Графы в машинном обучении

Романов Владимир БПМИ192

Национальный исследовательский университет «Высшая школа экономики» (Москва)

23 ноября 2021 г.

Vertex embeddings (first order proximity)

Paccмотрим embedding, которые описывают локальные свойства

Мы хотим, чтобы соседи имели близкий вектор, а далекие разный

Формулировка напоминает аналогичную задачу для текста

Идея: попытаемся применить SkipGram для этой задачи

2 / 13

DeepWalk (Постановка)

Обозначения

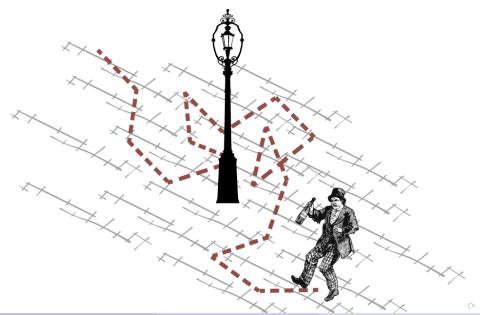
Embedding: $\Phi: V \to \mathbb{R}^d$

Loss:
$$\sum_{u \in N(v)} -\ln Pr(u \mid \Phi(v))$$

Алгоритм

- $lue{}$ Переберем вершину $s \in V$
- $oldsymbol{arrho}$ Рассмотрим случайный путь \mathcal{W}_s размера t
- $oldsymbol{\circ}$ Прорелаксируем SkipGram пройдясь по \mathcal{W}_s окном w
- lacktriangledown Повторим процес γ раз

DeepWalk (in a nutshell)



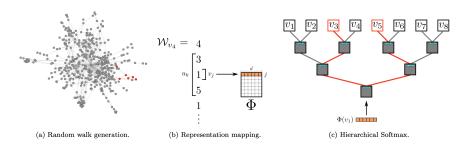
DeepWalk (Hierarchical Softmax)

Проблема: делать Softmax долго

Решение: дерево отрезков (или negative sampling)

$$Pr(u \mid \Phi(v)) = \prod_{b_i \in B} Pr(b_i \mid \Phi(v))$$

Итоговый алгоритм:



Node2Vec (search strategy)

Обновление

Loss:
$$\sum_{u \in N_S(v)} - \ln Pr(u \mid \Phi(v))$$

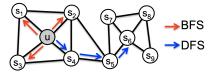


Figure 1: BFS and DFS search strategies from node u (k=3).

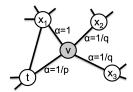
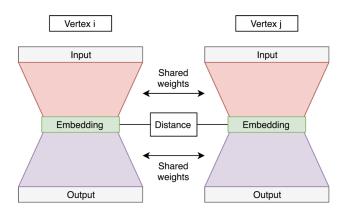


Figure 2: Illustration of the random walk procedure in node2vec. The walk just transitioned from t to v and is now evaluating its next step out of node v. Edge labels indicate search biases α .

Structural Deep Network Embedding (SDNE)

Хотим в embedding также «хранить» знания о структуре (second order proximity)



Какие задачи мы можем решить?

Возможные формулы оценки:

Operator	Symbol	Definition
Average	⊞	$[f(u) \boxplus f(v)]_i = \frac{f_i(u) + f_i(v)}{2}$
Hadamard	⊡	$[f(u) \boxdot f(v)]_i = f_i(u) * f_i(v)$
Weighted-L1	$\ \cdot\ _{\bar{1}}$	$\ f(u)\cdot f(v)\ _{ar{1}i}= f_i(u)-f_i(v) $
Weighted-L2	$\ \cdot\ _{ar{2}}$	$ \ f(u) \cdot f(v) \ _{\bar{2}i} = f_i(u) - f_i(v) ^2$

Примеры задач:

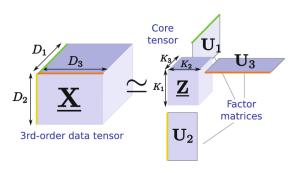
- node-classification
- node-clastering
- graph-visualization
- link-prediction

Усложнение link-prediction

Постановка:

- Есть граф (V, E)
- Каждое ребро принадлежит одному из классов (R)

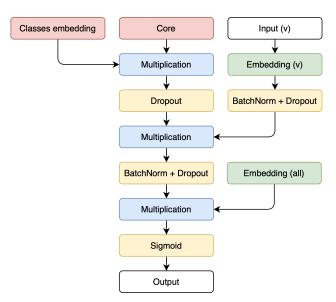
TuckER (decomposition)



$$X_{ijk} = \sum_{\alpha=1}^{K_1} \sum_{\beta=1}^{K_2} \sum_{\gamma=1}^{K_3} Z_{\alpha\beta\gamma} U_{i\alpha}^{(1)} U_{j\beta}^{(2)} U_{k\gamma}^{(3)}$$

TuckER (model)

TuckER (model)



Список литературы

- DeepWalk: https://arxiv.org/pdf/1403.6652.pdf
- Node2Vec: https://arxiv.org/pdf/1607.00653.pdf
- SDNE: https: //www.kdd.org/kdd2016/papers/files/rfp0191-wangAemb.pdf
- TuckER: https://arxiv.org/pdf/1901.09590.pdf