

Práctica 04

DOCENTE	CARRERA	CURSO
Vicente Machaca Arceda	Maestría en Ciencia de la	Algoritmos y Estructura de
	Computación	Datos

PRÁCTICA	TEMA	DURACIÓN
04	Algoritmos de ordenamiento	3 horas

1. Datos de los estudiantes

Grupo: N° 8

- Integrantes:
 - Esai Josue Huaman Meza
 - Alan Jerry Reyes Robles
 - Jorge Luis Zegarra Guardamino
 - Nestor Giraldo Calcinas Huaranga

2. Introducción

Para esta Práctica, se implemetará la estructura multidimensional KD-Tree.

Para esto se usará los códigos dados por el docente en la práctica y así mismo se terminarán de colocar algunos algoritmos faltantes. Luego de ello, se modificará para dos determinadas coordenadas y se mostrarán en index.html y main.html los resultados.

Para todo ello, el lenaguaje de programamción a usar será Java Script.

El repositorio Github se encuentra en el siguiente enlace Estructura KD-Tree. El video explicativo se encuentra en el siguiente enlace Algoritmo Multidimencional KD-Tree-Grupo8.

3. Estructuras de Datos Multidimensional

1. Estructura de datos KD-Tree

La estructura KD-Tree es una estructura de datos de particionado del espacio que organiza los puntos en un Espacio euclídeo de k dimensiones.

La Estructura KD-Tree se puede construir de la siguiente manera:

- Conforme se desciende en el árbol, se emplean ciclos a través de los ejes para seleccionar los planos.
- En cada paso, el punto seleccionado para crear el plano de corte será la mediana de los puntos puestos en el árbol kd, lo que respeta sus coordenadas en el eje que está siendo usado.



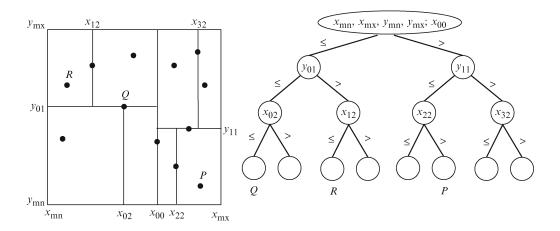


Figura 1: Estructura KD-Tree

4. Implementación

Se desarrolló la estructura KDTree implementando los cambios solicitados en la práctica, los cuales se pueden encontrar en el siguiente repositorio Github Estructura KD-Tree, y se obtienen las siguientes imágenes.

5. Resultados

1. Estructura KD-Tree

• Crear un archivo main.html

```
main.html ×
main.html >  html
  1
       <html>
  2
  3
       <head>
  4
           <title>Kd tree</title>
  5
           <script src= "js/p5.min.js"> </script>
  6
           <script src= "js/kdtree.js"> </script>
           <script src= "js/sketch.js"> </script>
  8
  9
```

Figura 2: Archivo main.html



■ Crear un archivo kdtree.js

```
JS kdtree.js X
js > JS kdtree.js > ...
       k = 2; //grado de profundidad
 12
 13
 14
       class Node {
 15
           constructor(point, axis) {
 16
               this.point = point;
               this.left = null;
 17
               this.right = null;
 18
 19
               this.axis = axis;
 20
 21
 22
```

Figura 3: Archivo kdtree.js

• Construir function getHeight(node) en kdtree.js

```
//Retorna la altura del arbol.
23
24
     function getHeight(node) {
25
         if (node === null) {
             return 0;
26
27
              // Encuentra la altura de cada rama: izq y der
         var lh = getHeight(node.left);
28
         var rh = getHeight(node.right);
29
         return 1 + Math.max(lh, rh);
30
31
```

Figura 4: function getHeight(node)

• Construir function generate dot(node) en kdtree.js

```
33
    //Genera al arbol en formato dot, por ejemplo:
    function generate_dot(node) {
35
       // alert("prueba");
       if (node === null) {
36
           return "";
37
38
39
        var tmp = '';
       40
41
           tmp += generate_dot(node.left);
43
        if (node.right != null) {
    tmp += '"' + node.point.toString() + '"' + ' -> ' + '"' + node.right.point.toString() + '"' + ';\n';
44
45
46
           tmp += generate_dot(node.right);
47
48
49
        return tmp;
50
```

Figura 5: function generate dot(node)



• Construir function build kdtree en kdtree.js

```
//Construye el KD-Tree y retorna el nodo raiz.
     function build_kdtree(points, depth = 0) {
53
54
         var n = points.length;
55
         var axis = depth % k;
56
57
         if (n <= 0) {
58
             return null;
59
60
         if (n == 1) {
61
             return new Node(points[0], axis)
62
63
64
         var median = Math.floor(points.length / 2);
65
     // sort by the axis
66
67
         points.sort(function (a, b) {
68
             return a[axis] - b[axis];
69
70
         var left = points.slice(0, median);
71
72
         var right = points.slice(median + 1);
73
74
75
         var node = new Node(points[median].slice(0, k), axis);
         node.left = build_kdtree(left, depth + 1);
76
77
         node.right = build_kdtree(right, depth + 1);
78
79
         return node;
80
```

Figura 6: function build kdtree

Crear un archivo sketch.js

```
JS sketch.js ×
js > JS sketch.js > ...
  1 var root
      var width
  3
      var height
      var ocanvas
  6
      points = [
                                                // var data = [
  8
          [40, 70],
  9
          [70, 130],
                                                 //[40 ,70] ,
                                                //[70 ,130] ,
 10
          [90, 40],
 11
          [110, 100],
                                                //[90 ,40] ,
 12
          [140, 110],
                                                //[110 , 100] ,
                                                //[140 ,110] ,
          [160, 150]
 13
 14
                                                //[160 , 100]
 15
                              | | | // ];
       function setup() {
          width = 500;
 17
 18
          height = 400;
          let kdtreeCanvas = createCanvas(width, height);
 19
 20
          kdtreeCanvas.parent("kdtreeCanvas");
```

Figura 7: Archivo sketch.js



■ Digraph G

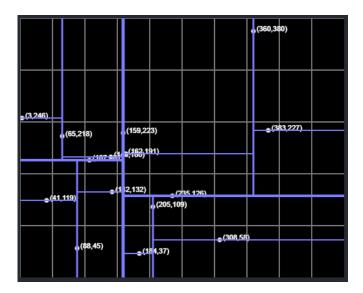


Figura 8: KD-Tree ejemplo

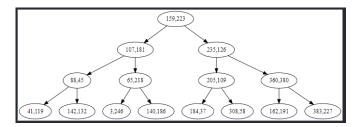


Figura 9: KD-Tree ejemplo

```
Obtener Altura del KDTree: 4

Punto mas cercano por Naive Closest Point:

Generacion de Dot:
digraph G {
"159,223" -> "107,181";
"107,181" -> "88,45";
"88,45" -> "41,119";
"88,45" -> "142,132";
"107,181" -> "65,218";
"65,218" -> "3,246";
"65,218" -> "140,186";
"159,223" -> "235,126";
"235,126" -> "205,109";
"205,109" -> "184,37";
"206,109" -> "308,58";
"235,126" -> "360,380";
"360,380" -> "383,227";
}
```

Figura 10: KD-Tree ejemplo



■ Implemente la función closest point brute force

```
function closest point brute force(points, point) {
 90
          var distance = null;
 91
          var best_distance = null;
 92
 93
          var best point = null;
          for (let i = 0; i < points.length; i++) {
 94
 95
              distance = distanceSquared(points[i], point);
              // console.log(distance);
 96
              if (best_distance === null || distance < best_distance) {
 97
 98
                   best_distance = distance;
 99
                   //best_point = { 'point': points[i], 'distance': distance }
100
                   best_point = points[i];
101
102
103
          return best_point;
104
```

Figura 11: función closest point brute force

■ Implemente la función naive closest point

```
107
      function naive_closest_point(node, point, depth = 0, best = null) {
108
          //algorithm
          //1. best = min(distance(point, node.point), best)
109
          //2. chose the branch according to axis per level
110
111
          //3. recursevely call by branch chosed
112
          if (node === null)
113
              return best;
114
          var axis = depth % k;
115
116
          // if (point[axis] < node.point[axis])</pre>
117
          // console.log("axis",point[axis])
          // console.log("node axis",node.point[axis][1])
118
119
120
121
          var next_best = null; //next best point
122
          var next_branch = null; //next node brach to look for
123
          if (best === null || (distanceSquared(best, point) > distanceSquared(node.point, point)))
124
              next_best = node.point;
125
          else
126
              next_best = best;
127
           // if (point[axis] < node.point[axis])</pre>
          if (point[axis] < node.point[axis])</pre>
128
              next_branch = node.left
129
130
          else
131
              next_branch = node.right
132
          return naive_closest_point(next_branch, point, depth + 1, next_best);
133
```

Figura 12: función naive closest point



■ value el resultado de las dos funciones implementadas anteriormente con este conjunto de datos: [40,70], [70,130], [90,40], [110, 100], [140,110], [160, 100]

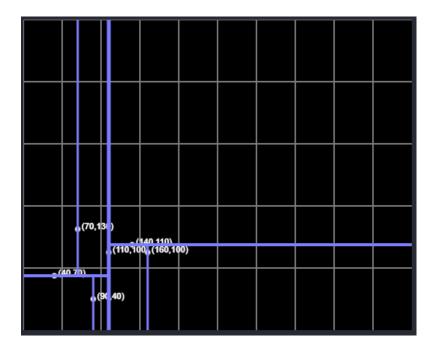


Figura 13: Visualización KD-Tree

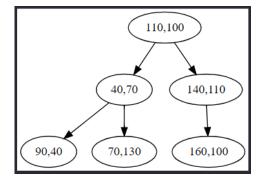


Figura 14: Visualización KD-Tree

```
Obtener Altura del KDTree: 3

Punto mas cercano por Naive Closest Point:

Generacion de Dot:
    digraph G {
        "110,100" -> "40,70";
        "40,70" -> "90,40";
        "40,70" -> "70,130";
        "110,100" -> "140,110";
        "140,110" -> "160,100";
    }
```

Figura 15: Visualización de la Consola del Navegador



■ value el resultado de las dos funciones implementadas anteriormente con este conjunto de datos: [40,70], [70,130], [90,40], [110, 100], [140,110], [160, 100] [150, 30]

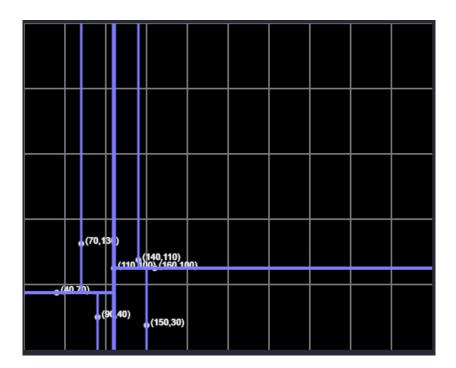


Figura 16: Visualización KD-Tree

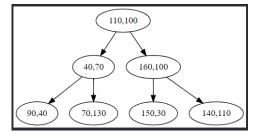


Figura 17: Visualización KD-Tree

```
Obtener Altura del KDTree: 3

Punto mas cercano por Naive Closest Point:

Generacion de Dot:
    digraph G {
      "110,100" -> "40,70";
      "40,70" -> "90,40";
      "40,70" -> "70,130";
      "110,100" -> "160,100";
      "160,100" -> "159,30";
      "160,100" -> "140,110";
      }
```

Figura 18: Visualización de la Consola del Navegador



■ Implemente la función closest point

```
148
      function closest_point(node, point, depth = 0) {
149
          // 1. Set next_branch and opposite_branch to look for according to axis and level
          // 2. Chose best distance between (node.point,next_branch, point)
150
151
          // 3. if (distance(point,best)>abs(point[axis]-node.point[axis])
          // 4. chose best distance between (node.point, opposite_branch, point)
152
153
          if (node == null)
154
155
             return null;
156
          //best = min(distanceSquared(node.point,point));
157
          var axis = depth % k;
158
          var next_branch = null; //next node branch to look for
159
          var opposite_branch = null; // opposite node branch to look for
160
161
          if (point[axis] < node.point[axis]) {</pre>
162
              next_branch = node.left;
163
              opposite_branch = node.right;
164
          } else {
165
             next_branch = node.right;
166
              opposite_branch = node.left;
167
          var best = closer_point(point, closer_point(point, closest_point(next_branch, point, depth + 1), node), best
168
169
170
          if (distanceSquared(best.point, point) > Math.abs(point[node.axis] - node.point[axis])) {
171
              best2 = closer_point(point, closest_point(opposite_branch, point, depth + 1), node);
172
173
174
          best = closer_point(point, best2, best);
175
176
          return best;
```

Figura 19: función closest point

■ Implemente la función KNN

```
159
      function KNN(node, point 2, cant puntos) {
          var closest points = [];
160
161
          for (var i = cant_puntos - 1; i >= 0; i--) {
162
              punto = closest point(node, point 2);
163
              if (punto == null) continue;
164
              punto.estado = false;
165
               closest_points.push(punto);
166
          var ans = []
167
          for (var i = closest_points.length - 1; i >= 0; i--) {
168
               punto = closest points[i];
169
170
               punto.estado = true;
               ans.push(punto.point);
171
172
173
          return ans;
174
```

Figura 20: función KNN



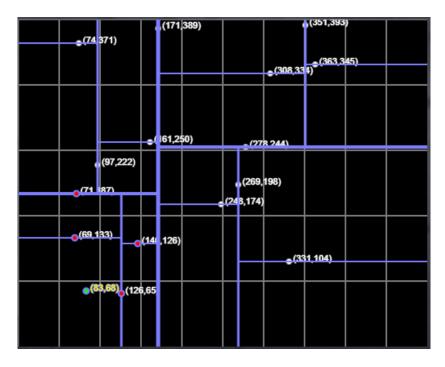


Figura 21: función KNN ejemplo

■ Implemente la función range query circle

```
177
      function range query circle(node, center, radio, queue, depth = 0) {
178
          if (node == null) return null;
179
          var axis = node.axis;
180
181
          var nb = null;
182
          var ob = null;
183
          if (center[axis] < node.point[axis]) {</pre>
184
185
              nb = node.left;
              ob = node.right;
186
187
           } else {
188
              nb = node.right;
189
              ob = node.left;
190
191
          var best = closer_point(center, node, range_query_circle(nb, center, radio, queue, depth + 1));
192
193
194
          if (Math.abs(center[axis] - node.point[axis]) <= radio || distanceSquared(center, best.point) > Math.abs(center_axis]
195
               if (distanceSquared(center, node.point) <= radio) {</pre>
196
                   queue.push(node.point);
197
              best = closer_point(center, best, range_query_circle(ob, center, radio, queue, depth + 1));
198
199
200
          return best;
201
```

Figura 22: función range query circle



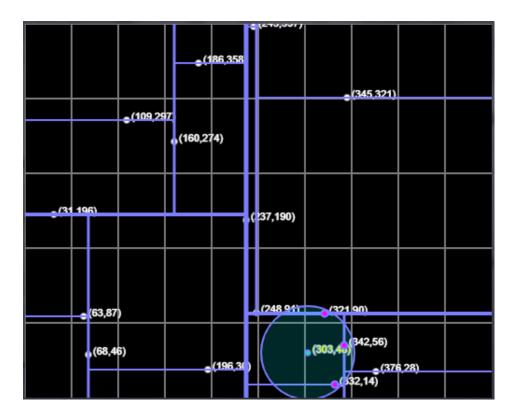


Figura 23: función range query circle ejemplo

■ Implemente la función range query rec

```
function range_query_rect(node, center, hug, queue, depth = 0) {
204
                                              if (node == null) return null;
205
206
                                              var axis = node.axis;
207
                                              var nb = null;
                                              var ob = null;
208
209
210
                                               if (center[axis] < node.point[axis]) {</pre>
211
                                                                nb = node.left;
212
                                                                 ob = node.right;
213
                                               } else {
214
                                                               nb = node.right;
                                                                ob = node.left;
215
216
                                               var best = closer_point(center, node, range_query_rect(nb, center, hug, queue, depth + 1));
217
218
219
                                               if (Math.abs(center[axis] - node.point[axis]) <= hug[axis] * 2 || distanceSquared(center, best.point) > Math
220
                                                                  \text{if } (\texttt{Math.abs}(\texttt{center}[0] - \texttt{node.point}[0]) <= \texttt{hug}[0] \&\& \texttt{Math.abs}(\texttt{center}[1] - \texttt{node.point}[1]) <= \texttt{hug}[1]) \\  \{\texttt{math.abs}(\texttt{center}[0] - \texttt{node.point}[1]) <= \texttt{hug}[1]) \\  \{\texttt{math.abs}(\texttt{center}[1] - \texttt{node.point}[1]) <= \texttt{hug}[1]) \\  \{\texttt{math.abs}(\texttt{center}[1]) <= \texttt{hug}[1]) \\  \{\texttt{math.abs}(\texttt{center}[1]) <= \texttt{hug}[1]) <= \texttt{hug}[1]) \\  \{\texttt{math.abs}(\texttt{center}[1]) <= \texttt{hug}[1]) <= \texttt{
221
222
223
                                                                                   queue.push(node.point);
224
225
                                                                 best = closer_point(center, best, range_query_rect(ob, center, hug, queue, depth + 1));
226
227
228
                                               return best;
229
```

Figura 24: función range query rec



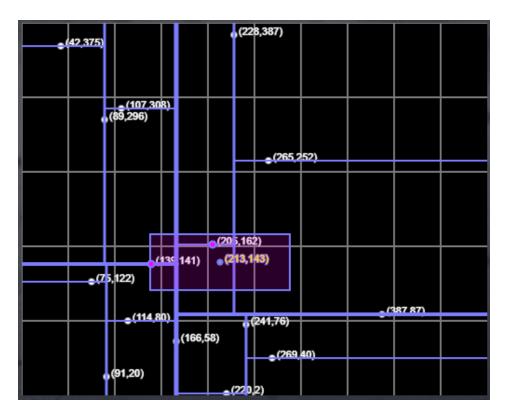


Figura 25: función range query rec ejemplo

6. Conclusiones

- Se comprueba que mediante la implementación del Kdtree como estructura multidimensional, reduce el número de vecinos a buscar, al calcular la distancia del punto objetivo, técnica utilizada en el algoritmo KNN para clasificación en Machine learning.
- El rendimiento de la estructura de datos en inversamente proporcional a la cantidad de los datos, y a su vez, la dimensionalidad del árbol, ya que al incrementar los datos y la dimencionalidad, se irá reduciendo el rendimiento, ya que cuando se vuelve muy denso, puede haber intersecciones indeseadas con vecinos muy cercanos.
- La implementación de algoritmo KD-Tree con tecnologías Html5, JavaScript. P5, ha sido muy intuitivo para comprender el comportamiento de datos multidimensional.