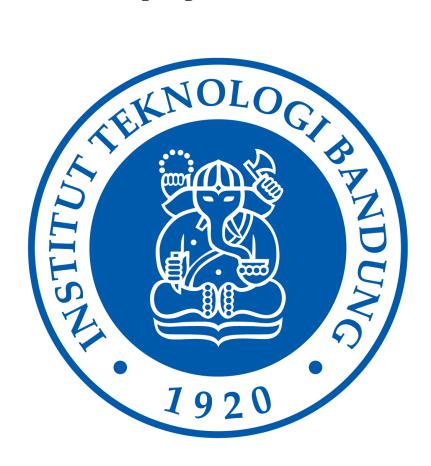
Laporan Tugas Kecil 2 IF2211 Strategi Algoritma Tahun 2021/2022



Oleh:

Addin Nabilal Huda 13520045

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

2022

A. Algoritma Divide and Conquer Secara Garis Besar

Convex hull merupakan poligon yang disusun dari subset titik sedemikian sehingga untuk sembarang dua titik pada bidang tersebut (misal p dan q), seluruh segmen garis yang berakhir di p dan q berada pada himpunan tersebut. Permasalahan convex hull merupakan suatu permasalahan pada persoalan computational geometry dan dapat dikembangkan untuk persoalan animasi komputer, optimasi, dan statistik.

Pada tugas ini, algoritma *divide and conquer* digunakan untuk membuat pustaka yang dapat mengembalikan *convex hull* dari kumpulan data 2 dimensi. Ide dasar dari penerapan algoritma *divide and* conquer pada permasalahan ini adalah menggunakan algoritma *quick sort* dan mengikuti aturan berikut:

- 1. Untuk kumpulan titik berisi dua titik, *convex hull* berupa garis yang menghubungkan dua titik tersebut
- 2. Untuk kumpulan titik berupa tiga titik yang berada pada satu garis, *convex hull* berupa garis yang menghubungkan dua titik dengan jarak terjauh
- 3. Untuk kumpulan titik berupa tiga titik yang tidak berada pada satu garis, *convex hull* berupa segitiga yang menghubungkan ketiga titik tersebut
- 4. Untuk kumpulan titik dengan jumlah lebih banyak yang tidak berada pada satu garis, *convex hull* berupa poligon *convex* dengan sisi berupa garis yang menghubungkan beberapa titik

Secara garis besar, pemanfaatan algoritma *divide and conquer* mengikuti langkah sebagai berikut:

- 1. Program menerima masukan berupa array of point (kumpulan titik S), di mana setiap titik direpresentasikan oleh array [x y]
- 2. Program melakukan *sorting* pada masukan kumpulan titik berdasarkan nilai absis yang menaik, dan bila ada absis yang sama, diurutkan dengan nilai ordinat yang menaik
- 3. Program menyimpan titik dengan absis terkecil dan terbesar sebagai titik ekstrim yang membentuk *convex hull* untuk kumpulan titik tersebut
- 4. Garis yang terbentuk dari titik-titik ekstrim (misal p1 dan p2) membagi S menjadi dua bagian yaitu S1 (kumpulan titik di sebelah kiri relatif terhadap garis p1p2) dan S2 (kumpulan titik di sebelah kanan relatif terhadap garis p1p2)
- 5. Pada setiap sisi/bagian, dicari *convex hull* dengan terlebih dahulu mencari titik dengan jarak terjauh relatif terhadap garis p1p2. Pencarian titik terjauh ini memanfaatkan rumus perhitungan determinan matriks (dilakukan oleh fungsi findDistance). Terdapat kemungkinan hasil perhitungan determinan sebagai berikut:
 - a. Bila hasil perhitungan determinan antara p1, p2, dan titik yang akan dicek(misalnya p3) bernilai positif, maka titik p3 berada di kiri garis p1p2
 - b. Bila hasil perhitungan determinan antara p1, p2, dan titik yang akan dicek(misalnya p3) bernilai negatif maka titik p3 berada di kanan garis p1p2

- c. Bila hasil perhitungan determinan antara p1, p2, dan titik yang akan dicek(misalnya p3) bernilai 0, maka titik p3 berada pada garis p1p2
- 6. Pada setiap *convex hull* pada suatu sisi/bagian (dilakukan oleh fungsi findHull), misal S1, terdapat kemungkinan sebagai berikut:
 - a. Jika tidak ada titik lain selain p1 dan p2, maka titik p1 dan p2 yang menjadi pembentuk *convex hull* bagian S1. Fungsi findHull akan mengembalikan array yang berisi [index1,index2] di mana index 1 merupakan indeks p1 pada *array of points* masukan dan index 2 merupakan indeks p2 pada *array of points* masukan
 - b. Jika S1 tidak kosong, pilih titik terjauh dari p1p2, misalnya p3 (dilakukan oleh fungsi findIndexOfMaxDistance dengan memanggil fungsi findDistance dan iterasi pada setiap poin). Bila ada beberapa titik yang memiliki jarak yang sama, kembalikan titik yang membentuk sudut terbesar dengan garis p1p2. Hanya titik-titik yang berada pada sisi yang sedang ditinjau yang masuk ke dalam pencarian titik terjauh.
- 7. Program akan melakukan rekursi pada pemanggilan findHull untuk mencari *convex hull* pada kumpulan titik yang berada pada sebelah kiri garis p1p3 dan sebelah kanan garis p2p3 dengan. Poin 6a menjadi basis dan poin 6b menjadi rekursi dari proses rekursif ini
- 8. Pada setiap rekursi, program akan melakukan konkantenasi pada *array* yang berisi pasangan indeks titik-titik yang membentuk *convex hull* dari kedua sisi
- 9. Hasilnya adalah kumpulan pasangan indeks titik-titk yang membentuk *convex hull* dari kumpulan titik masukan

B. Kode Program

1. Fungsi findSide

Fungsi: untuk mencari letak suatu titik relatif terhadap garis yang menghubungkan titik p1 dan p2

Lokasi: side.py

```
# fungsi untuk mengecek sisi titik pToCheck relatif terhadap garis yang menghubungkan p1 dan p2
# mengembalikan -1 bila pToCheck berada di kanan garis yang menghubungkan p1 dan p2
# mengembalikan 1 bila pToCheck berada di kiri garis yang menghubungkan p1 dan p2

def findSide(p1,p2,pToCheck):
# menggunakan rumus determinan
det=p1[0]*p2[1] + pToCheck[0]*p1[1] + p2[0]*pToCheck[1] -pToCheck[0]*p2[1] - p2[0]*p1[1] - p1[0]*pToCheck[1]
# hasil determinan positif berarti pToCheck berada di kiri garis yang menghubungkan p1 dan p2
if det>0: return -1
# hasil determinan negatif berarti pToCheck berada di kanan garis yang menghubungkan p1 dan p2
elif det<0: return 1
# bila pToCheck berarti pToCheck berada pada garis yang menghubungkan p1 dan p2
else: return 0</pre>
```

2. Fungsi findDistance

Fungsi: untuk mencari jarak dari pToCheck terhadap garis yang menghubungkan p1 dan p2

Lokasi: distance.py

```
from side import findSide
from angle import findAngle

# fungsi untuk mencari jarak dari pToCheck terhadap garis yang menghubungkan p1 dan p2
def findDistance(p1,p2,pToCheck):
    return abs((pToCheck[1]-p1[1])*(p2[0]-p1[0])-(p2[1]-p1[1])*(pToCheck[0]-p1[0]))
```

3. Fungsi findIndexOfmaxDistance

Fungsi: untuk mencari indeks titik dengan jarak terjauh (dan sudut terbesar bila jarak sama) dari garis yang menghubungkan p1 dan p2

Lokasi: distance.py

```
# fungsi untuk mencari index pada array of point dari titik terjauh dari garis yang menghubungkan p1 dan p2
    # pada sisi tertentu
10 v def findIndexOfMaxDistance(points, p1, p2, side):
        maxDist=0
11
        maxAngle=0
        maxDistIndex=-1
        n=len(points)
        # iterasi di setiap titik pada kumpulan titik
        for i in range(n):
            tempDist=findDistance(p1,p2,points[i])
           tempAngle=findAngle(p1,points[i],p2)
            # hanya memperhitungkan titik-titik pada sisi yang sedang ditinjau
            if findSide(p1,p2,points[i])==side and tempDist>=maxDist:
                # bila jarak sama, cari titik yang membentuk sudut terbesar dengan p1 dan p2
22 🗸
                if tempDist==maxDist:
23 🗸
                    if tempAngle>maxAngle:
                        maxAngle=tempAngle
                        maxDist=tempDist
26
                        maxDistIndex=i
                    maxAngle=tempAngle
29
                    maxDist=tempDist
                    maxDistIndex=i
        return maxDistIndex
```

4. Fungsi findAngle

Fungsi: untuk mencari sudut antara p1, titik yang akan dicek, dan p

Lokasi: angle.py

```
Tucil 2 > utils > ₱ angle.py > ₱ findAngle
 1 \vee from math import degrees, pow,sqrt
      from numpy import arccos
      def findAngle(p1,pToCheck,p2):
          # square of absis distance between p1 and pToCheck
          p1px=pow((p1[0]-pToCheck[0]),2)
          # square of absis distance between of p1 and p2
          p1p2x=pow((p1[0]-p2[0]),2)
          # square of absis distance between of patoCheck and p3
          pp3x=pow((pToCheck[0]-p2[0]),2)
          # square of ordinate distance betweenof p1 and pToCheck
          p1py=pow((p1[1]-pToCheck[1]),2)
          # square of ordinate distance between of p1 and p2
          p1p2y=pow((p1[1]-p2[1]),2)
          # square of coordinate distance between of patoCheck and p3
          pp3y=pow((pToCheck[1]-p2[1]),2)
          if (2*sqrt(p1px+p1py)*sqrt(pp3x+pp3y))==0:
              return 0
          # find cosine angle based on law of cosine/cosine rule
 20
          cosineAngle=arccos((p1px+p1py+pp3x+pp3y-p1p2x-p1p2y)/(2*sqrt(p1px+p1py)*sqrt(pp3x+pp3y)))
          return degrees(cosineAngle)
```

5. Fungsi findHull

Fungsi: untuk mencari titik-titik yang membentuk *convex hull* pada sisi tertentu Lokasi: hull.py

```
import numpy as np
from side import findSide
from distance import findIndexOfMaxDistance
# fungsi yang menghasilkan array yang berisi hull pada sisi tertentu
# contoh keluaran: [[2 3] [1 4]] berarti hull terbentuk dari pasangan poin pada index 2 dan 4 serta 1 dan 4
def findHull(points, p1, p2, side):
    maxDistIndex=findIndexOfMaxDistance(points, p1, p2, side)
    if maxDistIndex==-1:
        listOfPoints=points.tolist()
         index1=listOfPoints.index(p1.tolist())
        index2=listOfPoints.index(p2.tolist())
        return [[index1,index2]]
    # rekursi untuk mencari hull pada sisi di luar "segitiga" p1, p2, dan titik terjauh dengan garis yang menghubu
    hull1=findHull(points, p1, points[maxDistIndex], -findSide(p1,points[maxDistIndex],p2))
hull2=findHull(points, p2, points[maxDistIndex], -findSide(p2,points[maxDistIndex],p1))
    # gabungkan array berisi hull pada sisi kiri dan kanan di luar "segitiga" p1, p2, dan titik terjauh dengan ga
    return np.concatenate((hull1,hull2))
```

6. Fungsi myConvexHull

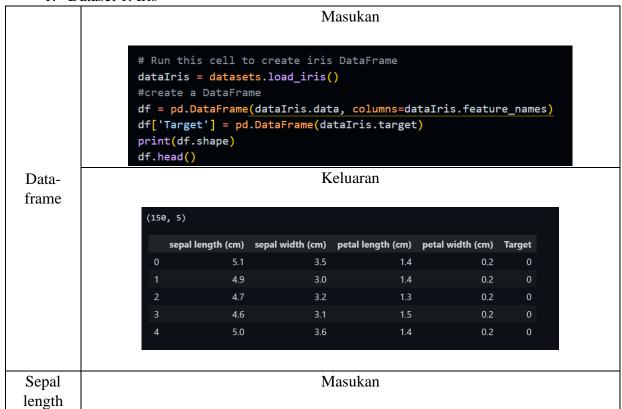
Fungsi: untuk mencari convex hull dari kumpulan titik input

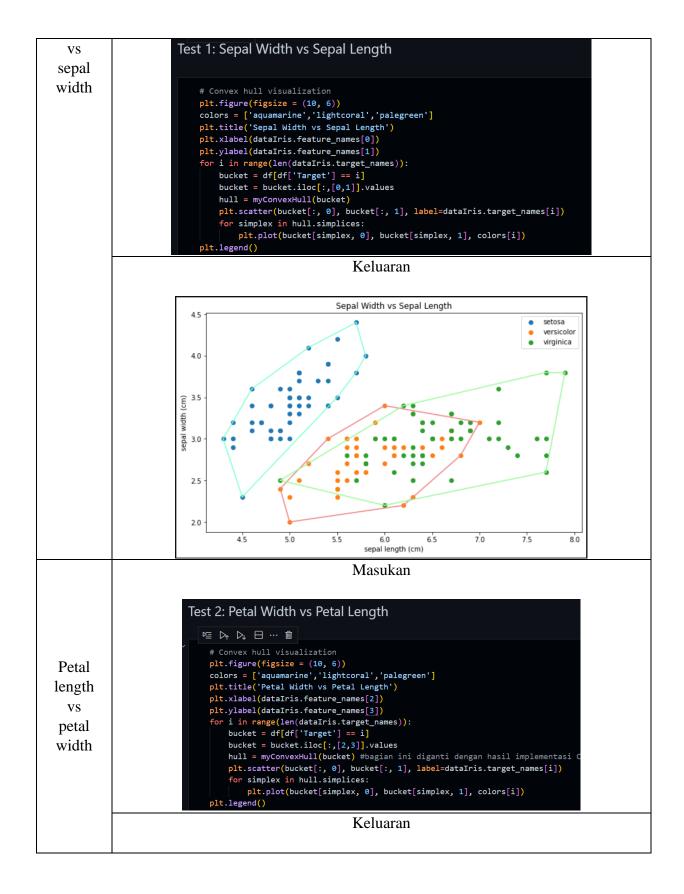
Lokasi: MyConvexHull.py

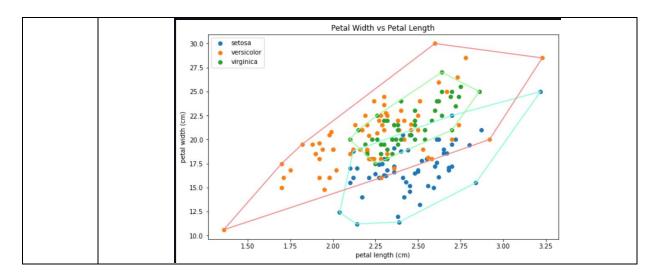
```
import numpy as np
from hull import findHull
# fungsi utama untuk mencari convex hull dari input points
def myConvexHull(points):
    # buat kelas objHull dengan atribut
    class objHull:
       def __init__(self,simplices):
           self.simplices=simplices
   # kemudian bila absis sama, urutkan berfasarkan ordinat yang menaik
   pointsTemp=sorted(points, key= lambda p: (p[0],p[1]))
   minX=0
   maxX=len(points)-1
    # cari hull-hull di kiri dan kanan dari garis yang menghubungkan kedua titik ekstrem
    hullLeft=findHull(points,pointsTemp[minX],pointsTemp[maxX],1)
    hullRight=findHull(points,pointsTemp[minX],pointsTemp[maxX],-1)
    # gabungkan array berisi hull pada sisi kiri dan kanan di luar "segitiga" p1, p2, dan titik terjauh dengan garis p1p2
    hull=np.concatenate((hullLeft,hullRight))
    return objHull(hull)
```

C. Screenshot Masukan dan Keluaran Program

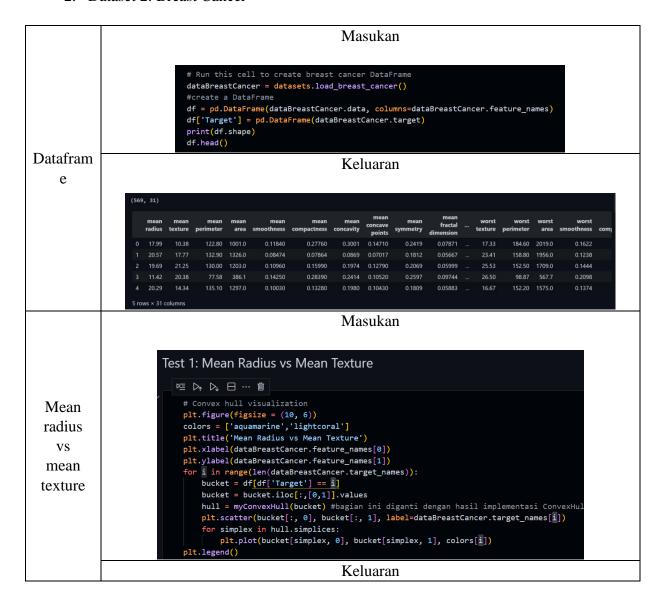
1. Dataset 1: Iris

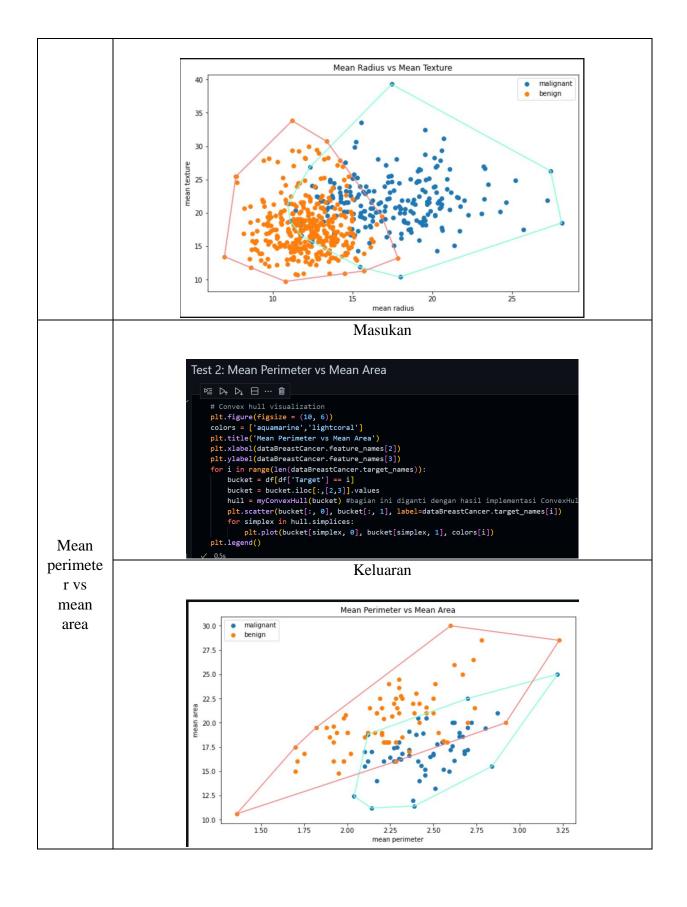




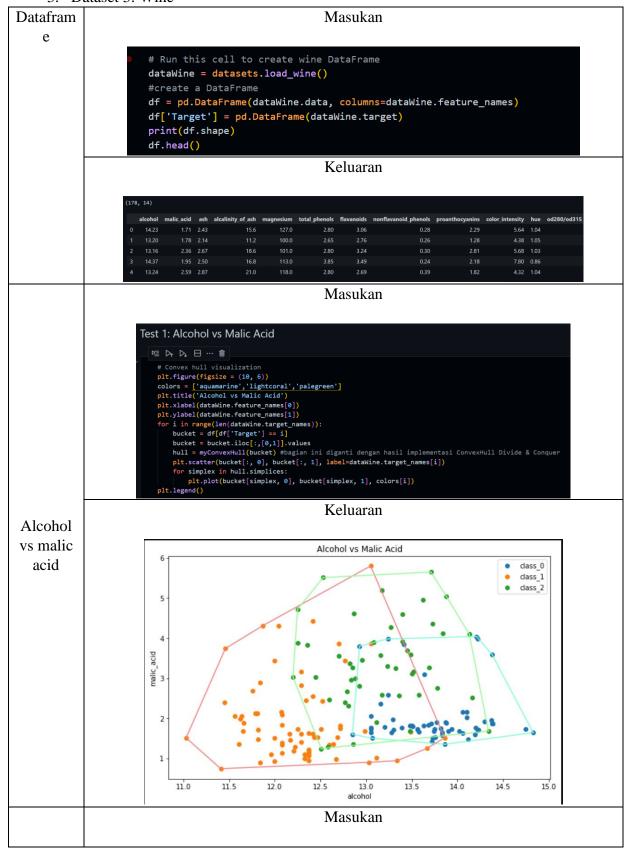


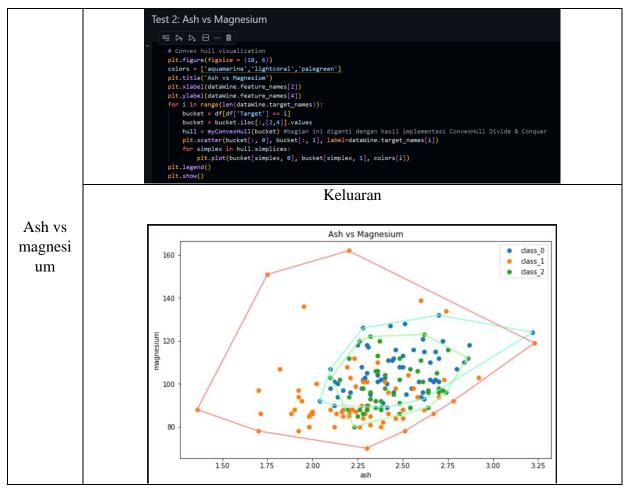
2. Dataset 2: Breast Cancer





3. Dataset 3: Wine





D. Alamat Source Code Program

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

E. Checklist

Poin	Ya	Tidak
1. Pustaka myConvexHull	✓	
berhasil dibuat dan tidak ada		
kesalahan		
2. Convex hull yang	✓	
dihasilkan sudah benar		
3. Pustaka myConvexHull	✓	
dapat digunakan untuk		
menampilkan convex hull		
setiap label dengan warna		
yang berbeda.		
4. Bonus: program dapat	√	
menerima input dan		

menuliskan output untuk	
dataset lainnya.	

F. Referensi

- 1. Munir, Rinaldi. 2022. Algoritma Divide and Conquer Bagian 4. Diakses pada 28 Februari 2022 dari https://informatika.stei.itb.ac.id/~rinaldi.munir/Stmik/2021-2022/Algoritma-Divide-and-Conquer-(2022)-Bagian4.pdf
- 2. Muthukrishnan. 2019. Using the law of cosines and vector dot product formula to find the angle between three points. Diakses pada 28 Februari 2022 dari https://muthu.co/using-the-law-of-cosines-and-vector-dot-product-formula-to-find-the-angle-between-three-points/