

Descente gradient séquentielle  
Application aux bandits linéaires combinatoires

I/ Cadre : décisions séquentielles dans un espace convexe de  $\mathbb{R}^K$

$C$  compact convexe de  $\mathbb{R}^K$

Jeu de prédiction :

- L'environnement choisit des  $f^o$  convexes sous-diff  $l_t: C \rightarrow \mathbb{R}, t \geq 1$ .
  - A chaque  $t \geq 1$ ,
    - \* Le stat choisit  $x_t \in C$  en fonction du passé et essent la perte  $l_t(x_t)$
    - \* La fonction  $l_t$  (ou une partie de cette info) est révélée au statisticien.
- $\uparrow$  info parfaite                       $\uparrow$   $l_t(x_t)$ : bandits

But: minimiser le regret

$$\sum_{t=1}^T l_t(x_t) - \inf_{x \in C} \sum_{t=1}^T l_t(x)$$

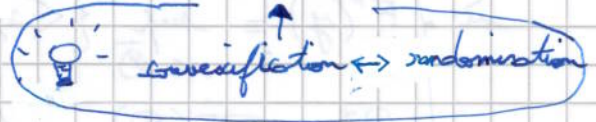
Applications :

- pb usuel : choix <sup>randomisé</sup> d'une action parmi  $K$  actions :  $(e_1, \dots, e_K)$  base canonique de  $\mathbb{R}^K$

$C = \text{conv}(\{e_1, \dots, e_K\}) = K\text{-simplexe} = \text{ensemble des probs sur les } K \text{ actions}$

$$l_t(q) = \langle l_t, q \rangle = \sum_{i=1}^K q_i l_{i,t} = \mathbb{E}_{i \sim q} [l_{i,t}]$$

- randomisation sur une partie  $G \subset \mathbb{R}^K$  de nature combinatoire



Ex:  $G = \{x \in \{0,1\}^K : \sum_{i=1}^K x_i = m\}$  où  $m \in \mathbb{N}^+$ , puis  $C = \text{conv}(G)$ .

→ choix simultané de  $m$  bras (multiple plays: Uchiya et al. '10)  
 Or as: choix de pubs sur une barrière web.

Fonction de gain :  $g_t(x) = \langle g_t, x \rangle = \sum_{i=1}^K x_i g_{i,t}$

de sorte que :  $\forall x \in G, g_t(x) = \sum_{i \in S_x} g_{i,t}$ , où  $S_x = \{i : x_i = 1\}$ .

= nb de clics total associé au choix de pubs  $S_x \subset \{1, \dots, K\}$  si on considère

↳ Ici, le but est de rendre le nb total cumulé de clics  $\sum_{t=1}^T \sum_{i \in S_t} g_{i,t}$  le plus grand possible, et notamment proche de  $\max_{x \in G} \sum_{t=1}^T \sum_{i \in S_x} g_{i,t}$ .

$g_{i,t} = 1$  {l'internaute a cliqué sur la pub  $i$  à l'instant  $t$ }

→ Autre appli : choix d'un chemin de longueur  $m$  de  $A$  vers  $B$  du graphe : Ici,  $G \subset \{x \in \{0,1\}^K : \sum_{i=1}^K x_i = m\}$  et



$\forall x \in G, l_t(x) = \langle l_t, x \rangle = \text{tps de trajet total du chemin } x$   
 si  $l_{i,t} = \text{tps de trajet de l'arête } i$

## II - Descente miroir séquentielle en information parfaite

- Refs : Nemirovski '79, Nemirovski & Judin '83, Beck & Teboulle '03 ...
- Online : Herbster & Warmuth '98 ...
  - Stats : Juditsky et al. '05 ...

Def : Soit  $\mathcal{D} \subset \mathbb{R}^K$  ouvert convexe et  $F: \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$ .

$F$  est dite "de Legendre" si :

- $F$  strictement convexe sur  $\mathcal{D}$
- $\lim_{n \rightarrow +\infty} \|\nabla F(x_n)\| = +\infty$  pour tout  $x \rightarrow \partial \mathcal{D}$ .

Algo : descente miroir séquentielle

- Paramètres :  $C$  compact convexe de  $\mathbb{R}^K$   
 $F: \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$  Legendre, avec  $\mathcal{D}$  ouvert convexe tq  $\mathcal{D} \supset C$  et  $C \cap \mathcal{D} \neq \emptyset$   
 $\eta > 0$  (paramètre d'apprentissage)

- Initialisation :  $x_1 \in C \cap \mathcal{D}$ . (typiquement :  $x_1 \in \underset{x \in C}{\operatorname{argmin}} F(x)$ )

- A chaque ite  $t \geq 1$ ,

(1) Jouer  $x_t$  et observer  $l_t: C \rightarrow \mathbb{R}$ .

(2)  $w_{t+1} = \nabla F^*(\nabla F(x_t) - \eta \nabla l_t(x_t))$  ← descente du gradient sur  $\mathcal{D}^*$  ramenée sur  $\mathcal{D}$  via  $\nabla F^*$

(3)  $x_{t+1} = \underset{y \in C}{\operatorname{argmin}} D_F(y, w_{t+1})$  (N.B. :  $x_{t+1} \in C \cap \mathcal{D}$  car  $F$  Legendre)  
 ← projection de Bregman sur  $C$

où  $F^*(y) = \sup_{x \in \mathcal{D}} \{ \langle x, y \rangle - F(x) \}$  (transformée de Fenchel-Legendre)

•  $\mathcal{D}^* = \nabla F(\mathcal{D})$  (NB : sur  $\mathcal{D}^*$ ,  $\nabla(F^*) = (\nabla F)^{-1}$ , cf [Rockafellar])

•  $D_F(y, x) = F(y) - F(x) - \langle \nabla F(x), y - x \rangle$  pour tout  $(y, x) \in \mathcal{D} \times \mathcal{D}$ .

↑ divergence de Bregman  
 $\geq 0$  et strictement convexe.

[cf illustration page 4]

Rem :

• l'étape (2) n'est bien définie que si  $\nabla F(x_t) - \eta \nabla l_t(x_t) \in \mathcal{D}^*$  (hyp)

• l'étape (3) est une projection de  $w_{t+1} \in \mathcal{D}$  sur  $C \subset \mathcal{D}$ .

• Exemples : \*  $\mathcal{D} = \mathbb{R}^K$ ,  $F(x) = \frac{1}{2} \|x\|_2^2$  m.  $\nabla F = \operatorname{id} = \nabla F^*$   
 $D_F(y, x) = \frac{1}{2} \|y - x\|_2^2$   
 étape (2) : descente de gradient usuelle, étape (3) vide.

\*  $\mathcal{D} = ]0, +\infty[^K$ ,  $F(x) = \sum_{i=1}^K x_i \ln x_i - \sum_{i=1}^K x_i$  (entropie négative)

alors  $\nabla F(x) = (\ln x_i)_{1 \leq i \leq K}$  et  $\nabla F^*(y) = (\nabla F)^{-1}(y) = (e^{y_i})_{1 \leq i \leq K}$  (2)

$$\text{et } D_F(y, x) = \sum_{i=1}^K \gamma_i \ln \frac{\gamma_i}{x_i} = \sum_{i=1}^K (\gamma_i - x_i)$$

Dans le cas où  $C = \Delta(K) := \{y \in \mathbb{R}_+^K : \sum_{i=1}^K \gamma_i = 1\}$ , on a:  $\forall x \in \mathbb{R}_+^{*K}$ ,

$$\operatorname{argmin}_{y \in C} D_F(y, x) = \operatorname{argmin}_{y \in \Delta(K)} \left\{ \sum_{i=1}^K \gamma_i \ln \frac{\gamma_i}{x_i / \|x\|_1} \right\} = \operatorname{argmin}_{y \in \Delta(K)} \text{KL}(y, \frac{x}{\|x\|_1}) = \frac{x}{\|x\|_1}$$

D'où :

$$\left. \begin{array}{l} \text{étape (2)} : w_{j,t+1} = w_{j,t} e^{-\eta \nabla_j l_t(x_t)} \\ \text{étape (3)} : x_{t+1} = \frac{w_{t+1}}{\|w_{t+1}\|_1} \end{array} \right\} \begin{array}{l} \text{On retrouve donc les poids} \\ \text{exponentiels :} \\ w_{j,t+1} = \frac{\exp(-\eta \sum_{s=1}^t \nabla_j l_s(x_s))}{\sum_{j=1}^K \exp(-\eta \sum_{s=1}^t \dots)} \end{array}$$

Formulation proximale : l'étape (2) est équivalente à

$$w_{t+1} \in \operatorname{argmin}_{w \in \mathcal{D}} \left\{ \underbrace{l_t(x_t) + \langle \nabla l_t(x_t), w - x_t \rangle}_{\text{approx 1<sup>ère</sup> ordre de } l_t} + \frac{D_F(w, x_t)}{\eta} \right\}$$

Théorème 1: majoration du regret de l'algo de descente miroir séquentielle

Soit  $C$  un compact convexe de  $\mathbb{R}^K$   
 $F: \mathcal{D} \rightarrow \mathbb{R}$   $\mathcal{L}$ egendre, avec  $\mathcal{D}$  ouvert convexe tq  $\mathcal{D} \supset C$  et  $C \cap \mathcal{D} \neq \emptyset$ .  
 $\eta > 0$ .

Alors, l'algorithme de descente miroir séquentielle calibré avec  $\eta > 0$  vérifie :  $\forall x \in C$ ,

$$\sum_{t=1}^T l_t(x_t) - \sum_{t=1}^T l_t(x) \leq \frac{D_F(x, x_1)}{\eta} + \frac{1}{\eta} \sum_{t=1}^T D_{F^*}(\nabla F(x_t) - \eta \nabla l_t(x_t), \nabla F(x_t))$$

Preuve : par convexité, (sous-gradient)

$$\sum_{t=1}^T (l_t(x_t) - l_t(x)) \leq \sum_{t=1}^T \langle \nabla l_t(x_t), x_t - x \rangle$$

Or, d'après l'étape (2) et  $\nabla F^* = (\nabla F)^{-1}$  sur  $\mathcal{D}^*$ , on a

$$\nabla F(w_{t+1}) = \nabla F(x_t) - \eta \nabla l_t(x_t)$$

$$\begin{aligned} \text{d'où } \langle \eta \nabla l_t(x_t), x_t - x \rangle &= \langle \nabla F(x_t) - \nabla F(w_{t+1}), x_t - x \rangle \\ &= D_F(x, x_t) + D_F(x_t, w_{t+1}) - D_F(x, w_{t+1}) \quad (*) \end{aligned}$$

car  $\forall (x, y, z) \in \mathcal{D} \times \mathcal{D}^2$ ,  $D_F(x, y) = D_F(x, z) + D_F(z, y) - \langle \nabla F(z) - \nabla F(y), y - x \rangle$

(appliquée avec  $z = x_t$ ,  $y = w_{t+1}$  et  $x = x$ )

En  $x_{t+1} \in \operatorname{argmin}_{y \in C} D_F(y, w_{t+1}) = \text{projeté de Bregman sur } C$

donc (inégalité de Pythagore généralisée) :

$$\forall x \in C, D_F(x, w_{t+1}) \geq D_F(x, x_{t+1}) + D_F(x_{t+1}, w_{t+1})$$

En injectant dans (\*), il vient :

$$\langle \eta \nabla l_t(x_t), x_t - x \rangle \leq D_F(x, x_t) + D_F(x_t, w_{t+1}) - D_F(x, x_{t+1}) - \underbrace{D_F(x_{t+1}, w_{t+1})}_{\geq 0}$$

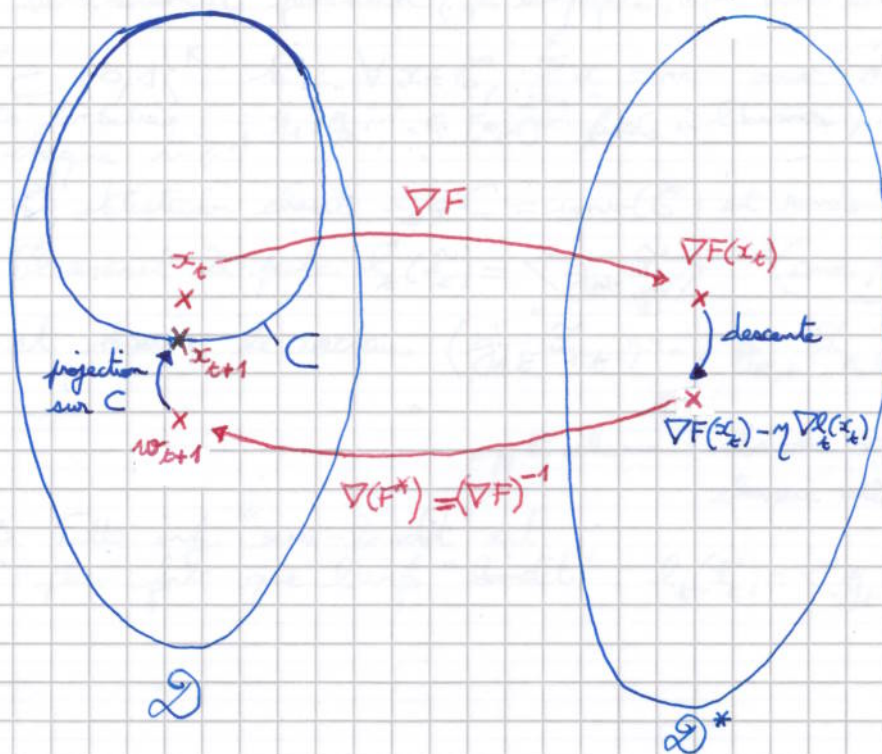
téléscopique

$$\begin{aligned} \text{On a } \sum_{t=1}^T \langle \eta \nabla l_t(x_t), x_t - x \rangle &\leq \sum_{t=1}^T (D_F(x, x_t) - D_F(x, x_{t+1})) + \sum_{t=1}^T D_F(x_t, w_{t+1}) \\ &= D_F(x, x_1) - \underbrace{D_F(x, x_{T+1})}_{\geq 0} + \sum_{t=1}^T D_F(x_t, w_{t+1}) \end{aligned}$$

On conclut en remarquant que

$$\begin{aligned} D_F(x_t, w_{t+1}) &= D_{F^*}(\nabla F(w_{t+1}), \nabla F(x_t)) \\ &= D_{F^*}(\nabla F(x_t) - \eta \nabla l_t(x_t), \nabla F(x_t)) \text{ d'après étape (2). } \end{aligned}$$

### Illustration de la descente miroir séquentielle



### III - Application aux bandits linéaires combinatoires

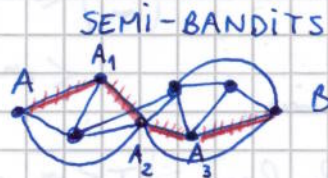
Refs: Cesa-Bianchi & Lugosi (2005), Strehl et al. (2005).

#### Jeu de prévision:

- Paramètre:  $G \subset \{0,1\}^K$  tq  $\forall x \in G, \sum_{i=1}^K x_i = m$  avec  $m \in \mathbb{N}^*$  connu.
- Initialisation: l'environnement choisit à l'avance des vecteurs de pertes  $\underline{l}_t \in [0,1]^K$  (on posera  $l_t(x) = \langle \underline{l}_t, x \rangle$  pour tout  $x \in \mathbb{R}^K$ ),  $t \geq 1$ .
- Et chaque date  $t \geq 1$ ,
  - \* Le statisticien choisit  $x_t \in C = \text{conv}(G)$  en fonction du passé  $\mathcal{F}_{t-1}$  et tire aléatoirement  $\tilde{x}_t \in G$  tel que  $E[\tilde{x}_t | \mathcal{F}_{t-1}] = x_t$ .
  - \* Il encourt alors la perte  $l_t(\tilde{x}_t) = \langle \underline{l}_t, \tilde{x}_t \rangle$  et observe les valeurs  $l_{i,t}$  pour tout  $i$  tq  $\tilde{x}_{i,t} = 1$  (correspond aux bras joués à l'instant  $t$ ); autrement dit, le statisticien observe le vecteur  $(l_{i,t}, \tilde{x}_{i,t})_{1 \leq i \leq K} \in [0,1]^K$ .

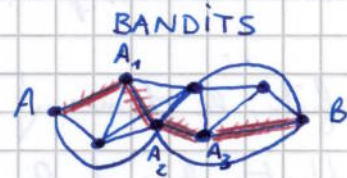
Rem: l'observation du vecteur  $(l_{i,t}, \tilde{x}_{i,t})_{1 \leq i \leq K}$  est qualifiée d'information "semi-bandits". Cette inf est plus forte que la seule observation de  $\sum_{i=1}^K l_{i,t} \tilde{x}_{i,t} = \langle \underline{l}_t, \tilde{x}_t \rangle$  qui correspond au cas des bandits linéaires.

Ex:



Et chaque date  $t \geq 1$ , on observe les temps de trajets  $l_{i,t}$  des arêtes  $i$  parcourues ( $\Leftrightarrow \tilde{x}_{i,t} = 1$ )  
Sur l'ex: durée  $(A \rightarrow A_1)$ , durée  $(A_1 \rightarrow A_2)$ , durée  $(A_2 \rightarrow A_3)$  et durée  $(A_3 \rightarrow B)$

versus



Et chaque date  $t \geq 1$ , on observe le temps de trajet total  $\sum_{i: \tilde{x}_{i,t}=1} l_{i,t}$  du chemin  $\tilde{x}_t$  parcouru.  
Sur l'ex: durée  $(A \rightarrow A_1 \rightarrow A_2 \rightarrow A_3 \rightarrow B)$ .

On ne traitera ici que le cas "semi-bandits" linéaires, mais le pb des bandits linéaires est également abordable.

Comment se ramener au cas de l'information parfaite?  $\Rightarrow$  On estime le gradient  $\nabla l_t(x_t) = \underline{l}_t$ .

On estime  $l_{i,t}$  par  $\tilde{l}_{i,t} = \frac{l_{i,t} \tilde{x}_{i,t}}{x_{i,t}} = \begin{cases} \frac{l_{i,t}}{x_{i,t}} & \text{si } \tilde{x}_{i,t} = 1 \text{ (bras } i \text{ joué à l'instant } t) \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$

On vérifie immédiatement que  $E[\tilde{l}_{i,t} | \mathcal{F}_{t-1}] = \frac{l_{i,t}}{x_{i,t}} E[\tilde{x}_{i,t} | \mathcal{F}_{t-1}] = l_{i,t}$   
 $\Rightarrow$  estimateur sans biais.

L'algorithme de descente miroir séquentielle vu en section II a été étudié pour toute suite  $l_1, l_2, l_3, \dots$  de fonctions de pertes convexes et sous-différentiables.

Pour alors donc pouvoir appliquer trajectorialement (pour tout tirage  $\omega \in \Omega$ ) l'algo de descente miroir séquentielle avec les fonctions de pertes

$$\langle \tilde{l}_1, \cdot \rangle, \langle \tilde{l}_2, \cdot \rangle, \langle \tilde{l}_3, \cdot \rangle, \dots$$

Théorème 2: l'algorithme de descente miroir séquentielle appliqué aux fonctions de pertes  $\langle \tilde{l}_t, \cdot \rangle, t \geq 1$ , avec  $G = \{x \in \{0,1\}^K : \sum_{i=1}^K x_i = m\}$ ,  $x_1 = (\frac{m}{K}, \dots, \frac{m}{K})$  et  $F: \mathbb{R}_+^K \rightarrow \mathbb{R}$  vérifie:

$$x \mapsto \sum_{i=1}^K x_i \ln x_i - \sum_{i=1}^K x_i$$

$$\mathbb{E} \left[ \sum_{t=1}^T \langle \tilde{l}_t, \tilde{x}_t \rangle \right] - \inf_{x \in G} \sum_{t=1}^T \langle \tilde{l}_t, x \rangle \leq \frac{m}{\eta} \ln \frac{K}{m} + \frac{\eta}{2} \sum_{t=1}^T \sum_{i=1}^K \mathbb{E} [x_{i,t} \tilde{l}_{i,t}^2]$$

$$\leq \sqrt{2TKm \ln \frac{K}{m}}$$

où la  $\frac{1}{2}$ -ineégalité est vraie avec  $\eta = \sqrt{\frac{2m}{TK} \ln \frac{K}{m}}$ .

Rem: on retrouve la borne en  $\sqrt{TK \ln K}$  des bandits usuels (correspond à  $m=1$  et  $G = \{e_1, \dots, e_K\} =$  sommets du simplexe).

Ce terme de complexité  $m \ln \frac{K}{m}$  correspond à  $\ln \binom{K}{m} \leq \ln \left[ \left( \frac{eK}{m} \right)^m \right] \leq m \ln \left( \frac{eK}{m} \right)$ .

En fait, le terme  $\sqrt{\ln \frac{K}{m}}$  n'est pas nécessaire, car d'autres choix de la fonction  $F$  conduisent à la borne  $\sqrt{TKm}$ ; cf. le survey de Bubeck et Cesa-Bianchi (p. 73-81).

Preuve: D'après le thm 1 et la remarque qui précède le thm 2, on a:  $\forall x \in C,$

$$(*) \text{ p.s. } \sum_{t=1}^T \langle \tilde{l}_t, x_t \rangle \leq \sum_{t=1}^T \langle \tilde{l}_t, x \rangle + \frac{D_F(x, x_1)}{\eta} + \frac{1}{\eta} \sum_{t=1}^T D_{F^*}(\nabla F(x_t) - \eta \tilde{l}_t, \nabla F(x_t))$$

Majors les deux derniers termes. Après quelques manipulations élémentaires sur

$$F(x) = \sum_{i=1}^K x_i (\ln x_i - 1), \text{ on obtient: } \nabla F(x) = (\ln x_i)_{1 \leq i \leq K}, \nabla(F^*)(y) = (\nabla F)^*(y) = (e^{y_i})_{1 \leq i \leq K}$$

$$\forall y, z \in \mathbb{R}^K, \quad F^*(y) = \sum_{i=1}^K e^{y_i} \text{ et } D_{F^*}(z, y) = \sum_{i=1}^K (e^{z_i} - e^{y_i}) - \sum_{i=1}^K e^{y_i} (z_i - y_i)$$

D'où:

$$\bullet D_F(x, x_1) = \sum_{i=1}^K x_i \ln \frac{x_i}{x_{i,1}} - \sum_{i=1}^K (x_i - x_{i,1}) \stackrel{= \frac{m}{K}}{\underset{= m - m = 0}{\leq 0}} = \sum_{i=1}^K x_i (\ln x_i + \ln \frac{K}{m}) \leq m \ln \frac{K}{m}$$

(6)

$$\begin{aligned}
\bullet D_{F^*}(\nabla F(x_t) - \eta \tilde{\underline{l}}_t, \nabla F(x_t)) &= D_{F^*}(\ln x_t - \eta \tilde{\underline{l}}_t, \ln x_t) \\
&= \sum_{i=1}^K (x_{i,t} e^{-\eta \tilde{l}_{i,t}} - x_{i,t}) - \sum_{i=1}^K x_{i,t} (-\eta \tilde{l}_{i,t}) \\
&= \sum_{i=1}^K x_{i,t} \left( e^{-\eta \tilde{l}_{i,t}} - (-\eta \tilde{l}_{i,t}) - 1 \right) \\
&\leq \frac{\eta^2 \tilde{l}_{i,t}^2}{2} \text{ car } e^{-x} - 1 \leq \frac{x^2}{2} \text{ pour tout } x \leq 0.
\end{aligned}$$

En injectant les 2 majorations  $\uparrow$  dans  $(*)$ , puis en prenant l'espérance, il vient:  $\forall x \in C$ ,

$$\sum_{t=1}^T E[\langle \tilde{\underline{l}}_t, x_t \rangle] \leq \sum_{t=1}^T \langle E[\tilde{\underline{l}}_t], x \rangle + \frac{m}{\eta} \ln \frac{K}{m} + \frac{\eta}{2} \sum_{t=1}^T \sum_{i=1}^K E[x_{i,t} \tilde{l}_{i,t}^2].$$

Pour conclure, il suffit de remarquer que

$$\bullet E[\langle \tilde{\underline{l}}_t, x_t \rangle | \mathcal{F}_{t-1}] = \langle E[\tilde{\underline{l}}_t | \mathcal{F}_{t-1}], x_t \rangle = \langle \underline{l}_t, x_t \rangle = \langle \underline{l}_t, E[\tilde{x}_t | \mathcal{F}_{t-1}] \rangle = E[\langle \underline{l}_t, \tilde{x}_t \rangle | \mathcal{F}_{t-1}]$$

$$\bullet E[\tilde{\underline{l}}_t] = E[E[\tilde{\underline{l}}_t | \mathcal{F}_{t-1}]] = \underline{l}_t. \text{ D'où la 1<sup>ère</sup> inégalité du thm.}$$

$$\text{Car, } E[x_{i,t} \tilde{l}_{i,t}^2 | \mathcal{F}_{t-1}] = E[x_{i,t} \frac{\tilde{l}_{i,t}^2 \tilde{x}_{i,t}^2}{x_{i,t}^2} | \mathcal{F}_{t-1}] \stackrel{\tilde{x}_{i,t} \leq 1}{\leq} \frac{\tilde{l}_{i,t}^2}{x_{i,t}} E[\tilde{x}_{i,t} | \mathcal{F}_{t-1}] = \tilde{l}_{i,t}^2 \leq 1.$$

D'où:

$$E\left[\sum_{t=1}^T \langle \underline{l}_t, \tilde{x}_t \rangle\right] = \inf_{x \in C} \sum_{t=1}^T \langle \underline{l}_t, x \rangle \leq \frac{m}{\eta} \ln \frac{K}{m} + \frac{\eta TK}{2} = \sqrt{2TK m \ln \frac{K}{m}}$$

$$\text{en posant } \eta = \sqrt{\frac{2m}{TK} \ln \frac{K}{m}} \quad \blacksquare$$

Rem: la même étude est valable si les vecteurs de perte  $\underline{l}_t$  sont choisis par un observateur antagoniste (i.e. en fonction du passé  $\mathcal{F}_{t-1} = \sigma(\tilde{x}_1, \dots, \tilde{x}_{t-1})$ ), auquel cas les  $\underline{l}_t$  sont aléatoires (il faut ajouter une espérance autour de  $\langle \underline{l}_t, x \rangle$  ds le thm  $\circledast$ ).

Efficacité algorithmique?

• Même si  $C = \text{conv}(C) = \{q \in [0,1]^K : \sum_{i=1}^K q_i = m\}$  n'est pas un  $K$ -simplexe, on peut sûrement vérifier que l'algo de descente miroir séquentielle avec

la fonction entropie  $F(x) = \sum_{i=1}^K x_i \ln x_i - \sum_{i=1}^K x_i$  donne lieu aux poids exponentiels:

$$x_{i,t} = m \frac{\exp\left(-\eta \sum_{s=1}^{t-1} \tilde{\ell}_{i,s}\right)}{\sum_{j=1}^K \exp\left(-\eta \sum_{s=1}^{t-1} \tilde{\ell}_{j,s}\right)}, \quad 1 \leq i \leq K, \quad t \geq 1.$$

ou encore: 
$$x_{i,t} = m \frac{x_{i,t-1} e^{-\eta \tilde{\ell}_{i,t-1}}}{\sum_{j=1}^K x_{j,t-1} e^{-\eta \tilde{\ell}_{j,t-1}}}$$

donc le calcul itératif des  $x_t \in \mathbb{C}$  ne requiert que  $O(K)$  opérations élémentaires à chaque itération  $t$ .

- Il existe par ailleurs un moyen efficace de tirer aléatoirement  $\tilde{x}_t \in \mathbb{C}$  pour que  $E[\tilde{x}_t | \mathcal{F}_{t-1}] = x_t$ .

(Première idée naïve: puisque  $x_t \in \mathbb{C} = \text{conv}(\mathbb{C})$ , il existe une proba  $q = (q_x)_{x \in \mathbb{C}}$  sur  $\mathbb{C}$  telle que  $x_t = \sum_{x \in \mathbb{C}} q_x x$ . On tire alors  $\tilde{x}_t \sim q$ .  $\rightarrow$  mauvaise complexité algèbre car  $\mathbb{C}$  est gros!

Implémentation efficace du tirage de  $\tilde{x}_t$ : [cf Vichaya et al '10 et Gandhi et al '06]

- On part de  $q_0 = x_t \in \mathbb{C} = \text{conv}(\mathbb{C})$ .
- On construit itérativement des vecteurs  $q_1, q_2, \dots, q_{k_{\text{final}}} \in \mathbb{C}$  tels que

$$E[q_k | q_0, \dots, q_{k-1}] = q_{k-1} \quad \text{et} \quad q_{k_{\text{final}}} \in \mathbb{C} \text{ p.s.} \quad \text{Méthode:}$$

(a)  $q_i = q_0, i = 0$

(b) TANT QUE  $\exists i \in \{1, \dots, K\} : 0 < q_i < 1$  FAIRE

- Choisir  $i \neq j$  tq  $0 < q_i < 1$  et  $0 < q_j < 1$  (existe car  $\sum_{i=1}^K q_i = m \in \mathbb{N}$ )
- Poser  $\alpha = \min\{1 - q_i, q_j\}$  et  $\beta = \min\{q_i, 1 - q_j\}$ .
- Mettre à jour  $q_i$  et  $q_j$  de la façon suivante:

$$(q_i, q_j) \leftarrow \begin{cases} (q_i + \alpha, q_j - \alpha) & \text{avec proba } \frac{\beta}{\alpha + \beta} \\ (q_i - \beta, q_j + \beta) & \text{avec proba } \frac{\alpha}{\alpha + \beta} \end{cases}$$

(c) Poser  $k \leftarrow k+1$  et  $q_k \leftarrow q$

FIN TANT QUE

(c)  $k_{\text{final}} \leftarrow k$

- On renvoie  $\tilde{x}_t = q_{k_{\text{final}}} \in \mathbb{C}$ . Cette randomisation est efficace d'un point de vue algèbre car le nombre d'itérations  $k_{\text{final}}$  vérifie  $k_{\text{final}} \leq K$  (puisque l'une des coordonnées  $q_i$  ou  $q_j$  devient 0 ou 1 à chaque itération).

||| BILAN: à chaque date  $t \geq 1$ , l'obtention de  $x_t$  et  $\tilde{x}_t$  ne requiert que  $O(K)$  opérations élémentaires. (8)



## Extensions du problème (cf survey de Bubeck & Cesa-Bianchi)

- information de type "bandits" au lieu de "semi-bandits"  
→ algo "John's exploration" par ex
- autres compacts convexes  $C \subset \mathbb{R}^K$  (ex: boule euclidienne)
- fonctions de pertes non-linéaires
- etc