IF2210 Strategi Algoritma

Algoritma Pembuatan Convex Hull dengan Divide and Queror

Tugas Kecil II



Oleh:

Muhammad Risqi Firdaus 13520043

PROGRAM STUDI TEKNIK INFORMATIKA SEKOLAH TEKNIK ELEKTRO DAN INFORMATIKA INSTITUT TEKNOLOGI BANDUNG 2022

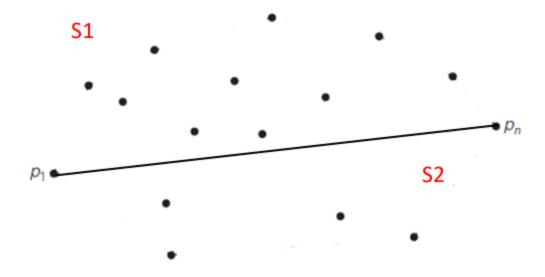
A. Penejelasan Algoritma

Convex Hull merupakan garis yang menghubungkan titik-titik terluar dari sekumpulan titik pada sebuah. Titik ya dihubungkan pasti membentuk garis conveks (cembung). Himpunan titik pada bidang planar disebut convex jika untuk sembarang dua titik pada bidang tersebut (misal p dan q), seluruh segmen garis yang berakhir di p dan q berada pada himpunan tersebut.

Ada banyak algoritma yang dapat digunakan untuk menentukan convex hull, di antaranya, graham scan, jarvis, quickhull dan divide and queror. Pada kesempatan kali ini, penulis memanfaatkan algoritma divide and queror untuk menentukan himpunan titik dari convex hull.

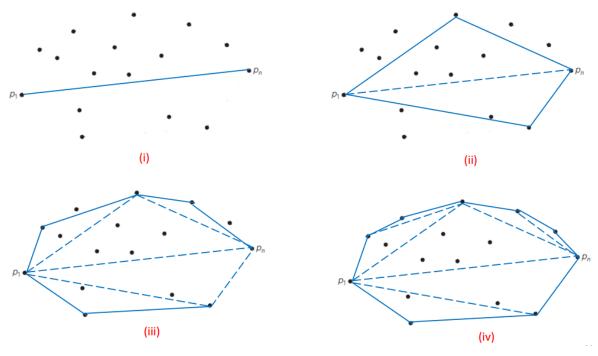
Algoritma ini memanfaatkan pengurutan quicksort untuk membantu mendepatkan titik-titik terluarnya. Komplesitasnya sebesar O(n log n). Ide dasarnya ialah, selalu menjadi membagi dua ruang bagi setiap periode kerja, ruang hasil dan ruang pembuangan.

Langkah pertama setelah mengurutkan titik-titik berdasarkan titik absisnya (sumbu-x). Ambil 2 titik dengan titik x terbesar dan terkecil, lalu buatlah garis yang membagi seluruh titik ke dalam dua bagian, bagian atas dan bagian bawah. Kemudian, untuk tiap bagian carilah titik terjauh.



Gambar 1.1 Pembagian titik oleh garis utama

Kemudian ambil titik terjauh dari tiap bagian. Pada tiap bagian bagi kembali menjadi ruang pembuangan dan ruang dari dua buah titik yang ditarik, yakni dari titik x-terkecil ke titik terjauh dari garis, dan titikx-terbesar ke titik terjauh dari garis awal. Lakukan terus menerus hingga tersisa satu titik yang masuk klasifikasi atau tidak tersisa titik sama sekali.



Gambar 1.2 Visualisasi pengambilan titik pada tiap periode

Terkahir gabungkan hasil dari tiap fungsi, fungsi atas kanan-kiri, serta fungsi bawah kanan kiri. Sehingga terbentuklah himpunan titik terluar convex hull. Untuk penyelesaian, dapat dilakukan plot scatter untuk semua himpunan titik awal dan plot garis untuk titik terluar, untuk melihat pembentukan convex hull dari dataset.

B. Kode Program

a. Himpunan Fungsi Pada Modul

No	Nama Fungsi	Penjelasan
1.	Definit(self, pairOfSeries)	Constructor dari object ConvexHull
2.	Def fetPoints(self, mostLeft,mostRight, listOfP, isTop)	Fungsi untuk mencari titik terjauh dengan rekursi dan divide and queror.
3.	Def myConvexHull(self, P)	Fungsi yang mengurutkan himpunan titik berdasarkan sumbu-x menaik, serta memecah berdasarkan garis utama dan mengembalikannya dalam bentuk numpy array
	Def getDetOf3Points(self,p1,p2,p)	Fungsi mengembalikan nilai determinan (jarak) dari sebuah titik p dan sebuah garis

b. Tangkapan Layar untuk Program

main.py

```
from MyConvexHull import myConvexHull
import numpy as np
import pandas as pd
import matplotlib.pyplot as plt
from sklearn import datasets
print("Pilih dataset: ")
print("1. Iris")
print("2. Breast Cancer")
print("3. Wine")
a = int(input("Masukkan nomor data: "))
 data = datasets.load iris()
elif(a==2):
 data = datasets.load breast cancer()
elif (a==3):
  data=datasets.load_wine()
#create a DataFrame
df = pd.DataFrame(data.data, columns=data.feature names)
df['Target'] = pd.DataFrame(data.target)
print(df.shape)
plt.figure(figsize = (10, 6))
colors = ['b','r','g']
for i in range(0,len(data.feature_names)//2+1,2):
  \label{eq:print(i//2+1,"{}} vs \ \{\}".format(data.feature\_names[i],data.feature\_names[i+1]))
n=int(input("Masukkan nomor data yang mau dianalisis: "))
```

```
#make plot
n=2*(n-1)
plt.title('{} vs {}'.format(data.feature_names[n],data.feature_names[n+1]));
plt.xlabel(data.feature_names[n])
plt.ylabel(data.feature_names[n+1])
for i in range(len(data.target_names)):
    bucket = df[df['Target'] == i]
    bucket = bucket.iloc[:,[n,n+1]].values
    hull = myConvexHull(bucket) #bagian ini diganti dengan hasil implementasi ConvexHull Divide & Conquer
    plt.scatter(bucket[:, 0], bucket[:, 1], label=data.target_names[i])
    for j in range (len(hull.ver)):
        plt.plot([hull.ver[j][0],hull.ver[(j+1)%len(hull.ver)][0]] , [hull.ver[j][1],hull.ver[(j+1)%len(hull.ver)][1]] ,c =colors[i])
plt.legend()
plt.show()
```

```
import numpy as np
class myConvexHull:

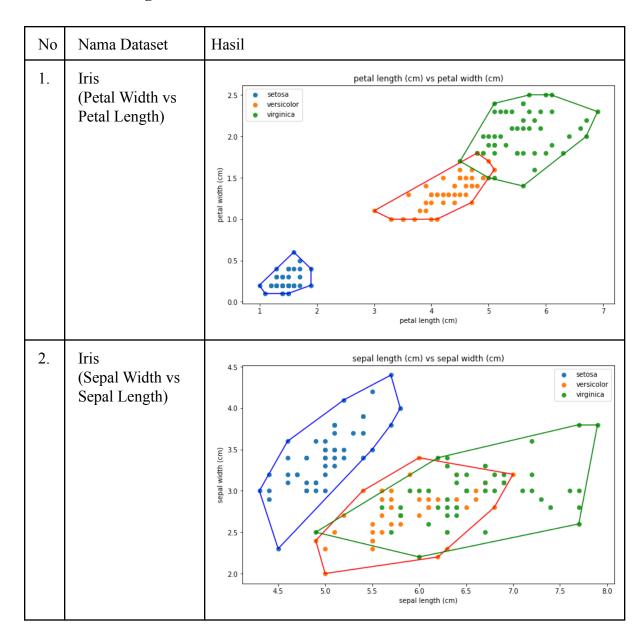
def __init__(self,pairOfSeries):
    self.ver = self.ConvexHull(pairOfSeries)
    self.full = pairOfSeries

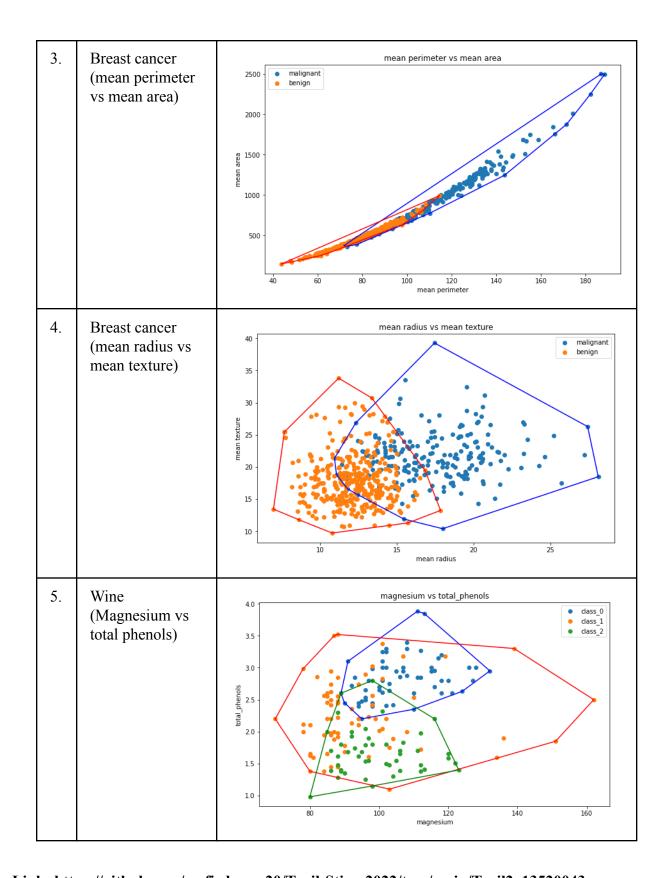
def ConvexHull(self,P):
    P= sorted(P, key=lambda x: x[0])
    a=[P[0]]+self.getPoints(P[0],P[-1],P[1:-1],False)+[P[-1]]+self.getPoints(P[0],P[-1],P[1:-1],True)
    s=np.array(a)
    return s
```

```
def getPoints(self, mostLeft, mostRight, listOfP,isTop):
    if(len(listOfP)==0):
        return []
    elif((self.getDetOf3Points(mostLeft,mostRight,listOfP[0])>0 and not isTop) or(self.getDetOf3Points(mostLeft,mostRight,listOfP[0])<0 and isTop)):
    return []
    else:
        return [listOfP[0]]
    idx=-1
    maxDist = 0
    for i in range(len(listOfP)):
        temp=self.getDetOf3Points(mostLeft,mostRight,listOfP[i])
        if(temp=maxDist and not isTop ):
        idx=1
        maxDist=temp
    elif(temp=maxDist and isTop ):
        idx=-1
        maxDist=temp
    elif(dax=-1):
        return []
    if(idx=-1):
        return []
    if(isTop):
        right=self.getPoints(listOfP[idx],mostRight,listOfP[idx+1:],True)
        left =self.getPoints(mostLeft,listOfP[idx],listOfP[0:idx],True)
        return right=[listOfP[idx]]=left
    else:
    left =self.getPoints(mostLeft,listOfP[idx],listOfP[0:idx],False)
    right=self.getPoints(mostLeft,listOfP[idx],listOfP[idx],False)
    return left+[listOfP[idx]],mostRight,listOfP[idx],False)
    return left+[listOfP[idx]]+right</pre>
```

```
def getDetOf3Points(self,pl,p2,p):
    nilai_kanan=p1[0]*p2[1]+p[0]*p1[1]+p2[0]*p[1]
    nilai_kiri=p[0]*p2[1]+p2[0]*p1[1]+p1[0]*p[1]
    return nilai_kanan -nilai_kiri
```

C. Hasil dari Program





Link: https://github.com/mrfirdauss-20/Tucil-Stima2022/tree/main/Tucil2_13520043