



LYCÉE LECONTE DE LISLE

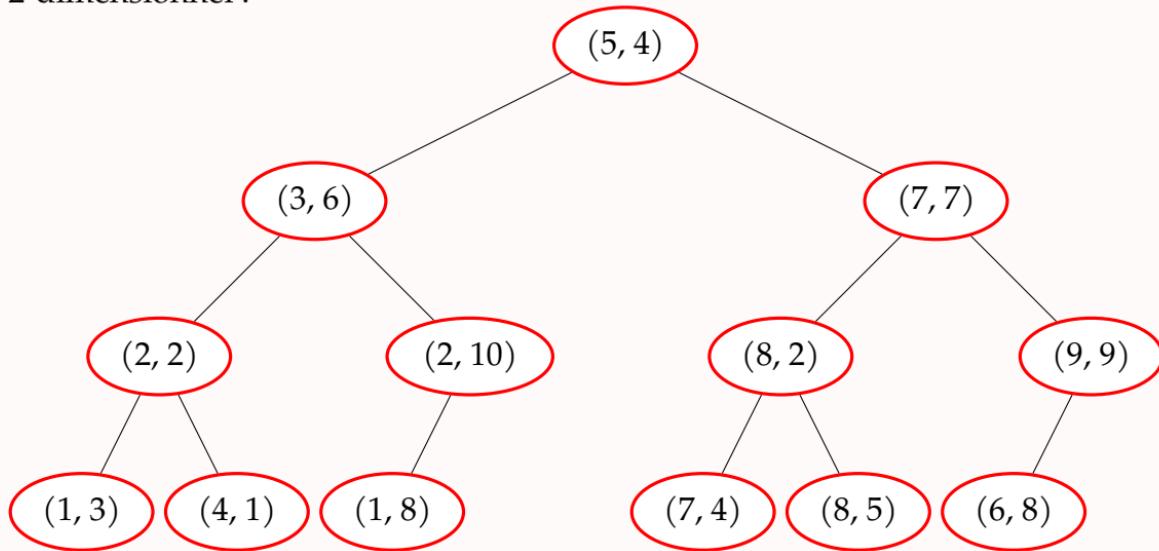
Arbres k-dimensionnels

Vincent Picard

1

Principe

Il est plus facile de représenter la situation pour $k = 2$. Voici un exemple d'arbre 2-dimensionnel :

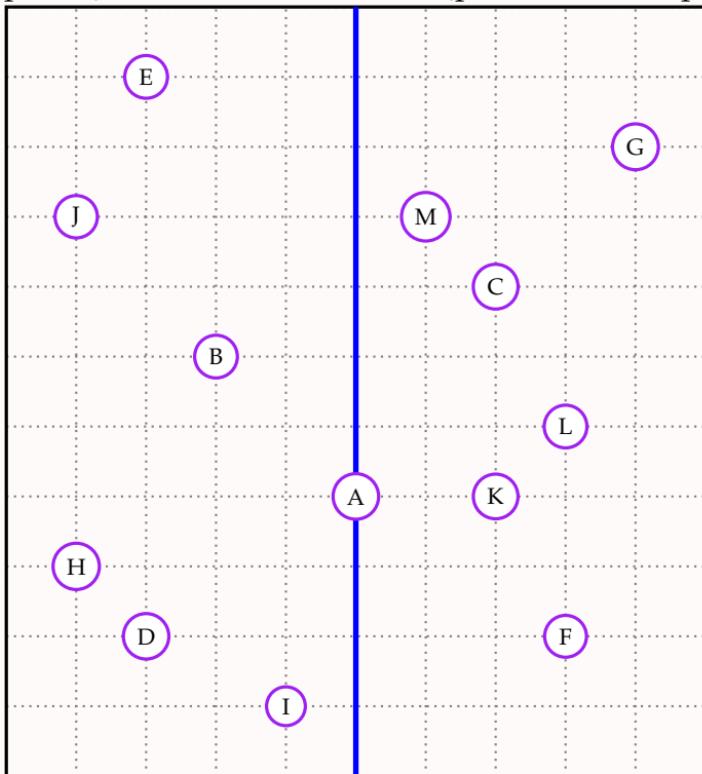


Cet arbre sert à conserver un ensemble de points du plan.

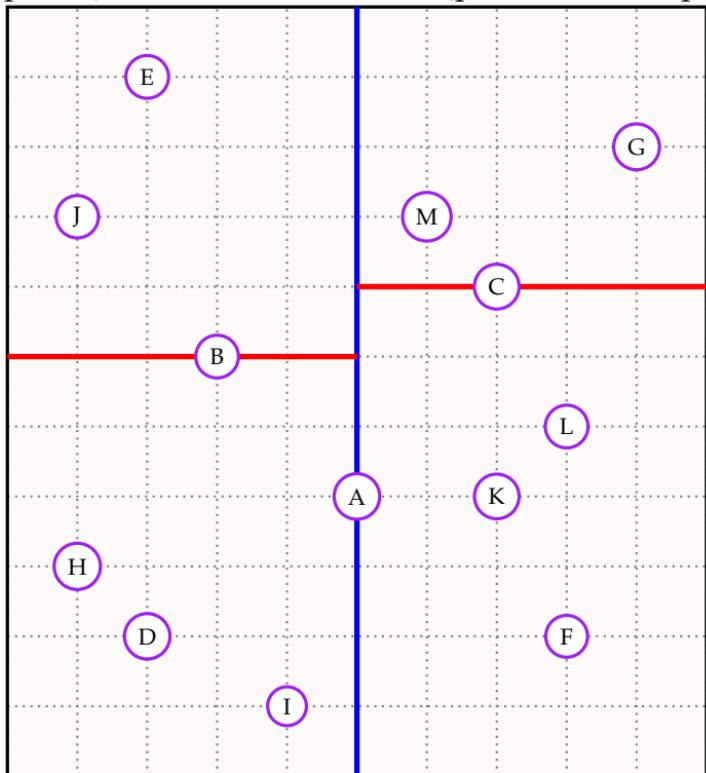
C'est une **généralisation en dimension 2 de l'arbre binaire de recherche** :

- Tous les points à gauche d'un point de profondeur paire a une abscisse plus petite.
- Tous les points à gauche d'un point de profondeur impaire a une ordonnée plus petite.

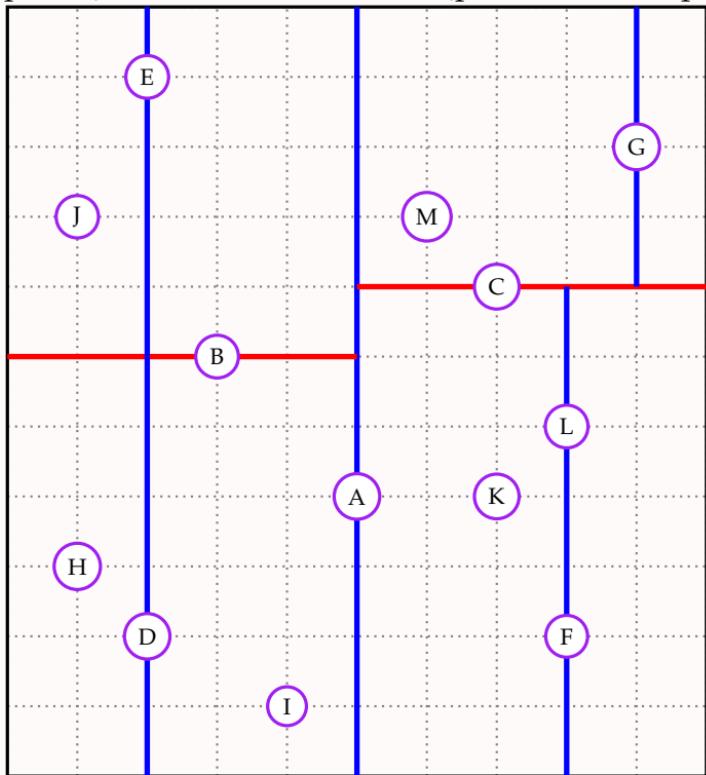
Chaque nœud (= point) divise l'espace restant en 2, soit **verticalement** (profondeurs paires), soit **horizontalement** (profondeurs impaires).



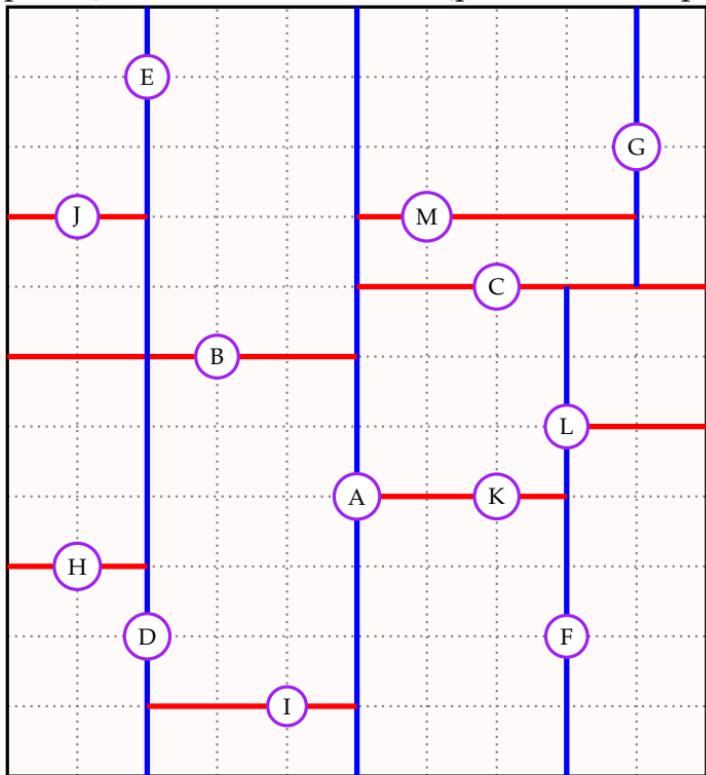
Chaque nœud (= point) divise l'espace restant en 2, soit **verticalement** (profondeurs paires), soit **horizontalement** (profondeurs impaires).



Chaque nœud (= point) divise l'espace restant en 2, soit **verticalement** (profondeurs paires), soit **horizontalement** (profondeurs impaires).



Chaque nœud (= point) divise l'espace restant en 2, soit **verticalement** (profondeurs paires), soit **horizontalement** (profondeurs impaires).



2

Quelques fonctions classiques

Codage des points en OCaml

```
type point = int array;;  
  
let distance p q = (* attention : c'est la distance au carré ! *)  
  let k = Array.length p in  
  let somme = ref 0 in  
  for i = 0 to k-1 do  
    somme := !somme + (p.(i) - q.(i)) * (p.(i) - q.(i))  
  done;  
  !somme  
;;  
(* renvoie le point le plus proche de q *)  
let best q x y_opt = match y_opt with  
  | None -> x  
  | Some py ->  
    if distance q x <= distance q py then  
      x  
    else  
      py  
;;
```

Recherche dans un kd-tree

On procède comme avec les arbres binaires de recherche :

```
(* teste si le point q est dans l'arbre t *)
let existe q t =
  let k = Array.length q in
  let rec aux prof t = match t with
    | Vide -> false
    | Noeud (p, _, _) when p = q -> true
    | Noeud (p, g, d) ->
        if q.(prof mod k) < p.(prof mod k) then
          aux (prof + 1) g
        else
          aux (prof + 1) d
  in aux 0 t
;;
```

Insertion dans un kd-tree

On procède comme avec les arbres binaires de recherche :

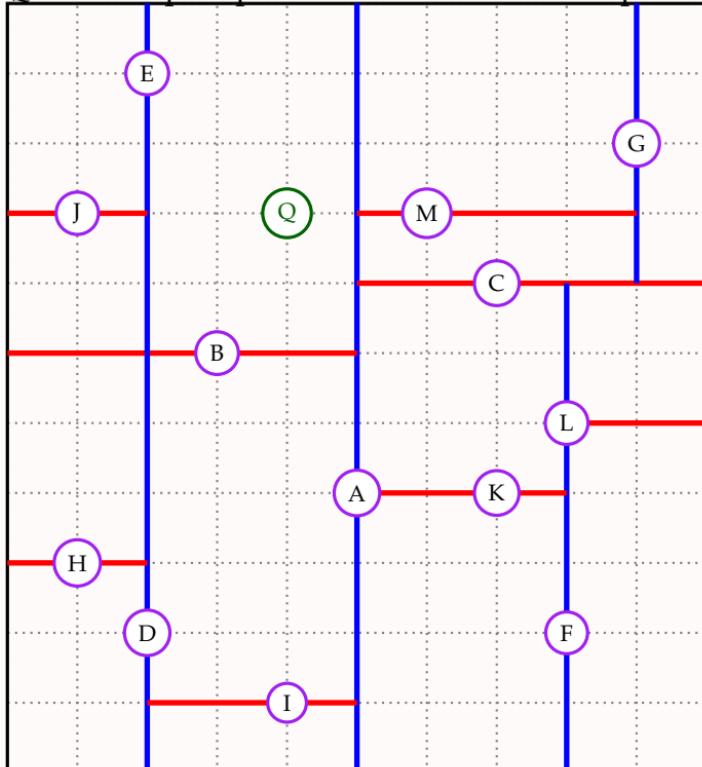
```
let insere q t =
  let k = Array.length q in
  let rec aux prof t = match t with
    | Vide -> Noeud(q, Vide, Vide)
    | Noeud (p, g, d) ->
        if q.(prof mod k) < p.(prof mod k) then
          Noeud (p, aux (prof + 1) g, d)
        else
          Noeud (p, g, aux (prof + 1) d)
  in aux 0 t
;;
```

3

Recherche du plus proche voisin

Recherche du plus proche voisin

Quel est le plus proche voisin du nouveau point $Q = (4, 8)$?



Algorithme

On procède de manière récursive :

- On cherche du côté de l'hyperplan où le point Q se trouve (fils gauche ou droite).
- On garde le meilleur point β , entre la racine et le point trouvé.
- On teste si la boule de centre Q et de rayon $Q\beta$, touche l'hyperplan.
 - ▶ Si la boule touche ou traverse : il faut vérifier dans l'autre demi-espace.
 - ▶ Sinon, il ne sert à rien de regarder dans l'autre demi-espace.

Code OCaml

```
let carre x = x * x;;  
  
(* Renvoie le point (option) le plus proche de q.  
Renvoie None si l'arbre est vide *)  
let plus_proche q t =  
    let k = Array.length q in  
    let rec aux prof t = match t with  
    | Vide -> None  
    | Noeud (p, g, d) ->  
        if q.(prof mod k) < p.(prof mod k) then  
            let pp_gauche = aux (prof + 1) g in  
            let b = best q p pp_gauche in  
            if distance b q < carre (q.(prof mod k) - p.(prof mod k)) then  
                (Some b)  
            else  
                let pp_droite = aux (prof + 1) d in  
                Some (best q b pp_droite)
```

```
else (* cas symétrique *)
  let pp_droite = aux (prof + 1) d in
  let b = best q p pp_droite in
  if distance b q < carre (q.(prof mod k) - p.(prof mod k)) then
    (Some b)
  else
    let pp_gauche = aux (prof + 1) g in
    Some (best q b pp_gauche)
in aux 0 t
;;
```