



FACULTAD DE
INGENIERÍA



UNIVERSIDAD
DE LA REPÚBLICA
URUGUAY

Aprendizaje Automático para Datos en Grafos

Graph representation learning

Marcelo Fiori

Muy basado en transparencias de **Gonzalo Mateos**

`mfiori@fing.edu.uy`

`http://www.fing.edu.uy/~mfiori/`

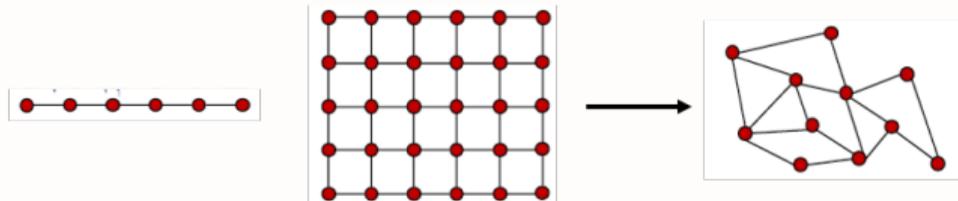
10 de noviembre, 2022



FACULTAD DE
INGENIERÍA
UDELAR

Aprendizaje automático en grafos: Motivación

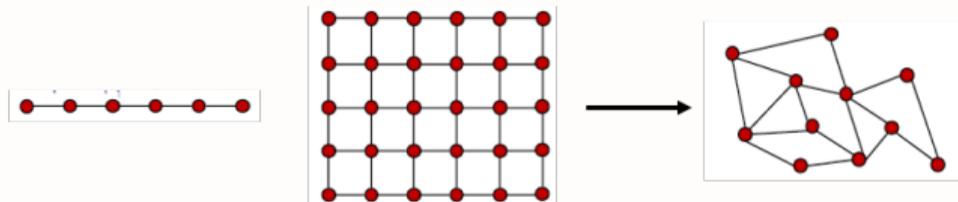
- Modelos muy exitosos para representación (y) aprendizaje en **datos estructurados**
 - Secuencias (e.g., texto, audio, videos) via **recurrent neural networks (RNNs)**
 - Clasificación de imágenes via **convolutional neural networks (CNNs)**



- Pero los datos no siempre son regulares \Rightarrow **Estructuras relacionales complejas**
 - **Grafos** en redes sociales, química computacional, biología, ...

Aprendizaje automático en grafos: Motivación

- Modelos muy exitosos para representación (y) aprendizaje en **datos estructurados**
 - Secuencias (e.g., texto, audio, videos) via **recurrent neural networks (RNNs)**
 - Clasificación de imágenes via **convolutional neural networks (CNNs)**



- Pero los datos no siempre son regulares \Rightarrow **Estructuras relacionales complejas**
 - **Grafos** en redes sociales, química computacional, biología, ...
- **Desafíos:** aplicar modelos diseñados para datos regulares, en grafos
 - La estructura de los grafos puede ser arbitraria y variar en diferentes escenarios
 - Las convoluciones no generalizan a dominios irregulares

M. Bronstein et al, "Geometric deep learning: Going beyond Euclidean data," *IEEE Signal Processing Magazine*, vol. 34, 2017

¿De qué vamos a hablar?

Graph representation learning (GRL)

- Aprender vectores en baja dimensión (embeddings) para datos en grafos
- Tipos de aprendizaje:
 - **Supervisado**: aprender representaciones para clasificación de nodos o grafos
 - **No-supervisado**: aprender representaciones que preserven estructura de grafos
- Dominio subyacente:
 - **Transductivo**: estructura del grafo fija (e.g., una red social muy grande)
 - **Inductivo**: los grafos de entrada pueden variar (e.g., múltiples moléculas)
- Información en los nodos:
 - **Featureless**: no tenemos información adicional (i.e., graph signals)
 - **With features**: los nodos tienen atributos o características

Roadmap

- 1 The network embedding problem
- 2 Una taxonomía de modelos de graph embedding
- 3 Unsupervised graph embedding

Embeddings de grafos

- Aprender un mapa de un grafo discreto a un dominio continuo
- Dado $G(\mathcal{V}, \mathcal{E})$ con matriz de adyacencia (con pesos) $\mathbf{W} \in \mathbb{R}^{N_v \times N_v}$
- **Objetivo:** aprender una representación en vectores d -dimensionales $\{\mathbf{z}_i\}_{i \in \mathcal{V}}$
⇒ Criterio es preservar propiedades locales y globales del grafo

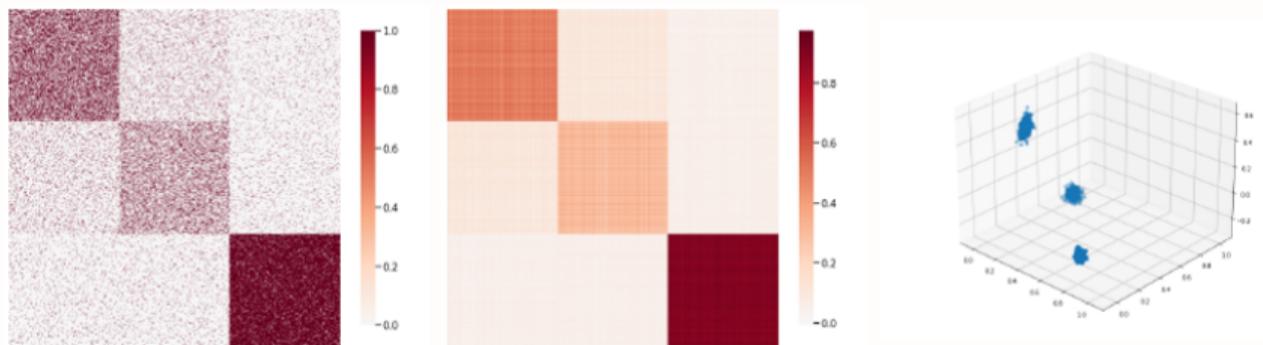
Embeddings de grafos

- Aprender un mapa de un grafo discreto a un dominio continuo
- Dado $G(\mathcal{V}, \mathcal{E})$ con matriz de adyacencia (con pesos) $\mathbf{W} \in \mathbb{R}^{N_v \times N_v}$
- **Objetivo:** aprender una representación en vectores d -dimensionales $\{\mathbf{z}_i\}_{i \in \mathcal{V}}$
 - ⇒ Criterio es preservar propiedades locales y globales del grafo
- Salida es una matriz de embeddings de nodos $\mathbf{Z} = [\mathbf{z}_1, \dots, \mathbf{z}_{N_v}]^T \in \mathbb{R}^{N_v \times d}$
 - ⇒ Elegir $d \ll N_v$ para escalabilidad
 - ⇒ Hay reducción de dimensionalidad
- Es posible extender esto a un **embedding del grafo entero** via $\mathbf{z} \in \mathbb{R}^d$

Adjacency spectral embedding (revisitado)

- Ex: SBM con $N_v = 1500$, $Q = 3$ y parámetros:

$$\boldsymbol{\alpha} = \begin{bmatrix} 1/3 \\ 1/3 \\ 1/3 \end{bmatrix}, \quad \boldsymbol{\Pi} = \begin{bmatrix} 0,5 & 0,1 & 0,05 \\ 0,1 & 0,3 & 0,05 \\ 0,05 & 0,05 & 0,9 \end{bmatrix}$$



- Adyacencia muestreada (izq.), $\mathbf{Z}\mathbf{Z}^\top$ (centro), filas de \mathbf{Z} (der.)
- Embeddings para poder usar métodos geométricos de análisis

El rol de las señales en grafos

- Señales en grafos (a.k.a. atributos en nodos o **características**) $\mathbf{X} \in \mathbb{R}^{N_v \times F}$



- **Ex:** Edad, género (redes sociales), señales fMRI, ratings de productos
- Los embeddings captura información **estructural** y **semántica** del grafo

$$\{\mathbf{W}, \mathbf{X}\} \mapsto \mathbf{Z}$$

El rol de las señales en grafos

- Señales en grafos (a.k.a. atributos en nodos o características) $\mathbf{X} \in \mathbb{R}^{N_v \times F}$



- **Ex:** Edad, género (redes sociales), señales fMRI, ratings de productos
- Los embeddings captura información **estructural** y **semántica** del grafo

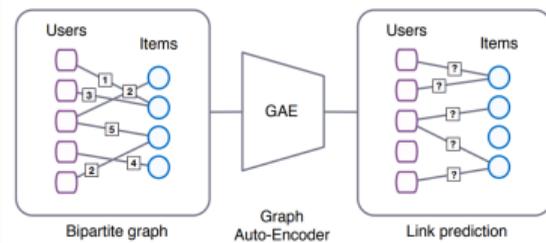
$$\{\mathbf{W}, \mathbf{X}\} \mapsto \mathbf{Z}$$

- Sin \mathbf{X} , el embedding $\{\mathbf{W}\} \mapsto \mathbf{Z}$ se dice **featureless**
⇒ El mapeo **solo** preserva información **estructural**

Embeddings transductivos e inductivos

Transductive network embedding

- Embedding de nodos de un grafo fijo (en general grande)
 - Ex: Recomendación de productos o amigos via predicción de enlaces
 - Ex: Clasificación de nodos en aprendizaje semi-supervisado

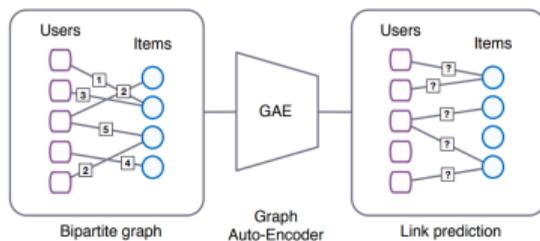


- Dados nuevos nodos, hay que actualizar o re-entrenar el modelo

Embeddings transductivos e inductivos

Transductive network embedding

- Embedding de nodos de un grafo fijo (en general grande)
 - Ex: Recomendación de productos o amigos via predicción de enlaces
 - Ex: Clasificación de nodos en aprendizaje semi-supervisado



- Dados nuevos nodos, hay que actualizar o re-entrenar el modelo

Inductive network embedding

- Aprender mapas a representaciones que generalizan a grafos no vistos
 - Ex: Embedding de grafos de cerebros para clasificación de sujetos
 - Ex: Embedding de grafos dinámicos para clustering temporal
- Típicamente se necesitan señales **X** para hacer embedding inductivo

Embeddings supervisados y no-supervisados

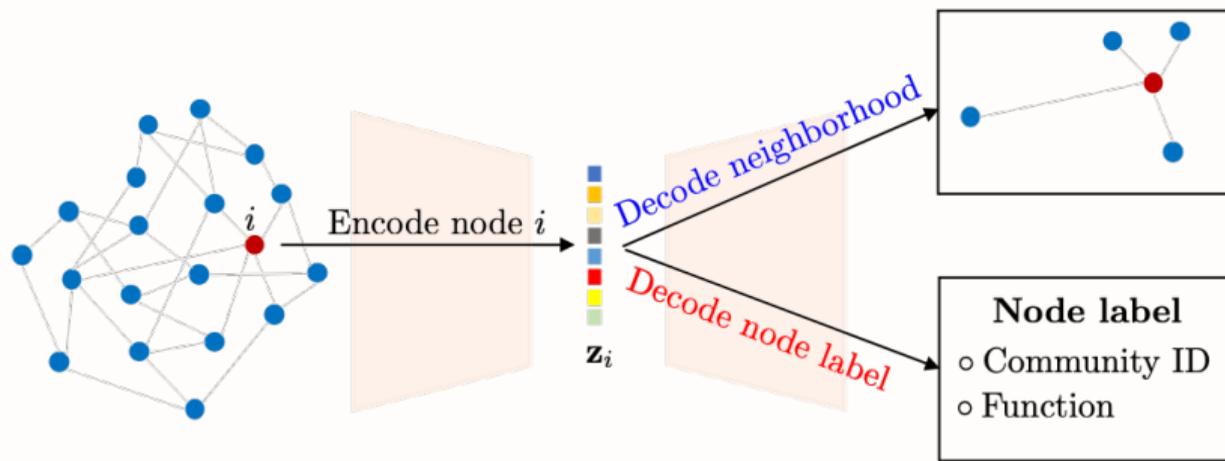
Unsupervised network embedding

- Solamente tenemos la topología del grafo \mathbf{W} (y eventualmente \mathbf{X})
 - Preservar estructuras del grafo optimizando una función de pérdida/reconstrucción
 - Decodificar los embedding \mathbf{Z} para aproximar bien \mathbf{W}
- Ex: compresión, visualización, clustering, predicción de enlaces

Supervised network embedding

- Además de \mathbf{W} (y \mathbf{X}), tenemos disponibles etiquetas de nodos o grafos \mathbf{y}^S
 - Optimizar embeddings para tareas aguas abajo
 - Combina reconstrucción y función de pérdida de la tarea específica
- Ex: clasificación de nodos, clasificación de grafos

Una perspectiva encoder-decoder



W. L. Hamilton et al, "Representation learning on graphs: Methods and applications," *IEEE Data Engineering Bulletin*, 2018

Roadmap

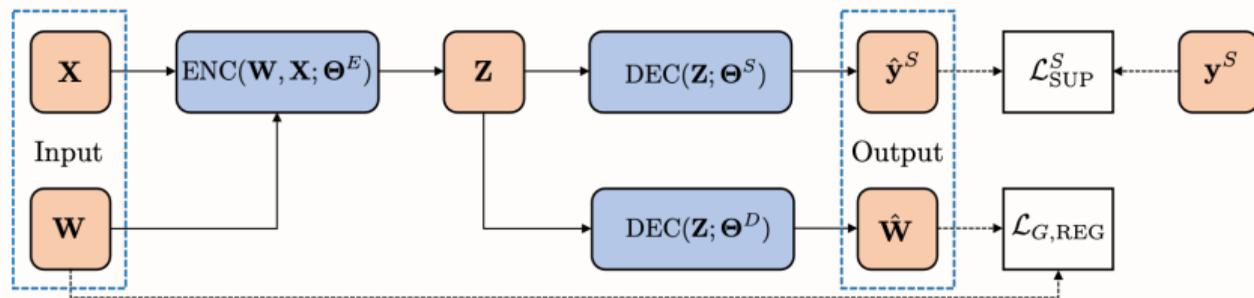
- 1 The network embedding problem
- 2 Una taxonomía de modelos de graph embedding
- 3 Unsupervised graph embedding

Un modelo abarcativo para graph embedding

■ Graph Encoder Decoder Model (GraphEDM)

⇒ Marco unificador para revisar y comparar métodos de GRL

⇒ **Biblioteca open-source** con métodos y aplicaciones



I. Chami et al, "Machine learning on graphs: A model and comprehensive taxonomy," *arXiv:2005.03675 [cs.LG]*, 2020

■ Q: ¿Cuáles son los componentes constitutivos del modelo?

<https://github.com/google/gcnn-survey-paper>

Input

- Grafo no dirigido $G(\mathcal{V}, \mathcal{E})$, con $|\mathcal{V}| = N_v$ y $|\mathcal{E}| = N_e$
⇒ Matriz de adyacencia (con pesos) $\mathbf{W} \in \mathbb{R}^{N_v \times N_v}$

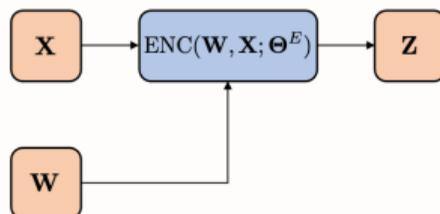
Input

- Grafo no dirigido $G(\mathcal{V}, \mathcal{E})$, con $|\mathcal{V}| = N_v$ y $|\mathcal{E}| = N_e$
⇒ Matriz de adyacencia (con pesos) $\mathbf{W} \in \mathbb{R}^{N_v \times N_v}$
- Opcionalmente señales en el grafo (características de nodos) $\mathbf{X} \in \mathbb{R}^{N_v \times F}$

Input

- Grafo no dirigido $G(\mathcal{V}, \mathcal{E})$, con $|\mathcal{V}| = N_v$ y $|\mathcal{E}| = N_e$
⇒ Matriz de adyacencia (con pesos) $\mathbf{W} \in \mathbb{R}^{N_v \times N_v}$
- Opcionalmente señales en el grafo (características de nodos) $\mathbf{X} \in \mathbb{R}^{N_v \times F}$
- Para aprendizaje (semi)-supervisado, también necesitamos etiquetas de:
 - Nodos (N), para clasificación de nodos y clustering
 - Aristas (E), para predicción de enlaces o clasificación de relaciones
 - Grafos (G), para clustering y clasificación de grafos
- Las etiquetas de supervisión las denotamos \mathbf{y}^S , donde $S \in \{N, E, G\}$

Encoder



■ Graph encoder network

$$\text{ENC}_{\Theta^E} : \mathbb{R}^{N_v \times N_v} \times \mathbb{R}^{N_v \times F} \mapsto \mathbb{R}^{N_v \times d}$$

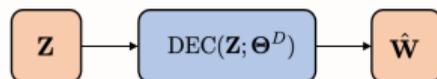
⇒ Parámetros entrenables Θ^E

■ Combina la estructura del grafo con señales para producir un embedding

$$\mathbf{Z} = \text{ENC}(\mathbf{W}, \mathbf{X}; \Theta^E)$$

⇒ Captura diferentes propiedades del grafo en base al tipo de supervisión

Decoder (I)



■ Graph decoder network

$$\text{DEC}_{\Theta^D} : \mathbb{R}^{N_v \times d} \mapsto \mathbb{R}^{N_v \times N_v}$$

⇒ Parámetros entrenables Θ^D

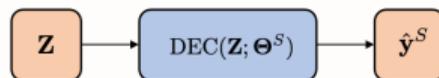
■ Usa \mathbf{Z} para producir scores de (di)similitud \hat{W}_{ij} para cada $\{i, j\} \in \mathcal{V}^{(2)}$

$$\hat{\mathbf{W}} = \text{DEC}(\mathbf{Z}; \Theta^D)$$

⇒ Reconstrucción no supervisada del grafo

⇒ Aproxima \mathbf{W} , o más en general una matriz de (di)similitud $s(\mathbf{W})$

Decoder (II)



- Classification network

$$\text{DEC}_{\Theta^S} : \mathbb{R}^{N_v \times d} \mapsto \mathbb{R}^{N_v \times |\mathcal{Y}|}$$

⇒ Parámetros entrenables Θ^S , espacio de etiquetas \mathcal{Y}

- Usa \mathbf{Z} para producir distribuciones de etiquetas para cada nodo

$$\hat{\mathbf{y}}^S = \text{DEC}(\mathbf{Z}; \Theta^S)$$

⇒ Aprendizaje (semi)-supervisado para clasificación de nodos/grafos

Output

- Matriz de similitud reconstruida $\hat{\mathbf{W}} \in \mathbb{R}^{N_v \times N_v}$
 - ⇒ Usado para entrenar algoritmos de embedding no supervisados

Output

- Matriz de similitud reconstruida $\hat{\mathbf{W}} \in \mathbb{R}^{N_v \times N_v}$
 - ⇒ Usado para entrenar algoritmos de embedding no supervisados
- Para aprendizaje (semi)-supervisado, las salidas son las etiquetas que se predicen $\hat{\mathbf{y}}^S$
 - El espacio de salida de etiquetas varía dependiendo del tipo de supervisión
- Node-level: $\hat{\mathbf{y}}^N \in \mathcal{Y}^{N_v}$ or $\hat{\mathbf{Y}}^N \in [0, 1]^{N_v \times |\mathcal{Y}|}$
 - ⇒ Cuando $|\mathcal{Y}| = d$, se puede usar activación softmax en las filas de \mathbf{Z}
- Edge-level: $\hat{\mathbf{Y}}^E \in \mathcal{Y}^{N_v \times N_v}$, where typically $\mathcal{Y} = \{0, 1\}^{\#\text{relation types}}$
 - ⇒ Cuando $\#\text{relation types} = 1$ (i.e., predicción de enlaces), salida $\hat{\mathbf{W}}$
- Graph-level: $\hat{y}^G \in \mathcal{Y}$
 - ⇒ Usando \mathbf{W} , convertir \mathbf{Z} a \hat{y}^G via graph pooling

Funciones de pérdida

■ Supervised loss

$\Rightarrow \mathcal{L}_{\text{SUP}}^S$ compara las etiquetas que se predicen $\hat{\mathbf{y}}^S$ al ground truth \mathbf{y}^S

Ex: clasificación semi-supervisada de nodos ($S = N$, $\mathcal{V} = \mathcal{V}_{obs} \cup \mathcal{V}_{miss}$)

$$\mathcal{L}_{\text{SUP}}^N(\mathbf{y}^N, \hat{\mathbf{y}}^N; \Theta) = \sum_{i \in \mathcal{V}_{obs}} \ell(y_i^N, \hat{y}_i^N; \Theta)$$

Funciones de pérdida

■ Supervised loss

$\Rightarrow \mathcal{L}_{\text{SUP}}^S$ compara las etiquetas que se predicen $\hat{\mathbf{y}}^S$ al ground truth \mathbf{y}^S

Ex: clasificación semi-supervisada de nodos ($S = N$, $\mathcal{V} = \mathcal{V}_{\text{obs}} \cup \mathcal{V}_{\text{miss}}$)

$$\mathcal{L}_{\text{SUP}}^N(\mathbf{y}^N, \hat{\mathbf{y}}^N; \Theta) = \sum_{i \in \mathcal{V}_{\text{obs}}} \ell(y_i^N, \hat{y}_i^N; \Theta)$$

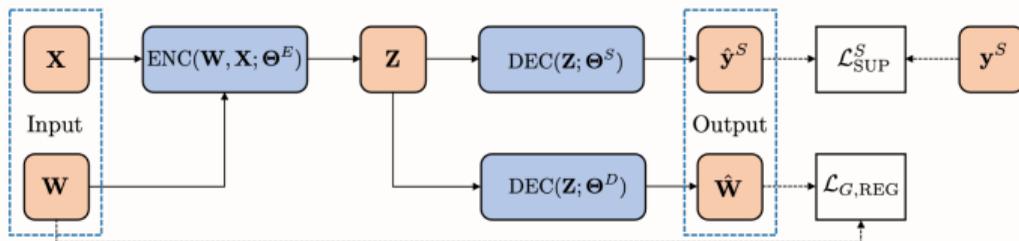
■ Graph regularization loss

$\Rightarrow \mathcal{L}_{G, \text{REG}}$ compara $\hat{\mathbf{W}}$ con matriz de (di)similitud objetivo $s(\mathbf{W})$

$$\mathcal{L}_{G, \text{REG}}(\mathbf{W}, \hat{\mathbf{W}}; \Theta) = d_1(s(\mathbf{W}), \hat{\mathbf{W}})$$

- $d_1(\cdot, \cdot)$: función distancia o de disimilitud
- Aprovechar G via $s(\mathbf{W})$ para regularizar los parámetros del modelo Θ

Función objetivo

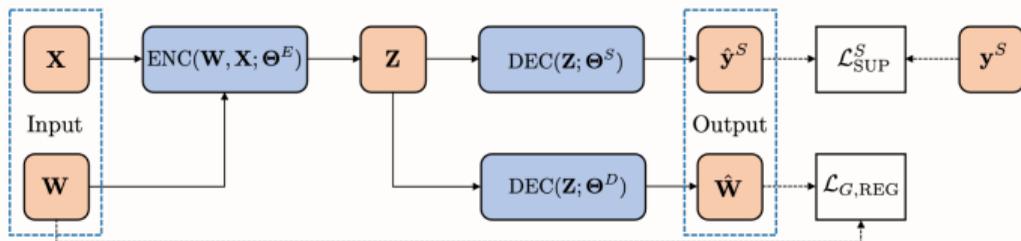


■ Weight regularization loss

$\Rightarrow \mathcal{L}_{\text{REG}}$ regulariza los parámetros entrenables Θ para reducir overfitting

$$\mathcal{L}_{\text{REG}}(\Theta) = \sum_{\theta \in \Theta} \|\theta\|_2^2$$

Función objetivo



■ Weight regularization loss

$\Rightarrow \mathcal{L}_{\text{REG}}$ regulariza los parámetros entrenables Θ para reducir overfitting

$$\mathcal{L}_{\text{REG}}(\Theta) = \sum_{\theta \in \Theta} \|\theta\|_2^2$$

■ Función objetivo GraphEDM total

$$\mathcal{L}(\Theta) = \alpha \mathcal{L}_{\text{SUP}}^S(\mathbf{y}^S, \hat{\mathbf{y}}^S; \Theta) + \beta \mathcal{L}_{G, \text{REG}}(\mathbf{W}, \hat{\mathbf{W}}; \Theta) + \mathcal{L}_{\text{REG}}(\Theta)$$

\Rightarrow Entrenamiento supervisado ($\alpha \neq 0$) o no supervisado ($\alpha = 0$)

Q: ¿Aprendizaje supervisado end-to-end o en dos etapas?

Taxonomía de graph embedding

- Categorizamos los métodos de GRL en base al encoder y la función de pérdida
- **Shallow embedding methods** $\mathbf{Z} = \text{ENC}(\Theta^E) = \Theta^E$
 - Un simple embedding lookup

Taxonomía de graph embedding

- Categorizamos los métodos de GRL en base al encoder y la función de pérdida
- **Shallow embedding methods** $\mathbf{Z} = \text{ENC}(\Theta^E) = \Theta^E$
 - Un simple embedding lookup
- **Graph auto-encoding methods** $\mathbf{Z} = \text{ENC}(\mathbf{W}; \Theta^E)$
 - **Transductivos** como los shallow embeddings, no hay señal \mathbf{X} , así que funciona para grafo fijo G

Taxonomía de graph embedding

- Categorizamos los métodos de GRL en base al encoder y la función de pérdida
- **Shallow embedding methods** $\mathbf{Z} = \text{ENC}(\Theta^E) = \Theta^E$
 - Un simple embedding lookup
- **Graph auto-encoding methods** $\mathbf{Z} = \text{ENC}(\mathbf{W}; \Theta^E)$
 - **Transductivos** como los shallow embeddings, no hay señal \mathbf{X} , así que funciona para grafo fijo G
- **Graph regularization methods** $\mathbf{Z} = \text{ENC}(\mathbf{X}; \Theta^E)$
 - Usamos \mathbf{W} via $\mathcal{L}_{G,\text{REG}}$ para regularizar los embeddings

Taxonomía de graph embedding

- Categorizamos los métodos de GRL en base al encoder y la función de pérdida
- **Shallow embedding methods** $\mathbf{Z} = \text{ENC}(\Theta^E) = \Theta^E$
 - Un simple embedding lookup
- **Graph auto-encoding methods** $\mathbf{Z} = \text{ENC}(\mathbf{W}; \Theta^E)$
 - **Transductivos** como los shallow embeddings, no hay señal \mathbf{X} , así que funciona para grafo fijo G
- **Graph regularization methods** $\mathbf{Z} = \text{ENC}(\mathbf{X}; \Theta^E)$
 - Usamos \mathbf{W} via $\mathcal{L}_{G, \text{REG}}$ para regularizar los embeddings
- **Neighborhood aggregation methods** $\mathbf{Z} = \text{ENC}(\mathbf{W}, \mathbf{X}; \Theta^E)$
 - Usamos \mathbf{W} para propagar información entre nodos y aprender \mathbf{Z}

Roadmap

- 1 The network embedding problem
- 2 Una taxonomía de modelos de graph embedding
- 3 Unsupervised graph embedding

Unsupervised graph embedding

- **Objetivo:** Aprender embeddings de nodos que preserven estructura del grafo
- Optimizamos para reconstruir cierta matriz de (di)similitud entre nodos $s(\mathbf{W})$

$$\mathcal{L}(\Theta) = \alpha \mathcal{L}_{\text{SUP}}^S(\mathbf{y}^S, \hat{\mathbf{y}}^S; \Theta) + \beta \mathcal{L}_{G, \text{REG}}(\mathbf{W}, \hat{\mathbf{W}}; \Theta) + \mathcal{L}_{\text{REG}}(\Theta)$$

↗ $\alpha = 0$

- La salida del decoder es $\hat{\mathbf{W}}$, con $\hat{W}_{ij} = d_2(\mathbf{z}_i, \mathbf{z}_j)$
- Regularización $\mathcal{L}_{G, \text{REG}} = d_1(s(\mathbf{W}), \hat{\mathbf{W}})$
- Optimizamos sobre conjunto de entrenamiento $\{i, j\} \in \mathcal{V}_{\text{obs}}^{(2)}$, usando SGD o métodos espectrales

Unsupervised graph embedding

- **Objetivo:** Aprender embeddings de nodos que preserven estructura del grafo
- Optimizamos para reconstruir cierta matriz de (di)similitud entre nodos $s(\mathbf{W})$

$$\mathcal{L}(\Theta) = \alpha \mathcal{L}_{\text{SUP}}^S(\mathbf{y}^S, \hat{\mathbf{y}}^S; \Theta) + \beta \mathcal{L}_{G, \text{REG}}(\mathbf{W}, \hat{\mathbf{W}}; \Theta) + \mathcal{L}_{\text{REG}}(\Theta)$$

$\alpha = 0$

- La salida del decoder es $\hat{\mathbf{W}}$, con $\hat{W}_{ij} = d_2(\mathbf{z}_i, \mathbf{z}_j)$
 - Regularización $\mathcal{L}_{G, \text{REG}} = d_1(s(\mathbf{W}), \hat{\mathbf{W}})$
 - Optimizamos sobre conjunto de entrenamiento $\{i, j\} \in \mathcal{V}_{\text{obs}}^{(2)}$, usando SGD o métodos espectrales
- La matriz de similitud objetivo $s(\mathbf{W})$ puede tomar varias formas
 - Ex: Reconstruir proximidad de primer orden via $[s(\mathbf{W})]_{ij} = W_{ij}$
 - Ex: Proximidad de alto orden $[s(\mathbf{W})]_{ij} = |\mathcal{N}_i \cap \mathcal{N}_j|$, Jaccard, Adamic-Adar
 - Ex: Prob. $[s(\mathbf{W})]_{ij} = P(v_j | v_i)$ que $i, j \in \mathcal{V}$ co-ocurrán en paseos al azar (random walks)