

LAPORAN TUGAS KECIL 2  
IF2211 STRATEGI ALGORITMA  
SEMESTER II TAHUN 2021/2022

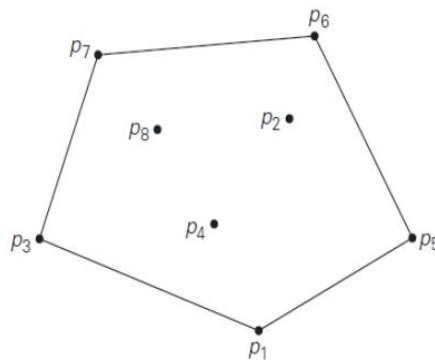
**Implementasi Convex Hull untuk Visualisasi Tes Linear Separability Dataset  
dengan Algoritma Divide and Conquer**

Raka Wirabuana Ninagan || 13520134 || K-02

Tugas ini merupakan tugas untuk mengimplementasikan algoritma *divide & conquer*, berupa pembuatan implementasi Convex Hull untuk visualisasi tes *linear separability dataset*.

**1. Algoritma Divide & Conquer pada Convex Hull**

Convex Hull dibentuk berdasarkan titik-titik terluar yang dihubungkan dengan garis dari kumpulan titik-titik yang ada. Visualisasi dapat dilihat pada gambar ini.

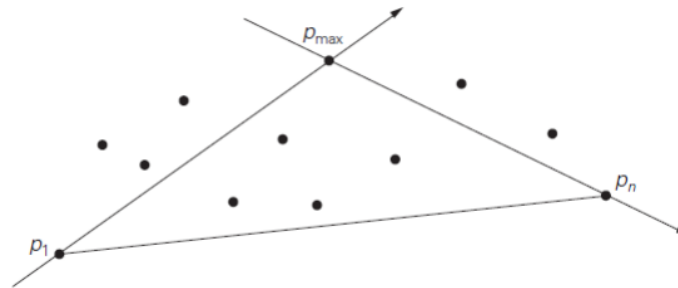


Gambar contoh Convex Hull

Convex Hull dapat ditemukan dengan menggunakan algoritma D&C (Divide and Conquer). Pertama, dibentuk garis yang menghubungkan titik dengan absis paling kiri dan paling kanan. Secara tidak langsung, garis tersebut membagi satu himpunan titik-titik tersebut menjadi 2 bagian. Titik-titik yang berada pada garis yang dibentuk oleh Convex Hull akan diabaikan (terbaginya himpunan titik menjadi dua bagian merupakan penggunaan konsep D&C).

Di masing-masing bagian, dicari titik yang memiliki jarak terpendek (jarak tegak lurus) paling jauh ke garis pembagi. Apabila ada beberapa titik yang menghasilkan Titik tersebut akan menjadi bagian dari Convex Hull. Sekarang, ketiga titik yang membentuk Convex Hull secara tidak langsung membentuk wilayah menjadi bagian dalam dan bagian luar. Titik-titik yang berada pada bagian dalam Convex Hull sementara tersebut akan dikeluarkan dari himpunan kemungkinan

menjadi bagian dari Convex Hull. Dari ketiga titik Convex Hull sementara ini, muncul dua garis baru yang membentuk segitiga dengan garis pertama. Langkah yang sebelumnya dijelaskan (pencarian jarak terpendek paling jauh sampai eliminasi titik-titik yang berada di dalam Convex Hull) akan diulangi lagi di dua bagian yang dipisahkan oleh garis baru tersebut (penerapan algoritma secara rekursif). Detail ilustrasi dapat dilihat pada gambar di bawah ini.



Gambar pembagian himpunan titik dari bagian pertama yang dihasilkan oleh  $p_1$ - $p_n$ . Bagian kiri dari  $p_1$ - $p_{max}$  menjadi bagian baru untuk diterapkan ulang langkah sebelumnya dan bagian kanan dari  $p_{max}$ - $p_n$  menjadi bagian baru juga.

Proses yang dilakukan secara rekursif ini akan menghasilkan titik-titik yang layak dan memasukkannya ke dalam kumpulan titik yang membentuk Convex Hull sebelumnya, sehingga akan terbentuk Convex Hull utuh.

## 2. Source Program

### Program Utama Visualisasi

```
import numpy as np
import pandas as pd
import matplotlib.pyplot as plt
from sklearn import datasets
import math
import random

print("Implementasi Convex Hull")
print("1. Dataset Iris")
print("2. Dataset Wine")
print("3. Dataset Breast Cancer")
option = int(input("Input disini (1, 2, atau 3): "))
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)
print(df.shape)
df.head()

# Visualisasi hasil ConvexHull
plt.figure(figsize = (13, 7))

# Memunculkan warna acak dan memasukkan ke set warna
# Warna berpotensi sama, sehingga apabila terjadi, cukup run ulang
# sampai warna yang didapatkan tidak sama
colorset = []
for itr in range(len(data.target_names)):
    hexstring = "#{:06x}".format(random.randint(0, 0xFFFFFF))
    colorset.append(hexstring)

if option == 1:
    plt.title('Petal Width vs Petal Length')
elif option == 2:
    plt.title('Total phenols vs Flavanoids')
elif option == 3:
    plt.title('Mean Smoothness vs Mean Compactness')
plt.xlabel(data.feature_names[0])
plt.ylabel(data.feature_names[1])

# Menginisiasi matrix berisi Convex Hull
hullMatrix = [[0, 0]]
for i in range(len(data.target_names)):
    bucket = df[df['Target'] == i]
    bucket = bucket.iloc[:, [0, 1]].values
    hull = myConvexHull(bucket)
    plt.scatter(bucket[:, 0], bucket[:, 1], label=data.target_names[i], color=colorset[i])
    for matidx in range(2):
        # Memasukkan convex hull ke dalam hullMatrix
        hullMatrix.append(hull[matidx])
del hullMatrix[0] # Menghapus elemen inisiasi hullMatrix

# Plot Convex Hull
x = 0
while x < len(hullMatrix):
    labelidx = int(x / 2)

```

```

plt.scatter(hullMatrix[x], hullMatrix[x+1], s=10, color=colorset[labelid
x])
plt.plot(hullMatrix[x], hullMatrix[x+1], linewidth=2, color=colorset[lab
elidx])
x += 2
plt.legend()

```

### myConvexHull(bucket)

```

def myConvexHull(bucket):
    # Melakukan pengurutan kumpulan titik dari kiri ke kanan
    # Mengambil titik paling kiri dan paling kanan
    sortedbucket = sortPoint(bucket, 1)
    leftmost = sortedbucket[0]
    rightmost = sortedbucket[len(sortedbucket)-1]

    # Menghapus titik paling kiri dan paling kanan
    sortedbucket = np.delete(sortedbucket, 0, 0)
    sortedbucket = np.delete(sortedbucket, len(sortedbucket)-1, 0)

    # Membuat array kumpulan titik Convex Hull
    theConvexHull = np.vstack((leftmost, rightmost))

    # Menginisiasi dua bagian yang dipisahkan oleh garis pembagi
    # Garis pembagi terbentuk dari leftmost ke rightmost
    # S1 dan S2 terisi (S1 bagian kiri, S2 bagian kanan garis)
    S1 = np.array([[0, 0]])
    S2 = np.array([[0, 0]])
    S1, S2 = detFunction(sortedbucket, leftmost, rightmost, S1, S2)

    # Melakukan divide & conquer
    # -----
    if len(S1) > 0:
        theConvexHull = convexHullRecursive1(S1, leftmost, rightmost, theC
onvexHull)
    if len(S2) > 0:
        theConvexHull = convexHullRecursive2(S2, leftmost, rightmost, theC
onvexHull)
    # -----

    # Mengurutkan titik-titik convex hull agar memutar
    sortedHull = sortConvexHull(theConvexHull)
    x = sortedHull[:,0].tolist()
    y = sortedHull[:,1].tolist()

```

```

# Menyimpan titik absis dan ordinat Convex Hull ke dalam matriks
hull = []
hull.append(x)
hull.append(y)

return hull

```

### **sortConvexHull(theConvexHull)**

```

def sortConvexHull(theConvexHull):
    # Mengambil titik paling kiri dan kanan
    leftmost = theConvexHull[0]
    rightmost = theConvexHull[1]

    # Menghapus titik paling kiri dan kanan
    for d in range(2):
        theConvexHull = np.delete(theConvexHull, 0, axis=0)

    # Menginisiasi dua bagian yang dipisahkan oleh garis pembagi
    # Agar pengurutan titik secara melingkar dapat dilakukan
    up = np.array([[0, 0]])
    bottom = np.array([[0, 0]])
    up, bottom = detFunction(theConvexHull, leftmost, rightmost, up, bottom)

    up = sortPoint(up, 1)
    bottom = sortPoint(bottom, 0)

    # Mengurutkan titik-titik secara melingkar
    sortedHull = np.array([leftmost])
    sortedHull = np.vstack((sortedHull, up))
    sortedHull = np.vstack((sortedHull, rightmost))
    sortedHull = np.vstack((sortedHull, bottom))
    sortedHull = np.vstack((sortedHull, leftmost))

    return sortedHull

```

### **sortPoint(bkt, isAscending)**

```

# Sorting dengan algoritma bubble sort
def sortPoint(bkt, isAscending):
    blen = len(bkt)
    if (isAscending):
        for i in range(blen-1):
            for j in range(0, blen-i-1):
                if bkt[j,0] > bkt[j + 1,0] :

```

```

        bkt[j,0], bkt[j + 1,0] = bkt[j + 1,0], bkt[j,0]
        bkt[j,1], bkt[j + 1,1] = bkt[j + 1,1], bkt[j,1]
    elif (bkt[j,0] == bkt[j + 1,0]):
        leftHigher = bkt[j,1] > bkt[j + 1,1]
        if (leftHigher):
            bkt[j,0], bkt[j + 1,0] = bkt[j + 1,0], bkt[j,0]
            bkt[j,1], bkt[j + 1,1] = bkt[j + 1,1], bkt[j,1]
    else:
        for i in range(blen-1):
            for j in range(0, blen-i-1):
                if bkt[j,0] < bkt[j + 1,0] :
                    bkt[j,0], bkt[j + 1,0] = bkt[j + 1,0], bkt[j,0]
                    bkt[j,1], bkt[j + 1,1] = bkt[j + 1,1], bkt[j,1]
                elif (bkt[j,0] == bkt[j + 1,0]):
                    leftLower = bkt[j,1] < bkt[j + 1,1]
                    if (leftLower):
                        bkt[j,0], bkt[j + 1,0] = bkt[j + 1,0], bkt[j,0]
                        bkt[j,1], bkt[j + 1,1] = bkt[j + 1,1], bkt[j,1]
    return bkt

```

### **detFunction(sortedbucket, leftmost, rightmost, S1, S2)**

```

# Fungsi determinan
# Mengembalikan dua himpunan berisi titik-titik
def detFunction(sortedbucket, leftmost, rightmost, S1, S2):
    for p3 in range(len(sortedbucket)):
        determinant = leftmost[0] * rightmost[1]
        determinant = determinant + sortedbucket[p3,0] * leftmost[1]
        determinant = determinant + rightmost[0] * sortedbucket[p3,1]
        determinant = determinant - sortedbucket[p3,0] * rightmost[1]
        determinant = determinant - rightmost[0] * leftmost[1]
        determinant = determinant - leftmost[0] * sortedbucket[p3,1]

        if determinant > 0:
            left = np.array([[sortedbucket[p3,0], sortedbucket[p3,1]]])
            S1 = np.vstack((S1, left))

        elif determinant < 0:
            right = np.array([[sortedbucket[p3,0], sortedbucket[p3,1]]])
            S2 = np.vstack((S2, right))
    S1 = np.delete(S1, 0, axis=0)
    S2 = np.delete(S2, 0, axis=0)
    return S1, S2

```

### convexHullRecursive1(St, lpoint, rpoint, theConvexHull)

```
# Divide & Conquer untuk mencari Convex Hull
# D & C untuk bagian atas (S1)
def convexHullRecursive1(St, lpoint, rpoint, theConvexHull):
    if len(St) == 1: # Basis
        theConvexHull = np.vstack((theConvexHull, St[0]))
    else: # Rekursif
        # Mengambil titik awal sebagai acuan perbandingan
        maxP = St[0]
        maxPangle = 0
        maxDistanceP = pointToLineLength(maxP, lpoint, rpoint)
        maxPidx = 0

        # Mencari titik terjauh dari garis lpoint - rpoint
        for p in range(1, len(St)):
            p21 = np.array([rpoint[0]-lpoint[0], rpoint[1]-lpoint[1]])
            p13 = np.array([lpoint[0]-St[p,0], lpoint[1]-St[p,1]])
            distance = np.abs(np.cross(p21, p13)) / np.linalg.norm(p21)
            if distance >= maxDistanceP:
                if distance == maxDistanceP:
                    dAngle = angleInP(lpoint, rpoint, St[p])
                    maxAngle = angleInP(lpoint, rpoint, maxP)
                    if (dAngle > maxAngle):
                        maxP = St[p]
                        maxDistanceP = distance
                        maxPidx = p
                else:
                    maxP = St[p]
                    maxDistanceP = distance
                    maxPidx = p

        # Menyimpan titik terjauh ke convex hull
        convexPoint = np.array([[maxP[0], maxP[1]]])
        theConvexHull = np.vstack((theConvexHull, convexPoint))
        St = np.delete(St, maxPidx, axis=0)

        # Mengeliminasi titik-titik yang berada di dalam convex hull
        pt = 0
        looplevelength = len(St)
        while (pt < looplevelength):
            if insideTriangle(St[pt], lpoint, rpoint, maxP):
                St = np.delete(St, pt, axis=0)
                looplevelength -= 1
            else:
```

```

        pt += 1

    S1 = np.array([[0, 0]])
    S2 = np.array([[0, 0]])
    S1, S2 = detFunction(St, lpoint, maxP, S1, S2)

    if len(S1) > 0:
        theConvexHull = convexHullRecursive1(S1, lpoint, maxP, theConvexHull)
    if len(S2) > 0:
        theConvexHull = convexHullRecursive1(S2, maxP, rpoint, theConvexHull)
    return theConvexHull

```

### **convexHullRecursive2(St, lpoint, rpoint, theConvexHull)**

```

def convexHullRecursive2(St, lpoint, rpoint, theConvexHull):
    if len(St) == 1:
        theConvexHull = np.vstack((theConvexHull, St[0]))
    else:
        maxP = St[0]
        maxPangle = 0
        maxDistanceP = pointToLineLength(maxP, lpoint, rpoint)
        maxPidx = 0

        for p in range(1, len(St)):
            p21 = np.array([rpoint[0]-lpoint[0], rpoint[1]-lpoint[1]])
            p13 = np.array([lpoint[0]-St[p,0], lpoint[1]-St[p,1]])
            distance = np.abs(np.cross(p21, p13)) / np.linalg.norm(p21)
            if distance >= maxDistanceP:
                if distance == maxDistanceP:
                    dAngle = angleInP(lpoint, rpoint, St[p])
                    maxAngle = angleInP(lpoint, rpoint, maxP)
                    if (dAngle > maxAngle):
                        maxP = St[p]
                        maxDistanceP = distance
                        maxPidx = p
                else:
                    maxP = St[p]
                    maxDistanceP = distance
                    maxPidx = p

        convexPoint = np.array([[maxP[0], maxP[1]]])
        theConvexHull = np.vstack((theConvexHull, convexPoint))
        St = np.delete(St, maxPidx, axis=0)

```



```

    pt = 0
    looplevelength = len(St)
    while (pt < looplevelength):
        if insideTriangle(St[pt], lpoint, rpoint, maxP):
            St = np.delete(St, pt, axis=0)
            looplevelength -= 1
        else:
            pt += 1

    S1 = np.array([[0, 0]])
    S2 = np.array([[0, 0]])
    S1, S2 = detFunction(St, lpoint, maxP, S1, S2)

    if len(S1) > 0:
        theConvexHull = convexHullRecursive2(S1, maxP, rpoint, theConvexHull)
    if len(S2) > 0:
        theConvexHull = convexHullRecursive2(S2, lpoint, maxP, theConvexHull)
    return theConvexHull

```

### pointToLineLength(targetpoint, lpoint, rpoint)

```

# Algoritma menentukan jarak terdekat (tegak lurus) dari sebuah titik ke garis
# Rumus implementasi berdasarkan parameter 3 titik, bukan 1 garis dan 1 titik
def pointToLineLength(targetpoint, lpoint, rpoint):
    p21 = np.array([rpoint[0]-lpoint[0], rpoint[1]-lpoint[1]])
    p13 = np.array([lpoint[0]-targetpoint[0], lpoint[1]-targetpoint[1]])
    distance = np.abs(np.cross(p21, p13)) / np.linalg.norm(p21)
    return distance

```

### insideTriangle(pT, p1, p2, p3)

- Fungsi sign dianggap sebagai satu kesatuan dari fungsi insideTriangle

```

def sign(p1, p2, p3):
    return (p1[0]-p3[0]) * (p2[1]-p3[1]) - (p2[0]-p3[0]) * (p1[1]-p3[1])

# Algoritma menentukan sebuah titik ada di dalam 3 titik lainnya atau tidak
def insideTriangle(pT, p1, p2, p3):
    dis1 = sign(pT, p1, p2)

```

```

dis2 = sign(pT, p2, p3)
dis3 = sign(pT, p3, p1)

negative = (dis1 < 0) or (dis2 < 0) or (dis3 < 0)
positive = (dis1 > 0) or (dis2 > 0) or (dis3 > 0);

verdict = not (positive and negative)
return verdict

```

### **angleInP(pa, pb, pT)**

- Fungsi rangesquare dianggap sebagai satu kesatuan dari fungsi angleInP

```

def rangesquare(p1,p2):
    return (p1[0]-p2[0])**2 + (p1[1]-p2[1])**2

# Algoritma menentukan besar sudut di sebuah titik yang terbentuk oleh 3 titik
def angleInP(pa, pb, pT):
    absquare = rangesquare(pa, pb)
    bTsquare = rangesquare(pb, pT)
    Tasquare = rangesquare(pT, pa)

    abreal = math.sqrt(absquare)
    bTreal = math.sqrt(bTsquare)
    Tareal = math.sqrt(Tasquare)
    above = (absquare + bTsquare - Tasquare)
    bottom = (absquare * bTsquare * 2)
    targetAngle = math.acos(above / bottom);
    targetAngle *= (180 / math.pi);

    return targetAngle

```

### **3. Screenshot input dan output**

Input dan output visualisasi convex hull (program utama)

Program akan ditunjukkan hasilnya dengan menggunakan dua dataset yang berbeda, yaitu load\_iris(), load\_wine(), dan load\_breast\_cancer(). Dataset berasal dari **sklearn**.

Input load\_iris () :

Implementasi Convex Hull

1. Dataset Iris

2. Dataset Wine

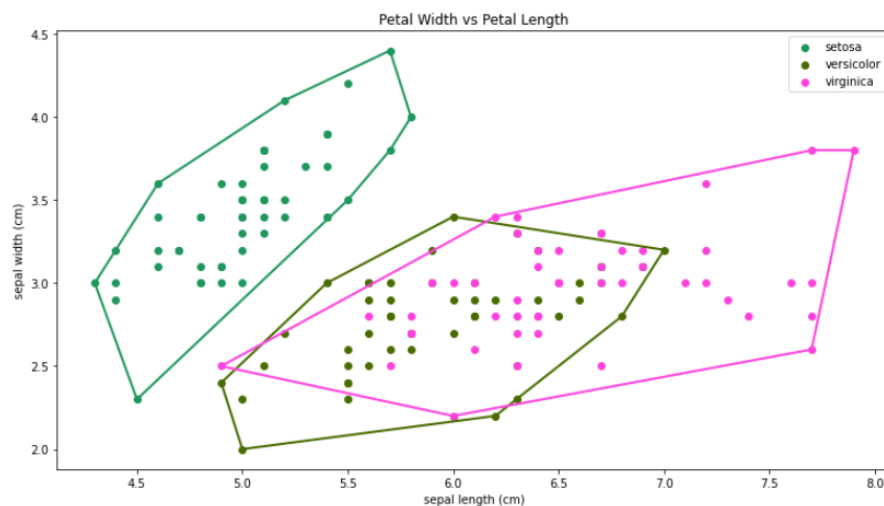
3. Dataset Breast Cancer

Input disini (1, 2, atau 3): 1

(150, 5)

	sepal length (cm)	sepal width (cm)	petal length (cm)	petal width (cm)	Target
0	5.1	3.5	1.4	0.2	0
1	4.9	3.0	1.4	0.2	0
2	4.7	3.2	1.3	0.2	0
3	4.6	3.1	1.5	0.2	0
4	5.0	3.6	1.4	0.2	0

Output :



Input load\_wine() (detail input dapat dilihat dengan cara lakukan run di file ipynb nya):

Implementasi Convex Hull

1. Dataset Iris

2. Dataset Wine

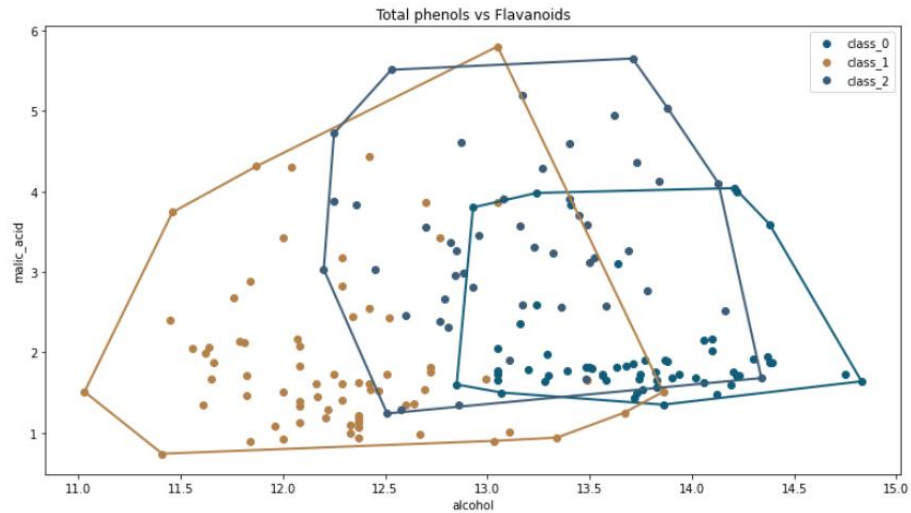
3. Dataset Breast Cancer

Input disini (1, 2, atau 3): 2

(178, 14)

	alcohol	malic_acid	ash	alcalinity_of_ash	magnesium	total_phenols	flavanoids	nonflavanoid_phenols	proanthocyanins	color_intensity	hue
0	14.23	1.71	2.43	15.6	127.0	2.80	3.06	0.28	2.29	5.64	1.04
1	13.20	1.78	2.14	11.2	100.0	2.65	2.76	0.26	1.28	4.38	1.05
2	13.16	2.36	2.67	18.6	101.0	2.80	3.24	0.30	2.81	5.68	1.03
3	14.37	1.95	2.50	16.8	113.0	3.85	3.49	0.24	2.18	7.80	0.86
4	13.24	2.59	2.87	21.0	118.0	2.80	2.69	0.39	1.82	4.32	1.04

Output :

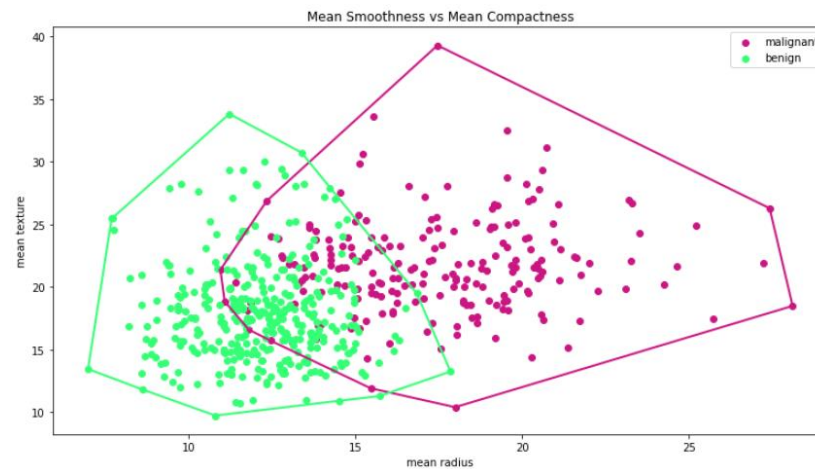


Input `load_breast_cancer()` (detail input dapat dilihat dengan cara lakukan run di file ipynb nya):

```
Implementasi Convex Hull
1. Dataset Iris
2. Dataset Wine
3. Dataset Breast Cancer
Input disini (1, 2, atau 3): 3
(569, 31)
```

	mean radius	mean texture	mean perimeter	mean area	mean smoothness	mean compactness	mean concavity	mean concave points	mean symmetry	mean fractal dimension	radius error	texture error	perimeter error	area error	smooth e
0	17.99	10.38	122.80	1001.0	0.11840	0.27760	0.3001	0.14710	0.2419	0.07871	1.0950	0.9053	8.589	153.40	0.00
1	20.57	17.77	132.90	1326.0	0.08474	0.07864	0.0869	0.07017	0.1812	0.05667	0.5435	0.7339	3.398	74.08	0.00
2	19.69	21.25	130.00	1203.0	0.10960	0.15990	0.1974	0.12790	0.2069	0.05999	0.7456	0.7869	4.585	94.03	0.00
3	11.42	20.38	77.58	386.1	0.14250	0.28390	0.2414	0.10520	0.2597	0.09744	0.4956	1.1560	3.445	27.23	0.00
4	20.29	14.34	135.10	1297.0	0.10030	0.13280	0.1980	0.10430	0.1809	0.05883	0.7572	0.7813	5.438	94.44	0.01

Output :



#### 4. Alamat *drive* berisi kode program.

Paket program dapat diakses melalui repository github saya:

<https://github.com/rkvilena/IF2211-myConvexHull-13520134.git>

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. <b>Bonus:</b> program dapat menerima input dan menuliskan output untuk dataset lainnya.	√	