

# Modèle des jeux et des mécanismes

Michel de Rougemont

Université Paris II

<http://www.lri.fr/~mdr>



# Plan

## Partie 1

1. Exemples de Jeux et de Mécanismes
2. Jeux à somme nulle
3. Jeux matriciels: équilibres de Nash
4. Calcul des équilibres: Lemke-Howson

## Partie 2

1. Approximation d'équilibres
2. Calcul polynomial d'équilibres de marché
3. Valeur relative pour XML

## I.1 Jeux et Mécanismes

1. Modèle de calculs, adapté à un nombre important d'agents, suivant une fonction d'utilité.
2. Jeux:  $N$  joueurs suivant chacun un but. Quels sont les Equilibres?
3. Mécanismes: observons un équilibre, de quel jeu sommes nous l'équilibre?

# Jeux Matriciels

Dilemme des Prisonniers: deux décisions C (collaborer), D (Trahir)

		<b>II</b>	
		C	D
<b>I</b>	C	(3,3)	(0,4)
	D	(4,0)	(1,1)

$N$  joueurs:  $A(s_1, s_2, \dots, s_N) = (a_1, a_2, \dots, a_N)$

Stratégie du joueur  $j$ ,  $x^j = \begin{pmatrix} x_1 \\ \dots \\ x_k \end{pmatrix}$  tel que  $\sum_i x_i = 1$ . Gain de I:  $(x^1)^T \cdot A \cdot x^2$

Définition:  $(x^1, x^2)$  est un équilibre de Nash, si :

$$\forall x' \quad (x^1)^T \cdot A \cdot x^2 \geq (x')^T \cdot A \cdot x^2 \quad \text{et} \quad \forall y' \quad (x^1)^T \cdot B \cdot x^2 \geq (x^1)^T \cdot B \cdot y'$$

# Exemples de Jeux

MaxSAT

SAT

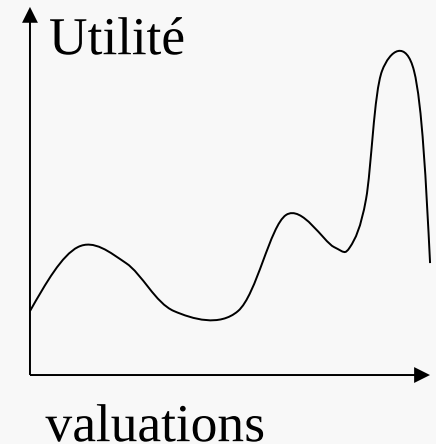
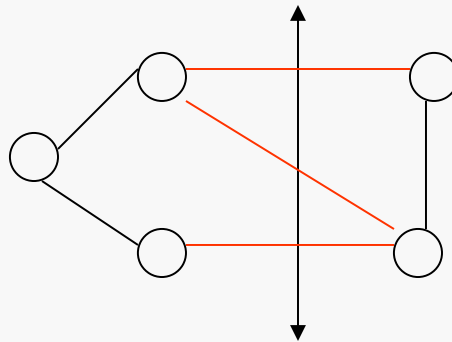


I    II    ...    V

MaxCUT

jeux à N joueurs

Gn



Jeux sous forme extensive

Jeux de vérification. Graphes d'accessibilité.

Jeux logiques: Nord-Est, dames, Echecs.

# Exemple de mécanisme

1. Comment faire la différence entre un vrai mail et un SPAM?
2. Modifications au protocole de mail (pop, smtp)
3. Valeur d'un Email?
4. Mécanismes classiques: enchères

# Valeur proportionnelle aux calculs demandés à Alice par Bob

Modifications au protocole de mail (pop, smtp)

1. A prend un ticket sur la page Web de B. (Entrée  $x$  d'un problème)
2. A calcule  $f(x)=y$
3. A envoie  $y$  et l'Email
4. B vérifie  $y$



# A calcule une fonction polynomiale

A prend un ticket sur la page Web de B.

B : génère un polynôme aléatoire de degré n

B: choisit n+1 valeurs aléatoires  $P(x) = a_1 \cdot x + a_2 x^2 + \dots + a_n x^n$

$$y_1 = P(x_1), y_2 = P(x_2), \dots, y_{n+1} = P(x_{n+1})$$

Ticket =  $(x_1, y_1), (x_2, y_2), \dots, (x_{n+1}, y_{n+1})$

A doit trouver  $P(x)$  à partir du ticket.

Interpolation ou Inversion matricielle



# B vérifie le calcul

B garde  $P(x)$  lorsqu'il génère le ticket.

Vérifier consiste à comparer les coefficients de  $P(x)$  avec ceux envoyés par A.

On peut paramétrer:

le degré, la précision des valeurs aléatoires pour forcer A à calculer 10 minutes 30 minutes....

$$P(x) = a_1 \cdot x + a_2 x^2 + \dots + a_n x^n$$

Interpolation est polynomiale

La vérification est triviale

## 1.2 Jeux à somme nulle

Deux joueurs I et II:

$$\begin{pmatrix} 0 & 2 & -3 & 0 \\ -2 & 0 & 0 & 3 \\ 3 & 0 & 0 & -4 \\ 0 & -3 & 4 & 0 \end{pmatrix}$$



Gain de II = - Gain de I

**Jeu Morra:** chaque joueur cache 1 ou 2 Euros et cherche à deviner le choix de l'autre joueur. Il gagne s'il devine correctement. Si 1 seul joueur gagne, son gain est le montant caché total, payé par l'autre joueur, sinon le gain est de 0

# Gain du Jeu

Gain du jeu :

$$\sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{i,j} x_i y_j$$

Joueur I :

$$\text{Max}_x \text{Min}_y x^T \cdot A \cdot y$$

$$\text{Min}_y x^T \cdot A \cdot y = \text{Min}_j \sum_{i=1}^n a_{i,j} x_i = t$$

Réponse de II peut être pure

$$x^T \cdot A \cdot y = \sum_{j=1}^n y_j \left( \sum_{i=1}^n a_{i,j} x_i \right) \geq \sum_{j=1}^n y_j t = t$$

$$\text{Donc : } \text{Min}_y x^T \cdot A \cdot y \geq t$$

Toute solution pure doit satisfaire

$$\text{Min}_y x^T \cdot A \cdot y \leq \text{Min}_j \sum_{i=1}^n a_{i,j} x_i = t$$

# Stratégie optimale

Conclusion  $t \leq \text{Min}_y \quad x^T \cdot A \cdot y \leq t$

$$\text{Min}_y \quad x^T \cdot A \cdot y = t$$

Joueur II peut jouer une stratégie pure

$$\text{Max} \quad \text{Min}_j \quad \sum_{i=1}^n a_{i,j} \cdot x_i$$
$$\sum_{i=1}^n x_i = 1$$

$$\text{Max} \quad z$$
$$z - \sum_{i=1}^n a_{i,j} \cdot x_i \leq 0$$
$$\sum_{i=1}^n x_i = 1$$

# Stratégie optimale

Jeu de Morra:

$$\begin{array}{rcll} \text{Max} & z & & \\ z + & & -2x_2 + 3x_3 & \leq 0 \\ z + & 2x_1 & & -3x_4 \leq 0 \\ z & -3x_1 & & +4x_4 \leq 0 \\ z & & +3x_2 - 4x_3 & \leq 0 \\ & x_1 & +x_2 & +x_3 +x_4 = 1 \end{array}$$

Solution  $x^* = [0, 3/5, 2/5, 0]$

Résolution par simplex.

# Théorème Minmax

Situation pour le joueur II

$$\text{Min } \text{Max}_i \sum_{j=1}^n a_{i,j} \cdot y_j$$

$$\sum_{j=1}^n y_j = 1$$

$$\text{Min } w$$

$$w - \sum_{j=1}^n a_{i,j} \cdot y_j \leq 0$$

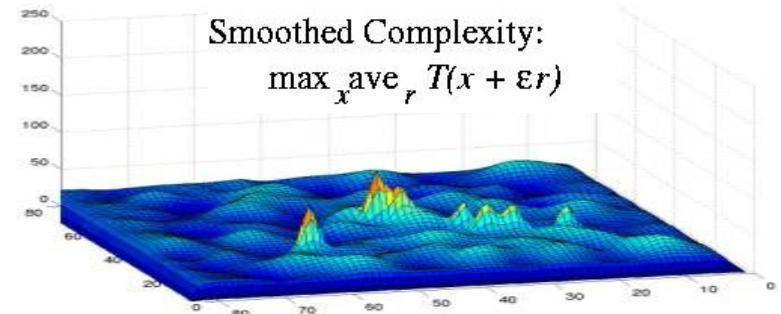
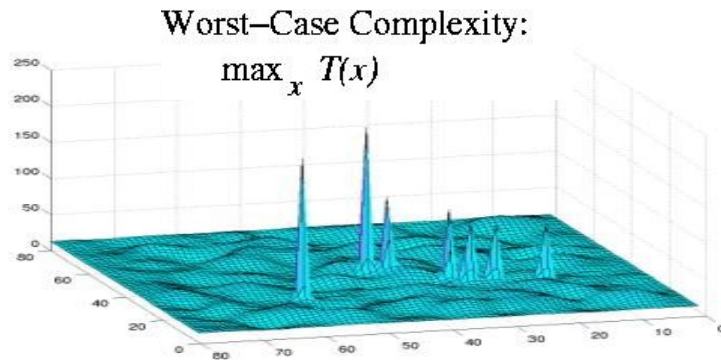
$$\sum_{j=1}^n y_j = 1$$

Problème dual du précédent. Par dualité:

**Théorème** (Von Neuman) :  $\text{Max Min} = \text{Min Max}$

# Analyse du Simplex

D. Spielman, M.I.T., 2001



- Simplex peut être exponentiel.
- Simplex EST polynomial pour la complexité de lissage.
- Application pratique: modifier aléatoirement la matrice  $A$ , et l'algorithme converge plus vite.

## 1.3 Jeux matriciels généraux

Deux joueurs: les gains des I et II sont définis par deux matrices  $A, B$  de même dimension. Pour  $n$  joueurs,  $n$  hypercubes.

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 3 \\ 3 & 3 & 1 \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 2 \\ 4 & 1 & 3 \end{pmatrix}$$

$$\text{Max } x^T \cdot A \cdot y$$

$$\text{Min } e^T \cdot u$$

$$E \cdot x = e$$

$$E^T \cdot u \geq A \cdot y$$

Solution possible:

$$x^* = [1, 0], \quad y^* = [0, 0, 1]$$

Solution  $(x^*, y^*)$  est un équilibre de Nash.



# Jeux matriciels

Par dualité:  $x^T \cdot A \cdot y = e^T \cdot u$  Primal  $\Leftrightarrow$  Dual

$$E \cdot x = e \Rightarrow e^t = x^t \cdot E^t$$

$$\begin{aligned} x^T \cdot A \cdot y &= x^t \cdot E^t \cdot u \\ x^T \cdot (E^t \cdot u - A \cdot y) &= 0 \\ E^t \cdot u - A \cdot y &\geq 0 \end{aligned}$$

Pour le joueur II:

$$\text{Max } x^T \cdot B \cdot y$$

$$F \cdot x = f$$

$$y^T \cdot (F^t \cdot v - B^t \cdot x) = 0$$

$$(F^t \cdot v - B^t \cdot x) \geq 0 \quad \text{par dualité}$$

## C.N.S. pour être un équilibre de Nash

Un couple  $(x,y)$  est un équilibre de Nash ssi il existe  $u,v$  tel que:

$$E.x = e$$

$$F.y = f$$

$$E^t.u - A.y \geq 0$$

$$F^t.v - B^t.x \geq 0$$

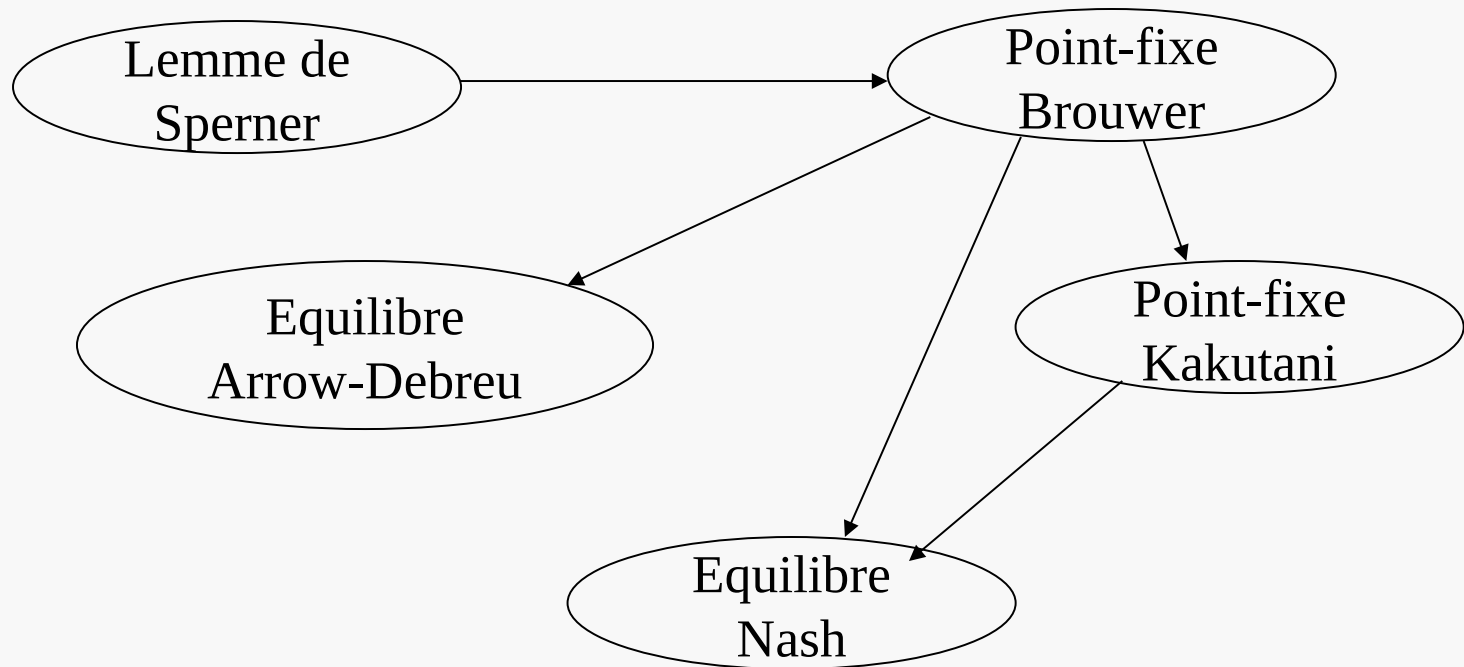
$$x^T.(E^t.u - A.y) = 0$$

$$y^T.(F^t.v - B^t.x) = 0$$

Programme linéaire + contraintes quadratiques de complémentarité.

Simplex + complémentarité = Lemke-Howson

# Existence d'Equilibres

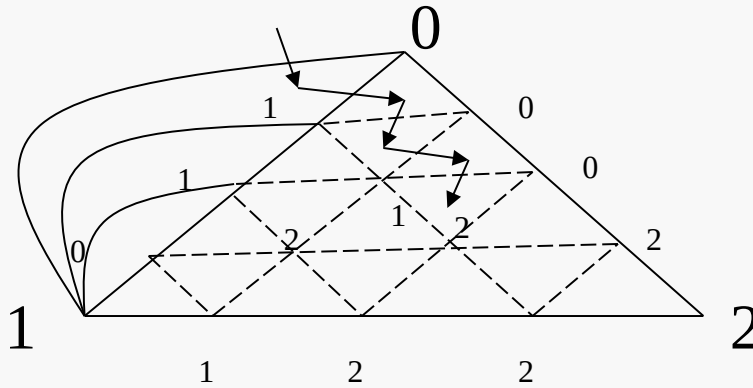


Preuves non-constructives.

# Lemme de Sperner

Etiqueter un simplexe:

- Chaque point frontière ne peut pas avoir l'étiquette du sommet opposé.
- Chaque point intérieur a une étiquette arbitraire.

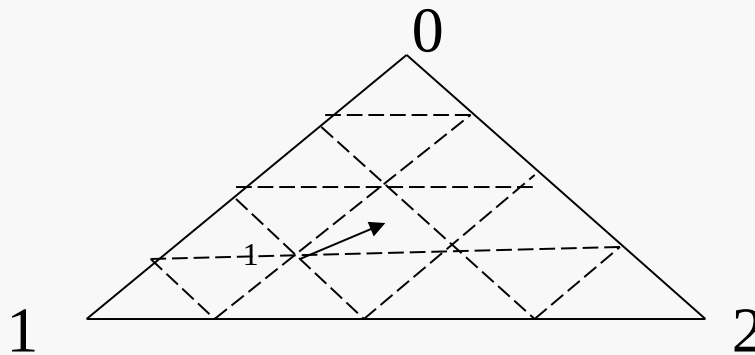


Sperner : il existe un triangle 0-1-2

Commencer sur le côté gauche avec une arête 0-1 qui détermine un triangle qui admet une autre arête 0-1. On parcourt ainsi des triangles 1 seule fois. Il existe un nombre fini de triangles et on doit terminer sur 0-1-2.

# Point fixe de Brouwer

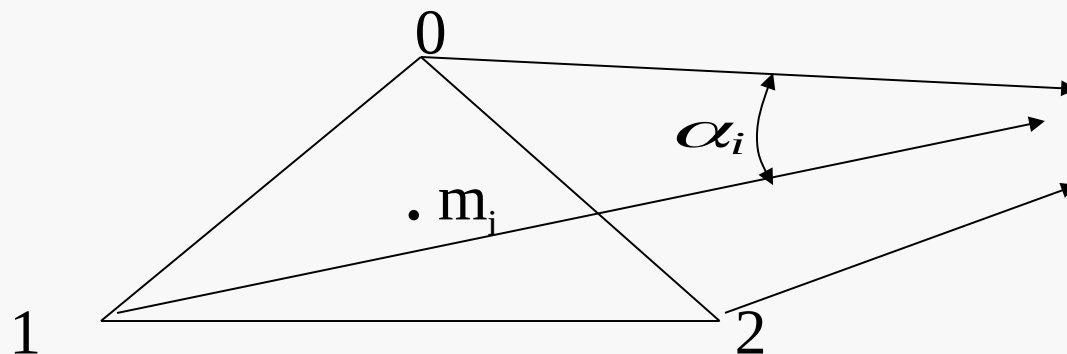
Brouwer: Soit  $\Phi$  une fonction continue sur un  $n$ -simplex.  
Il existe  $x$  tel que  $\Phi(x) = x$ .



Soit  $T_1, T_2, \dots, T_i, \dots$  un découpage en triangles de plus en plus fins.

Déterminer un coloriage en détectant le côté traversé par  $\Phi(x)$ .  
C'est un étiquetage de Sperner. Il existe un triangle  $t_i$  0-1-2 de centre  $m_i$ . Pour une séquence de  $m_i$  il existe une sous-séquence  $x_i$  qui converge vers  $x$ , point fixe.

# Point fixe de Brouwer



Pour une séquence de  $m_j$  il existe une sous-séquence  $x_j$  qui converge vers  $x^*$ .

Si le coloriage est 0-1-2, la situation ci-dessus est impossible, au moins un des angles  $\alpha_i \geq \frac{\pi}{3}$

Continuité de  $f$  implique que  $\Phi(x^*) = x^*$

# Existence de Nash

Soit  $s$  une stratégie pure du joueur  $j$ :

$$d_{j,s} = A_j(p_1, p_2, \dots, p_{i-1}, s, p_{i+1}, \dots, p_n) - A_j(p_1, p_2, \dots, p_{i-1}, p_i, p_{i+1}, \dots, p_n)$$

$$f(p_1, p_2, \dots, p_n) = (p_1', p_2', \dots, p_n')$$

Idée:

$$p_{j,s}' = p_{j,s} + d_{j,s}$$

Pour éviter valeur négative et maintenir une distribution:

$$p_{j,s}' = (p_{j,s} + \text{Max}(d_{j,s}, 0)) / \left( \sum_s p_{j,s} + \text{Max}(d_{j,s}, 0) \right)$$

**Nash est le point-fixe de  $f$ .**

# Equilibre Arrow-Debreu

Entrée:

- Ensemble B d'acheteurs
- Ensemble A de biens divisibles
- Vecteur M de valeurs  $m_i$  entières pour chaque acheteur
- Matrice Utilité:  $u_{i,j}$  donnant l'utilité du produit i pour l'acheteur j.

Sortie: vecteur de prix  $p_i$  pour chaque produit i

- Chaque acheteur maximise son utilité
- Tout est dépensé
- Tout est acheté

$x_i$  est le vecteur de biens achetés par i

$$p \cdot x_i = m_i \quad \sum_i x_{i,j} = a_j$$

$$\text{Max } x_{i,j} \cdot u_{i,j}$$



# Modèle Arrow-Debreu

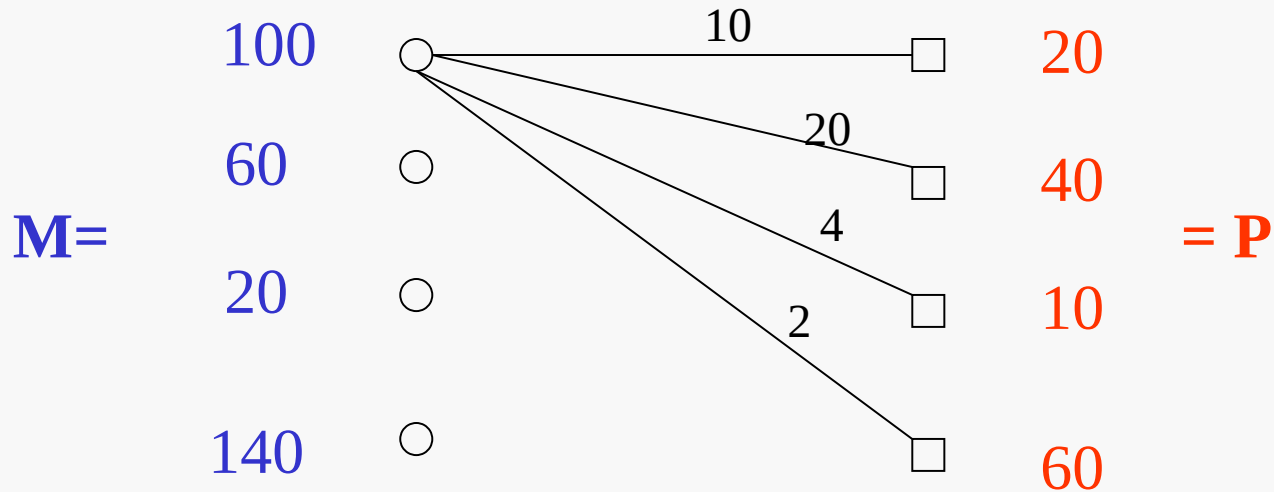
## Entrée:

- A, ensemble de n produits
- B, ensemble de m consommateurs (Buyers)
- $m$ , vecteur entier de ressources  $m_i$
- Utilités, matrice d'entiers  $u_{i,j}$  du cons. i pour le produit j

## Sortie:

- Vecteur de prix  $P_j$
- Allocation  $x_{i,j}$
- Marché s'équilibre: (tout est dépensé et tout est consommé)
- Chaque consommateur maximise son utilité.

# Modèle Arrow-Debreu



**B: Buyers**

**A : Products**

$$\text{Buyer } i : \left( \begin{array}{l} \text{Max } \sum x_{i,j} \cdot u_{i,j} \\ m_i = \sum_j x_{i,j} \cdot p_j \\ x_{i,j} \leq 1 \end{array} \right)$$

**Il existe P, tel que l'allocation de chaque consommateur est optimum.**

# Equilibre Arrow-Debreu

Arrow-Debreu: il existe un vecteur  $p$  qui résout le marché.

Preuve: définir un potentiel pour  $p$ .

- Si la demande trop forte, augmenter  $p$

$$\Phi(p_j) = \frac{p_j + (m_j - \sum_i p_j \cdot x_{i,j})}{C}$$

D'après Brouwer, il existe un point fixe qui résout le marché.

Observations:

- L'équilibre peut-être non calculable au sens des réels (Richter et Wong)
- Algorithme polynomial au sens BSS (Devanur, Papadimitriou, Saberi, Vazirani)

## I.4 Algorithme de Lemke-Howson

Procédure algorithmique pour trouver des équilibres: Simplex+ complémentarité.

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 3 \\ 3 & 3 & 1 \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 2 \\ 4 & 1 & 3 \end{pmatrix}$$

### Algorithme LH

1. Déterminer les points frontières et le graphe LH dans chaque Simplex,
2. Colorier les simplex de I et II avec des couleurs représentant les stratégies pures de I et II,
3. Naviguer à partir de l'origine jusqu'à un couple (x,y) avec toutes les couleurs (Nash).

# Coloriage Shapley dans Lemke-Howson

$M=\{1,2\}$  pour 2 stratégies pures de I

$N=\{3,4,5\}$  pour 3 stratégies pures de II

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 3 \\ 3 & 3 & 1 \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 2 \\ 4 & 1 & 3 \end{pmatrix}$$

Une stratégie  $x$  est coloriée par  $(1,3)$  si  $x=(0,1)$ , i.e. I n'utilise pas la 1ère décision, et 3 est la meilleure réponse de II.

**Théorème** (Nash 1951):  $(x,y)$  est un équilibre pour  $(A,B)$  ssi

$$x_i > 0 \Rightarrow a_i y = \text{Max}_{k \in M} a_k y$$

$$y_i > 0 \Rightarrow b_i x = \text{Max}_{l \in N} b_l x$$

**Théorème:**  $(x,y)$  est un équilibre pour  $(A,B)$  ssi les couleurs de  $x$  et de  $y$  couvrent  $M+N$ .

# Algorithme de Lemke-Howson

LH Graphes dans les simplex de I et II

- Extrémités du simplex

- Points frontières

$$\sum_i x_{i,1} \cdot b_{i,1} = \sum_i x_{i,2} \cdot b_{i,2} \text{ ou } \sum_i x_{i,2} \cdot b_{i,2} = \sum_i x_{i,3} \cdot b_{i,3} \text{ ou}$$

$$\sum_i x_{i,1} \cdot b_{i,1} = \sum_i x_{i,3} \cdot b_{i,3}$$

Exemple :

$$\text{Soit } \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda \\ 1-\lambda \end{pmatrix}$$

$$\text{Soit } \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda \\ \mu \\ 1-\lambda-\mu \end{pmatrix}$$

# Algorithme de Lemke-Howson

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 3 \\ 3 & 3 & 1 \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 2 \\ 4 & 1 & 3 \end{pmatrix}$$

## Colonnes de B:

Colonnes 1,2:  $\lambda + 4(1 - \lambda) = 3\lambda + (1 - \lambda)$  d'où  $\lambda = 3/5$

Pour  $\lambda = 3/5$  valeur = 11/5 pour colonnes 1,2

Pour  $\lambda = 3/5$  valeur = 12/5 pour colonne 3. Non point limite.

Colonnes 2,3:  $3\lambda + (1 - \lambda) = 2\lambda + 3(1 - \lambda)$  d'où  $\lambda = 2/3$

Pour  $\lambda = 2/3$  valeur = 7/3 pour colonnes 1,2

Pour  $\lambda = 2/3$  valeur = 2 pour colonne 1. Point limite.

Colonnes 1,3:  $\lambda + 4(1 - \lambda) = 2\lambda + 3(1 - \lambda)$  d'où  $\lambda = 1/2$

Pour  $\lambda = 1/2$  valeur = 5/2 pour colonnes 1,3

Pour  $\lambda = 1/2$  valeur = 2 pour colonne 2. Point limite.

## Lignes de A:

Lignes 1,2 dans A  $2.\lambda + \mu + 3.(1 - \lambda - \mu) = 3.\lambda + 3.\mu + (1 - \lambda - \mu)$

$$2 = 3\lambda + 4\mu$$

# Algorithme de Lemke-Howson

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 3 \\ 3 & 3 & 1 \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 2 \\ 4 & 1 & 3 \end{pmatrix}$$

## Coloriage LH Graphes dans les simplex de I et II

5 couleurs: (1,2) pour I et (3,4,5) pour II.

Coloriage dans le simplex de I:

*Si*  $x_i = 0$ , point  $(x_1, x_2)$  colorié  $i$  pour  $i = 1$  ou  $2$

Pour un point  $x$ , si colonne  $j$  optimale (B),  
point  $x$  colorié  $j$  ( $j = 3, 4, 5$ )

## Coloriage symétrique pour II

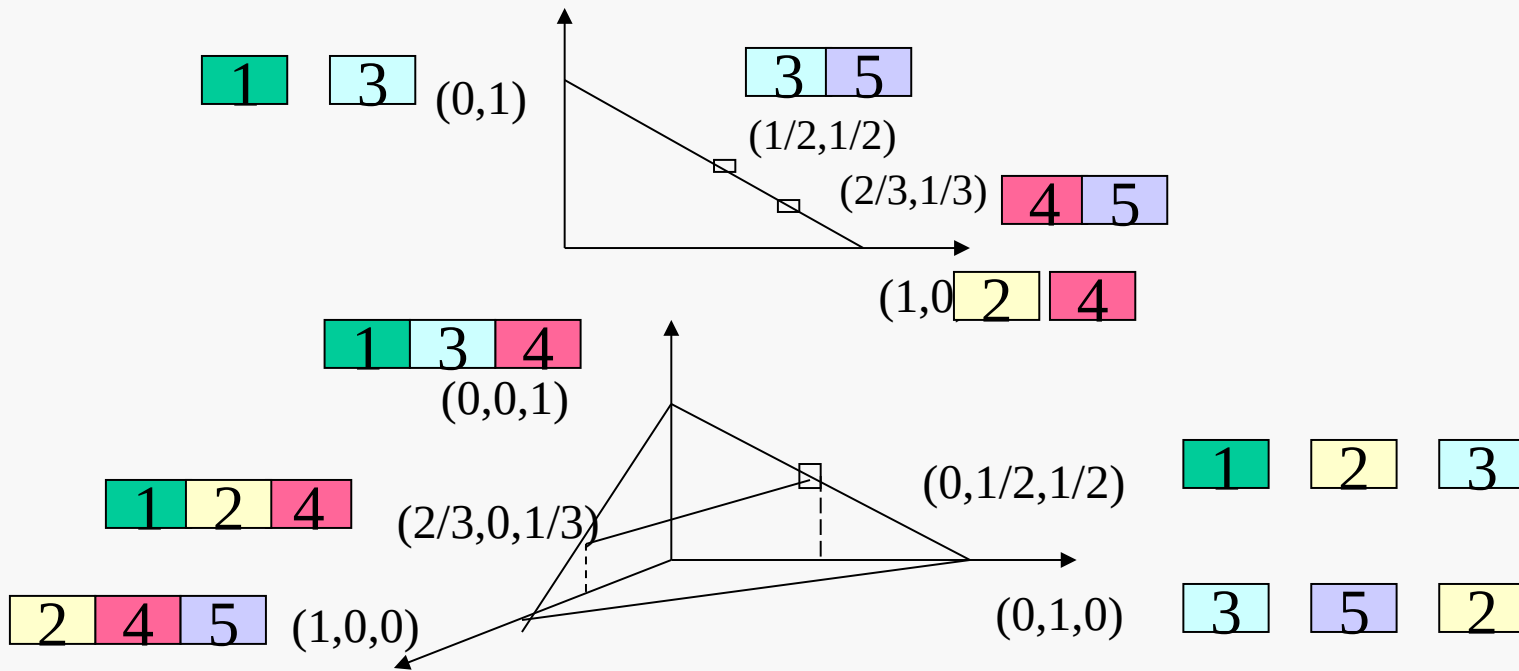
*Si*  $y_i = 0$ , point  $(y_1, y_2, y_3)$  colorié  $j$  pour  $j = 3, 4, 5$

Pour un point  $y$ , si ligne  $i$  optimale (A),  
point  $y$  colorié  $i$  ( $i = 1, 2$ )

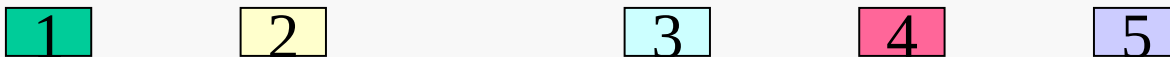


# Algorithme de Lemke-Howson

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 3 \\ 3 & 3 & 1 \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 2 \\ 4 & 1 & 3 \end{pmatrix}$$



Couleurs Lemke-Howson



# Algorithme de Lemke-Howson

$$A = \begin{pmatrix} 2 & 1 & 3 \\ 3 & 3 & 1 \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 3 & 2 \\ 4 & 1 & 3 \end{pmatrix}$$

Lemke-Howson:

**Paire  $(x_1, x_2)$   $(y_1, y_2, y_3)$  est un équilibre de Nash ssi l'union de leurs couleurs = l'ensemble C des couleurs.**

Exemple:

**Paire  $(0, 1)$   $(1, 0, 0)$  est un équilibre de Nash**

**Paires  $(2/3, 1/3)$ ,  $(0, 1/2, 1/2)$  et  $(1/2, 1/2)$ ,  $(2/3, 0, 1/3)$  sont les 2 autres équilibres de Nash**

Procédure algorithmique:

Commencer en  $(0, 0)$ ,  $(0, 0, 0)$  et choisir une couleur à exclure pour x puis pour y.

On termine sur un équilibre de Nash.

# Développement récents

1. Approximation de Nash : (Lipton et al. EC 03)
2. Calcul Polynomial d'Equilibres de marchés (Devanur et al. STOC 01)
3. Valeur de l'Information relative à un schéma XML  
Property testing of regular trees, ICALP 04,  
Property and Equivalence testing on strings, ECCC04
  - Rationalité limitée (stratégies d'automates)
  - Jeux de congestion et de potentiel
  - Mécanismes véraux, enchères combinatoires
  - Equilibres corrélés

## II.1 Equilibres approchés

Une paire  $(x', y')$  est un équilibre approché si:

$$\forall x, x.A.y' \leq x'.A.y' + \varepsilon$$

$$\forall y, x'.B.y \leq x'.B.y' + \varepsilon$$

Lipton, Markakis, Mehta 2003: Pour tout équilibre de Nash  $(x^*, y^*)$  il existe un équilibre approché qui l'approxime, de support:

$$k = \lceil (\log n) / \varepsilon^2 \rceil$$

On a:

$$|x'.A.y' - x^*.A.y^*| \leq \varepsilon$$

$$|x'.B.y' - x^*.B.y^*| \leq \varepsilon$$

Référence: Playing large games using simple strategies, R. Lipton, E. Markakis, A. Mehta, ECOM 03

# Existence d'équilibres approchés

Existence d'équilibres approchés démontrée par la méthode probabiliste.

**Prob [ il existe un tel  $(x',y')$  ]  $> 0$**

**Exemple**  $(3/5, 2/5)$   $(0, 1/2, 1/2)$  est Nash

$(1, 0)$   $(0, 1/3, 2/3)$  est-il  $\varepsilon$  - Nash ?

Preuve: Soit  $k$  tirages de stratégies pures selon  $x^*$ .

Soit  $x'$  la stratégie mixte uniforme obtenue.

$$\Phi_1 : \left\{ \left| x'.A.y' - x^*.A.y^* \right| \leq \varepsilon / 2 \right\}$$

$$\Phi_2 : \left\{ \left| x'.B.y' - x^*.B.y^* \right| \leq \varepsilon / 2 \right\}$$

$$\pi_{1,i} : \left\{ x^i.A.y' \leq x'.A.y' + \varepsilon \right\} \text{ pour } i = 1, \dots, n$$

$$\pi_{2,j} : \left\{ x'.B.y^j \leq x'.B.y' + \varepsilon \right\} \text{ pour } j = 1, \dots, n$$

$$\text{Good} = \Phi_1 \cap \Phi_2 \cap \pi_{1,i} \cap \pi_{2,j}$$

# Estimation de la probabilité d'existence

$$\begin{aligned} &\text{On veut montrer : } \Pr [\text{Good}] > 0 \\ &\Pr [\neg \text{Good}] \leq \Pr [\neg \Phi_1] + \Pr [\neg \Phi_2] + \\ &\quad \sum_{i=1}^p \Pr [\neg \pi_{1,i}] + \sum_{j=1}^p \Pr [\neg \pi_{2,j}] \end{aligned}$$

Borner chaque probabilité:

$$\text{Pour } \Phi_1 : \left\{ \left| x'.A.y' - x^*.A.y^* \right| \leq \varepsilon/2 \right\}$$

$$\Phi_{1,a} : \left\{ \left| x'.A.y^* - x^*.A.y^* \right| \leq \varepsilon/4 \right\}$$

$$\Phi_{1,b} : \left\{ \left| x'.A.y' - x'.A.y^* \right| \leq \varepsilon/4 \right\}$$

$$\Phi_{1,b} \cap \Phi_{1,b} \subseteq \Phi_1$$

$x'.A.y^*$  est la somme de  $k$  variables  
indépendantes de moyenne  $x^*.A.y^*$

## Prob [ Good ] > 0

$$\Phi_{1,a} : \left\{ \left| x'.A.y^* - x^*.A.y^* \right| \leq \varepsilon/4 \right\}$$

$$\text{Prob} [\neg \Phi_{1,a}] \leq 2 \cdot e^{-k\varepsilon^2/8}$$

Par Chernoff-Hoeffding:

Similairement pour

$$\neg \Phi_{1,b} \text{ et donc } \text{Prob} [\neg \Phi_1] \leq 4 \cdot e^{-k\varepsilon^2/8}$$

$$\text{Pr} [\neg \text{Good}] \leq \text{Pr} [\neg \Phi_1] + \text{Pr} [\neg \Phi_2] + \sum_{i=1}^n \text{Pr} [\neg \pi_{1,i}] + \sum_{j=1}^n \text{Pr} [\neg \pi_{2,j}]$$

$$\text{Pr} [\neg \text{Good}] \leq 8 \cdot e^{-k\varepsilon^2/8} + 8 \cdot n \cdot (e^{-k\varepsilon^2/8}) < 1$$

pour  $k = \lceil (\text{Log } n) / \varepsilon^2 \rceil$

## II.2 Equilibre de marché (Arrow-Debreu)

### Entrée:

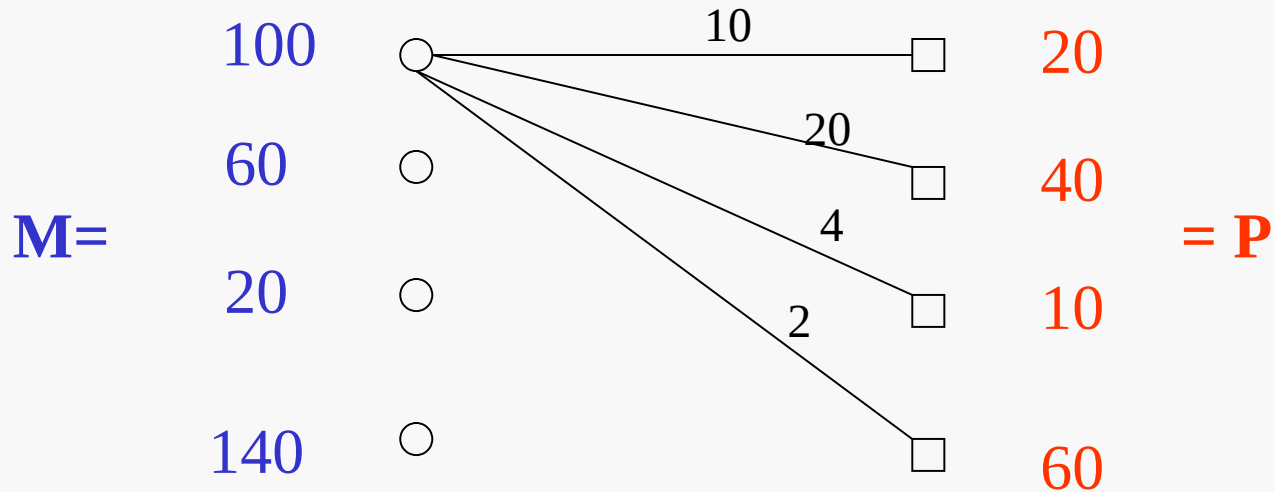
- A, ensemble de n produits
- B, ensemble de m consommateurs (Buyers)
- $m$ , vecteur entier de ressources  $m_i$
- Utilités, matrice d'entiers  $u_{i,j}$  du cons. i pour le produit j

### Sortie:

- Vecteur de prix  $P_j$
- Allocation  $x_{i,j}$
- Marché s'équilibre: (tout est dépensé et tout est consommé)
- Chaque consommateur maximise son utilité.



# Modèle Arrow-Debreu



**B: Buyers**

**A : Products**

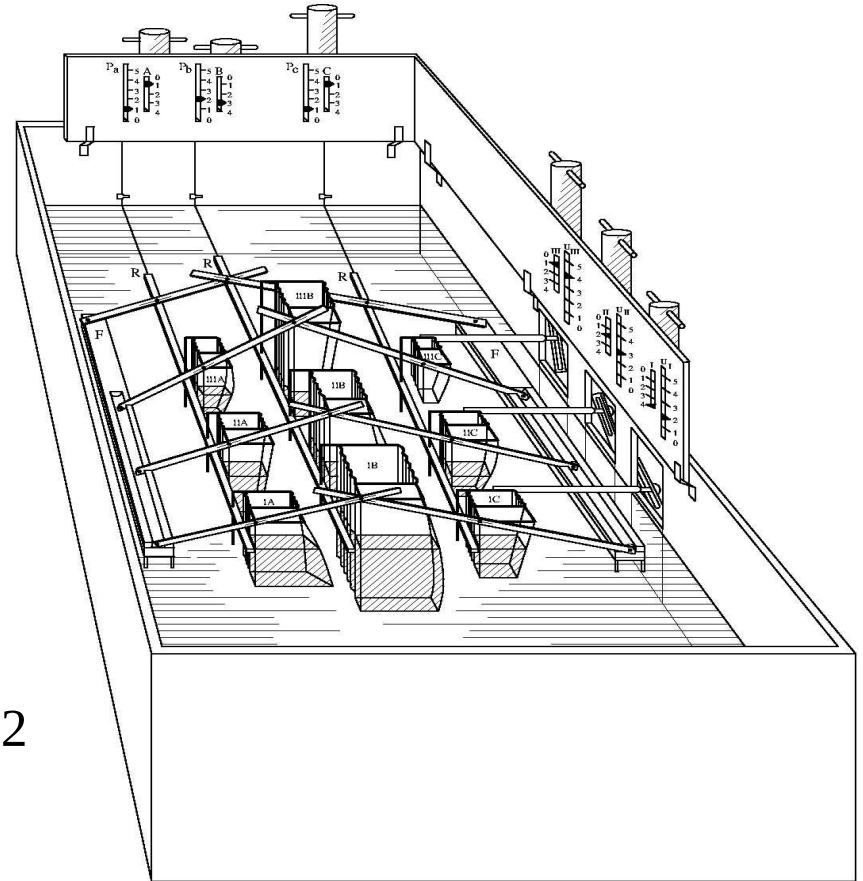
$$\text{Buyer } i : \left( \begin{array}{l} \text{Max } \sum x_{i,j} \cdot u_{i,j} \\ m_i = \sum_j x_{i,j} \cdot p_j \\ x_{i,j} \leq 1 \end{array} \right)$$

**Il existe P, tel que l'allocation de chaque consommateur est optimum.**

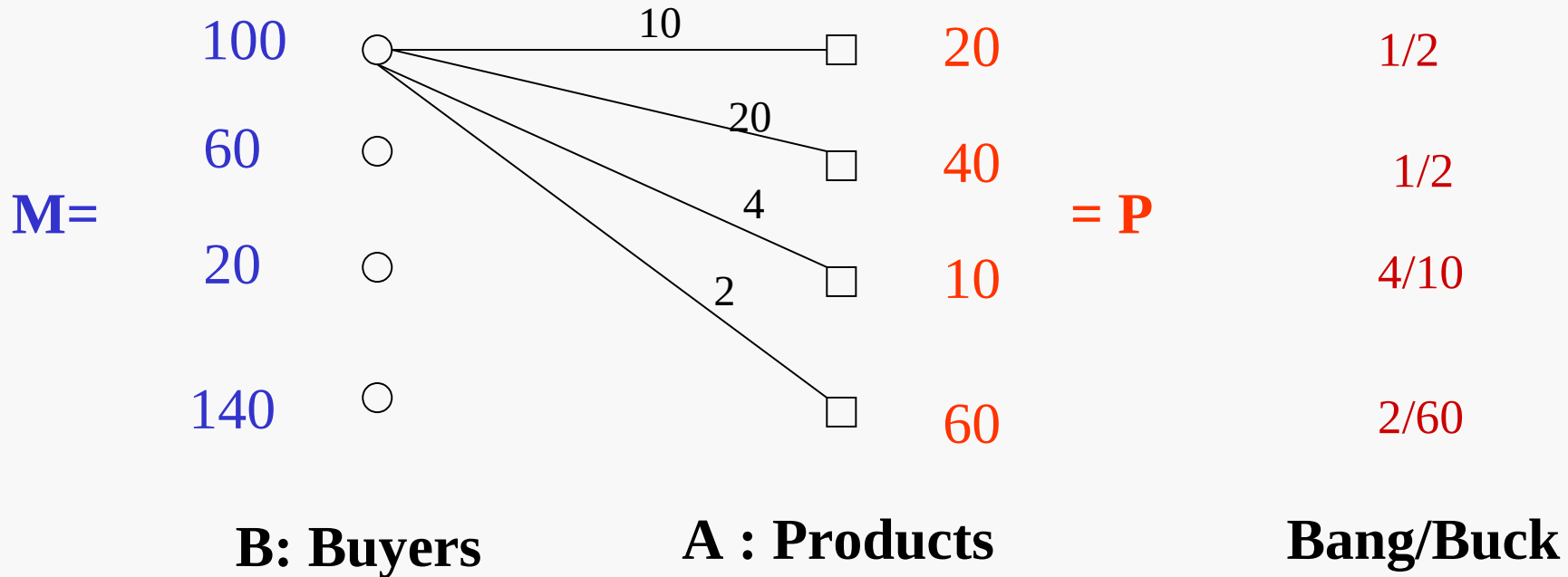
# Arrow-Debreu

## Historique:

- Irving Fisher 1891 (concave functions)
  - Hydraulic apparatus for calculating equilibrium
- Eisenberg & Gale 1959
  - (unique) equilibrium exists
- Devanur, Papadimitriou, Saberi & V. 2002
  - poly time alg for linear case
- V. 2002: Generalization of linear case



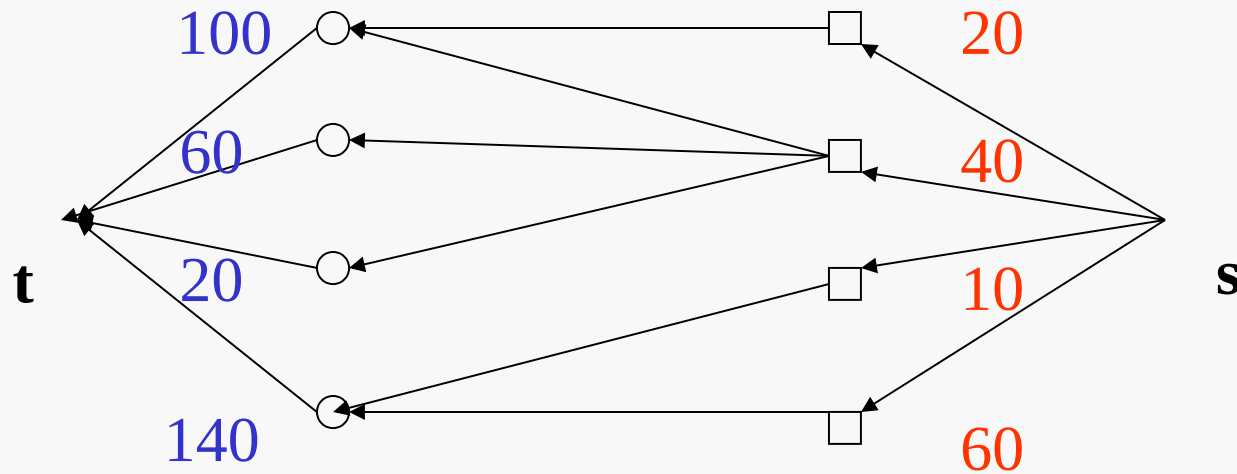
# Modèle Arrow-Debreu



$$\text{Buyer } i : \left( \begin{array}{l} \text{Max } \sum x_{i,j} \cdot u_{i,j} \\ m_i = \sum_j x_{i,j} \cdot p_j \\ x_{i,j} \leq 1 \end{array} \right)$$

# Approche DPSV : Devanur, Papadimitriou, Daberi, Vazirani

BB: Bang per buck of Buyer  $i$  :  $\alpha_i = \max_j \frac{u_{i,j}}{p_j}$



Sous-graphe BB :  $(i,j)$  existe si BB maximum.

# Algorithme DPSV pour Arrow-Debreu

**Initialisation des prix:**  $p_j = \frac{1}{n}$

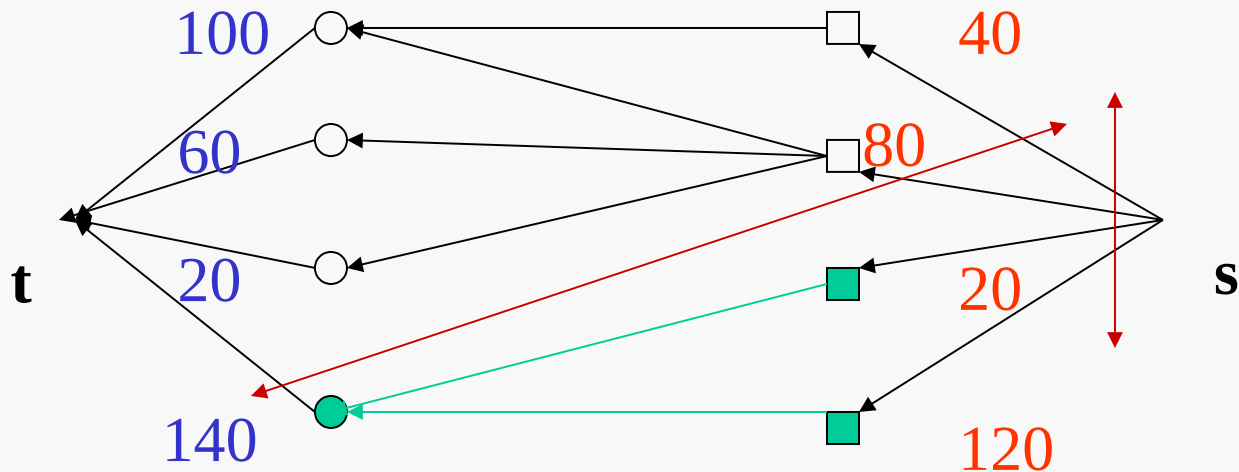
- Tester si tous les produits sont connectés à un acheteur.
- Si non, baisser les prix correspondants.

**Augmentation des prix jusqu'à atteindre l'équilibre:**

- Maintenir  $s$  comme coupe minimum (tout est consommé)
- Tester si  $t$  est une coupe minimum (tout est dépensé).
  - Trouver l'augmentation des prix
  - Déterminer une partie du sous-graphe qui réalise un sous-équilibre

**Primal Dual :** augmenter les prix, Max-Flot

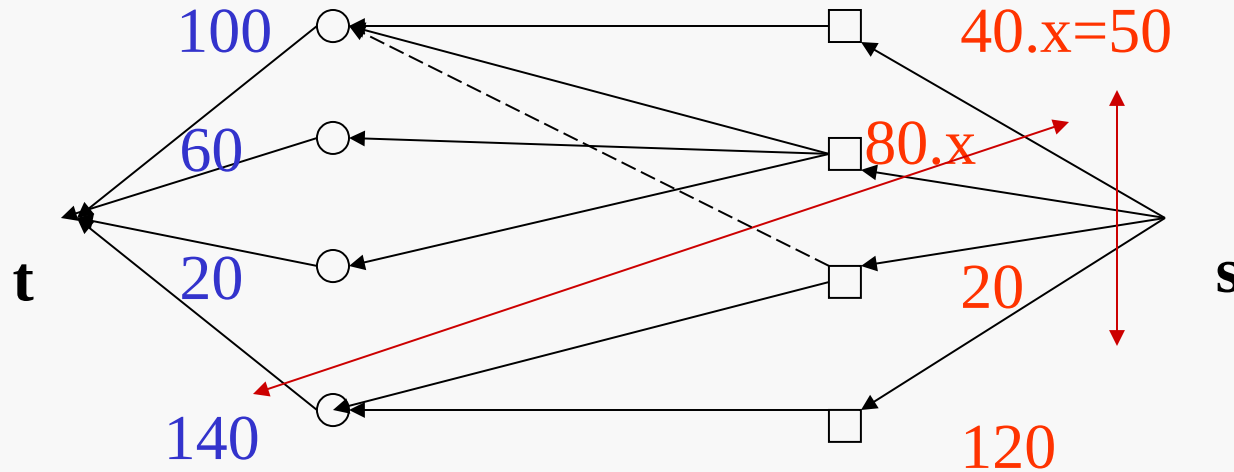
# Flot Maximum dans le graphe DPSV



**Augmenter les prix pour le graphe non-figé:**

- **Maintenir  $(t+A+B, s)$  comme coupe minimum**
  - **Une autre coupe fige un sous- graphe (Event 1)**
- **Si une nouvelle arête apparaît défiger la composante (Event 2).**

# Flot Maximum dans le graphe DPSV



$$S \subseteq A, \quad p(S) = \sum_{i \in S} p_i$$

$$\Gamma(S) = \{i \in B : \exists j \in A, (i, j) \in E\}, \quad m(\Gamma(S)) = \sum_{i \in \Gamma(S)} m_i$$

Lemme 1:  $s$  est une coupe minimum ssi

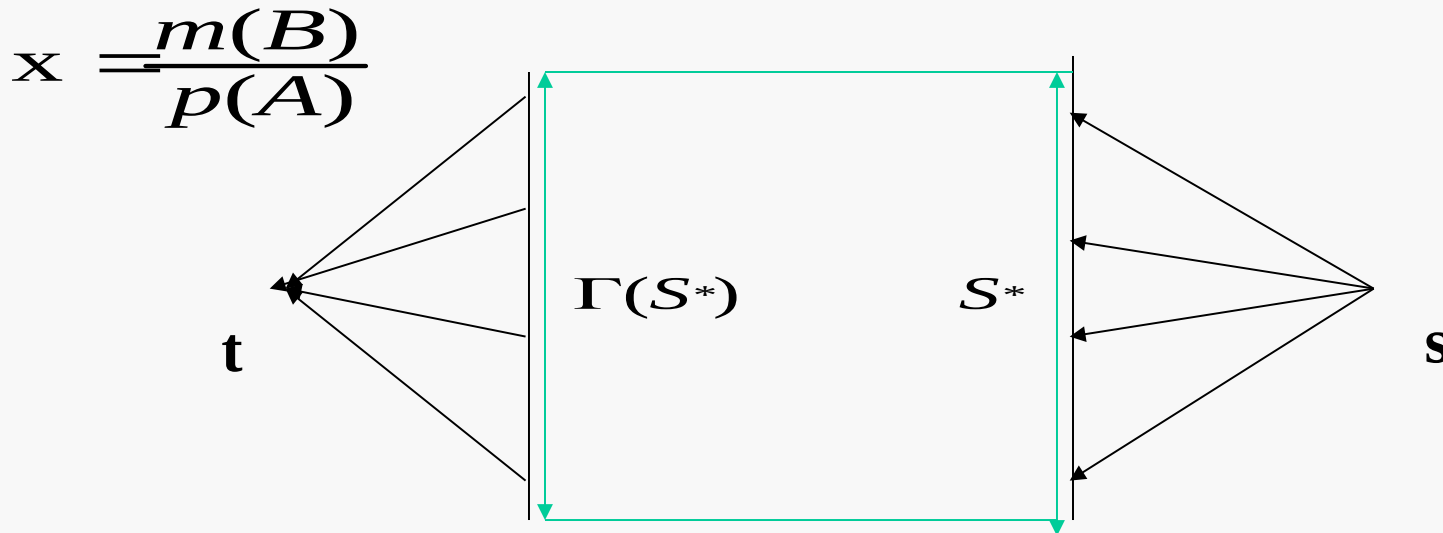
$$\forall S \subseteq A, \quad p(S) \leq m(\Gamma(S))$$

# Itérations dans le graphe DPSV

Lemme 2 on peut déterminer  $x^*$

avec n Max-Flot itérations.

$$x^* = \min_{S \subseteq A} \frac{m(\Gamma(S))}{p(S)} \text{ pour } S^*$$



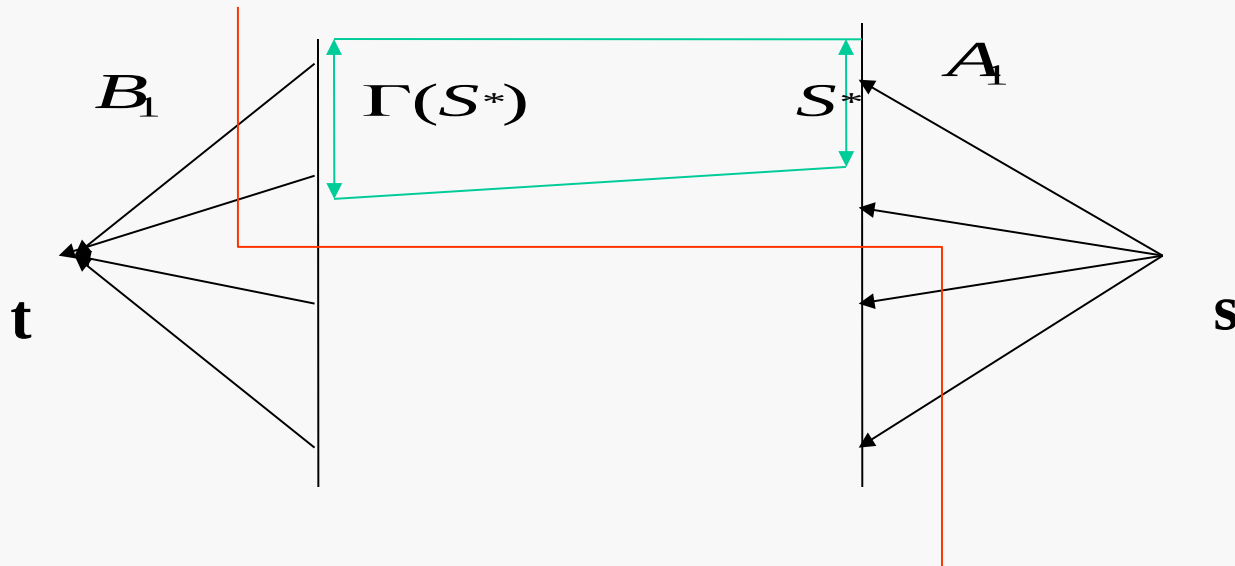
Si  $\{s\}$  est une coupe minimum, alors  $x=x^*$ .



# Réursion DPSV avec Max-Flot

**Lemme 3:** si  $\{s\}$  n'est pas une coupe minimum, mais  $\{s+A_1+B_1\}$  alors :

$$S^* \subseteq A_1$$



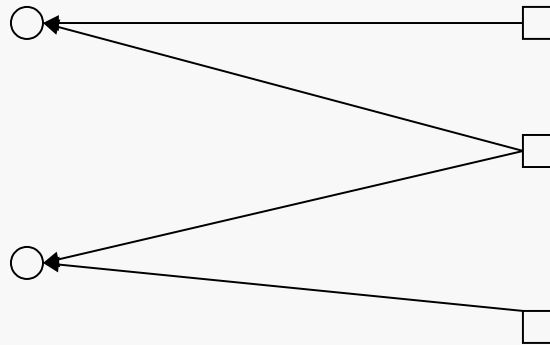
**Réappliquer le raisonnement sur  $(A_1, B_1)$ .  
Au plus  $n$  itérations.**

# Nombre d'itérations de DPSV

**Lemme 3:** A chaque itération les prix sont de la forme  $a/b$  où  $b \leq \Delta = n \cdot U^n$  où  $U = \text{Max}_{i,j} u_{i,j}$

$$\frac{u_{1,1}}{p_1} = \frac{u_{1,2}}{p_2}$$

$$\frac{u_{2,1}}{p_2} = \frac{u_{2,3}}{p_3}$$



$$p_3 = \frac{u_{2,3}}{u_{2,2}} \cdot \frac{u_{1,2}}{u_{1,1}} \cdot p_1$$

$$m(\Gamma(S)) = p(S) = \sum_{j \in S} p_j = p_j \cdot \sum_{k \in S} \frac{a_k}{b_k}$$

$$p_j = \frac{a}{b} = \frac{m(\Gamma(S))}{\sum_{k \in S} \frac{a_k}{b_k}} \text{ et } b \leq \Delta$$

# Analyse de DPSV

**Lemme 4:** Au plus  $m(B) \cdot n^2 \cdot \Delta^2 \cdot T_{MaxFlot}$

$$p_j = \frac{a}{b} > \frac{c}{d} \text{ et } b, d \leq \Delta \text{ alors } \frac{a}{b} - \frac{c}{d} \geq \frac{1}{\Delta^2}$$

**Algorithme Pseudo-polynomial.**

**Version Polynomiale:**

• Fixer  $\varepsilon$  tel que:

$$S^* \subseteq S \subseteq A, \quad p(S) + \varepsilon \leq m(\Gamma(S)) \leq p(S) + |S| \cdot \varepsilon$$

• Augmenter les prix de  $\varepsilon$

• Surplus  $\leq n \cdot \varepsilon$

# Version polynomiale de DPSV

Version Polynomiale:  $\varepsilon = \frac{m(B)}{2n}$

• DPSV implique le surplus est  $\leq n \cdot \varepsilon = \frac{m(B)}{2}$

• Diviser  $\varepsilon$  par 2 et après  $i$  itérations le surplus est  $\leq \frac{m(B)}{2^i}$

• Après  $O(\log(m(B) \cdot \Delta^2))$  surplus  $\frac{m(B)}{2^i} \leq \frac{1}{\Delta^2}$

• Appliquer DPSV avec  $\varepsilon = 0$

## 11.3 Valeur de l'Information XML

**Testers for Regular tree languages** , Mdr and Magniez, ICALP 2004

**Valeur de l'information:** développements en théorie des jeux et en Informatique.

**Informatique:** Pagerank, valeur relative (Google News),....

**Problème:** Etant donné une DTD, et un fichier F dans le langage XML , quelle est la distance  $\text{dist}(\text{DTD}, F)$ ?

**Version simplifiée:** étant donné une expression régulière R et un mot x, quelle est la distance  $\text{dist}(R, x) = \text{Min}_{x' \in R} \text{dist}(x', x)$ ?

X=000111001100

R=0\*1\*                       $\text{dist}(R, X)=4$       (2 si déplacement)


# Distance d'édition sur les mots

1. Distance d'édition:

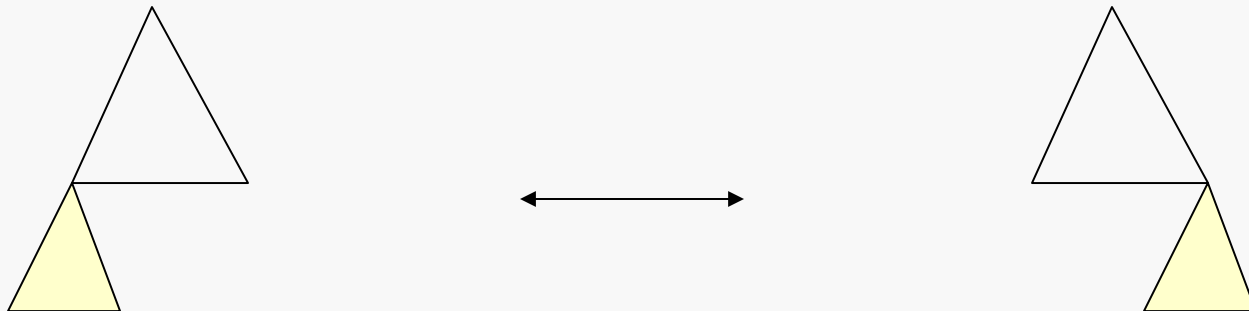
Insertions, Effacements, Modifications

2. Distance d'édition avec déplacements (moves)

**0111000011110011001**  
**0111011110000011001**



3. Distance d'édition avec déplacements sur les Arbres



# Testeurs sur une classe $K$

Soit  $F$  une propriété sur une classe  $K$  de structures  $U$

Un  $\varepsilon$ -testeur pour  $F$  est un algorithme probabiliste tel que:

- Si  $U \models F$ ,  $A$  accepte
- Si  $U$  est  $\varepsilon$  loin de  $F$ ,  $A$  rejette avec grande probabilité
- Temps( $A$ ) indépendant of  $n$ .

(Goldreich, Golwasser, Ron 1996 , Rubinfeld, Sudan 1994)

Testeur fournit aussi un correcteur en temps linéaire.

# Testeurs pour les mots et les arbres

## Résultats:

1. Langages réguliers d'arbres sont testables.
2. Equivalence approximative d'automates est polynomiale (version exacte est exponentielle )

## Conséquences:

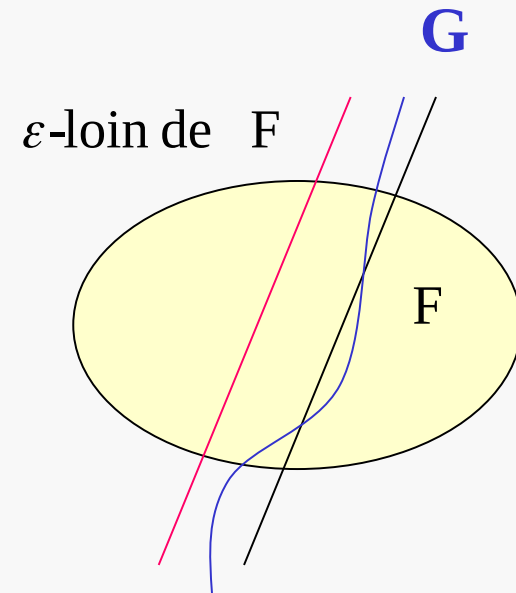
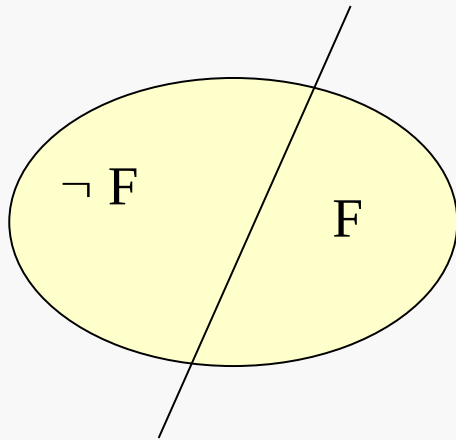
Validité approximative de fichiers XML peut être testée en  $O(1)$   
Fichiers XML peuvent être corrigés en temps  $O(n)$ .



# Satisfaisabilité et Equivalence approchés

1. Satisfaisabilité:  $T \models F$
2. Satisfaisabilité approchée  $\text{Tree} \models_{\varepsilon} F$
3. Equivalence approchée  $F \equiv_{\varepsilon} G$

Classe K d'arbres



# Approximations

1. Fonction  $f(x) \in [0, 1]$   
 $f(x)(1 - \varepsilon) \leq A(x) \leq f(x)(1 + \varepsilon)$

**$(\varepsilon, \log n)$  Approximation**

*si*  $f(x) < \delta \Rightarrow f(x)(1 - \varepsilon) \leq A(x) \leq f(x)(1 + \varepsilon)$

*si*  $f(x) \geq \delta \Rightarrow f(x)(1 - \varepsilon \cdot \log n) \leq A(x) \leq f(x)(1 + \varepsilon \cdot \log n)$

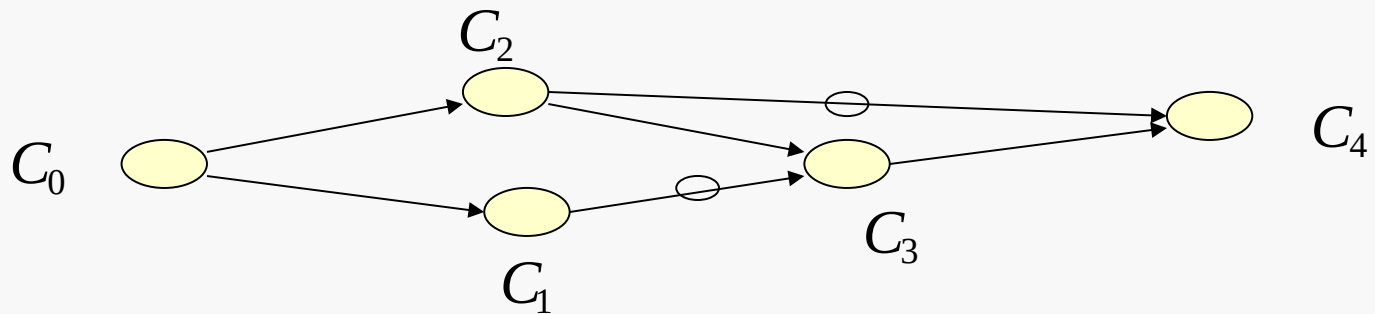
2. Décision  $f(x) \in \{0, 1\}$

• Décider si  $f(x) = 1$

• Décider si  $x$  est  $\varepsilon$ -loin de  $f(x) = 1$

# Testers on words

L is a regular language and A an automaton for L.



Admissible  $Z = \underset{\text{init}}{C_0} \cdot \underset{\text{accept}}{C_2 \cdot C_3} \cdot C_4$

A word  $W$  is  $Z$ -feasible if there are two states

$q \in C_i, q' \in C_j$  such that  $q \xrightarrow{W} q'$  and  $Z = \dots C_i \dots C_j \dots$

# The Tester

**Tester.** Input :  $W, A, \epsilon$

For  $i=1, \dots, \log(m/\epsilon)$

Choose  $N_i = \Theta(2^{-i} \cdot m^3 / \epsilon)$  random  
subwords  $w_j^i$  of size  $2^{i+1}$

For every admissible path  $Z$ :

If all  $w_j^i$  of  $W$  are  $Z$  feasible, ACCEPT.  
else REJECT.

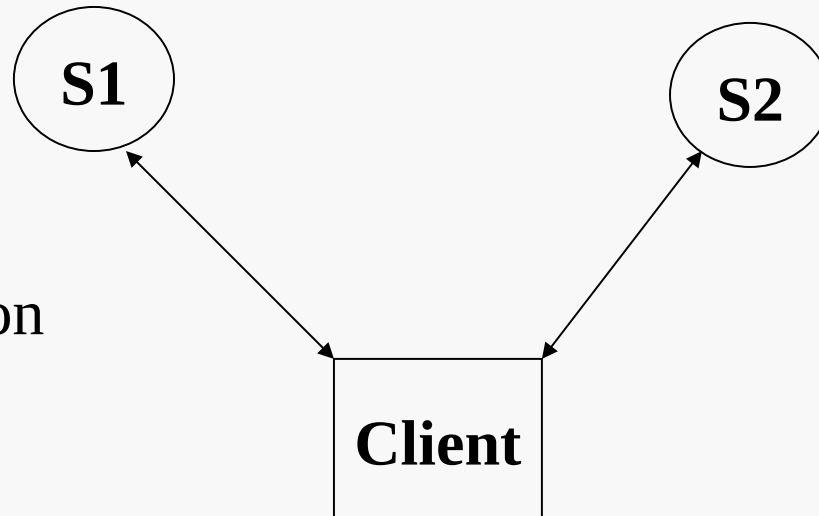
Theorem:  $\text{Tester}(W, A, \epsilon)$  is an  $\epsilon$ -tester for  $L(A)$ .

# Jeux et valeur de l'information

**Mesures classiques:** Pagerank, ...

Généralisation de la distance pour une DTD arbitraire.

Applications: P2P, data-exchange,...



**Equilibres:** définition  
d'une solution.

**Calcul:** approximer  
l'équilibre (Maxsat)

# Conclusion

## Partie 1

1. Exemples de Jeux et de Mécanismes
2. Jeux à somme nulle
3. Jeux matriciels: équilibres de Nash
4. Calcul des équilibres: Lemke-Howson

## Partie 2: Importance des Modèles de calcul

### 1. Approximation d'équilibres

Equilibres approchés (classiques) à  $N$  joueurs de support faible

### 1. Calcul polynomial d'équilibres de marché

Non récursif (modèle numérique) ou P (modèle BSS)

### 2. Valeur relative pour XML

NP-dur, non-approximable (classique), approximable (testeurs)