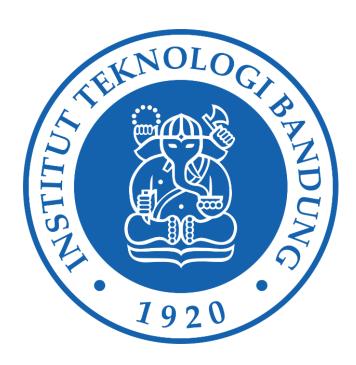
Laporan Tugas Kecil 2

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

Mata Kuliah IF2211 - Strategi Algoritma



Oleh:

Nama : Roby Purnomo

NIM : 13520106

Kelas : 01

PROGRAM STUDI TEKNIK INFORMATIKA

SEKOLAH TEKNIK ELEKTRO DAN INFORMATIKA

INSTITUT TEKNOLOGI BANDUNG

2021/2022

Daftar Isi

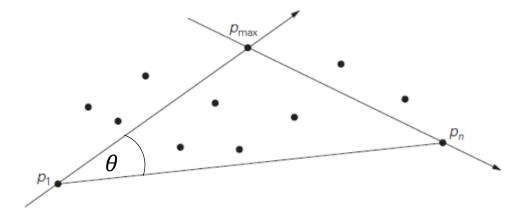
Bab I : Teori Dasar dan Spesifikasi	2
Algoritma Divide and Conquer	2
Bab II : Source Program (Bahasa Python)	3
Modularity Program	3
ConvexHull.py	3
iris.py	5
main.py	6
Bab III : Testing	8
Main Program	8
Iris	8
breast_cancer	9
digits	9
linnerud	9
wine	10
Bab IV : Kesimpulan dan Saran	11
Kesimpulan	11
Saran	11

Bab I : Teori Dasar dan Spesifikasi

Algoritma Divide and Conquer

Algoritma yang digunakan pada program ini yaitu mengimplementasikan strategi Divide and Conquer dengan langkah-langkah sebagai berikut.

- 1. Mula-mula cari titik yang terletak paling kiri dan paling kanan pada himpunan titik S dan simpan sebagai p1 dan pn
- 2. Lalu bagi menjadi 2 persoalan yaitu Convex Hull untuk titik di atas (top) garis p1-pn dan titik di bawah (bot) garis p1-pn yang dicek dengan menggunakan rumus determinan dan lalu membuat array baru dengan himpunan S yang memenuhi syarat untuk Convex Hull Top dan Bot tadi.
- 3. Pada Convex Hull Top dan Convex Hull Bot, cari titik ekstrem, yaitu titik terjauh dari garis p1-pn yang terletak di atas/kiri dari garis p1-pn untuk Convex Hull Top dan di bawah/kanan untuk Convex Hull Bot. Jika terdapat titik dengan jarak ke garis p1-pn sama, maka pilih titik yang memiliki sudut *θ* pada gambar di bawah ini yang paling besar. Simpan titik ekstrem tersebut sebagai **pmax**.



- 4. Lalu dengan menggunakan prinsip divide and conquer, bagi permasalahan menjadi tingkat yang lebih kecil yaitu lakukan Convex Hull untuk bagian kiri dan kanan, yakni untuk garis p1-pmax dan pmax-pn dan menyimpan hasil return sebagai *left* dan *right*.
- 5. Lalu setelah melakukan divide, langkah terakhir adalah dengan melakukan merge yakni *left* + **pmax** + *right*, dan jika tidak ada nilai ekstremnya maka akan mengembalikan array kosong (sebagai basis)

Bab II : Source Program (Bahasa Python)

Dapat dilihat secara full pada alamat github di bawah ini.

https://github.com/robypurnomo/tucil_2_stima

Modularity Program

ConvexHull.py

```
import numpy as np
from math import atan2, pi

# Mengecek letak titik pada zona atas atau bawah atau pada garis

def zoneCheck(p1, pn, p):
    x1 = p1[0]
    x2 = pn[0]
    x3 = p[0]
    y1 = p1[1]
    y2 = pn[1]
    y3 = p[1]
    det = x1*y2 + x3*y1 + x2*y3 - x3*y2 - x2*y1 - x1*y3
    if det == 0 or x3 < x1 or x3 > x2 or (x3 == x1 and x3 == x2 and y3 == y1 and y3 == y2):
        return 0
    elif det > 0 :
```

```
return 1
    else :
        return -1
# Menghitung jarak titik ke garis
def distance(pa, pb, px) :
   pa = np.array(pa)
    pb = np.array(pb)
    px = np.array(px)
    return abs(np.linalg.norm(np.cross(pb-pa, pa-px))/np.linalg.norm(pb-
pa))
# Menghitung sudut diantara tiga titik
def angle(p1, pmax, pn) :
    x1, y1 = p1[0] - pmax[0], p1[1] - pmax[1]
    x3, y3 = pn[0] - pmax[0], pn[1] - pmax[1]
    a = atan2(y1, x1)
   c = atan2(y3, x3)
    if a < 0: a += pi*2
    if c < 0: c += pi*2
    return (pi*2 + c - a) if a > c else (c - a)
# ConvexHull Recursive
def ConvexHullRec(bucket, p1, pn, value) :
    idx = -1
    dis = 0
    for i in range (len(bucket)) :
        if distance(pn, p1, bucket[i]) > dis or (distance(pn, p1,
bucket[i]) == dis and dis != 0 and angle(p1, bucket[i], pn) > angle(p1,
bucket[idx], pn)) :
            dis = distance(pn, p1, bucket[i])
            idx = i
    if idx != -1 :
        bucketleft = []
        bucketright = []
        for i in range (len(bucket)) :
            if zoneCheck(p1, bucket[idx], bucket[i]) == value :
                bucketleft.append(bucket[i])
            if zoneCheck(bucket[idx], pn, bucket[i]) == value :
                bucketright.append(bucket[i])
        left = ConvexHullRec(bucketleft, p1, bucket[idx], value)
        right = ConvexHullRec(bucketright, bucket[idx], pn, value)
        return left + [bucket[idx]] + right
    else :
        return []
# Implementasi ConvexHull
def myConvexHull(bucket) :
```

```
bucketlist = bucket.tolist()
p1 = bucketlist[0]
pn = bucketlist[0]
for i in range(len(bucketlist)) :
    if (bucketlist[i][0] < p1[0]) :</pre>
        p1 = bucketlist[i]
    elif (bucketlist[i][0] == p1[0] and bucketlist[i][1] < p1[0]) :</pre>
        p1 = bucketlist[i]
    if (bucketlist[i][0] > pn[0]) :
        pn = bucketlist[i]
    elif (bucketlist[i][0] == pn[0] and bucketlist[i][1] > pn[0]) :
        pn = bucketlist[i]
buckettop = []
bucketbot = []
for i in range (len(bucket)) :
    if zoneCheck(p1, pn, bucket[i]) == 1 :
        buckettop.append(bucket[i])
    elif zoneCheck(p1, pn, bucket[i]) == -1 :
        bucketbot.append(bucket[i])
array_point_top = [p1]
array_point_bot = [p1]
top = ConvexHullRec(buckettop, p1, pn, 1)
bot = ConvexHullRec(bucketbot, p1, pn, -1)
array_point_top += top + [pn]
array_point_bot += bot + [pn]
x = []
y = []
for i in range (len(array_point_top)) :
    x.append(array_point_top[i][0])
    y.append(array_point_top[i][1])
for i in range (len(array_point_bot)-1, -1, -1) :
    x.append(array_point_bot[i][0])
    y.append(array_point_bot[i][1])
return x,y
```

iris.py

```
import pandas as pd
```

```
import matplotlib.pyplot as plt
from sklearn import datasets
from lib.convexHull.ConvexHull import myConvexHull
def iris() :
    data = datasets.load_iris()
    # create a DataFrame
    df = pd.DataFrame(data.data, columns=data.feature_names)
    df['Target'] = pd.DataFrame(data.target)
    print(df.shape)
    df.head()
    # visualisasi ConvexHull
    plt.figure(figsize = (10, 6))
    colors = ['b','r','g']
    plt.title('mean radius vs mean texture')
    plt.xlabel(data.feature names[0])
    plt.ylabel(data.feature names[1])
    for i in range(len(data.target_names)):
        bucket = df[df['Target'] == i]
        bucket = bucket.iloc[:,[0,1]].values
        x, y = myConvexHull(bucket)
        plt.scatter(bucket[:, 0], bucket[:, 1], label=data.target_names[i])
        plt.plot(x, y, colors[i])
    plt.legend()
    plt.show()
```

main.py

```
from lib.iris import iris
from lib.digits import digits
from lib.linnerud import linnerud
from lib.wine import wine
from lib.breast_cancer import breast_cancer

while (True):

    print("Data mana yang ingin anda visualisasikan convex hull-nya ?")
    print("1. Iris")
    print("2. Breast_Cancer")
    print("3. Digits")
    print("4. Linnerud")
    print("5. Wine")
    print("6. Exit")
```

```
print()

choice = int(input("Pilihan anda >> "))

if choice == 1:
    iris()

elif choice == 2:
    breast_cancer()

elif choice == 3:
    digits()

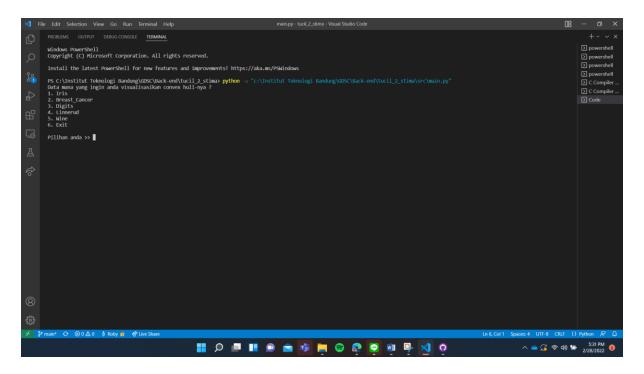
elif choice == 4:
    linnerud()

elif choice == 5:
    wine()

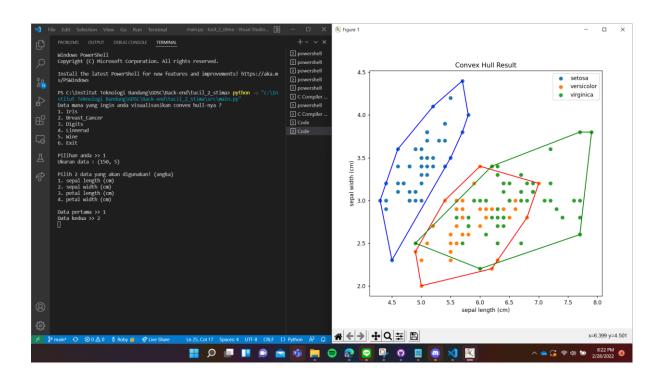
elif choice == 6:
    break
```

Bab III: Testing

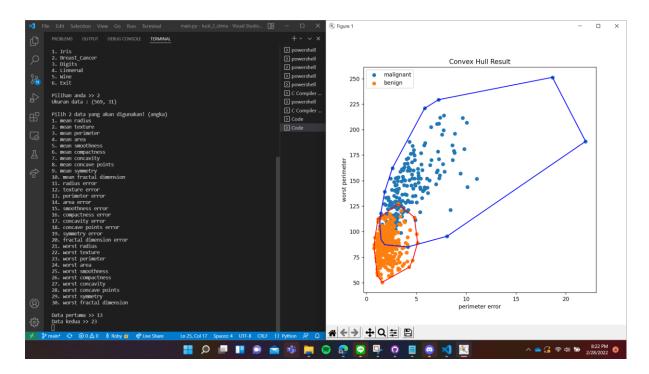
Main Program



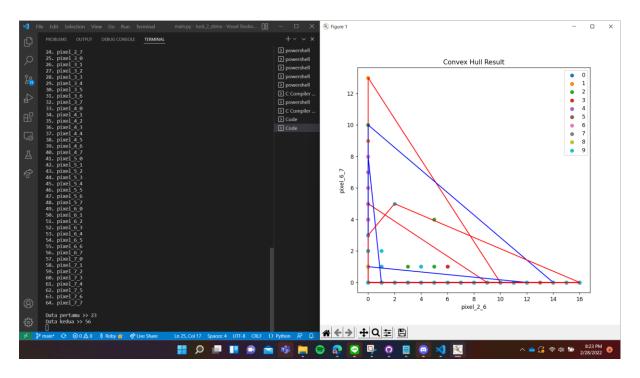
Iris



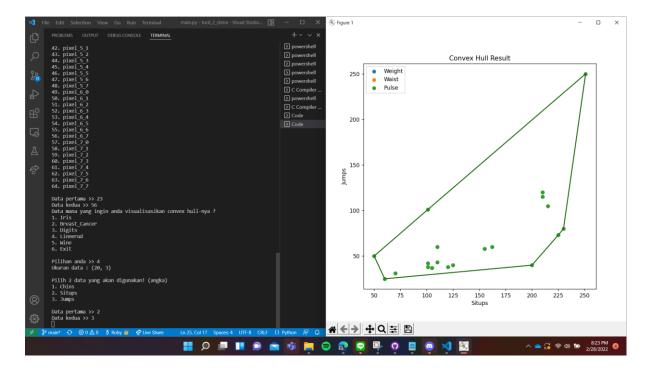
$breast_cancer$



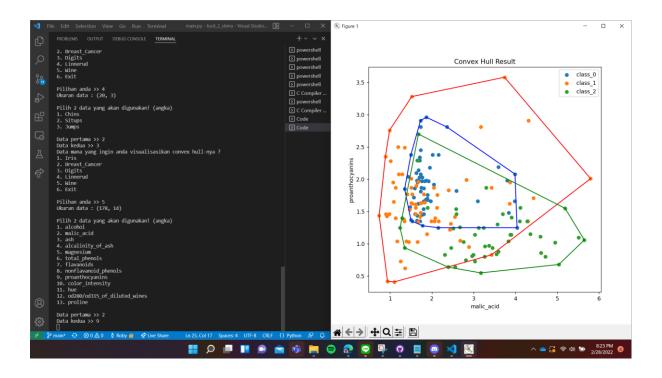
digits



linnerud



wine



Bab IV: Kesimpulan dan Saran

Kesimpulan

Saya berhasil membuat Implementasi Convex Hull untuk "Visualisasi Tes Linear Separability Dataset dengan Algoritma Divide and Conquer" dengan bahasa pemrograman python dengan spesifikasi dan sejauh ini belum ada solusi dari program yang terlewat dan/atau tidak tepat. Dan juga saya melakukan testing untuk sampel darta lain yaitu iris, wine, breast_cancer, digits, dan linnerud

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		

Saran

Kedepannya mungkin dapat ditemukan algoritma yang lebih baik daripada algoritma Divide and Conquer yang diimplementasikan pada program kali ini dalam segi kompleksitas maupun efektifitas.