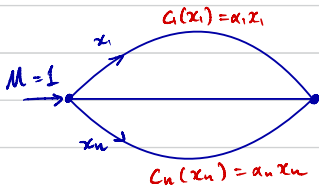


**Θέμα 1 (Παίγνια συμφόρησης).** Έστω ένα δίκτυο που αποτελείται από 2 σημεία,  $A$  και  $B$ , που ενώνονται από  $n$  παράλληλους δρόμους (όπως το δίκτυο Ρίγου που είδαμε στο μάθημα αλλά με  $n$  δρόμους αντί για 2). Η συνάρτηση κόστους του  $k$ -στού δρόμου είναι  $c_k(x) = a_k x$ , με  $a_k > 0$  για κάθε  $k = 1, \dots, n$ .

- (1) Υπολογίστε το τίμημα της αναρχίας (price of anarchy) του δικτύου όταν η συνολική εισροή κίνησης είναι  $M = 1$ .
- (2) Επαναλάβετε τον παραπάνω υπολογισμό για γενικό  $M > 0$ , και βρείτε το όριο του τιμήματος της αναρχίας όταν  $M \rightarrow 0^+$  ή  $M \rightarrow \infty$ . \*

ΛΥΣΗ: Έχουμε την εξής σχηματική αναπαράσταση



Εύρεση σημείου ισορροπίας: Αν  $x_k^*$  η ροή ισορροπίας στην ακμή  $k$  θα έχουμε από εξίσωση χροών διέλευσης (αρχή Wardrop):  
 $c_1(x_1^*) = \dots = c_k(x_k^*) = \dots = c_n(x_n^*)$   
 $\Leftrightarrow a_1 x_1^* = \dots = a_k x_k^* = \dots = a_n x_n^* \Rightarrow x_k^* = \frac{a_1}{a_k} x_1^* \quad \forall k=1, \dots, n$

Άρα, από  $x_1^* + \dots + x_n^* = M$ , προκύπτει ότι  $x_1^* + \dots + \frac{a_1}{a_k} x_1^* + \dots + \frac{a_1}{a_n} x_1^* = M$

$$\Rightarrow x_1^* = \frac{M/a_1}{1/a_1 + \dots + 1/a_n} \Rightarrow x_k^* = \frac{M/a_k}{1/a_1 + \dots + 1/a_n}$$

Για απλότητα έστω  $\alpha_H = (1/a_1 + \dots + 1/a_n)^{-1}$  το "αρμονικό άθροισμα" των  $a_k$  οπότε έχουμε  $x_k^* = M \alpha_H / a_k$

$\Rightarrow$  Κόστος ισορροπίας:  $C^* := C(x^*) = \sum_{k=1}^n x_k^* c_k(x_k^*) = \sum_k a_k (x_k^*)^2 \Rightarrow C^* = \sum_k \frac{a_k^2}{a_k} M^2 = \alpha_H M^2$

Εύρεση βέλτιστου σημείου: Για τη βέλτιστη λύση, πρέπει να λύσουμε το πρόβλημα ελ/εξ

$$\left. \begin{array}{l} \text{minimize } C(x) = \sum_{k=1}^n a_k x_k^2 \\ \text{subject to } \sum_{k=1}^n x_k = M \end{array} \right\} \Rightarrow \text{Θεώρημα της Lagrange} \text{ συνάρτησης } L(x) = \sum_{k=1}^n a_k x_k^2 - \lambda (\sum_{k=1}^n x_k - M)$$

οπότε  $\frac{\partial L}{\partial x_k} = 2a_k x_k - \lambda = 0 \Rightarrow x_k = \lambda / 2a_k$  δηλ. στη βέλτιστη κατανομή έχουμε  $x_k \propto 1/a_k$   
 Όπως παραπάνω, προκύπτει ότι  $x_k = M \alpha_H / a_k \Rightarrow C^* = \min C \Rightarrow P_0 A = 1 \quad \forall M > 0$

\* Γιατί βέλτιστη κ' όστι εσώσαμε?

Θέμα 2 (Σημεία ισορροπίας). Υπολογίστε όλα τα σημεία ισορροπίας των διπινακοπαγινίων

	<b>A</b>	<b>B</b>	<b>C</b>		<b>A</b>	<b>B</b>	<b>C</b>
<b>A</b>	(1,1)	(0,0)	(0,0)		<b>A</b>	<b>B</b>	<b>C</b>
<b>B</b>	(0,0)	(2,2)	(0,0)	και	<b>B</b>	<b>C</b>	<b>C</b>
<b>C</b>	(0,0)	(0,0)	(3,3)		<b>C</b>	<b>C</b>	<b>C</b>

Σημείωση: Αυτό που ενδιαφέρει στο εν λόγω θέμα είναι η σκέψη και η ανάλυσή σας για την εύρεση των σημείων ισορροπίας, όχι το τελικό αποτέλεσμα. ✱

**ΛΥΣΗ:** Σε κάθε παιχνίδι, θα προχωρήσουμε εσωδιασά: θα ξεκινήσουμε αναζητώντας ΣΣΙ πλήρους εξιρίξης, κατόνιν εξιρίξης σε 2 στρατηγικές, ε' είνος σε μία. Ονομάζουμε A, B, C τις φως στρατηγικές (βλ παραπάνω), κ'  $x/y/z$  στρατηγική του Π1/Π2.

① Ξεκινάμε με το πρώτο παιχνίδι ε' υπολογίζουμε τα διανώματα μεκάνων πληρωμών:

Π1:  $v_1(x,y) = (y_A, 2y_B, 3y_C)$      Π2:  $v_2(x,y) = (x_A, 2x_B, 3x_C)$

→ Ισορροπία με στρατηγικά {A, B, C}:

Εξιωμα πληρωμών Π1:  $y_A = 2y_B = 3y_C \xrightarrow{y_A+y_B+y_C=1}$   
 $\alpha \quad \alpha \quad \alpha \quad \Pi 2: x_A = 2x_B = 3x_C \xrightarrow{x_A+x_B+x_C=1}$

$y_A = \frac{6}{11}, y_B = \frac{3}{11}, y_C = \frac{2}{11}$   
 $x_A = \frac{6}{11}, x_B = \frac{3}{11}, x_C = \frac{2}{11}$

→ Ισορροπία με στρατηγικά {A, B}:

Εξιωμα πληρωμών Π1:  $y_A = 2y_B \xrightarrow{y_A+y_B=1}$   
 $\alpha \quad \alpha \quad \Pi 2: x_A = 2x_B \xrightarrow{x_A+x_B=1}$

$y_A = \frac{2}{3}, y_B = \frac{1}{3}$   
 $x_A = \frac{2}{3}, x_B = \frac{1}{3}$

Έλεγχος:  $u_1(C,y) = 0 < u_1(x,y) = 1 \cdot \frac{6}{11} + 2 \cdot \frac{3}{11} = \frac{10}{11} \checkmark$

→ Ισορροπία με στρατηγικά {B, C}:

Εξιωμα πληρωμών Π1:  $2y_B = 3y_C \xrightarrow{y_B+y_C=1}$   
 $\alpha \quad \alpha \quad \Pi 2: 2x_B = 3x_C \xrightarrow{x_B+x_C=1}$

$y_B = \frac{3}{5}, y_C = \frac{2}{5}$   
 $x_B = \frac{3}{5}, x_C = \frac{2}{5}$

Έλεγχος:  $u_1(A,y) = 0 < u_1(x,y) = 2 \cdot \frac{3}{5} + 3 \cdot \frac{2}{5} = \frac{12}{5} \checkmark$

→ Ισορροπία με στρατηγικά {A, C}:

Εξιωμα πληρωμών Π1:  $y_A = 3y_C \xrightarrow{y_A+y_C=1}$   
 $\alpha \quad \alpha \quad \Pi 2: x_A = 3x_C \xrightarrow{x_A+x_C=1}$

$y_A = \frac{3}{4}, y_C = \frac{1}{4}$   
 $x_A = \frac{3}{4}, x_C = \frac{1}{4}$

Έλεγχος:  $u_1(B,y) = 0 < u_1(x,y) = 1 \cdot \frac{3}{4} + 3 \cdot \frac{1}{4} = \frac{6}{4} \checkmark$



→ Γοργονία σε αμύγδαλα: Ένας εύκολος στήγος δείχνει ότι κάθε ταξινόμηση (A, B, C) είναι ΣΣΙ

→ Λόγω σύμπτωσης δε χρειαζόμαστε να ελέγξουμε συζητήματα της μορφής EA, Bδ x EB, Cδ κ.λπ (γιατί?)

Συνολικά, προκύπτουν 7 αμύγδαλα ισορροπίας:

$\pi 1$	$\pi 2$
$(\frac{2}{11}, \frac{3}{11}, \frac{6}{11})$	$(\frac{2}{11}, \frac{3}{11}, \frac{6}{11})$
$(\frac{2}{3}, \frac{1}{3}, 0)$	$(\frac{2}{3}, \frac{1}{3}, 0)$
$(0, \frac{2}{5}, \frac{2}{5})$	$(0, \frac{2}{5}, \frac{2}{5})$
$(\frac{3}{4}, 0, \frac{1}{4})$	$(\frac{3}{4}, 0, \frac{1}{4})$
$(1, 0, 0)$	$(1, 0, 0)$
$(0, 1, 0)$	$(0, 1, 0)$
$(0, 0, 1)$	$(0, 0, 1)$

(2) Συνεχίζουμε με το δεύτερο παιχνίδι. Εδώ παρατηρούμε τα εξής:

→ Το προφίλ (A, B) είναι ΣΣΙ

→ Το προφίλ (C, B) είναι ΣΣΙ

→ Το παιχνίδι είναι μηδενικών αμοιβαίων ⇒ Κάθε κωπός συνδυασμός των παραπάνω είναι ΣΣΙ

→ Οι βέλτεστες στρατηγικές κάθε παίκτη είναι κωπεί σύνολο & δεν υπάρχουν άλλα αμύγδαλα ΣΣΙ

→ Σύνολο ΣΣΙ:  $NE(\Gamma) = \{ (1, 0, 1-\lambda) : 0 \leq \lambda \leq 1 \} \times \{ (0, 1, 0) \}$

↙  $\pi 1$ 
↘  $\pi 2$

Θέμα 3 (Supinf στρατηγικές). Έστω δύο αριθμησιμα σύνολα  $A, B$  και μία αντικειμενική συνάρτησης ελαχιστομεγιστοποίησης  $f: A \times B \rightarrow \mathbb{R}$ . Να δείξετε ότι

$$\sup_{a \in A} \inf_{b \in B} f(a, b) = \inf_{\beta: A \rightarrow B} \sup_{a \in A} f(a, \beta(a)) \quad (1)$$

Σημείωση: Ο περιορισμός σε αριθμησιμα σύνολα δεν έχει σημασία, αλλά αν σας διευκολύνει, μπορείτε να το υποθέσετε. \*

**ΛΥΣΗ:** Θα δείξουμε την ισότητα δείχνοντας "sup inf ≤ inf sup ≤ sup inf."

**Βήμα 1<sup>ο</sup>:**  $\sup_a \inf_b f(a, b) \leq \inf_{\beta: A \rightarrow B} \sup_a f(a, \beta(a))$

Έχουμε  $\inf_{b'} f(a, b') \leq f(a, b) \quad \forall a \in A, b \in B$   
 $\rightarrow \inf_{b'} f(a, b') \leq f(a, \beta(a)) \quad \forall a \in A, \beta: A \rightarrow B$   
 $\rightarrow \sup_a \inf_{b'} f(a, b') \leq \sup_a f(a, \beta(a)) \quad \forall \beta: A \rightarrow B$   
 $\rightarrow \sup_a \inf_b f(a, b) \leq \inf_{\beta: A \rightarrow B} \sup_{a \in A} f(a, \beta(a))$

**Βήμα 2<sup>ο</sup>:**  $\inf_{\beta: A \rightarrow B} \sup_a f(a, \beta(a)) \leq \sup_a \inf_b f(a, b)$

Εξ ορισμού, το  $\inf_b f(a, b)$  είναι το μικρότερο κάτω φράγμα του  $f(a, b)$  ως προς  $b$ .  
 Άρα, για κάθε  $\varepsilon > 0, a \in A$ , υπάρχει κάποιο  $b' \in B$  π.ω.  $f(a, b') < \inf_b f(a, b) + \varepsilon$   
 Στα θεροποιώντας το  $\varepsilon > 0$ , επιλέγουμε  $\forall a > 0$  κάποιο  $\beta(a) \in B$  ώστε  $f(a, \beta(a)) < \inf_b f(a, b) + \varepsilon$   
 $\Rightarrow$  Για κάθε  $\varepsilon > 0$  κατασκευάσαμε  $\beta: A \rightarrow B$  ώστε  $f(a, \beta(a)) < \inf_b f(a, b) + \varepsilon$   
 $\Rightarrow \sup_a f(a, \beta(a)) < \sup_a \inf_b f(a, b) + \varepsilon$

Αφού αυτό είναι δυνατό για κάθε  $\varepsilon > 0$ , έπεται ότι  $\inf_{\beta: A \rightarrow B} \sup_a f(a, \beta(a)) \leq \sup_a \inf_b f(a, b)$

Αυτό συμπληρώνει την αίσδειξη μας. □

\* Εδώ χρησιμοποιούμε το αξίωμα της επιλογής (εξαιρεί η υπόθεση για αριθμησιμα σύνολα σε περίπτωση που εννοήσουμε)

**Θέμα 4 (Σημεία ασυτηρής ισορροπίας).** Έστω ένα πεπερασμένο παίγνιο  $\Gamma \equiv \Gamma(\mathcal{N}, \mathcal{A}, u)$ . Υπενθυμίζεται ότι ένα προφίλ μεικτών στρατηγικών  $x^* = (x_1^*, \dots, x_N^*)$  είναι σημείο ασυτηρής ισορροπίας όταν

$$u_i(x_i^*; x_{-i}^*) > u_i(x_i; x_{-i}^*) \quad \text{για κάθε } x_i \in \mathcal{X}_i \setminus \{x_i^*\} \text{ και για κάθε } i \in \mathcal{N}.$$

Αν  $v_i(x) = (u_i(\alpha_i; x_{-i}))_{\alpha_i \in \mathcal{A}_i}$  το διάνυσμα μεικτών πληρωμών του παίκτη  $i \in \mathcal{N}$  στο προφίλ μεικτών στρατηγικών  $x = (x_1, \dots, x_N)$ , να δείξετε ότι τα παρακάτω είναι ισοδύναμα:

- (1) Το  $x^*$  είναι σημείο ασυτηρής ισορροπίας.
- (2) Κάθε  $x_i^*, i \in \mathcal{N}$ , στηρίζεται σε μία μοναδική αμιγή στρατηγική  $\alpha_i^*$  (δηλαδή  $\text{supp}(x_i^*) = \{\alpha_i^*\}$  για κάθε  $i \in \mathcal{N}$ ) και, επιπλέον,  $u_i(\alpha_i^*) > u_i(\alpha_i; \alpha_{-i}^*)$  για κάθε  $\alpha_i \in \mathcal{A}_i \setminus \{\alpha_i^*\}$  και για κάθε  $i \in \mathcal{N}$ .
- (3)  $\sum_{i \in \mathcal{N}} \langle v_i(x^*), x_i - x_i^* \rangle < 0$  για κάθε  $x \in \mathcal{X} \setminus \{x^*\}$ .
- (4)  $\sum_{i \in \mathcal{N}} \langle v_i(x), x_i - x_i^* \rangle < 0$  για κάθε  $x \neq x^*$  σε κάποια (πιθανώς μικρή) περιοχή του  $x^*$ .

Χρησιμοποιώντας την τελευταία ιδιότητα δείξτε ότι τα σημεία ασυτηρής ισορροπίας είναι ασυμπτωτικά ευσταθή ως προς τη δυναμική των αντιγραφών. [Υπόδειξη: θεωρήστε τη συνάρτηση  $E(x) = -\sum_{i \in \mathcal{N}} \log x_i \alpha_i^*$  και μελετήστε την εξέλιξή της ως προς τη δυναμική των αντιγραφών.]

ΛΥΣΗ:

①  $\Rightarrow$  ② Έστω ότι κάποιος παίκτης  $i \in \mathcal{N}$  διαθέτει στρατηγίες  $\alpha_i, \beta_i \in \mathcal{A}_i$ ,  $\alpha_i \neq \beta_i$ ,  $\alpha_i, \beta_i \in \text{supp}(x_i^*)$ . Τότε, αφού  $x^*$  Nash, θα έχουμε  $u_i(\alpha_i; j; x_{-i}^*) = u_i(\beta_i; j; x_{-i}^*) = u_i(x_i^*; x_{-i}^*)$ . Αφού όμως  $\alpha_i \neq x_i^* \neq \beta_i$ , αυτό είναι άτοπο  $\Rightarrow \text{supp}(x_i^*) = \text{μονοώνιο}$  για κάθε  $i \in \mathcal{N}$ .

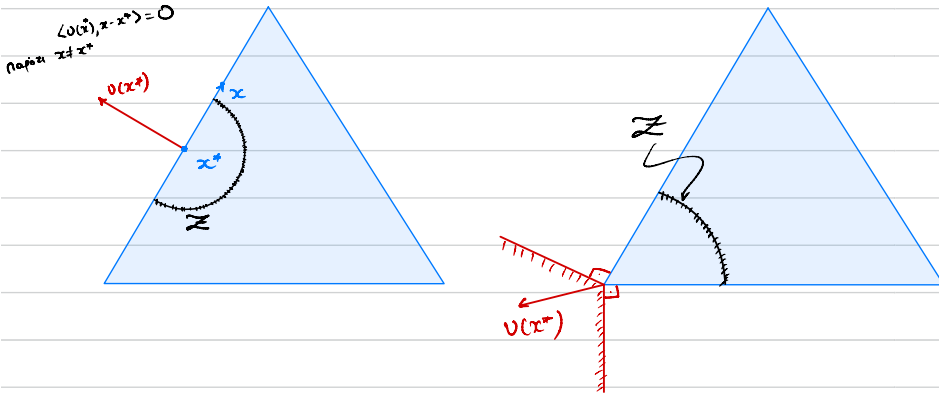
②  $\Rightarrow$  ③ Έστω  $x_i \in \mathcal{X}_i$  με  $x_i \neq x_i^*$ ,  $\epsilon$  έστω  $x_i \alpha_i^* = 1 - \epsilon$  για κάποιο  $\epsilon > 0$ .

$$\begin{aligned} \text{Τότε θα έχουμε: } \langle v_i(x^*), x_i - x_i^* \rangle &= \sum_{\alpha_i \in \mathcal{A}_i} u_i(\alpha_i; j; x_{-i}^*) \cdot (x_i \alpha_i - x_i^* \alpha_i) \\ &= u_i(\alpha_i^*; x_{-i}^*) \cdot (1 - \epsilon - 1) \\ &\quad + \sum_{\alpha_i \neq \alpha_i^*} u_i(\alpha_i; j; x_{-i}^*) (x_i \alpha_i - 0) \\ \sum_{\alpha_i \neq \alpha_i^*} x_i \alpha_i &= 1 - x_i \alpha_i^* = \epsilon \\ &= -\epsilon u_i(\alpha_i^*; x_{-i}^*) + \sum_{\alpha_i \neq \alpha_i^*} u_i(\alpha_i; j; x_{-i}^*) \\ &= -\sum_{\alpha_i \neq \alpha_i^*} x_i \alpha_i u_i(\alpha_i^*; x_{-i}^*) + \sum_{\alpha_i \neq \alpha_i^*} u_i(\alpha_i; j; x_{-i}^*) \\ &= -\sum_{\alpha_i \neq \alpha_i^*} x_i \alpha_i [u_i(\alpha_i^*; x_{-i}^*) - u_i(\alpha_i; j; x_{-i}^*)] \\ &= -\sum_{\alpha_i} x_i \alpha_i \sum_{\alpha_i \neq \alpha_i^*} \underbrace{[u_i(\alpha_i^*; \alpha_i^*) - u_i(\alpha_i; \alpha_i^*)]}_{< 0} \end{aligned}$$

$< 0$

$$\Rightarrow \sum_i \langle v_i(x), x_i - x_i^* \rangle < 0 \quad \forall x \neq x^*$$

③  $\Rightarrow$  ④ Ένα σχήμα Βουθιάει: σε μια πρώην φάση διαφεύγει γιατί το αριθμητικό σχήμα αποδεικνύεται κ' μόνο το δεξί μπορεί να ισχύει στην περίπτωση ③.



Για να δείξουμε ότι ③  $\Rightarrow$  ④ έστω  $\mathcal{Z} = \{z : \|z\|=1, x^* + tz \in \mathcal{X} \text{ αν } t > 0 \text{ μικρό}\}$  το σύνολο των "επιπεριόριστων μετατοπίσεων" από το  $x^*$  προς το εσωτερικό του  $\mathcal{X}$  (βλ. σχήμα)

Από την ③ έπεται ότι  $\langle v(x^*), z \rangle < 0 \quad \forall z \in \mathcal{Z}$

Αφού  $\mathcal{Z}$  συμπαγές συμπεραίνουμε ότι  $\langle v(x^*), z \rangle \leq -c < 0$  για κάποιο  $c > 0$  κ' για κάθε  $z \in \mathcal{Z}$

Αφού  $v$  συνεχής, έπεται ότι  $\langle v(x), z \rangle \leq -c/2 < 0$  για κάθε  $x$  σε μια περιοχή  $\mathcal{U}$  του  $x^*$  κ' για κάθε  $z \in \mathcal{Z}$

Άρα, αν πάρουμε  $t > 0$  αρκετά μικρό ώστε  $x = x^* + tz \in \mathcal{U}$ , έχουμε

$$\langle v(x), z \rangle = \frac{1}{t} \langle v(x), x - x^* \rangle < 0 \quad \forall x \in \mathcal{U} \text{ με } x \neq x^*$$

④  $\Rightarrow$  ① Έστω ότι το  $x^*$  δεν είναι γνήσιο αυθόρμητος ισορροπίας οπότε

υπάρχει κάποιος λοίπτος  $i \in \mathcal{N}$  κ' στρατηγικές  $a_i \in \text{supp}(x_i^*)$ ,  $\beta_i \in \mathcal{A}_i$  τ.ω.

$u_i(a_i; x_{-i}^*) = u_i(\beta_i; x_{-i}^*)$ . Τότε όμως, αν θέσουμε  $x_i = x_i^* + \lambda(e_{\beta_i} - e_{a_i})$  κ'

$x_{-i} = x_{-i}^*$  με  $\lambda > 0$  αρκούντως μικρό, η ④ δίνει

$$\sum_{i \in \mathcal{N}} \langle v_i(x), x_i - x_i^* \rangle = \langle v_i(x), x_i - x_i^* \rangle = \lambda_i [u_i(\beta_i; x_{-i}^*) - u_i(a_i; x_{-i}^*)] = 0$$

όλες άξονα ενσφί  $\sum_{i \in \mathcal{N}} \langle v_i(x), x_i - x_i^* \rangle < 0$  αν  $x \neq x^*$ .

## Αδυναμωτική ευστάθεια:

Έστω  $\mathcal{U}$  μια περιοχή όπου  $\langle v(x), x-x^* \rangle < 0$  αν  $x \in \mathcal{U}$ ,  $x \neq x^*$ .

Χωρίς βλάβη της γενικότητας μπορούμε να υποθέσουμε ότι η  $\mathcal{U}$  είναι της μορφής

$$\mathcal{U} = \{x \in X: E(x) < \epsilon\} \quad \text{για κάποιο } \epsilon > 0 \quad (\text{γιατί?})$$

Τώρα, αν η  $x$  ακολουθεί τη δυναμική των ανελκυστών, θα έχουμε

$$\dot{x}_i = x_i [u_i(x_i, x_{-i}) - v_i(x)]$$

Άρα, για τη συνάρτηση  $E(x)$  θα έχουμε

$$\dot{E}(x) = \frac{d}{dt} E(x(t)) = \sum_{i \in N} \frac{d}{dt} \log x_i = \sum_{i \in N} \frac{\dot{x}_i}{x_i}$$

$$= \sum_{i \in N} [u_i(x_i, x_{-i}) - v_i(x)] < 0 \quad \text{αν } x \in \mathcal{U}, x \neq x^*.$$

Συμπεραίνουμε ότι η  $E(x(t))$  είναι φθίνουσα. Αφού  $E \geq 0$ , η  $E(x(t))$  συγκλίνει σε κάποιο όριο  $E_{\infty} \geq 0$ .

Ο όρος  $E_{\infty} > 0$ , αυτό σημαίνει ότι η  $x(t)$  παραμένει μακριά από  $x^* \Rightarrow \dot{E}$  φραγμένη μακριά από 0

$\Rightarrow$  άτοπο  $\Rightarrow E_{\infty} = 0 \Rightarrow x(t)$  συγκλίνει σε  $x^*$

$\Rightarrow x^*$  ασυμπτωτικά ευσταθής

Αφού  $E(x(t))$  φθίνουσα, έπεται ότι  $x(t) \in \mathcal{U} \quad \forall t \geq 0 \Rightarrow x^*$  Lyapunov ευσταθής

**Θέμα 5 (Παίγνια δυναμικού).** Ένα πεπερασμένο παίγνιο  $\Gamma \equiv \Gamma(\mathcal{N}, \mathcal{A}, u)$  καλείται παίγνιο δυναμικού όταν επιδέχεται μία συνάρτηση  $\phi: \mathcal{A} \rightarrow \mathbb{R}$  τέτοια ώστε

$$u_i(\alpha_i; \alpha_{-i}) - u_i(\beta_i; \alpha_{-i}) = \phi(\alpha_i; \alpha_{-i}) - \phi(\beta_i; \alpha_{-i}) \quad \text{για κάθε προφίλ } \alpha, \beta \in \mathcal{A} \text{ και κάθε } i \in \mathcal{N}.$$

- (1) Να δείξετε ότι ένα παίγνιο είναι παίγνιο δυναμικού αν και μόνο αν επιδέχεται μία συνάρτηση  $f: \mathcal{X} \rightarrow \mathbb{R}$  ώστε

$$\langle v(x), x' - x \rangle = \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} f(x + t(x' - x)) \quad \text{για κάθε } x, x' \in \mathcal{X}. \quad (2)$$

- (2) Εξετάστε αν η παραπάνω συνθήκη είναι ισοδύναμη με την ύπαρξη μίας συνάρτησης  $p: \mathbb{R}^A \rightarrow \mathbb{R}$  ώστε  $v(x) = \nabla p(x)$  για κάθε  $x \in \mathcal{X}$ .
- (3) Χρησιμοποιώντας τα παραπάνω, να δείξετε ότι σε ένα παίγνιο δυναμικού, ή δυναμική των αντιγραφών συγκλίνει σε ισορροπία Nash από οποιαδήποτε πλήρως μεικτή αρχική συνθήκη. **\***

**ΛΥΣΗ:**

① Έστω  $f(x) = \sum_{\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n} \sum_{\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n} x_{\alpha_1, \dots, \alpha_n} \phi(\alpha_1, \dots, \alpha_n)$  η μεικτή επέκταση της  $\phi$ .  
Τότε, εξ ορισμού, για κάθε  $x, x' \in \mathcal{X}$  έχουμε:

$$u_i(x'_i; x_{-i}) - u_i(x_i; x_{-i}) = f(x'_i; x_{-i}) - f(x_i; x_{-i})$$

Επομένως, και για κάθε κοινό συνδυασμό των  $x_i$  &  $x'_i$ , θα έχουμε:

$$\underbrace{u_i(x_i + t(x'_i - x_i); x_{-i}) - u_i(x_i; x_{-i})}_{= \sum_{\alpha_i} t(x'_{\alpha_i} - x_{\alpha_i}) u_i(\alpha_i; x_{-i})} = f(x_i + t(x'_i - x_i); x_{-i}) - f(x_i; x_{-i})$$

$$\text{Οπότε: } \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} f(x_i + t(x'_i - x_i); x_{-i}) = \sum_{\alpha_i} (x'_{\alpha_i} - x_{\alpha_i}) \overbrace{u_i(\alpha_i; x_{-i})}^{v_i(x)} = \langle v_i(x), x'_i - x_i \rangle$$

Άρα από τη γραμμικότητα των παραγώγων, θα έχουμε και

$$\left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} f(x + t(x' - x)) = \sum_{i \in \mathcal{N}} \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} f(x_i + t(x'_i - x_i); x_{-i}) = \sum_{i \in \mathcal{N}} \langle v_i(x), x'_i - x_i \rangle = v(x)$$

Αντιστρόφως, η παραπάνω συνθήκη συνεπάγεται άμεσα ότι η  $f$  είναι γραμμική ως προς κάθε  $x_i$  & το γεγονός έπεται με αυτήν αντίστροφη βγμάειων.



2) Οχι! Θεωρήστε το παιχνίδι  $T \begin{pmatrix} L & R \\ (0,0) & (-1,1) \\ (3,-1) & (0,-2) \end{pmatrix}$

Αλλάξτε συμβολισμό στα αντίστοιχα  
 σε  $x$  για  $N1$  (αντί  $x_1$ )  
 $y$  για  $N2$  (αντί  $x_2$ )

Είναι εύκολο να δείτε ότι επιδειχεται τη συνάρτηση δυναμικού  $\begin{cases} f(T,L)=0 & f(T,R)=1 \\ f(B,L)=3 & f(B,R)=2 \end{cases}$

Ομοίως, τα μετετα δυνάμιστα ηληρωμίν είναι:

$v_1(x,y) = (-y_R, 3y_L - 2y_R)$  κ'  $v_2(x,y) = (-x_B, x_T - 2x_B)$

Άρα, αναζητούμε συνάρτηση  $p(x_T, x_B, y_L, y_R)$  ζ.ω.  $\frac{\partial p}{\partial x_T} = -y_R$   $\frac{\partial p}{\partial y_L} = -x_B$   
 $\frac{\partial p}{\partial x_B} = 3y_L - 2y_R$   $\frac{\partial p}{\partial y_R} = x_T - 2x_B$

Ομοίως, έχουμε π.χ.  $\frac{\partial^2 p}{\partial y_L \partial x_T} = -1 \neq 1 = \frac{\partial^2 p}{\partial x_T \partial y_L} \Rightarrow$  άσσοο

3) Έχω ότι η  $x(t)$  ακολουθεί τη δυναμική των ανεξαρτητών.

Τότε  $\frac{d}{dt} f(x(t)) \stackrel{EPL}{=} \langle \nabla f(x(t)), \dot{x}(t) \rangle = \sum_i \langle v_i(x(t)), \dot{x}(t) \rangle$   
 $= \sum_{i \in N} \sum_{\alpha_i} x_{\alpha_i}(t) [v_{\alpha_i}(x(t)) - u_i(x(t))] v_{\alpha_i}(x(t))$   
 $= \sum_{i \in N} [\sum_{\alpha_i} x_{\alpha_i} v_{\alpha_i}^2 - (\sum_{\alpha_i} x_{\alpha_i} v_{\alpha_i})^2]$   
 $\geq 0$  με ισότητα μόνο αν η  $x(t)$  στάσιμη (γιατί?)

Συμπεραίνουμε ότι η  $x(t)$  σταθνίσε σε ένα μέγιστο της  $f$ . Ομοίως, αν η  $x(t)$  σταθνίσε, τότε σταθνίσε αναγκαστικά σε ένα ΣΣΙ  $\Rightarrow$  Η  $x(t)$  σταθνίσε σε ΣΣΙ

\* Εδώ υπάρχει μια κρυφή δυσκολία που ήθελα να δω αν θα αναρωθείσατε. Δεν έχει μεγάλη σημασία αυτό το τεχνικό γρήγορο στα πλαίσια της εξέτασης.

Θέμα 6 (Βρείτε το παιχνίδι). Έστω ένα παίγνιο  $2 \times 2$  όπου ο πρώτος παίκτης επιλέγει μεταξύ των στρατηγικών "T" και "B" (top/bottom), ενώ ο δεύτερος παίκτης επιλέγει μεταξύ των στρατηγικών "L" και "R" (left/right). Συμβολίζουμε με  $x$  την πιθανότητα με την οποία ο πρώτος παίκτης παίζει T, και  $y$  την πιθανότητα με την οποία ο δεύτερος παίκτης παίζει L.

Δίνονται οι παρακάτω δυναμικές

$$(1) \dot{x} = x(1-x)(4y-1) \text{ και } \dot{y} = y(1-y)(4x-3)$$

$$(2) \dot{x} = x(1-x)(2y+1) \text{ και } \dot{y} = y(1-y)(2x+1)$$

$$(3) \dot{x} = -3x(1-x)y \text{ και } \dot{y} = -3y(1-y)x$$

Για κάθε μία από τις παραπάνω περιπτώσεις, να βρείτε έναν πίνακα πληρωμών τέτοιο ώστε η δυναμική των αντιγραφών για το παίγνιο να παίρνει την εκάστοτε μορφή. \*

**ΛΥΣΗ:** Στον παραπάνω συμβολισμό, η δυναμική των αντιγραφών γράφεται ως εξής:

$$\begin{aligned} \dot{x} &= x [u_1(T; y) - u_1(B; y)] = x [u_1(T; y) - x u_1(T; y) - (1-x) u_1(B; y)] \\ &= x(1-x) [u_1(T; y) - u_1(B; y)] \end{aligned}$$

κ' ομοίως  $\dot{y} = y(1-y) [u_2(L; x) - u_2(R; x)]$

Άρα, αναζητούμε παιχνίδια με δεδομένο  $\begin{cases} u_1(T; y) - u_1(B; y) \\ u_2(L; x) - u_2(R; x) \end{cases}$

Χωρίς βλάβη ως γενικότητας, μπορούμε να θεωρήσουμε το παίγνιο  $\begin{pmatrix} (0, 0) & (0, b) \\ (a, 0) & (c, d) \end{pmatrix}$  (γιατί?!)

που δίνει  $u_1(T; y) - u_1(B; y) = 0 + 0 - ay - c(1-y) = (c-a)y - c$   
 $u_2(L; x) - u_2(R; x) = 0 + 0 - bx - d(1-x) = (d-b)x - d$

Οπότε έχουμε:

	$(c-a)y - c$	$(d-b)x - d$	Τελικά
Περίπτωση 1	$4y-1$	$4x-3$	$c=1, a=-3, d=3, b=-1$
Περίπτωση 2	$2y+1$	$2x+1$	$c=-1, a=-3, d=-1, b=-3$
Περίπτωση 3	$-y$	$-x$	$c=0, a=1, d=0, b=1$

**Θέμα 7 (Bandidos).** Αυτό το θέμα αφορά μία διαφορετική εκδοχή του αλγορίθμου EXP3 που είδαμε στο μάθημα. Το βασικό πρόβλημα αφορά έναν ανταγωνιστικό ληστή (adversarial multi-armed bandit): κάθε χρονική στιγμή  $t = 1, 2, \dots$ , ο παίκτης επιλέγει μία δράση  $\alpha_t$  από ένα πεπερασμένο σύνολο δράσεων  $\mathcal{A} = \{1, \dots, A\}$ . Ταυτόχρονα, το “περιβάλλον” επιλέγει ένα διάνυσμα πληρωμών  $v_t = (v_{1,t}, \dots, v_{A,t}) \in [0, 1]^A$ , και ο παίκτης λαμβάνει ως πληρωμή τη συνιστώσα  $v_{\alpha_t, t}$  του  $v_t$  που αντιστοιχεί στη δράση  $\alpha_t$  που επέλεξε.

Όπως συζητήσαμε στο μάθημα, αν ο παίκτης επιλέξει τη δράση  $\alpha_t \in \mathcal{A}$  τη χρονική στιγμή  $t$  με βάση τη μεικτή στρατηγική  $x_t \in \mathcal{X} := \Delta(\mathcal{A})$ , η μεταμέλεια του παίκτη ως προς μία σταθερή μεικτή στρατηγική  $p \in \mathcal{X}$  ορίζεται ως

$$\text{Reg}_p(T) = \sum_{t=1}^T \langle v_t, p - x_t \rangle$$

Στο πρόβλημα αυτό υποθέτουμε ότι η μόνη πληροφορία που έχει ο παίκτης τη χρονική στιγμή  $t = 1, 2, \dots$  είναι η πληρωμή  $u_t = v_{\alpha_t, t}$  που έλαβε. Με βάση αυτήν την παρατήρηση, ο παίκτης μπορεί να υπολογίσει τον εκτιμητή σταθμισμένης σημαντικότητας (importance weighted estimator)

$$\hat{v}_{\alpha, t} = \frac{\mathbb{1}\{\alpha = \alpha_t\}}{x_{\alpha, t}} u_t \quad \text{για κάθε } \alpha \in \mathcal{A}, t = 1, 2, \dots \quad (\text{IWE})$$

και ο αλγόριθμος που θα μελετήσουμε είναι ο εξής:

$$\begin{aligned} \text{Μεικτή στρατηγική:} \quad & x_t = (1 - \delta) \Lambda(y_t) + \delta \text{unif} \\ \text{Επιλογή δράσης:} \quad & \alpha_t \sim x_t \\ \text{Βήμα επανάληψης:} \quad & y_{t+1} = y_t + \eta \hat{v}_t \end{aligned}$$

όπου, όπως στην περίπτωση του EXP3:

- Το διάνυσμα  $y_t \in \mathbb{R}^A$ ,  $t = 1, 2, \dots$ , είναι ένα διάνυσμα “βαθμολογίας” των δράσεων του παίκτη, που θεωρούμε ότι αρχικοποιείται ως  $y_1 \leftarrow 0$ .
- Η απεικόνιση  $\Lambda: \mathbb{R}^A \rightarrow \mathcal{X}$  δίνεται από τη σχέση

$$\Lambda(y) = \frac{(e^{y_1}, \dots, e^{y_A})}{e^{y_1} + \dots + e^{y_A}}$$

- Ο συμβολισμός  $\text{unif} := (1/A, \dots, 1/A)$  αναφέρεται στην ομοιόμορφη κατανομή στο  $\mathcal{A}$ .
- Τα  $\delta, \eta > 0$  είναι παράμετροι του αλγορίθμου.

Απαντήστε στα παρακάτω ερωτήματα:

- (1) Υπολογίστε τη μέση τιμή  $\mathbb{E}[\hat{v}_{\alpha, t}]$  του εκτιμητή (IWE) και δείξτε ότι ικανοποιεί τη σχέση

$$\max_{\alpha \in \mathcal{A}} |\hat{v}_{\alpha, t}| \leq \frac{A}{\delta} \quad \text{για κάθε } \alpha = 1, \dots, A.$$

- (2) Θεωρήστε τη συνάρτηση ενέργειας (Fenchel coupling)

$$F(p, y) = \sum_{\alpha \in \mathcal{A}} p_\alpha \log p_\alpha + \log \sum_{\alpha \in \mathcal{A}} \exp(y_\alpha) - \langle y, p \rangle$$

που χρησιμοποιήσαμε στο μάθημα για την ανάλυση των αλγορίθμων εκθετικών/πολλαπλασιαστικών βαρών (exponential/multiplicative weights). Αν  $F_t = F(p, y_t)$ , δείξτε ότι

$$F_{t+1} \leq F_t + \frac{\eta}{1 - \delta} \langle \hat{v}_t, x_t - p \rangle + \frac{\delta \eta}{1 - \delta} \langle \hat{v}_t, p - \text{unif} \rangle + \frac{\eta^2 A^2}{2\delta^2}$$

και χρησιμοποιήστε αυτήν τη σχέση για να δείξετε ότι

$$\frac{\eta}{1 - \delta} \mathbb{E}[\text{Reg}_p(T)] \leq F_1 + \frac{\delta \eta}{1 - \delta} \sum_{t=1}^T \langle v_t, p - \text{unif} \rangle + \frac{\eta^2 A^2}{2\delta^2} T$$

# ΛΥΣΗ:

① Από το  $\mathcal{P}(a_t = b) = x_{b,t}$  έχουμε  $E[\hat{v}_{a,t}] = \sum_{b \in A} x_{b,t} \frac{1 \mathbb{1}(b=a)}{x_{a,t}} v_{b,t} = \cancel{x_{a,t}} \frac{1}{\cancel{x_{a,t}}} v_{a,t} = v_{a,t}$

Επίσης, από  $x_t = (1-\delta) \Lambda(y_t) + \delta \text{unif}$ , θα έχουμε  $x_{a,t} \geq \frac{\delta}{A}$  [από  $\text{unif} = (1/A, \dots, 1/A)$ ]  
 οπότε  $\hat{v}_{a,t} \leq \frac{\max_a v_{a,t}}{\delta/A} \leq \frac{A}{\delta}$  για κάθε  $a \in A, t=1, 2, \dots, T$ .

② Αν το ζο βασικό ήχημα ανάλογος του Hedge / GW, έχουμε ότι:

$$F(p, y+w) \leq F(p, y) + \langle w, \Lambda(y) - p \rangle + \frac{1}{2} \|w\|_{\infty}^2 \quad \forall p \in \Delta(A), y \in \mathbb{R}^A, w \in \mathbb{R}^A$$

Αρα, έχουμε:

$$F_{t+1} \leq F_t + \langle \eta \hat{v}_t, \Lambda(y_t) - p \rangle + \frac{1}{2} \|\eta \hat{v}_t\|_{\infty}^2$$

$$\leq F_t + \eta \langle \hat{v}_t, \frac{x_t}{1-\delta} - \frac{\delta}{1-\delta} \text{unif} - p \rangle + \frac{\eta^2}{2} \max_a |\hat{v}_{a,t}|^2$$

$$\leq F_t + \frac{\eta}{1-\delta} \langle \hat{v}_t, x_t - p \rangle - \frac{\eta \delta}{1-\delta} \langle \hat{v}_t, \text{unif} - p \rangle + \frac{\eta^2 A}{2\delta^2} \quad \square$$

Ανολοθούμε τη συνήθη πορεία:

$$\frac{\eta}{1-\delta} \langle \hat{v}_t, p - x_t \rangle \leq F_t - F_{t+1} - \frac{\eta \delta}{1-\delta} \langle \hat{v}_t, \text{unif} - p \rangle + \frac{\eta^2 A}{2\delta^2}$$

$$\frac{\eta}{1-\delta} \sum_{t=1}^T \langle \hat{v}_t, p - x_t \rangle \leq F_1 - F_{T+1} - \frac{\eta \delta}{1-\delta} \sum_{t=1}^T \langle \hat{v}_t, \text{unif} - p \rangle + \frac{\eta^2 AT}{2\delta^2}$$

$$\frac{\eta}{1-\delta} E[\text{Reg}_p(T)] \leq F_1 + \frac{\eta \delta}{1-\delta} \sum_{t=1}^T \langle \hat{v}_t, p - \text{unif} \rangle + \frac{\eta^2 AT}{2\delta^2}$$

③ Από  $\langle \hat{v}_t, p - \text{unif} \rangle \leq \|\hat{v}_t\|_{\infty} \cdot \|p - \text{unif}\|_1 \leq 1 \cdot 2 = 2$ , έχουμε:

$$E[\text{Reg}_p(T)] \leq \frac{F_1}{\eta} + 2\delta T + \frac{\eta A^2 T}{2\delta^2} \quad \frac{\eta = 1/\eta}{\delta = 1/\eta} \quad O(T^{\frac{1}{2}} + T^{1-\eta} + T^{1-\eta+2\eta})$$

$\Rightarrow$  Εξισώνοντας εκθέτες  $\uparrow$  καταλήγουμε στην επιλογή  $p = 3/4, q = 1/4 \Rightarrow E[\text{Reg}_p(T)] = O(T^{3/4})$   
 γιατί?