**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](#_Toc96969391)

[**Algoritma Divide and Conquer** 2](#_Toc96969392)

[**Bab II : Source Program (Bahasa Python)** 3](#_Toc96969393)

[**Modularity Program** 3](#_Toc96969394)

[**ConvexHull.py** 3](#_Toc96969395)

[**iris.py** 5](#_Toc96969396)

[**main.py** 6](#_Toc96969397)

[**Bab III : Testing** 8](#_Toc96969398)

[**Main Program** 8](#_Toc96969399)

[**Iris** 8](#_Toc96969400)

[**breast\_cancer** 9](#_Toc96969401)

[**digits** 9](#_Toc96969402)

[**linnerud** 9](#_Toc96969403)

[**wine** 10](#_Toc96969404)

[**Bab IV : Kesimpulan dan Saran** 11](#_Toc96969405)

[**Kesimpulan** 11](#_Toc96969406)

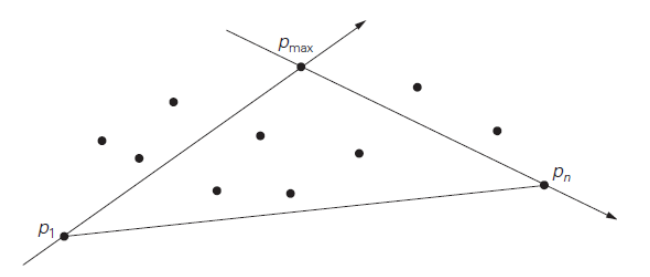
[**Saran** 11](#_Toc96969407)

# **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 pada gambar di bawah ini yang paling besar. Simpan titik ekstrem tersebut sebagai **pmax**.



1. 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***.
2. 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*](https://github.com/robypurnomo/tucil_2_stima)

## **Modularity Program**

├───src

│   ├───lib

│   │   ├───convexHull

│   │   │   └───ConvexHull.py

│   |   ├───iris.py

│   |   ├───breast\_cancer.py

│   |   ├───digits.py

│   |   ├───wine.py

│   |   └───linnerud.py

│   └───main.py

├───docs

│   ├───Laporan Tugas Kecil 2.pdf

│   └───Laporan Tugas Kecil 2.docx

├───testing

└───README.md

## **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]) :

            p1 = bucketlist[i]

        elif (bucketlist[i][0] == p1[0] and bucketlist[i][1] < p1[0]) :

            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:

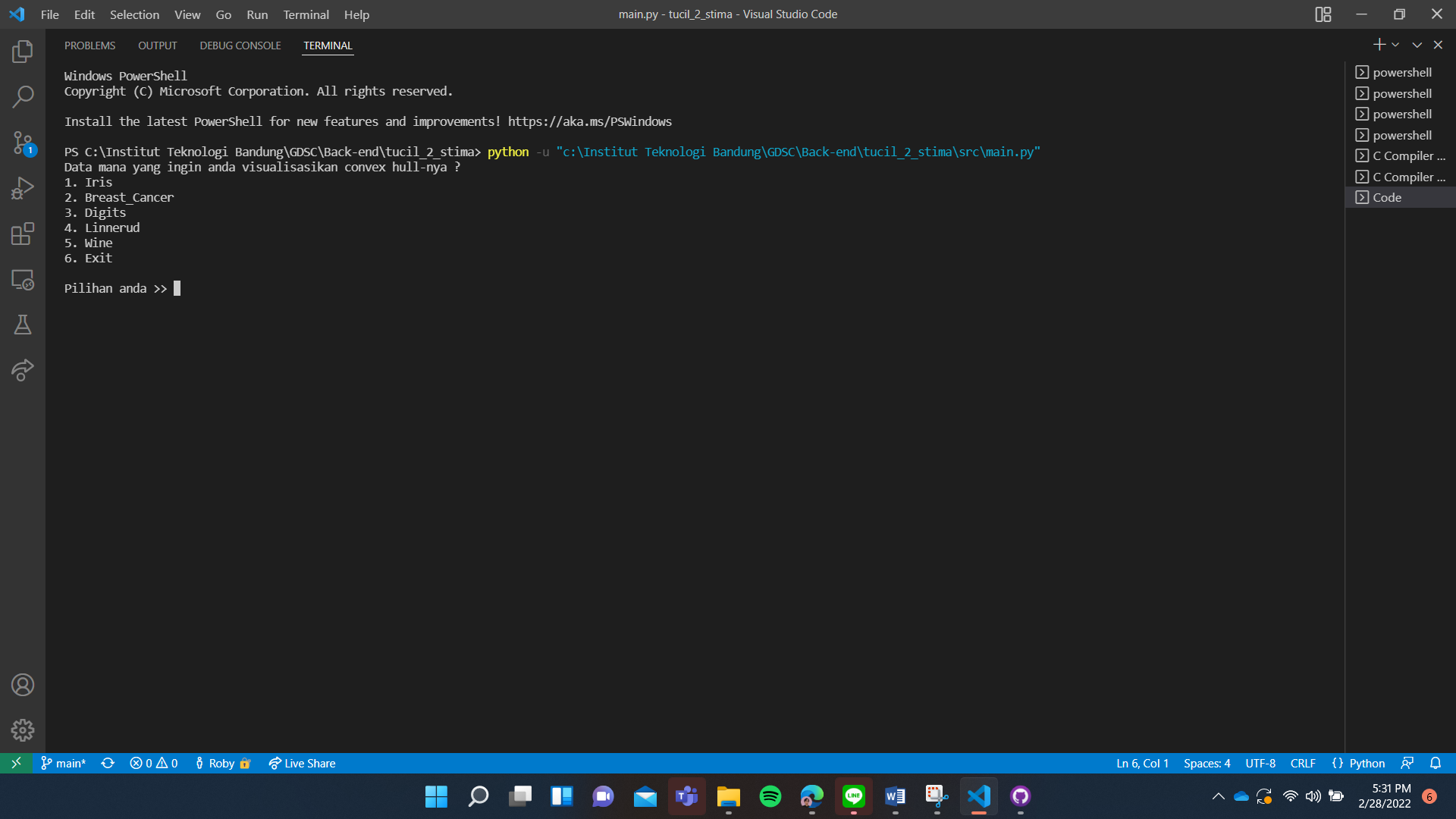
        wine()

    elif choice == 6:

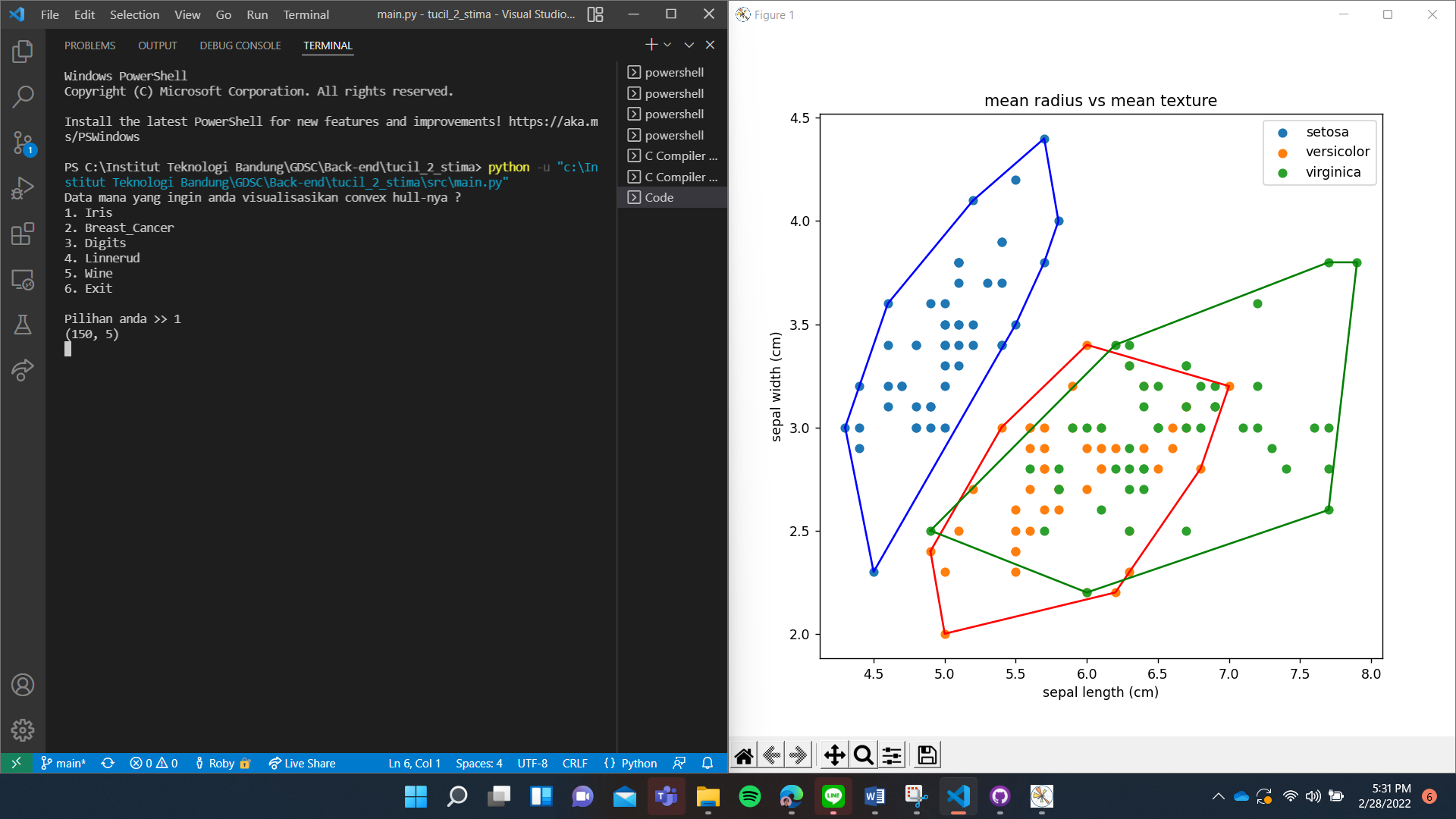
        break

# **Bab III : Testing**

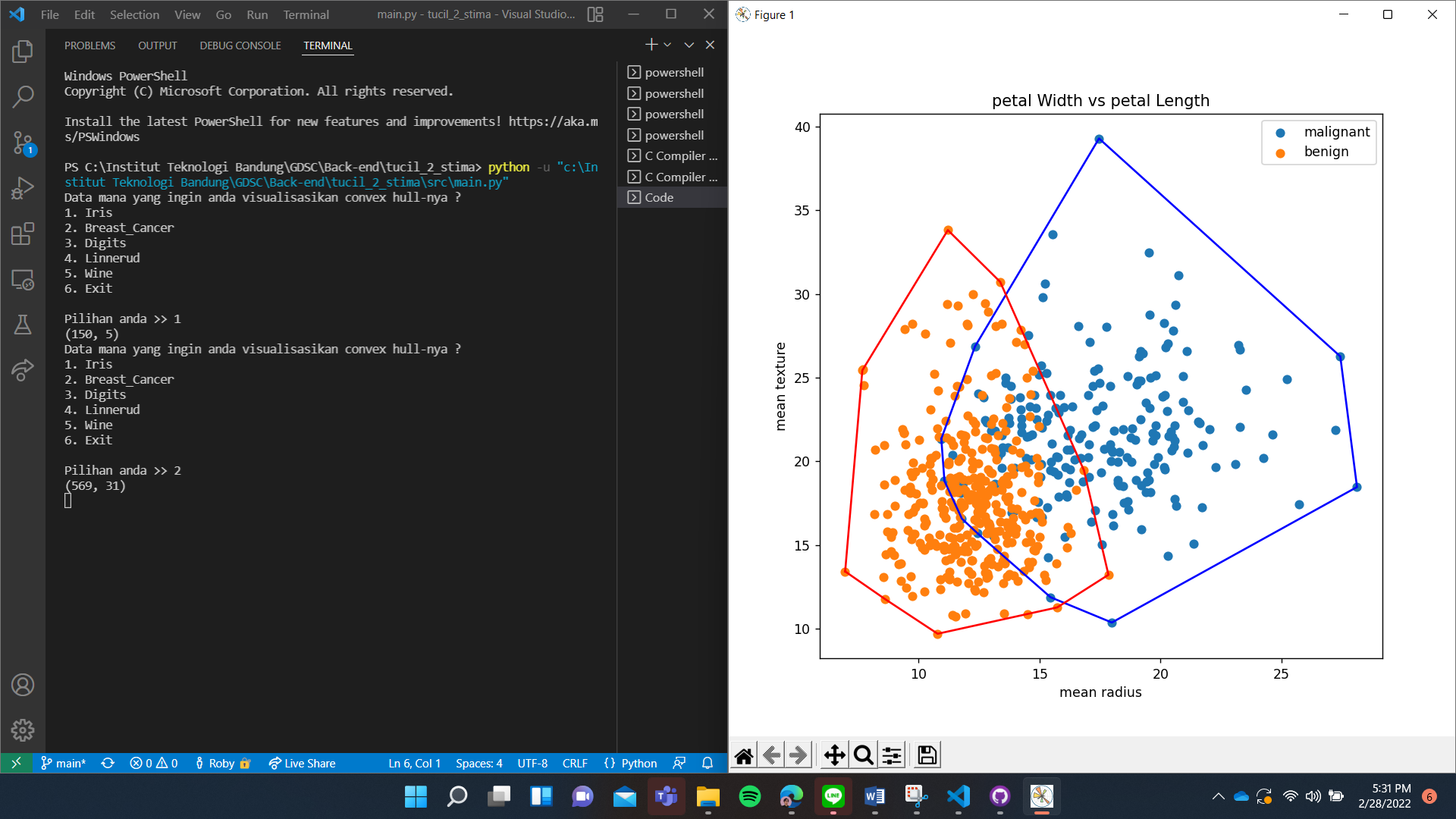
## **Main Program**



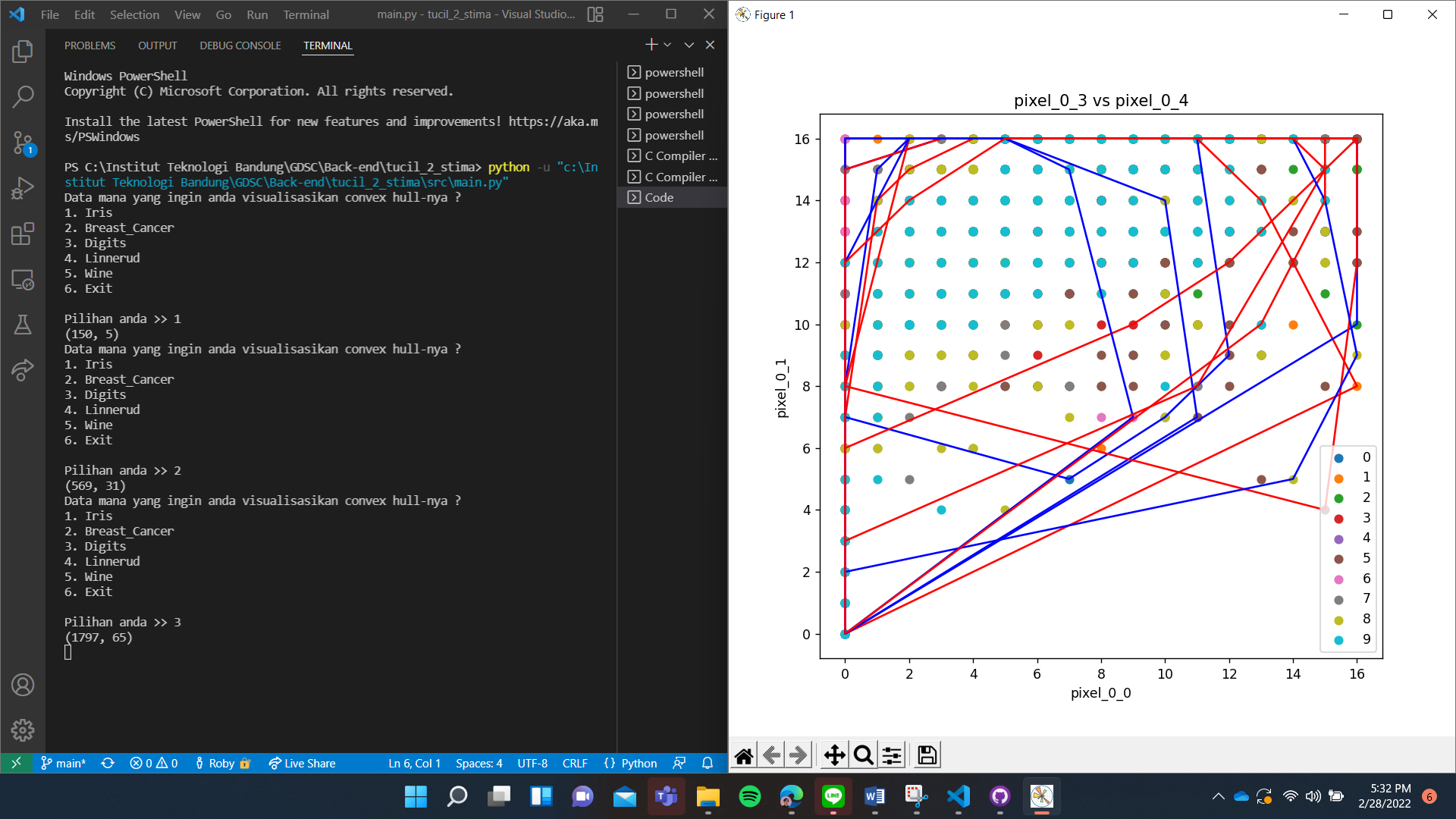
## **Iris**



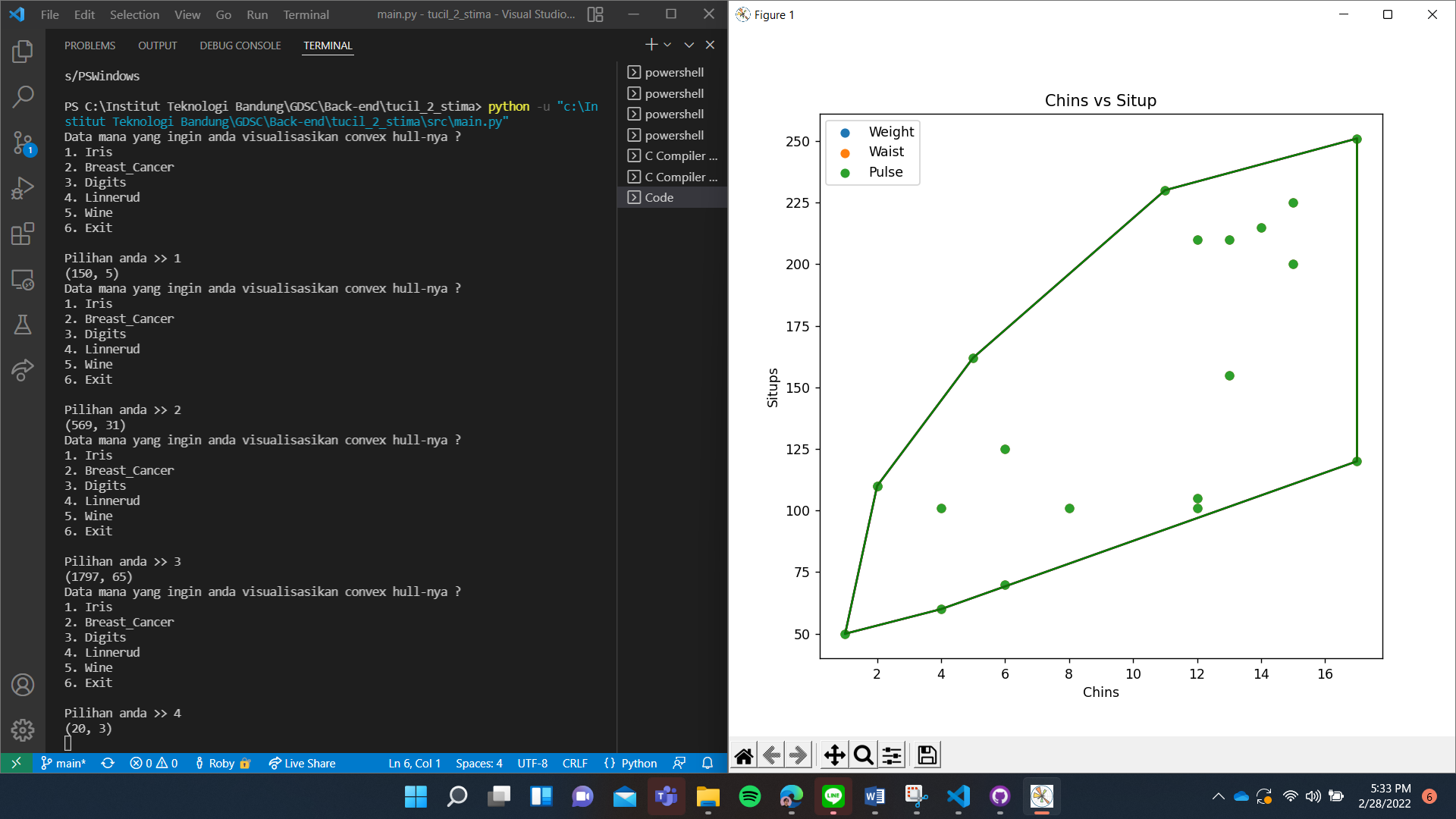
## **breast\_cancer**



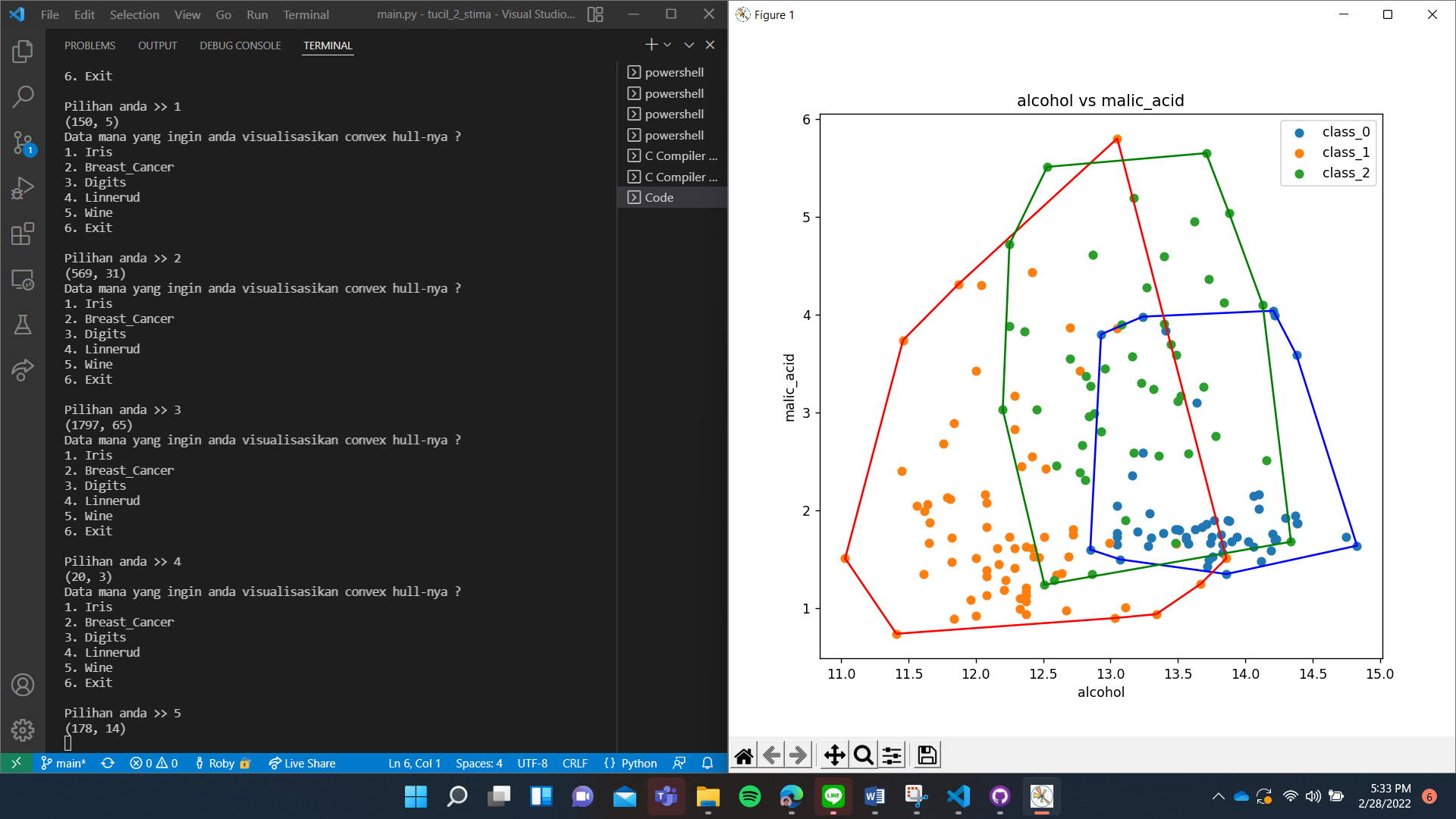
## **digits**



## **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.