

Programação Genérica Aplicada a Algoritmos Geográficos

LÚBIA VINHAS, GILBERTO RIBEIRO QUEIROZ, KARINE REIS FERREIRA, GILBERTO CÂMARA, JOÃO ARGEMIRO C. PAIVA

Instituto Nacional de Pesquisas Espaciais – INPE

Av. dos Astronautas, 1758, São José dos Campos (SP), Brasil 12227-001

{lubia, gribeiro, karine, gilberto, miro}@dpi.inpe.br

Abstract

This work discusses the application of generic programming paradigm to clustering algorithms on geographic data. The basic ideas of generic programming: (a) defines the basic steps of the algorithm independently of data structures and (b) identifies a set of requirements that the data structures must satisfy; are applied to implement a K-Means and a “Equal Step” clustering algorithms. This approach leads to a code reuse and flexibility without loss of efficiency.

1. Introdução

O paradigma de orientação a objetos tem sido largamente empregado nas arquiteturas de desenvolvimento de software, incluindo a maioria das ferramentas disponíveis para o desenvolvimento de Sistemas de Informações Geográficas (GIS). Este paradigma é baseado no princípio de agrupamento de elementos similares do mundo em classes e por tornar explícitos comportamentos e propriedades comuns por meio do mecanismo de herança. Através desse mecanismo, classes derivadas compartilham propriedades comuns de uma classe base, enquanto mantêm seus comportamentos específicos (Stroustrup, 1997). No desenvolvimento de aplicativos GIS, esse paradigma frequentemente leva ao estabelecimento de classes, as quais são diretamente relacionadas a diferentes tipos de representações geométricas. Por exemplo, um típico GIS orientado a objeto pode ter classes básicas tais como Imagem, Polígono, Mapa de Polígonos, Grade Regular, TIN (grade irregular triangular), Ponto, e Conjunto de Pontos, contendo tanto a estrutura de dados subjacente quanto o correspondente conjunto de algoritmos. Essa subdivisão de classes possibilita a decomposição do sistema em módulos, auxiliando os desenvolvedores de software e permite uma divisão conveniente do trabalho entre a equipe de desenvolvimento.

Existe, no entanto, uma desvantagem na aplicação direta da orientação a objetos no desenvolvimento de GIS: o acoplamento dos algoritmos às estruturas de dados. Um grande número de algoritmos não dependem da implementação particular de uma estrutura de dados, mas apenas de algumas propriedades semânticas fundamentais destas (Austern, 1999). Tais propriedades podem ser – por exemplo – a capacidade de ir de um elemento da estrutura ao próximo e de comparar dois elementos. Por exemplo, um algoritmo para computar o índice de autocorrelação espacial independe de os elementos estarem organizados como um conjunto de pontos, um conjunto de polígonos, um TIN, uma grade ou uma imagem. O que é necessário é a capacidade de procurar entre uma lista de valores, e obter, para cada elemento da lista, seu valor e os índices dos outros elementos da lista que satisfazem uma certa propriedade (por exemplo, aqueles que estão mais próximos no espaço do que uma determinada distância). De maneira similar, muitos algoritmos de análise espacial podem ser abstraídos da estrutura de dados em particular e serem descritos apenas em termos de suas propriedades. Por outro lado, em muitas bibliotecas GIS, o uso dos princípios de orientação a objeto tem resultado em classes que contêm tanto a estrutura de dados subjacente quanto o conjunto de algoritmos correspondente. Os algoritmos estão desnecessariamente acoplados a uma estrutura de dados particular, e o mesmo algoritmo (por exemplo, o cálculo de histograma) está implementado separadamente para cada estrutura de dados.

Por isso, o desenvolvimento de GIS pode ser aperfeiçoado através da combinação da idéia das técnicas de orientação a objeto com o paradigma emergente de programação genérica (Austern, 1999). Essa idéia levou a ferramentas de programação como a STL (Standard Template Library), que é parte do padrão ISO C++ (Stroustrup 1997), e que fornece um grande número de

contêineres genéricos (tais como *list*, *set* e *map*) assim como algoritmos (tais como *sort* e *search*) cujo comportamento independe de contêiner. A chave para separação entre contêineres e algoritmos é o uso de *iteradores*, que são ponteiros generalizados que fornecem a ligação entre algoritmos e estruturas de dados. A aplicação do paradigma de programação genérica para GIS é um processo de quatro passos: (a) encontre padrões na manipulação de dados espaciais pelos algoritmos e nas estruturas; (b) generalize as estruturas de dados em tipos abstratos (contêineres); (c) forneça iteradores que permitam o acesso aos contêineres; (d) projete algoritmos que usem estes iteradores.

Este trabalho tem como objetivo aplicar o paradigma de programação genérica na implementação de algoritmos de agrupamento de dados geográficos. Mostra-se que esse paradigma pode ser útil para que uma mesma implementação de um algoritmo se aplique a diferentes estruturas de dados. Os algoritmos de agrupamento particionam os objetos em conjuntos (*clusters*) onde os elementos de um conjunto são mais semelhantes, segundo algum critério, do que de elementos de outros conjuntos. Um agrupamento pode ser visto como uma partição sobre um espaço de atributos, definidos sobre algum critério (Bailey, 1995). Os algoritmos de agrupamento podem ser aplicados, por exemplo, tanto a uma imagem de sensor remoto quanto a um conjunto de objetos geográficos vetoriais com base em um de seus atributos, pois são procedimentos bem definidos que independem de uma estrutura de dados em particular.

A seção 2 aborda a programação genérica, a seção 3 mostra como a programação genérica pode ser aplicada a algoritmos de agrupamento e a seção 4 apresenta o ambiente de trabalho e os resultados obtidos com a implementação dos algoritmos genéricos de agrupamento. Por último, é apresentada a conclusão.

2. Programação Genérica

Programação genérica refere-se a um tipo de abstração no processo de desenvolvimento de software, voltado para a construção de algoritmos que independem de um determinado tipo ou estrutura de dados e que, no entanto, sejam tão eficientes quanto se construídos acoplados a uma determinada estrutura. Os algoritmos genéricos são escritos com base em um conjunto de requisitos sobre as estruturas que manipulam, sem explicitamente especificá-las. Estas estruturas podem ser tipos simples, compostos ou definidos pelo usuário; desde que atendam aos requisitos especificados, podem ser tratadas pelo algoritmo sem a necessidade de sua replicação para cada um deles (Austern, 1999).

Como exemplo, suponha um algoritmo para determinar o valor mínimo dentre os *pixels* de uma imagem,

armazenada segundo uma certa estrutura de dados, e dentre um conjunto de objetos, representados em uma outra estrutura. Os *pixels* são comparados com base em seu valor de intensidades, e objetos são comparados com base em um de seus atributos. Uma abordagem dependente de tipos para o algoritmo de valor mínimo, iria escrever um algoritmo para cada estrutura de dados, em um mecanismo representado na Figura 2-1.

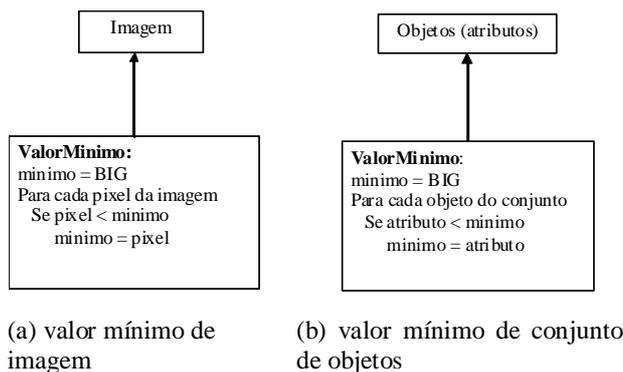


Figura 2-1 Representação de algoritmo acoplado a estrutura de dados

Segundo a abordagem de programação genérica, o algoritmo de valor mínimo seria definido em termos do conjunto de passos que o descrevem:

- percorra toda a estrutura
- para cada elemento, compare com o valor mínimo atual
- substitua o valor mínimo atual pelo valor do elemento caso esse seja menor que valor mínimo.

Com base na definição de passos do algoritmo, é feito um levantamento dos requisitos que uma estrutura de dados deve atender a fim de poder ser manipulada por esse algoritmo (o resultado dessa abordagem é ilustrado na Figura 2-2). Nesse caso, observa-se a seguinte lista de requisitos:

- a estrutura deve oferecer algum mecanismo de percorrimento de seus elementos um a um, do primeiro ao último;
- os elementos devem ser capazes de serem comparados entre si.

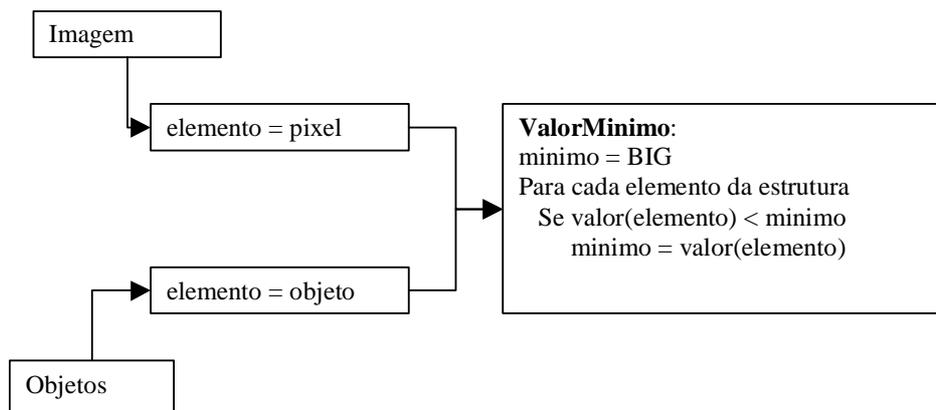


Figura 2-2 Representação de algoritmo desacoplado de estrutura de dados

De maneira geral, o conceito de programação genérica consiste, portanto, em se encontrar abstrações em dois passos (Austern, 1999):

1. as instruções que representam o algoritmo e
2. o conjunto de requisitos que devem ser atendidos pelas estruturas de dados e tipos aos quais se aplica.

3. Programação Genérica Aplicada a Algoritmos de Agrupamento

Os algoritmos de agrupamento particionam os objetos em conjuntos (*clusters*) onde os elementos de um conjunto são mais semelhantes, segundo algum critério, do que de elementos de outros conjuntos. Um agrupamento pode ser visto como uma partição sobre um espaço de atributos, definidos sobre algum critério (Bailey, 1995).

Como exemplos, apresenta-se os algoritmos de agrupamento **k-médias** e **passo igual**, descritos a seguir em termos dos passos de cada um.

3.1. K-Médias

Informalmente, o agrupamento por k-médias irá encontrar k grupos (k é escolhido a priori) onde a variância dos objetos dentro de cada grupo é mínima. Cada grupo é identificado por um valor chamado de centróide do grupo. Abaixo são apresentados os passos envolvidos no algoritmo K-Médias:

- Determinar os k centróides iniciais dos grupos, segundo algum critério, por exemplo, aleatoriamente dentro do espaço dos objetos ou de acordo com alguma heurística;
- Calcular a distância entre cada objeto e o centróide de cada grupo já definido;

- Alocar o objeto ao grupo cuja distância ao seu centróide seja a menor;
- Recalcular os centróides dos grupos a partir dos objetos realocados;
- Repetir os passos de 2 a 4 até que algum critério de convergência seja atingido.

3.2. Passos Iguais

O processo de agrupamento de um conjunto de valores em k grupos por passos iguais consiste em dividir o intervalo do menor até o maior valor em k fatias de mesmo comprimento. Cada fatia é identificada pelo seu limite inferior e limite superior. Cada elemento é atribuído à fatia cujo intervalo contém seu valor. Abaixo são apresentados os passos envolvidos no algoritmo de agrupamento em passos iguais:

1. Encontrar o intervalo global dos dados, definido pelo menor e o maior valor dentre o conjunto de valores;
2. Dividir o intervalo global em k intervalos. Cada intervalo define um grupo;
3. Associar cada elemento do conjunto ao grupo cujo intervalo o contém seu valor.

3.3. Levantamento de Requisitos

Uma vez definidos os passos de cada algoritmo, desacoplados de estruturas de dados específicas, o próximo passo é identificar quais requisitos os algoritmos demandam das possíveis estruturas de dados sobre as quais irá atuar. Observa-se que:

1. Ambos os algoritmos necessitam que a estrutura sobre a qual sejam aplicados, forneça um mecanismo de percorrimento de cada um de seus elementos.

2. Os elementos das estruturas devem possuir uma forma de comparação entre si.

Um conceito bem definido que permite o desacoplamento do algoritmo dos detalhes de percorrimento de cada estrutura específica é o *iterador*. O iterador trata a estrutura de dados como uma seqüência de elementos, referindo-se a um dos elementos e fornecendo operações necessárias para iterar nessa seqüência. Do ponto de vista do algoritmo o iterador permite o percorrimento de estruturas sem o conhecimento exato de qual tipo seja a estrutura (Stroustrup, 1997).

4. Resultados

Os algoritmos foram implementados no ambiente TerraLib (Câmara et al., 2001), que é uma biblioteca de classes para o desenvolvimento de aplicações GIS, em linguagem de programação C++ (Meyers, 1997) utilizando o compilador Microsoft Visual C++ 6.0, na plataforma PC/Windows. A TerraLib oferece uma classe chamada TeRaster para a representação de dados matriciais, a qual pode ser instanciada a partir de imagens em diferentes formatos, como GeoTIFF e JPEG (TerraLib, 2002). Para a aplicação dos algoritmos genéricos de agrupamento, foi implementado na classe TeRaster o conceito de *iterador*, atendendo aos requisitos do algoritmo, conforme definido na seção 3.

A biblioteca possui também suporte para a manipulação de objetos geográficos discretos, com uma representação vetorial para a sua componente espacial e com atributos descritivos os quais podem ser usados em critérios de agrupamento. A classe TeSelectedObject é a estrutura de dados fornecida para armazenar um conjunto desses objetos e sobre ela podem ser aplicados os algoritmos de agrupamento. Nessa classe também foi implementado o conceito de iterador sobre os objetos.

A implementação dos algoritmos genéricos de agrupamento, em função de iteradores, é mostrada na Figura 6-1. A aplicação do K-Médias a uma imagem, tem por objetivo agrupar *pixels* de valor de intensidade próximos, o que corresponde, no caso de imagens de sensores remotos, a um tipo de classificação (Mather, 1999). A Figura 6-2 mostra em (a) a utilização do algoritmo K-Médias sobre uma imagem, e em (b) o resultado do agrupamento onde o tom de cinza de cada *pixel* da imagem resultante corresponde ao grupo ao qual pertence.

A aplicação do K-Médias a um conjunto de objetos vetoriais tem por objetivo agrupar objetos segundo o critério de semelhança sobre um de seus atributos descritivos. A Figura 6-3 mostra o resultado da aplicação do mesmo algoritmo de k-médias ao atributo ÁREA dos

objetos relativos aos setores censitários do município de São Paulo.

5. Conclusões

Esse trabalho apresentou um exemplo de aplicação de programação genérica a algoritmos geográficos de agrupamento. Mostrou-se que usando esse paradigma obtém-se maior eficiência no desenvolvimento de GIS, uma vez que os algoritmos não precisam ser reimplementados em diferentes estruturas de dados. Ou seja, o código dos algoritmos fica mais modular e reusável, pois alterações nas estruturas de dados não se refletem na reimplementação dos algoritmos e vice-versa.

6. Referências Bibliográficas

- Austern, M. H. *Generic Programming and STL. Using and Extending the C++ Standard Template Library*. Canada, 1999
- Câmara, G., Souza, R., Pedrosa, B. and et.al. *Terralib: Technology in Support of GIS Innovation*. II Workshop Brasileiro de Geoinformática, GEOInfo 2000.
- INPE – Divisão de Processamento de Imagens *TerraLib* [online] <www.dpi.inpe.br/terralib> Agosto, 2002.
- Mather, P. M. *Computer Processing of Remotely-Sensed Images*. Wiley, 1999.
- Meyers, S. *Effective C++: 50 Specific Ways to Improve Your Programs and Design*. Addison-Wesley, 1997.
- Stroustrup, B. *The C++ Programming Language*. Massachusetts, 1997.

<pre> template<typename It, typename C> void TeKMeans(It begin, It end, C& result, double conv) { C centroides, centr_aux; MinimumValue(begin, end, minVal); MaximumValue(begin, end, maxVal); Initialize(centroides, minVal, maxVal); centr_aux = centroides; do { for(It it = begin; it != end; it++) { j=MinimumDistance(it, centroides); ReCalculate(it, centr_aux[j]); } centroides = centr_aux; } while (CheckConvergence(centroides, centr_aux, conv)); result = centroides; return; } </pre>	<pre> template<class It> void TeDefineEqualStep(It begin, It end, int nstep, TeSliceVector& result) { MinimumValue(begin, end, minVal); MaximumValue(begin, end, maxVal); double slice = (maxVal - minVal)/double(nstep); int ns; for(ns=0; ns<nstep; ns++) { TeSlice ps; ps.from_ = minVal+double(ns)*slice; ps.to_ = minVal+double(ns+1)*slice; result.push_back(ps); } return; } </pre>
---	---

(a) Algoritmo K-Médias

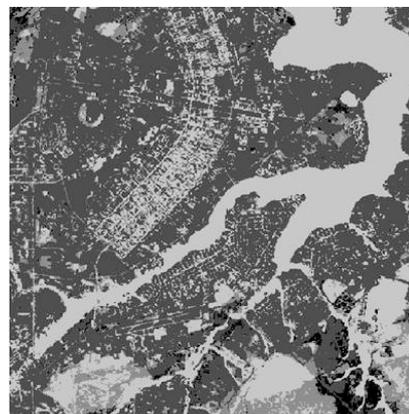
(b) Algoritmo Passo Igual

Figura 6-1 Algoritmos genéricos de agrupamento

```

main()
{
    TeRaster ima("Brasilia.tif");
    TeRaster ima2("BrasClass.raw");
    vector<TeCentroid> res(4);
    TeKMeans(ima.begin(), ima.end(), res, 0.01);
    TeClassify(ima.begin(), ima.end(), res,
              ima2.begin());
}

```



(a) Utilização do algoritmo

(b) Imagem agrupada em 4 grupos

Figura 6-2 Aplicação do algoritmo K-Médias genérico em imagem

```
main()
{
  TeObjetcMap objs("sampa.mdb", "AREA_");
  TeObjectMap objs2;
  vector<TeCentroid> res(4);
  TeKMeans(objs.begin(),objs.end(),res,0.01);
  TeClassify(objs.begin(),objs.end(),res,objs2.begin());
}
```



(a) Utilização do algoritmo

(b) Objetos agrupados em 4 grupos

Figura 6-3 Aplicação do algoritmo K-Médias genérico em um conjunto de objetos