大数据算法-2024 春

Lecture 8: JL 变换的应用

2024.3.26

Lecturer: 丁虎 Scribe: 黄震

本章介绍 JL 变换的一些应用场景。

1 JL 变换结合 k-means

回顾 k-means 问题,其输入是 $X = \{x_1, \ldots, x_n\} \subset \mathbb{R}^d$,目标为寻找最优的 k 个类中心 $C = \{c_1, \ldots, c_k\} \subset \mathbb{R}^d$,将每个 x_i 归类于其最近的中心点 c_j ,使得所有数据点到类中心的 距离平方和最小,即

$$cost(x, C) = \min_{c \in C} ||x - c||^2$$

$$cost(X, C) = \sum_{x \in X} cost(x, C)$$

$$C^* = \arg\min_{|C| = k, C \subset \mathbb{R}^d} cost(X, C)$$

k-means 问题众多经典的求解方法,如 Lloyd 算法,k-means++ 算法等,均需要计算点对之间的距离,该过程和维度 d 线性相关,直接导致了总体时间复杂度中和 d 的线性依赖关系。当处理高维数据时,一个自然的想法是先对数据进行降维再来求解后续的优化问题。对于 k-means 问题,我们可以证明如下结论:

Theorem 1.1. 给定 *k-means* 问题的输入 $X \subset \mathbb{R}^d$,利用 JL 变换 $f: \mathbb{R}^d \to \mathbb{R}^m$ 将 X 降维成 X',其中 $m = \Theta(\frac{\log n}{\epsilon^2})$ 。考虑在 X' 上的任意一个 λ -近似比的聚类结果 $\{C_1, \ldots, C_k\}$,令 $C_i^{-1} = \{f^{-1}(x): x \in C_i\}$,那么 $\{C_1^{-1}, \ldots, C_k^{-1}\}$ 是 X 的 $\frac{1+\epsilon}{1-\epsilon}\lambda$ -近似比的聚类结果。

Remark 1.2. 对于一个最小化的优化问题 \mathcal{P} , 对应的最优解为 X_{opt} 。如果某个解满足 $\text{cost}(X) \leq \lambda \cdot \text{cost}(X_{\text{opt}})$,那么我们说 X 是问题 \mathcal{P} 的一个 λ -近似比的解。

定理 1.1 为我们利用 JL 变换先做数据降维再求解 k-means 的想法提供了理论保证,它说明在降维后的数据上求解得到的聚类结果,逆变换为原空间后,同样是不错的选择。为了证明该定理,我们先介绍一个基础的结论

Claim 1.3. $\forall \ Q \subset \mathbb{R}^d, \ \diamondsuit \ \mu(Q) = \frac{1}{|Q|} \sum_{q \in Q} q, \$ 有

$$\sum_{q \in Q} ||q - \mu(Q)||^2 = \frac{1}{2|Q|} \sum_{q_i} \sum_{q_j} ||q_i - q_j||^2$$

Proof.

$$\sum_{q_j} ||q_i - q_j||^2 = \sum_{q_j} ||q_j - \mu(Q)||^2 + |Q| \cdot ||\mu(Q) - q_i||^2$$

$$\Rightarrow \sum_{q_i} \sum_{q_j} ||q_i - q_j||^2 = |Q| \sum_{q_j} ||q_j - \mu(Q)||^2 + |Q| \sum_{q_i} ||\mu(Q) - q_i||^2$$

$$\Rightarrow \sum_{q \in Q} ||q - \mu(Q)||^2 = \frac{1}{2|Q|} \sum_{q_i} \sum_{q_j} ||q_i - q_j||^2$$

上述结论说明点集到其重心的距离平方和,与点集内部所有点对之间的距离平方和有关。我们接下来证明定理 1.1:

Proof. (定理 1.1) 对任意点集 Q,令 $\Gamma(Q) = \frac{1}{2|Q|} \sum_{q_i} \sum_{q_j} ||q_i - q_j||^2$ 。记 X' 中归类于 c_i 的点的集合为 C_i ,X 中归类于 $f^{-1}(c_i)$ 的点的集合为 C_i^{-1} 。由 Claim 1.3 可知 $\sum_{x \in C_i^{-1}} ||x - \mu(C_i^{-1})||^2 = \Gamma(C_i^{-1})$ 。因此, $\mathcal{C}^{-1} = \{C_i^{-1}, \dots, C_k^{-1}\}$ 对应的损失

$$cost(\mathcal{C}^{-1}) = \sum_{i=1}^{k} \Gamma(C_i^{-1})$$

同时,由于X'是由X经过JL变换而来,因此

$$\Gamma(C_i^{-1}) \in \left(\frac{1}{1+\epsilon}, \frac{1}{1-\epsilon}\right) \cdot \Gamma(C_i)$$
$$\cot(\mathcal{C}^{-1}) \in \left(\frac{1}{1+\epsilon}, \frac{1}{1-\epsilon}\right) \cdot \sum_{i=1}^k \Gamma(C_i)$$

$$\sum_{i=1}^{k} \Gamma(U_i') \in (1 \pm \epsilon) \sum_{i=1}^{k} \Gamma(U_i)$$

由于 $C = \{C_1, ..., C_k\}$ 是 X' 上的 λ -近似比的聚类结果,所以

$$cost(\mathcal{C}^{-1}) \le \frac{1}{1 - \epsilon} \sum_{i=1}^{k} \Gamma(C_i) \le \frac{\lambda}{1 - \epsilon} \sum_{i=1}^{k} \Gamma(U_i') \le \frac{1 + \epsilon}{1 - \epsilon} \lambda \sum_{i=1}^{k} \Gamma(U_i)$$

在上述证明中,JL 变换后的维度为 $\Theta(\frac{\log n}{\epsilon^2})$,所以我们可以以很大概率保证所有点对的距离都变化不大,从而完成整体推导。但实际上,k-means 的需求是弱于这个前提的,它仅需要每个类内部的点对平方和变化不大。从该角度来看,我们指定投影后的维度为 $\Theta(\frac{\log n}{\epsilon^2})$ 其实是稍微有点强了,这个维度直觉上可以更低。

2 降维视角下的 k-means

Definition 2.1 (聚类指示矩阵). 给定数据输入 $X \in \mathbb{R}^{n \times d}$,考虑其一个聚类划分 C,定义聚类指示矩阵(cluster indicator matrix)为 $I_C \in \mathbb{R}^{n \times d}$,满足

$$I_{\mathcal{C}}(i,j) = \begin{cases} \frac{1}{\sqrt{|C_j|}} & x_i \in C_j \\ 0 & x_i \notin C_j \end{cases}$$

Example 2.2. 考虑 $X = \{x_1, x_2, x_3, x_4, x_5, x_6\}$,它们分别属于聚类 2, 1, 1, 3, 2, 1, 那么

$$I_{\mathcal{C}} = \begin{pmatrix} 0 & \frac{1}{\sqrt{2}} & 0\\ \frac{1}{\sqrt{3}} & 0 & 0\\ \frac{1}{\sqrt{3}} & 0 & 0\\ 0 & 0 & 1\\ 0 & \frac{1}{\sqrt{2}} & 0\\ \frac{1}{\sqrt{3}} & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

根据 I_c 的定义,我们容易发现它的 k 个列向量是单位正交的。更进一步,我们有如下关系:

Claim 2.3. 令 cost(C) 表示聚类划分 C 对应的 k-means 损失,那么

$$||X - I_{\mathcal{C}}I_{\mathcal{C}}^TX||_F^2 = \operatorname{cost}(\mathcal{C})$$

Proof.

$$I_{\mathcal{C}}^{T}X = \begin{pmatrix} \vdots \\ \frac{1}{\sqrt{|C_{i}|}} \sum_{x \in C_{i}} x \\ \vdots \end{pmatrix}_{k \times d} = \begin{pmatrix} \vdots \\ \sqrt{|C_{i}|} \mu(C_{i}) \\ \vdots \end{pmatrix}_{k \times d}$$

考虑 $x \in C_i$, 令 $c(x) = \mu(C_i)$, 则

$$I_{\mathcal{C}}I_{\mathcal{C}}^TX = \begin{pmatrix} c(x_1) \\ \vdots \\ c(x_n) \end{pmatrix}_{n \times d}$$

$$||X - I_{\mathcal{C}}I_{\mathcal{C}}^TX||_F^2 = \sum_{i=1}^n ||x_i - c(x_i)||^2 = \operatorname{cost}(\mathcal{C})$$

本质上, $I_cI_c^T$ 可以视为对 X 进行一个投影操作,而 k-means 问题就相当于寻找最能维持原结构的投影。

Theorem 2.4. 给定 $X \subset \mathbb{R}^{n \times d}$,令 $R \in \mathbb{R}^{\kappa \times d}$ 为一个 $\mathbb{R}^d \to \mathbb{R}^{\kappa}$ 的 JL 变换矩阵,其中 $\kappa = \Theta(\frac{\log k}{\epsilon^2})$ 。X 经过 R 变换后为 \tilde{X} 。假设 P^* 是 X 的最优 k-means 投影, \tilde{P} 是 \tilde{X} 的 λ -近 似比的 k-means 投影,那么有

$$||X - \tilde{P}X||_F^2 \le (9 + \Theta(\epsilon))\lambda ||X - P^*X||_F^2$$

Proof. 令 $B = P^*X$, $\bar{B} = (I - P^*)X$,则 $X = B + \bar{B}$ 。于是有,

$$||X - \tilde{P}X||_{F} = ||B + \bar{B} - \tilde{P}(B + \bar{B})||_{F}$$

$$\leq ||B - \tilde{P}B||_{F} + ||\bar{B} - \tilde{P}\bar{B}||_{F}$$
(1)

$$\leq ||B - \tilde{P}B||_F + ||\bar{B}||_F \tag{2}$$

式 1 是由 Schwarz's 不等式所得。式 2 是因为 $I-\tilde{P}$ 仍然是一个投影矩阵, 投影后的 Frobenius 范数不超过原始值。

由于 B 和 $\tilde{P}B$ 中实际只有 k 个向量,因此根据 JL 变换的性质,我们以高概率保证下式成立:

$$||B - \tilde{P}B||_F^2 \le (1 + \epsilon) \cdot ||(B - \tilde{P}B)R^T||_F^2$$

因此有

$$||X - \tilde{P}X||_{F} \leq \sqrt{1 + \epsilon} \cdot ||BR^{T} - \tilde{P}BR^{T}||_{F} + ||\bar{B}||_{F}$$

由于 $(B + \bar{B})R^{T} = \tilde{X}$,于是
$$||X - \tilde{P}X||_{F} \leq \sqrt{1 + \epsilon} \cdot ||(\tilde{X} - \bar{B}R^{T}) - \tilde{P}(\tilde{X} - \bar{B}R^{T})||_{F} + ||\bar{B}||_{F}$$

$$\leq \sqrt{1 + \epsilon} \cdot ||\tilde{X} - \tilde{P}\tilde{X}||_{F} + \sqrt{1 + \epsilon} \cdot ||(I - \tilde{P})\bar{B}R^{T}||_{F} + ||\bar{B}||_{F}$$

$$\leq \sqrt{1 + \epsilon} \cdot ||\tilde{X} - \tilde{P}\tilde{X}||_{F} + \sqrt{1 + \epsilon} \cdot ||\bar{B}R^{T}||_{F} + ||\bar{B}||_{F}$$

$$\leq \sqrt{(1 + \epsilon)\lambda}||\tilde{X} - P^{*}\tilde{X}||_{F} + (1 + \epsilon)||\bar{B}||_{F} + ||\bar{B}||_{F}$$

$$\leq (1 + \epsilon)\sqrt{\lambda}||X - P^{*}X||_{F} + (2 + \epsilon)||\bar{B}||_{F}$$

$$< (3 + \Theta(\epsilon))\sqrt{\lambda}||X - P^{*}X||_{F}$$

因此

$$||X - \tilde{P}X||_F^2 \le (9 + \Theta(\epsilon))\lambda||X - P^*X||_F^2$$

定理 2.4 告诉我们当投影维度为 $\Theta(\frac{\log k}{\epsilon^2})$ 时仍然可以保持 k-means 解的损失,仅需要引入额外 $9+\Theta(\epsilon)$ 的乘性误差。在 2019 年,该结论被进一步改进,维度仍然是 $\Theta(\frac{\log k}{\epsilon^2})$,额外的乘性误差改进为 $1+\Theta(\epsilon)$ (参考 [1])。

References

[1] K. Makarychev, Y. Makarychev, and I. Razenshteyn. Performance of johnson-lindenstrauss transform for k-means and k-medians clustering. In *Proceedings of the 51st Annual ACM SIGACT Symposium on Theory of Computing*, pages 1027–1038, 2019.