Geometric Deep Learning

Tommaso Lamma

2021

Reti Convoluzionali

2 Convoluzione su Domini Euclidei

3 Convoluzione su Domini non Euclidei

4 Equivarianza

Reti Convoluzionali

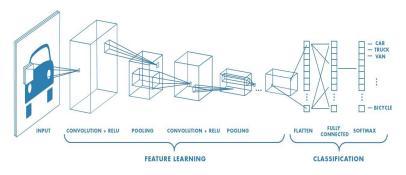


Figura: Una rete neurale convoluzionale.

Convoluzione su Domini Euclidei

Siano $f: \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ e $g: \mathbb{R} \to \mathbb{R}$,

$$(f*g)(x) = \int_{\mathbb{R}} dx' f(x') g(x-x').$$

Cosa significa (x - x') in un dominio diverso da $\mathbb R$?

Cosa significa (x - x') in \mathbb{R} ?

Notare:

Il gruppo $(\mathbb{R},+)$ è una simmetria globale del dominio \mathbb{R} .

Possiamo definire una convoluzione su un dominio a partire dalla simmetria globale del dominio?

Operatore Posizione

Definiamo spettralmente l'operatore posizione $\widehat{x}|x\rangle=x|x\rangle$, tale che

$$\langle x|x'\rangle = \delta(x-x'), \quad \int_{\mathbb{R}} dx |x\rangle \langle x| = \widehat{1}.$$

Operatore Impulso

Il generatore delle traslazioni $(\mathbb{R}^n,+)$ è l'operatore impulso \widehat{p} , tale che

$$\widehat{p}|p\rangle = p|p\rangle$$

che verifica

$$\langle
ho |
ho'
angle = \delta(
ho -
ho'), \quad \int_{\mathbb{R}} d
ho |
ho
angle \langle
ho | = \widehat{1}.$$

Trasformata di Fourier

Definiamo la trasformata di Fourier come $\langle x|\psi\rangle\mapsto\langle p|\psi\rangle$, che può essere calcolata nel seguente modo

$$\langle p|\psi\rangle = \langle p|\left(\int_{\mathbb{R}}dx|x\rangle\langle x|\right)|\psi\rangle = \int_{\mathbb{R}}dx\langle p|x\rangle\langle x|\psi\rangle.$$

Teorema della Convoluzione

Definiamo la convoluzione a partire dal teorema della convoluzione

$$\langle \boldsymbol{p}|\psi*\phi\rangle = \sqrt{2\pi}\langle \boldsymbol{p}|\psi\rangle\langle \boldsymbol{p}|\phi\rangle.$$

Tommaso Lamma Geometric Deep Learning 2021 7/15

Operatore di Convoluzione : $|\psi * \phi\rangle = \widehat{C}_{\phi}|\psi\rangle$.

Definizione di Convoluzione

$$\widehat{\mathcal{C}}_{\phi} = \sqrt{2\pi} \int_{\mathbb{R}} dp |p
angle \langle p|\phi
angle \langle p|.$$

Tale definizione soddisfa il teorema della convoluzione:

$$\langle p | \widehat{C}_{\phi} | \psi
angle = \sqrt{2\pi} \int_{\mathbb{R}} dp' \langle p | p'
angle \langle p' | \phi
angle \langle p' | \psi
angle = \sqrt{2\pi} \langle p | \phi
angle \langle p | \psi
angle.$$

Inoltre

$$\langle x|\widehat{C}_{\phi}|\psi\rangle = \sqrt{2\pi} \int_{\mathbb{R}} dp \langle x|p \rangle \langle p|\phi \rangle \langle p|\psi \rangle =$$

$$= \sqrt{2\pi} \int_{\mathbb{R}} dx' \int_{\mathbb{R}} dy \left(\int_{\mathbb{R}} dp \langle x|p \rangle \langle p|x' \rangle \langle p|y \rangle \right) \langle x'|\phi \rangle \langle y|\psi \rangle =$$

$$= \sqrt{2\pi} \int_{\mathbb{R}} dx' \int_{\mathbb{R}} dy \frac{\delta(x-x'-y)}{\sqrt{2\pi}} \langle x'|\phi \rangle \langle y|\psi \rangle = \int_{\mathbb{R}} dx' \langle x-x'|\phi \rangle \langle x'|\psi \rangle.$$

Da cui

$$\langle x|\psi*\phi\rangle = \int_{\mathbb{R}} dx' \langle x-x'|\phi\rangle \langle x'|\psi\rangle.$$

Convoluzione su Domini non Euclidei

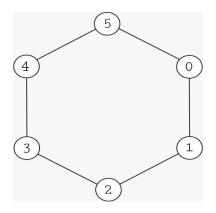


Figura: Un dominio non euclideo \mathcal{G} .

Tommaso Lamma

Spazio dei Segnali su ${\mathcal G}$

Lo spazio dei segnali a valori reali definiti su questo dominio può essere rappresentato come

$$\mathcal{S} = \{ |\psi\rangle = \sum_{i \in \mathbb{Z}_6} \psi_i |i\rangle : \psi_i \in \mathbb{R} \},$$

dove devono valere

$$\langle i|j\rangle = \delta_{ij},$$

$$\sum_{i\in\mathbb{Z}_6} |i\rangle\langle i| = \widehat{1}.$$

Una simmetria di questo spazio è il gruppo ciclico $(\mathbb{Z}_6,+)$ rispetto all'azione che segue.

Azione di \mathbb{Z}_6 su \mathcal{S}

Un'azione di \mathbb{Z}_6 sullo spazio dei segnali è data da

. :
$$\mathbb{Z}_6 \times \mathcal{S} \to \mathcal{S}$$

$$(j, |\psi\rangle) \mapsto j. |\psi\rangle = \sum_{i \in \mathbb{Z}_6} \psi_i |i+j\rangle \in \mathcal{S}.$$

Generatore di \mathbb{Z}_6 : $\widehat{S}|i\rangle = |i+1\rangle$.

Tommaso Lamma

Azione del generatore

$$\widehat{S}|\psi\rangle = \sum_{j\in\mathbb{Z}_6} \psi_j |j+1\rangle.$$

Le componenti del nuovo segnale saranno

$$\langle i|\widehat{S}|\psi\rangle = \sum_{j\in\mathbb{Z}_6} \psi_j \delta_{i,j+1} = \psi_{i-1} = \langle i-1|\psi\rangle,$$

$$\mathsf{dove}\ \delta_{i,j+1} = \mathit{circ}(0,1,0,0,0,0) =: \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

L'operatore \widehat{S} è diagonalizzabile in $\mathbb C$ con una base **ortonormale** $\widehat{S}|s_i\rangle=s_i|s_i\rangle$.

Tommaso Lamma Geometric Deep Learning 2021 13 / 15

Trasformata di Fourier

Definiamo la trasformata di Fourier come $\langle i|\psi\rangle\mapsto\langle s_i|\psi\rangle$, che può essere calcolata nel seguente modo

$$\langle s_i | \psi \rangle = \langle s_i | \left(\sum_{j \in \mathbb{Z}_6} |j\rangle \langle j| \right) | \psi \rangle = \sum_{j \in \mathbb{Z}_6} \langle s_i | j\rangle \langle j| \psi \rangle.$$

Teorema della Convoluzione

Definiamo la convoluzione a partire dal teorema della convoluzione

$$\langle s_i | \psi * \phi \rangle = \langle s_i | \psi \rangle \langle s_i | \phi \rangle.$$

Tommaso Lamma Geometric Deep Learning 2021 14 / 15

Equivarianza

Definizione di Convoluzione

$$\widehat{C}_{\phi} = \sum_{j \in \mathbb{Z}_6} |s_j\rangle\langle s_j|\phi\rangle\langle s_j|.$$

Tale definizione verifica

$$\langle s_i | \widehat{C}_{\phi} | \psi \rangle = \langle s_i | \sum_{j \in \mathbb{Z}_6} | s_j \rangle \langle s_j | \phi \rangle \langle s_j | \psi \rangle = \sum_{j \in \mathbb{Z}_6} \delta_{ij} \langle s_j | \phi \rangle \langle s_j | \psi \rangle = \langle s_i | \psi \rangle \langle s_i | \phi \rangle.$$

Convoluzione \mathbb{Z}_6 -Equivariante

$$[\widehat{S},\widehat{C}_{\phi}]=0.$$

