk menyelesaikan masalah pasangan terdekat dalam ruang n-dimensi menggunakan metode divide and conquer adalah $O(n \log n)$, jika titik-titik yang diberikan memenuhi syarat sparsity (densitas tidak terlalu tinggi) sehingga perbandingan pada saat combine menuju konstan. Hal ini lebih baik dari metode lain seperti Brute Force O(n*n) karena harus membandingkan seluruh titik. Oleh karena itu, metode divide and conquer dianggap sebagai metode terbaik untuk menyelesaikan masalah pasangan terdekat dalam ruang n-dimensi.

2 Pendekatan Solusi

2.1 Solusi Dimensi N

Solusi serupa di dalam seluruh dimensi. Pendekatan solusi yang dipakai adalah sebagai berikut.

1. Lakukan sorting membesar pada setiap titik berdasarkan nilai sumbu pertama, sumbu x. Jika nilai sumbu pertama sama, lakukan sorting berdasarkan nilai sumbu selanjutnya (sumbu y) jika ada. Jika masih sama, lanjutkan ke sumbusumbu di dimensi selanjutnya.

Divide step adalah sebagai berikut:

- 2. Bagi bidang menjadi dua sisi (kiri dan kanan) berdasarkan axis pertama (sumbu x), kemudian partisi bidang tersebut hingga mencapai basis yakni satu atau dua titik.
- 3. Terdapat dua basis. Titik yang hanya berjumlah 1 (sendiri) akan memiliki jarak minimum tak hingga, dan titik yang berjumlah 2 akan memiliki jarak minimum berupa jarak euclidean antara kedua titik tersebut.

Conquer step adalah sebagai berikut:

- 4. Untuk menyatukan solusinya, kita bandingkan nilai minimum antara jarak titik di bagian partisi kiri dan kanan. Kita mengambil nilai terkecil dari kedua partisi tersebut dan menjadikan nilai tersebut sebagai δ .
- 5. Carilah titik-titik dalam ruang yang dipisahkan oleh pivot dengan lebar δ pada sumbu partisi (sumbu pertama).
- 6. Bandingkan kumpulan titik yang dekat dengan sumbu partisi pada divisi kiri dan kanan. Sebelum melakukan pemanggilan jarak euclidean antara dua titik, pastikan bahwa seluruh posisi dimensi pada titik-titik tersebut berada di dalam nilai δ . Jika jarak titik berdasarkan semua sumbu lebih kecil dari δ , bandingkan jarak antara titik-titik pada subruang tersebut.
- 7. Jika ditemukan jarak antar titik kiri dan kanan yang lebih kecil dari δ , maka update nilai δ semula. Lakukan secara rekursif sampai seluruh titik awal dibangun kembali (langkah combine telah selesai).

2.2 Masalah-Masalah

Ada beberapa masalah atau kasus khusus yang mungkin dapat menyebabkan algoritma ini tidak berjalan dengan maksimal.

1. Salah satu kasusnya adalah ketika titik-titik berimpitan pada $strip\ pivot$ yang jumlahnya sangat banyak atau mendekati N. Hal ini akan menurunkan performa algoritma $divide\ and\ conquer$ sebab pada tahap conquer tidak akan ada titik yang tereliminasi karena seluruhnya berada di dalam strip δ . Sebagai

- akibatnya, syarat perbandingan bersifat O(1) pada tahap merge tidak terjadi. Jika titik tersebar secara normal dan tidak terlalu tinggi densitasnya, maka program seharusnya berjalan dengan lancar.
- 2. Kasus lain adalah ketika nilai dimensinya sangat tinggi (100 ke atas), maka nilai minimum distance akan menjadi sangat tinggi, jauh lebih tinggi dari jarak pada salah satu sumbu. Mirip pada kasus sebelumnya, tingginya nilai δ ini akan menyebabkan seluruh titik untuk berada di dalam strip tersebut, sehingga perbandingan antar seluruh titik harus tetap dilakukan.

3 Implementasi Kode

3.1 Main Program

```
from Class.Point import Point
  from Class.PointManager import PointManager
3
   import time
4
  import sys
5
6
  def main():
7
      pm = PointManager()
8
      inputFile = input("Apakah ingin membaca poin dari file? (Y/N)\n
      if(inputFile == "Y" or inputFile == "y" or inputFile == "N" or
9
      inputFile == "n"):
10
          fileName = input("Input nama file (co: tes.txt): ")
          path = sys.path[0] + "\\Input\\" + fileName
11
12
          pm.readPoints(path)
13
      else:
14
          dim = int(input("Insert the number of dimensions (dim): "))
          n = int(input("Insert the number of points (n): "))
15
16
          pm.generateRandomPoints(n, dim)
17
18
      pm.mergeSort(pm.getPoints())
19
20
      dnc_start_time = time.time()
21
      dnc_shortestPairDistance = pm.divideAndConquerSolution()
22
      dnc_solPointOne = pm.getDNCSolPointOne()
23
      dnc_solPointTwo = pm.getDNCSolPointTwo()
24
25
      dnc_end_time = time.time()
26
      dnc_elapsed_time = dnc_end_time - dnc_start_time
27
      print(
      _______
29
30
31
      print(
32
          f"[Divide and Conquer] Shortest Pair Distance is {
      dnc_shortestPairDistance:.2f} of point {dnc_solPointOne.
      printSelf()} and {dnc_solPointTwo.printSelf()}"
33
34
      print(
          f"[Divide and Conquer] Euclidean Distance Calculation Count
35
       (Divide and Conquer): {pm.getEuclideanDistanceCount()}"
36
37
      print(f"[Divide and Conquer] Elapsed time: {dnc_elapsed_time:.6
      f } seconds")
38
39
      print(
40
      ------
41
42
      # reset Euclidean Count
43
      pm.resetEuclideanCount()
```

```
44
45
      bf_start_time = time.time()
46
      bf_shortestPairDistance = pm.bruteForceSolution()
47
      bf_solPointOne = pm.getBFSolPointOne()
48
      bf_solPointTwo = pm.getBFSolPointTwo()
49
      bf_end_time = time.time()
50
      bf_elapsed_time = bf_end_time - bf_start_time
51
      print(
52
      ------
53
54
55
      print(
56
          f"[Brute Force] Shortest Pair Distance is {
      bf_shortestPairDistance:.2f} of point {bf_solPointOne.printSelf
      ()} and {bf_solPointTwo.printSelf()}"
57
58
      print(
59
          f"[Brute Force] Euclidean Distance Calculation Count: {pm.
      getEuclideanDistanceCount()}"
60
61
      print(
62
          f"[Brute Force] Elapsed time: {bf_elapsed_time:.6f} seconds
63
      print(
64
65
      ______"
66
67
      time.sleep(2)
68
      answer = ''
69
70
      flag = False
71
      while(not flag):
72
          answer = input("Do you want to plot the points? Y/N\n")
          if (answer == "Y" or answer == "y" or answer == "N" or
73
      answer == "n"):
74
              flag = not flag
75
      if (answer == "Y" or answer == "y"):
76
          pm.plot()
77
78
      else:
79
          print("Program Exit")
80
          exit(0)
81
  if __name__ == "__main__":
82
83
      main()
```

3.2 Kelas Point

```
import math
3
   class Point:
4
5
       def __init__(self, *args):
6
           self.coords = args[0]
           self.dimension = len(self.coords)
7
           self.solution = False
8
9
10
       def __str__(self):
11
           return str(self.coords)
12
13
       def __repr__(self):
           return str(self.coords)
14
15
16
       def setSolution(self):
17
           self.solution = True
18
19
       def getSolution(self):
20
           return self.solution
21
22
       def scanNear(self, other, minDist):
23
           for ind in range(len(self.coords)):
24
                if abs(self.getCoords(ind) - other.getCoords(ind)) >
      minDist:
25
                    return False
26
           return True
27
28
       def printSelf(self):
29
           return f"Point: {self.coords}"
30
31
       def getCoords(self, index) -> float:
32
           return self.coords[index]
33
34
       def getDimension(self) -> int:
35
           return self.dimension
36
37
       def distanceTo(self, otherPoint) -> float:
38
           if self.dimension != otherPoint.getDimension():
39
                raise ValueError("Dimension has to be same")
40
           else:
41
                distance = 0
42
                for i in range(self.dimension):
43
                    distance += (self.getCoords(i) - otherPoint.
      getCoords(i)) ** 2
44
                return math.sqrt(distance)
45
46
       def lessThan(self, otherPoint) -> bool:
47
           ax_ind = 0
           while ax_ind < self.dimension and self.getCoords(</pre>
48
49
                ax_ind
50
           ) == otherPoint.getCoords(ax_ind):
51
                ax_ind += 1
52
```

```
53
           if ax_ind < self.dimension and self.getCoords(ax_ind) <</pre>
      otherPoint.getCoords(
54
                ax_ind
55
           ):
56
                return True
57
           else:
58
                return False
59
60
       def nearPivot(self, pivot, minDist):
61
           if abs(self.getCoords(0) - pivot.getCoords(0)) >= minDist:
                return False
62
63
           return True
64
65
       def average(self, other):
66
           coordinates = []
67
           for i in range(len(self.coords)):
68
                coordinates.append((self.coords[i] + other.coords[i]) /
       2)
69
           return Point(coordinates)
```

3.3 Kelas PointManager

```
from Class.Point import Point
   import matplotlib.pyplot as plt
  from mpl_toolkits.mplot3d import Axes3D
   import random
5
   import math
6
   import ast
7
8
   class PointManager:
9
       def __init__(self):
10
           self.euclideanDistanceCount = 0
11
           self.bf_solPointOne = None
12
           self.bf_solPointTwo = None
13
           self.dnc_solPointOne = None
14
           self.dnc_solPointTwo = None
15
           self.points = []
16
           self.pivot = None
17
           self.distance = None
18
19
       def readPoints(self, path):
20
           self.points = []
21
           with open(path, "r") as f:
22
                lines = [line.strip("\n") for line in f]
23
                for line in lines:
24
                    pointz = ast.literal_eval(line[7:])
25
                    pointbaru = Point(pointz)
26
                    self.points.append(pointbaru)
27
28
       def setPoints(self, array):
29
           self.points = array
30
31
       def getPoints(self):
32
           return self.points
33
34
       def addPoint(self, newPoint: Point) -> None:
35
           self.points.append(newPoint)
36
37
       def removePoint(self, point: Point) -> None:
38
           self.points.remove(point)
39
40
       def listPoints(self) -> None:
41
           print("List of Points: ")
42
           for p in self.points:
43
                print(p.printSelf())
44
45
       def getEuclideanDistanceCount(self) -> int:
           return self.euclideanDistanceCount
46
47
       def getDistance(self, pointOne: Point, pointTwo: Point) ->
48
      float:
49
           self.euclideanDistanceCount += 1
50
           return pointOne.distanceTo(pointTwo)
51
52
       def getBFSolPointOne(self) -> Point:
           return self.bf_solPointOne
53
```

```
54
55
        def getBFSolPointTwo(self) -> Point:
56
            return self.bf_solPointTwo
57
58
        def getDNCSolPointOne(self) -> Point:
59
            return self.dnc_solPointOne
60
61
        def getDNCSolPointTwo(self) -> Point:
62
            return self.dnc_solPointTwo
63
64
        def resetEuclideanCount(self) -> None:
65
            self.euclideanDistanceCount = 0
66
67
        def bruteForceSolution(self) -> float:
68
            if len(self.points) == 1 or len(self.points) == 0:
69
                self.distance = float("inf")
70
                return
71
            shortestDistance = float("inf")
72
            for i in range(len(self.points)):
73
                for j in range(i + 1, len(self.points)):
74
                     distance = self.getDistance(self.points[i], self.
       points[j])
75
                     if distance < shortestDistance:</pre>
                         self.bf_solPointOne = self.points[i]
76
                         self.bf_solPointTwo = self.points[j]
77
78
                         shortestDistance = distance
79
            self.bf_solPointOne.setSolution()
80
            self.bf_solPointTwo.setSolution()
81
            self.distance = shortestDistance
82
            return shortestDistance
83
84
        def divideAndConquerSolution(self) -> float:
            if len(self.points) == 1:
85
86
                self.distance = float("inf")
87
                return
88
            elif len(self.points) == 2:
89
                self.distance = self.getDistance(self.points[0], self.
       points[1])
90
                self.dnc_solPointOne = self.points[0]
91
                self.dnc_solPointTwo = self.points[1]
92
                return
            leftPM, rightPM = self.splitPoints()
93
94
            leftPM.divideAndConquerSolution()
95
            rightPM.divideAndConquerSolution()
96
            self.conquer(leftPM, rightPM)
97
            return self.distance
98
        def conquer(self, leftPM, rightPM):
99
100
            leftDistance = leftPM.distance
101
            rightDistance = rightPM.distance
102
            if leftDistance < rightDistance:</pre>
103
                self.distance = leftDistance
104
                self.dnc_solPointOne = leftPM.dnc_solPointOne
105
                self.dnc_solPointTwo = leftPM.dnc_solPointTwo
106
            else:
107
                self.distance = rightDistance
```

```
108
                 self.dnc_solPointOne = rightPM.dnc_solPointOne
109
                 self.dnc_solPointTwo = rightPM.dnc_solPointTwo
110
111
            minDist = min(leftDistance, rightDistance)
112
            pivot = self.pivot
113
            pointsLeft = leftPM.getDelta(pivot, minDist)
114
            pointsRight = rightPM.getDelta(pivot, minDist)
115
            distance, sol1, sol2 = self.compare(pointsLeft, pointsRight
        minDist)
116
117
            self.euclideanDistanceCount += (
118
                 leftPM.euclideanDistanceCount + rightPM.
       euclideanDistanceCount
119
            )
120
121
            if distance < minDist:</pre>
122
                 self.distance = distance
123
                 self.dnc_solPointOne = sol1
124
                 self.dnc_solPointTwo = sol2
125
126
        def compare(self, pointsLeft, pointsRight, minDist):
127
            distance = float("inf")
128
            sol1 = None
129
            sol2 = None
130
            for pointL in pointsLeft:
131
                 for pointR in pointsRight:
132
                     if not pointL.scanNear(pointR, minDist):
133
                         continue
134
                     dist = self.getDistance(pointL, pointR)
135
                     if dist < distance:</pre>
136
                         distance = dist
137
                         sol1 = pointL
138
                         sol2 = pointR
139
            return distance, sol1, sol2
140
        def getDelta(self, pivot, minDist):
141
142
            points = []
143
            for point in self.points:
144
                 if point.nearPivot(pivot, minDist):
145
                     points.append(point)
146
            return points
147
148
        def splitPoints(self):
149
            midPoint = math.floor(len(self.points) / 2)
150
            left = PointManager()
151
            left.setPoints(self.points[:midPoint])
152
            right = PointManager()
            right.setPoints(self.points[midPoint:])
153
154
            self.pivot = self.points[midPoint - 1].average(self.points[
       midPoint])
155
            return left, right
156
157
        def mergeSort(self, pointArray):
158
            # Divide
159
            if len(pointArray) > 1:
160
                 mid = len(pointArray) // 2
```

```
161
                 left = pointArray[:mid]
162
                 right = pointArray[mid:]
163
164
                 # Conquer
165
                 self.mergeSort(left)
166
                 self.mergeSort(right)
167
168
                 i = j = k = 0
169
                 # Merge
170
                 # Proses mengisi ulang pointArray
171
                 while (i < len(left)) and (j < len(right)):
172
                      if left[i].lessThan(right[j]):
173
                          pointArray[k] = left[i]
174
                          i += 1
175
                      else:
176
                          pointArray[k] = right[j]
177
                          j += 1
178
                      k += 1
179
180
                 # Kasus array sisa
181
                 while i < len(left):</pre>
182
                      pointArray[k] = left[i]
183
                     i += 1
184
                     k += 1
185
186
                 while j < len(right):</pre>
187
                      pointArray[k] = right[j]
188
                      j += 1
189
                     k += 1
190
191
        def generateRandomPoints(self, n, dim):
192
             # TODO: Generate untuk n dimension
193
             for i in range(n):
194
                 points = []
195
                 for elem in range(dim):
                      points.append(random.uniform(-1e9, 1e9))
196
197
                 self.addPoint(Point(points))
198
199
        def plot(self) -> None:
200
             dim = self.points[0].getDimension()
201
             if self.points[0].getDimension() > 3:
202
                 print("Sorry, dimension too high to visualize!")
203
             if dim == 3:
204
                 self.plot3D()
205
             elif dim == 2:
206
                 self.plot2D()
207
             elif dim == 1:
208
                 self.plot1D()
209
210
        def plot3D(self) -> None:
211
             fig = plt.figure()
212
             ax = fig.add_subplot(111, projection="3d")
213
             for p in self.points:
214
                 if p.getSolution():
215
                      ax.scatter(
216
                          [p.getCoords(0)],
```

```
217
                           [p.getCoords(1)],
218
                           [p.getCoords(2)],
219
                           c="red",
220
                           marker="o",
221
                           s=90,
222
                      )
223
                  else:
224
                      ax.scatter(
225
                           [p.getCoords(0)],
226
                           [p.getCoords(1)],
227
                           [p.getCoords(2)],
228
                           c="blue",
229
                           marker="o",
230
                           s=90,
231
                      )
232
             ax.set_xlabel("X")
233
             ax.set_ylabel("Y")
234
             ax.set_zlabel("Z")
235
             ax.set_aspect("auto", adjustable="box")
236
             plt.show()
237
238
        def plot2D(self) -> None:
239
             fig = plt.figure()
240
             ax = fig.add_subplot(111)
241
             for p in self.points:
242
                  if p.getSolution():
243
                      ax.scatter(
244
                           [p.getCoords(0)],
245
                           [p.getCoords(1)],
246
                           c="red",
                           marker="o",
247
248
                           s=90,
249
                      )
250
                  else:
251
                      ax.scatter(
252
                           [p.getCoords(0)],
253
                           [p.getCoords(1)],
254
                           c="blue",
                           marker="o",
255
256
                           s = 90,
257
                      )
258
             ax.set_xlabel("X")
259
             ax.set_ylabel("Y")
260
             ax.set_aspect("equal", adjustable="box")
261
             plt.show()
262
263
         def plot1D(self) -> None:
264
             fig = plt.figure()
265
             ax = fig.add_subplot(111)
266
             for p in self.points:
                  if p.getSolution():
267
268
                      ax.scatter(
269
                           [p.getCoords(0)],
270
                           [0],
271
                           c="red",
272
                           marker="o",
```

```
273
                          s = 90,
274
                      )
275
                  else:
276
                      ax.scatter(
277
                           [p.getCoords(0)],
                          [0],
278
279
                          c="blue",
280
                          marker="o",
281
                          s=90,
282
                      )
283
             ax.set_xlabel("X")
             ax.set_ylabel("Y")
284
285
             plt.show()
```

4 Pengujian

Program diuji dengan menggunakan sebuah laptop dengan spesifikasi:

No	Jenis	Spesifikasi
1	Jenis	Asus Vivobook A409U
	Laptop	
2	RAM	4GB
3	Prosesor	Intel(R) Core(TM) i3-7020U CPU @ 2.30GHz 2.30 GHz

Berikut merupakan hasil pengujian dari program kami. Titik-titik uji merupakan float dengan range (-1e9, 1e9). Hasil pengujian akan dilakukan pada dimensi $3\ \mathrm{dan}\ 5.$

Hasil uji pada dimensi 3:

Poin	Jumlah Titik	Output Hasil Uji
1	16	Procedure Proc
		03 -1-05 25-52-20 00 7 -05 25-52-20 00 7 -05 00 7 -0
2	64	TOTICS and Consert Services Teal Columne is 1115/0615 as of paties today. [2505007.08012054, 16506005.1445177, 97550445.630977] and Reides [15007046.0807156, 1650605.130977] [Old and Consert [Sind and Consert [
		10 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 0
3	128	PS CNUMEN MONTH SHEET AND
		10 05 00 2 05 -1.0 10 05 00 07 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00
4	1000	per Ciberrivative-destrophical 2.382102.182102.1821010-oro prime _main_my Apidal high metica pita def Tita? (* 11 yet, deflows if no) found to find of dismolate (dism.) Intervite benefor of dismolate (dism.) Divide and company (hwester his rottsmes 12.2006/NBU.76 of point Point: [-40000076.505001, 97730056.505002] and Point: [-20540020.000711, 27790700.415 Divide and company [State dism Distance 12.2006/NBU.76 of point Point: [-40000076.505001, 97730056.505002] and Point: [-20540020.000711, 27790700.415 Divide and company [State distance calculation count (divide and company): 19 [Divide and company [State distance calculation count (divide and company): 19 [Divide and company [State distance distance calculation count (divide and company): 19 [Divide and company [State distance distance calculation count (divide and company): 19 [Divide forcy] State distance calculation count: 128 [Divide and Company [State distance distanc
		100 do 5 do 6 do 7

Hasil uji pada dimensi 5:

nasıi uji pada dimensi 5:			
Poin	Jumlah	Output Hasil Uji	
	Titik		
1	16	Consequence of the consequence o	
2	64	PC Cuber-VasiVeschephic/12 155127 155127 155127 15712	
3	128	of Cheer-Veloricates) incl. 2 (2012) 182115/187 prime _mainsy quasis light meloss gith def 1526 of 17 yes, induced if as) respectively. The contract the cate of disminize (dels.) 1826 (17 yes, induced if as) flower the native of disminize (dels.) 128 flower the resp. (dels.) 128	
4	1000	supher-different processes and the second se	

5 Checklist

Poin	Judul Fitur	Ya	Tidak
1	Program berhasil dikompilasi tanpa kesalahan	√	
2	Program berhasil running	√	
3	Program dapat menerima masukan dan menuliskan luaran	√	
4	Luaran program sudah benar (solusi closest pair benar)	√	
5	Bonus 1 dikerjakan	√	
6	Bonus 2 dikerjakan	√	

6 Daftar Pustaka

- Indyk, Piotr. Closest Pair. 2023. URL: https://people.csail.mit.edu/indyk/6.838-old/handouts/lec17.pdf (visited on 02/28/2023).
- Closest Pair Problems in Very High Dimensions. 2023. URL: https://www.researchgate.net/publication/220897600_Closest_Pair_Problems_in_Very_High_Dimensions (visited on 02/28/2023).
- Munir, Rinaldi. Algoritma Divide and Conquer (Bagian 1). 2023. URL: https://informatika.stei.itb.ac.id/~rinaldi.munir/Stmik/2020-2021/Algoritma-Divide-and-Conquer-(2021)-Bagian1.pdf (visited on 02/28/2023).
- Algoritma Divide and Conquer (Bagian 2). 2023. URL: https://informatika.stei.itb.ac.id/~rinaldi.munir/Stmik/2020-2021/Algoritma-Divide-and-Conquer-(2021)-Bagian2.pdf (visited on 02/28/2023).
- Algoritma Divide and Conquer (Bagian 3). 2023. URL: https://informatika.stei.itb.ac.id/~rinaldi.munir/Stmik/2021-2022/Algoritma-Greedy-(2022)-Bag3.pdf (visited on 02/28/2023).
- Algoritma Divide and Conquer (Bagian 4). 2023. URL: https://informatika.stei.itb.ac.id/~rinaldi.munir/Stmik/2021-2022/Algoritma-Divide-and-Conquer-(2022)-Bagian4.pdf (visited on 02/28/2023).
- Nayyar, Varun. Computational Geometry, Lectures 3,4 Closest Pair Problem. 2023. URL: https://www.cse.iitd.ac.in/~ssen/cs852/scribe/scribe2/lec.pdf (visited on 02/28/2023).

7 Lampiran

7.1 Link Repository GitHub

 ${\bf Repo~GitHub~[Click~Me!]~or~https://github.com/NicholasLiem/Tucil2_13521123_13521135}$