## Graph Markov Neural Nets Summary

### Presenter: Arshdeep Sekhon https://qdata.github.io/deep2Read

blue color are points from reference template paper

◆□▶ ◆□▶ ◆目▶ ◆目▶ 目 のへで

# Background: GNN vs SRL for semi-supervised object classification

GNN:

• 
$$p(\boldsymbol{y}_V|\boldsymbol{x}_V) = \prod_{n \in V} p(\boldsymbol{y}_n|\boldsymbol{x}_V)$$

• label distribution inferred independently

SRL:

• 
$$p(\mathbf{y}_V | \mathbf{x}_V) = \frac{1}{Z(\mathbf{x}_V)} \prod_{i,j \in E} \psi_{i,j}(\mathbf{y}_i, \mathbf{y}_j, \mathbf{x}_V)$$

• label distribution inference (usually intractable Why?)

・ロト ・ 回 ト ・ 三 ト ・ 三 ・ つへの

- Intuition: Combine SRL(specifically CRF) + GNN
- Optimization Variational EM because

Figure: Caption

・ロト・西ト・ヨト・ヨー もくの

- $q_{\theta}(\mathbf{y_V}|\mathbf{x_V})$  (learn labels only from the features, similar to vanilla GCN)
- *p*<sub>φ</sub>(*y*<sub>U</sub>|*y*<sub>L</sub>, *x*<sub>V</sub>) (get label from surrounding labels as well as the node features/ CRF part)

ション (日本) (日本) (日本) (日本) (日本)

- E (Inference) Step: trying to learn  $q_{\theta}(y_{V}|x_{V})$ (parameterized as a GNN)
  - ullet the labels you don't know use from the  $p_\phi$
  - also use the known to optimize
- M (Learning) Step: trying to learn  $p_{\phi}(y_U|y_L, x_V)$ parameterized as a GNN

◆□▶ ◆□▶ ◆ □▶ ◆ □▶ □ つへぐ

• labels you don't know use from  $q_{\theta}$ 

- $O_{\theta} = O_{\theta,U} + O_{\theta,L}$
- $O_{\phi} = \sum_{n \in V} logp_{\phi}(\hat{\boldsymbol{y}}_n | \hat{\boldsymbol{y}}_{nb}, \boldsymbol{x}_V)$
- Loss =  $O_{ heta} + O_{\phi}$
- First train  $q_{\theta}$ , then alternatively both
- Both  $q_{ heta}$  and  $p_{\phi}$  can give final labels for objects

・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・

## Optimization

• While learning  $q_{\theta}$  need true labels for loss function: use the current ones from  $p_{\phi}$ 

・ロト・日本・モト・モー ショー ショー

optimization.png

#### • No Amortized Inference vs with amortized inference

blue color are points from reference template paper