

标题居中

目录

@[toc] 此位置之后 pdf 换页

KD-Tree

构建

KD-Tree 的构建算法如下：

1. 首先，计算数据集 $Data$ 各个维度的方差，选择方差最大的坐标轴作为枢轴 $pivot$
2. 然后，计算数据集在枢轴上的中位数 med ，作为数据集的划分标准
3. 所有枢轴坐标不大于 med 的样本收集到子集合 L 里，所有枢轴坐标大于 med 的样本收集到子集合 R 里
4. 递归构建左右子树，直到子集合大小不超过某个阈值 T

```
\begin{algorithm}
\caption{构建 KD-Tree}
\begin{algorithmic}
\STATE \textbf{输入}: 集合  $Data = \{x_1, x_2, \dots, x_n\}$ , 叶子阈值  $T$ 
\STATE \textbf{输出}: 树根  $root$ 
\PROCEDURE{KDTree}{ $Data, T$ }
  \IF{$n \leq T$}
    \STATE  $root.data := Data$ 
    \STATE  $root.isleaf := 1$ 
    \RETURN  $root$ 
  \ENDIF
  \STATE // 选择方差最大的坐标轴作为枢轴，划分数据集
  \STATE  $root.pivot := \operatorname{argmax}_{1 \leq j \leq D} \operatorname{variance}(Data, j)$ 
  \STATE  $root.med := \operatorname{medain}(Data, r)$ 
  \STATE  $L, R := \emptyset$ 
  \FOR{$i:=1$ \TO $n$}
    \IF{$x_i[root.pivot] \leq root.med$}
      \STATE  $L := L \cup \{x_i\}$ 
    \ELSE
      \STATE  $R := R \cup \{x_i\}$ 
    \ENDIF
  \ENDFOR
  \STATE // 递归构建左右子树
  \STATE  $root.left := \operatorname{CALL}\{KDTree\}\{L, T\}$ 
  \STATE  $root.right := \operatorname{CALL}\{KDTree\}\{R, T\}$ 
  \STATE  $root.isleaf := 0$ 
  \RETURN  $root$ 
\ENDPROCEDURE
\end{algorithmic}
\end{algorithm}
```

最近邻

在 KD-Tree 上查找给定数据的最近邻，算法如下：

1. 从根节点开始，数据与枢轴上的中值比较，进入 L, R 子集合。递归，直到进入某个叶子节点

2. 计算数据与节点上数据的最小距离点，计算距离 d_1
3. 然后回溯到父节点，计算与枢轴中值的距离 d_2
4. 如果 $d_1 < d_2$ ，那么已经找到了最近邻；否则还要继续进入兄弟节点，以查找可能存在的更近点，然后继续回溯，直到满足 $d_1 < d_2$

```

\begin{algorithm}
\caption{在 KD-Tree 上查找最近邻}
\begin{algorithmic}
\STATE \textbf{输入}: 数据  $x$ , 树根  $root$ 
\STATE \textbf{输出}: 最近邻  $y$ 
\PROCEDURE{FindNearest}{ $x, root$ }
  \IF{ $root.isleaf = 1$ }
    \RETURN  $y := \operatorname{argmin}_{i \in root.data} dist(x, i)$ 
  \ENDIF
  \STATE // 递归查找最近邻，找到可能值之后回溯
  \IF{ $x[root.pivot] \leq root.med$ }
    \STATE  $tag := 0$ 
    \STATE  $y := \operatorname{CALL}\{FindNearest\}(x, root.left)$ 
  \ELSE
    \STATE  $tag := 1$ 
    \STATE  $y := \operatorname{CALL}\{FindNearest\}(x, root.right)$ 
  \ENDIF
  \STATE  $d_1 := dist(x, y)$ 
  \STATE  $d_2 := |x[root.pivot] - root.med|$ 
  \STATE // 判断是否已经获得最近邻
  \IF{ $d_1 > d_2$ }
    \IF{ $tag = 0$ }
      \STATE  $z := \operatorname{CALL}\{FindNearest\}(x, root.right)$ 
    \ELSE
      \STATE  $z := \operatorname{CALL}\{FindNearest\}(x, root.left)$ 
    \ENDIF
    \STATE  $y := \operatorname{argmin}_{i=y, z} dist(x, i)$ 
  \ENDIF
  \RETURN  $y$ 
\ENDPROCEDURE
\end{algorithmic}
\end{algorithm}

```

添加数据

在已有的数据集上构建好 KD-Tree 之后，我们可能还有加入新样本的需求。新样本的加入规则很简单，只需找出这个样本所属于的区域（某个叶子节点），然后把新样本添加到这个区域内即可。

KD-Tree 的数据添加算法如下：

1. 从根节点开始，数据与枢轴上的中值比较，进入 L, R 子集合。递归，直到进入某个叶子节点
2. 如果添加新数据后，叶子节点中包含的集合大小超过阈值 T ，那么就把叶子集合按照 KD-Tree 构建算法，分割为多个节点

```
\begin{algorithm}
\caption{在 KD-Tree 上添加新数据}
\begin{algorithmic}
\STATE \textbf{输入}: 新数据  $x$ , 树根  $root$ , 叶子阈值  $T$ 
\STATE \textbf{输出}: 树根  $root$ 
\PROCEDURE{AddData}{ $x, root, T$ }
    \IF{ $root.isleaf = 1$ }
        \STATE // 判断是否需要分裂
        \IF{ $|root.data| \geq T$ }
            \STATE  $root := \text{CALL}\{KDTree\}\{root.data \cup \{x\}\}$ 
        \ELSE
            \STATE  $root.data := root.data \cup \{x\}$ 
        \ENDIF
        \RETURN  $root$ 
    \ENDIF
    \STATE // 递归进入左右子树
    \IF{ $x[root.pivot] \leq root.med$ }
        \STATE \text{CALL}\{AddData\}\{ $x, root.left, T$ \}
    \ELSE
        \STATE \text{CALL}\{AddData\}\{ $x, root.right, T$ \}
    \ENDIF
    \RETURN  $root$ 
\ENDPROCEDURE
\end{algorithmic}
\end{algorithm}
```