

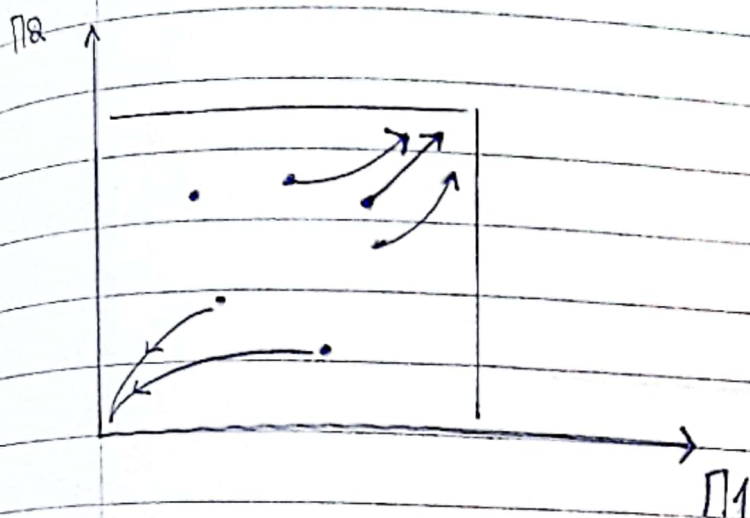
$$\dot{x}_i = x_i \cdot [u_i(x) - u_i(x^*)]$$

ΓΡΑΦΕΙΣ

Βάλια Ευθυμίου

Βασιλική Παυρογεώργου

Δυναμική εκθετικών βερών
(Exponential Weight Dynamics)



Δευτέρα 27/12/23

ναγκόπηση

• Στοιχεία Παιχνιών Πληθυσμού

- Συμμετρικά / Μη συμμετρικά Συνταίριασματα
- Παιχνία Συμφορής
- Ενωίες Ισορροπίας

Δυναμική των αντιγραφών (Replication Dynamics)

- 3 διαφορετικές μορφές / ερμηνείες

$$\dot{x}_i = x_i [u_i(x) - u_i(x^*)]$$

- Παραδείγματα σε 2×2 , $2 \times 2 \times 2$ παιχνίδια

Βασικές Ιδιότητες των RD

- Καλώς τοποθετημένο σύστημα (Well-posed)
Για κάθε αρχική συνθήκη $x(0)$, η RD επιδέχεται μοναδική λύση $x(t)$ με αρχ. συνθ $x(0)$ και η οποία ορίζεται $\forall t \geq 0$ (Picard-Lidelfof)

- Αυτοσυνεπεία: Αν η αρχική συνθήκη $x(0) \in X$ τότε $x(t) \in X \quad \forall t \geq 0$

- Συνέπεια αναπαραγωγής / Εργασία μεταλλάξεων
("Strategies breed true")

- Αν $x_{i,i}(0) > 0 \Rightarrow x_{i,i}(t) > 0 \quad \forall t \geq 0$
- Αν $x_{i,i}(0) = 0 \Rightarrow x_{i,i}(t) = 0 \quad \forall t \geq 0$

Κάθε εδρά του πλεχματος X παραμένει αναλλοίωτη υπό την εξέλιξη της (RD)



Υπάρχει β μοναδικότητα λύσεων για μια αρχική συνθήκη

Αν ο παίκτης i παίξει την $t=0$ την a_i με θετική πιθανότητα αυτό θα ισχύει για πάντα

Δεν θα εμφανιστεί με βεβαιότητα που δεν είχε θετική πιθανότητα την $t=0$!

Απαλοκή Κυριαρχημένων Στρατηγικών (υπό την RD)

Θα κοιτάζουμε αμείβες στρατηγικές που κυριαρχούνται από αμείβες στρατηγικές



$$a_i < b_i \iff$$

$$u_i(a_i, x_{-i}) < u_i(b_i, x_{-i})$$

Ερώτημα Αν $a_i < b_i$, έχουμε $x_{i,i}(t) \rightarrow 0$?
 $t \rightarrow \infty$

Απάντ) Θυμηθείτε την εκθετική αναπαράσταση της (RD)

$$\text{Έστω } y_{i,i} = u_{i,i}(x(t)) = u_i(a_i, x_{-i}(t))$$

Ομοια

$$\dot{y}_{iB_i} = v_{iB_i}(\cdot, x(t)) = u_i(B_i; x_{-i}(t))$$

$$\Rightarrow \dot{y}_{iA_i} - \dot{y}_{iB_i} = [u_i(A_i; x_{-i}(t)) - u_i(B_i; x_{-i}(t))]$$

$$\Rightarrow \text{για } A_i < B_i \quad y_{iA_i} - y_{iB_i} < -m \text{ για κάποιο } m > 0$$

εφόσον
 $\Rightarrow \int dt \quad y_{iA_i} - y_{iB_i} \leq c - mt$

Δύως $\frac{x_{iA_i}}{x_{iB_i}} = \frac{\exp(y_{iA_i})}{\cancel{x}} = e^{(y_{iA_i} - y_{iB_i})}$
 $\frac{\exp(y_{iA_i})}{\cancel{x}} = e^{(y_{iA_i} - y_{iB_i})}$
 $\frac{\exp(y_{iA_i})}{\cancel{x}} = e^{(y_{iA_i} - y_{iB_i})}$
 $\frac{\exp(y_{iA_i})}{\cancel{x}} = e^{(y_{iA_i} - y_{iB_i})}$

$$\leq e^{(c - mt)} \Rightarrow x_{iA_i}(t) \rightarrow 0 \text{ ΕΚΘΕΤΙΚΑ / ΧΡΗΣΟΥΡΑ. } \square$$

Στρατηγική / Γεωμετρία για την (FRD)

◦ Στρατηγικός Χρ/γυός: ΕΓΩ x^* ΣΣΙ Nash
τότε $u_{iA_i}(x^*) \geq u_{iB_i}(x^*) \quad \forall A_i \in \text{Supp}(x_i^*)$
και $\forall B_i \in A_i$

1^ο ερώτημα Είναι τα ΣΣΙ Στάσιμα?

Απάντηση αν $x(0)$ είναι Nash, ισχύει ότι $x(t)$ Nash $\forall t$?

Απάντηση Ναι

Από την Γεωμετρία Nash έχουμε

$$u_i(A_i, x_{-i}^*) = u_i(A_i', x_{-i}^*) \quad \forall A_i, A_i' \in \text{Supp}(x_i^*)$$

$$\Rightarrow u_i(A_i, x_{-i}^*) = u_i(x^*) \quad \forall A_i \in \text{Supp}(x_i^*)$$

$$\sum_{i=1}^n (RD)_i: x_{i+1} = x_{i+1} \left[\underbrace{u_i(a_i; x_{-i}) - u_i(x)}_{RD(x)_i} \right]$$

$$RD_{i+1}(x^*) = x_{i+1}^* \left[u_i(a_i; x_{-i}^*) - u_i(x^*) \right]$$

= 0 αν $a_i \notin \text{supp}(x_{i+1}^*)$

= 0 αν $a_i \in \text{supp}(x_{i+1}^*)$

Ευσταθία ΣΣΙ Θα λέμε ότι το

σημείο x^* είναι

ευσταθές κατά Lyapunov όταν \forall περιοχή U του x^* στο X υπάρχει περιοχή U' του x^* στο X τ.ω

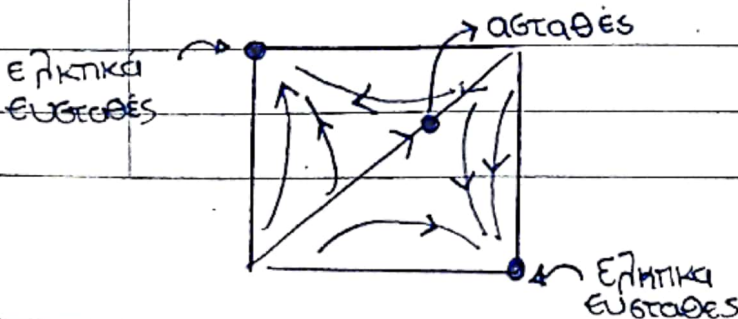
$$\text{Αν } x(0) \in U' \Rightarrow x(t) \in U \quad \forall t \geq 0$$

~~Ασυμπτωτικά ευσταθές~~ (ελκτικό) όταν επι-
δέχεται μια περιοχή U στο X τ.ω

$$x(0) \in U \Rightarrow \lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = x^*$$

Ασυμπτωτικά ευσταθές θα λέμε ότι το x^*
είναι ασυμ. ευστ. όταν είναι ευσταθές
 \cap ελκτικό

Σχόλιο Υπάρχουν σημεία που είναι ελκτικά
αλλά όχι ευσταθή (πχ μαγνητικό δίπολο)



Αρα αν

$$x(0) \text{ Nash} \Rightarrow RD_{i+1}(x(0)) = 0$$

Fact

Πάντα σε κριτά
πολύτοπα έχουμε

$$\# \text{ευσταθών} - \# \text{αστάθων} = +1$$

$$U' \subseteq U$$

→ Αν ξεκινήσω κοντά στο x^* παραμένω κοντά στο x^*

→ Αν ξεκινήσουμε κοντά στο x^* συγκλίνουμε στο x^* .

Ηλικό Θεώρημα της Εφελκτικής Θ. Παιχνιδιών (Folk Theorem)

Θεώρημα Εστω πεπρωμένο παιχνίδι $\Gamma \equiv \Gamma(N, A, u)$.

Τότε η δυναμική (RD) μη-συμμετρικά έχει τις εξής ιδιότητες

(I) Αν $x^* \in X$ Nash, τότε x^* σταθίμο υπό RD

(II) Αν \exists τροχιά $x(t)$ της (RD) με μήκρες στήριγμα: $\text{supp}(x(0)) = A$ και $\lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = x^*$,

τότε το x^* είναι Nash.

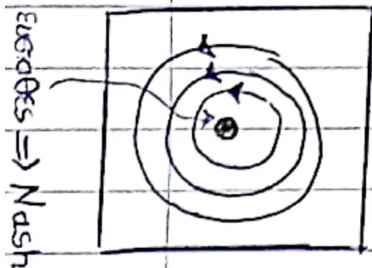
(III) Αν το x^* είναι ευστάθες (κατά Lyapunov) τότε είναι Nash

→ Το αντίστροφο

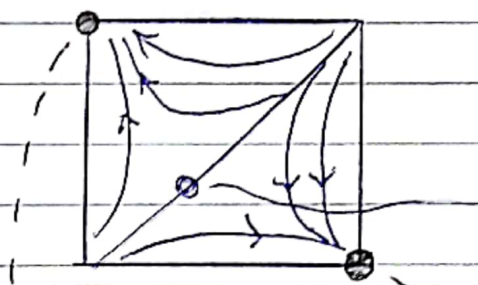
δεν ισχύει γενικά

(IV) Το σημείο x^* είναι αγωπτιωτικά ευστάθες \iff είναι σημείο jungias ισορροπίας

(βλ. Battle of Sexes)



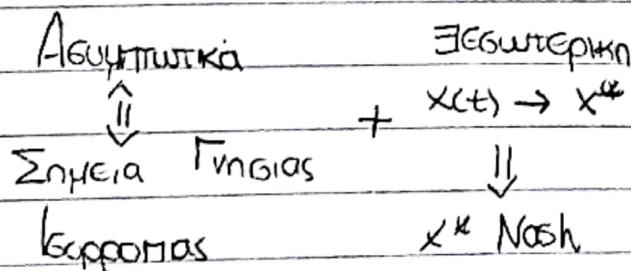
Ευστάθες \implies Nash



→ Nash αλλά όχι ευστάθες!!

Matching Pennies

Battle of the Sexes

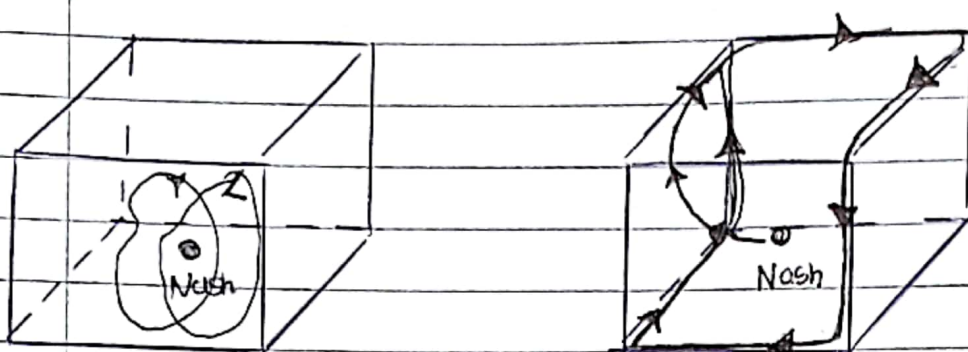


💡 Το (IV) μας λέει ότι δεν υπάρχει εσωτερικό σημείο μεικής στρατηγικής Nash που να είναι αγωπτιωτικά ευστάθες

Προσμοίσεις

① Δεν είναι όλα τα Nash "ισα και ομοια"
 Τα σημεία μείκτης ισορροπίας είναι εγγενώς
 λιγότερο ευσταθή

② Η (RD) μπορεί να μη συχκλίνει



Επιαναληπτική (Recurrent)

Συμπεριφορά



Οι τροχιές επανέρχονται
 "κοντά" στο σημείο από όπου
 ξεκίνησαν

"Παροδική" (Transient)

↳ Οι τροχιές ξεκινάνε
 την αρχική θέση και
 συχκλίνουν σε κάποιο
 "ετεροκλινικό" κύκλο

Μάθηση σε ανοικτά περιβάλλοντα

(online learning)

Ακολουθία γεγονότων (Sequence of facts)

Σε $\forall t \geq 0$:

→ Single Agent

- Ο παίκτης επιλέγει μείκτη στρατηγική x_t ,
 $x_t \in \mathcal{X} \equiv \Delta(A)$

- Το περιβάλλον καθορίζει το διάνυσμα
 πληρωμών $v_t \in \mathbb{R}^A$ που συναντά ο παίκτης
 την t

- Η μείκτη πληρωμή του παίκτη είναι $u_t = \langle v_t, x_t \rangle$

Διαφορές με το Παιχνιοθεωρητικό Μοντέλο

① Στα παιχνίδια $u_{i,t} = v_i(x(t))$ καθορίζεται
σimo το
παιχνιο

Εδω το v_t είναι αυθαιρετο [v_t συνεχές στο t]

② Εστιάζουμε σ' έναν παίκτη και αχνουμε τον μηχανισμό που καθορίζει το v_t

③ Ερρήλιση παιχνιδιού \Rightarrow " $\Sigma \Sigma I$ " "
"κυριορρημένες στρατηγικές" κλπ... ΔΕΝ
ορίζονται (ΔΕΝ ΕΧΟΥΝ νόημα).

Η Ειβολα της μεταμέλειας (Regret)

$$\text{Reg}_p(T) = \int_0^T [u_t(p) - u_t(x_t)] dt$$

μεταμέλεια ως
προς p

πε $X = \Delta(A)$
σημείο αναφοράς

μεικτο πληρωμο
τη στιγμή t

Καθολική Μεταμέλεια

$$\text{Reg}(T) = \max_{p \in X} (\text{Reg}_p(T))$$

Στρατηγική άνευ μεταμέλειας (no-regret)

θα λεμε οτι η δυναμική x_t είναι άνευ
μεταμέλειας όταν $\text{Reg}(T) \in o(T)$

σημειών όταν $\sup \left(\frac{\text{Reg}(T)}{T} \right) \rightarrow 0$

Δηλαδή n x_t είναι αβωηππωηηκή τοςο
 καλὴ οσο οποιαδοσση μεηκη $g/p/kn$ $p \in \mathcal{X}$

Βασικό ερώτημα Πως φτιαχνουμε δυνα-
 μικές στρατηγικές $x_t \in \mathcal{X}$, $t > 0$
 no-regret?

Συγκεκριμένα: Είναι η (RD) no-regret?
 "Exponential Weights"

↳ EW formulation: $\dot{y}_t = v_t$

$$y(t) = \int_0^t v(s) ds$$

$$x_a(t) = \frac{\exp(y_a(t))}{\sum_B \exp(y_B(t))}$$

• Εστω μεηκη $g/p/kn$ $p \in \mathcal{X}$

• $\text{Reg}_p(T) = \int_0^T [u_t(p) - u_t(x_t)] dt$

$$= \int_0^T \langle v_t, p - x_t \rangle dt$$

$$\Rightarrow \frac{d}{dt} (\text{Reg}_p(t)) = \langle v_t, p - x_t \rangle$$

$$= \langle \dot{y}_t, p - x_t \rangle = \frac{d}{dt} [\langle y_t, p \rangle] - \dot{\langle y_t, x_t \rangle}$$

Φαχνουμε μια συνάρτηση δυναμικού φ

s.t.w $\frac{d}{dt} \varphi(y_t) = \langle y_t, x_t - p \rangle$

$$\langle \dot{y}_t, \nabla \varphi(y_t) \rangle$$

Αναζητούμε συν/όν $\varphi(y)$ τω

$$\nabla \varphi(y) = x - \rho = \Lambda(y) - \rho$$



• Gibbs $\Lambda(y) = \frac{e^{y \cdot a}}{\sum_B e^{y \cdot b}}$

Αναλυτικά θεωρούμε

$$\frac{\partial \varphi}{\partial y_a} = \frac{\exp(y_a)}{\sum_B \exp(y \cdot b)} - \rho_a$$

Έστω $\varphi(y) = \log \left(\sum_B \exp(y \cdot b) \right) - \langle y, \rho \rangle$

$$\text{Reg}_p(\pi) = \varphi(0) - \varphi(y_t) \stackrel{*}{\leq} \log A$$

$$\leq \log A$$

* Απόδειξη (ασκήση για το σπίτι)