

# Графы в машинном обучении

Романов Владимир БПМИ192

Национальный исследовательский университет  
«Высшая школа экономики» (Москва)

23 ноября 2021 г.

## Определение

First-order proximity — непосредственная близость вершин

Second-order proximity — близость вершин по структуре

- Рассмотрим embedding, которые описывают локальные свойства
- Мы хотим, чтобы соседи имели близкий вектор, а далекие разные
- Формулировка напоминает аналогичную задачу для текста
- Идея: попытаемся применить SkipGram для этой задачи

# DeepWalk (Постановка)

## Обозначения

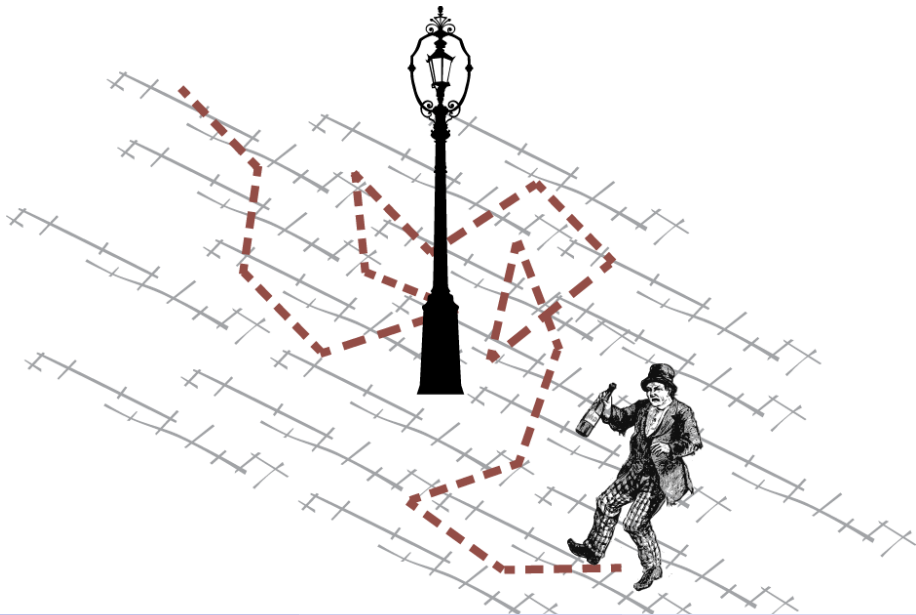
Embedding:  $\Phi : V \rightarrow \mathbb{R}^d$

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

## Алгоритм

- 1 Переберем вершину  $s \in V$
- 2 Рассмотрим случайный путь  $\mathcal{W}_s$  размера  $t$
- 3 Прорелаксируем SkipGram пройдясь по  $\mathcal{W}_s$  окном  $w$
- 4 Повторим процесс  $\gamma$  раз

# DeepWalk (in a nutshell)



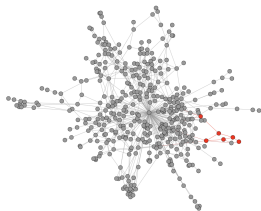
# DeepWalk (Hierarchical Softmax)

Проблема: делать Softmax долго

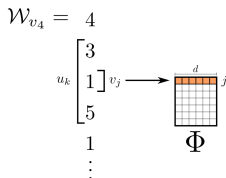
Решение: дерево отрезков (или negative sampling)

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

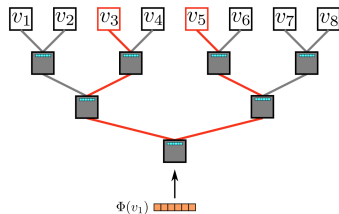
Итоговый алгоритм:



(a) Random walk generation.



(b) Representation mapping.



(c) Hierarchical Softmax.

# Node2Vec (search strategy)

## Обновление

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

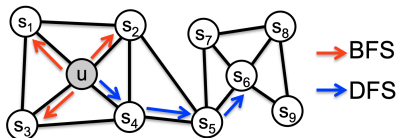


Figure 1: BFS and DFS search strategies from node  $u$  ( $k = 3$ ).

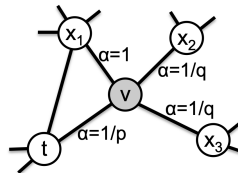


Figure 2: Illustration of the random walk procedure in *node2vec*. The walk just transitioned from  $t$  to  $v$  and is now evaluating its next step out of node  $v$ . Edge labels indicate search biases  $\alpha$ .

Примеры кластеризации с разными параметрами  $q$



Рис.:  $p = 1, q = 0.5$

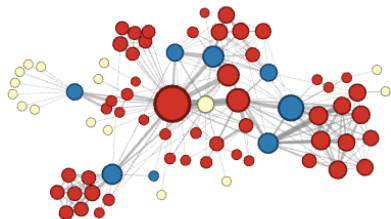
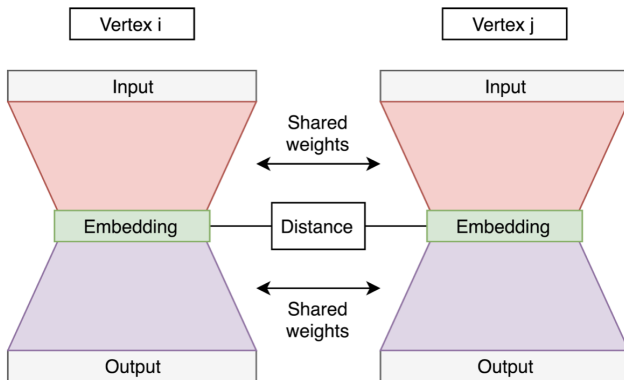


Рис.:  $p = 1, q = 2$

# 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	$\boxplus$	$[f(u) \boxplus f(v)]_i = \frac{f_i(u) + f_i(v)}{2}$
Hadamard	$\boxdot$	$[f(u) \boxdot f(v)]_i = f_i(u) * f_i(v)$
Weighted-L1	$\ \cdot\ _{\bar{1}}$	$\ f(u) \cdot f(v)\ _{\bar{1}i} =  f_i(u) - f_i(v) $
Weighted-L2	$\ \cdot\ _{\bar{2}}$	$\ f(u) \cdot f(v)\ _{\bar{2}i} =  f_i(u) - f_i(v) ^2$

Примеры задач:

- node-classification
- node-clustering
- graph-visualization
- link-prediction

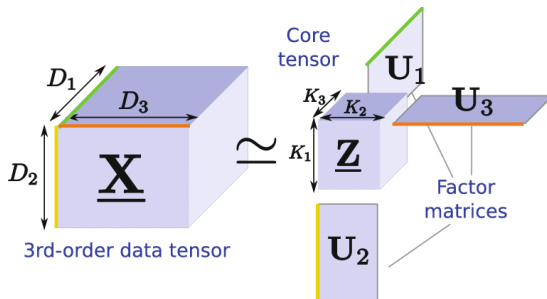
# Усложнение link-prediction

Постановка:

- Есть граф  $(V, E)$
- Каждое ребро принадлежит одному из классов  $(R)$
- Хотим найти  $\phi(v_1, r, v_2)$ , которая будет предсказывать, есть ли ребро  $(v_1, v_2)$  класса  $r$

Мы хотим предсказать трехмерный бинарный тензор  $\mathbb{R}^{|V| \times |E| \times |V|}$

# TuckER (decomposition)

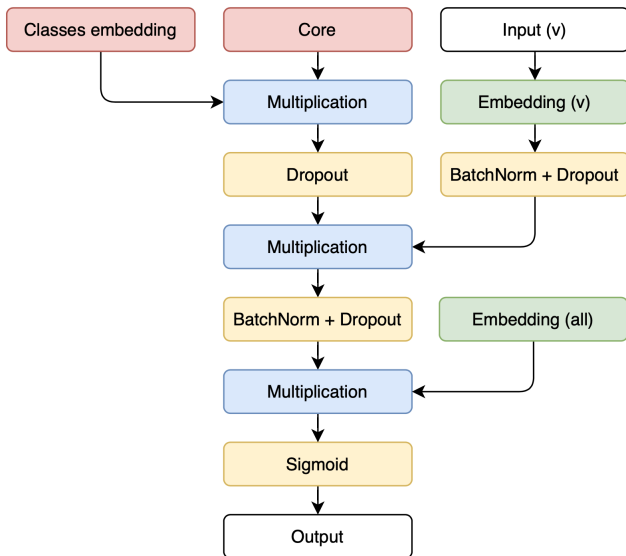


$$X_{ijk} = \sum_{\alpha=1}^{K_1} \sum_{\beta=1}^{K_2} \sum_{\gamma=1}^{K_3} Z_{\alpha\beta\gamma} U_{i\alpha}^{(1)} U_{j\beta}^{(2)} U_{k\gamma}^{(3)}$$

# TuckER (model)

- Попытаемся воспользоваться полученными embeddings для вершин
- Первая идея: обучить модель для каждого класса
- Вторая идея: обучим для классов свои embeddings, параллельно обучая ядро свертки

# TuckER (model)



- 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>