



Electronique

Energie Electrique

Automatique

Master 2 3EA - Parcours RoVA

Master 2 Info - Parcours SDD



Systemes Robotiques Hétérogènes et Coopératifs

UPJV, Département EEA

Fabio MORBIDI

Laboratoire MIS

Équipe Perception Robotique

E-mail : fabio.morbidi@u-picardie.fr

CM, TD: Lundi et Mercredi 9h00-12h00, salle CURI 305

TP: Mercredi 13h30-16h30, salle CURI 305

Plan du cours

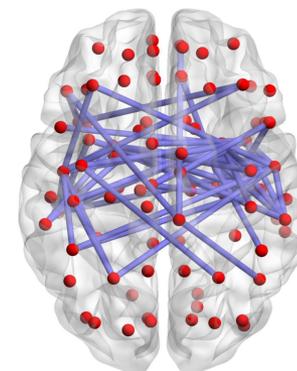
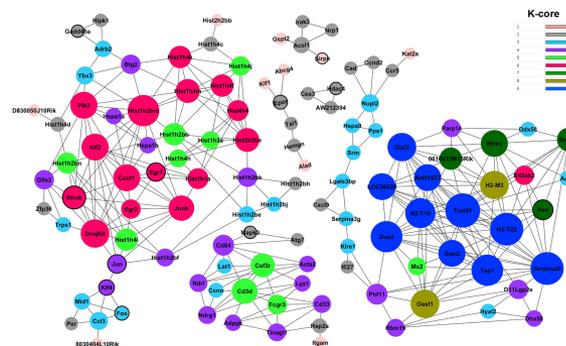
1. Introduction aux systèmes multi-agents
2. Théorie des graphes
3. Systèmes dynamiques connectés en réseaux: protocole de consensus
4. Traitement du signal sur graphes



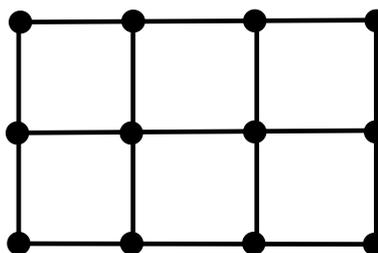
Signaux sur graphes: généralités

Aujourd'hui, de plus en plus de données structurées sur **forme de graphe**:

- Réseaux sociaux
- Réseaux de régulation (génique)
- Réseaux cérébraux fonctionnels
- Graphes des citations
- Réseaux électriques
- Réseaux de capteurs
- Réseaux de chaleur et d'égouts
- Réseaux routiers



Domaine d'un signal discret 1D (segment)



Domaine d'un signal discret 2D (grille régulière)



Domaine irrégulier (graphe)



Signaux sur graphes: définition

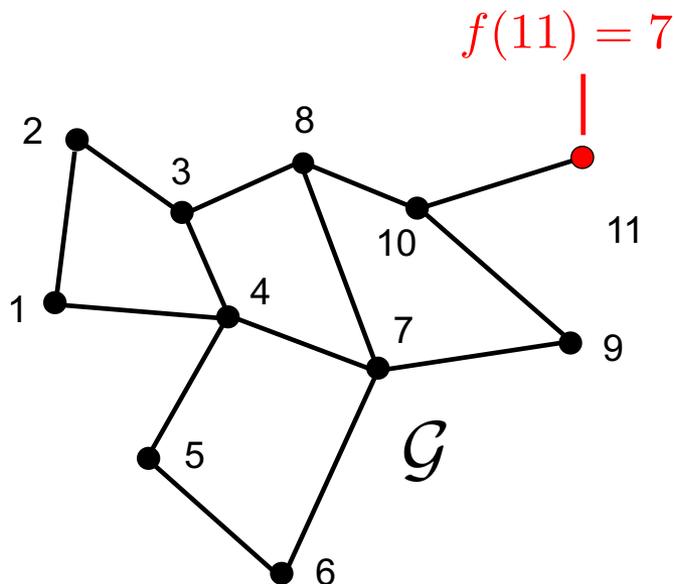
Définition

Étant donné un graphe non orienté $\mathcal{G} = (V, E)$, un *signal sur graphe* est une fonction $f(x)$ à valeurs réelles définie sur les sommets du graphe \mathcal{G} , c'est-à-dire:

$$f(x) : V \mapsto \mathbb{R}$$

On écrira $\mathbf{f} = [f(1), f(2), \dots, f(n)]^T$, pour indiquer le vecteur qui contient les n valeurs prises par le signal $f(x)$ sur les sommets du graphe \mathcal{G}

Exemple 1:



$$\mathbf{f} = \begin{bmatrix} f(1) \\ f(2) \\ \vdots \\ f(11) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -3 \\ 4 \\ \vdots \\ 7 \end{bmatrix}$$



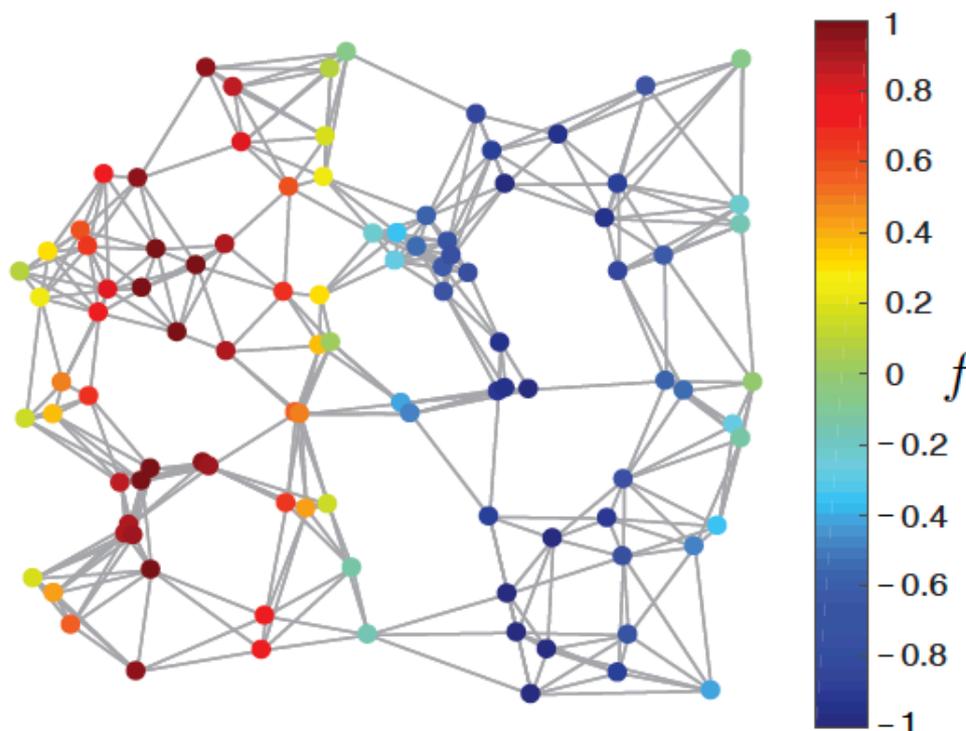
Signaux sur graphes: exemples

Exemple 2:

Signal

$$f(i) = \sin(2\pi i/n), i \in \{1, 2, \dots, n\}$$

sur un graphe aléatoire 2D avec $n = 100$ sommets

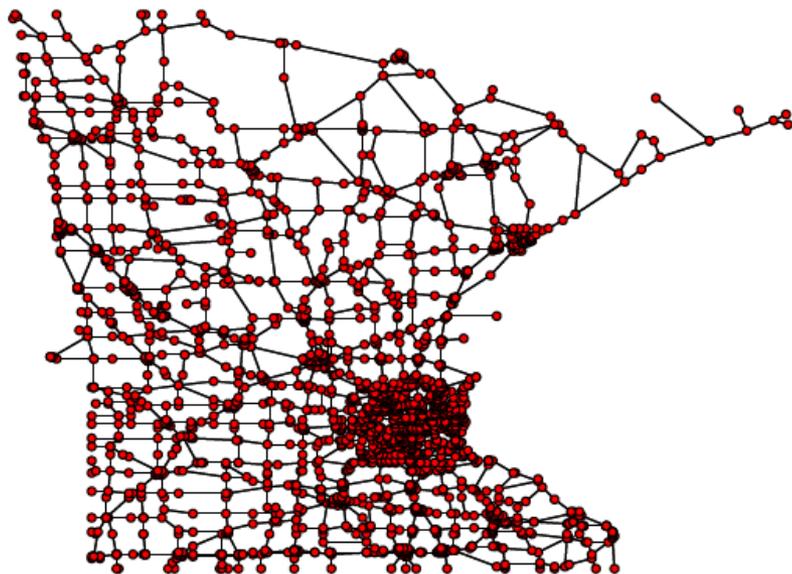


Signaux sur graphes: exemples

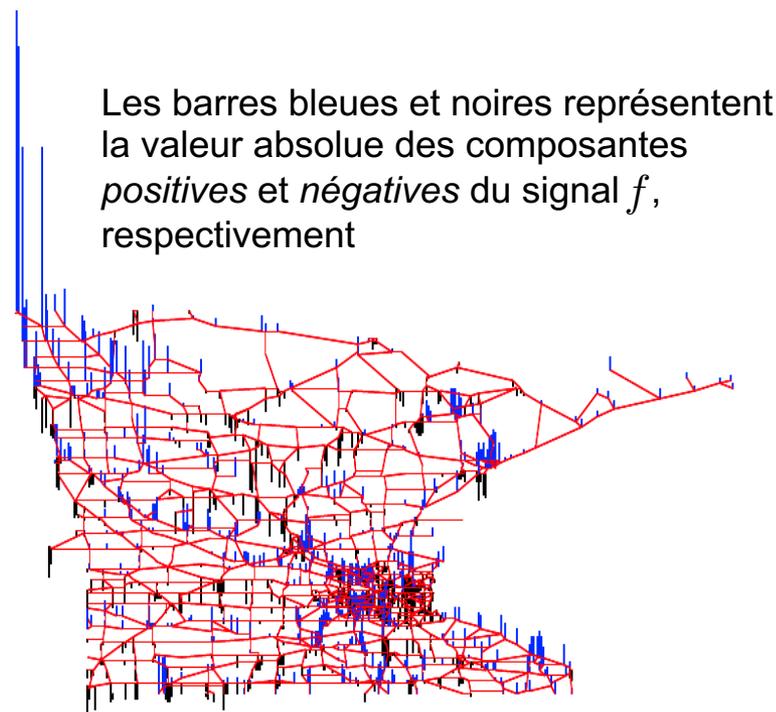
Exemple 3:

Réseau routier de l'état du Minnesota (2600 sommets, 3300 arêtes)

<https://networkrepository.com/road-minnesota.php>



Réseau routier



Les barres bleues et noires représentent la valeur absolue des composantes positives et négatives du signal f , respectivement

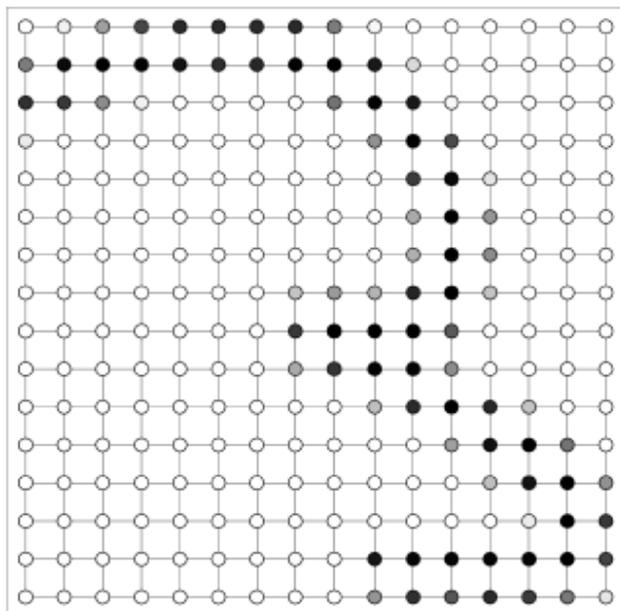
Signal sur le réseau

- “Vertex-frequency analysis on graphs”, D.I. Shuman, B. Ricaud, P. Vandergheynst, Appl. Comput. Harmon. Anal., vol. 40, n. 2, pp. 260-291, 2016



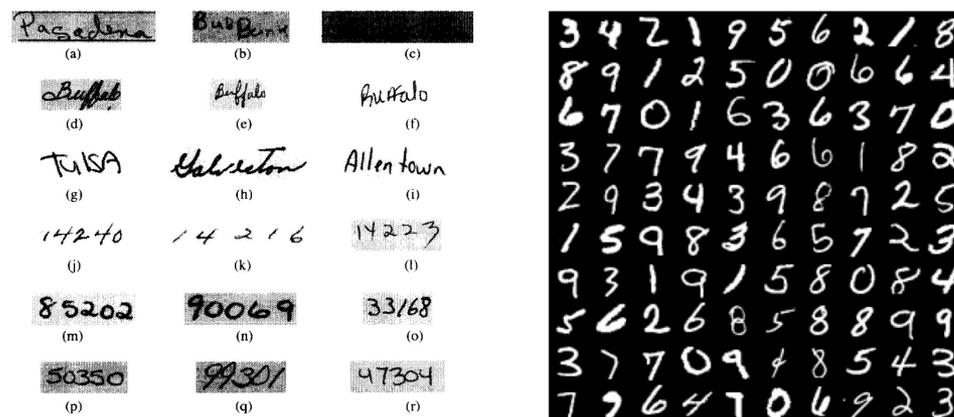
Signaux sur graphes: exemples

Exemple 4 (Pixels d'une image):



- Graphe grille pour représenter une image
- Chaque sommet du graphe correspond à un pixel de l'image. Le signal associé à chaque sommet est l'intensité du pixel correspondant (niveau de gris, $[0, 255]$)
- Dans un graphe qui est *indépendant* du signal, tous les poids sur les arêtes ont la même valeur (la valeur 1)

Graphe grille pour représenter l'image d'un numéro (le « 3 ») écrit à la main (dataset USPS - U.S. Postal Service)



- "A database for handwritten text recognition research", J.J. Hull, IEEE Trans. Pattern Anal. Mach. Intell., vol. 16, n. 5, pp. 550-554, 1994



Traitement du signal sur graphes

Définition

Le *traitement du signal sur graphes* (« *graph signal processing* ») est l'étude des outils de calcul pour traiter et analyser les données définies sur des domaines ou des structures de corrélation non régulières (graphes)

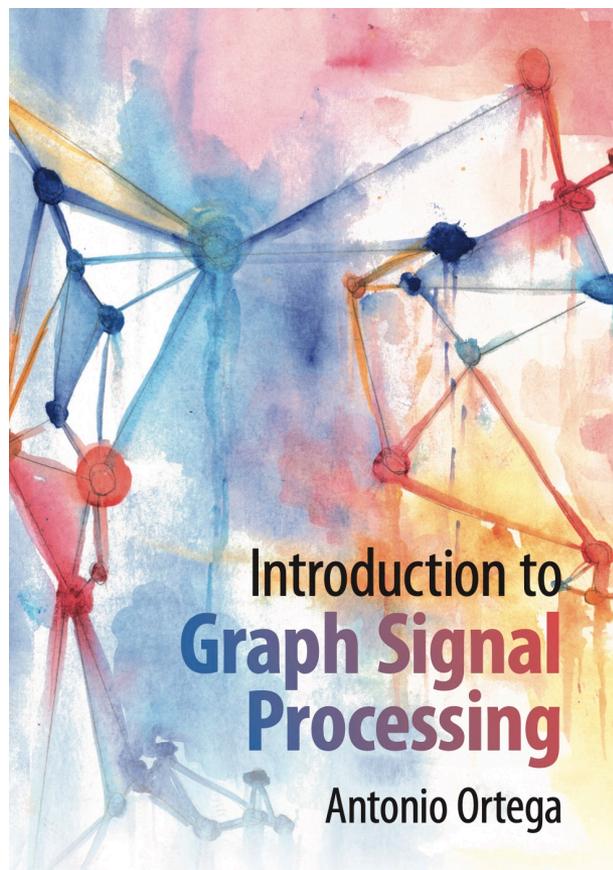
- Dans ce qui suit, nous verrons quelque notion de base:
 - Transformée de Fourier d'un signal sur graphe
 - Produit de convolution de deux signaux sur graphes
 - Filtrage de signaux sur graphes
 - Échantillonnage de signaux sur graphes
 - Réseaux de neurones sur graphe (GNN)

“*Graph Signal Processing: Overview, Challenges, and Applications*”, A. Ortega, P. Frossard, J. Kovačević, J.M.F Moura, P. Vandergheynst, Proc. IEEE, vol. 106, n. 5, pp. 808-828, 2018



Traitement du signal sur graphes

- Domaine de recherche très récent (2010 – aujourd’hui)



◀ Premier livre publié en 2022:

“Introduction to Graph Signal Processing”
A. Ortega, Cambridge University Press
Juin 2022

www.graph-signal-processing-book.org

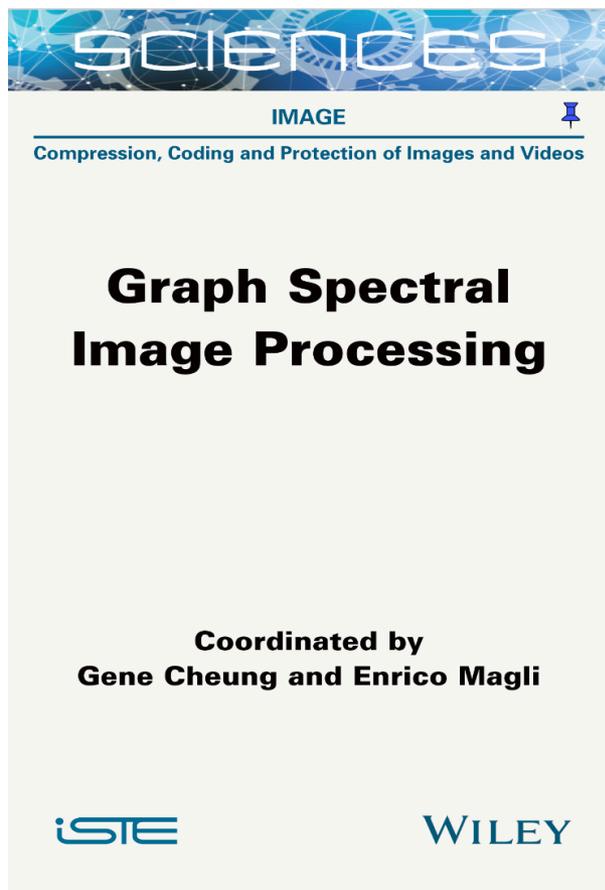
État de l’art récent:

- *“Discrete signal processing on graphs”*,
A. Sandryhaila, J.M.F. Moura, IEEE Trans.
Signal Process., vol. 61, n. 7, pp. 1644-1656, 2013
- *“The emerging field of signal processing on graphs:
Extending high-dimensional data analysis to networks
and other irregular domains”*, D. I. Shuman, S.K. Narang,
P. Frossard, A. Ortega, P. Vandergheynst, IEEE Signal
Process. Mag., vol. 30, n. 3, pp. 83-98, 2013



Traitement du signal sur graphes

- Domaine de recherche très récent (2010 – aujourd’hui)



◀ Pour le traitement d’images:

“*Graph Spectral Image Processing*”
G. Cheung, E. Magli (Édit.), ISTE Wiley,
Novembre 2021

www.iste.co.uk/book.php?id=1790

État de l’art récent:

- “*Graph Spectral Image Processing*”, G. Cheung, E. Magli, Y. Tanaka, M.K. Ng, Proc. IEEE, vol. 106, n. 5, pp. 907-930, 2018



Transformée de Fourier sur graphe

Nous avons vu que la matrice laplacienne \mathbf{L} d'un graphe non orienté est une matrice *symétrique*. Elle admet donc la factorisation spectrale suivante:

$$\mathbf{L} = \mathbf{U}\mathbf{\Lambda}\mathbf{U}^T$$

avec

$\mathbf{\Lambda} = \text{diag}(\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n)$: matrice diagonale $n \times n$ avec les valeurs propres de \mathbf{L} en ordre croissant sur la diagonale principale

$\mathbf{U} = [\mathbf{u}_1 \ \mathbf{u}_2 \ \dots \ \mathbf{u}_n]$: matrice orthogonale $n \times n$ dont les colonnes sont les vecteurs propres normalisés de \mathbf{L}

Définition (GFT)

La *transformée de Fourier sur graphe* (GFT) $\mathcal{F}[\cdot]$ du signal $f(x)$ est définie comme suit:

$$\mathcal{F}[f] = \hat{f} \triangleq \mathbf{U}^T f$$

La GFT \hat{f} d'un signal f défini sur les sommets d'un graphe \mathcal{G} est donc l'expansion de f selon les vecteurs propres de \mathbf{L}



Transformée de Fourier sur graphe

Définition (IGFT)

De la même façon similaire, la *transformée de Fourier inverse sur graphe* (IGFT) du signal \hat{f} s'écrit, en matriciel:

$$\mathcal{F}^{-1}[\hat{f}] \triangleq \mathbf{U} \hat{f}$$

Remarques

- La GFT *projette* le signal sur graphe d'entrée sur l'espace engendré par les colonnes orthogonales de \mathbf{U} (appelée aussi *base de Fourier*). Les éléments du signal \hat{f} transformé, sont les coordonnées du signal sur graphe dans un nouvel espace, de manière à ce que le signal d'entrée puisse être représenté comme:

$$\mathbf{f} = \sum_{i=1}^n \hat{f}(i) \mathbf{u}_i$$

ce que est exactement l'IGFT

- Il est facile à vérifier que la GFT (comme la transformée de Fourier classique) satisfait l'*égalité de Parseval*, c'est-à-dire:

$$\|\mathbf{f}\|^2 = \|\hat{f}\|^2$$



Transformée de Fourier sur graphe

Remarques (suite)

- Comme la transformée de Fourier classique, la GFT permet de représenter un signal dans deux domaines différents: le *domaine des sommets* et le *domaine spectral du graphe* (ou *domaine de Fourier sur graphe*)
- On peut interpréter les valeurs propres de \mathbf{L} comme des *fréquences*: une valeur propre élevée entraîne une plus grande variabilité du vecteur propre correspondant
- Il est à noter que la définition de GFT et d'IGFT dépend du choix des vecteurs propres de \mathbf{L} , qui n'est pas nécessairement *unique*
- En alternative, une GFT peut être définie en utilisant la *matrice d'adjacence* du graphe \mathbf{A} et cette définition est utilisable aussi avec les graphes orientés*. D'ailleurs, on peut interpréter \mathbf{A} et \mathbf{L} (et leurs *formes symétriques normalisées*, $\mathbf{A}^{\text{sym}} = \mathbf{\Delta}^{-1/2} \mathbf{A} \mathbf{\Delta}^{-1/2}$ et $\mathbf{L}^{\text{sym}} = \mathbf{\Delta}^{-1/2} \mathbf{L} \mathbf{\Delta}^{-1/2}$, respectivement) comme une classe générale d'*opérateurs de retard* (« shift operators ») sur graphes*

* "Discrete signal processing on graphs", A. Sandryhaila, J.M.F. Moura, IEEE Trans. Signal Process., vol. 61, n. 7, pp. 1644-1656, 2013



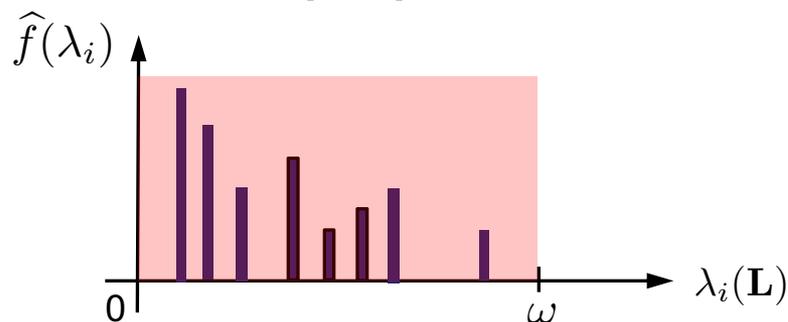
Transformée de Fourier sur graphe

Remarques (suite)

- Sur la base de l'interprétation des valeurs propres de \mathbf{L} comme des *fréquences*, on peut introduire la définition suivante:

Définition (Signal sur graphe à bande limitée)

Un signal sur graphe avec une *bande limitée* ω , est un signal qui a zéro coefficients de la GFT au dessus de sa bande passante ω , à savoir son support spectral est restreint à l'ensemble des fréquences $[0, \omega]$

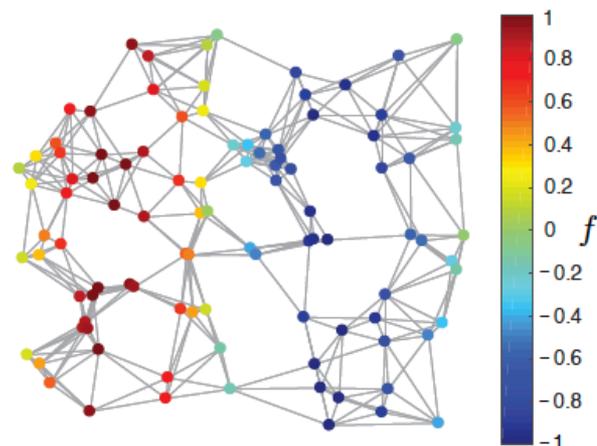


- L'espace de tous les signaux à bande limitée ω sur un graphe \mathcal{G} s'appelle *espace de Paley-Wiener*, noté $\text{PW}_\omega(\mathcal{G}) \subset \mathbb{R}^n$.



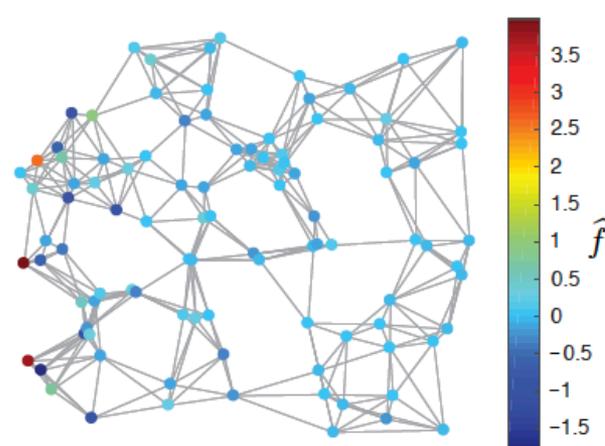
Transformée de Fourier sur graphe

Exemple 1:

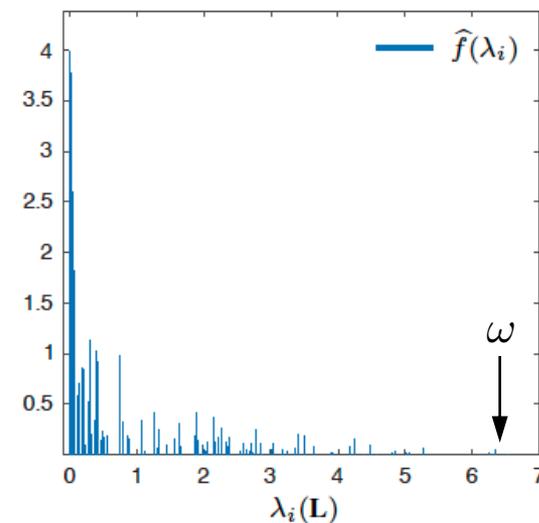


Signal défini sur un graphe
aléatoire 2D avec 100 sommets:

$$f(i) = \sin(2\pi i/n), i \in \{1, 2, \dots, n\}$$



GFT de f



Signal f dans le
domaine spectral
du graphe



Transformée de Fourier sur graphe

Exemple 2 (Signal lisse sur graphe):

- Pour mesurer la *régularité* d'un signal \mathbf{f} sur un graphe \mathcal{G} , on peut utiliser la *forme quadratique laplacienne* (cf. le potentiel laplacien) définie par:

$$Q(\mathbf{L}) = 2 \Phi_{\mathcal{G}}(\mathbf{f}) = \mathbf{f}^T \mathbf{L} \mathbf{f} = \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^n a_{ij} (\mathbf{f}(i) - \mathbf{f}(j))^2$$

où a_{ij} est l'élément (i, j) de la matrice d'adjacence \mathbf{A}

- Clairement, $Q(\mathbf{L}) = 0$ si \mathbf{f} est un *signal constant* sur le graphe \mathcal{G}
- De manière plus générale, on peut remarquer que plus la valeur de $Q(\mathbf{L})$ est *faible*, plus les valeurs des signaux sur les sommets voisins sont *similaires* (c'est-à-dire, plus la variation de \mathbf{f} par rapport à \mathcal{G} est faible)

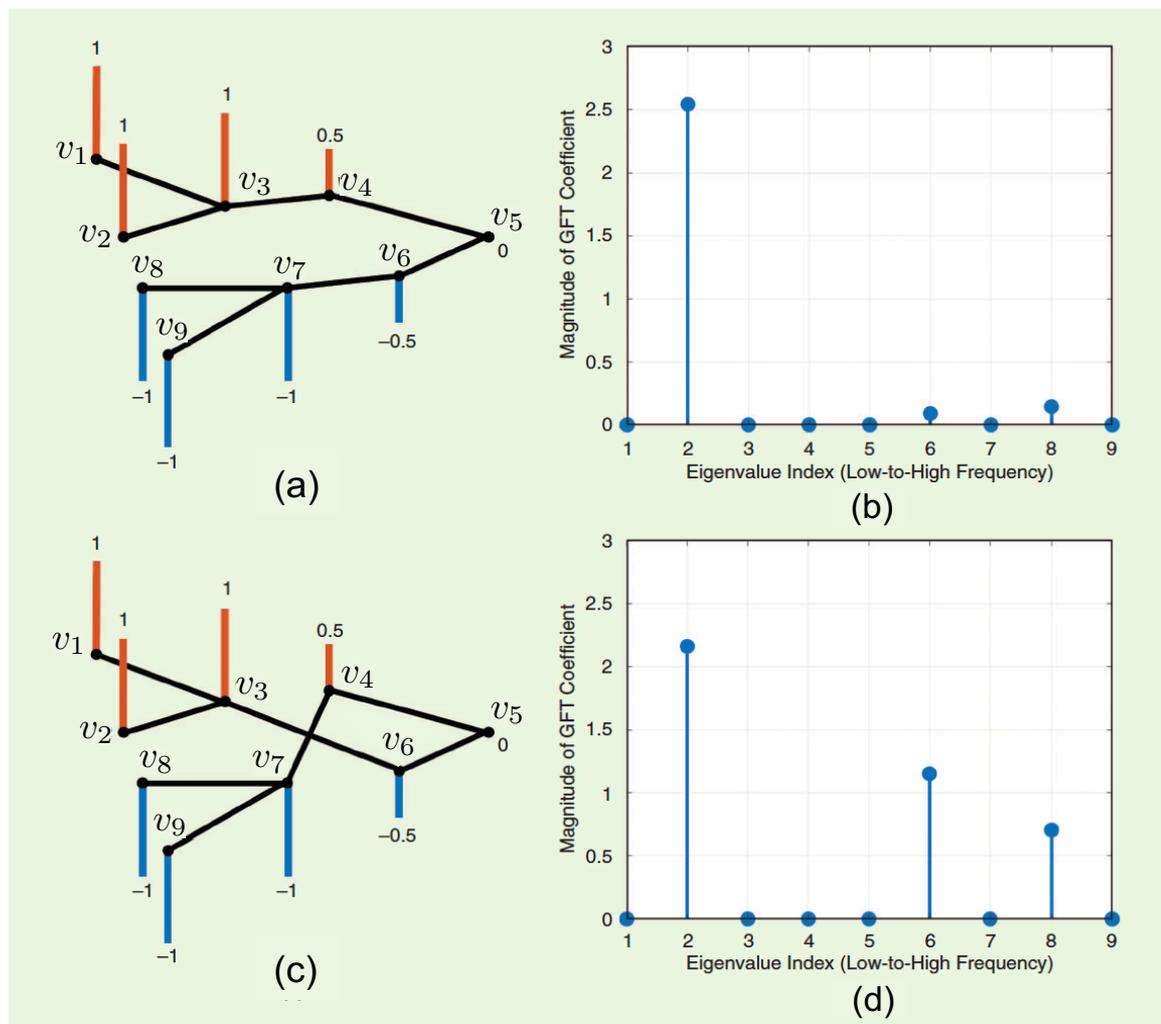
- “*Learning Graphs from Data: A signal representation perspective*”, X. Dong, D. Thanou, M. Rabbat, P. Frossard, IEEE Signal Processing Magazine, vol. 36, n. 3, pp. 44-63, 2019



Transformée de Fourier sur graphe

Exemple 2 (Signal lisse sur graphe):

- (a) Un signal lisse sur graphe avec $Q(\mathbf{L}) = 1$
- (b) Les coefficients de sa GFT dans le domaine spectral du graphe. Le signal forme une représentation lisse sur le graphe, car ses valeurs varient lentement sur les arêtes du graphe. Le signal consiste principalement de composantes à *basse fréquence* dans le domaine spectral du graphe
- (c) Un signal moins lisse sur graphe avec $Q(\mathbf{L}) = 5$
- (d) Les coefficients de sa GFT dans le domaine spectral du graphe. Un choix *différent* du graphe produit une représentation *différente* du même signal



Produit de convolution

Rappel:

Le **produit de convolution** de deux signaux f et g , est un autre signal, qui se note « $f * g$ », défini par :

$$(f * g)(t) \triangleq \int_{-\infty}^{\infty} f(\tau)g(t - \tau) d\tau = \int_{-\infty}^{\infty} f(t - \tau)g(\tau) d\tau$$

- Même si on utilise le symbole t , il ne représente pas nécessairement un temps
- A chaque instant de temps t , la formule de convolution nous donne l'*aire* sous le signal $f(\tau)$ pondérée par le signal $g(-\tau)$ décalé d'une quantité t . Comme t varie, le signal de pondération $g(t - \tau)$ « met en évidence » différentes parties du signal d'entrée $f(\tau)$

La **transformée de Fourier** d'un produit de convolution s'obtient par multiplication des transformées de Fourier des signaux :

- Si f et g sont intégrables alors :

$$\mathcal{F}[f * g] = \mathcal{F}[f] \mathcal{F}[g]$$

- Si f et g sont de carré intégrable alors :

$$f * g = \mathcal{F}^{-1} [\mathcal{F}[f] \mathcal{F}[g]]$$

où \mathcal{F} désigne la transformée de Fourier et \mathcal{F}^{-1} la transformée de Fourier inverse



Produit de convolution sur graphe

Problème

- La définition de convolution entre deux signaux *ne peut pas être appliquée directement* aux signaux sur graphes, car l'*opération de translation* n'est pas définie pour ces signaux
- Cependant, on peut remplacer la translation par exponentiel complexe de la transformée de Fourier classique (pour tout $t_0 \in \mathbb{R}$, si $h(t) = f(t - t_0)$ alors $\mathcal{F}[h] = e^{-2\pi i t_0 \xi} \mathcal{F}[f]$), avec les vecteurs propres de la matrice laplacienne et introduire un *opérateur de convolution généralisé*

Définition (Produit de Hadamard)

Le *produit de Hadamard* (ou « produit élément par élément ») $\mathbf{A} \circ \mathbf{B}$ de deux matrices $\mathbf{A}, \mathbf{B} \in \mathbb{R}^{m \times n}$, est une matrice $m \times n$ avec éléments donnés par:

$$[\mathbf{A} \circ \mathbf{B}]_{ij} = [\mathbf{A}]_{ij} [\mathbf{B}]_{ij}$$

Exemple:

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 1 & 3 & -5 \\ 0 & 2 & 7 \end{bmatrix}, \quad \mathbf{B} = \begin{bmatrix} 4 & -2 & 1 \\ 1 & -1 & 6 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{A} \circ \mathbf{B} = \begin{bmatrix} 4 & -6 & -5 \\ 0 & -2 & 42 \end{bmatrix}$$

Commande Matlab: $\mathbf{A} .* \mathbf{B}$



Produit de convolution sur graphe

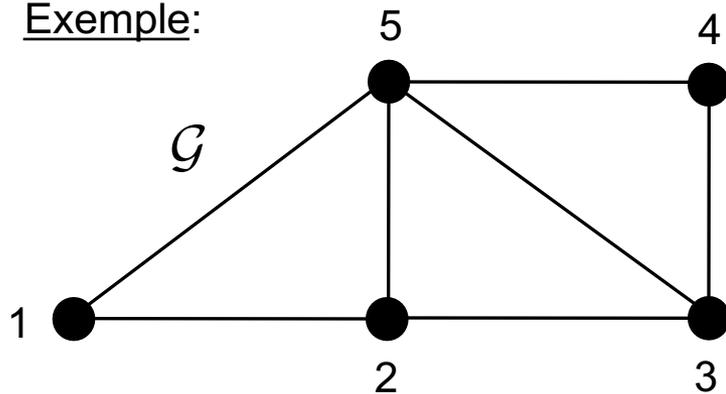
Définition (*Convolution de deux signaux sur graphes*)

Soient $f(x)$ et $g(x)$ deux signaux définis sur le même graphe \mathcal{G} , et \mathbf{f} et \mathbf{g} les vecteurs contenant les valeurs prises par les deux signaux sur les sommets de \mathcal{G} .

On définit alors la *convolution sur graphe* “ $*_{\mathcal{G}}$ ” de $f(x)$ et $g(x)$ de la façon suivante:

$$\mathbf{f} *_{\mathcal{G}} \mathbf{g} \triangleq \mathcal{F}^{-1} [\mathcal{F}[\mathbf{f}] \circ \mathcal{F}[\mathbf{g}]] = \mathbf{U}(\mathbf{U}^T \mathbf{f} \circ \mathbf{U}^T \mathbf{g})$$

Exemple:



$$\mathbf{L} = \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 & 0 & -1 \\ -1 & 3 & -1 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 3 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & -1 & 2 & -1 \\ -1 & -1 & -1 & -1 & 4 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{U} = \begin{bmatrix} 0.4472 & 0.6533 & 0.5000 & -0.2706 & -0.2236 \\ 0.4472 & 0.2706 & -0.5000 & 0.6533 & -0.2236 \\ 0.4472 & -0.2706 & -0.5000 & -0.6533 & -0.2236 \\ 0.4472 & -0.6533 & 0.5000 & 0.2706 & -0.2236 \\ 0.4472 & 0.0000 & -0.5000 & -0.0000 & 0.8944 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{f} = [1, 2, 4, 1, -3]^T$$

$$\mathbf{g} = [-1, 0, 5, 6, 1]^T$$

$$\mathbf{f} *_{\mathcal{G}} \mathbf{g} = [5.1877, 5.6168, 1.5386, 1.9677, 10.2859]^T$$



Filtrage sur graphe

Définition (*filtre sur graphe*)

Les *filtres sur graphe* (invariants par rapport aux sommets), sont des opérateurs linéaires sur les signaux sur graphes $\mathbf{H} : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$, de la forme:

$$\mathbf{H} \triangleq \sum_{k=0}^{m-1} c_k \mathbf{L}^k$$

où

$m - 1$: ordre du filtre

$\mathbf{c} = [c_0, c_1, \dots, c_{m-1}]^T \in \mathbb{R}^m$: vecteur des coefficients du filtre

Remarque

On peut observer que les filtres sur graphes sont des *polynômes* de la matrice laplacienne \mathbf{L} de degré $m - 1$

Exemple (Filtre d'ordre 3):

$$\mathbf{H} = 2\mathbf{I}_n + 3\mathbf{L} - 4\mathbf{L}^2 + 7\mathbf{L}^3$$

avec

$$\mathbf{c} = [c_0, c_1, c_2, c_3]^T = [2, 3, -4, 7]^T$$



Filtrage sur graphe

- On peut réécrire le filtre sur graphe \mathbf{H} de façon équivalente comme suit:

$$\mathbf{H} = \mathbf{U} \left(\sum_{k=0}^{m-1} c_k \Lambda^k \right) \mathbf{U}^T$$

- Nous pouvons interpréter la matrice diagonale

$$\hat{\mathbf{H}} \triangleq \sum_{k=0}^{m-1} c_k \Lambda^k$$

comme la *réponse en fréquence* de \mathbf{H} . On peut réécrire cette matrice comme $\hat{\mathbf{H}} = \text{diag}(\hat{\mathbf{c}})$ où le vecteur $\hat{\mathbf{c}} \in \mathbb{R}^n$ contient les n *réponses en fréquence* du filtre sur graphe

- Le **filtrage d'un signal** \mathbf{f} par le filtre \mathbf{H} , s'écrit donc:

$$\mathbf{f}^h = \mathbf{U} \hat{\mathbf{H}} \mathbf{U}^T \mathbf{f}$$

- “*Optimal graph-filter design and applications to distributed linear network operators*“, S. Segarra, A.G. Marques, A. Ribeiro, IEEE Trans. Signal Process., vol. 65, n. 15, pp. 4117-4131, 2017
- “*Design of graph filters and filterbanks*“, N. Tremblay, P. Gonçalves, P. Borgnat. Ch. 11, in Cooperative and Graph Signal Processing, pp. 299-324, Academic Press, 2018



Echantillonnage sur graphe

- Une *théorie de l'échantillonnage sur graphe* est de grand intérêt pour de nombreuses applications pratiques

Exemple:

Étant donné un graphe qui représente les connexions entre les amis sur **Facebook**, on peut décider d'échantillonner une fraction des utilisateurs, trouver leurs hobbies et ensuite essayer de reconstruire les hobbies de *tous* les utilisateurs



Définition (Sous-échantillonnage d'un signal sur graphe)

L'opération de sous-échantillonnage sur un signal sur graphe f est définie comme la restriction du signal f sur un certain sous-ensemble des sommets $S \subset V$ de \mathcal{G} , appelé *ensemble de sous-échantillonnage*.

Le signal sous-échantillonné est noté $f(S)$: il est un vecteur de taille réduite $m < n$ où n est le nombre de sommets de \mathcal{G}



Echantillonnage sur graphe

Problème « direct »:

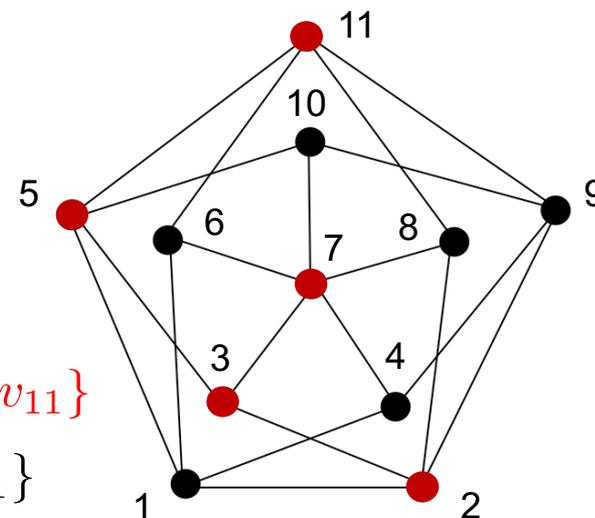
Déterminer les ensembles de sous-échantillonnage qui permettent de reconstruire de *façon unique* un signal f avec une bande passante ω_c donnée (cf. théorème d'échantillonnage ou théorème de Shannon en Théorie du Signal classique)

Problème « inverse »:

Étant donné un signal f avec une certaine bande passante ω_c , déterminer quel est *le plus petit sous-ensemble* des sommets du graphe S_{opt} tel que le signal est représenté *de façon unique* par $f(S_{\text{opt}})$

$$S_{\text{opt}} = \{v_2, v_3, v_5, v_7, v_{11}\}$$

$$V = \{v_1, v_2, \dots, v_{11}\}$$

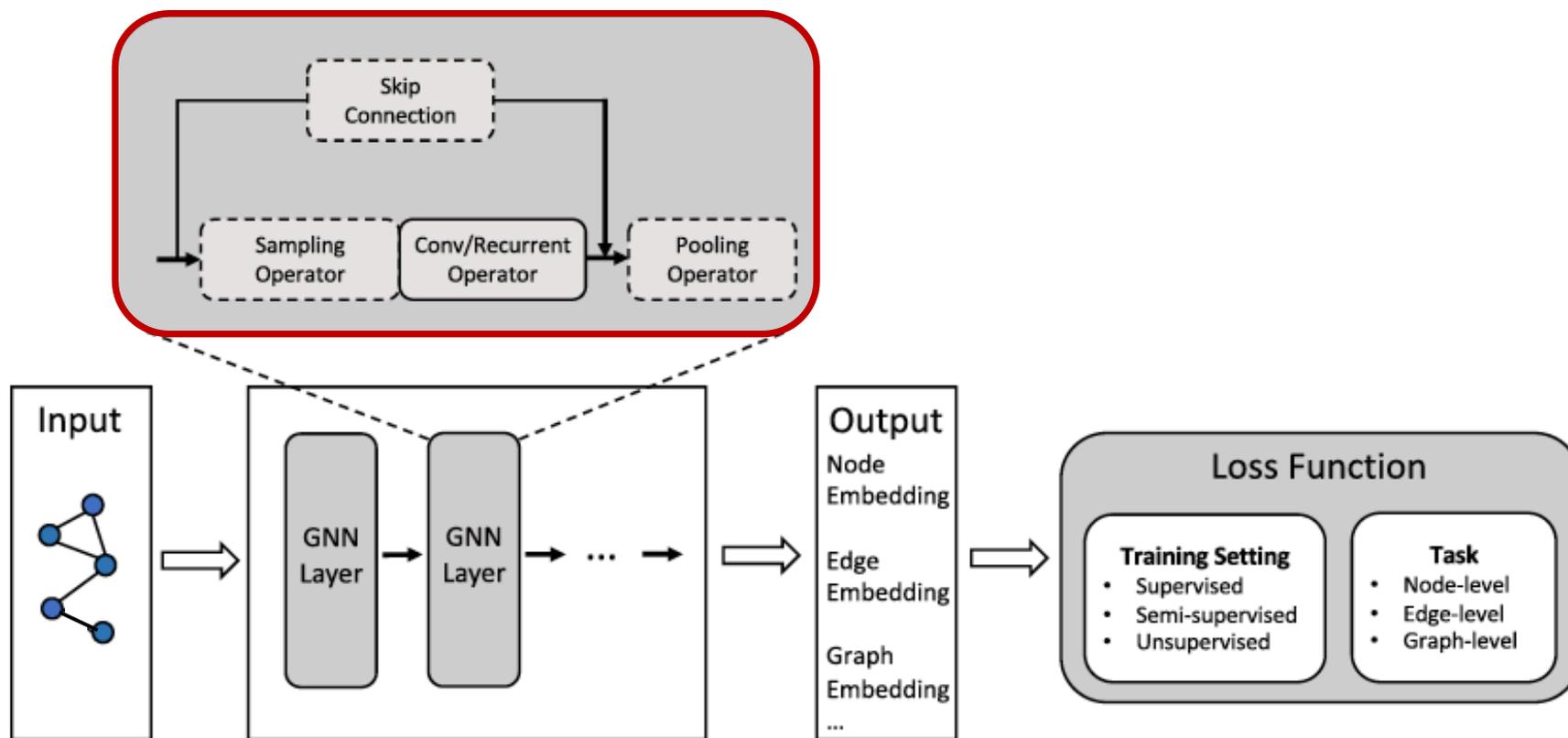


- Théorie de l'échantillonnage pour signaux définis uniquement sur *graphes non orientés*: "Towards a sampling theorem for signals on arbitrary graphs", A. Anis, A. Gadde, A. Ortega, in Proc. IEEE Int. Conf. Acoustics, Speech and Signal Processing, pp. 3864-3868, 2014
- Théorie de l'échantillonnage pour signaux définis sur *graphes non orientés* et *orientés*: "Discrete Signal Processing on Graphs: Sampling Theory", S. Chen, R. Varma, A. Sandryhaila, J. Kovačević, IEEE Trans. Signal Processing, vol. 63, n. 24, pp. 6510-6523, 2015



Réseaux de neurones sur graphe (GNN)

- Structure générale d'un réseau de neurones sur graphe (GNN)

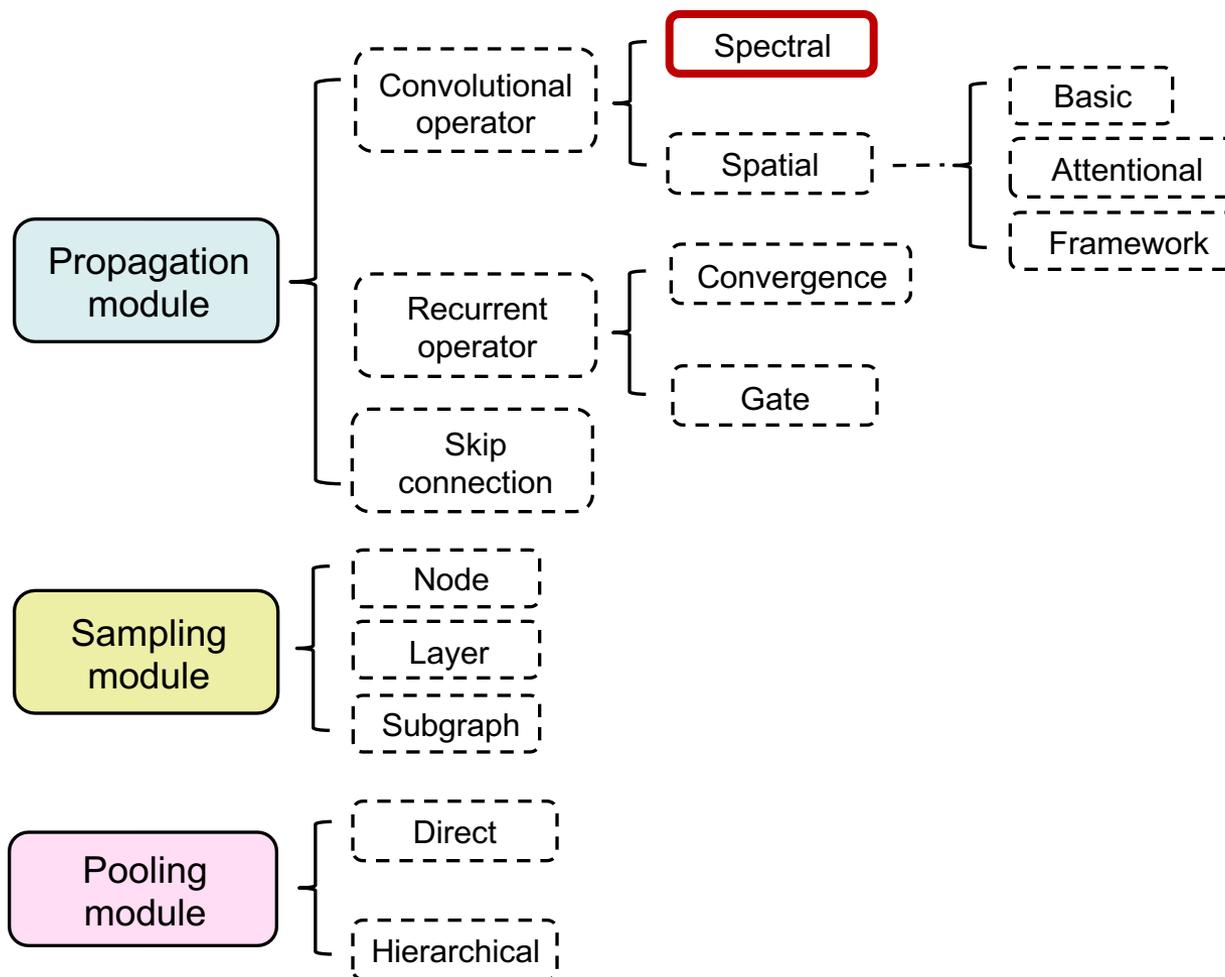


- “Graph neural networks: A review of methods and applications”, J. Zhou, G. Cui, S. Hu, Z. Zhang, C. Yang, Z. Liu, L. Wang, C. Li, M. Sun, *AI Open*, vol, 1, pp. 57-81, 2020



Réseaux de neurones sur graphe (GNN)

- Vue d'ensemble des modules computationnels d'un GNN



Réseaux de neurones sur graphe (GNN)

- Nous avons vu que la *convolution sur graphe* de deux signaux $f(x)$ et $g(x)$ s'écrit:

$$\mathbf{f} *_{\mathcal{G}} \mathbf{g} \triangleq \mathcal{F}^{-1} [\mathcal{F}[\mathbf{f}] \circ \mathcal{F}[\mathbf{g}]] = \mathbf{U}(\mathbf{U}^T \mathbf{f} \circ \mathbf{U}^T \mathbf{g})$$

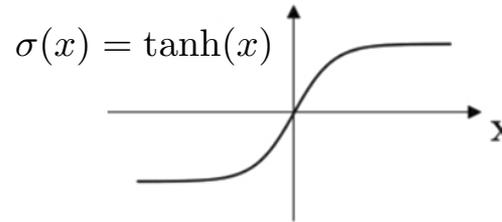
- Nous pouvons simplifier l'expression $\mathbf{U}^T \mathbf{f}$, en utilisant une matrice diagonale \mathbf{W} (« filtre ») calculable par **apprentissage**. Nous avons donc la fonction basique suivante des *méthodes spectrales*, pour le calcul de la convolution:

$$\mathbf{f}_w *_{\mathcal{G}} \mathbf{g} = \mathbf{U} \mathbf{W} \mathbf{U}^T \mathbf{g}$$

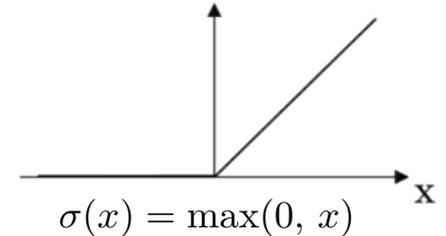
Remarque

Dans l'expression précédente, on retrouve souvent aussi une *fonction non-linéaire d'activation* $\sigma(\cdot)$ appliquée aux valeurs du signal sur graphe (par ex. une sigmoïde ou une fonction ReLU, « Rectified Linear Unit »)

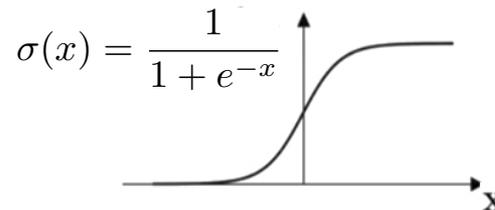
Tanh



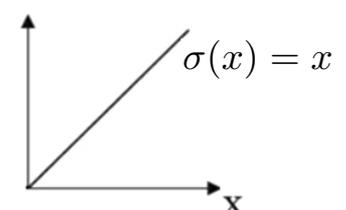
ReLU



Sigmoïde



Linéaire



Réseaux de neurones sur graphe (GNN)

- Plusieurs solutions pour définir le filtre \mathbf{W} :
 - Spectral Network [Bruna *et al.*, 2014] ($\mathbf{W} = \text{diag}(\mathbf{w})$ obtenu par apprentissage)
 - ChebNet [Defferrard *et al.*, 2016] (filtres polynomiaux de Chebyshev)
 - CayleyNets [Levie *et al.*, 2019] (filtres polynomiaux de Cayley)
 - ARMA [Bianchi *et al.*, 2022] (filtres rationnels ARMA, “AutoRegressive Moving Average”)
 - GCN (Graph Convolutional Network) [Kipf & Welling, 2017]
 - AGCN (Adaptive Graph Convolution Network) [Li *et al.*, 2018]
 - DGCN (Dual Graph Convolutional Network) [Zhuang & Ma, 2018]
 - GWNN (Graph Wavelet Neural Network) [Xu *et al.*, 2019]

AGCN et DGCN essaient d’améliorer les méthodes spectrales en « augmentant » la matrice laplacienne, tandis que GWNN fournit une *alternative* à la transformée de Fourier

Articles survey sur les GNN:

- “Graph neural networks: A review of methods and applications”, J. Zhou, G. Cui, S. Hu, Z. Zhang, C. Yang, Z. Liu, L. Wang, C. Li, M. Sun, AI Open, vol. 1, pp. 57-81, 2020
- “Graphs, Convolutions, and Neural Networks: From graph filters to graph neural networks”, F. Gama, E. Isufi, G. Leus, A. Ribeiro, IEEE Signal Process. Mag., vol. 37, n. 6, pp. 128-138, 2020
- “Graph signal processing for machine learning: A review and new perspectives”, X. Dong, D. Thanou, L. Toni, M. Bronstein, P. Frossard, IEEE Signal Process. Mag., vol. 37, n. 6, pp. 117-127, 2020
- “A Comprehensive Survey on Graph Neural Networks”, Z. Wu, S. Pan, F. Chen, G. Long, C. Zhang, S.Y. Philip, IEEE Trans. Neural Networks Learn. Syst., vol. 32, n. 1, pp. 4-24, 2021



D'autres axes de recherche et outils logiciels

- **Compression et reconstruction de signaux sur graphe**

- “*Graph-Based Compression of Dynamic 3D Point Cloud Sequences*“, D. Thanou, P.A. Chou, P. Frossard, IEEE Trans. Image Processing, vol. 25, n. 4, pp. 1765-1778, 2016
- “*Graph-signal Reconstruction and Blind Deconvolution for Structured Inputs*“, D. Ramírez, A.G. Marques, S. Segarra, Signal Processing, vol. 188, p. 108180, 2021

- **Transformée en ondelettes sur graphe (“graph wavelet transform”)**

- “*Wavelets on graphs via spectral graph theory*“, D. K. Hammond, P. Vandergheynst, R. Gribonval, Appl. Comput. Harmon. Anal., vol. 30, n. 2, pp. 129-150, 2011
- “*Design of graph filters and filterbanks*“, N. Tremblay, P. Gonçalves, P. Borgnat. Ch. 11, in Cooperative and Graph Signal Processing, pp. 299-324, Academic Press, 2018

- **Toolboxes Matlab pour le traitement du signal sur graphe:**

- “*GSPBOX: A toolbox for signal processing on graphs*“, N. Perraudin, J. Paratte, D. Shuman, L. Martin, V. Kalofolias, P. Vandergheynst, D.K. Hammond, Arxiv e-print, 08-2014, <https://epfl-lts2.github.io/gspbox-html/>
- “*GraSP: A matlab toolbox for graph signal processing*“, B. Girault, S.S. Narayanan, A. Ortega, P. Gonçalves, E. Fleury, in Proc. IEEE Int. Conf. Acoustics, Speech and Signal Processing, pp. 6574-6575, 2017, <https://gitlab.inria.fr/bgirault/grasp/>

