《深入浅出图神经网络: GNN 原理解析》 勘误

重要勘误

- 5.4 节图滤波器部分,关于图滤波器和图位移算子之间的关系,书中的 阐述存在问题和歧义,对相关内容做如下更正说明。
- 1. 从图滤波器的推导中,可以看出滤波器 H 只改变了特征值,即对角矩阵 Λ_h 。但 H 本身不具有如下形式: " $H_{ij}=0$,如果 $i\neq j$ 或 $e_{ij}\notin E$ "。这两者之间没有直接关系,H 的具体形态取决于特征值,因特征值的不同而不同。
- 2. 图位移算子 S,定义为这样一个矩阵 $S \in R^{N \times N}$,它只在对角和边坐标上才可能取非零值,其他位置均为零。即 $S_{ij} = 0$,如果 $i \neq j$ 且 $e_{ij} \notin E$ 。典型的图位移算子是邻接矩阵和拉普拉斯矩阵。Sx 描述了一种作用在每个节点一阶子图上的变换操作,而非 Hx。
- 3. 图滤波器 H 与图位移算子 S 之间的关系。我们主要研究平移不变的图滤波器,这类图滤波器 H 可以用图位移矩阵 S 的多项式来表示:

$$H = \sum_{k=0}^{N} h_k S^k$$

具体地 S 可以取拉普拉斯矩阵 L,这就是公式 (5.21),书中的相关结论也是由此推导得出的。关于这部分内容的具体证明和更详细的说明可以参考以下文献:

- * Sandryhaila A, Moura J M F. Discrete signal processing on graphs[J]. IEEE transactions on signal processing, 2013, 61(7): 1644-1656.
- * Tremblay N, Gonçalves P, Borgnat P. Design of graph filters and filterbanks[M]//Cooperative and Graph Signal Processing. Academic Press, 2018: 299-324.

- 4. 关于 5.4.1 节中的示例,选择是邻接矩阵 A 作为图位移算子,书中 "邻接矩阵作为图滤波器"的说法不准确,应该是 S=A
 - 5. 其他一些笔误:
 - 图 5-3 对应的例子, 计算的特征向量 V 第 5 行第 1 列元素应该为 0.447
 - 公式 5-23, h^k 应该为 h_k
 - 公式 5-26 上面一行, 多项式系数 h 应该为 hk

第 1 版第 6 次印刷及之前

1. p.35, 公式 2.23 上面句话:

$$z^{(\ell+1)} = W^{(\ell+1)}a^{(\ell)} + b^{(\ell)} -> z^{(\ell+1)} = W^{(\ell+1)}a^{(\ell)} + b^{(\ell+1)}$$

2. p.86, 正数第三行:

$$LI = 0 -> L1 = 0, 1$$
 指全 1 向量.

3. 公式 (7.8) 修正为:

$$\alpha_{ij} = \frac{\exp\left(\operatorname{Leaky}\operatorname{ReLU}\left(\boldsymbol{a}^{\mathrm{T}}\left[\boldsymbol{W}\boldsymbol{h}_{i}\|\boldsymbol{W}\boldsymbol{h}_{j}\right]\right)\right)}{\sum_{v_{k}\in\tilde{N}\left(v_{i}\right)}\exp\left(\operatorname{Leaky}\operatorname{ReLU}\left(\boldsymbol{a}^{\mathrm{T}}\left[\boldsymbol{W}\boldsymbol{h}_{i}\|\boldsymbol{W}\boldsymbol{h}_{k}\right]\right)\right)}$$

第1版第2次印刷

1. p.36, 公式 2.25 改为:

$$rac{\partial L(y,\hat{y})}{\partial oldsymbol{b}^{(\ell)}} = oldsymbol{\delta}^{(\ell)}$$

2. p.82, 第9行:

"举例来说,设
$$A = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 2 \\ 0 & 2 & 1 \end{bmatrix}$$
,空白" -> "举例来说,设 $A = \begin{bmatrix} 1 & -1 & 2 \\ 0 & 2 & 1 \end{bmatrix}$, $B = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ -1 & 1 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$,"

3. p.82, 行视角计算公式第三行改为:

"
$$[2\ 0] + [1\ -1] + [0\ -2]$$
"

第1版第1次印刷

1. p.4, 倒数第 1 行:

"我们设 $d(v_i, v_j) = 0$ " -> "我们设 $d(v_i, v_i) = 0$ "

2. p.5, k 阶子图的定义中:

边集定义 $E' = \{e_{ij} \mid \forall v_j, d(v_i, v_j) \leq k\} \rightarrow E' = \{e_{ij} \mid \forall v_i, v_j \in V'\}$

3. p.5, 图 1-6 标注:

"图 G 的 2 阶子图" \rightarrow "顶点 v_1 的 2 阶子图"

4. p.23, 公式 (2.5) 修正为:

$$L(y, f(x)) = -\frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} \left[y_i \log q(y_i = 1 | x_i) + (1 - y_i) \log \left(1 - q(y_i = 1 | x_i) \right) \right]$$

5. p.28, 第2行:

$$W^{(1)} \in R^{D_{in} \times D_h} -> W^{(1)} \in R^{D_h \times D_{in}}$$

6. p.35, 倒数第 4 行:

"第一层的误差与第 $\ell+1$ 层的误差有关。" -> "第 ℓ 层的误差与第 $\ell+1$ 层的误差有关。"

7. p.47, 倒数第 2 行:

$$H^{(3)} \in R^{27 \times 27 \times 96} \longrightarrow H^{(3)} \in R^{27 \times 27 \times 256}$$

- 8. p.54:
 - 倒数第 4 行, "当 *r* = 1 时, 感受野为 3;" → "当 *r* = 1 时, 感 受野为 5;"
 - 倒数第 2 行, "当 r = 3 时, 感受野为 11;" \rightarrow "当 r = 3 时, 感受野为 9;"
- 9. p.70, 第2行:

$$W_{enc} \in R^{n \times d} \longrightarrow W_{dec} \in R^{n \times d}$$

10. p.74, 公式 (4.14) 修正为:

$$q(z|x) = \frac{1}{\prod_{i=1}^{d} \sqrt{2\pi\sigma_i^2(x)}} \exp\left[-\frac{\left(\mathbf{z} - \boldsymbol{\mu}(x)\right)^2}{2\boldsymbol{\sigma}^2(x)}\right]$$

11. p.101, 第9行:

"x: 节点特征, 维度为 2808×1433 " -> "x: 节点特征, 维度为 2708×1433 "

12. p.133, GraphSAGE 小批量训练的过程第 9 行:

"for
$$k = K \dots 1$$
" \rightarrow "for $k = 1 \dots K$ "

13. p.136:

- 第 11 行, "Query 表示整张图像..." -> "Source 表示整张图像..."
- 倒数第 8 行, "Key = Value = $H'_{i,:}$ " -> "Key = Value = $H_{i,:}$ "