

# Estructuras de Datos Grado de Ing. Informática

EEDD - GRADO ENJING-TREPRMATICA - UCO



## Motivación

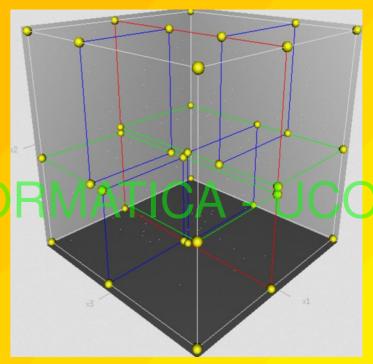
• El problema del vecino más cercano.



etiquetas] para representar el Dataset, ¿qué complejidad tendría buscar el vecino más cercano? ¿se podrá hacer mejor?



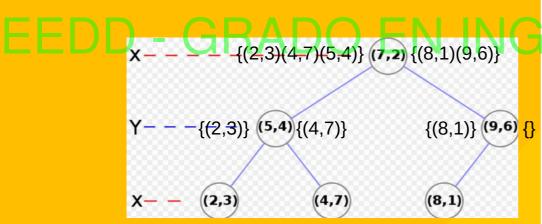
- Representan una partición de un espacio de K Dimensiones.
- Permiten optimizar la EDbúsqueda de: EN ING. INFO
  - Los K patrones más cercanos a otro dado.
  - Todos los patrones en un radio dado alrededor de otro punto.

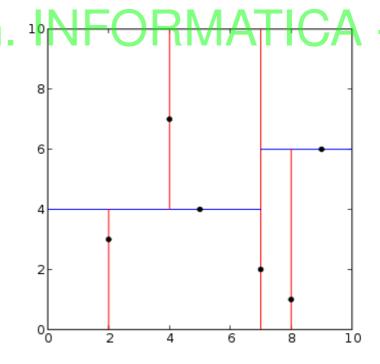


División del espacio por bi-particiones.

#### **KDTree**

- Construcción: ejemplo.
  - Dataset:[(2,3), (5,4), (9,6), (4,7), (8,1), (7,2)]





### **KDTree**

Construcción: Algoritmo canónico.

```
Algorithm make_kdtree (ds:DArray[Point],
                     depth:Integer):Binarytree[Point]
Var
  kdtree:BinaryTree[Point]
  axis:Integer
  kdtreeGBinarytreeCreate() ING. INFORMATICA - UCO
Begin
  If ds.size()>0 Then
   axis ← depth mod Point.dimensions();
   sort_axis(ds, axis)
   median ← ds[ds.size()//2]
    kdtree.createRoot(median)
    kdtree.set left(make kdtree(ds[0:ds.size()//2], depth+1);
    kdtree.set_right(make_kdtree(ds[ds.size()//2+1:], depth+1);
  End-if
  Return kdtree
                                                 0(?)
End.
```

• Búsqueda del vecino más cercano.

```
Algorithm find NN(t:KDTree, p:Point, depth:Integer): Point
Prec: Not t.is empty()
                                                                                       root
Var
   axis:Integer //The axis to inspect.
   curr, curr2: Point //The best up to date.
Begin
   axis - depth mod p.dim() //Selected the axis to split.
                                                                                             right
                                                                           left
  curr ← t.item()
                                                                                             part
                                                                           part
   curr2 ← curr
   If p[axis]<=curr[axis] And Not t.left().is empty() Then</pre>
      curr2 ← find_NN(t.left(), p, depth+1)
   Else If p[axis]>curr[axis] And Not t.right().is_empty() Then
      curr2 ← find_NN(t.right(), p, depth+1)
  -End-If-----
   If dist(p, curr2)<dist(p, curr) Then</pre>
                                                       Paso 2
     curr ← curr2
   If abs(p[axis]-t.item()[axis] < dist(curr, p) Then</pre>
      If p[axis]>t.item()[axis] And Not t.left().is_emtpy() Then
                                                                      ¿Poda?
         curr2 ← find_NN(t.left(), p, depth+1)
      Else If Not t.right.is_empty() Then
                                                                                     root
         curr2 \( find_NN(t.right(), p, depth+1)
                                                                                                         root
      End-If
                                                                 curr.
                                                        Paso 3
      If dist(curr2, p)<dist(curr, p) Then</pre>
      curr ← curr2
                                                        Paso 4
   End-If
   Return curr
End.
                                 0(?)
```

- Ejemplo (distancia L1).
  - El 1-NN de p:[1,1]

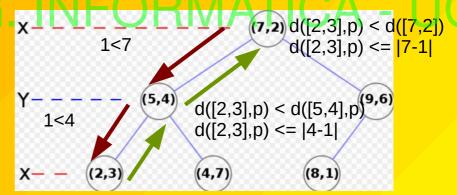
<u>EEDD - GRADO EN ING LINI</u>

#### Nivel.Paso

```
0.1 c=[7,2], Como 1<7 descender hijo izq.
```

- 1.1 c=[5,4], Como 1<4 descender hijo izq.
- 2.1 c=[2,3], Hoja.
- 1.2 c=[5,4],c2[2,3], L1(c2,p) < L1(c,p), c < -c2
- 1.3 c=[2,3], |1-4| >= L1(c,p). Poda.
- 0.2 c=[7,2],c2[2,3], L1(c2,p) < L1(c, p), c < -c2.
- 0.3 c=[2,3], |1-7| >= L1(c, p). Poda.

Resultado c=[2,3]



Candidato: [2,3]

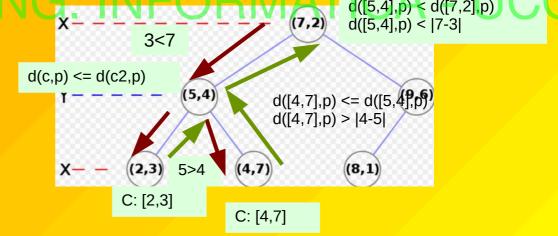
El vecino más cercano es: [2,3]

- Ejemplo (distancia L1).
  - El 1-NN de p:[3,5]

d([5,4],p) < d([7,2],p) d([5,4],p) < |7-3| Nivel.Paso

- 0.1 c=[7,2], Como 3<7 descender hijo izg.
- 1.1 c=[5,4], Como 5>4 descender hijo der.
- 2.1 c=[4,7], Hoja.
- 1.2  $c=[5,4], c2=[4,7], L1(c,p) \le L1(c2,p)$
- 1.3 c=[5,4], |5-4| < L1(c,p), desc. hijo izq.
- 2.1 c=[2,3], Hoja
- 1.4 c=[5,4], c2=[2,3],  $L1(c,p) \le L1(c2,p)$ .
- 0.2 c=[7,2], c2=[5,4], L1(c,p)>L1(c2,p), c<-c2
- 0.3  $c=[5,4], |3-7| \ge L1(c,p), Poda.$

Resultado c=[5,4]



El vecino más cercano es:

- · Resumiendo.
  - Representa una bipartición de una dimensión del espacio en cada nivel.
  - Su construcción puede ser O(N Log N).
- Si utilizamos la medina como pivote, tendremos un árbol perfectamente equilibrado.
  - La localización es en promedio Log(N) pero puede degenerar en O(N) si el número de dimensiones es muy alto.
  - Será mejor que una búsqueda exhaustiva si N >> 2<sup>k</sup>



- Lecturas recomendadas.
  - KDTree: en.wikipedia.org/wiki/K-d\_tree

EEDD - GRADO EN ING. INFORMATICA - UCO