



LYCÉE LECONTE DE LISLE

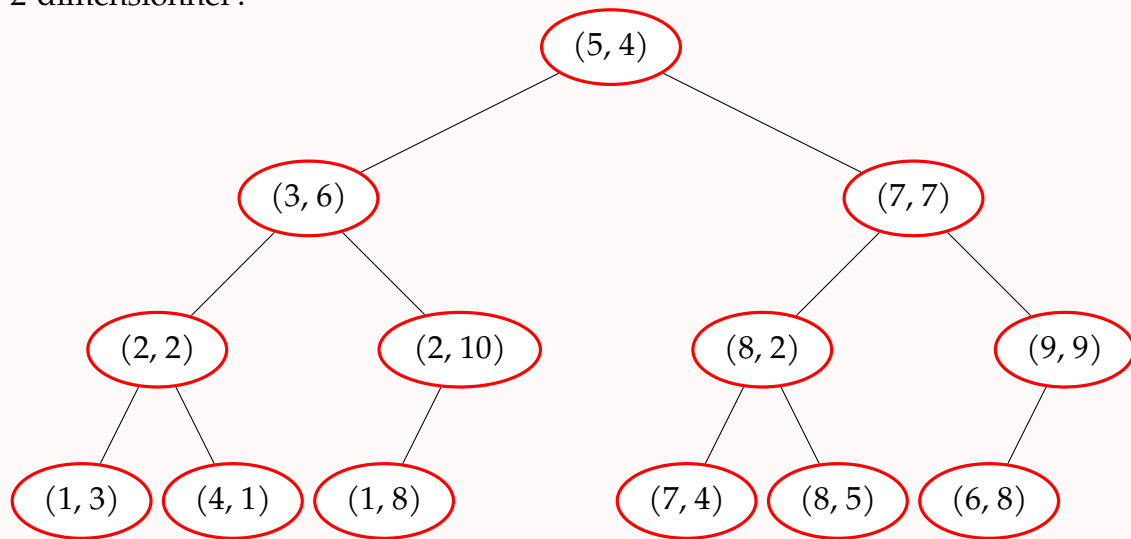
## **Arbres $k$ -dimensionnels**

Vincent Picard

# 1

## Principe

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

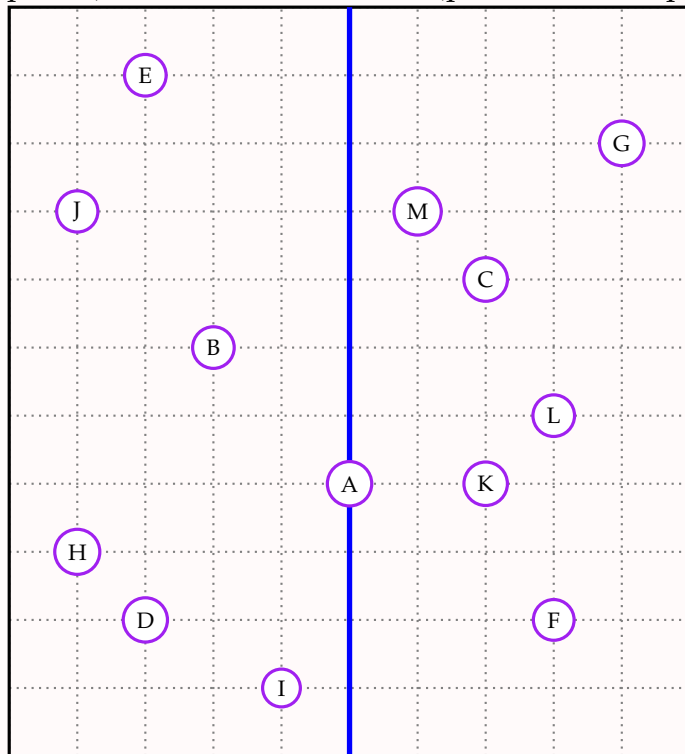


Cet arbre sert à conserver un ensemble de points du plan.

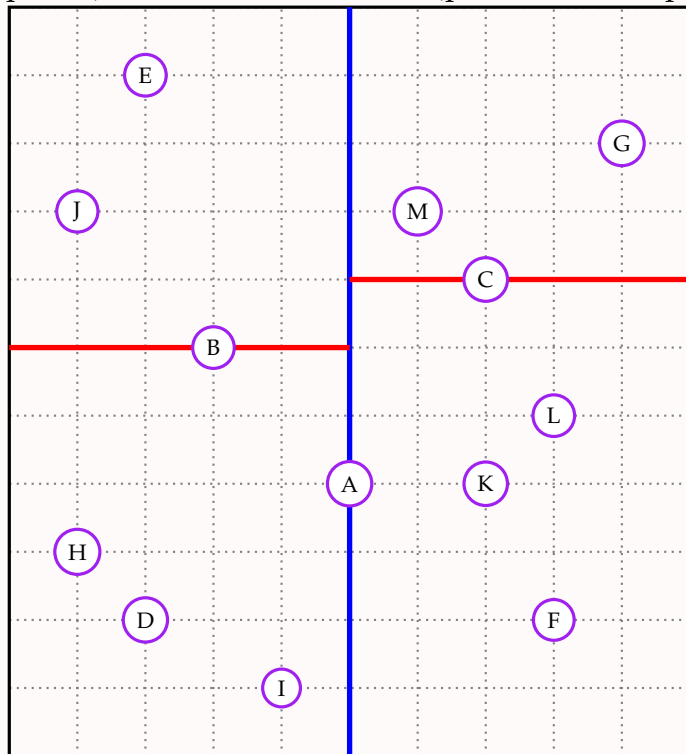
C'est une **généralisation en dimension 2 de l'arbre binaire de recherche** :

- 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.

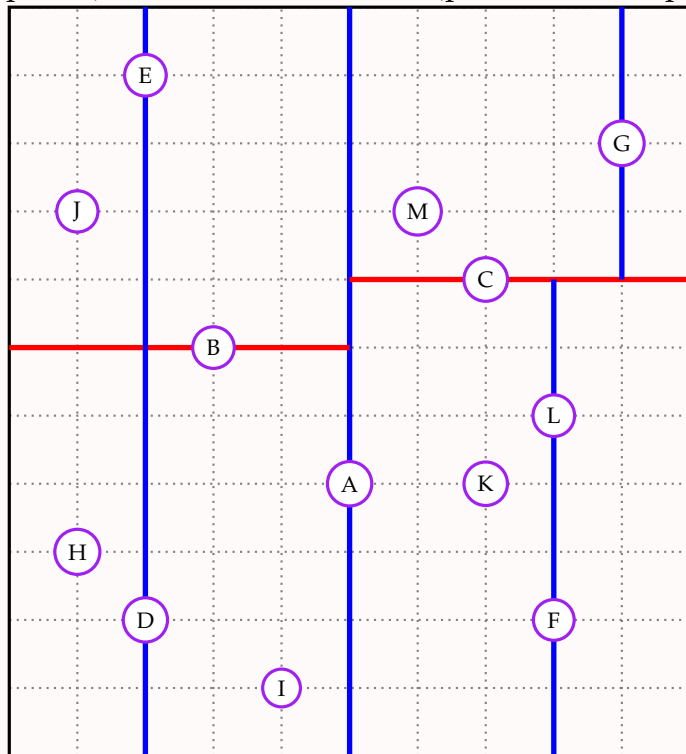
Chaque nœud (= point) divise l'espace restant en 2, soit **verticalement** (profondeurs paires), soit **horizontalement** (profondeurs impaires).



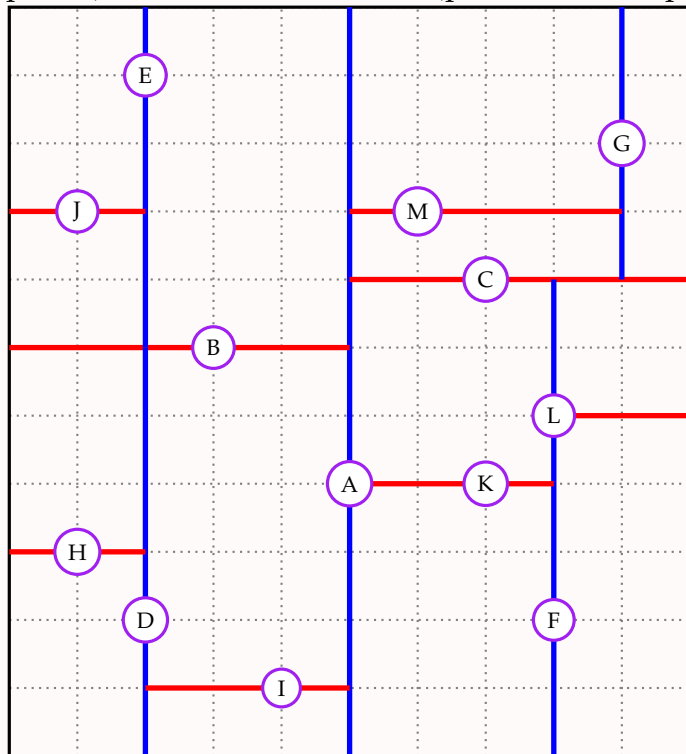
Chaque nœud (= point) divise l'espace restant en 2, soit **verticalement** (profondeurs paires), soit **horizontalement** (profondeurs impaires).



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 :

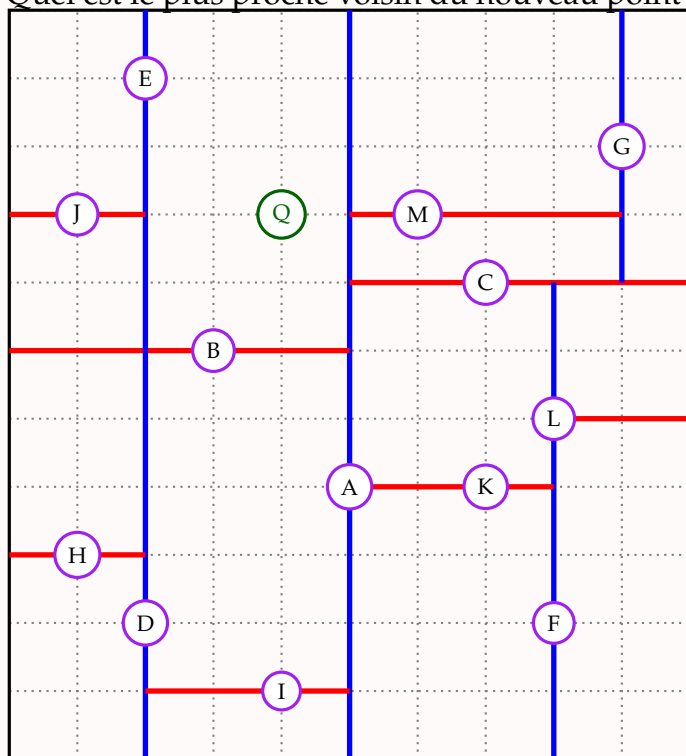
```
let insere q t =  
  let k = Array.length q in  
  let rec aux prof t = match t with  
    | Vide -> Noeud(q, Vide, Vide)  
    | Noeud (p, g, d) ->  
      if q.(prof mod k) < p.(prof mod k) then  
        Noeud (p, aux (prof + 1) g, d)  
      else  
        Noeud (p, g, aux (prof + 1) d)  
  in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

```