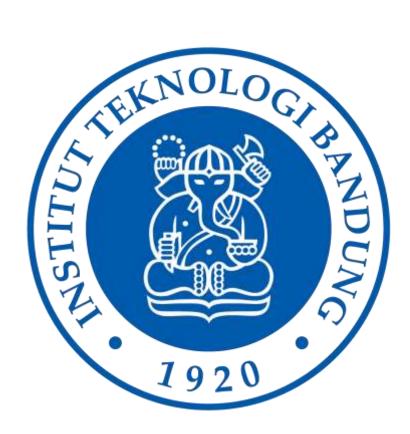
Laporan

Tugas Kecil 2 IF2211 Strategi Algoritma

Implementasi Convex Hull untuk Visualisasi Tes *Linear*Separability Dataset dengan Algoritma Divide and Conquer



Disusun Oleh:

Suryanto 13520059

PROGRAM STUDI TEKNIK INFORMATIKA
SEKOLAH TEKNIK ELEKTRO DAN INFORMATIKA
INSTITUT TEKNOLOGI BANDUNG

DAFTAR ISI

DAFTAR	ISI	2
AI GORIT	MA DIVIDE AND CONQUER	2
	CODE	
	convexHull.py	
	main.py	
HASIL EK	SEKUSI PROGRAM	8
	Dataset Iris	
2.	Dataset Wine	9
3.	Dataset Breast_cancer	10
SOURCE CODE		11
I AMPIRA	AN	11

ALGORITMA DIVIDE AND CONQUER

Divide and Conquer adalah salah satu strategi dalam pemecahan suata persoalan. Divide yang berarti membagi suatu persoalan menjadi beberapa upa-persoalan yang memiliki kemiripan dengan persoalan semula dengan ukuran yang lebih kecil. Sedangkan conquer sebagai tahapan menyelesaikan masing-masing upa-persoalan tersebut. Setelahnya, tiap solusi dari upa-persoalan akan digabung (combine) untuk membentuk solusi atas persoalan semula.

Salah satu persoalan yang dapat diselesaikan dengan strategi ini adalah penentuan convex hull dari kumpulan titik. Penentuan convex hull pada program ini mengikuti tahapantahapan berikut ini :

- 1. Program mengurutkan kumpulan titik berdasarkan nilai absis secara menaik. Apabila terdapat lebih dari satu titik dengan absis yang sama, maka akan dilakukan pengurutan terhadap ordinat secara menaik.
- 2. Selanjutnya akan dipilih dua titik yaitu titik pada indeks pertama (misal P dengan absis terkecil) dan titik pada indeks terakhir (Q dengan absis terbesar),
- 3. Kedua titik ini akan membentuk suatu garis lurus yang membagi bidang menjadi dua bagian, yaitu bagian S1 yang memuat kumpulan titik di atas garis dan bagian S2 yang memuat kumpulan titik di bawah garis,
- 4. Pada setiap bagian, akan dicari titik terjauh dari garis yang dibentuk sebelumnya. Jika terdapat beberapa titik dengan jarak yang sama, maka dipilih titik yang membentuk sudut terbesar,
- 5. Jika tidak ada titik lain, maka titik P dan Q akan disimpan sebagai himpunan titik yang membentuk *convex hull*,
- 6. Tahapan 3,4 dan 5 akan terus dilakukan ke tiap upa-bagian hingga kedua bagian tidak mengandung titik lagi,
- 7. Himpunan titik yang dihasilkan adalah titik-titik yang membangun convex hull.

SOURCE CODE

1. myConvexHull.py

```
import numpy as np
def angle(p1,p2,p3):
        Fungsi untuk mencari sudut yang p213
    p1 = np.array(p1)
    p2 = np.array(p2)
    p3 = np.array(p3)
    p12 = p1 - p2
    p13 = p1 - p3
    cosine_angle = np.dot(p12, p13) / (np.linalg.norm(p12) *
np.linalg.norm(p13))
    angle = np.arccos(cosine_angle)
    return angle
def distpoint(p1,p2):
        Fungsi untuk mencari jarak antara 2 titik
    x = p2[0] - p1[0]
    y = p2[1] - p1[1]
    return (x*x + y*y)**0.5
def dist(p1,p2,p3):
       Fungsi untuk mencari jarak suatu titik (p3) terhadap
       garis yang dibentuk oleh titik p1 dan p2
    a = p2[0] - p1[0]
    b = p1[1] - p3[1]
                               #y1 - y3
    c = p1[0] - p3[0]
                               #x1 - x3
    d = p2[1] - p1[1]
    return abs(a*b - c*d) / distpoint(p1,p2)
def determinan(p1, p2, p3):
        Fungsi untuk penentuan determinan. Digunakan untuk mengecek
        posisi titik p3 terhadap garis yang dibentuk titik p1 dan p2.
    return (p1[0] - p3[0]) * (p2[1] - p3[1]) - (p2[0] - p3[0]) * (p1[1] -
p3[1])
```

```
def quickhull(arr):
        Fungsi utama untuk mencari convex hull.
    hull = []
    # Mencari titik dengan absis minimum dan maksimum.
    sort=sorted(arr,key=lambda x:x[0])
    p1=sort[0]
    p2=sort[-1]
    # Memanggil fungsi quickhullPartition
    # Dipanggil dua kali untuk mencari solusi dibawah dan diatas garis.
    hull += quickhullPartition(arr, p1, p2)
    hull += quickhullPartition(arr, p2, p1)
    return hull
def quickhullPartition(arr, p1, p2):
        Implementasi Algoritma Divide and Conquer
        untuk menghasilkan convex hull
    # Divide, dengan hanya mengambil titik di sebelah kiri garis
    # Jika absis p2 > p1, maka bagian sebelah kiri == bagian atas garis
    # Jika absis p1 > p2, maka bagian sebelah kiri == bagian bawah garis
    # Titik di sebelah kanan tidak diproses karena tidak mungkin membentuk
convex hull
    El_point = []
    for point in arr:
        if (determinan(p1, p2, point) >0):
            El_point.append(point)
    # Points = [point for point in arr if determinan(p1, p2, point) >0]
    # Mencari titik terjauh terhadap garis yang dibentuk p1 dan p2
    pmax = None
    maxDist = 0
    maxAngle = 0
    for point in El point:
        tempDist = dist(p1, p2,point)
        if tempDist >= maxDist:
            maxDist = tempDist
            pmax = point
        elif tempDist == maxDist:
            tempAngle = angle(p1,p2,point)
```

2. main.py

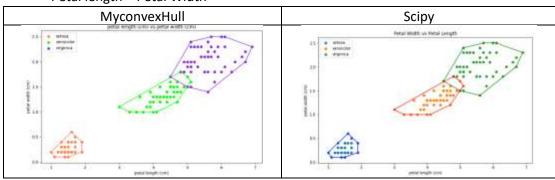
```
import convexHull as myConvexHull
import pandas as pd
import matplotlib.pyplot as plt
from sklearn import datasets
print("Daftar Dataset")
print("1. Dataset iris")
print("2. Dataset wine")
print("3. Dataset breast cancer")
#pemilihan dataset
option = int(input("Pilih Dataset yang ingin digunakan : "))
while (option not in range(1,4)):
    option = int(input("Pilih Dataset yang ingin digunakan : "))
if ( option == 1 ):
    data = datasets.load iris()
elif ( option == 2):
   data = datasets.load_wine()
elif ( option == 3):
    data = datasets.load_breast_cancer()
#create a DataFrame
df = pd.DataFrame(data.data, columns=data.feature_names)
df['Target'] = pd.DataFrame(data.target)
#pemilihan atribut yang ingin digunakan
print("\nDaftar atribut:")
for i in range(len(data.feature_names)):
   print(i+1, data.feature names[i])
```

```
ATx = int(input("atribut-x yang ingin digunakan : "))
ATy = int(input("atribut-y yang ingin digunakan : "))
#visualisasi hasil ConvexHull
plt.figure(figsize = (10, 6))
colors = ['coral','lime','blueviolet', 'magenta','blue', 'red', 'green']
plt.title(data.feature_names[ATx-1] + ' vs ' + data.feature_names[ATy-1])
plt.xlabel(data.feature names[ATx-1])
plt.ylabel(data.feature_names[ATy-1])
for i in range(len(data.target_names)):
    bucket = df[df['Target'] == i]
    bucket = bucket.iloc[:,[ATx-1,ATy-1]].values
    # Copy titik2 pada bucket ke arr
    arr=[]
    for x in bucket:
        arr +=[[x[0], x[1]]]
    hulls = myConvexHull.quickhull(arr)
    # Digunakan untuk keperluan plot
    x_points = []
   y_points = []
    for point in hulls:
        x_points.append(point[0])
        y_points.append(point[1])
    x_points.append(hulls[0][0])
    y_points.append(hulls[0][1])
    plt.plot(x_points, y_points, color = colors[i])
    plt.scatter(bucket[:, 0], bucket[:, 1], label=data.target_names[i],
color = colors[i])
plt.legend()
plt.show()
```

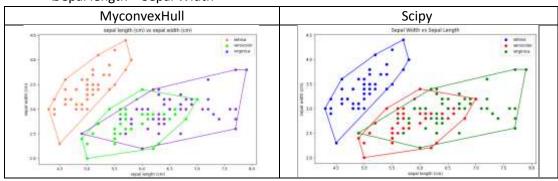
HASIL EKSEKUSI PROGRAM

1. Dataset Iris

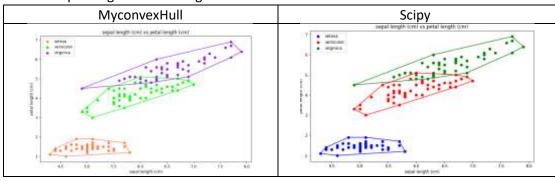
• Petal length – Petal Width



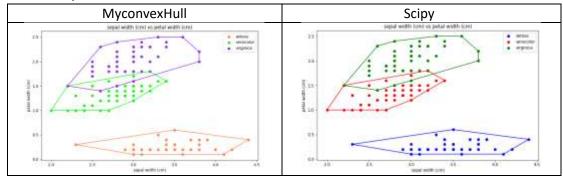
• Sepal length – Sepal Width



• Sepal length – Petal Length

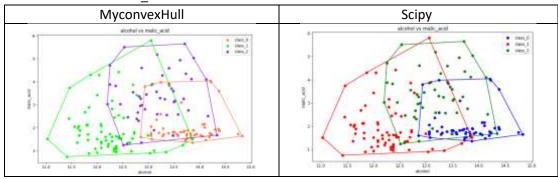


• Sepal Width – Petal Width

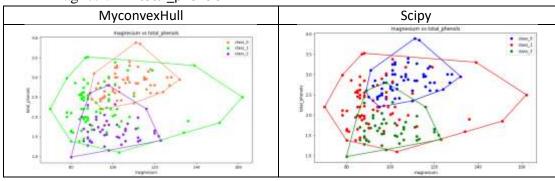


2. Dataset Wine

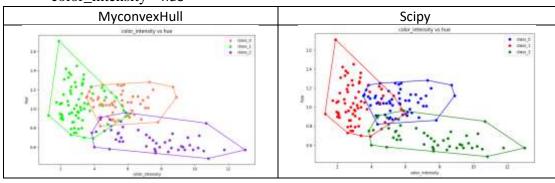
• alcohol – malic_acid



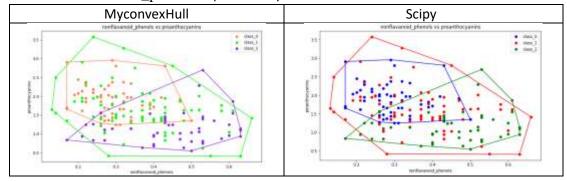
• magnesium – total_phenols



• color_intensity - hue

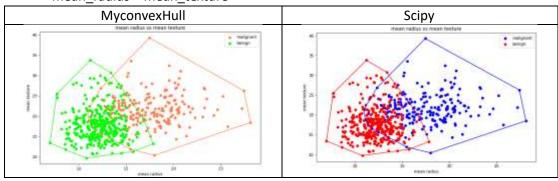


• nonflavanoid_phenols – proanthocyanins

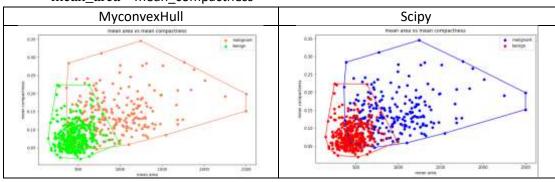


3. Dataset Breast_cancer

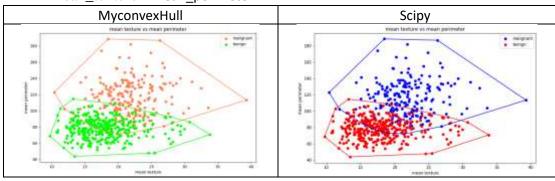
• mean_radius – mean_texture



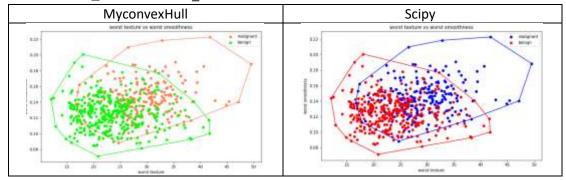
• mean_area – mean_compactness



• mean_texture – mean_perimeter



• worst_texture – worst_smoothness



SOURCE CODE

https://github.com/SurTan02/Convex-Hull

LAMPIRAN

Poin	Ya	Tidak
1. Pustaka myConvexHull berhasil	$\sqrt{}$	
dibuat dan tidak ada kesalahan		
2. Convex hull yang dihasilkan	$\sqrt{}$	
sudah benar		
3. Pustaka myConvexHull dapat	$\sqrt{}$	
digunakan untuk menampilkan		
convex hull setiap label dengan		
warna yang berbeda.		
4. Bonus: program dapat menerima	$\sqrt{}$	
input dan menuliskan output untuk		
dataset lainnya.		