Subspace	Clustering	with Activ	e Learning.
{ Active learning	g: Iteratively o	innotating the po	stentially misclassified
L Subspace Cl	lustering: Points subspaces.	are clustered au	ording to their underlying
1. Active Le {① 找出来 ② 更新	arning Framu 影向最大的误为 有标签点的聚	Vork i类点, 类分画乙	
1.1 K-Subspi 子空间	ace Clustering $S_{k} = \{x \in \mathbb{R}^{p}: $		S _k 的基
Objective	$L(x_i, V_{k_i}) = I$		V_{ki})
cluster a	ssignment, kn)?	2-1 K1-[1,***N]	

1.2 Query Procedure $\bigcup_{\mathbf{1}} (x_s, V_{k_s}) = \sum_{\mathbf{x} \in \mathcal{X}_{\mathbf{1}}} L(\mathbf{x}, V_{k_s}) - \sum_{\mathbf{x} \in \mathcal{X}_{\mathbf{1}}} L(\mathbf{x}, V_{k_s})$ 从ks聚类中移出点水, 丝构损失的减少量,即U,(x, 以) 此树, xs将被分入聚类层 Ks = arg min L(Xs, Vk) 同理,定义 Uz (xs, Viz) 为将 xs 加入 Ks 聚类的结构 提供的增量 $\bigcup_{2} (x_{s}, V_{k_{s}^{*}}) = \sum_{x \in X_{k}^{*}} \underbrace{L(x, V_{k_{s}^{*}})}_{x \in X_{k^{*}}} - \sum_{x \in X_{k^{*}}^{*}} \underbrace{L(x, V_{k_{s}^{*}})}_{x \in X_{k^{*}}}$ 团此, 图淡为类点对: $X_s^* = \underset{x_s \in X_n}{\text{arg max}} \left\{ \bigcup_{i} (x_s, V_{k_s}) - \bigcup_{i} (x_s, V_{k_s}) \right\}$ 其中, Xu:无label 点集生 X1: labelled 点缝 1.3 Update Procedure 属于一类的查询点、应聚成一类)将KSC 扩展成 iterative constrained clustering algorithm SO位计子空间的基

SO 信计子空间的基.
② 特绍个点, 聚到最近的子空间。 高 港 足 分 组 约 末条件、 S X U