

# Geometric Deep Learning

Tommaso Lamma

2021

- 1 Introduzione
- 2 Reti Convoluzionali
- 3 Convoluzione su Domini Euclidei
- 4 Convoluzione Spettrale
- 5 Convoluzione Equivariante

# Geometric Deep Learning

Tommaso Lamma

2021

# Reti Convoluzionali

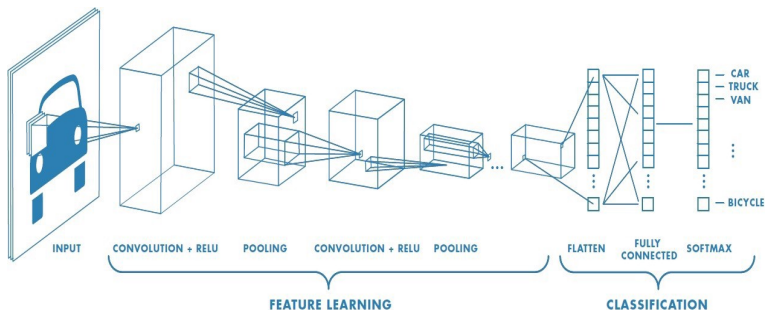


Figura: Una rete neurale convoluzionale.

# Convoluzione su Domini Euclidei

Siano  $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  e  $g : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ ,

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

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

## Cosa significa $(x - x')$ in $\mathbb{R}^n$ ?

Possiamo vedere  $(x - x')$  come l'azione dell'elemento  $(-x')$  del gruppo delle traslazioni  $(\mathbb{R}^n, +)$  sul dominio  $\mathbb{R}^n$  (A priori della struttura di spazio vettoriale).

Notare:

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

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

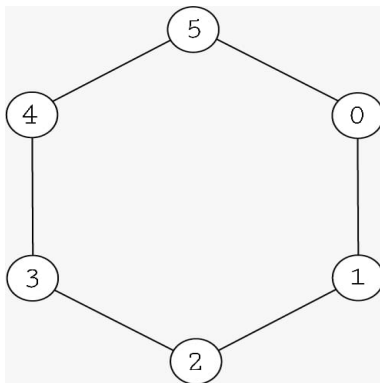


Figura: Un dominio non euclideo  $\mathcal{G}$ .

## 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

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

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

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

$$\begin{aligned} \cdot : \mathbb{Z}_6 \times \mathcal{S} &\rightarrow \mathcal{S} \\ (j, |\psi\rangle) &\mapsto j \cdot |\psi\rangle = \sum_{i \in \mathbb{Z}_6} \psi_{i+j} |i+j\rangle \in \mathcal{S}. \end{aligned}$$



Vediamo come agisce il generatore del gruppo

## Azione del generatore

$$1.|\psi\rangle = \sum_{i \in \mathbb{Z}_6} \psi_{i+1} |i+1\rangle.$$

Le componenti trasformano nel seguente modo

$$\langle i|\psi\rangle = \psi_i \mapsto \sum_{j \in \mathbb{Z}_6} S_{ij} \psi_j = \sum_{j \in \mathbb{Z}_6} \langle i|\hat{S}|j\rangle \langle j|\psi\rangle,$$

$$\text{dove } S_{ij} = \text{circ}(0, 1, 0, 0, 0, 0) =: \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

# Convoluzione Spettrale

Data la simmetria avremo che per qualsiasi osservabile  $\hat{O}$

$$[\hat{S}, \hat{O}] = 0.$$

L'operatore  $\hat{S}$  è diagonalizzabile  $\hat{S}|s_i\rangle = s_i|s_i\rangle$ ,  
sfruttando l'analogia con  $\mathbb{R}^n$  otteniamo una trasformata.

## Trasformata di Fourier in $\mathcal{S}$

$$\langle i|\psi\rangle \mapsto \langle s_i|\psi\rangle.$$

Dalla traformata definiamo per le componenti una convoluzione in analogia con  $\mathbb{R}^n$ .

## Convoluzione su $\mathcal{S}$

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

Sia  $\hat{C}_\phi|\psi\rangle = |\psi * \phi\rangle$ , possiamo decidere di definire questa convoluzione solo a partire da

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

ciò implica che la matrice associata a  $\hat{C}_\phi$  è circolante.

Notare:

In entrambi i casi abbiamo ridotto il numero di parametri da imparare da **36** a **6**.