



Temporal Graph Embedding

Seite 2

Temporale Graphen

Einbettung statischer Graphen

word2vec DeepWalk

node2vec

Einbettung temporaler Graphen

tdNodeEmbed tdGraphEmbed

Anwendungen

- ► Graph verändert sich über Zeit
- ▶ Darstellung durch G = (V, E)
- ▶ Evolution gegeben durch:  $G_T = \{G_1, ..., G_T\}$

### Einbettung statischer Graphen

- Graphen als mathematische Struktur sehr komplex
- überführung in Menge von Vektoren
- beibehalten der Graphtopologie, Knoten-Knoten Beziehung
- ▶ 2 Kategorien:
  - ▶ Node Embedding
  - Graph Embedding

#### word2vec

- Ansatz aus der Sprachverarbeitung
- Input: Text  $T = (w_1, w_2, \dots, w_n)$
- Berechnung der Wahrscheinlichkeit, dass zwei Wörter benachbart sind
- ▶ Nachbarn:  $\{w_i | i \in (c \epsilon, c + \epsilon)\}$
- Output: Menge von Vektoren

### DeepWalk

- ► Weiterführung des word2vec Ansatz
- ▶ 3 Steps:
  - Sampling: Ausführen von RandomWalks
  - berechnung des nächsten Knotens:

$$P(v_i = x | v_{i-1} = y) = \begin{cases} \frac{\pi_{xy}}{Z} & \text{if}(x, y) \in E \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases}$$

Erzeugen textliche Struktur auf welcher word2vec angewandt werden kann.

#### node2vec

- weiterführung des DeepWalk Ansatz
- Sampling über RandomWalks
- Nodes erhalten bias  $\alpha$

- ▶  $q < 1 \rightarrow$  eher zu fernen Knoten
- ▶ q > 1 → eher zu nahen Knoten

### tNodeEmbed

- ► Node Level Algorithmus
- ► Kann in drei Teile eingeteilt werden
  - Initialization
  - Node alignment
  - Finalization

- Erstellen eines repräsentativen Vektors für alle Knoten
- Nutzung des node2vec Algorithmus

# Node Alignment

- ► Keine Garantie, dass bei der Einbettung die Achsen der Graphen überdecken
- Orthogonale Transformation zum Ausrichten
- ▶ Ausrichten der Graphen  $Q_t$  und  $Q_t + 1$  mit  $Q'_t = RQ_t$
- Annäherung durch:  $R_{t+1} = \underset{Rs.t.R^TR=I}{\operatorname{arg \, min}} \|RQ_{t+1} Q_t\|$
- Iterativer Vorgang über ganze Evolution

#### Finalization

- Algorithmus kann sowohl für Node klassifizierung als auch für Link prediction genutzt werden
- Einziger unterschied ist die genutzte Verlustfunktion
- Node classification:

$$L_{task} = -\sum_{v \in V} \log Pr(class(v)|f_T(v))$$

Link prediction:

$$L_{task} = -\sum_{v_1, v_2 \in V} \log Pr((v_1, v_2) \in E | g(f_T(v_1), f_T(v_2)))$$

- $ightharpoonup f_T$  rekursiv definiert als  $f_{t+1} = \sigma(Af_t(v) + BQ_tR_tv)$
- ► Embedding nun definiert als

$$L = \min_{A.B.Q_1...Q_T,B2....BT} L_{task}$$

## tdGraphEmbed

- Graph Level Algorithmus
- Ziel ist es, Graph in einen d-dimensionalen Raum R<sup>d</sup> einzubetten.
- Erstellung einer Mappingfunktion
- Kann ebenfalls in drei Teile gegliedert werden
  - Random Walks
  - Context Nodes
  - Optimization

### Random Walks

- Algorithmus nutzt Random Walks
- Berechnung der Wahrscheinlichkeit, dass Graph durch die random Walks beschrieben widespread
- ► Wahrscheinlichkeit definiert als:  $Pr(G_t|W_{v_1}, W_{v_2}, ..., W_{v_k}))$
- Random Walks werden konkateniert um ein Dokument zu formen

#### **Context Nodes**

- ▶ Defined as:  $N_s(v_i^t) = \{v_{i-\omega}^t, \dots, v_{i+\omega}^t\}.$
- Mit  $\log p(v_i^t|N_s(v_i^t), G_t)$  können die nächsten Nodes in random Walks vorhergesagt werden
- ightharpoonup Ziel: lernen einer repräsentation  $\phi$ 
  - $\blacktriangleright \phi(v_i^t)$ : Mapping einer Node
  - $\blacktriangleright \phi(G_t)$ : Mapping des Graphen
- ▶ Berechnung von  $p(v_i^t|N_s(v_i^t), G_t)$  mit Mapping:

$$p(V_i^t|\mathcal{N}_s(v_i^t),G_t) = rac{e^{\phi(v_i^t)\cdot h}}{\sum\limits_{j\in V_t}e^{\phi(v_j^t)\cdot h}}$$

## Optimization

Output berechnung kann vereinfacht werden zu:

$$\max_{\phi} \sum_{t \in T} \sum_{W \in G_t} \sum_{v_i^t} -log \sum_{j \in V_t} e^{\phi(v_j^t) \cdot h} + \phi(v_i^t \cdot h)$$

- Zur Berechnung kann ein neuronales Netz genutzt werden
- ▶ Da dies sehr resourcen kostig werden kann wird negative sampling genutzt
- Zur weiteren effizientsteigerung werden immer nur Knoten betrachtet, bei denen sich etwa verändert hat.

# Anwendungen

- ▶ Node Classification
- ► Link prediction
- Clustering
- Similarity
- Anomaly detection