

Product Quantization for Nearest Neighbor Search

A parallel approach

Marcelo de Araújo¹, André Fernandes¹

¹Departamento de Ciência da Computação - Universidade de Brasília(UNB)

Resumo. O artigo baseia-se na ideia proposta por [Herve Jegou], onde o espaço é decomposto em vários subespaços de um produto cartesiano, produzindo vetores menores, que serão aproximados separadamente, e usados para a criação de uma lista invertida junto com uma base de dados contendo os códigos referentes a cada vetor da base, onde toda busca será feita por meio da lista invertida. Também será apresentada uma proposta de paralelização no ambiente distribuído, com o foco na parte de busca.

Introdução

Dados um vetor x , e um conjunto de vetores $Y \subset R^n$, queremos achar o vetor y do conjunto Y que mais se aproxima de x , chamando de $NN(x)$ o vizinho mais próximo e definido como:

$$NN(x) = \arg \min d(x, y), y \in Y \quad (1)$$

$$d(x, y) = \sqrt{\sum_{i=1}^n (x_i - y_i)^2} \quad (2)$$

Onde $d(x, y)$ é a distância euclidiana entre x e y . Porém para conjuntos Y grandes seria muito custoso a busca exaustiva. Por isso a estratégia adotada em [1], tenta aproximar os vetores da base Y em outro conjunto de vetores, chamados centróides ($c_i \in C$) aproximados com o algoritmo K-means a partir de um conjunto de treino.

Com os centróides conhecidos podemos definir formalmente como $q(\cdot)$ a função que mapeia um vetor arbitrário $x \in R^n$ em $q(x) \in C = \{c_i; i \in I\}$, onde I é um intervalo finito, $I = \{0, \dots, k-1\}$ e c_i são centróides.

$$q(x) = \arg \min d(x, c_i), c_i \in C \quad (3)$$

Além de aproximar os vetores y da base em seus centróides mais próximos, centróides são criados a partir de subvetores, e assim vetores y são divididos em partes de dimensão $d = \frac{n}{m}$ e assinalada a cada subdimensão do centróide.

$$\begin{aligned} y &= \{y_1, y_2, \dots, y_n\}, \text{ seus respectivos subvetores } u_i \\ u_1 &= \{y_1, y_2, \dots, y_d\}, u_2 = \{y_{d+1}, y_{d+2}, \dots, y_{2d}\} \\ u_m &= \{y_{n-d}, y_{n-d+1}, \dots, y_n\}, u_i \in R^d \end{aligned} \quad (4)$$

E seus respectivos centróides de seus subespaços:

$$q(y) = \{q(u_1), q(u_2), \dots, q(u_m)\}, q(u_i) \in C \quad (5)$$

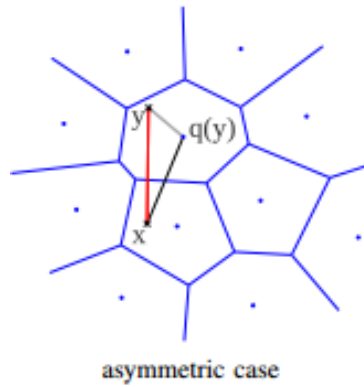


Figure 1. Centroides e Vetores

Lista Invertida

Com a finalidade de tornar a busca mais eficiente uma estrutura de lista invertida foi utilizada por [Herve Jegou].

Para montar a lista são usados dois conjuntos de centróides C_1 e C_2 , onde C_1 representa os centroides assinalados a base de treino T , chamados em [Herve Jegou] por *coarse centroids*, e após conhecidos, C_2 é calculado e são os centróides assinalados ao resto , $r(t)$, dos vetores de treino com cada um de seus centróides.

$$\begin{aligned} q(t) &\in C_1 \\ r(t) &= y - q(t), y \in T \\ q(r(t)) &\in C_2 \end{aligned} \quad (6)$$

Com os conjuntos C_1 e C_2 conhecidos, podemos montar a estrutura da lista em si, indexando os vetores de uma base Y na lista, da seguinte forma:

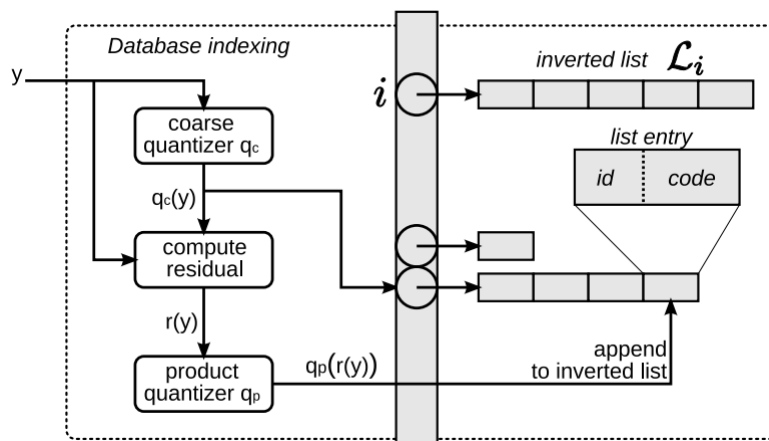


Figure 2. Processo de indexação

Cada entrada da lista representa um centróide de C_1 e cada entrada da lista contida representa o centróide de C_2 possuindo os identificadores dos vetores y da base que possuem aquele centróide como o mais próximo.

Algoritmo

Aprendizagem

Primeiramente o algoritmo necessita aprender os centróides c_i dos dois conjuntos C_1 e C_2 , para sabermos a função $q(\cdot)$, e realiza isto na parte de aprendizagem, onde a partir de uma base de treino T os conjuntos são aprendidos com o algoritmo K-means.

Indexação

A figura 2 representa o processo de indexação de uma base de dados Y , onde e feito da seguinte forma:

- Para cada vetor $y_i \in Y$ calculamos seu centroide mais próximo $c_i \in C_1$, assim sabemos a entrada da lista principal.
- Calculamos $r(y_i)$ conforme (6) e calculamos o centroide mais próximo $q(r(y_i)) = c_j \in C_2$, para cada subdimensão
- Agora que temos o código para cada $c_j \in C_2$, guardamos na entrada correspondente junto com o identificador do vetor.

Busca

Durante a busca, como dito na secção 1, queremos buscar o vizinho mais próximo de um determinado vetor x , ou k vizinhos mais próximos dele.

- Procuramos o centroide $c_i \in C_1$ mais próximo de x , agora sabemos qual entrada da lista possui vetores associados ao mesmo centroide.
- Calculamos o $r(x)$ e usamos para calcular a $d(r(x), c_j)$, $c_j \in C_2$, para cada subdimensão.
- Somamos as distâncias das subdimensões de interesse, aquelas cujos c_j se encontram na entrada da listad descoberta no primeiro passo.
- Com as distâncias podemos procurar as k distância mínimas, gerando uma lista L a de possíveis candidatos da base Y próximos a x , que são encontrados pelos seus identificadores presentes nas entradas de cada lista.

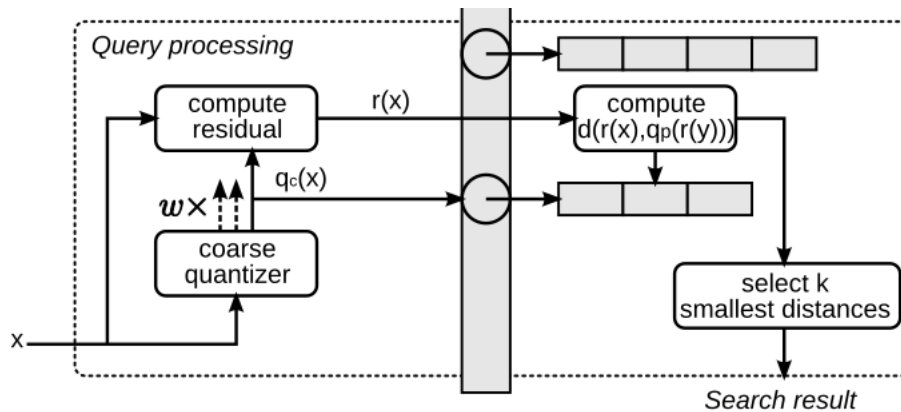


Figure 3. Processo de Busca

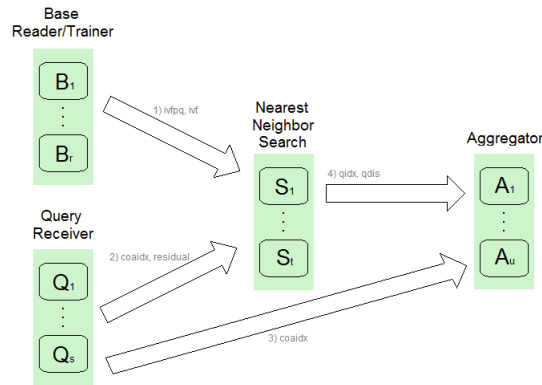


Figure 4. Fila de execução

Solução Paralela

A abordagem paralela adotada se baseia em uma fila de execução para sistemas distribuídos, decompondo PQNNS em quatro estágios (figura 3).

Os estágios de leitura da base e de recebimento da "query" são responsáveis pela criação dos centroides e assinalam os vetores da query aos centroides correspondentes, criando a lista invertida. Enquanto os estágios de busca dos vizinhos mais próximos e de agregação encontram os vetores correspondentes na base e agregam os resultados da busca.

O gerenciamento dos processos e a comunicação entre os estágios é feita pela ferramenta MPI, que rotula as mensagens baseado em seus destinos e as distribui.

Treinamento

O estágio de treinamento lê as bases de vetores e aprende os centroides dos conjuntos C_1 e C_2 . Os centroides encontrados são usados para criar a lista invertida que assinala os vetores da base.

Os dados criados são enviados para os próximos estágios, os centroides são enviados para o estágio de recebimento da query e para o estágio de busca. A lista invertida é enviada ao estágio de busca, no qual cada processo recebe um trecho da lista.

Recebimento de query

O estágio de recebimento da query faz a leitura dos vetores y_i da query e os assinala aos centroides mais próximos no conjunto C_1 . É responsável também pelo cálculo dos resíduos $r(y_i)$ conforme (6).

Os índices e resíduos de cada vetor da query são enviados para o estágio de busca, onde cada processo recebe dados que estejam assinalados aos centroides pelos qual ele é responsável.

Os dados de cada vetor da query serão enviados para os processos responsáveis por w centroides.

Busca

O estágio de busca procura os vetores mais próximos de um determinado vetor. Cada processo S_t é responsável por um grupo C_3 de centroides que é determinado por meio de uma função de hash.

Ao receber os resíduos de um vetor da query, o processo procura os k vetores mais próximos assinalados pelo centroide correspondente. Os índices dos vetores mais próximos e as distâncias até o vetor da query são enviados para o estágio de agregação.

Agregação

O estágio de agregação recebe os resultados para cada vetor da query, que correspondem a wk vetores mais próximos da base. Os k vetores da base mais próximos são agregados e os resultados de todas as consultas são agregados.

Resultados

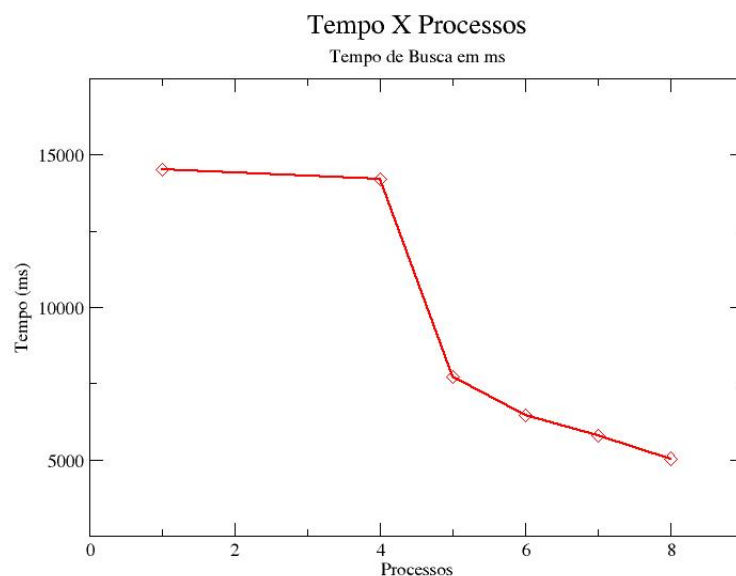


Figure 5.

Conclusão

References

Herve Jegou, Matthijs Douze, C. S. Product quantization for nearest neighbor search. 33(1):117–128.

[Herve Jegou]