

Graph Mining

L. Rouvière

laurent.rouviere@univ-rennes2.fr

janvier 2021

- **Objectifs** : comprendre, décrire, interpréter les problèmes associés à des graphes.
- **Pré-requis** : théorie des probabilités, modélisation statistique, R (niveau avancé).
- **Enseignant** : Laurent Rouvière laurent.rouviere@univ-rennes2.fr
 - **MCF** à l'Université Rennes 2, **PCC** à l'Ecole Polytechnique.
 - **Recherche** : statistique non paramétrique, apprentissage statistique
 - **Enseignements** : statistique et probabilités (Université, école d'ingénieur et de commerce, formation continue).
 - **Consulting** : énergie, finance, marketing, sport.

- **Matériel** : slides + tutoriel R (compléments de cours et exercices).
Disponible à l'url : <https://lrouviere.github.io/INP-HB/>
- **4 parties** :
 1. Définitions - vocabulaire sur les graphes
 2. Statistiques descriptives sur les graphes
 3. Construction de graphes - modèles de graphes
 4. Détection de communautés

Introduction

Définitions - vocabulaire sur les graphes

Statistiques descriptives sur les graphes

Caractéristiques générales

Importance des nœuds

Modèles et construction de graphes

Quelques modèles de graphes

Construire un graphe

Détection de communautés

L'edge betweenness

La modularité

Clustering spectral

Bibliographie

Introduction

Définitions - vocabulaire sur les graphes

Statistiques descriptives sur les graphes

- Caractéristiques générales

- Importance des nœuds

Modèles et construction de graphes

- Quelques modèles de graphes

- Construire un graphe

Détection de communautés

- L'edge betweenness

- La modularité

- Clustering spectral

Bibliographie

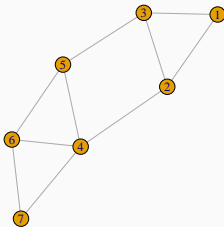
- Le **graph mining** ou **fouille de graphes** correspond à la fouille de données spécifiques aux graphes.

- Le **graph mining** ou **fouille de graphes** correspond à la fouille de données spécifiques aux graphes.

Graphe

Objet mathématique utilisé pour modéliser des **connexions** ou **interactions** entre **individus** ou **entités** :

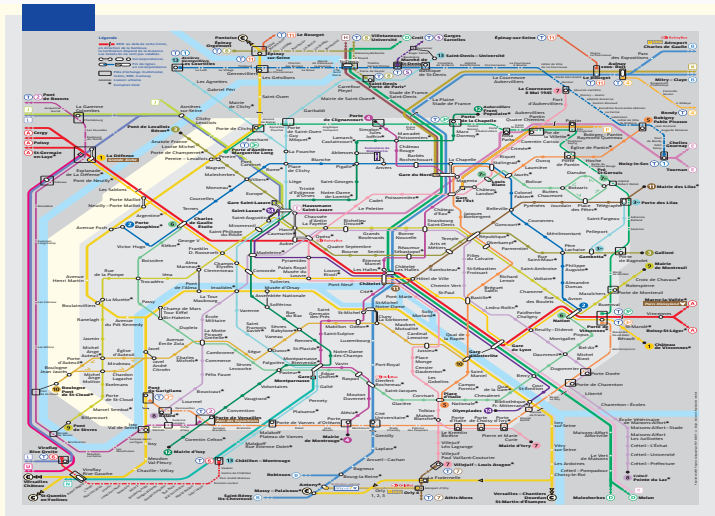
- les entités sont appelées **nœuds** ou **sommets** ;
- une relation entre deux entités est modélisée par une **arête**.



Nombreuses applications

- Réseaux routiers entre villes, réseaux aériens entre aéroports...
- Réseaux électriques (cables reliant des prises)
- Internet (routeurs et ordinateurs connectés par ethernet ou wifi)
- Réseaux d'amis Facebook
- Communication : personnes avec qui on communique (téléphone par exemple)
- World wide web (les nœuds sont les pages internet et les arêtes sont les hyperliens)
- Réseaux de régulation entre gènes
- Systèmes de recommandation...

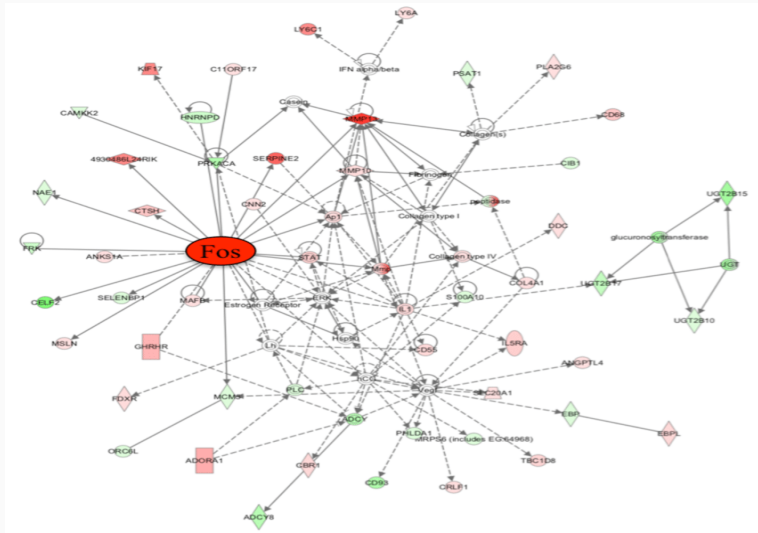
Métro parisien



Réseaux sociaux

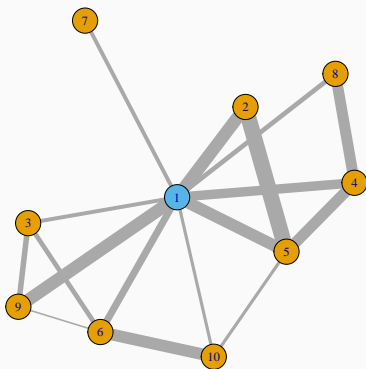


Réseaux moléculaires



Communications

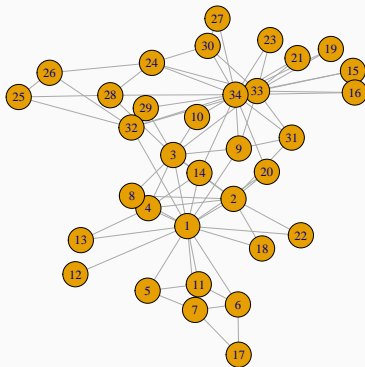
- **Objectif** : visualiser les communications d'un individu sur une période donnée.



- **Nœuds** : membres d'un club de karaté universitaire ;
- **Arêtes** : lien d'amitié calculé en fonction du nombre d'activités communes.

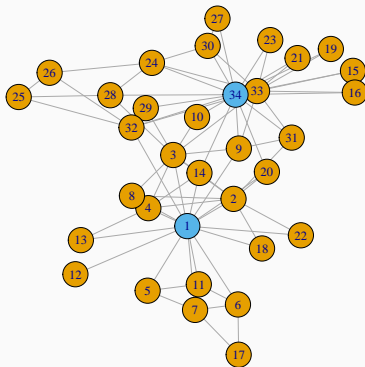
Karate

- **Nœuds** : membres d'un club de karaté universitaire ;
- **Arêtes** : lien d'amitié calculé en fonction du nombre d'activités communes.



Karate

- **Nœuds** : membres d'un club de karaté universitaire ;
- **Arêtes** : lien d'amitié calculé en fonction du nombre d'activités communes.



Plusieurs problématiques

Analyse exploratoire

Comprendre la **structure d'interaction** entre entités en analysant la topologie du graphe.

1. **Construction** d'un graphe : définition des **nœuds** et des **arêtes**.
2. **Visualisation** : comment représenter et dessiner un graphe ?
3. **Détection de communautés** : identifier des sous-groupes de nœuds très connectés.

Plusieurs problématiques

Analyse exploratoire

Comprendre la **structure d'interaction** entre entités en analysant la topologie du graphe.

1. **Construction** d'un graphe : définition des **nœuds** et des **arêtes**.
2. **Visualisation** : comment représenter et dessiner un graphe ?
3. **Détection de communautés** : identifier des sous-groupes de nœuds très connectés.

Inférence sur les graphes

Mettre des **lois de probabilités** sur la structure du graphe.

1. Modèles de **graphes aléatoires**.
2. **Prédiction de connexions** pour des **nouveaux nœuds**.

Définitions - vocabulaire sur les graphes

Statistiques descriptives sur les graphes

- Caractéristiques générales

- Importance des nœuds

Modèles et construction de graphes

- Quelques modèles de graphes

- Construire un graphe

Détection de communautés

- L'edge betweenness

- La modularité

- Clustering spectral

Bibliographie

Graphe

Un graphe $G = (V, E)$ est composé :

- d'un ensemble V de **nœuds ou sommets** (vertices) qui représentent les individus ou entités qui interagissent entre eux,

Graphe

Un graphe $G = (V, E)$ est composé :

- d'un ensemble V de **nœuds ou sommets** (vertices) qui représentent les individus ou entités qui interagissent entre eux,
- et d'un ensemble E d'**arêtes** (edges) qui indiquent la présence d'une **interaction** ou **connexion entre deux noeuds** :

$\{i, j\} \in E$ si il y a une arête entre i et j dans G .

Définitions

- Le nombre de nœuds $|V|$ est l'**ordre** du graphe. Le nombre d'arêtes $|E|$ est la **taille** du graphe.
- Un graphe est **dirigé** (ou **orienté**) lorsque ses arêtes le sont. Il est **non dirigé** sinon.

Définitions

- Le nombre de nœuds $|V|$ est l'**ordre** du graphe. Le nombre d'arêtes $|E|$ est la **taille** du graphe.
- Un graphe est **dirigé** (ou **orienté**) lorsque ses arêtes le sont. Il est **non dirigé** sinon.
- Les graphes peuvent être **binaires** (arête présente ou absente), ou **valués** (arêtes munies d'un poids positif).

Définitions

- Le nombre de nœuds $|V|$ est l'**ordre** du graphe. Le nombre d'arêtes $|E|$ est la **taille** du graphe.
- Un graphe est **dirigé** (ou **orienté**) lorsque ses arêtes le sont. Il est **non dirigé** sinon.
- Les graphes peuvent être **binaires** (arête présente ou absente), ou **valués** (arêtes munies d'un poids positif).
- Un graphe est dit **simple** s'il n'y a pas de boucles : (i, i) n'est jamais une arête.

Définitions

- Le nombre de nœuds $|V|$ est l'**ordre** du graphe. Le nombre d'arêtes $|E|$ est la **taille** du graphe.
- Un graphe est **dirigé** (ou **orienté**) lorsque ses arêtes le sont. Il est **non dirigé** sinon.
- Les graphes peuvent être **binaires** (arête présente ou absente), ou **valués** (arêtes munies d'un poids positif).
- Un graphe est dit **simple** s'il n'y a pas de boucles : (i, i) n'est jamais une arête.
- Le graphe **complet** ou **clique** est le graphe (non dirigé) qui contient toutes les arêtes possibles entre les sommets ($C_{|V|}^2$ arêtes).

Définitions

- Le nombre de nœuds $|V|$ est l'**ordre** du graphe. Le nombre d'arêtes $|E|$ est la **taille** du graphe.
- Un graphe est **dirigé** (ou **orienté**) lorsque ses arêtes le sont. Il est **non dirigé** sinon.
- Les graphes peuvent être **binaires** (arête présente ou absente), ou **valués** (arêtes munies d'un poids positif).
- Un graphe est dit **simple** s'il n'y a pas de boucles : (i, i) n'est jamais une arête.
- Le graphe **complet** ou **clique** est le graphe (non dirigé) qui contient toutes les arêtes possibles entre les sommets ($C_{|V|}^2$ arêtes).

Question

Comment **stocker** un graphe ?

Matrice d'adjacence

Définition

La **matrice d'adjacence** d'un graphe $G = (V, E)$ binaire est la matrice $|V| \times |V|$ de terme général

$$A_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{si } \{i, j\} \in E \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases}$$

Matrice d'adjacence

Définition

La **matrice d'adjacence** d'un graphe $G = (V, E)$ binaire est la matrice $|V| \times |V|$ de terme général

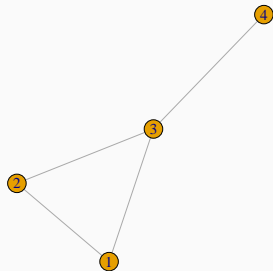
$$A_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{si } \{i, j\} \in E \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases}$$

Remarques

- Graphe **non dirigé** $\implies A$ symétrique.
- Graphe **simple** $\implies A_{ii} = 0 \ \forall i$.
- Graphe **valué** $\implies A_{ij} = w_{ij} \in \mathbb{R}^+$.

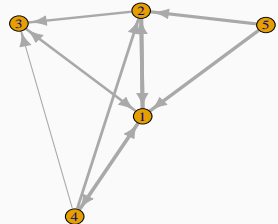
Exemple : graphe non dirigé

```
> A
##      [,1] [,2] [,3] [,4]
## [1,]    0    1    1    0
## [2,]    1    0    1    0
## [3,]    1    1    0    1
## [4,]    0    0    1    0
> set.seed(1234)
> G <- graph_from_adjacency_matrix(A,
+                                     mode='undirected')
> plot(G)
```



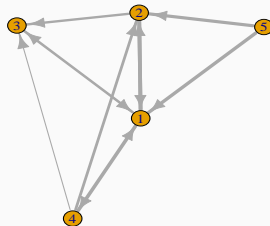
Exemple : graphe dirigé

```
> A
##      [,1] [,2] [,3] [,4] [,5]
## [1,]    0    4    3    2    0
## [2,]    4    0    3    0    0
## [3,]    1    0    0    0    0
## [4,]    4    3    1    0    0
## [5,]    4    4    0    0    0
> G <- graph_from_adjacency_matrix(A,
+   mode='directed',weighted = TRUE)
> E(G)$width <- E(G)$weight
> plot(G)
```



Exemple : graphe dirigé

```
> A
##      [,1] [,2] [,3] [,4] [,5]
## [1,]    0    4    3    2    0
## [2,]    4    0    3    0    0
## [3,]    1    0    0    0    0
## [4,]    4    3    1    0    0
## [5,]    4    4    0    0    0
> G <- graph_from_adjacency_matrix(A,
+   mode='directed',weighted = TRUE)
> E(G)$width <- E(G)$weight
> plot(G)
```



Remarque

- Pas toujours efficace en terme de stockage : $O(|V|^2)$.
- Utiliser des matrices sparses si le graphe est très creux.

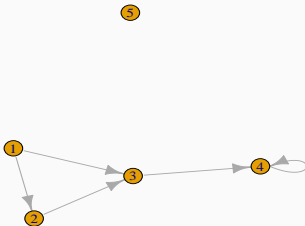
Liste d'arêtes

- Il est souvent plus efficace de définir le graphe en donnant une liste d'arêtes.
- **Attention** : penser à donner le **nombre total de nœuds du graphe** pour éviter d'oublier les **nœuds isolés**.

Liste d'arêtes

- Il est souvent plus efficace de définir le graphe en donnant une liste d'arêtes.
- **Attention** : penser à donner le **nombre total de nœuds du graphe** pour éviter d'oublier les **nœuds isolés**.

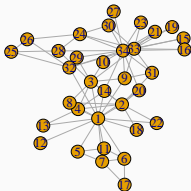
```
> G <- graph(edges=c(1,2,1,3,3,4,4,4,2,3),n=5)  
> plot(G)
```



Visualisation d'un graphe

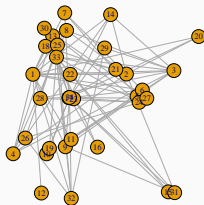
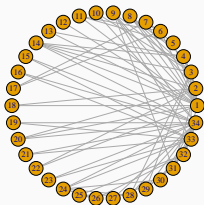
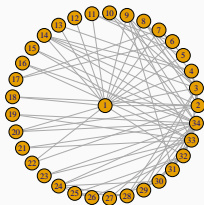
- **Etape importante** : elle permet de comprendre la **structure du graphe** : identification de nœuds importants, très connectés...
- **Différentes représentations** :
 1. en cercle, en étoile...
 2. selon différents algorithmes (voir [[Bahoken et al., 2013](#)])mais **attention** : certaines peuvent être **trompeuses** :

```
> plot(kar)
```



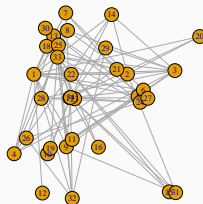
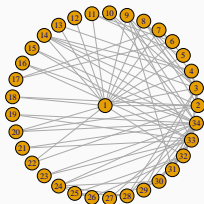
Autres représentations

```
> plot(kar,layout=layout_as_star(kar))  
> plot(kar,layout=layout_circle(kar))  
> plot(kar,layout=layout_randomly(kar))
```



Autres représentations

```
> plot(kar,layout=layout_as_star(kar))  
> plot(kar,layout=layout.circle(kar))  
> plot(kar,layout=layout_randomly(kar))
```



Packages

- R : igraph, visNetwork, GGally.
- Python : NetworkX.

Introduction

Définitions - vocabulaire sur les graphes

Statistiques descriptives sur les graphes

Caractéristiques générales

Importance des nœuds

Modèles et construction de graphes

Quelques modèles de graphes

Construire un graphe

Détection de communautés

L'edge betweenness

La modularité

Clustering spectral

Bibliographie

Caractéristiques d'un graphe

- De nombreux indicateurs permettent de décrire un graphe.

Objectifs

Caractéristiques d'un graphe

- De nombreux indicateurs permettent de décrire un graphe.

Objectifs

- Donner une version résumée du graphe.

Caractéristiques d'un graphe

- De nombreux indicateurs permettent de décrire un graphe.

Objectifs

- Donner une version résumée du graphe.
- Décrire et comprendre les interactions entre entités :
 - transfert d'information entre deux sommets.
 - importance de certains sommets.
 - sous-structure particulière dans le graphe.

Caractéristiques d'un graphe

- De nombreux indicateurs permettent de décrire un graphe.

Objectifs

- Donner une version résumée du graphe.
- Décrire et comprendre les interactions entre entités :
 - transfert d'information entre deux sommets.
 - importance de certains sommets.
 - sous-structure particulière dans le graphe.
- Comparer deux graphes.
- Comparer un graphe avec un modèle de graphe aléatoire.

Introduction

Définitions - vocabulaire sur les graphes

Statistiques descriptives sur les graphes

Caractéristiques générales

Importance des nœuds

Modèles et construction de graphes

Quelques modèles de graphes

Construire un graphe

Détection de communautés

L'edge betweenness

La modularité

Clustering spectral

Bibliographie

Distance - diamètre

- Un **chemin** entre $i \in V$ et $j \in V$ est une suite de nœuds et d'arêtes permettant de relier i et j .
- **Longueur d'un chemin** entre i et j : nombre d'arêtes qui composent ce chemin.
- **Distance ℓ_{ij} entre i et j** : longueur du plus court chemin qui les relie. Si les deux nœuds ne sont pas connectés : $\ell_{ij} = +\infty$.

Distance - diamètre

- Un **chemin** entre $i \in V$ et $j \in V$ est une suite de nœuds et d'arêtes permettant de relier i et j .
- **Longueur d'un chemin** entre i et j : nombre d'arêtes qui composent ce chemin.
- **Distance ℓ_{ij} entre i et j** : longueur du plus court chemin qui les relie. Si les deux nœuds ne sont pas connectés : $\ell_{ij} = +\infty$.
- **Diamètre d'un graphe** : plus grande distance entre deux nœuds (quantité définie uniquement pour les **graphes connexes**).

Distance - diamètre

- Un **chemin** entre $i \in V$ et $j \in V$ est une suite de nœuds et d'arêtes permettant de relier i et j .
- **Longueur d'un chemin** entre i et j : nombre d'arêtes qui composent ce chemin.
- **Distance ℓ_{ij} entre i et j** : longueur du plus court chemin qui les relie. Si les deux nœuds ne sont pas connectés : $\ell_{ij} = +\infty$.
- **Diamètre d'un graphe** : plus grande distance entre deux nœuds (quantité définie uniquement pour les **graphes connexes**).

Transfert d'information

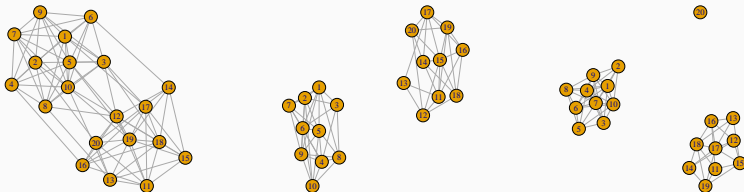
Un **petit diamètre** indique que l'**information circule rapidement** dans le graphe entier.

- Une **composante connexe** est un sous-ensemble $C = \{v_1, \dots, v_k\} \subset V$ tel que, pour tout $v_i, v_j \in C$, il existe un chemin dans G de v_i à v_j .

- Une **composante connexe** est un sous-ensemble $C = \{v_1, \dots, v_k\} \subset V$ tel que, pour tout $v_i, v_j \in C$, il existe un chemin dans G de v_i à v_j .
- Un nœud qui n'est connecté à aucun autre est dit **isolé** \implies il forme une composante connexe à lui tout seul.

- Une **composante connexe** est un sous-ensemble $C = \{v_1, \dots, v_k\} \subset V$ tel que, pour tout $v_i, v_j \in C$, il existe un chemin dans G de v_i à v_j .
- Un nœud qui n'est connecté à aucun autre est dit **isolé** \implies il forme une composante connexe à lui tout seul.
- Un graphe est dit **connexe** s'il possède une **unique composante connexe**.

Exemple




Commentaires

- **Gauche** : graphe connexe.
- **Centre** : 2 composantes connexes.
- **Droite** : 3 composantes connexes, 1 nœud isolé.


Questions liées à la connexité

1. Plusieurs composantes connexes dans le graphe ?
 - présence de **noeuds isolés** (participant inactif) ?
 - 1 composante connexe = **1 groupe d'individus** (ou 1 **cluster**) ?

Questions liées à la connexité

1. Plusieurs composantes connexes dans le graphe ?
 - présence de nœuds isolés (participant inactif) ?
 - 1 composante connexe = 1 groupe d'individus (ou 1 cluster) ?
2. Si non, est-ce "presque" le cas ? \implies Création de nouvelles composantes connexes en supprimant quelques nœuds ou arêtes, voir section 2 .

Questions liées à la connexité

1. Plusieurs composantes connexes dans le graphe ?
 - présence de nœuds isolés (participant inactif) ?
 - 1 composante connexe = 1 groupe d'individus (ou 1 cluster) ?
2. Si non, est-ce "presque" le cas ? \implies Création de nouvelles composantes connexes en supprimant quelques nœuds ou arêtes, voir section 2 .
3. Recherche de communautés dans les graphes connexes : groupes de sommets très connectés entre eux et peu connectés avec les autres groupes, voir section 5.

- Un graphe simple possède au plus $|V|(|V| - 1)/2$ arêtes si il est non dirigé et $|V|(|V| - 1)$ si il est dirigé.

Densité

- Un graphe simple possède au plus $|V|(|V| - 1)/2$ arêtes si il est non dirigé et $|V|(|V| - 1)$ si il est dirigé.

Densité

- Graphe non dirigé :

$$\text{den}(G) = \frac{|E|}{|V|(|V| - 1)/2}.$$

- Graphe dirigé :

$$\text{den}(G) = \frac{|E|}{|V|(|V| - 1)}.$$

Densité

- Un graphe simple possède au plus $|V|(|V| - 1)/2$ arêtes si il est non dirigé et $|V|(|V| - 1)$ si il est dirigé.

Densité

- Graphe non dirigé :

$$\text{den}(G) = \frac{|E|}{|V|(|V| - 1)/2}.$$

- Graphe dirigé :

$$\text{den}(G) = \frac{|E|}{|V|(|V| - 1)}.$$

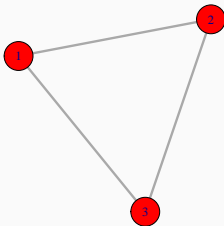
Remarque

Varie entre 0 (graphe vide) et 1 (graphe complet ou clique).

Densité locale

Recherche de motifs particuliers dans le graphe.

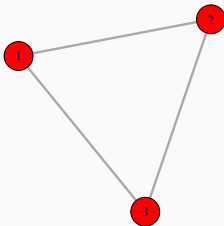
- Nombre de triangles dans un graphe : traduit des relations de transitivité



Densité locale

Recherche de motifs particuliers dans le graphe.

- Nombre de triangles dans un graphe : traduit des relations de transitivité

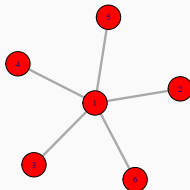
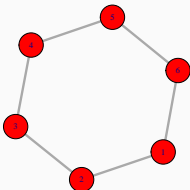
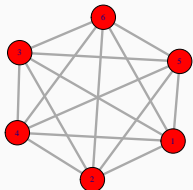


Intérêt

Réseaux sociaux : mes amis sont-ils amis ?

Autres motifs

1. Cliques de taille k donnée.
2. Cycles de longueur k donnée.
3. k stars...



Exemple

Comparer le nombre d'occurrences d'un motif à un nombre attendu ou observé.

La plupart des indicateurs s'obtiennent directement avec R

- Nombre de nœuds, d'arêtes, composantes connexes, diamètre, densité :

```
> vcount(kar)
## [1] 34
> ecoun(kar)
## [1] 78
> count_components(kar)
## [1] 1
> diameter(kar)
## [1] 5
> edge_density(kar)
## [1] 0.1390374
```

- Nombre de triangles :

```
> head(count_triangles(kar))  
## [1] 18 12 11 10 2 3  
> length(triangles(kar))/3  
## [1] 45
```

- Nombre de **triangles** :

```
> head(count_triangles(kar))  
## [1] 18 12 11 10 2 3  
> length(triangles(kar))/3  
## [1] 45
```

- Nombre de **cliques** de taille 3 à 5 :

```
> count_max_cliques(kar,min=3,max=5)  
## [1] 25
```

Définitions - vocabulaire sur les graphes

Statistiques descriptives sur les graphes

Caractéristiques générales

Importance des nœuds

Modèles et construction de graphes

Quelques modèles de graphes

Construire un graphe

Détection de communautés

L'edge betweenness

La modularité

Clustering spectral

Bibliographie

Objectif

- Identifier les **nœuds centraux** d'un réseau.
- Rechercher les **nœuds influents**, clés d'un réseau.

Objectif

- Identifier les **nœuds centraux** d'un réseau.
- Rechercher les **nœuds influents**, clés d'un réseau.

Comment ?

En définissant des **indicateurs de centralité** pour les nœuds d'un graphe.

Voisins, degré

- Les **voisins** de $i \in V$ sont les nœuds $j \in V$ tels que $i, j \in E$. On note

$$\mathcal{V}(i) = \{j \in V : \{i, j\} \in E\}.$$

Voisins, degré

- Les **voisins** de $i \in V$ sont les nœuds $j \in V$ tels que $i, j \in E$. On note

$$\mathcal{V}(i) = \{j \in V : \{i, j\} \in E\}.$$

Degré

- Le **degré** d_i d'un nœud i est le nombre de voisins de i : $d_i = |\mathcal{V}(i)|$.
- Calcul** à partir de la matrice d'adjacence A :
 - Graphe non dirigé** : $d_i = \sum_{j, j \neq i} A_{ij}$.
 - Graphe dirigé** : degrés **sortant** et **entrant**

$$d_i^{\text{out}} = \sum_{j, j \neq i} A_{ij} \quad \text{et} \quad d_i^{\text{in}} = \sum_{j, j \neq i} A_{ji}.$$

Voisins, degré

- Les **voisins** de $i \in V$ sont les nœuds $j \in V$ tels que $i, j \in E$. On note

$$\mathcal{V}(i) = \{j \in V : \{i, j\} \in E\}.$$

Degré

- Le **degré** d_i d'un nœud i est le nombre de voisins de i : $d_i = |\mathcal{V}(i)|$.
- Calcul** à partir de la matrice d'adjacence A :
 - Grphe non dirigé** : $d_i = \sum_{j, j \neq i} A_{ij}$.
 - Grphe dirigé** : degrés **sortant** et **entrant**

$$d_i^{\text{out}} = \sum_{j, j \neq i} A_{ij} \quad \text{et} \quad d_i^{\text{in}} = \sum_{j, j \neq i} A_{ji}.$$

Remarque

Notion la plus simple mais qui ne prend **pas nécessairement en compte la structure du graphe**.

- Graphe non dirigé : $\bar{d} = \frac{1}{|\mathcal{V}|} \sum_{i \in \mathcal{V}} d_i$.
- Graphe dirigé :

$$\bar{d}^{\text{out}} = \frac{1}{|\mathcal{V}|} \sum_{i \in \mathcal{V}} d_i^{\text{out}} \quad \text{et} \quad \bar{d}^{\text{in}} = \frac{1}{|\mathcal{V}|} \sum_{i \in \mathcal{V}} d_i^{\text{in}}.$$

- Graphe non dirigé : $\bar{d} = \frac{1}{|\mathcal{V}|} \sum_{i \in \mathcal{V}} d_i$.
- Graphe dirigé :

$$\bar{d}^{\text{out}} = \frac{1}{|\mathcal{V}|} \sum_{i \in \mathcal{V}} d_i^{\text{out}} \quad \text{et} \quad \bar{d}^{\text{in}} = \frac{1}{|\mathcal{V}|} \sum_{i \in \mathcal{V}} d_i^{\text{in}}.$$

Remarque

- Pas toujours très informatif car souvent grande variabilité.
- plus intéressant : distribution des degrés (avec un histogramme par exemple).

Centralité de proximité

- **Objectif** : étudier si le sommet est à **proximité** des autres sommets et si il peut **interagir rapidement** avec eux.

Centralité de proximité

- **Objectif** : étudier si le sommet est à **proximité** des autres sommets et si il peut **interagir rapidement** avec eux.
- **Idée** : regarder la distance entre le sommet et les autres sommets.

Centralité de proximité

- **Objectif** : étudier si le sommet est à **proximité** des autres sommets et si il peut **interagir rapidement** avec eux.
- **Idée** : regarder la distance entre le sommet et les autres sommets.

Définition

Le **degré de centralité de proximité** (closeness centrality) du nœud i est défini par

$$C_c(i) = \frac{1}{\sum_{j \neq i} \ell_{ij}}$$

où ℓ_{ij} distance = longueur du plus court chemin entre i et j .

Centralité de proximité

- **Objectif** : étudier si le sommet est à **proximité** des autres sommets et si il peut **interagir rapidement** avec eux.
- **Idée** : regarder la distance entre le sommet et les autres sommets.

Définition

Le **degré de centralité de proximité** (closeness centrality) du nœud i est défini par

$$C_c(i) = \frac{1}{\sum_{j \neq i} \ell_{ij}}$$

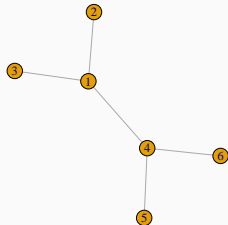
où ℓ_{ij} distance = longueur du plus court chemin entre i et j .

Commentaire

$C_c(i) \nearrow$ si sa **distance** aux autres nœuds est **faible**.

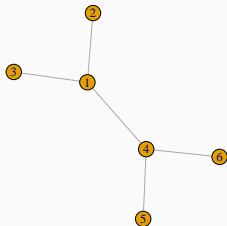
Exemple

nœud j	ℓ_{1j}	ℓ_{2j}
1		
2		
3		
4		
5		
6		



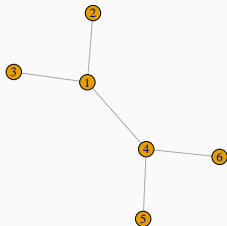
Exemple

nœud j	ℓ_{1j}	ℓ_{2j}
1		
2	1	
3	1	
4	1	
5	2	
6	2	



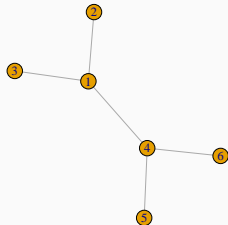
Exemple

nœud j	ℓ_{1j}	ℓ_{2j}
1		1
2	1	
3	1	2
4	1	2
5	2	3
6	2	3



Exemple

nœud j	ℓ_{1j}	ℓ_{2j}
1		1
2	1	
3	1	2
4	1	2
5	2	3
6	2	3



- **Conclusion** : $C_c(1) = 1/7$, $C_c(2) = 1/11$.

```
> closeness(G)
```

```
## [1] 0.14285714 0.09090909 0.09090909 0.14285714 0.09090909 0.09090909
```

Centralité d'intermédiation

Objectif : mesurer à quel point

- un nœud est important pour connecter deux autres nœuds dans le graphe.
- un nœud sert d'intermédiaire.

Centralité d'intermédiarité

Objectif : mesurer à quel point

- un nœud est important pour **connecter deux autres nœuds** dans le graphe.
- un nœud sert **d'intermédiaire**.

Définition

Le **degré de centralité d'intermédiarité** (betweenness centrality) du nœud i est défini par

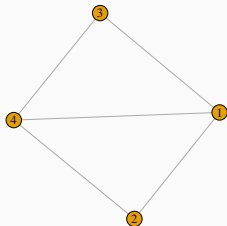
$$C_B(i) = \sum_{j \neq i, k \neq i, j \neq k} \frac{g_{jk}(i)}{g_{jk}}$$

où

- g_{jk} est le **nombre de plus courts chemins** entre j et k .
- $g_{jk}(i)$ est le **nombre de plus courts chemins** entre j et k qui **passent par i** .

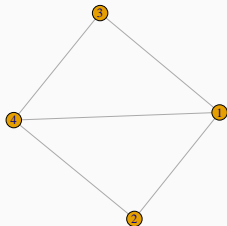
Example

(j, k)	g_{jk}	$g_{jk}(1)$
$(2, 3)$		
$(2, 4)$		
$(3, 4)$		



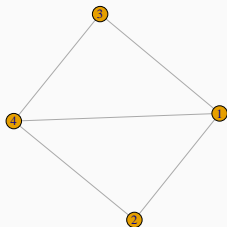
Example

(j, k)	g_{jk}	$g_{jk}(1)$
$(2, 3)$	2	
$(2, 4)$	1	
$(3, 4)$	1	



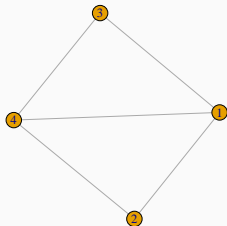
Exemple

(j, k)	g_{jk}	$g_{jk}(1)$
$(2, 3)$	2	1
$(2, 4)$	1	0
$(3, 4)$	0	0



Example

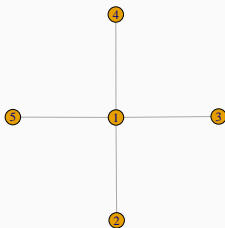
(j, k)	g_{jk}	$g_{jk}(1)$
$(2, 3)$	2	1
$(2, 4)$	1	0
$(3, 4)$	0	0



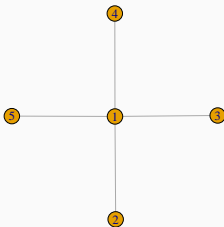
- Conclusion : $C_B(1) = 1/2$.

```
> betweenness(G1)
## [1] 0.5 0.0 0.0 0.5
```

Autre exemple : graphe étoilé



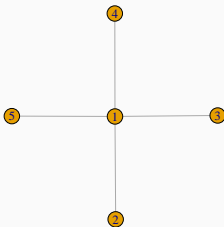
Autre exemple : graphe étoilé



```
> betweenness(G2)
```

```
## [1] 6 0 0 0 0
```

Autre exemple : graphe étoilé



```
> betweenness(G2)
```

```
## [1] 6 0 0 0 0
```

Conclusion

On retrouve bien que **seul le nœud 1 sert d'intermédiaire.**

- Un des concepts les plus importants.
- $C_b(i) \nearrow$ s'il est point de passage sur un grand nombre de chemins entre deux nœuds.
- Mesure de l'utilité du nœud dans la communication et le transfert d'information dans le graphe.

Là encore les différents **degrés d'importance** des nœuds s'obtiennent directement avec **R** :

- Degrés et degré moyen :

```
> degree(kar) %>% head()
## [1] 16  9 10  6  3  4
> degree(kar) %>% mean()
## [1] 4.588235
```

- Degrés de proximité et d'intermédierité :

```
> closeness(kar) %>% head() %>% round(3)
## [1] 0.017 0.015 0.017 0.014 0.011 0.012
> betweenness(kar) %>% head() %>% round(3)
## [1] 231.071 28.479 75.851  6.288  0.333 15.833
```

Introduction

Définitions - vocabulaire sur les graphes

Statistiques descriptives sur les graphes

Caractéristiques générales

Importance des nœuds

Modèles et construction de graphes

Quelques modèles de graphes

Construire un graphe

Détection de communautés

L'edge betweenness

La modularité

Clustering spectral

Bibliographie

Introduction

Définitions - vocabulaire sur les graphes

Statistiques descriptives sur les graphes

Caractéristiques générales

Importance des nœuds

Modèles et construction de graphes

Quelques modèles de graphes

Construire un graphe

Détection de communautés

L'edge betweenness

La modularité

Clustering spectral

Bibliographie

Pourquoi des modèles sur les graphes ?

- **Rappel** : un graphe $G = (V, E)$.

Pourquoi des modèles sur les graphes ?

- Rappel : un graphe $G = (V, E)$.
- Modéliser : trouver des lois de probabilités sur la distribution des nœuds et/ou sur celle des arêtes.

Pourquoi des modèles sur les graphes ?

- **Rappel** : un graphe $G = (V, E)$.
- **Modéliser** : trouver des lois de probabilités sur la distribution des nœuds et/ou sur celle des arêtes.

But

1. **Générer** des graphes "réalistes".

Pourquoi des modèles sur les graphes ?

- **Rappel** : un graphe $G = (V, E)$.
- **Modéliser** : trouver des lois de probabilités sur la distribution des nœuds et/ou sur celle des arêtes.

But

1. **Générer** des graphes "réalistes".
2. **Comprendre** un graphe réel en ajustant un (bon) modèle dessus.

Pourquoi des modèles sur les graphes ?

- **Rappel** : un graphe $G = (V, E)$.
- **Modéliser** : trouver des lois de probabilités sur la distribution des nœuds et/ou sur celle des arêtes.

But

1. **Générer** des graphes "réalistes".
2. **Comprendre** un graphe réel en ajustant un (bon) modèle dessus.
3. Détecter des communautés ou clusters de nœuds.

Pourquoi des modèles sur les graphes ?

- **Rappel** : un graphe $G = (V, E)$.
- **Modéliser** : trouver des lois de probabilités sur la distribution des nœuds et/ou sur celle des arêtes.

But

1. **Générer** des graphes "réalistes".
2. **Comprendre** un graphe réel en ajustant un (bon) modèle dessus.
3. Détecter des communautés ou clusters de nœuds.
4. Faire de la prévision...

Modèle d'Erdős et Rényi

- Modèle le plus simple, introduit dans les années 1950.
- En général pour des graphes non dirigés.

Modèle d'Erdős et Rényi

- Modèle le plus simple, introduit dans les années 1950.
- En général pour des graphes non dirigés.
- Modèle à deux paramètres :
 - $n \in \mathbb{N}^*$: nombre de nœuds ;
 - $p \in [0, 1]$: probabilité de connexion entre 2 nœuds.

Modèle d'Erdős et Rényi

- Modèle le plus simple, introduit dans les années 1950.
- En général pour des graphes non dirigés.
- Modèle à deux paramètres :
 - $n \in \mathbb{N}^*$: nombre de nœuds ;
 - $p \in [0, 1]$: probabilité de connexion entre 2 nœuds.

Graphe d'Erdős et Rényi

Graphe à n nœuds où la probabilité qu'il y ait une arête entre 2 nœuds est une loi de Bernoulli $B(p)$.

Propriété (évidente)

La variable aléatoire D_i donnant le degré du nœud i dans un graphe $G(n, p)$ suit une loi binomiale $\mathcal{B}(n - 1, p)$.

Propriété (évidente)

La variable aléatoire D_i donnant le degré du nœud i dans un graphe $G(n, p)$ suit une loi binomiale $\mathcal{B}(n - 1, p)$.

- La loi binomiale est une loi à queue légère (peu de valeurs extrêmes).

Propriété (évidente)

La variable aléatoire D_i donnant le degré du nœud i dans un graphe $G(n, p)$ suit une loi binomiale $\mathcal{B}(n - 1, p)$.

- La loi binomiale est une loi à queue légère (peu de valeurs extrêmes).
- Or, très souvent, dans les réseaux réels, la distribution des degrés est plutôt à queue lourde : un petit nombre de nœuds ont un degré élevé.

Propriété (évidente)

La variable aléatoire D_i donnant le degré du nœud i dans un graphe $G(n, p)$ suit une loi binomiale $\mathcal{B}(n - 1, p)$.

- La loi binomiale est une loi à queue légère (peu de valeurs extrêmes).
- Or, très souvent, dans les réseaux réels, la distribution des degrés est plutôt à queue lourde : un petit nombre de nœuds ont un degré élevé.

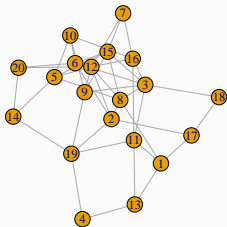
⇒ modèle souvent un peu trop simple pour des graphes réels.

- On peut générer des graphes $G(n, p)$ avec la fonction `sample_gnp`.

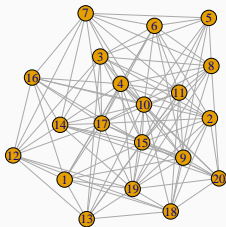
Le coin R

- On peut générer des graphes $G(n, p)$ avec la fonction `sample_gnp`.

```
> set.seed(1234)
> G1 <- sample_gnp(n=20, p=0.2)
> plot(G1)
```



```
> set.seed(1234)
> G2 <- sample_gnp(n=20, p=0.6)
> plot(G2)
```



Idée

- Existence de groupes de nœuds.

Stochastic Bloc Model (SBM)

Idée

- Existence de groupes de nœuds.
- Fortes connexions entre les nœuds d'un même groupe.

Stochastic Bloc Model (SBM)

Idée

- Existence de groupes de nœuds.
- Fortes connexions entre les nœuds d'un même groupe.
- Faibles connexions entre les nœuds de groupes différents.

Stochastic Bloc Model (SBM)

Idée

- Existence de groupes de nœuds.
- Fortes connexions entre les nœuds d'un même groupe.
- Faibles connexions entre les nœuds de groupes différents.

Modélisation

Représenter ces connexions à l'aide d'une matrice $K \times K$ où K est le nombre de groupes.

Graphe SBM

- Paramètres : K nombre de groupes, n nombre de nœuds,
 $\pi = (\pi_1, \dots, \pi_K)$, $\Lambda = (\lambda_{k\ell})_{1 \leq k, \ell \leq K}$ matrice $K \times K$.

Graphe SBM

- Paramètres : K nombre de groupes, n nombre de nœuds, $\pi = (\pi_1, \dots, \pi_K)$, $\Lambda = (\lambda_{k\ell})_{1 \leq k, \ell \leq K}$ matrice $K \times K$.
- Z_1, \dots, Z_n i.i.d. avec $Z_i \sim \mathcal{M}(n, \pi)$ (variable latente qui représente le groupe du nœud i).

- Paramètres : K nombre de groupes, n nombre de nœuds, $\pi = (\pi_1, \dots, \pi_K)$, $\Lambda = (\lambda_{k\ell})_{1 \leq k, \ell \leq K}$ matrice $K \times K$.
- Z_1, \dots, Z_n i.i.d. avec $Z_i \sim \mathcal{M}(n, \pi)$ (variable **latente** qui représente le **groupe du nœud i**).
- Une arête entre les nœuds i et j est représentée par une variable aléatoire A_{ij} telle que

$$A_{ij} | (Z_i = k, Z_j = \ell) \sim B(\lambda_{k\ell}).$$

Grphe SBM

- Paramètres : K nombre de groupes, n nombre de nœuds, $\pi = (\pi_1, \dots, \pi_K)$, $\Lambda = (\lambda_{k\ell})_{1 \leq k, \ell \leq K}$ matrice $K \times K$.
- Z_1, \dots, Z_n i.i.d. avec $Z_i \sim \mathcal{M}(n, \pi)$ (variable **latente** qui représente le **groupe du nœud i**).
- Une arête entre les nœuds i et j est représentée par une variable aléatoire A_{ij} telle que

$$A_{ij} | (Z_i = k, Z_j = \ell) \sim B(\lambda_{k\ell}).$$

Interprétation

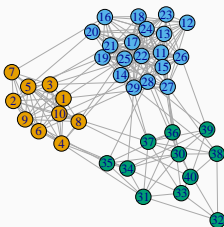
La **distribution des arêtes** entre

- les nœuds d'un même groupe est la même.
- les nœuds de deux groupes différents est identique aussi.

Exemple

On peut générer des graphes SBM avec la fonction `sample_sbm`.

```
> set.seed(1234)
> n <- 40
> eff <- rmultinom(n=40,size=1,prob=c(0.3,0.4,0.3)) %>% apply(1,sum)
> eff
## [1] 10 19 11
> bern.mat <- matrix(c(0.9,0.05,0.05,0.05,0.8,0.05,0.05,0.05,0.7),ncol=3)
> G1 <- sample_sbm(n,bern.mat,eff)
> gr <- rep(1:3,eff)
> plot(G1,vertex.color=gr)
```



Idée

Utiliser les SBM pour **détecter des communautés** (alternative aux techniques qui seront vues en section 5) en

SBM et détection de communautés

Idée

Utiliser les SBM pour **détecter des communautés** (alternative aux techniques qui seront vues en section 5) en

- estimant **le nombre de groupes** d'un SBM ;
 - estimant les **groupes de chaque nœud**.
-
- Il existe différentes approches pour estimer ces quantités, notamment basées sur les **modèles de mélange** (voir [Daudin et al., 2008]).
 - Par exemple les méthodes **VEM** (approche variationnelle de l'algorithme EM) pour π et Λ .
 - et l'**ICL** (Integrated classification likelihood) pour le **nombre de groupes** K .

SBM et détection de communautés

Idée

Utiliser les SBM pour **détecter des communautés** (alternative aux techniques qui seront vues en section 5) en

- estimant **le nombre de groupes** d'un SBM ;
 - estimant les **groupes de chaque nœud**.
-
- Il existe différentes approches pour estimer ces quantités, notamment basées sur les **modèles de mélange** (voir [Daudin et al., 2008]).
 - Par exemple les méthodes **VEM** (approche variationnelle de l'algorithme EM) pour π et Λ .
 - et l'**ICL** (Integrated classification likelihood) pour le **nombre de groupes** K .
 - Sur **R**, on pourra utiliser **BM_bernoulli** du package **blockmodels**.

Introduction

Définitions - vocabulaire sur les graphes

Statistiques descriptives sur les graphes

Caractéristiques générales

Importance des nœuds

Modèles et construction de graphes

Quelques modèles de graphes

Construire un graphe

Détection de communautés

L'edge betweenness

La modularité

Clustering spectral

Bibliographie

- Dans de nombreuses applications où on souhaite avoir une approche par graphe, ce dernier peut ne pas être spécifié.
- On dispose, de manière classique, d'individus x_1, \dots, x_n avec $x_i \in \mathbb{R}^p$.

- Dans de nombreuses applications où on souhaite avoir une approche par graphe, ce dernier peut **ne pas être spécifié**.
- On dispose, de manière classique, d'**individus** x_1, \dots, x_n avec $x_i \in \mathbb{R}^p$.

Objectifs

Définir un **graphe** $G = (V, E)$ où

1. les sommets sont les individus $V = \{1, \dots, n\}$;
2. les arêtes sont définies à partir de la **proximité** ou la **similarité** entre les individus.

Un exemple

- On considère un sous-échantillon des iris de Fisher.

```
> data(iris)
> set.seed(12345)
> donnees <- iris[sample(nrow(iris),30),]
> head(donnees)
```

##	Sepal.Length	Sepal.Width	Petal.Length	Petal.Width	Species
## 142	6.9	3.1	5.1	2.3	virginica
## 51	7.0	3.2	4.7	1.4	versicolor
## 58	4.9	2.4	3.3	1.0	versicolor
## 93	5.8	2.6	4.0	1.2	versicolor
## 75	6.4	2.9	4.3	1.3	versicolor
## 96	5.7	3.0	4.2	1.2	versicolor

Un exemple

- On considère un sous-échantillon des iris de Fisher.

```
> data(iris)
> set.seed(12345)
> donnees <- iris[sample(nrow(iris),30),]
> head(donnees)
```

##	Sepal.Length	Sepal.Width	Petal.Length	Petal.Width	Species
## 142	6.9	3.1	5.1	2.3	virginica
## 51	7.0	3.2	4.7	1.4	versicolor
## 58	4.9	2.4	3.3	1.0	versicolor
## 93	5.8	2.6	4.0	1.2	versicolor
## 75	6.4	2.9	4.3	1.3	versicolor
## 96	5.7	3.0	4.2	1.2	versicolor

Objectif

Construire un **graphe** en utilisant **uniquement les variables continues**.

- Les arêtes vont être définies à partir de la **proximité-similarité** entre individus.

Matrice de distance ou similarité

- Les arêtes vont être définies à partir de la **proximité-similarité** entre individus.
- Il faut donc définir une **matrice de distance** $D = (d_{ij}), 1 \leq i, j \leq n$ tel que d_{ij} est **petit** si i et j sont **proches**

Matrice de distance ou similarité

- Les arêtes vont être définies à partir de la **proximité-similarité** entre individus.
- Il faut donc définir une **matrice de distance** $D = (d_{ij}), 1 \leq i, j \leq n$ tel que d_{ij} est **petit** si i et j sont **proches**
- ou une **matrice de similarité** $S = (s_{ij}), 1 \leq i, j \leq n$ tel que s_{ij} est **grand** si i et j sont **similaires**

Exemple

- Sur les iris on peut calculer la **distance euclidienne** entre iris sur les 4 variables quantitatives.

```
> D <- as.matrix(dist(donnees[, -5]))
```

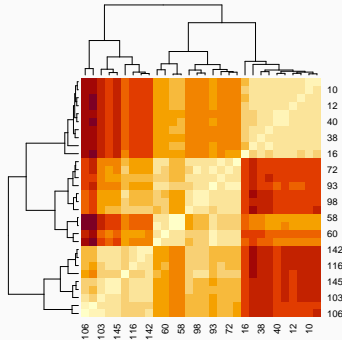
Exemple

- Sur les iris on peut calculer la **distance euclidienne** entre iris sur les 4 variables quantitatives.

```
> D <- as.matrix(dist(donnees[, -5]))
```

- Que l'on peut visualiser à l'aide d'un **heatmap** :

```
> heatmap(D)
```



Neighborhood graph

- Une fois D ou S calculée, on définit des arêtes en fonction de la proximité entre individus.

Neighborhood graph

- Une fois D ou S calculée, on définit des **arêtes** en fonction de la **proximité entre individus**.

ε -neighborhood graph

Soit $\varepsilon > 0$, on appelle **ε -neighborhood graph** le graphe associé à la matrice d'adjacence

$$A_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{si } d_{ij} \leq \varepsilon \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases}$$

Neighborhood graph

- Une fois D ou S calculée, on définit des **arêtes** en fonction de la **proximité entre individus**.

ε -neighborhood graph

Soit $\varepsilon > 0$, on appelle **ε -neighborhood graph** le graphe associé à la matrice d'adjacence

$$A_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{si } d_{ij} \leq \varepsilon \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases}$$

Choix de ε

- Il influence le **nombre d'arêtes** : $\varepsilon \nearrow \implies |E| \nearrow$.
- A faire en fonction de l'**analyse du graphe** (nombre de communautés par exemple...).

Graphe par plus proches voisins

- **Idée** : définir une arête entre i et j si i appartient aux k ppv de j et/ou j appartient aux k ppv de i .

Graphe par plus proches voisins

- **Idée** : définir une arête entre i et j si i appartient aux k ppv de j et/ou j appartient aux k ppv de i .

Graphes de plus proches voisins.

Soit $k \leq n$.

- **graphe des k plus proches voisins** : matrice d'adjacence

$$A_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{si } i \text{ est parmi les } k\text{ppv de } j \text{ ou } j \text{ est parmi les } k\text{ppv de } i \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases}$$

Graphe par plus proches voisins

- **Idée** : définir une arête entre i et j si i appartient aux k ppv de j et/ou j appartient aux k ppv de i .

Graphes de plus proches voisins.

Soit $k \leq n$.

- **graphe des k plus proches voisins** : matrice d'adjacence

$$A_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{si } i \text{ est parmi les } k\text{ppv de } j \text{ ou } j \text{ est parmi les } k\text{ppv de } i \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases}$$

- **graphe des k plus proches voisins mutuels** : matrice d'adjacence

$$A_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{si } i \text{ est parmi les } k\text{ppv de } j \text{ et } j \text{ est parmi les } k\text{ppv de } i \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases}$$

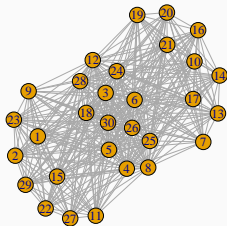
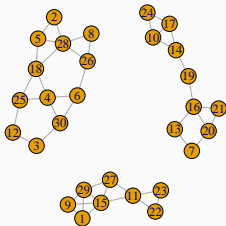
- Définis ainsi les graphes par k ppv sont **non orientés** mais il est facile d'obtenir un **graphe orienté** pour les k plus proches voisins (**non mutuels**).

- Définis ainsi les graphes par k ppv sont **non orientés** mais il est facile d'obtenir un **graphe orienté** pour les k plus proches voisins (**non mutuels**).
- **Choix de k** : il influence encore le nombre d'arêtes du graphe $k \nearrow \implies |E| \nearrow$.

- Définis ainsi les graphes par k ppv sont **non orientés** mais il est facile d'obtenir un **graphe orienté** pour les k plus proches voisins (**non mutuels**).
- **Choix de k** : il influence encore le nombre d'arêtes du graphe $k \nearrow \implies |E| \nearrow$.
- Sur **R**, on peut utiliser la fonction **nng** du package **cccd**.

Le coin R

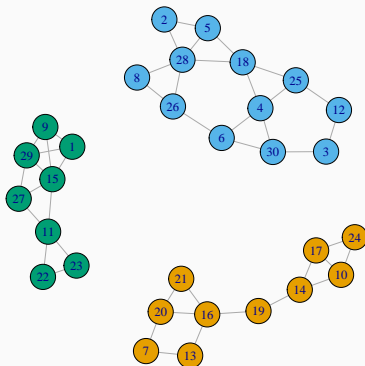
```
> library(cccd)
> gppv2 <- as.undirected(nng(dx=D,k=2,mutual=FALSE))
> gppv20 <- as.undirected(nng(dx=D,k=20,mutual=FALSE))
> plot(gppv2)
> plot(gppv20)
> ecount(gppv2)
## [1] 44
> ecount(gppv20)
## [1] 354
```



Remarque

Le graphe à 2 plus proches voisins permet d'identifier parfaitement les espèces.

```
> gppv2_bis <- gppv2  
> V(gppv2_bis)$color <- donnees[,5]  
> plot(gppv2_bis)
```



Introduction

Définitions - vocabulaire sur les graphes

Statistiques descriptives sur les graphes

- Caractéristiques générales

- Importance des nœuds

Modèles et construction de graphes

- Quelques modèles de graphes

- Construire un graphe

Détection de communautés

- L'edge betweenness

- La modularité

- Clustering spectral

Bibliographie

But

- Partitionner les nœuds du graphe en un nombre fini de groupes.
- Trouver des groupes de nœuds homogènes, des individus au comportement similaire.

But

- Partitionner les nœuds du graphe en un nombre fini de groupes.
- Trouver des groupes de nœuds homogènes, des individus au comportement similaire.

Idéal

- Beaucoup de connexions entre les nœuds d'une même communauté.
- Peu de connexions entre les nœuds de communautés différentes.

But

- Partitionner les nœuds du graphe en un nombre fini de groupes.
- Trouver des groupes de nœuds homogènes, des individus au comportement similaire.

Idéal

- Beaucoup de connexions entre les nœuds d'une même communauté.
- Peu de connexions entre les nœuds de communautés différentes.

Remarque

Thème très proche du clustering.

Différentes méthodes pour détecter des communautés :

- techniques basées sur la modularité.
- clustering spectral.
- méthodes probabilistes (modèles SBM).
- ...

Introduction

Définitions - vocabulaire sur les graphes

Statistiques descriptives sur les graphes

- Caractéristiques générales

- Importance des nœuds

Modèles et construction de graphes

- Quelques modèles de graphes

- Construire un graphe

Détection de communautés

- L'edge betweenness

- La modularité

- Clustering spectral

Bibliographie

Idée

- Définir l'équivalent du **node betweenness** pour les **arêtes**.

Idée

- Définir l'équivalent du **node betweenness** pour les **arêtes**.
- Identifier des arêtes qui **relient des "groupes"**,

Idée

- Définir l'équivalent du **node betweenness** pour les **arêtes**.
- Identifier des arêtes qui **relient des "groupes"**, puis les **supprimer**.
- Critère **élevé** pour des arêtes qui **relient des groupes**.

Idée

- Définir l'équivalent du **node betweenness** pour les **arêtes**.
- Identifier des arêtes qui **relient des "groupes"**, puis les **supprimer**.
- Critère **élevé** pour des arêtes qui **relient des groupes**.

Définition

L'**edge betweenness** d'une arête e est défini par

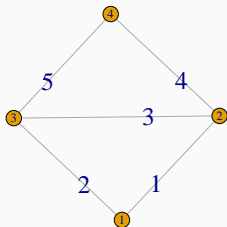
$$E_B(e) = \sum_{i,j, i \neq j} \frac{g_{ij}(e)}{g_{jk}}$$

où

- g_{jk} est le **nombre de plus courts chemins** entre j et k .
- $g_{jk}(e)$ est le **nombre de plus courts chemins** entre j et k qui **passent par e** .

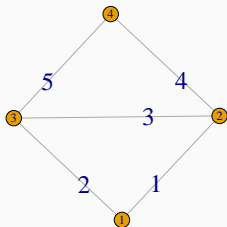
Example

(j, k)	g_{jk}	$g_{jk}(1)$
$(1, 2)$		
$(1, 3)$		
$(1, 4)$		
$(2, 3)$		
$(2, 4)$		
$(3, 4)$		



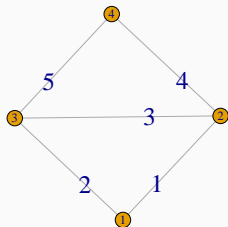
Example

(j, k)	g_{jk}	$g_{jk}(1)$
$(1, 2)$	1	
$(1, 3)$	1	
$(1, 4)$	2	
$(2, 3)$	1	
$(2, 4)$	1	
$(3, 4)$	1	



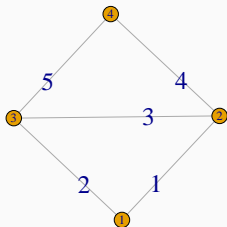
Example

(j, k)	g_{jk}	$g_{jk}(1)$
$(1, 2)$	1	1
$(1, 3)$	1	0
$(1, 4)$	2	1
$(2, 3)$	1	0
$(2, 4)$	1	0
$(3, 4)$	1	0



Exemple

(j, k)	g_{jk}	$g_{jk}(1)$
(1, 2)	1	1
(1, 3)	1	0
(1, 4)	2	1
(2, 3)	1	0
(2, 4)	1	0
(3, 4)	1	0

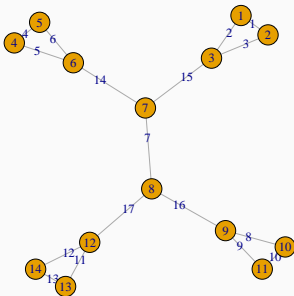


- Conclusion : $E_B(1) = 1.5$.

```
> edge_betweenness(G)
## [1] 1.5 1.5 1.0 1.5 1.5
```

EB pour clustering

- $E_b(e)$ élevé si e relie des groupes plutôt que des arêtes internes au groupe.



```
> edge_betweenness(G)
```

```
## [1] 1 12 12 1 12 12 49 12 12 1 12 12 1 33 33 33 33
```


Classification par EB

- **Idée** : enlever les arêtes à fort EB les unes après les autres.

Classification par EB

- Idée : enlever les arêtes à fort EB les unes après les autres.

Algorithme [Girvan and Newman, 2002]

1. Calculer l'EB de toutes les arêtes.

Classification par EB

- Idée : enlever les arêtes à fort EB les unes après les autres.

Algorithme [Girvan and Newman, 2002]

1. Calculer l'EB de toutes les arêtes.
2. Retirer l'arête avec le plus grand EB.

Classification par EB

- Idée : enlever les arêtes à fort EB les unes après les autres.

Algorithme [Girvan and Newman, 2002]

1. Calculer l'EB de toutes les arêtes.
2. Retirer l'arête avec le plus grand EB.
3. Recalculer l'EB du nouveau graphe.

Classification par EB

- Idée : enlever les arêtes à fort EB les unes après les autres.

Algorithme [Girvan and Newman, 2002]

1. Calculer l'EB de toutes les arêtes.
2. Retirer l'arête avec le plus grand EB.
3. Recalculer l'EB du nouveau graphe.
4. Retirer l'arête...

Classification par EB

- Idée : enlever les arêtes à fort EB les unes après les autres.

Algorithme [Girvan and Newman, 2002]

1. Calculer l'EB de toutes les arêtes.
2. Retirer l'arête avec le plus grand EB.
3. Recalculer l'EB du nouveau graphe.
4. Retirer l'arête...
5. Jusqu'à isoler tous les nœuds.

Classification par EB

- Idée : enlever les arêtes à fort EB les unes après les autres.

Algorithme [Girvan and Newman, 2002]

1. Calculer l'EB de toutes les arêtes.
2. Retirer l'arête avec le plus grand EB.
3. Recalculer l'EB du nouveau graphe.
4. Retirer l'arête...
5. Jusqu'à isoler tous les nœuds.

Remarque

- Processus similaire à la CAH.

Classification par EB

- Idée : enlever les arêtes à fort EB les unes après les autres.

Algorithme [Girvan and Newman, 2002]

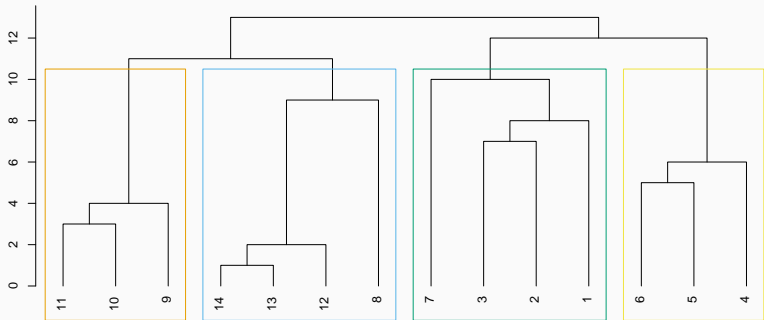
1. Calculer l'EB de toutes les arêtes.
2. Retirer l'arête avec le plus grand EB.
3. Recalculer l'EB du nouveau graphe.
4. Retirer l'arête...
5. Jusqu'à isoler tous les nœuds.

Remarque

- Processus similaire à la CAH.
- On peut visualiser l'algorithme avec un dendrogramme.

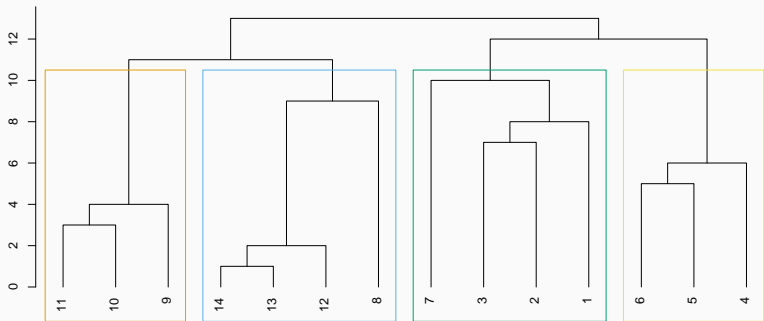
Le dendrogramme

```
> clust.EB <- cluster_edge_betweenness(G)  
> dendPlot(clust.EB)
```



Le dendrogramme

```
> clust.EB <- cluster_edge_betweenness(G)  
> dendPlot(clust.EB)
```



Question

Où couper le dendrogramme pour obtenir les groupes?

Couper le dendrogramme

- On se donne un **critère** qui mesure la qualité d'une **partition** associée à une coupure.
- On choisit la partition qui **optimise le critère choisi**.

Couper le dendrogramme

- On se donne un **critère** qui mesure la qualité d'une **partition** associée à une coupure.
- On choisit la partition qui **optimise le critère choisi**.
- **Critère usuel** : la **modularité**

```
> clust.EB$modularity %>% round(3)
## [1] -0.074 -0.022 0.074 0.126 0.223 0.272 0.372 0.420 0.521 0.543
## [11] 0.566 0.503 0.441 0.000
```

Couper le dendrogramme

- On se donne un **critère** qui mesure la qualité d'une **partition** associée à une coupure.
- On choisit la partition qui **optimise le critère choisi**.
- **Critère usuel** : la **modularité**

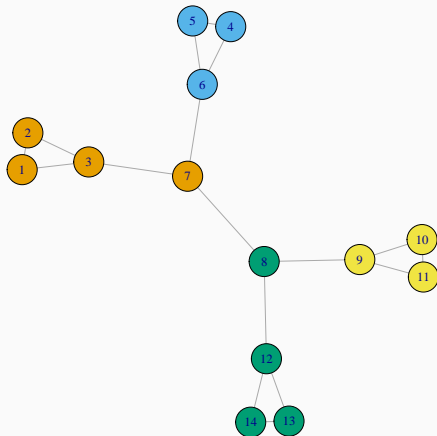
```
> clust.EB$modularity %>% round(3)
## [1] -0.074 -0.022 0.074 0.126 0.223 0.272 0.372 0.420 0.521 0.543
## [11] 0.566 0.503 0.441 0.000
```

Conclusion

On retiendra une partition en **4 groupes**.

Visualisation des groupes

```
> plot(G,vertex.color=clust.EB$membership)
```



Introduction

Définitions - vocabulaire sur les graphes

Statistiques descriptives sur les graphes

Caractéristiques générales

Importance des nœuds

Modèles et construction de graphes

Quelques modèles de graphes

Construire un graphe

Détection de communautés

L'edge betweenness

La modularité

Clustering spectral

Bibliographie

- **Rappel** : $G = (V, E)$ un graphe, A sa matrice d'adjacence.
- On cherche une **partition de V** l'ensemble des nœuds en K groupes ou communautés $\mathcal{C}_1, \dots, \mathcal{C}_K$.

- **Rappel** : $G = (V, E)$ un graphe, A sa matrice d'adjacence.
- On cherche une **partition de V** l'ensemble des nœuds en K groupes ou communautés $\mathcal{C}_1, \dots, \mathcal{C}_K$.

Idée

1. Se donner un **critère** qui mesure la **performance** d'une partition.
2. Choisir la partition qui **optimise le critère choisi**.

- **Rappel** : $G = (V, E)$ un graphe, A sa matrice d'adjacence.
- On cherche une **partition de V** l'ensemble des nœuds en K groupes ou **communautés** $\mathcal{C}_1, \dots, \mathcal{C}_K$.

Idée

1. Se donner un **critère** qui mesure la **performance** d'une partition.
2. Choisir la partition qui **optimise le critère choisi**.

Modularité

- Un des critères les **plus utilisés**.
- **Idée** : comparer la performance de la partition **sur le graphe** à sa performance sur un **graphe aléatoire**.

- Soit $\mathcal{C} = \{\mathcal{C}_1, \dots, \mathcal{C}_K\}$ une partition des nœuds de $G = (V, E)$.

Modularité de \mathcal{C}

$$\mathcal{M}(\mathcal{C}) = \frac{1}{2m} \sum_{1 \leq i, j \leq n} (A_{ij} - P_{ij}) \delta(\mathcal{C}(i), \mathcal{C}(j))$$

où

- $m = |E|$.
- $\delta(\mathcal{C}(i), \mathcal{C}(j)) = 1$ si i et j sont dans le même élément de la partition, 0 sinon
- P_{ij} représente l'espérance du nombre d'arêtes entre i et j sous un modèle nul (graphe aléatoire) à définir.

- Soit $\mathcal{C} = \{\mathcal{C}_1, \dots, \mathcal{C}_K\}$ une partition des nœuds de $G = (V, E)$.

Modularité de \mathcal{C}

$$\mathcal{M}(\mathcal{C}) = \frac{1}{2m} \sum_{1 \leq i, j \leq n} (A_{ij} - P_{ij}) \delta(\mathcal{C}(i), \mathcal{C}(j))$$

où

- $m = |E|$.
- $\delta(\mathcal{C}(i), \mathcal{C}(j)) = 1$ si i et j sont dans le même élément de la partition, 0 sinon
- P_{ij} représente l'**espérance du nombre d'arêtes** entre i et j sous un modèle nul (graphe aléatoire) à définir.

Interprétation

- $-1 \leq \mathcal{M}(\mathcal{C}) \leq 1$;
- $\mathcal{M}(\mathcal{C}) \nearrow$ **plus d'arêtes** dans les communautés que le modèle nul (**bonnes communautés**) et réciproquement lorsque $\mathcal{M}(\mathcal{C}) \searrow$.

Le modèle nul

- Il peut être spécifier de **plusieurs façons** (voir [[Fortunato, 2010](#)]).

Le modèle nul

- Il peut être spécifier de **plusieurs façons** (voir [[Fortunato, 2010](#)]).
- **Première approche** : les m arêtes sont **distribuées uniformément** entre les paires de nœuds :

$$P_{ij} = \frac{2m}{n(n-1)}, \quad 1 \leq i, j \leq n.$$

Le modèle nul

- Il peut être spécifier de **plusieurs façons** (voir [Fortunato, 2010]).
- **Première approche** : les m arêtes sont **distribuées uniformément** entre les paires de nœuds :

$$P_{ij} = \frac{2m}{n(n-1)}, \quad 1 \leq i, j \leq n.$$

- **Seconde approche** : générer aléatoirement les arêtes en conservant les **degrés de centralité** des nœuds :

$$P_{ij} = \frac{d_i d_j}{2m}, \quad 1 \leq i, j \leq n.$$

On a alors

$$\mathcal{M}(\mathcal{C}) = \frac{1}{2m} \sum_{1 \leq i, j \leq n} \left(A_{ij} - \frac{d_i d_j}{2m} \right) \delta(\mathcal{C}(i), \mathcal{C}(j))$$

- C'est souvent la **seconde approche** qui est utilisée.
- Le terme

$$A_{ij} - \frac{d_i d_j}{2m}$$

correspond à la **différence de lien** entre le graphe considéré et un graphe aléatoire dont la contrainte est la conservation des degrés de sommets.

- C'est souvent la **seconde approche** qui est utilisée.
- Le terme

$$A_{ij} - \frac{d_i d_j}{2m}$$

correspond à la **différence de lien** entre le graphe considéré et un graphe aléatoire dont la contrainte est la conservation des degrés de sommets.

- Si on a **beaucoup d'arêtes connectés dans les communautés** alors A_{ij} sera souvent **plus grand** que $\frac{d_i d_j}{2m}$

- C'est souvent la **seconde approche** qui est utilisée.
- Le terme

$$A_{ij} - \frac{d_i d_j}{2m}$$

correspond à la **différence de lien** entre le graphe considéré et un graphe aléatoire dont la contrainte est la conservation des degrés de sommets.

- Si on a **beaucoup d'arêtes connectés dans les communautés** alors A_{ij} sera souvent **plus grand** que $\frac{d_i d_j}{2m} \implies \mathcal{M}(\mathcal{C}) \nearrow$.

- C'est souvent la **seconde approche** qui est utilisée.

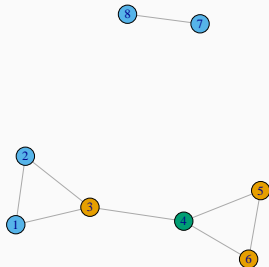
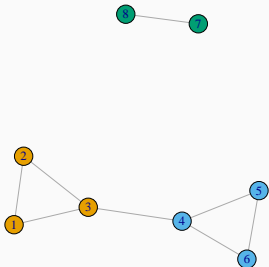
- Le terme

$$A_{ij} - \frac{d_i d_j}{2m}$$

correspond à la **différence de lien** entre le graphe considéré et un graphe aléatoire dont la contrainte est la conservation des degrés de sommets.

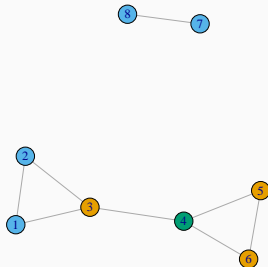
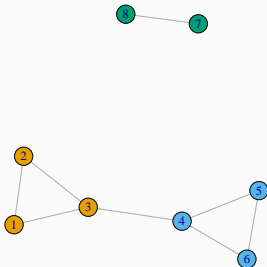
- Si on a **beaucoup d'arêtes connectés dans les communautés** alors A_{ij} sera souvent **plus grand** que $\frac{d_i d_j}{2m} \implies \mathcal{M}(\mathcal{C}) \nearrow$.
- Sous **R**, on utilise la fonction **modularity**.

- On considère les 2 **partitions** suivantes pour le même graphe.



Le coin R

- On considère les 2 **partitions** suivantes pour le même graphe.



- On obtient les **modularités** avec

```
> modularity(G,c11)
## [1] 0.4765625
> modularity(G,c12)
## [1] 0.0078125
```

Maximisation de la modularité

- **Idée** : Considérer toutes les partitions et choisir celle qui maximise la modularité.

Maximisation de la modularité

- **Idée** : Considérer **toutes les partitions** et choisir celle qui **maximise la modularité**.

Approche exhaustive

1. \mathcal{V} : ensemble des partitions des nœuds de $G = (V, E)$.
2. Pour chaque $\mathcal{C} \in \mathcal{V}$ calculer $\mathcal{M}(\mathcal{C})$.
3. Renvoyer

$$\operatorname{argmax}_{\mathcal{C} \in \mathcal{V}} \mathcal{M}(\mathcal{C}).$$

Maximisation de la modularité

- **Idée** : Considérer **toutes les partitions** et choisir celle qui **maximise la modularité**.

Approche exhaustive

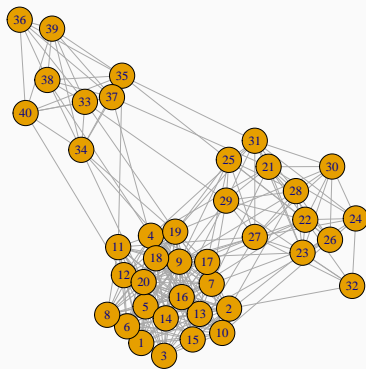
1. \mathcal{V} : ensemble des partitions des nœuds de $G = (V, E)$.
2. Pour chaque $\mathcal{C} \in \mathcal{V}$ calculer $\mathcal{M}(\mathcal{C})$.
3. Renvoyer

$$\operatorname{argmax}_{\mathcal{C} \in \mathcal{V}} \mathcal{M}(\mathcal{C}).$$

- Sur **R** on utilise **cluster_optimal**.

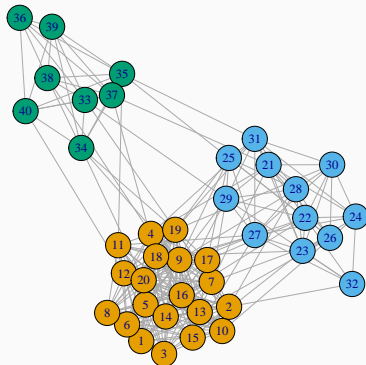
Le coin R

```
> plot(G1)
```



Le coin R

```
> cl.exh <- cluster_optimal(G1)
> V(G1)$color <- membership(cl.exh)
> G1$palette <- categorical_pal(length(cl.exh))
> plot(G1)
```



- Problème NP complet.

- Problème NP complet.
- Si $|V|$ est "grand", impossible dans un temps raisonnable.

- Problème NP complet.
- Si $|V|$ est "grand", impossible dans un temps raisonnable.
- Solution : utiliser des algorithmes itératifs qui vont converger vers des maxima locaux.

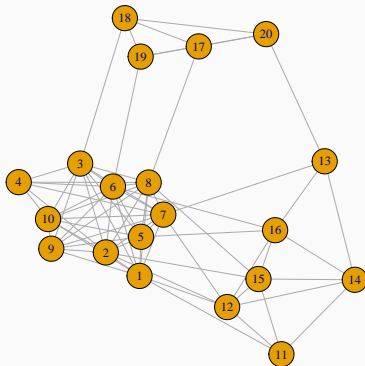
La méthode de Louvain

- Proposée par des chercheurs français qui se sont retrouvés à Louvain [Blondel et al., 2008].
- Elle repose sur deux phases distinctes, répétées itérativement.
- On pourra consulter l'url suivante pour plus de détails :

[http://cedric.cnam.fr/vertigo/Cours/RCP216/
coursFouilleGraphesReseauxSociaux2.html](http://cedric.cnam.fr/vertigo/Cours/RCP216/coursFouilleGraphesReseauxSociaux2.html)

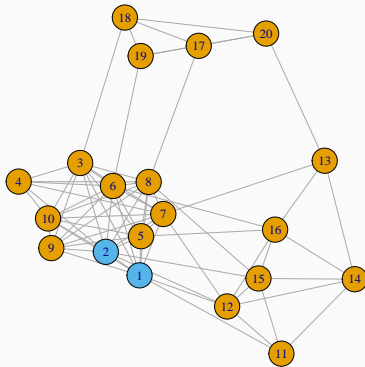
Passe 1 - phase 1, itération 1

- Chaque nœud forme une communauté.



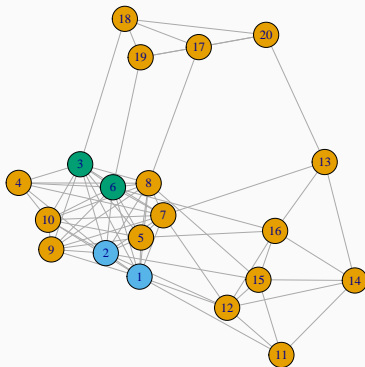
- Pour chaque nœud i , on place i dans la communauté de chacun de ses voisins j .
- Calcul du gain de modularité.
- On place i dans la communauté où le gain est maximum.

- Pour chaque nœud i , on place i dans la communauté de chacun de ses voisins j .
- Calcul du gain de modularité.
- On place i dans la communauté où le gain est maximum.

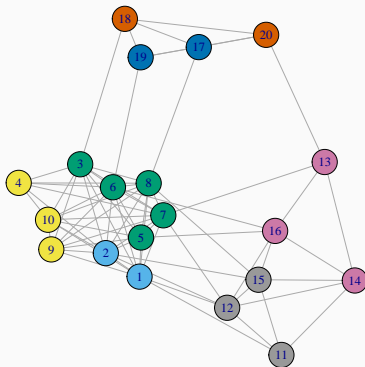


- Même procédé pour tous les nœuds suivants.

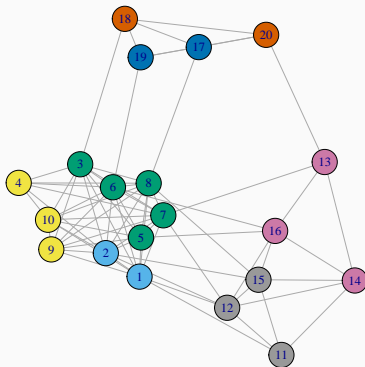
- Même procédé pour tous les nœuds suivants.



- Même procédé pour tous les nœuds suivants.



- Même procédé pour tous les nœuds suivants.



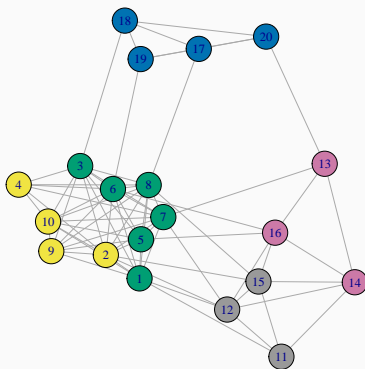
Fin de l'itération 1

Itération 2, ...

- L'itération 1 est **répétée** sur ce nouveau graphe...
- et ainsi de suite jusqu'à ce qu'il n'y ait **plus d'amélioration**.
- On obtient un **maximum local** de la modularité.

Itération 2, ...

- L'itération 1 est **répétée** sur ce nouveau graphe...
- et ainsi de suite jusqu'à ce qu'il n'y ait **plus d'amélioration**.
- On obtient un **maximum local** de la modularité.



Fin de la phase 1

- A la fin de la phase 1, on obtient un graphe valué $G1 = (V1, E1)$

Fin de la phase 1

- A la fin de la phase 1, on obtient un **graphe valué** $G_1 = (V_1, E_1)$
- muni de communautés $\mathcal{C}_1 = \{C_{1,1}, \dots, C_{1,p_1}\}$.

Fin de la phase 1

- A la fin de la phase 1, on obtient un **graphe valué** $G_1 = (V_1, E_1)$
- muni de communautés $\mathcal{C}_1 = \{C_{1,1}, \dots, C_{1,p_1}\}$.

Sur l'exemple

On a **5 communautés**.

Construction d'un nouveau graphe

- 1 nœud = 1 communauté.
- Arêtes valuées : le poids correspond au nombre de liens entre les nœuds de chaque communauté.

Construction d'un nouveau graphe

- 1 nœud = 1 communauté.
 - Arêtes valuées : le poids correspond au nombre de liens entre les nœuds de chaque communauté.
-
- Ce nouveau graphe peut s'obtenir en calculant sa matrice d'adjacence.

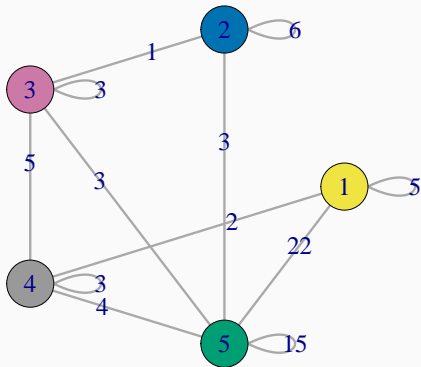
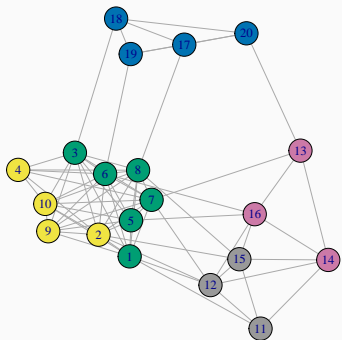
Passe 1 - phase 2

Construction d'un nouveau graphe

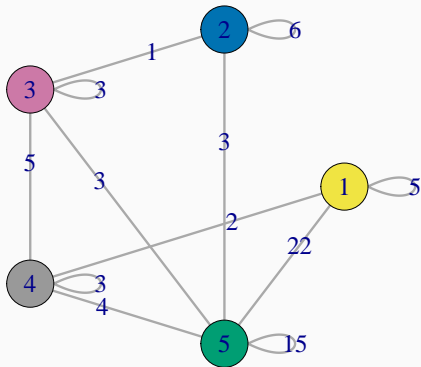
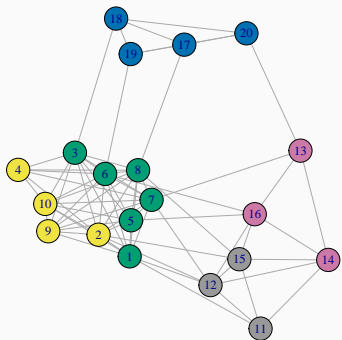
- 1 nœud = 1 communauté.
- Arêtes valuées : le poids correspond au nombre de liens entre les nœuds de chaque communauté.
- Ce nouveau graphe peut s'obtenir en calculant sa matrice d'adjacence.
- Sur l'exemple, on a

```
> A
##      [,1] [,2] [,3] [,4] [,5]
## [1,]    5    0    0    2   22
## [2,]    0    6    1    0    3
## [3,]    0    1    3    5    3
## [4,]    2    0    5    3    4
## [5,]   22    3    3    4   15
```

Obtention du nouveau graphe



Obtention du nouveau graphe



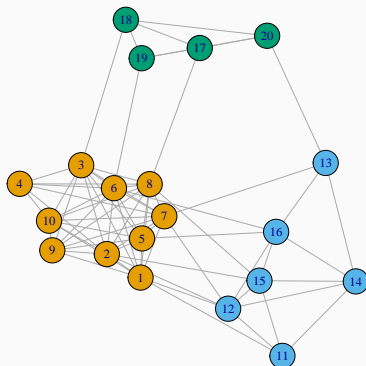
- La passe suivante consiste à ré-appliquer les deux phases au graphe obtenu en fin de pass1.

- La passe suivante consiste à ré-appliquer les deux phases au graphe obtenu en fin de pass1.
- Les passes sont répétées jusqu'à atteindre un maximum de modularité.

- La passe suivante consiste à ré-appliquer les deux phases au graphe obtenu en fin de pass1.
- Les passes sont répétées jusqu'à atteindre un maximum de modularité.
- Sur R, on utilise `cluster_louvain`.

```
> cl.louv <- cluster_louvain(g)
> V(g)$color <- cl.louv$membership
> plot(g)
```

Représentation des "communautés Louvain"



Quelques remarques

- Le nombre de communautés **diminue à chaque passe**.

Quelques remarques

- Le nombre de communautés **diminue à chaque passe**.
- Nombre de passes **généralement faible** (moins de 10).

Quelques remarques

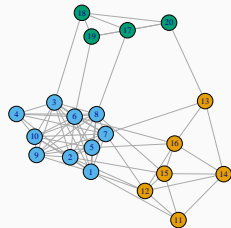
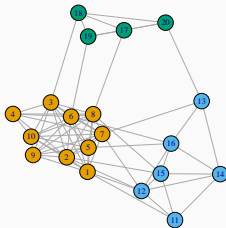
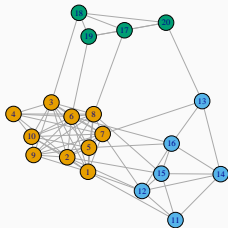
- Le nombre de communautés **diminue à chaque passe**.
- Nombre de passes **généralement faible** (moins de 10).
- Nœuds numérotés au hasard au début de la première passe \implies **algorithme aléatoire**.

Quelques remarques

- Le nombre de communautés **diminue à chaque passe**.
- Nombre de passes **généralement faible** (moins de 10).
- Nœuds numérotés au hasard au début de la première passe \implies **algorithme aléatoire**.
- Il existe d'**autres procédures itératives** que l'algorithme de Louvain.

Autres méthodes

```
> cl1 <- cluster_edge_betweenness(g)
> cl2 <- fastgreedy.community(g)
> cl3 <- cluster_walktrap(g)
```



Introduction

Définitions - vocabulaire sur les graphes

Statistiques descriptives sur les graphes

Caractéristiques générales

Importance des nœuds

Modèles et construction de graphes

Quelques modèles de graphes

Construire un graphe

Détection de communautés

L'edge betweenness

La modularité

Clustering spectral

Bibliographie

- **Cadre identique** : $G = (V, E)$ un graphe et on veut trouver une partition de V en **clusters** ou **communautés**.

- Cadre identique : $G = (V, E)$ un graphe et on veut trouver une partition de V en clusters ou communautés.
- Approche basée sur la décomposition spectrale du Laplacien du graphe.

- **Cadre identique** : $G = (V, E)$ un graphe et on veut trouver une partition de V en **clusters** ou **communautés**.
- Approche basée sur la **décomposition spectrale du Laplacien du graphe**.
- Approche utilisée dans un **cadre plus large** :
 - **Problème** : clustering sur un jeu de données standards $n \times p$;
 - L'approche peut être appliquée à une **matrice de similarité**.

- **Cadre identique** : $G = (V, E)$ un graphe et on veut trouver une partition de V en **clusters** ou **communautés**.
- Approche basée sur la **décomposition spectrale du Laplacien du graphe**.
- Approche utilisée dans un **cadre plus large** :
 - **Problème** : clustering sur un jeu de données standards $n \times p$;
 - L'approche peut être appliquée à une **matrice de similarité**.
- On pourra consulter [von Luxburg, 2017] dont cette partie est fortement inspirée.

Notations

- $G = (V, E)$ un graphe non dirigé valué avec $n = |V|$.
- $w_{ij} \geq 0$ poids de l'arête entre i et j et $W = (w_{ij})_{1 \leq i, j \leq n}$ la matrice d'adjacence.
- $d_i = \sum_{j \neq i} w_{ij}$ degré du nœud i et $D = \text{diag}(d_i)_{1 \leq i \leq n}$ la matrice des degrés.

Notations

- $G = (V, E)$ un graphe **non dirigé valué** avec $n = |V|$.
- $w_{ij} \geq 0$ **poids de l'arête** entre i et j et $W = (w_{ij})_{1 \leq i, j \leq n}$ la **matrice d'adjacence**.
- $d_i = \sum_{j \neq i} w_{ij}$ **degré** du nœud i et $D = \text{diag}(d_i)_{1 \leq i \leq n}$ la matrice des degrés.

Laplacien non normalisé

Le **Laplacien non normalisé** de G est la matrice $n \times n$ définie par :

$$L = D - W.$$

Quelques propriétés

Les deux propositions suivantes sont **fondamentales** pour l'algorithme de **clustering spectral**.

Proposition 1

1. Pour tout vecteur $f \in \mathbb{R}^n$ on a

$$f'Lf = \frac{1}{2} \sum_{1 \leq i, j \leq n} w_{ij} (f_i - f_j)^2.$$

2. L est symétrique et semi définie positive.

Quelques propriétés

Les deux propositions suivantes sont **fondamentales** pour l'algorithme de **clustering spectral**.

Proposition 1

1. Pour tout vecteur $f \in \mathbb{R}^n$ on a

$$f'Lf = \frac{1}{2} \sum_{1 \leq i, j \leq n} w_{ij} (f_i - f_j)^2.$$

2. L est symétrique et semi définie positive.
3. La **plus petite valeur propre** de L est 0, le vecteur propre correspondant est $\mathbf{1}_n$.
4. L a n valeurs propres non nulle $0 = \lambda_1 \leq \lambda_2 \leq \dots \leq \lambda_n$.

Proposition 2

Soit G un graphe non dirigé. Alors

1. le degrés de multiplicité k de la valeur propre 0 de L est égal au nombre de composantes connexes A_1, \dots, A_k dans G .

Proposition 2

Soit G un graphe non dirigé. Alors

1. le degrés de multiplicité k de la valeur propre 0 de L est égal au nombre de composantes connexes A_1, \dots, A_k dans G .
2. l'espace propre associé à la valeur propre 0 est engendré par les vecteurs d'indicatrices $\mathbf{1}_{A_1}, \dots, \mathbf{1}_{A_k}$.

Proposition 2

Soit G un graphe non dirigé. Alors

1. le degrés de multiplicité k de la valeur propre 0 de L est égal au nombre de composantes connexes A_1, \dots, A_k dans G .
2. l'espace propre associé à la valeur propre 0 est engendré par les vecteurs d'indicatrices $\mathbf{1}_{A_1}, \dots, \mathbf{1}_{A_k}$.

Conséquence importante

Le spectre de L permet d'identifier ses composantes connexes.

- En pratique : 1 communauté n'est pas forcément égale à une composante connexe.
- On peut par exemple vouloir extraire des communautés dans un graphe à une composante connexe.

- En pratique : 1 communauté n'est pas forcément égale à une composante connexe.
- On peut par exemple vouloir extraire des communautés dans un graphe à une composante connexe.

Idée

Considérer les k plus petites valeurs propres du Laplacien.

Algorithme

Entrées : un graphe non dirigé G , k le nombre de clusters.

1. Calculer le Laplacien non normalisé L de G .

Spectral clustering non normalisé

Algorithme

Entrées : un graphe non dirigé G , k le nombre de clusters.

1. Calculer le Laplacien non normalisé L de G .
2. Calculer les k premiers vecteurs propres u_1, \dots, u_k de G .
3. On note U la matrice $n \times k$ qui contient les u_k et y_i la i^{e} ligne de U .

Spectral clustering non normalisé

Algorithme

Entrées : un graphe non dirigé G , k le nombre de clusters.

1. Calculer le Laplacien non normalisé L de G .
2. Calculer les k premiers vecteurs propres u_1, \dots, u_k de G .
3. On note U la matrice $n \times k$ qui contient les u_k et y_i la i^{e} ligne de U .
4. Faire un k -means avec les points $y_i, i = 1, \dots, n \implies A_1, \dots, A_k$.

Sortie : clusters C_1, \dots, C_k avec

$$C_j = \{i | y_i \in A_j\}.$$

- Si G ne possède pas k composantes connexes alors U n'est pas composé que de 1 et de 0.
- On ne peut donc pas extraire directement les composantes à cette étape.

- Si G ne possède pas k composantes connexes alors U n'est pas composé que de 1 et de 0.
- On ne peut donc pas extraire directement les composantes à cette étape.
- Mais

- Si G ne possède pas k composantes connexes alors U n'est pas composé que de 1 et de 0.
- On ne peut donc pas extraire directement les composantes à cette étape.
- Mais si il existe (presque) k composantes, alors les $y_i \in \mathbb{R}^k$ risquent de se rapprocher de cette configuration 0-1.

- Si G ne possède pas k composantes connexes alors U n'est pas composé que de 1 et de 0.
- On ne peut donc pas extraire directement les composantes à cette étape.
- Mais si il existe (presque) k composantes, alors les $y_i \in \mathbb{R}^k$ risquent de se rapprocher de cette configuration 0-1.
- C'est pourquoi on fait un k -means en 4.

- Il existe **plusieurs versions** d'algorithmes de **clustering spectral**.
- Les plus utilisées s'appliquent à une **version normalisée du Laplacien**, par exemple :

$$L_{\text{norm}} = I - D^{-1/2} W D^{-1/2}.$$

- Les propriétés de L_{norm} sont **proches** de celles de L . On a par exemple la propriété suivante.

- Il existe **plusieurs versions** d'algorithmes de **clustering spectral**.
- Les plus utilisées s'appliquent à une **version normalisée du Laplacien**, par exemple :

$$L_{\text{norm}} = I - D^{-1/2} W D^{-1/2}.$$

- Les propriétés de L_{norm} sont **proches** de celles de L . On a par exemple la propriété suivante.

Proposition 3

Soit G un graphe **non dirigé**. Alors

1. le **degrés de multiplicité** k de la valeur propre 0 de L_{norm} est égal au **nombre de composantes connexes** A_1, \dots, A_k dans G .

- Il existe **plusieurs versions** d'algorithmes de **clustering spectral**.
- Les plus utilisées s'appliquent à une **version normalisée du Laplacien**, par exemple :

$$L_{\text{norm}} = I - D^{-1/2} W D^{-1/2}.$$

- Les propriétés de L_{norm} sont **proches** de celles de L . On a par exemple la propriété suivante.

Proposition 3

Soit G un graphe **non dirigé**. Alors

1. le **degrés de multiplicité** k de la valeur propre 0 de L_{norm} est égal au **nombre de composantes connexes** A_1, \dots, A_k dans G .
2. l'**espace propre** associé à la valeur propre 0 est engendré par les vecteurs d'indicatrices $D^{1/2} \mathbf{1}_{A_1}, \dots, D^{1/2} \mathbf{1}_{A_k}$.

Clustering spectral normalisé

- On déduit de cette propriété la version la plus courante de clustering spectral du à [Ng et al., 2002].

Algorithme

Entrées : un graphe non dirigé G , k le nombre de clusters.

1. Calculer le Laplacien normalisé L_{norm} de G .

Clustering spectral normalisé

- On déduit de cette propriété la version la plus courante de clustering spectral du à [Ng et al., 2002].

Algorithme

Entrées : un graphe non dirigé G , k le nombre de clusters.

1. Calculer le Laplacien normalisé L_{norm} de G .
2. Calculer les k premiers vecteurs propres u_1, \dots, u_k de G . On note U la matrice $n \times k$ qui les contient.
3. Calculer T en normalisant les lignes de U : $t_{ij} = u_{ij} / (\sum_{\ell} u_{i\ell}^2)^{1/2}$.

Clustering spectral normalisé

- On déduit de cette propriété la version la plus courante de clustering spectral du à [Ng et al., 2002].

Algorithme

Entrées : un graphe non dirigé G , k le nombre de clusters.

1. Calculer le Laplacien normalisé L_{norm} de G .
2. Calculer les k premiers vecteurs propres u_1, \dots, u_k de G . On note U la matrice $n \times k$ qui les contient.
3. Calculer T en normalisant les lignes de U : $t_{ij} = u_{ij} / (\sum_{\ell} u_{i\ell}^2)^{1/2}$.
4. Faire un k -means avec les points $y_i, i = 1, \dots, n$ (i^e ligne de T) $\implies A_1, \dots, A_k$.

Sortie : clusters C_1, \dots, C_k avec

$$C_j = \{i | y_i \in A_j\}.$$

- Algorithme **quasi similaire** au clustering spectral **non normalisé**.
- Une étape de **normalisation** en plus.
- Cette étape se justifie par la **théorie de la perturbation** du spectre d'une matrice.
- On pourra consulter [[von Luxburg, 2017](#)] pour des justifications.

- Comme souvent en **clustering**, cette algorithmne nécessite de connaître le **nombre de groupes**.

- Comme souvent en **clustering**, cette algorithmne nécessite de connaître le **nombre de groupes**.
- Utilisation de **connaissances métier** pour ce choix
- ou

- Comme souvent en **clustering**, cette algorithmne nécessite de connaître le **nombre de groupes**.
- Utilisation de **connaissances métier** pour ce choix
- ou étude des **valeurs propres** du Laplacien.

Remarque importante

- L'algorithme n'utilise pas nécessairement la structure du graphe.

Remarque importante

- L'algorithme n'utilise pas nécessairement la structure du graphe.
- Il est entièrement basé sur la matrice (d'adjacence) W des poids qui contient des arêtes.

Remarque importante

- L'algorithme n'utilise pas nécessairement la structure du graphe.
- Il est entièrement basé sur la matrice (d'adjacence) W des poids qui contient des arêtes.
- Cette matrice peut également être vue comme une matrice de similarité.

Généralisation

Remarque importante

- L'algorithme n'utilise pas nécessairement la structure du graphe.
- Il est entièrement basé sur la matrice (d'adjacence) W des poids qui contient des arêtes.
- Cette matrice peut également être vue comme une matrice de similarité.

Conséquence

- On peut donc généraliser cet algorithme à n'importe quel problème où on possède une matrice de similarité.
- Exemple : problème de clustering standard sur des données $n \times p$ (il "suffit" de construire une matrice de similarité).

Clustering spectral sur un tableau de données

- **Données** : tableau $n \times p$ n individus, p variables.
- **Problème** : classification non supervisée des n individus.

Clustering spectral sur un tableau de données

- **Données** : tableau $n \times p$ n individus, p variables.
- **Problème** : classification non supervisée des n individus.
- **Méthodes classiques** : k -means, CAH...

Clustering spectral sur un tableau de données

- **Données** : tableau $n \times p$ n individus, p variables.
- **Problème** : classification non supervisée des n individus.
- **Méthodes classiques** : k -means, CAH...

Alternative : clustering spectral

1. construire un **graphe de similarité** ;
2. lancer l'algorithme de **clustering spectral** sur **ce graphe** (ou plutôt sur sa **matrice de similarité**).

Construction du graphe de similarités

- On peut utiliser les techniques vues dans la section 4 : ϵ -neighborhood graph ou plus proches voisins (mutuels ou non).

Construction du graphe de similarités

- On peut utiliser les techniques vues dans la [section 4](#) : ε -neighborhood graph ou plus proches voisins (mutuels ou non).
- De façon plus générale, la matrice de similarités s'obtient souvent à partir d'un noyau K :

$$K : \mathbb{R}^p \times \mathbb{R}^p \rightarrow \mathbb{R}$$
$$(x, y) \mapsto \langle \Phi(x), \Phi(y) \rangle_{\mathcal{H}}$$

où $\Phi : \mathbb{R}^p \rightarrow \mathcal{H}$ est une fonction qui plonge les observations dans un espace de Hilbert \mathcal{H} appelé [feature space](#).

- Linéaire (vanilladot) : $K(x, y) = \langle x, y \rangle$.
- Gaussien (rfbdot) : $K(x, y) = \exp(-\sigma \|x - y\|^2)$.
- Polynomial (polydot) : $K(x, y) = (\text{scale} \langle x, y \rangle + \text{offset})^{\text{degree}}$.
- ...

Exemples de noyau

- Linéaire (vanilladot) : $K(x, y) = \langle x, y \rangle$.
- Gaussien (rfbdot) : $K(x, y) = \exp(-\sigma \|x - y\|^2)$.
- Polynomial (polydot) : $K(x, y) = (\text{scale} \langle x, y \rangle + \text{offset})^{\text{degree}}$.
- ...

Références

On pourra trouver dans exemples de noyau dans
[[Karatzoglou et al., 2004](#)].

Matrice de similarités avec un noyau

- Etant données n observations $x_i \in \mathbb{R}^p$
- La **matrice de similarités** W associée à un **noyau** K est la matrice $n \times n$ dont le terme général vaut

$$w_{ij} = \begin{cases} K(x_i, x_j) & \text{si } i \neq j \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases}$$

Matrice de similarités avec un noyau

- Etant données n observations $x_i \in \mathbb{R}^p$
- La **matrice de similarités** W associée à un **noyau** K est la matrice $n \times n$ dont le terme général vaut

$$w_{ij} = \begin{cases} K(x_i, x_j) & \text{si } i \neq j \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases}$$

Clustering spectral

Le **clustering spectral** consiste à appliquer l'algorithme vu précédemment en calculant le **Laplacien normalisé** à partir de cette **matrice de similarités** (voir [Ng et al., 2002, Arias-Castro, 2011]).

Clustering spectral sur des données $n \times p$

Algorithme

Entrées : tableau de données $x \times x$, K un noyau, k le nombre de clusters.

1. Calculer la matrice de similarités W sur les données avec le noyau K .
2. Calculer le Laplacien normalisé L_{norm} à partir de W .

Clustering spectral sur des données $n \times p$

Algorithme

Entrées : tableau de données $x \times x$, K un noyau, k le nombre de clusters.

1. Calculer la matrice de similarités W sur les données avec le noyau K .
2. Calculer le Laplacien normalisé L_{norm} à partir de W .
3. Calculer les k premiers vecteurs propres u_1, \dots, u_k de G . On note U la matrice $n \times k$ qui les contient.
4. Calculer T en normalisant les lignes de U : $t_{ij} = u_{ij} / (\sum_{\ell} u_{i\ell}^2)^{1/2}$.
5. Faire un k -means avec les points $y_i, i = 1, \dots, n$ (i^e ligne de T) $\implies A_1, \dots, A_k$.

Sortie : clusters C_1, \dots, C_k avec

$$C_j = \{i | y_i \in A_j\}.$$

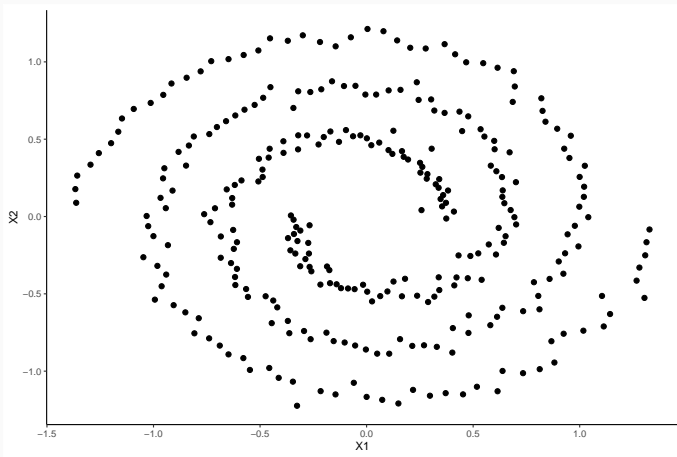
- La fonction `specc` du package `kernlab` permet de faire le clustering spectral.

- La fonction `specc` du package `kernlab` permet de faire le clustering spectral.
- Exemple : données `spirals`

```
> library(kernlab)
> data(spirals)
> spirals1 <- data.frame(spirals)
> head(spirals1)
##           X1           X2
## 1  0.8123568 -0.98712687
## 2 -0.2675890 -0.32552004
## 3  0.3739746 -0.01293652
## 4  0.2576481  0.04130805
## 5 -0.8472613  0.32939461
## 6  0.4097649  0.03205686
```


Visualisation du nuage de points

```
> ggplot(spirals1)+aes(x=X1,y=X2)+geom_point()+theme_classic()
```

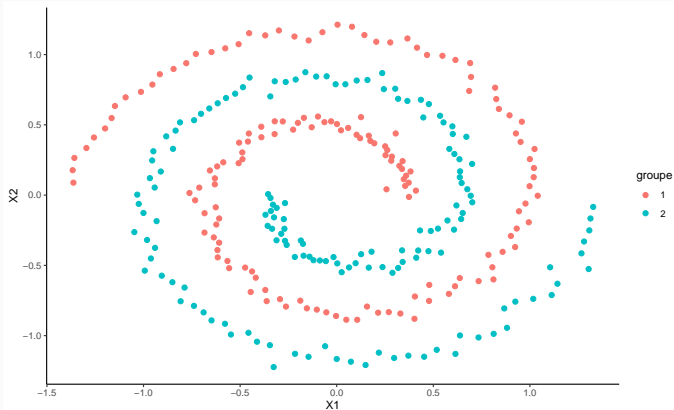


Le clustering spectral

```
> groupe <- specc(spirals,centers=2,kernel="rbfdot")
> head(groupe)
## [1] 2 2 1 1 2 1
> spirals1 <- spirals1 %>% mutate(groupe=as.factor(groupe))
> ggplot(spirals1)+aes(x=X1,y=X2,color=groupe)+geom_point(size=2)+theme_classic()
```

Le clustering spectral

```
> groupe <- specc(spirals,centers=2,kernel="rbfdot")
> head(groupe)
## [1] 2 2 1 1 2 1
> spirals1 <- spirals1 %>% mutate(groupe=as.factor(groupe))
> ggplot(spirals1)+aes(x=X1,y=X2,color=groupe)+geom_point(size=2)+theme_classic()
```



Définitions - vocabulaire sur les graphes

Statistiques descriptives sur les graphes

- Caractéristiques générales

- Importance des nœuds

Modèles et construction de graphes

- Quelques modèles de graphes

- Construire un graphe

Détection de communautés

- L'edge betweenness

- La modularité

- Clustering spectral

Bibliographie



Arias-Castro, E. (2011).

Clustering based on pairwise distances when the data is of mixed dimensions.

IEEE Transaction on Information Theory, 57(3) :1692–1706.



Bahoken, F., Beauguitte, L., and Lhomme, S. (2013).

La visualisation des réseaux. Principes, enjeux et perspectives.

halshs-00839905.



Blondel, V. D., Guillaume, J., Lambiotte, R., and Lefebvre, E. (2008).

Fast unfolding of communities in large networks.

Journal of Statistical Mechanics : Theory and Experiment.



Daudin, J.-J., Picard, F., and Robin, S. (2008).

A mixture model for random graphs.

Statistics and computing, 18 :173–183.



Fortunato, S. (2010).

Community detection in graphs.

Physics report, 486 :75–174.



Girvan, M. and Newman, M. E. J. (2002).

Community structure in social and biological networks.

Proc. Natl. Acad. Sci., pages 7821–7826.



Karatzoglou, A., Hornik, K., Smola, A., and Zeileis, A. (2004).

kernlab – an s4 package for kernel methods in r.

Journal of Statitstical Software, 11(9).



Ng, A., Jordan, M., and Weiss, Y. (2002).

On spectral clustering analysis.

In *Advances in Neural Information Processing Systems (NIPS)*,,
volume 14, pages 849–856.



von Luxburg, U. (2017).

A tutorial on spectral clustering.

Statistics and computing, 17 :395–416.