



Gilles Stoltz

Chargé de recherche CNRS
Professeur affilié à HEC Paris

Journée de formation IPR 2013 / Théorie des jeux

Jeux répétés

Convergence vers des ensembles d'équilibres

Contenu

- Équilibres corrélés (jeux en un coup)
- Notion de stratégie dans un jeu répété
- Un outil fondamental : le théorème d'approchabilité de Blackwell
- Minimisation du regret et conséquences : convergences vers des ensembles d'équilibres

Notion d'équilibre corrélé

(illustration sur deux jeux :

guerre des sexes / paix maladroite)

Déf mathématique: $\pi \in \Delta(A \times B)$ est un équilibre corrélé si

$$\forall \varphi: A \times A$$

$$\forall \psi: B \times B$$

$$E_{\pi} [r_1(\varphi(I), J)] \leq E_{\pi} [r_1(I, J)]$$

$$E_{\pi} [r_2(I, \psi(J))] \leq E_{\pi} [r_2(I, J)]$$

Interprétation: Un « médiateur » tire une couple $(I, J) \in A \times B$ selon la loi jointe π et informe $\left\{ \begin{array}{l} J_1 \text{ de } I \\ J_2 \text{ de } J \end{array} \right\}$ en privé.

Aucun joueur n'a intérêt à dévier unilatéralement de l'information / de la recommandation qui lui a été faite.

Rq: Si $\pi = x \otimes y$ où (x, y) est un équilibre de Nash alors π est également un équilibre corrélé

(Nash $\longleftrightarrow$ absence de médiateur / ou: médiateur tire I et J indépendamment selon x et y)

Rq: Eq. corrélé $\longleftrightarrow$ (id, id) est un éq. de Nash pour un certain jeu

Csq: Les paiements obtenus par un équilibre corrélé peuvent être plus satisfaisants que ceux d'un équilibre de Nash, grâce à la coordination rendue possible par l'existence d'un médiateur.

Ex 1 [guerre des sexes]:

	Opera	Foot	$J_2 \text{ ♂}$
Opera	(3, 2)	(1, 1)	
Foot	(0, 0)	(2, 3)	
$J_1 \text{ ♀}$			

$\left\{ \begin{array}{l} 1 \text{ point si son activité préférée} \\ 2 \text{ points si conjoint présent} \end{array} \right.$

(purs)
Equilibres de Nash sont inégaux:
(Opera, Opera) et (Foot, Foot)

Equilibre mixte: cf page suivante

Nash mixte:

$$x = (3/4, 1/4) \text{ et } y = (1/4, 3/4)$$

[on peut vérifier que c'est l'unique]

paiements:

$$3 \times \frac{3}{4} \times \frac{1}{4} + 1 \times \frac{3}{4} \times \frac{3}{4} + 2 \times \frac{1}{4} \times \frac{3}{4} = \frac{24}{16} = \frac{3}{2}$$

↳ $(3/2, 3/2)$: c'est peu!

Equilibres corrélés:

Il y en a plein!
en sont;

$$\begin{pmatrix} 1/2 & 0 \\ 0 & 1/2 \end{pmatrix} \text{ et } \begin{pmatrix} 1/3 & 1/3 \\ 0 & 1/3 \end{pmatrix}$$

paiements respectifs: $(5/2, 5/2)$ et $(2, 2)$

Note:

parmi les équilibres corrélés de la forme
c'est $\begin{pmatrix} 1/2 & 0 \\ 0 & 1/2 \end{pmatrix}$ celui qui mène aux
meilleurs paiements.

$$\begin{pmatrix} \pi_{O/O} & \pi_{O/F} \\ 0 & \pi_{F/F} \end{pmatrix}$$

Note:

il y a d'autres équilibres corrélés que ceux-ci; ex: le Nash mixte!

Ccl:

$$(5/2, 5/2)$$

rend les choses plus égalitaires

ici,

↔

Signal public:

on lance une pièce
et on suit sa décision.

Autre ex. de signal public: feux rouges (pour jeu de la
poule mouillée)

Jeux répétés, notion de stratégies (randomisées)

- On part d'un jeu en un coup, de fonctions de paiement
 $r_1: A \times B \rightarrow \mathbb{R}$ et $r_2: A \times B \rightarrow \mathbb{R}$

- Choix simultanés de $I_t \in A$ et $J_t \in B$, éventuellement au hasard selon $x_t \in \Delta(A)$ et $y_t \in \Delta(B)$ et en se fondant sur les actions passées : (I_s, J_s) $s \leq t-1$.

Une stratégie du joueur 1 est donc une fonction

$$\varphi: \bigcup_{s \in \mathbb{N}} (A \times B)^s \rightarrow \Delta(A)$$

qui à tout passé associe une action mixte, selon laquelle est tirée une action pure.

→ La stratégie, c'est l'essence de la théorie des jeux !

- On s'intéressera aux paiements moyens lorsque $T \rightarrow +\infty$:

$$\frac{1}{T} \sum_{t=1}^T r_1(I_t, J_t) \quad \text{et} \quad \frac{1}{T} \sum_{t=1}^T r_2(I_t, J_t)$$

OBJECTIF DE CET EXPOSÉ :

Montrer que des interactions répétées entre joueurs jouant de « bonnes » stratégies ($\leftrightarrow$ processus évolutionnaires) permettent de converger vers des équilibres (du jeu en 1 coup)

↳ Ça justifie qu'on observe des équilibres dans le monde qui nous entoure... (en économie p.ex.)

Théorie du contrôle / théorie des jeux :

Théorème d'approchabilité de Blackwell (1956)

Fonction vectorielle $m: A \times B \rightarrow \mathbb{R}^d$ (on verra plus tard le lien avec r_1 et r_2)
étendue linéairement à $\Delta(A) \times \Delta(B)$:

$$m(x, y) = \sum_{a \in A} \sum_{b \in B} x_a y_b m(a, b)$$

Objectif joueur 1: faire en sorte que $\frac{1}{T} \sum_{t=1}^T m(I_t, J_t) \rightarrow \mathcal{C}$
(où $\mathcal{C}$ est un ensemble)

Objectif joueur 2: tout faire pour que cette convergence n'ait pas lieu!

↳ Qui va gagner ?

On peut montrer (cf. convergences de martingales ou inégalité de Hoeffding)

que $\left| \frac{1}{T} \sum_{t=1}^T m(I_t, J_t) - \frac{1}{T} \sum_{t=1}^T m(x_t, y_t) \right| \rightarrow 0$ ps

Alors: si (*) $\exists y^* \in \Delta(B) \mid \forall x \in \Delta(A), m(x, y^*) \notin \mathcal{C}$

le joueur 2, en choisissant $y_t \equiv y^*$ à chaque tour assure

que pour toute stratégie du joueur 1, $\frac{1}{T} \sum_{t=1}^T m(x_t, y^*) \not\rightarrow \mathcal{C}$

et même :

$$d\left(\frac{1}{T} \sum_{t=1}^T m(x_t, y^*), \mathcal{C}\right) \geq \delta$$

où $S = \min_{x \in \Delta(A)} d(m(x, y^*), \mathcal{C})$

fonction continue en x et $> 0 \forall x$

En revanche, si (**) $\forall y \in \Delta(B), \exists x \in \Delta(A) \mid m(x, y) \in \mathcal{C}$

alors il y a un espoir: si on vaprit y_t avant de choisir notre x_t , on prendrait x_t tq. $m(x_t, y_t) \in \mathcal{C}$ et emballé c'est joué!

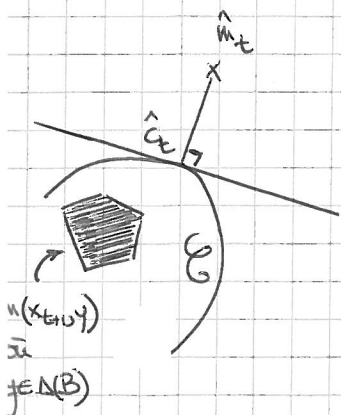
Le choix simultané de x_t et y_t empêche cela, mais la répétition du jeu va nous sauver $\rightarrow$ dans le cas où $\mathcal{C}$ est CONVEXE.

Stratégie: $t \geq 1$, $\hat{m}_t = \frac{1}{t} \sum_{s \leq t} m(x_s, J_s)$

$\hat{c}_t$ = projection euclidienne de $\hat{m}_t$ sur $\mathcal{C}$ convexe

$\exists x_{t+1} \in \Delta(A) \mid \forall y \in \Delta(B), \langle \hat{m}_t - \hat{c}_t, m(x_{t+1}, y) - \hat{c}_t \rangle \leq 0$

$\hookrightarrow$ jouer un tel x_{t+1}



Pourquoi?

Montrer que

cf. valeur d'un certain jeu...



$$\min_x \max_y \langle \hat{m}_t - \hat{c}_t, m(x, y) - \hat{c}_t \rangle \stackrel{?}{\leq} 0$$

$$= \max_y \min_x \underbrace{\langle \hat{m}_t - \hat{c}_t, m(x, y) - \hat{c}_t \rangle}_{\text{par (**) } \exists x \mid m(x, y) \in \mathcal{C}}$$

et cf. proj. orthogonale:

$$\forall c \in \mathcal{C}, \langle \hat{m}_t - \hat{c}_t, c - \hat{c}_t \rangle \leq 0$$

Théorème: Si $\mathcal{C}$ est convexe et sous l'hypothèse (**)

la stratégie ci-dessus assure que $\frac{1}{T} \sum_{t=1}^T m(x_t, J_t) \rightarrow \mathcal{C}$

Cor: Par convergence de martingales / inégalité de Hoeffding, on a également $\frac{1}{T} \sum_{t=1}^T m(I_t, J_t) \rightarrow \mathcal{C}_{ps}$

Éléments de preuve:

$$\begin{aligned} d_{T+1}^2 &\stackrel{\wedge}{=} d\left(\underbrace{\frac{1}{T+1} \sum_{t \leq T+1} m(x_t, J_t)}_{\hat{m}_{T+1}}, \mathcal{C}\right)^2 \leq \left\| \underbrace{\hat{m}_{T+1} - \hat{m}_T}_{\frac{1}{T+1} (m(x_{T+1}, J_{T+1}) - \hat{m}_T)} + \hat{m}_T - \hat{c}_T \right\|^2 \\ &= \underbrace{\|\hat{m}_{T+1} - \hat{m}_T\|^2}_{\leq 4M^2/(T+1)^2} + \underbrace{\|\hat{m}_T - \hat{c}_T\|^2}_{= d_T^2} \\ &\quad + \frac{2}{T+1} \langle \underbrace{m(x_{T+1}, J_{T+1}) - \hat{m}_T}_{-\hat{c}_T + \hat{c}_T}, \hat{m}_T - \hat{c}_T \rangle \end{aligned}$$

Au final:

$$d_{T+1}^2 \leq \left(1 - \frac{2}{T+1}\right) d_T^2 + \frac{4M^2}{(T+1)^2}$$

et par récurrence: $d_T^2 \leq 4M^2/T^2$

≤ 0 (cf. pourquoi) $- d_T^2$

Applications du théorème d'approchabilité:

Minimisation du regret (interne)

& Convergence vers les équilibres
corrélés

oui, je sais, ça fait
"philo", surtout le
"interne"

Le joueur 1 a une stratégie
telle que

$$\limsup \max_{k \in I} \frac{1}{T} \sum_{t=1}^T (r_1(I_t, J_t) - r_1(k, J_t)) \mathbb{1}_{\{I_t = k\}} \leq 0 \quad \text{ps}$$

et donc également

$$(S_1) \quad \limsup \max_{\varphi: A \rightarrow A} \frac{1}{T} \sum_{t=1}^T r_1(\varphi(I_t), J_t) - \frac{1}{T} \sum_{t=1}^T r_1(I_t, J_t) \leq 0 \quad \text{ps}$$

Pourquoi? / Conséquence:

Pourquoi?

Th. d'approchabilité,

$$u: A \times B \rightarrow \mathbb{R}^{A \times A}$$

avec

$$u(i, y) = \left[(r_1(i, y) - r_1(k, y)) \mathbb{1}_{\{i=k\}} \right]$$

$$\hookrightarrow \forall y, \text{ on prend } i^*(y) \in \operatorname{argmax}_k r_1(k, y), \text{ on a:} \quad (40)$$
$$m(i^*(y), y) \in (\mathbb{R}^-)^{A \times A} = \mathcal{C}$$

La CNS de Blackwell est vérifiée pour $x = \text{Dirac en } i^*(y)$.

Conséquence?

Symétriquement le joueur 2 a une stratégie telle que

$$(S_2) \quad \limsup \max_{\psi: B \rightarrow B} \frac{1}{T} \sum_{t=1}^T r_2(I_t, \psi(J_t)) - \frac{1}{T} \sum_{t=1}^T r_2(I_t, J_t) \leq 0 \quad \text{ps}$$

On note $\pi_m = \frac{1}{T} \sum_{t=1}^T \delta_{(I_t, J_t)}$ la loi empirique des couples d'actions joués.

Th: (S1) et (S2) entraînent la convergence de $(\pi_n)_n$ vers l'ensemble des équilibres corrélés:

$$\inf_{\pi \in \text{Corr}} \|\pi_n - \pi\| \rightarrow 0 \quad \text{ps}$$

Rq: Pas de convergence, en général, vers un équilibre corrélé donné.

Preuve: Cf. raisonnement par l'absurde et le fait que $\Delta(A \times B)$ soit compact: il suffit de montrer que toute valeur d'adhérence de (π_n) est dans Corr .
Soit $\pi_{k_n} \rightarrow \pi$:

(S1) se réécrit comme

$$\underbrace{\limsup_{k_n \rightarrow +\infty}}_{\text{vraie limite}} E_{\pi_{k_n}}[r_1(\varphi(I), J)] - E_{\pi_{k_n}}[r_1(I, J)] \leq 0 \quad \text{ps}$$

$$= E_{\pi}[r_1(\varphi(I), J)] - E_{\pi}[r_1(I, J)]$$

et de même par (S2):

$$E_{\pi}[r_2(I, \varphi(J))] - E_{\pi}[r_2(I, J)] \leq 0$$

On a bien $\pi \in \text{Corr}$.

Peut-on converger vers l'ensemble des équilibres de Nash?

- * Algorithmes computationnellement inefficaces (et encore: souvent convergence vers ϵ -Nash), preuves longues et laborieuses...
- * Sauf (bien sûr!) le cas particulier des jeux à somme nulle, $r_1 = -r_2$, où les équilibres de Nash correspondent aux équilibres minmax: on peut montrer que (S1) et (S2) entraînent

$$(\hat{x}_T, \hat{y}_T) = \left(\frac{1}{T} \sum_{t=1}^T \delta_{I_t}, \frac{1}{T} \sum_{t=1}^T \delta_{J_t} \right)$$

↑
convergence du produit des marginales empiriques qui est une quantité moins naturelle...

→ $\mathcal{U}$