第三章

k 近邻法

袁春 清华大学深圳研究生院 李航 华为诺亚方舟实验室

目录

- 1. <u>k近邻算法</u>
- 2. <u>k 近邻模型</u>
- 3. k近邻法的实现: kd 树

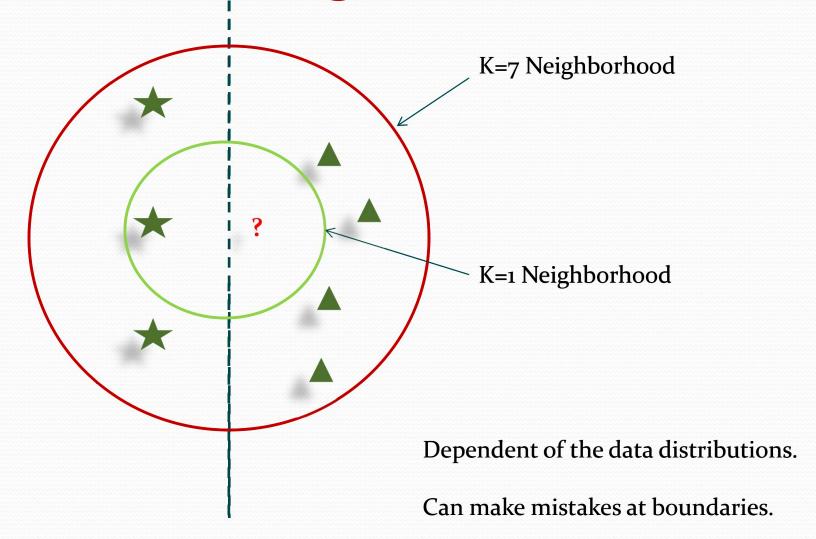
·、k近邻算法

恕原理

∞特点

80一般流程

K-Nearest Neighbors算法原理



K-Nearest Neighbors算法特点

- ∞优点
 - 総精度高
 - xx对异常值不敏感
 - ∞无数据输入假定
- **≫**缺点
 - ∞计算复杂度高
 - ∞空间复杂度高
- ∞适用数据范围
 - ∞数值型和标称型

K-Nearest Neighbors Algorithm

∞工作原理

- ∞存在一个样本数据集合,也称作训练样本集,并且样本 集中每个数据都存在标签,即我们知道样本集中每个数 据与所属分类的对应关系。
- № 输入没有标签的新数据后,将新数据的每个特征与样本 集中数据对应的特征进行比较,然后算法提取样本集中 特征最相似数据(最近邻)的分类标签。
- ∞一般来说,只选择样本数据集中前N个最相似的数据。K 一般不大于20,最后,选择k个中出现次数最多的分类,作为新数据的分类

K近邻算法的一般流程

∞收集数据:可以使用任何方法

※准备数据: 距离计算所需要的数值,最后是结构化的数据格式。

∞分析数据:可以使用任何方法

∞训练算法: (此步骤kNN)中不适用

∞测试算法: 计算错误率

≥>使用算法: 首先需要输入样本数据和结构化的输出结果, 然后运行k-近邻算法判定输入数据分别属于哪个分类, 最后应用对计算出的分类执行后续的处理。

二、k近邻模型

- ₩模型
- **∞**距离度量
- ∞k值的选择
- **∞**分类决策规则

模型

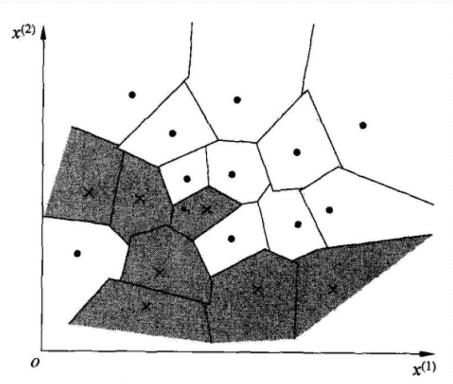


图 3.1 k 近邻法的模型对应特征空间的一个划分

距离度量

$$x_i = (x_i^{(1)}, x_i^{(2)}, \dots, x_i^{(n)})^T$$

≫Lp距离:

$$L_{p}(x_{i}, x_{j}) = \left(\sum_{l=1}^{n} |x_{i}^{(l)} - x_{j}^{(l)}|^{p}\right)^{\frac{1}{p}}$$

>> 欧式距离:

$$L_2(x_i, x_j) = \left(\sum_{l=1}^n |x_i^{(l)} - x_j^{(l)}|^2\right)^{\frac{1}{2}}$$

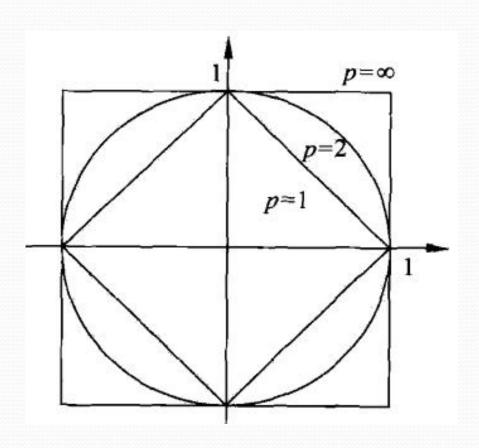
∞曼哈顿距离

$$L_1(x_i,x_j) = \sum_{l=1}^n |x_i^{(l)} - x_j^{(l)}|$$

wL∞距离

$$L_{\infty}(x_i, x_j) = \max_{i} |x_i^{(l)} - x_j^{(l)}|$$

距离度量



K值的选择

- ∞如果选择较小的K值
 - "学习"的近似误差(approximation error)会减小,但"学习"的估计误差(estimation error) 会增大,
 - ∞噪声敏感
 - ∞K值的减小就意味着整体模型变得复杂,容易发生过 拟合.
- ∞如果选择较大的K值,
 - ∞减少学习的估计误差,但缺点是学习的近似误差会增大.
 - ∞K值的增大 就意味着整体的模型变得简单.

分类决策规则

≥ 多数表决规则(经验风险最小化)

分类函数
$$f: \mathbf{R}'' \rightarrow \{c_1, c_2, \dots, c_K\}$$

误分类率
$$P(Y \neq f(X)) = 1 - P(Y = f(X))$$

$$\frac{1}{k} \sum_{x_i \in N_k(x)} I(y_i \neq c_j) = 1 - \frac{1}{k} \sum_{x_i \in N_k(x)} I(y_i = c_j)$$

三、k近邻法的实现:kd 树

≥×构造 kd 树

∞搜索 kd 树

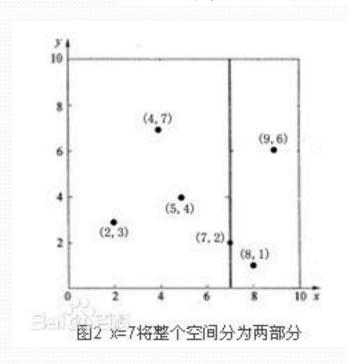
KD树

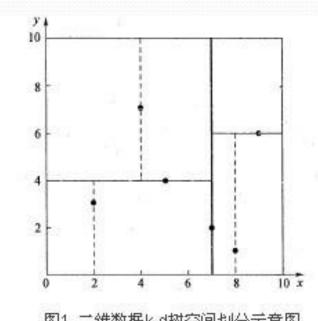
- ≥ kd树是一种对K维空间中的实例点进行存储以便对其进行快速检索的树形数据结构.
- ≫Kd树是二叉树,表示对K维空间的一个划分 (partition).构造Kd树相 当于不断地用垂直于坐标轴的 超平面将k维空间切分,构成一系列的k维超矩形区 域.Kd树的每个结点对应于一个k维超矩形区域.

∞构造kd树:

≫对深度为j的节点,选择xl为切分的坐标轴 $l = j \pmod{k} + 1$

∞例: $T = \{(2,3)^{\mathrm{T}}, (5,4)^{\mathrm{T}}, (9,6)^{\mathrm{T}}, (4,7)^{\mathrm{T}}, (8,1)^{\mathrm{T}}, (7,2)^{\mathrm{T}}\}$



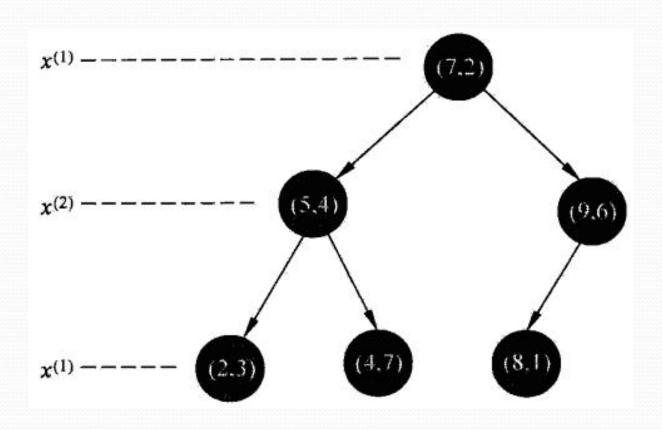


二维数据k-d树空间划分示意图

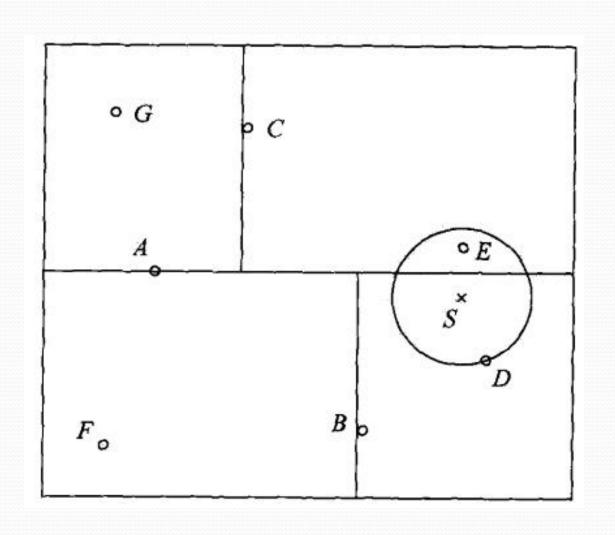
KD树

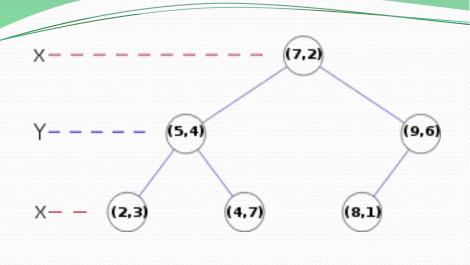
 ∞ {(2,3),(5,4),(9,6),(4,7),(8,1),(7,2)},

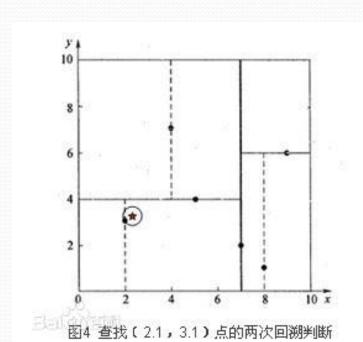
₩建立索引



KD树搜索







10 8 4 2 0 2 4 6 8 10 x

图5 查找(2,4.5)点的第一次回溯判断

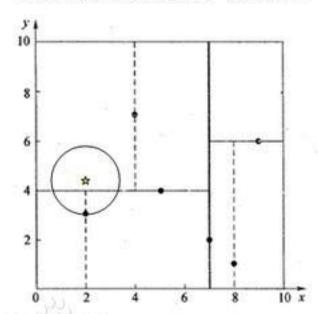


图6 查找(2,4.5)点的第二次回溯判断

Q & A