

Algorithmus nach Korn (2. Fastmap-Algorithmus)

bisherige Baumverfahren und Algorithmen basieren hauptsächlich auf euklidischer Distanz

hier Diskussion der Verfahren für komplexe Distanzfunktionen:

- ◆ keine euklidische Distanzfunktion
- ◆ aufwändig zu berechnen
(siehe etwa quadratische Distanzfunktionen)

Grundidee: Substitution der komplexen Distanzfunktion (meist euklidische Distanzfunktion)

Anwendung der einfachen Distanzfunktion als Filter

Problem: unterschiedliche Distanzwerte erzeugen Verfälschungen
→ nach Filtern ist Kontrolle mit richtiger Distanzfunktion erforderlich

Korn, Sidiropoulos, Faloutsos, Siegel, Protopapas 1996

so genanntes GEMINI-Verfahren (Generic Multimedia object Indexing)

folgende Probleme bei Verwendung komplexer Distanzfunktionen werden behoben:

1. aufwändige Berechnung der Distanzen
2. keine effizienten Suchalgorithmen verfügbar
3. Feature-Objekte sind nicht immer Vektoren

gegeben: komplexe Distanzfunktion $d(o_1, o_2)$
für beliebige Objektmenge O

Substitution mittels Funktion $F(o)$ auf Objekten aus O
(etwa Dimensionsreduzierung) und einfache Distanzfunktion
 $\delta(F(o_1), F(o_2))$

folgende lower-bound-Bedingung muss erfüllt sein:

$$\forall o_1, o_2 \in O : \delta(F(o_1), F(o_2)) \leq d(o_1, o_2)$$

(garantiert korrekten Ausschluss von Objekten)

Entwurfsziele:

1. effiziente Berechnung wird ermöglicht, etwa RKV-Algorithmus im Baumindex
2. Erfüllung lower-bound-Bedingung
3. minimale Verfälschung

Messung Unähnlichkeit von Zeitreihen anhand euklidischer Distanzfunktion

→ aufwändig durch hohe Anzahl von Messwerten

Dimensionsreduzierung durch DFT-Transformation (Kompaktheit)

Substitution durch euklidische Distanz auf kompakten Fourier-Koeffizienten

aufgrund Parseval-Theorem und Wegfallen nichtnegativer Summanden ist lower-bound-Bedingung erfüllt

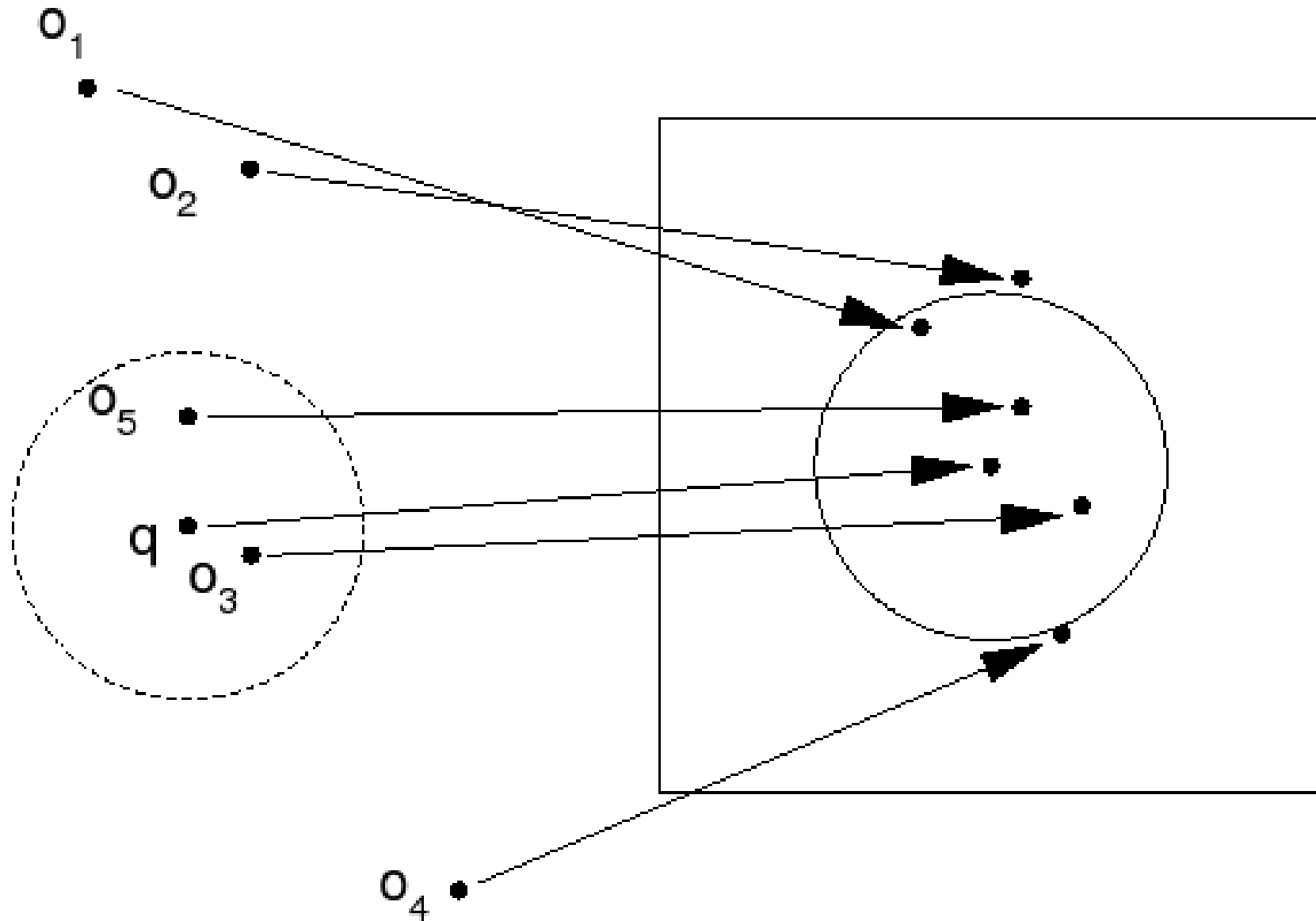
einfache Distanzfunktion δ und komplexe Distanzfunktion d

Transformationsfunktion F

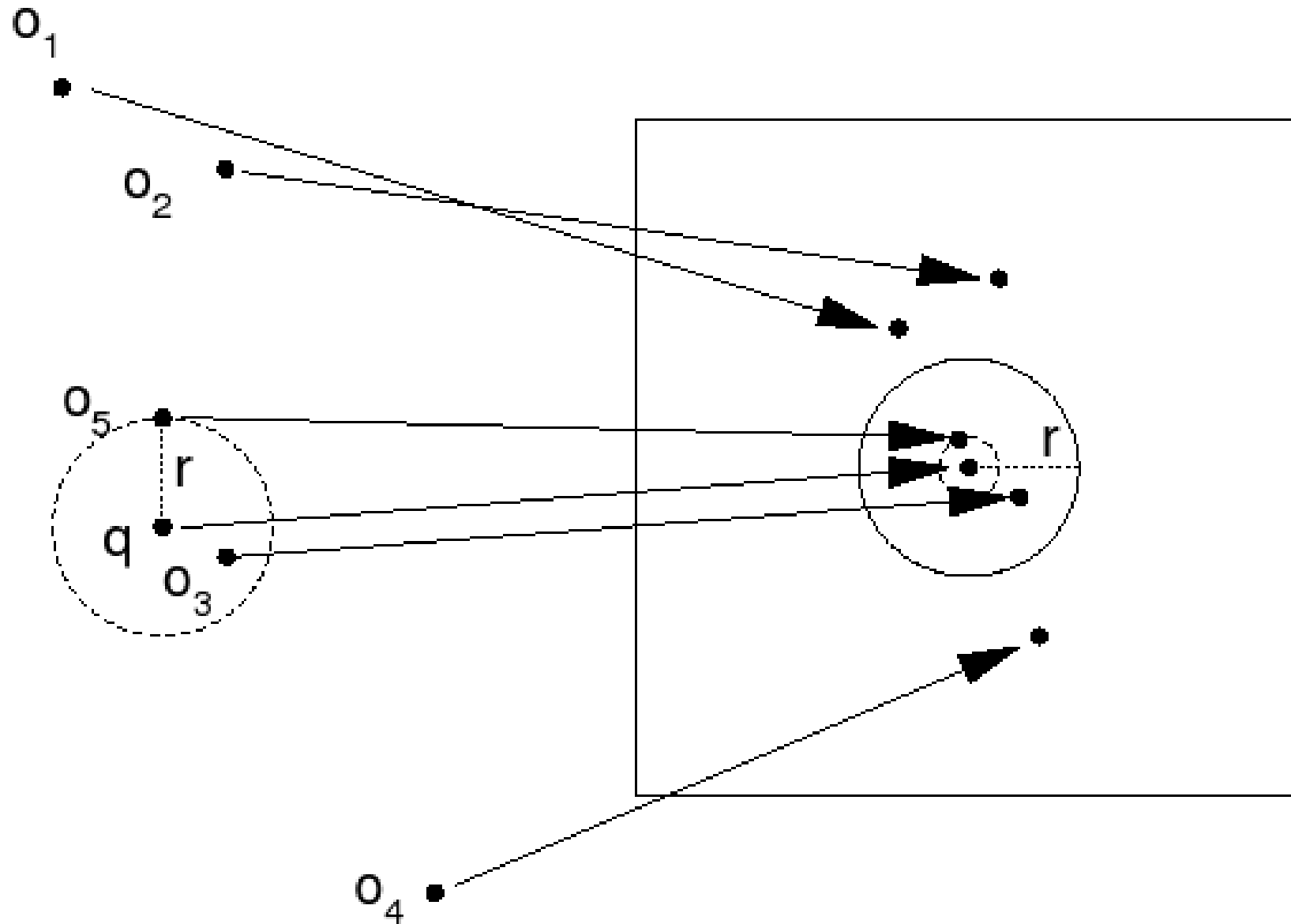
Anfragepunkt q und Radius r

Wurzelknoten T des Indexbaums

```
[1] procedure Korn-range(punkt q,real radius,funktion d,  
[2]     funktion F,knoten T,objektmenge resultat)  
[3]     range(F(q),radius,T,res) // etwa HS-Algorithmus  
[4]     berechne d(q,r) für alle r aus res  
[5]     resultat enthalte alle r mit d(q,r) ≤ radius  
[6] end procedure
```



```
[1] procedure Korn-knn(punkt q,int k,funktion d,  
[2]     funktion F,knoten T,objektmenge resultat)  
[3]     knn(F(q),k,T,resultat) // etwa HS-Algorithmus  
[4]     berechne  $d(q,r)$  für alle  $r$  aus resultat  
[5]      $max$  sei größter  $d(q,r)$ -Wert  
[6]     range(F(q), $max$ ,T,neu-resultat) // Bereichssuche  
[7]     berechne  $d(q,nr)$  für alle  $nr$  aus neu-resultat  
[8]     resultat enthalte  $k$  nächste Nachbarn von neu-resultat  
[9] end procedure
```



Seidl, Kriegel 1998

kritischer Parameter ist \max -Wert

→ erzeugt u.U. hohe Anzahl von Kandidaten

Idee: \max -Wert dynamisch ermitteln

→ Verschränkung der Zeilen 3 bis 8 und Einsatz von getNext-Anfrage

```
[1]  procedure Seidl-knn(punkt q,int k,funktion d,  
[2]      funktion F,knoten T,objektmenge resultat)  
[3]      initialisiere getNext(F(q),T) // HS-Algorithmus  
[4]      pqueue queue // sortierte Warteschlange  
[5]      real max=∞  
[6]      while o=getNext(F(q),T) and  $\delta(o,q) \leq max$  do  
[7]          if  $d(o,q) \leq max$  then enqueue(queue,o,d(o,q))  
[8]          if queue.length  $\geq k$  then max=queue[k].distanz  
[9]          entferne alle queue-Elemente mit distanz > max  
[10]     end do  
[11]     resultat enthalte alle queue-Elemente  
[12] end procedure
```

Faloutsos, Lin 1995

approximative Abbildung einer Metrik (Objekte und Distanzen)
auf k-Dimensionale Punkte und
euklidische Distanzfunktionen

Beispiel: Abbildung Menge von Wörtern und Editierdistanz auf
mehrdimensionale Punkte

Distanzwerte liegen explizit vor

Parameter k kann frei vordefiniert werden

- ◆ je höher, desto genauer die Approximation
- ◆ je höher, desto mehr Werte pro Objekt

Anwendungen:

Substitution komplexer Distanzfunktionen durch indizierbare Distanzfunktion und Punkte

2D- oder 3D-Visualisierung ($k=2$ oder $k=3$) einer Metrik

Dimensionsreduzierung

Entwurfsziele sind:

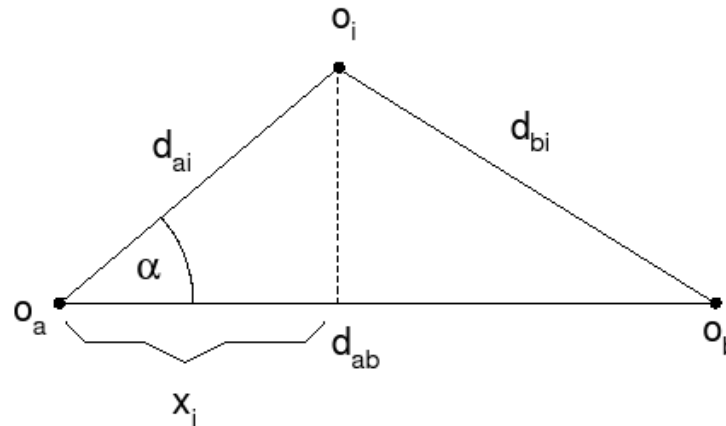
- ◆ effiziente Abbildung
 - ◆ möglichst linearer Aufwand bzgl. Objektanzahl
- ◆ distanzapproximierend
- ◆ effiziente Abbildung neuer Objekte (unabhängig von Objektanzahl)

Grundidee:

- ◆ Objekte liegen bereits (idealisiert) im euklidischen Vektorraum
- ◆ Koordinaten sind jedoch unbekannt

Ziel: Finden orthogonaler Koordinatenachsen und Ermitteln der entsprechenden Werte durch Projektion auf Achsen

Achse ist durch Objektpaar O_a und O_b
(Pivotpunkte) festgelegt



Anwendung Kosinussatz:

$$x_i = \frac{d_{ai}^2 + d_{ab}^2 - d_{bi}^2}{2d_{ab}} \quad (1)$$

nach Finden der Koordinatenwerte einer Achse müssen
Distanzen entsprechend reduziert werden

also Entfernen des entsprechenden Terms aus der
euklidischen Distanzfunktion:

$$d'(o_i, o_j)^2 = d(o_i, o_j)^2 - (x_i - x_j)^2 \quad (2)$$

Distanzen werden also kleiner – Problem: negative Werte können auftreten

nach Anpassung

- ◆ Ermitteln der Koordinatenwerte der nächsten Achse, Wiederholung bis k Achsen gefunden wurden

Ziel: Einfluss der Achsendimension soll mit jeder neu gefundenen Achse abnehmen

daher: Finde die am weitesten auseinander liegenden Objekte

Problem: quadratischer Aufwand

Lösung: Einsatz eines heuristischen Algorithmus mit linearem Aufwand

oa, ob sind Ausgabeparameter!

```
[1] procedure pivot(objektmenge O,funktion d,  
[2]     objekt oa,objekt ob)  
[3]     wähle beliebiges Objekt aus O als ob  
[4]     ermittle oa als das von ob entfernteste Objekt anhand d  
[5]     ermittle ob als das von oa entfernteste Objekt anhand d  
[6] end procedure
```

Bemerkung: Schritte 4 und 5 werden üblicherweise mehrfach durchlaufen

```
[1] real array [N,k] X //N k-dimensionale Punkte
[2] objekt array [2,k] pivot-objects //k Pivot-Objektpaare
[3] int col=0 //Array-Index
[4]
[5] procedure FastMap(int k,objektmenge O,funktion d)
[6]     if  $k \leq 0$  then return else col++
[7]     pivot(O,d,oa,ob) //Pivot-Objekte ermitteln
[8]     pivot-objects[1,col]=oa
[9]     pivot-objects[2,col]=ob
[10]    if  $d(oa,ob)=0$  then do
[11]         $X[i,col]=0$  für alle  $i=1..N$ 
[12]        return
[13]    end do
[14]    for each objekt  $oi$  in  $O$  do
[15]         $xi$  ist berechneter Koordinatenwert (siehe Formel 1)
[16]         $X[i,col]=xi$ 
[17]    end do
[18]     $d'$  sei modifizierte Distanzfunktion (siehe Formel 2)
[19]    FastMap( $k-1,O,d'$ )
[20] end procedure
```

Wörter: Medium (W1), Datenbank (W2), Multimedia (W3), System (W4),
Objekt (W5)

Distanzen:

| | W1 | W2 | W3 | W4 | W5 |
|----|----|----|----|----|----|
| W1 | 0 | 8 | 8 | 5 | 6 |
| W2 | 8 | 0 | 10 | 8 | 8 |
| W3 | 8 | 10 | 0 | 8 | 9 |
| W4 | 5 | 8 | 8 | 0 | 6 |
| W5 | 6 | 8 | 9 | 6 | 0 |

Ergebnis des FastMap-Algorithmus:

| | W1 | W2 | W3 | W4 | W5 | Pivot-Punkte |
|----|------|------|------|------|------|--------------|
| d1 | 5 | 10 | 0 | 5 | 5,85 | 3-2 |
| d2 | 3,7 | 0 | 0 | 3,7 | 6,84 | 3-5 |
| d3 | 5,04 | 0 | 0 | 2,55 | 0 | 3-1 |
| d4 | 4,34 | 4,34 | 4,34 | 0 | 4,34 | 4-1 |

Annahme: Punkte liegen im (unbekannten) Vektorraum

Annahme nicht immer erfüllt, da nicht jede Distanzfunktion
entsprechend einbettbar ist

Problem bei der Distanzanpassung: Wurzel aus negativen
Werten

Experimente zeigen: Nächste-Nachbarsuche in Indexbäumen versagt ab etwa 20 Dimensionen

Problem: Ausschluss von Teilbäumen von der Suche nicht möglich
→ Gesamtbaumdurchlauf aufwändiger als sequentieller Durchlauf

Phänomen wird **Fluch der hohen Dimensionen** genannt

tritt im Wesentlichen bei Verwendung der euklidischen
Distanzfunktion auf

Fluch ergibt sich aus der Distanzverteilung

Frage: gilt der Fluch für alle Baumsuchverfahren?

Quadrierte Distanzverteilung zweier gleichverteilter Werte

Wahrscheinlichkeitsverteilung von Distanzen:

$$f_{|v-v|^2}(x) = \begin{cases} \frac{1}{\sqrt{x}} - 1 & \text{für } 0 \leq x \leq 1 \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}$$

$$F_{|v-v|^2}(x) = \begin{cases} 0 & \text{für } x < 0 \\ 1 & \text{für } x > 1 \\ 2\sqrt{x} - x & \text{sonst} \end{cases}$$

Erwartungswert $\mu_{|v-v|^2}$ beträgt $1/6$ und Varianz $\sigma_{|v-v|^2}^2$ beträgt $7/180$

Quadrierte Distanzverteilung zweier gleichverteilter Punkte

Wahrscheinlichkeitsverteilung der quadrierten eukl. Distanzen nach
Anwendung des zentralen Grenzwertsatzes: Annäherung an
Normalverteilung

$$\begin{aligned} \lim_{d \rightarrow \infty} F_{\|v-v\|_2^2}(x) &= \lim_{d \rightarrow \infty} F_{\underbrace{|v-v|^2 + \dots + |v-v|^2}_d}(x) \\ &= \Phi \left(\frac{x - d\mu_{|v-v|^2}}{\sqrt{d}\sigma_{|v-v|^2}} \right) \end{aligned}$$

Erwartungswert

$$\mu_{\|v-v\|_2^2} = d/6$$

Varianz

$$\sigma_{\|v-v\|_2^2} = \sqrt{7d/180}$$

Verteilung der eukl. Distanz zweier gleichverteilter Punkte

Wurzelberechnung führt zu

$$\lim_{d \rightarrow \infty} F_{\|v-v\|_2}(x) = \Phi \left(\frac{x^2 - d\mu_{\|v-v\|_2}}{\sqrt{d}\sigma_{\|v-v\|_2}} \right)$$

Erwartungswert $\mu_{\|v-v\|_2}$ strebt gegen Wert $\sqrt{d/6}$ mit steigender Dimension

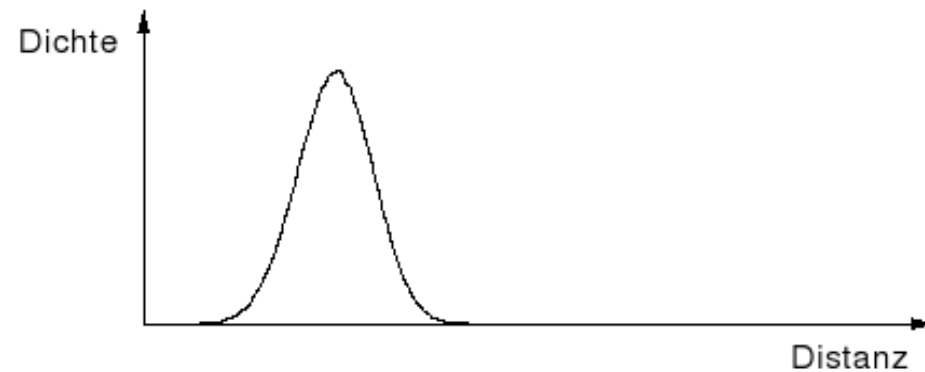
Standardabweichung ist konstant ($\approx 0,24$)

Verteilung der euklidischen Distanz zweier gleichverteilter Punkte (2)

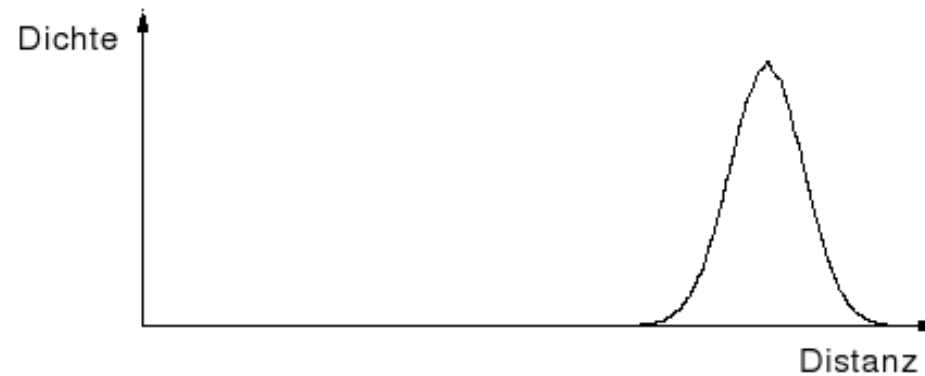
Fazit: im Gegensatz zur Standardabweichung steigt
Erwartungswert mit Dimensionszahl (gilt auch für viele
Realdatenverteilungen)

Distanzverteilung im hochdimensionalen Raum graphisch

10 Dimensionen:



100 Dimensionen:



Annäherung der Distanzen im hochdimensionalen Raum

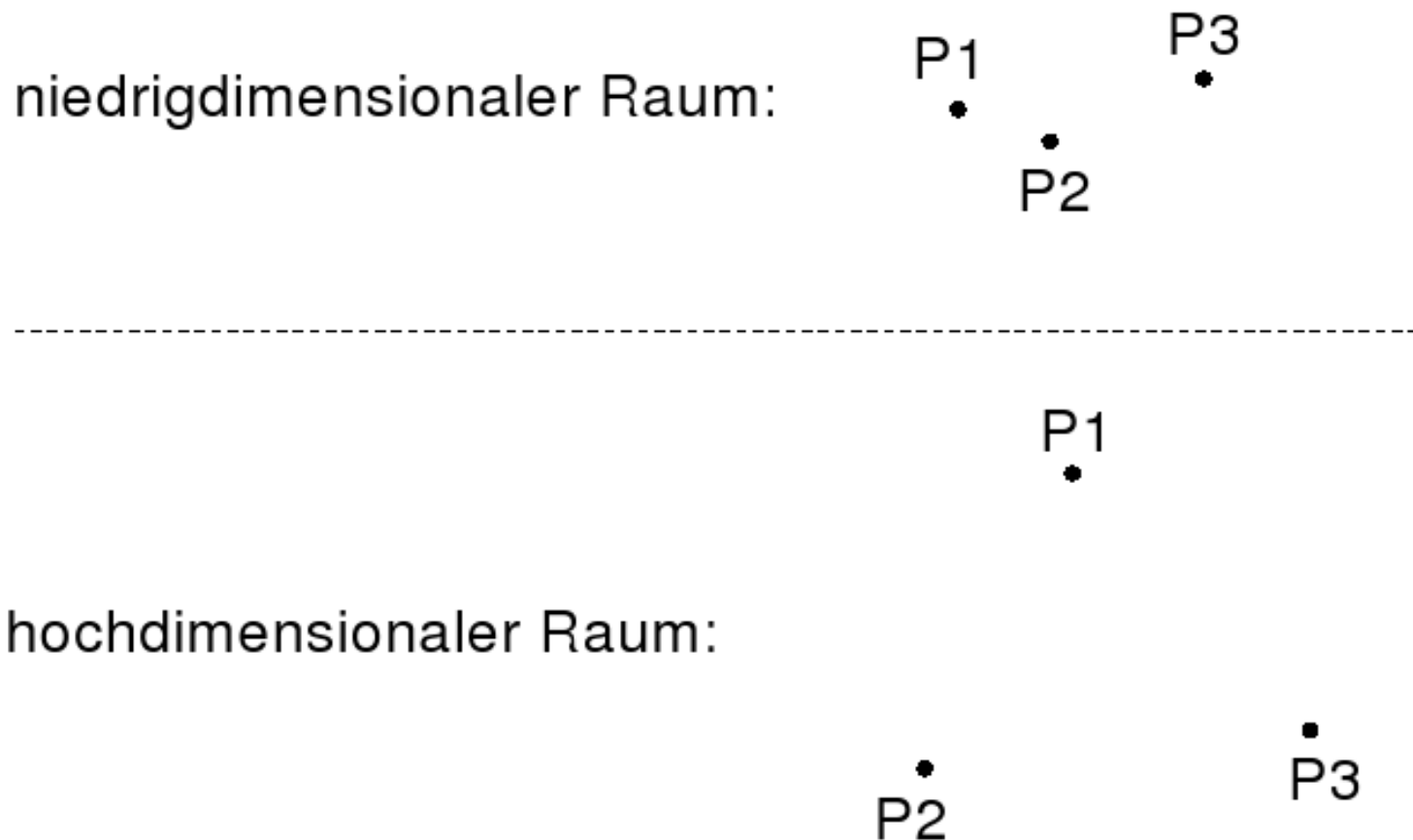
steigender Erwartungswert und konstante Standardabweichung führen zu:

$$\lim_{d \rightarrow \infty} \frac{d_{max}}{\mu} \rightarrow 1 \quad \text{und} \quad \lim_{d \rightarrow \infty} \frac{d_{min}}{\mu} \rightarrow 1$$

Distanzen nähern sich also einander an

→ Clusterung ergibt aufgrund fehlender Lokalität wenig Sinn

Annäherung der Distanzen in hochdim. Raum graphisch



Suchbäume clustern mehrere Feature-Objekte anhand einer geometrischen Figur (etwa MBR)

minimale Distanz zu eingeschlossenem Feature-Objekt darf nicht kleiner als zum Cluster sein

Approximationsfehler: durchschnittliche Differenz zwischen Distanz vom Anfragepunkt zum nächsten Feature-Objekt und zum dazugehörigen Cluster

Ziel der Clusterung: Minimierung des Approximationsfehlers durch minimale geometrische Figur (etwa MBR)

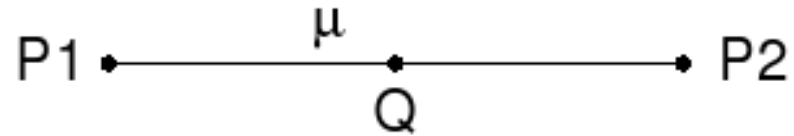
Approximationsfehler steigt linear mit Erwartungswert der Distanzverteilung

Nachweis am minimalen konvexen Cluster: konvexe Hülle zwischen zwei Punkten
→ also Linie

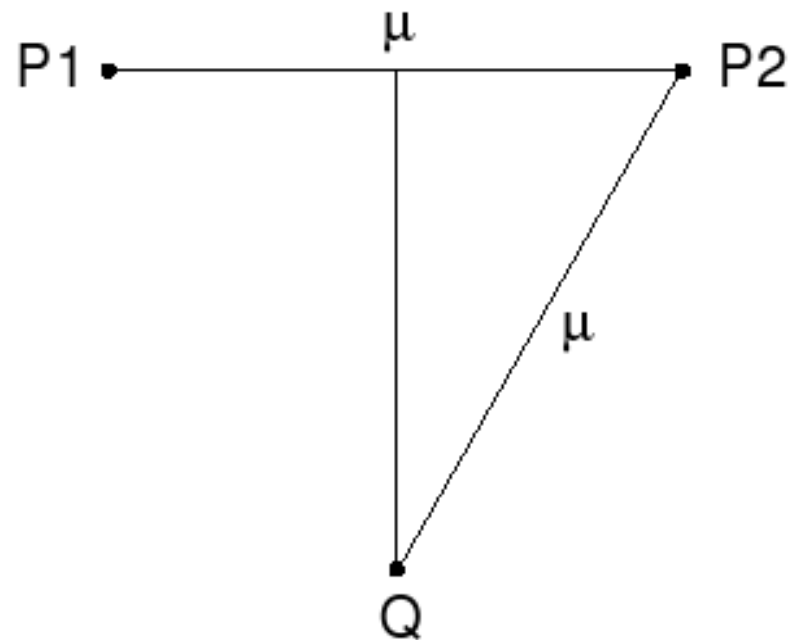
Extremfall: Anfragepunkt auf der Linie

Extremfall: Anfragepunkt als Punkt auf Simplex

Extremfall 1:



Extremfall 2:



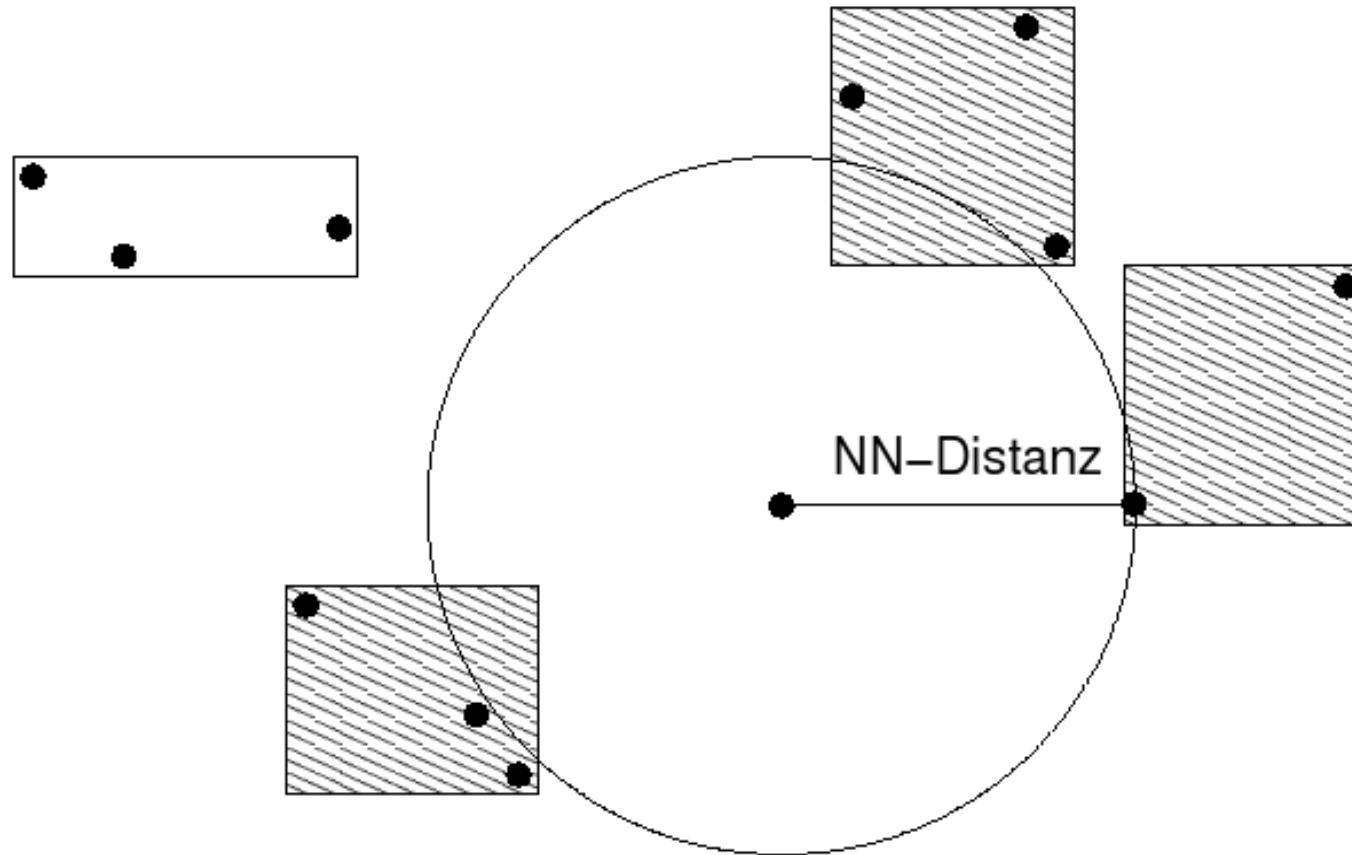
Ineffiziente Suche in hochdimensionalen Indexbäumen

Ausschluss eines Teilbaums durch Vergleich von Clusterdistanz mit NN-Kandidatendistanz zum Anfragepunkt

optimaler (aber nicht realisierbarer) Suchalgorithmus:

- ◆ Annahme: Distanz zum nächsten Nachbar sei schon bekannt
- ◆ alle Cluster, deren Minimaldistanz kleiner als NN-Distanz ist, werden durchsucht

Optimaler Suchalgorithmus dient zur Abschätzung der minimal möglichen Suchkosten



Optimaler Suchalgorithmus im hochdimensionalen Raum

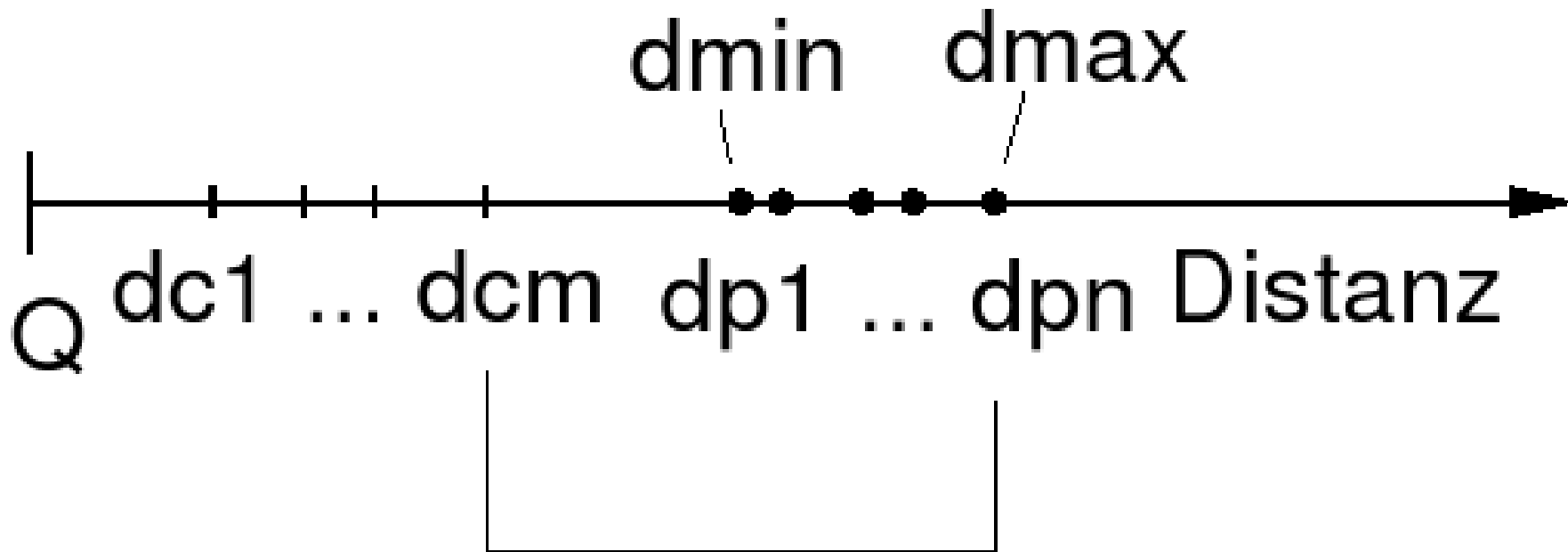
wenn Dimensionszahl steigt:

- ◆ steigender Approximationsfehler und konstanter Abstand zwischen größter und kleinster Distanz
- ◆ Folge: selbst bei optimalem Suchalgorithmus können keine Cluster von Suche ausgeschlossen werden

Optimaler Suchalgorithmus im hochdimensionalen Raum (2)

Fazit: ab bestimmter Dimensionsanzahl ist NN-Suche anhand euklidischer Distanzen mit Baumindizes nicht effizient (mindestens sequentieller Aufwand erforderlich)

Bemerkung: Problem gilt auch für Metrik-Bäume wie den M-Baum



Approximationsfehler