K23γ: Ανάπτυξη λογισμικού για Αλγοριθμικά Προβλήματα Χειμερινό εξάμηνο 2019-20

Κατακερματισμός και Αναζήτηση για διανύσματα και πολυγωνικές καμπύλες στη C/C++

Ιωάννης Μήτρου Μαίρη ΞανθοπούλουΑΜ : 1115201400108 ΑΜ : 1115201400300

Από τα ζητούμενα υλοποιήθηκαν όλα, εκτός από το assignment του LSH για τα διανύσματα και τις καμπύλες και της πρώτης update για τις καμπύλες.

1. Αρχεία που παραδίδονται

Μέσα στο παραδοτέο έχουμε 2 φακέλους : Clusters_vectors, Clusters_curves.

Ο πρώτος περιέχει τα απαραίτητα αρχεία για την υλοποίηση των αλγορίθμων συσταδοποίησης διανυσμάτων και ο δεύτερος για την υλοποίηση συσταδοποίησης καμπυλών.

1.1 Αρχεία για τα διανύσματα

cluster.c (όπου βρίσκεται η main), cluster.h, init.c (υλοποίηση των 2 συναρτήσεων init), init.h, assignment.c (υλοποίηση μίας συνάρτησης assignment), assignment.h, update.c (υλοποίηση των 2 συναρτήσεων update), update.h, Makefile (για γρήγορο compile) και ένα test-input και test-config αρχείο.

1.2 Αρχεία για τις καμπύλες

assign.c (υλοποίηση του assignment), assign.h, functions.c (υλοποίηση βοηθητικών functions-LSH-Grids-Manhattan κλπ), functions.h, update.c (υλοποίηση του update), update.h, makefile, structs.c (οι δομές), hash.c (διάβασμα αρχείων και αποθήκευση), hash.h, main.c (υλοποίηση της main).

Επίσης, περιλαμβάνεται test-input και test-config. Σημειώνεται, πως για τα διανύσματα το config διαβάζεται με κενό μετα από:, ενώ στις καμπύλες χωρίς.

2. Εκτέλεση

2.1. Διανύσματα

./cluster -i <inputfile> -c <configfile> -o <outfile> . Συγκεκριμένα : ./cluster -i Data500... -c config.txt -o outfile

2.2. Καμπύλες

./clustering –l <inputfile> -c <configfile> -o <outilfe>. Συγκεκριμένα : ./clustering –i input.dat –c cluster.conf –o outfile

3. Αλγόριθμοι/Σχεδιαστικές Επιλογές

3.1. Διανύσματα

<u>Δομές</u>:

-Μία δομή Space που έχει έναν πίνακα με τα σημεία

- Η δομή του σημείου στο χώρο που έχει έναν πίνακα διαστάσεων, το id του σημείου και δείκτη στο centroid του.
- Η δομή του centroid που είναι σαν αυτήν του σημείου μόνο που δεν έχει προφανώς δείκτη σε centroid, αλλά μία μεταβλητή size τύπου int, στην οποία αποθηκεύεται το πλήθος των σημείων που αντιστοιχούν στο συγκεκριμένο κέντρο(cluster).

Μετρική που χρησιμοποιείται: manhattan (όπως και για τις καμπύλες)

Λογική Υλοποίησης:

Ουσιαστικά η εργασία απαιτεί την εκτέλεση 8 διαφορετικών αλγορίθμων. Αφού στα διανύσματα υλοποιήθηκε ο ένας από τους 2 assignment, οι αλγόριθμοι που εκτελούνται είναι 4. Στο cluster.c, όπου και βρίσκεται η main διαβάζονται αρχικά τα inputfile και configfile και αποθηκεύονται τα διανύσματα του inputfile στη δομή Space. Στη συνέχεια καλούνται όλες οι παραλλαγές των αλγοριίθμων με τον εξής τρόπο : 3 εμφωλευμένες for που εκτελούνται 2 φορές η καθεμία. Αυτό ισοδυναμεί με 2^3 επαναλήψεις και συνδυασμούς. Εσωτερικά των for έχουμε μία επανάληψη while για να εκτελούμε τις assign και update πολλαπλές φορές. Η while σταματάει αν βρει ένα flag που έχουμε θέσει θετικό (και όταν ξεπεράσει κάποιο threshold). Για να γίνει το flag θετικό πρέπει μετά την update τα κέντρα να είναι ολόιδια, και για να το εξετάσουμε αυτό χρησιμοποιούμε τις βοηθητικές συναρτήσεις set_cluster και is_same. Στο τέλος του cluster.c αποδεσμεύεται η μνήμη που χρησιμοποιήθηκε για τα σημεία και τα clusters!!!

Στο αρχείο init.c βρίσκεται η υλοποίηση των 2 init. Η απλή init (init1) διαλέγει στην τύχη από τον χώρο των σημείων k σημεία για αρχικά κέντρα. Η πιο πολύπλοκη init (init2-kmeans++) φτιάχνει τον πίνακα αθροιστικών πιθανοτήτων, από τον οποίο, με τυχαίο sampling, προσδιορίζει το επόμενο κέντρο, μέχρι να συμπληρωθεί ο επιθυμητός αριθμός, k.

Στο αρχείο assignment.c έχουμε υλοποιήσει απλά την απλή assignment. Αυτή διατρέχει όλα τα σημεία του χώρου και για καθένα βρίσκει την minimum απόσταση από κάποιο κέντρο και θέτει τον δείκτη του σημείου να δείχνει σε αυτό το κέντρο.

Στο αρχείο update.c βρίσκεται η υλοποίηση των 2 update. Η απλή update (update1) βρίσκει τα καινούρια κέντρα στο χώρο και όχι αναγκαστικά πάνω στα υπάρχοντα και αυτό το κάνει με το να βρει για κάθε διάσταση το άθροισμα των αποστάσεων και να διαιρέσει με το πλήθος. Από την άλλη, η update2(PAM) ουσιαστικά βελτιώνει την πρώτη πρόβλεψη που κάνει η Init για το συγκεκριμένο cluster, διαλέγοντας ένα άλλο από τα υπάρχοντα σημεία ΜΕΣΑ στο συγκεκριμένο cluster. Πιο συγκεκριμένα, για κάθε cluster, βρίσκει για κάθε σημείο το άθροισμα των αποστάσεων όλων των άλλων σημείων στο cluster από αυτό και μετά από όλα αυτά τα αθροίσματα, διαλέγει το σημείο με το μικρότερο και αυτό γίνεται το καινούριο cluster. Αυτό επαναλαμβάνεται για κάθε cluster. Όσον αφορά την υλοποίηση, για να το κάνουμε αυτό χρησιμοποιούμε έναν πίνακα για τις αποστάσεις και έναν πίνακα που κρατάει το index του σημείου για κάθε άθροισμα αποστάσεων. Έτσι μπορούμε για κάθε cluster να βρούμε το minimum άθροισμα αποστάσεων και ποιο σημείο (σε ποιο index στον πίνακα των σημείων του χώρου) είναι.

3.2. Καμπύλες

Δομές:

Οι δομές που χρησιμοποιούνται είναι παρόμοιες με αυτές των διανυσμάτων με κάποιες επιπλέον για τα hashtables και grids.

Λογική Υλοποίησης:

Η λογική υλοποίησης στις καμπύλες των init, assignment, update είναι παρόμοια με τα διανύσματα, μόνο που για να υπολογίσουμε την απόσταση καμπύλων χρησιμοποιούμε DTW. Στην main παίρνουμε τα data από το input file και από το configuration file και τα αποθηκεύουμε. Μετά, όπως στην 1η εργασία, ξεκινάει η διαδικασία να δημιουργήσουμε τα L hash tables και τα grids.

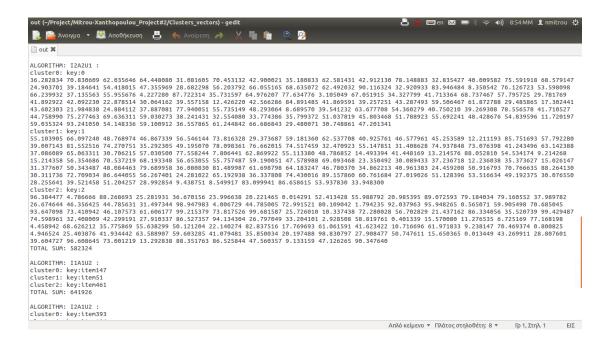
Έπειτα τρέχουν όλοι οι συνδυασμοί από τους αλγορίθμους init 1 , init 2 , assign 1 και update 1.

4. Αποτελέσματα

Τα αποτελέσματα στην εκτέλεση του προγράμματος των διανυσμάτων και αυτού των καμπυλών είναι της μορφής που ζητείται χωρίς να περιλαμβάνεται ο χρόνος και το silhouette. Στα διανύσματα, για να δείχνουμε περίπου πόσο καλός είναι ο αλγόριθμος εκτυπώνουμε το συνολικό άθροισμα των αποστάσεων των σημείων από τα κέντρα τους (objective function).

4.1. Διανύσματα

Screenshot



4.2. Καμπύλες

Screenshot

```
Substitutions of the control of the
```