多维向量搜索

(图像识别、相似向量扩选、向量范围搜索)



阿里云 digoal

目录

- CUBE
- IMGSMLR
- PASE
- 应用场景介绍

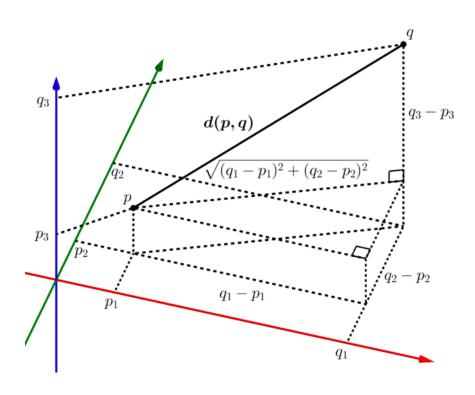
cube - 所有版本支持

- https://www.postgresql.org/docs/current/cube.html
- n维点: (*x1,x2,...,xn*)
- n维cube(采用2个对角point表示): [(x1,...,xn),(y1,...,yn)]
- 向量距离排序(GiST索引):

a <-> b	float8	Euclidean distance between a and b.
a <#> b	float8	Taxicab (L-1 metric) distance between a and b.
a <=> b	float8	Chebyshev (L-inf metric) distance between a and b.

Euclidean distance

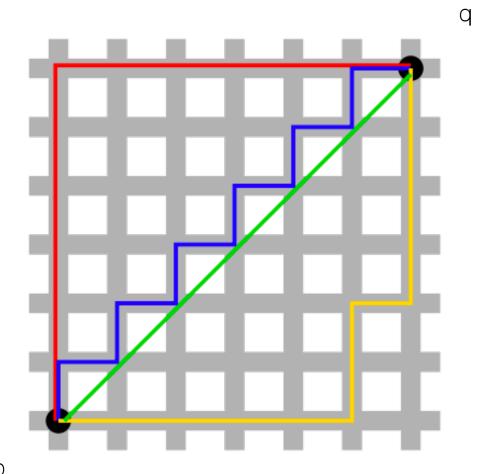
p与q的距离:



Taxicab distance

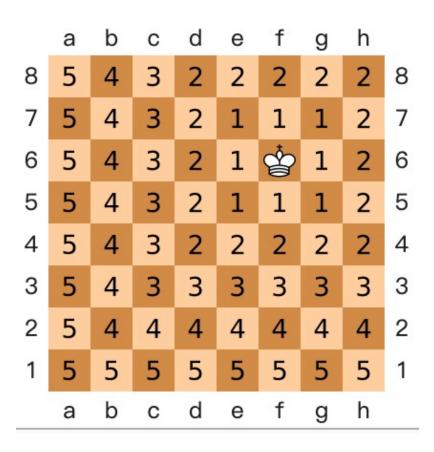
p与q的距离: 12

绿色为欧式距离sqrt(12)



Chebyshev distance

棋盘距离



(1 row)

https://github.com/digoal/blog/blob/master/201810/20181011_01.md

1、创建插件 create extension cube; 2、创建测试表 create table tt (id int , c1 cube); 3、创建GIST索引 create index idx_tt_1 on tt using gist(c1); 4、创建生成随机CUBE的函数 create or replace function gen_rand_cube(int,int) returns cube as \$\$ select ('('||string_agg((random()*\$1)::int::text, ',')||')')::cube from generate_series(1,\$2); \$\$ language sql strict; db1=> select gen_rand_cube(10000,16); -- 生成16维向量,每一维度取值范围0-10000 gen_rand_cube

(6671, 1730, 2177, 4208, 2613, 4877, 3942, 4402, 244, 9945, 2581, 3640, 2384, 8457, 9126, 1102)

6、写入测试数据(最多100个维度)

insert into tt select id, gen_rand_cube(10000, 16) from generate_series(1,1000000) t(id);

7、通过单个特征值CUBE查询相似人群,以点搜群 (<#> <=> <->)

select * from tt order by

c1 <=> '(6671, 1730, 2177, 4208, 2613, 4877, 3942, 4402, 244, 9945, 2581, 3640, 2384, 8457, 9126, 1102)' limit 10; -- 个体搜群体

执行计划:

QUERY PLAN

Limit (cost=0.41..1.30 rows=10 width=148)

-> Index Scan using idx_tt_1 on tt (cost=0.41..89127.71 rows=1000000 width=148)

Order By: (c1 <=> '(6671, 1730, 2177, 4208, 2613, 4877, 3942, 4402, 244, 9945, 2581, 3640, 2384, 8457, 9126, 1102)'::cube)

(3 rows)

8、cube范围圈选人群

select * from tt where

'(7079, 3124, 1165, 4973, 3042, 6319, 5866, 3759, 1667, 7551, 3949, 3373, 4504, 9673, 9808, 199),

(17079, 13124, 11165, 14973, 11042, 16319, 15866, 3759, 1667, 17551, 13949, 13373, 14504, 19673, 19808, 1199)

'::cube

@> c1;

执行计划:

Index Scan using idx_tt_1 on tt (cost=0.41..1139.91 rows=1000 width=140)

Index Cond: (c1 <@ '(7079, 3124, 1165, 4973, 3042, 6319, 5866, 3759, 1667, 7551, 3949, 3373, 4504, 9673, 9808, 199),(17079, 13124, 11165, 14973, 11042, 16319, 15866, 3759, 1667, 17551, 13949,

13373, 14504, 19673, 19808, 1199)'::cube)

(2 rows)

9、通过多个特征值CUBE查询相似人群,以群搜群 (<#> <=> <->)

select * from tt order by c1 <=>

'(7079, 3124, 1165, 4973, 3042, 6319, 5866, 3759, 1667, 7551, 3949, 3373, 4504, 9673, 9808, 199),

(17079, 13124, 11165, 14973, 11042, 16319, 15866, 3759, 1667, 17551, 13949, 13373, 14504, 19673, 19808, 1199)

'::cube

limit 10; -- 群体搜群体

执行计划:

Limit (cost=0.41..1.30 rows=10 width=148)

-> Index Scan using idx_tt_1 on tt (cost=0.41..89127.71 rows=1000000 width=148)

Order By: (c1 <=> '(7079, 3124, 1165, 4973, 3042, 6319, 5866, 3759, 1667, 7551, 3949, 3373, 4504, 9673, 9808, 199),(17079, 13124, 11165, 14973, 11042, 16319, 15866, 3759, 1667, 17551, 13949, 13373, 14504, 19673, 19808, 1199)'::cube)

(3 rows)

目录

- CUBE
- IMGSMLR
- PASE
- 应用场景介绍

imgsmlr

- https://github.com/digoal/blog/blob/master/201809/20180904_02.md
- 与cube不一样的地方
 - imgsmlr支持图像特征值转换
 - imgsmlr内部使用float4存储每个维度的值

create extension imgsmlr;

create table t_img_bytea (id int primary key, vid int, pic bytea); -- 原始表, 二进制存储原始图像

create table t_img_sig (id int primary key, vid int, sig signature, pat pattern); -- 特征表 create index idx_t_img_sig_1 on t_img_sig using gist(sig); -- 特征索引 insert into t_img_bytea values (......); -- 写入原始图像 insert into t_img_sig select id, vid, png2pattern(pic), pattern2signature(png2pattern(pic)) from t_img_bytea; -- 转换为特征

select * from t_img_sig order by sig <-> pattern2signature(png2pattern('用户上传的照片的二进制')) limit 1; -- 根据图像搜索

目录

- CUBE
- IMGSMLR
- PASE
- 应用场景介绍

pase – rds pg 11支持,即将覆盖所有主流版本

https://github.com/digoal/blog/blob/master/201912/20191219_02.md

https://help.aliyun.com/document_detail/147837.html

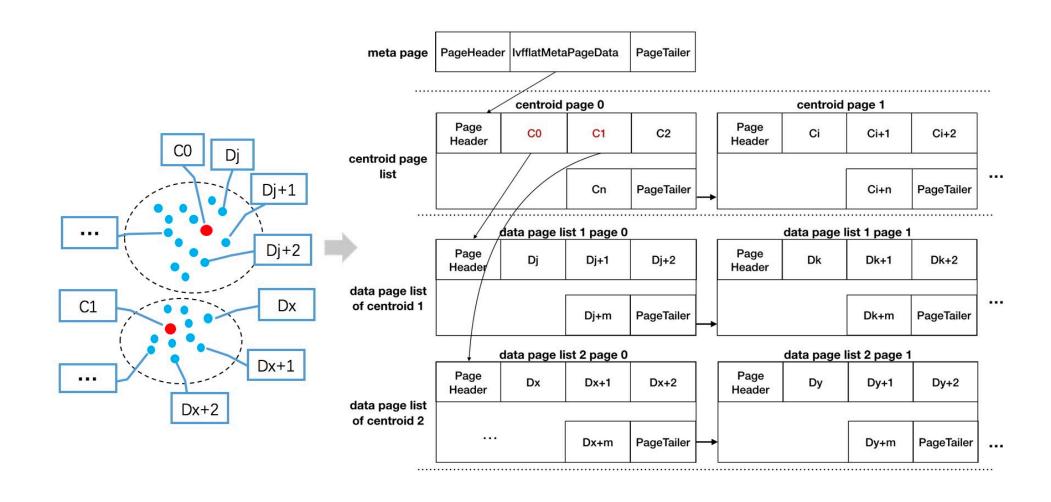
与cube,imgsmlr的差异

支持新增2种索引接口(ivfflat, hnsw)

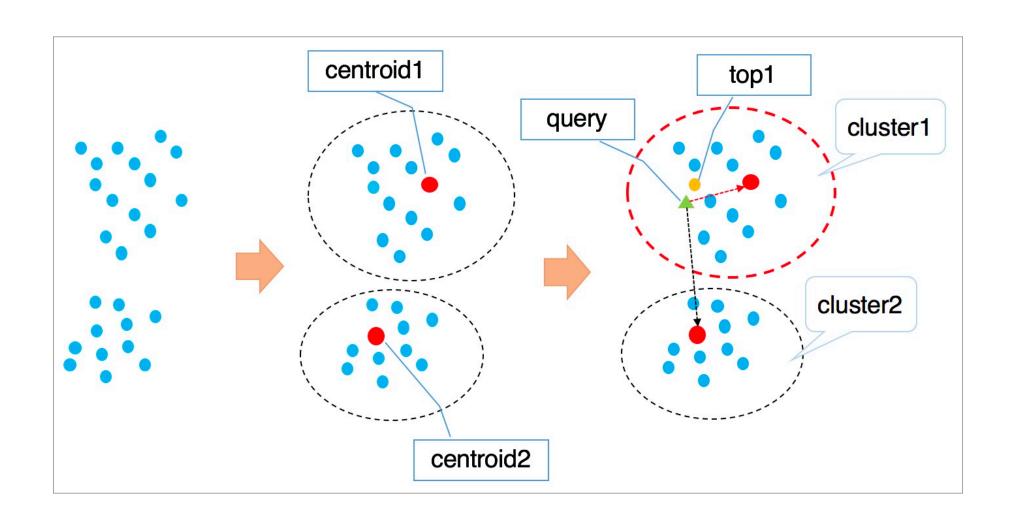
内部采用float4存储每个维度value

查询性能更好

ivfflat 索引存储结构介绍



ivfflat搜索介绍



• 算法流程说明:

- 1、高维空间中的点基于隐形的聚类属性,按照kmeans等聚类算法对向量进行聚类处理,使得每个类簇有一个中心点。
- 2、检索向量时首先遍历计算所有类簇的中心点,找到与目标向量最近的n个类簇中心。
- 3、遍历计算n个类簇中心所在聚类中的所有元素,经过全局排序得到距离最近的k个向量。

说明

- 在查询类簇中心点时,会自动排除远离的类簇,加速查询过程,但是无法保证最优的前k个向量全部在这n个类簇中,因此会有精度损失。您可以通过类簇个数n来控制IVFFlat算法的准确性,n值越大,算法精度越高,但计算量会越大。
- IVFFlat和IVFADC[2]的第一阶段完全一样,主要区别是第二阶段计算。IVFADC通过积量化来避免遍历计算,但是会导致精度损失,而IVFFlat是暴力计算,避免精度损失,并且计算量可控。

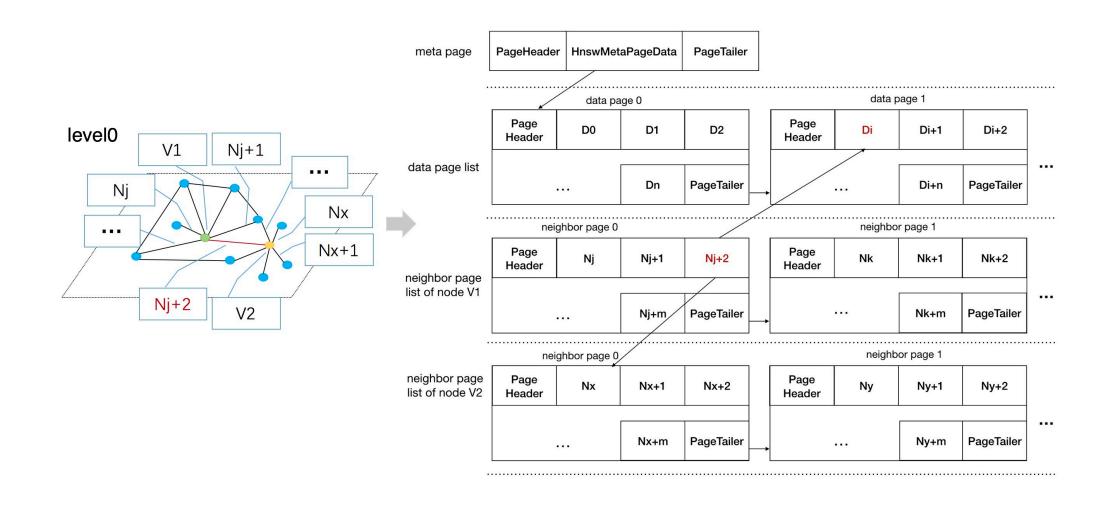
ivfflat索引参数介绍

```
CREATE INDEX ${index_name} ON ${TABLE_NAME}
USING
pase_ivfflat(vector)
WITH
(clustering_type = 0, distance_type = 0, dimension = 256,
base64_encoded = 1, clustering_params =
"/data/centroid_path/centroids.v45.20190802");
```

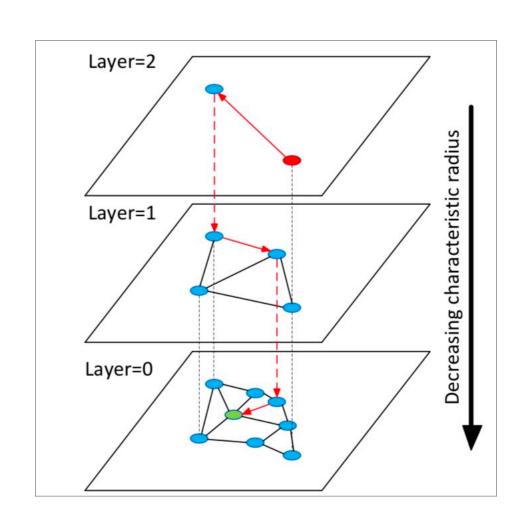
说明:

- 这一步100万数据耗时大概7分钟,其中index_name随意起,不重复即可。
- clustering_type: 0,表示外部聚类,加载外部提供的中心点;1,内部聚类。
- distance_type: 0, 欧式距离; 1, 内积; 2, 余弦。目前暂时只支持欧式距离,对于归一化的向量,余弦值的序和欧氏距离的序是反序关系。
 - 。(目前索引build索引时:仅支持欧式距离。默认认为数据是归一化(向量原点归一)处理的。 查询时(计算 distance)支持三种距离算法。 排序只支持欧式距离,因为索引顺序是固定的(因为建索引时认为数据是归一化的))
- dimension: 向量维度。
- base64_encoded:数据输出输出格式是否采用base64编码。
- clustering_params:
 - 。 1、对于外部聚类, 该项配置为中心点文件路径。
 - 。 2、对于内部聚类,该项配置为聚类参数,格式为: clustering_sample_ratio,k,
 - clustering_sample_ratio为库内数据用作聚类的采样比例,范围(0, 1000]内的整数,
 - k为聚类中心数。
 - 。 ps: 中心点个数可以理解为桶的个数,向量点根据它离中心点的距离被聚类到对应的桶。
 - 。 当使用内部聚类时,clustering_sample_ratio表示从原始表数据的千分之多少来构建k个中心点。然后生成这些中心点的k个桶。

hnsw 索引存储结构介绍



hnsw搜索介绍



• 算法流程说明:

- 1、构造多层图,每层图都是下层图的一个缩略,同时构成下层图的跳表,类似高速公路。
 - 2、从顶层随机选中一个点开始查询。
 - 3、第一次搜索其邻居点,把它们按距离目标的远近顺序存储在定长的动态列表中,以后每一次查找,依次取出动态列表中的点,搜索其邻居点,再把这些新探索的邻居点插入动态列表,每次插入动态列表需要重新排序,保留前k个。如果列表有变化则继续查找,不断迭代直至达到稳态,然后以动态列表中的第一个点作为下一层的入口点,进入下一层。循环执行第3步,直到进入最底层。

•说明:

HNSW算法是在NSW算法的单层构图的基础上构造多层图,在图中进行最近邻查找,可以实现比聚类算法更高的查询加速比。

hnsw索引参数介绍

```
CREATE INDEX ${index_name} ON ${TABLE_NAME}
USING
palaemon_hnsw(vector)
WITH
(dim = 256, base_nb_num = 32, ef_build = 80, ef_search
= 100, base64_encoded = 1);
```

说明:

- base_nb_num: 邻居数,第0层 2 * base_nb_num: ,高层为base_nb_num:。要达到order by limit N的最好效果时,base_nb_num最好大于N
- ef_build: build索引的时候第0层的堆长度(构图时,0层邻居点来构图,上层都是1个点),越大效果越好,build越慢。不是最终索引存的内容,只是build时构图的一个参数。要达到较好的构图效果,建议ef_build大于base_nb_num,否则要到下层去提取满足base_nb_num个数的邻居点,精度就没有那么高了。
- ef_search: 查询的堆长度,越大效果越好,search性能越差,可在查询时指定,该处为默认值。查询时从上层往下查,查到第一层为止(第0层存的是heap table ctid(s)),返回第0层的ctids。如果要保证order by limit N可以返回N条记录,ef_search要大于N
- base64_encoded:数据输入输出格式是否采用base64编码格式。 搜索时从上层往下搜索,一直搜索到第1层,返回第0层的ctids。

```
创建测试表
create table if not exists t_pase_80(
  id serial PRIMARY KEY,
  vec float4∏
创建生成随机float4数组的函数
create or replace function gen_float4_arr(int,int) returns float4[] as $$
 select array_agg(trunc(random()*$1)::float4) from generate_series(1,$2);
$$ language sql strict volatile;
```

```
写入100万随机80维向量,
```

insert into t_pase_80 (vec) select gen_float4_arr(10000,80) from generate_series(1,1000000);

创建ivfflat索引。

CREATE INDEX idx_t_pase_80_2 ON t_pase_80

USING

pase_ivfflat(vec)

WITH

(clustering_type = 1, distance_type = 0, dimension = 80, clustering_params = "100,1001");

采样记录数:100万记录乘以100/1000=10万。 中心点:生成1001个中心点

NOTICE: vector dimension is huge, parameter (clustering_sample_ratio) should be set to ensure the clustering count lower than 983040

NOTICE: parse clustering parameters succeed, clustering_sample_ratio[100], k[1001]

查询一条真实记录. 略微修改几个维度

select * from t_pase_80 limit 1;

使用ivfflat索引查询(<#>)

SELECT id,

vec <#>

 $^{1841,9512,8870,4345,3829,9005,738,2568,2564,6642,2455,7807,1666,4880,9195,6239,788,2804,301,6808,8182,1271,9446,1324,7230,788,3294,9092,4189,6227,2400,6029,5739,1271,375,9568,277,1114,2137,2841,7756,4593,649,9422,9473,9844,5662,262,2650,5964,7071,831,7235,6518,2156,4466,4386,5450,3558,8576,1677,5959,4606,7417,7230,4981,6985,7508,6095,9123,349,3852,3716,998,3275,3190,843,8938,3462,3499:0:0'::pase as distance$

FROM t_pase_80

ORDER BY

vec <#>

 $^{1841,9512,8870,4345,3829,9005,738,2568,2564,6642,2455,7807,1666,4880,9195,6239,788,2804,301,6808,8182,1271,9446,1324,7230,78}\\ 68,3294,9092,4189,6227,2400,6029,5739,1271,375,9568,277,1114,2137,2841,7756,4593,649,9422,9473,9844,5662,262,2650,5964,7071,8}\\ 31,7235,6518,2156,4466,4386,5450,3558,8576,1677,5959,4606,7417,7230,4981,6985,7508,6095,9123,349,3852,3716,998,3275,3190,843,8938,3462,3499:0:0'::pase$

LIMIT 10;

```
id | distance
   1 |
          139
620286 | 6.78452e+08
365838 | 1.62702e+09
365885 | 1.667e+09
988412 | 1.57742e+09
 17530 | 1.58652e+09
821096 | 1.57582e+09
820902 | 1.57803e+09
128421 | 1.57324e+09
127295 | 1.80574e+09
(10 rows)
```

Time: 4.523 ms

目录

- CUBE
- IMGSMLR
- PASE
- 应用场景介绍

多维向量搜索应用场景

- 图像识别、人脸识别、以图搜图
- 精准广告营销系统:相似向量人群扩选、
- 精准广告营销系统: 圈选向量取值范围人群

参考资料

- 案例
- MySQL手册
 - https://www.mysqltutorial.org/
 - https://dev.mysql.com/doc/refman/8.0/en/
- PG 管理、开发规范
 - https://github.com/digoal/blog/blob/master/201609/20160926_01.md
- PG手册
 - https://www.postgresql.org/docs/current/index.html
 - https://www.postgresqltutorial.com/postgresql-tutorial/postgresql-vs-mysql/
- GIS手册
 - http://postgis.net/docs/manual-3.0/

一期开课计划(PG+MySQL联合方案)

- - 2019.12.30 19:30 RDS PG产品概览,如何与MySQL结合使用
- - 2019.12.31 19:30 如何连接PG, GUI, CLI的使用
- - 2020.1.3 19:30 如何压测PG数据库、如何瞬间构造海量测试数据
- - 2020.1.6 19:30 MySQL与PG对比学习(面向开发者)
- - 2020.1.7 19:30 如何将MySQL数据同步到PG(DTS)
- - 2020.1.8 19:30 PG外部表妙用 mysql_fdw, oss_fdw (直接读写MySQL数据、冷热分离)
- - 2020.1.9 19:30 PG应用场景介绍 并行计算,实时分析
- - 2020.1.10 19:30 PG应用场景介绍 GIS
- - 2020.1.13 19:30 PG应用场景介绍 用户画像、实时营销系统
- - 2020.1.14 19:30 PG应用场景介绍 多维搜索
- - 2020.1.15 19:30 PG应用场景介绍 向量计算、图像搜索
- - 2020.1.16 19:30 PG应用场景介绍 全文检索、模糊查询
- - 2020.1.17 19:30 PG 数据分析语法介绍
- - 2020.1.18 19:30 PG 更多功能了解:扩展语法、索引、类型、存储过程与函数。如何加入PG技术社群

本课程习题

- 多维向量如何表达?内部使用什么存储?
- 多维向量支持哪几种索引?
- 多维向量支持哪几种距离计算方法?
- 多维向量广泛应用于哪些场景?
- 1000万的多维向量,任意召回最相似的1000条大概需要多久?

技术社群



PG技术交流钉钉群(3600+人)

