Hochschule **RheinMain**
University of Applied Sciences
Wiesbaden Rüsselsheim

NEAREST-NEIGHBOUR- KLASSIFIKATION

Fachseminar “Machine Learning”

Letztes Update: 3. Februar 2016

Martin Beller

Studienbereich Informatik
Hochschule RheinMain

GLIEDERUNG

1. Einleitung
2. NN-Klassifikation
3. Beschleunigung
4. Diskussion

EINLEITUNG

WORUM GEHT ES IN "MEINEM" PAPER?

Es geht um...

- ▶ Objekt- und Szenenerkennung auf Bildern
- ▶ unter Verwendung von Nearest-Neighbour-Klassifikation
- ▶ auf einem großen Datensatz aus kleinen Bildern

Daten:

- ▶ ca. 80 Millionen Bilder aus dem Web
- ▶ zu jeweils einem von ca. 75.000 taxonomisch angeordneten Nomen

WINZIGE BILDER

Was ist hier zu sehen?

WINZIGE BILDER - ETWAS GRÖßER

Was ist hier zu sehen?

WAS WERDEN WIR UNS ANSEHEN?

Wir schauen uns an...

- ▶ Was NN-Klassifikation überhaupt ist und was dazu gehört
- ▶ Wie sich die Performance verhält und wie man sie verbessern kann
- ▶ Fazit

NN-KLASSIFIKATION

DIE GRUNDIDEE

Klassifikation durch Vergleich mit Trainingsdaten: Ein neuer Fall wird so eingeordnet wie der ähnlichste bereits bekannte Fall.

Dazu braucht man:

- ▶ Ein Maß für die Ähnlichkeit
- ▶ Trainingsdaten

Lernen durch Speichern der Daten (“lazy learning” oder “Speicher-basiertes Lernen”)

DISTANZMASSE

Ähnlichkeit: Umso höher, je geringer Distanz im Merkmalsraum
Häufig verwendet: Euklidische Distanz

Euklidische Distanz mit Gewichtung der Dimensionen

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

Viele andere Distanzmaße denkbar, z.B. Hamming-Distanz oder Komprimierungs-bezogene Distanz

Sinnvoll: Gewichtung nach Abstand

BEISPIEL AUS DEM PAPER

Sum of squared differences (D-SSD): Differenzen der Pixel in den Farbwerten zweier normalisierter Bilder quadrieren und aufsummieren:

D-SSD

$$D_{ssd}^2 = \sum_{x,y,c} (I_1(x,y,c) - I_2(x,y,c))^2 \quad (2)$$

BEISPIEL AUS DEM PAPER

“Warping” und “Pixel-Shifting”

Target

Neighbor

Warping

Pixel shifting

DATEN UND KLASSIFIKATION

1NN: q wird wie sein nächster Nachbar klassifiziert

Voronoi-Diagramm macht Grenze zwischen Klassen sichtbar

K-NN

Problem Überanpassung: Ausreißer verfälschen die Klassifikation

Lösung: k-NN – Mehrheitsentscheid unter den k nächsten Nachbarn

k hat großen Einfluss – passende Auswahl ist wichtig

Klassifikation wird stabiler bei größerem k, Details verschwinden

EINFLUSS VON K

Einfluss von k auf den Rand einer Klasse: Die "Spitze" wird kleiner bei größerem k .

BESCHLEUNIGUNG

$O(N)$

Bei vollständiger Suche wächst Aufwand linear mit der Zahl der Samples

Problem bei hoher Anzahl der Samples

Was tun, um Suche zu beschleunigen?

- ▶ Dimensionsreduktion / PCA
- ▶ Approximation der nächsten Nachbarn
- ▶ Verwendung geeigneter Datenstrukturen und Suchverfahren

VERFAHREN ZUR SCHNELLEN NN-SUCHE

Drei Kategorien:

- ▶ Graphen-basierte Verfahren
- ▶ Hashing-Verfahren
- ▶ Binäre Raumpartitionierungsbäume (engl. “Binary Space Partitioning Trees” / “BSP-Trees”)

Wir schauen uns einen Raumpartitionierungsbaum näher an: Den k-d-Baum

DER K-D-BAUM

- ▶ Binärer Suchbaum
- ▶ Speichert Punkte aus einem Raum mit k Dimensionen
- ▶ Teilung des Raums an jedem Knoten in einer der Dimensionen (“Diskriminator”)
- ▶ Teilung am Median für balancierten Baum
- ▶ Speicherung des Diskriminators mit Teilungs-Wert in Knoten
- ▶ Teilung der Teilräume in einer anderen Dimension

Achtung: anderes “ k ” als bei k NN-Klassifikation!

HOMOGENE / INHOMOGENE K-D-BÄUME

Zwei Versionen von k-d-Bäumen:

- ▶ Homogen: An jedem Knoten ein Datensatz
- ▶ Inhomogen: Innere Knoten enthalten lediglich Schlüssel; Teilung, bis Maximalanzahl von Datensätzen in Teilräumen verbleibt; Datensätze liegen in Blättern ("Buckets")

BEISPIEL

Beispiel für Raumunterteilung:

Problem hier: Anfragepunkt nahe an Entscheidungsgrenze,
nächster Nachbar auf anderer Seite

RANDOMIZED K-D-TREE-FOREST

Verschiedene Unterteilungen des gleichen Raums

Unten: Anfragepunkt und nächster Nachbar im gleichen Bucket

DISKUSSION

NACHTEILE

- ▶ Viele Trainingsdaten nötig
- ▶ Speicher für Trainingsdaten dauerhaft belegt
- ▶ Ggf. hoher Aufwand für Vergleiche

VORTEILE

- ▶ Keine Fehler durch unpassende Modelle
- ▶ Breit einsetzbar
- ▶ Lernen geht schnell
- ▶ Suche gut parallelisierbar

EINSATZMÖGLICHKEITEN

- ▶ Automatisches (Bild-)Tagging
- ▶ (Vor-) Sortierung von Daten
- ▶ Auto-Vervollständigung von Suchphrasen

FAZIT

Hervorragend einsetzbar, wenn...

- ▶ Trainingsdaten in ausreichender Menge vorhanden sind
- ▶ Die Daten sich sinnvoll vergleichen lassen
- ▶ Die nötige Rechenleistung vorhanden ist

QUELLEN

- ▶ Muja / Lowe: “Scalable Nearest Neighbour Algorithms for High Dimensional Data” (FLANN-Paper) – Schnelle Suche
- ▶ Cunningham / Delany: “k-Nearest Neighbour Classifiers” – Interessante Distanzmaße