

---

# **Routage, Allocations de Ressources et Équilibres.**

Johanne Cohen

`Johanne.Cohen@loria.fr`

CNRS, Laboratoire LORIA, Nancy.

# Jeu “Ciseaux/Papier/Caillou”.

**Modalité:** 2 joueurs doivent choisir entre *Ciseaux/Papier/Caillou*.

**Forme stratégique:**

	Ciseaux	Papier	Caillou
Ciseaux	(1, 1)	(0, 2)	(2, 0)
Papier	(2, 0)	(1, 1)	(0, 2)
Caillou	(0, 2)	(2, 0)	(1, 1)

- Ce jeu ne possède pas d'équilibre de Nash **pur**.
- Mais il possède un équilibre de Nash **mixte**.

$$(\forall i \in \{1, 2\} p_i(\text{Ciseaux}) = p_i(\text{Papier}) = p_i(\text{Caillou}) = \frac{1}{3})$$

# Plan

---

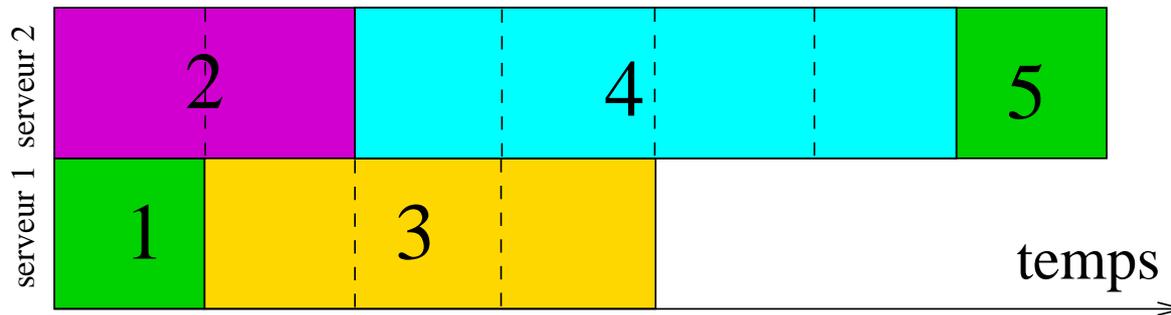
1. Définitions des jeux d'allocations + des jeux de congestions.
2. Existence et complexité des équilibres de Nash.
3. Prix de l'anarchie.

# Problème d'allocations de tâches.

$m$  machines (serveurs),

**Instance :**  $n$  tâches ayant pour tps d'exécution  $\{w_1, \dots, w_n\}$   
un ens. de choix  $S_j$  pour chaque tâche  $j$ .

**Configuration:** allocation des tâches sur les serveurs.



**Charge  $L_i$  d'un serveur  $i$ :** somme des tps d'exécution des tâches sur le serveur.

# Problème d'allocations de tâches.

---

Un **joueur**  $i$  = la tâche  $i$ .

**Stratégies pures:** choix d'un serveur de  $S_i$ .

**Objectif** de chaque joueur:

minimiser la charge du serveur l'hébergeant.

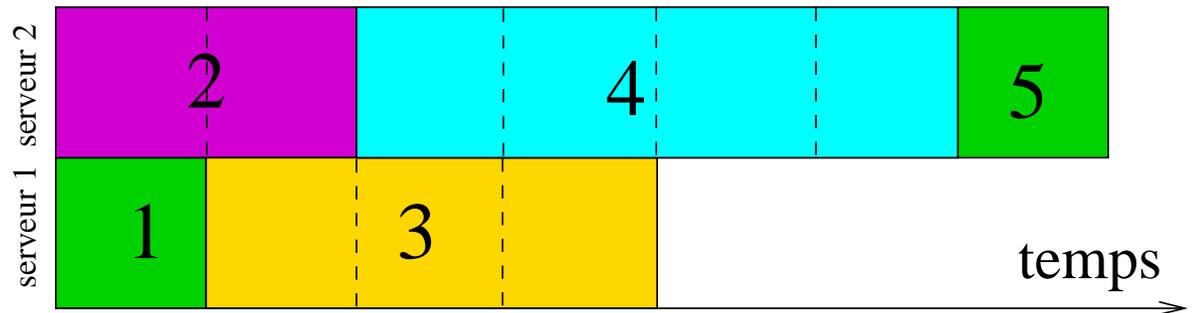
**Équilibre de Nash pur:**

Configuration où aucun joueur  $i$  n'a intérêt de modifier son placement  $j$  :  $\forall k \in [1, \dots, m], L_j \leq L_k + w_i$ .

# Exemple: allocations de tâches

2 serveurs, 5 tâches,

Une affectation:



$$L_1 = 4, L_2 = 7$$

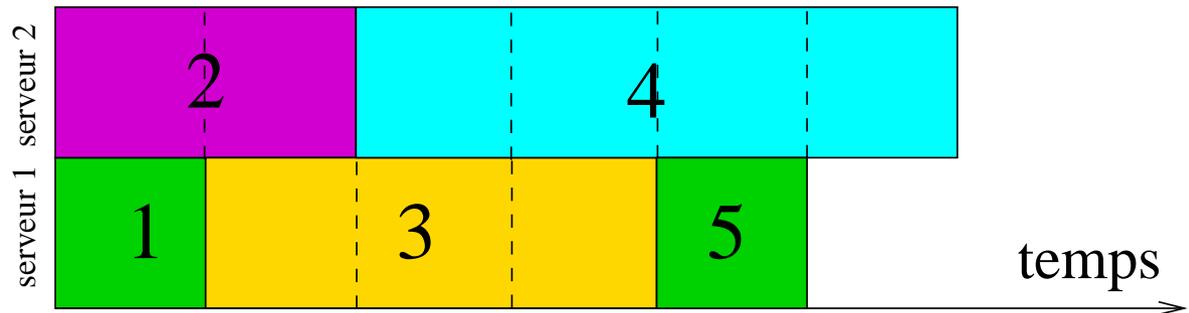
Une tâche peut-elle améliorer son utilité?

tâche	utilité	tâche	utilité
1	4	2	7
3	4	4	7
		5	7

# Exemple: allocations de tâches

2 serveurs, 5 tâches,

Déplacement de 5:



$$L_1 = 5, L_2 = 6$$

Une tâche peut-elle améliorer son utilité?

tâche	utilité	tâche	utilité
1	5	2	6
3	5	4	6
5	5		

# Problématique du routage (atomique)

$G = (V, E)$  un graphe orienté,

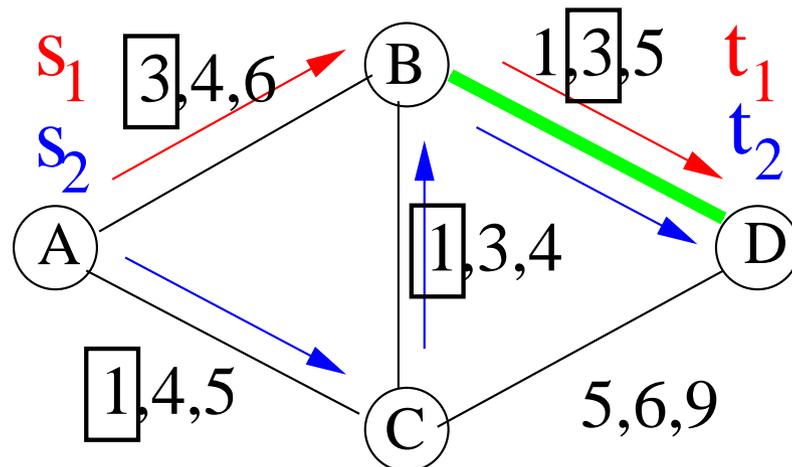
**Instance :**  $k$  couples  $(s_i, t_i) \in V^2$ , pour  $i \in [1, \dots, k]$

$d_e(x) =$  coût de l'arête  $e$  si  $x$  chemins la traversent.

**Objectif:** Trouver  $k$  chemins  $P_i$  reliant  $s_i$  à  $t_i$  sachant le coût d'un chemin  $P$  est  $\sum_{e \in P} d_e(f(e))$ , où  $f(e)$  est le nombre de chemins passant par  $e$ .

$$c(P_1) = 3 + 3 = 6$$

$$c(P_2) = 1 + 1 + 3 = 5$$



# Jeu de congestions réseau

---

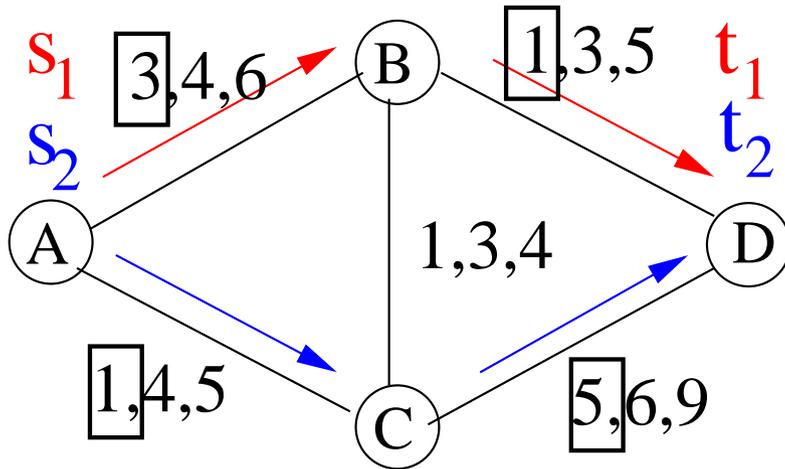
## Jeu de congestions:

- Ensemble fini  $E$  de ressources,
- Fct non-décroissante  $d$  de coût:  $d : E \times 1, \dots, n \rightarrow Z$ ,
- Ensemble de stratégies  $S_i$  (sous-ensemble de  $E$ ),
- Coût d'un joueur:  $\sum_{e \in S_i} d_e(f_e(e))$ .

## Jeu de congestions réseau: (lié à la problématique du routage)

- Un joueur correspond à  $(s_i, t_i)$ .
- Stratégies pures: chemins entre  $s_i$  et  $t_i$ .
- Objectif du joueur  $i$ : minimiser le coût de son chemin.

# Exemple de jeux de congestions.

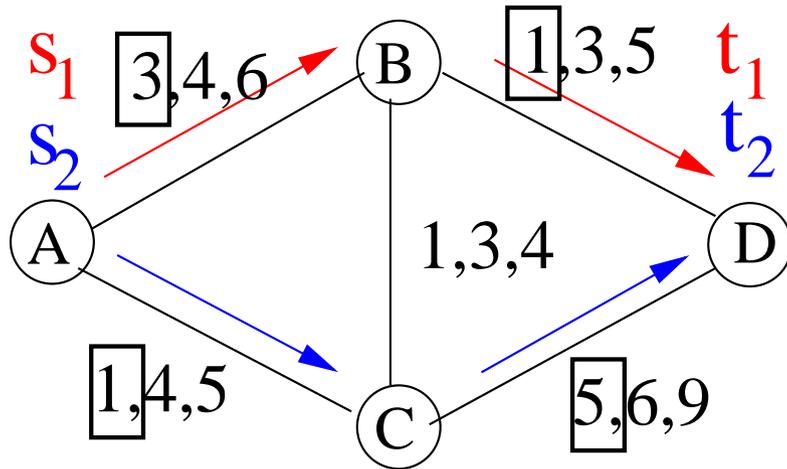


$$c(P_1) = 3 + 1 = 4$$

$$c(P_2) = 1 + 5 = 6$$

N'est pas équilibre de Nash

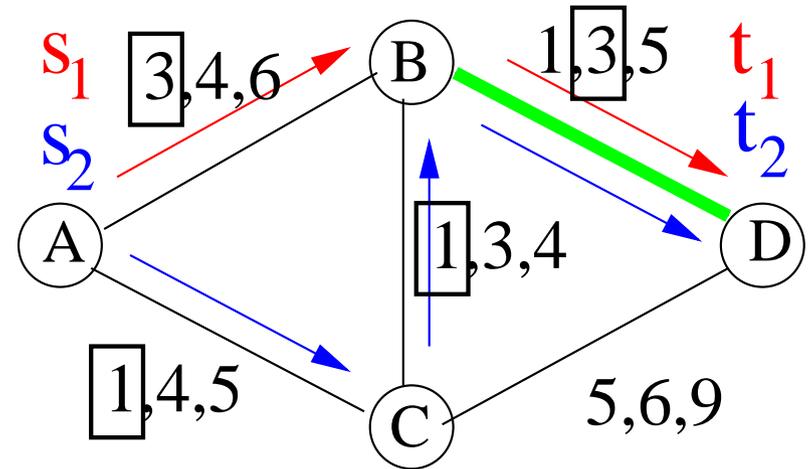
# Exemple de jeux de congestions.



$$c(P_1) = 3 + 1 = 4$$

$$c(P_2) = 1 + 5 = 6$$

N'est pas équilibre de Nash



$$c(P_1) = 3 + 3 = 6$$

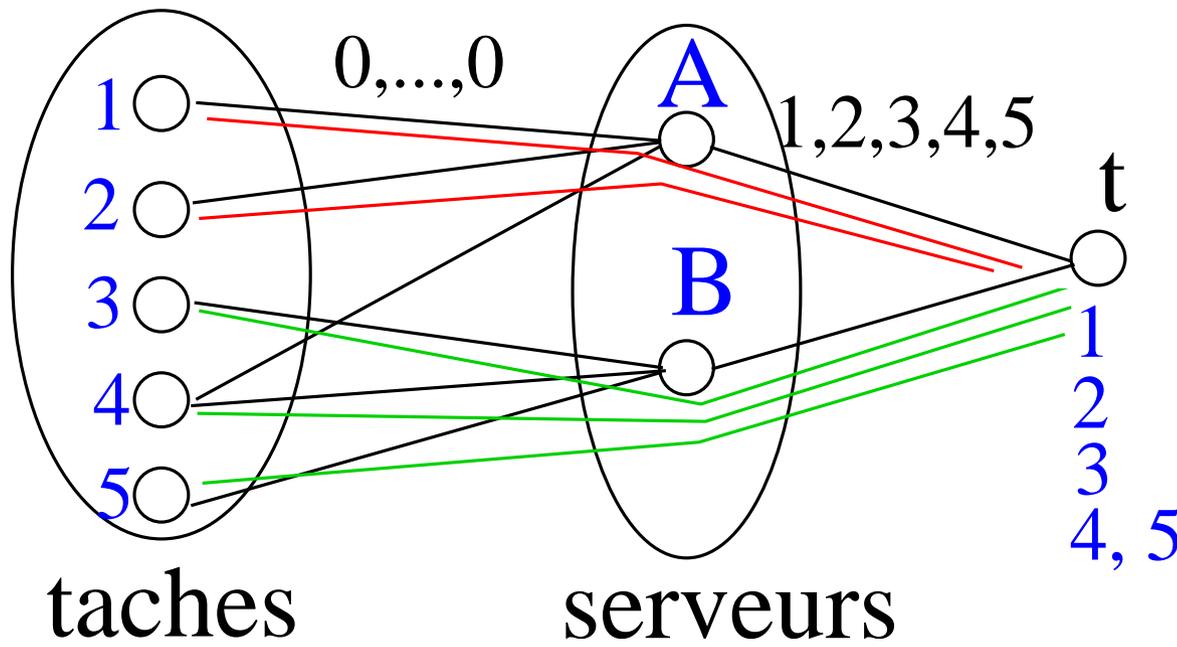
$$c(P_2) = 1 + 1 + 3 = 5$$

Est équilibre de Nash

# Remarque

Un jeu d'allocations de tâches unitaires et un cas particulier du jeu de congestions réseau.

- $G =$  graphe biparti + 1 sommet  $t$ .
- Chemins entre  $(j, t)$  avec  $j =$  allocation de la tâche  $j$ .



$$\text{cot}(P) = 2$$

$$\text{cot}(P) = 3$$

## 2. EXISTENCE D'UN EQ. DE NASH

---

**Théorème :** *Les jeux d'allocations ont au moins un équilibre de Nash pur.*

**Théorème [Rosenthal73]:**

*Les jeux de congestions ont au moins un équilibre de Nash pur.*

Preuve utilisant les jeux de potentiel.

Un jeu **de potentiel** est un jeu tel qu'il existe une fct de potentiel  $\Phi$  sur l'ens. des configurations telle que:

Si le joueur  $i$  change de stratégie de  $s$  vers  $s'$  alors,  $\Phi$  est modifiée de la même façon que l'utilité de  $i$ .

$$\Phi(s', s^{-i}) - \Phi(s, s^{-i}) = u_i(s', s^{-i}) - u_i(s, s^{-i})$$

**Notation:**  $(s, s^{-i}) = (s_1, \dots, s, \dots, s_n)$ ,  $(s', s^{-i}) = (s_1, \dots, s', \dots, s_n)$

# Détermination de la fct de potentiel.

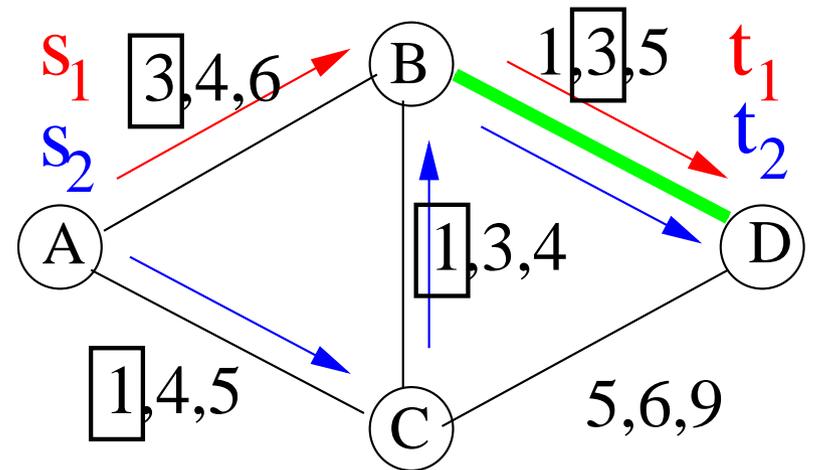
Dans les jeux de congestions réseau,

la fonction de potentiel:  $\Phi(\mathcal{P}) = \sum_e \sum_{k=1}^{f(e)} d_e(k)$  avec  $\mathcal{P}$  un ens. de chemins.

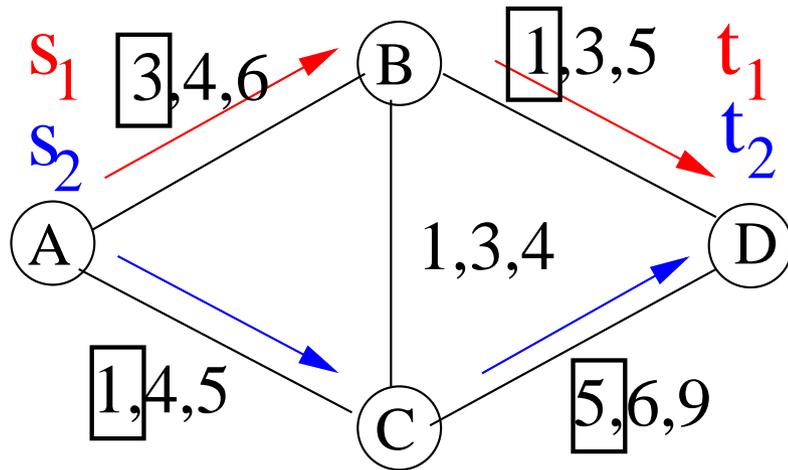
$$c(P_1) = 3 + 3 = 6$$

$$c(P_2) = 1 + 1 + 3 = 5$$

$$\phi(P_1, P_2) = 1 + 1 + 3 + 1 + 3$$



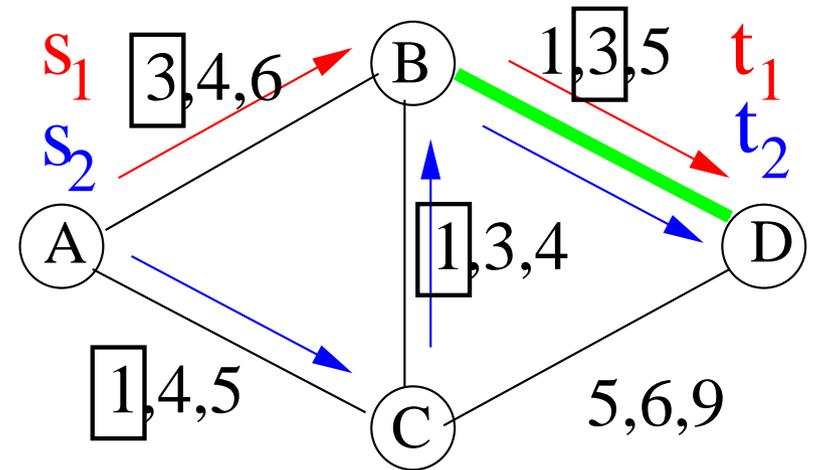
# Changement d'états.



$$c(P_1) = 3 + 1$$

$$c(P_2) = 1 + 5 = 6$$

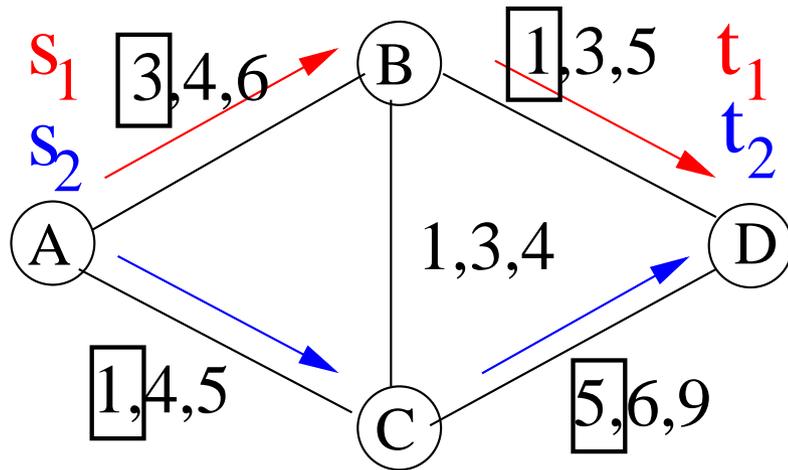
$$\phi(P_1, P_2) = 10$$



$$c(P_1) = 3 + 3$$

$$c(P'_2) = 1 + 1 + 3 = 5$$

# Changement d'états.

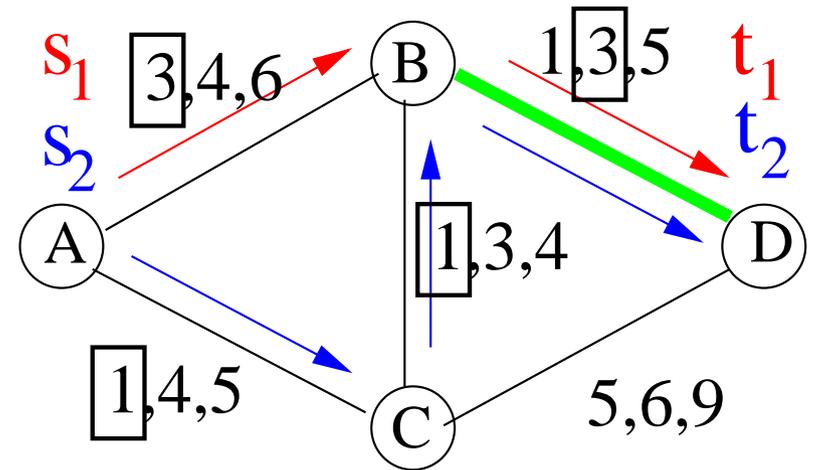


$$c(P_1) = 3 + 1$$

$$c(P_2) = 1 + 5 = 6$$

$$\phi(P_1, P_2) = 10$$

$$\phi(P_1, P_2) - \phi(P_1, P'_2) = c(P_2) - c(P'_2)$$



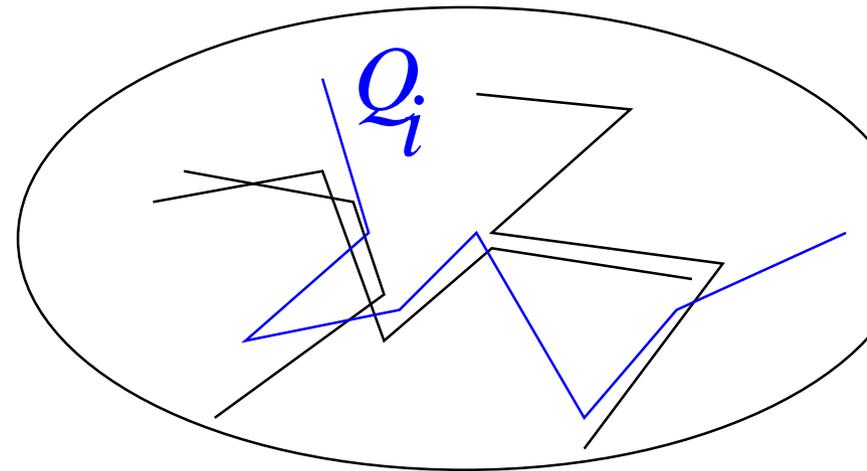
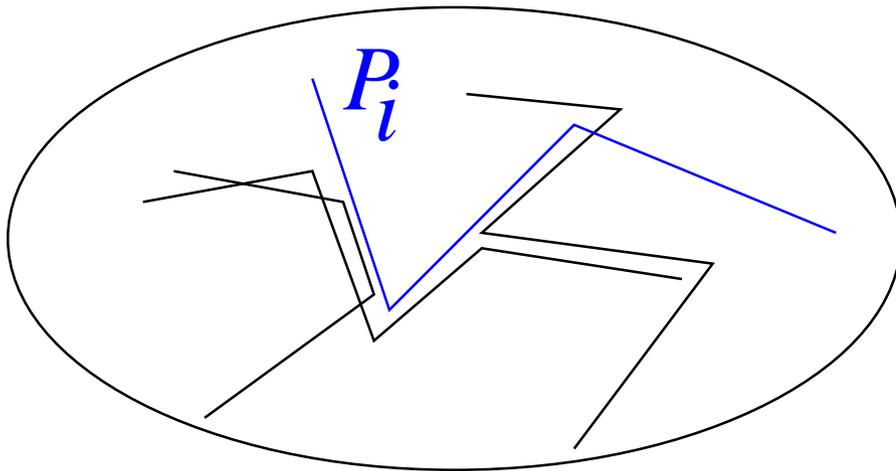
$$c(P_1) = 3 + 3$$

$$c(P'_2) = 1 + 1 + 3 = 5$$

$$\phi(P_1, P'_2) = 5 + 1 + 3 = 9$$

# Changement d'états

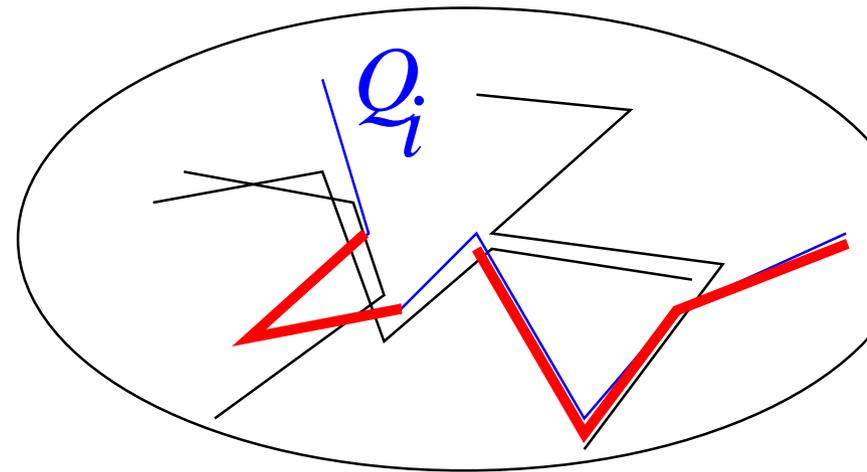
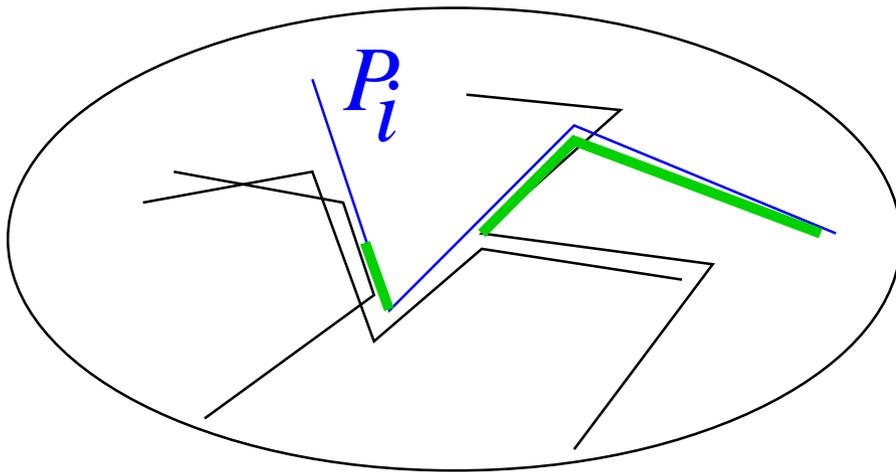
Si le joueur  $i$  change de stratégie  $P_i$  en  $Q_i$ ,



# Changement d'états

Si le joueur  $i$  change de stratégie  $P_i$  en  $Q_i$ ,

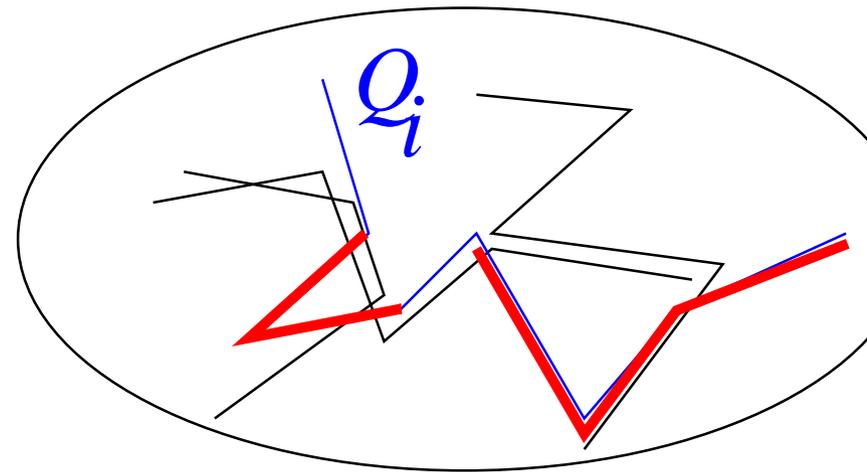
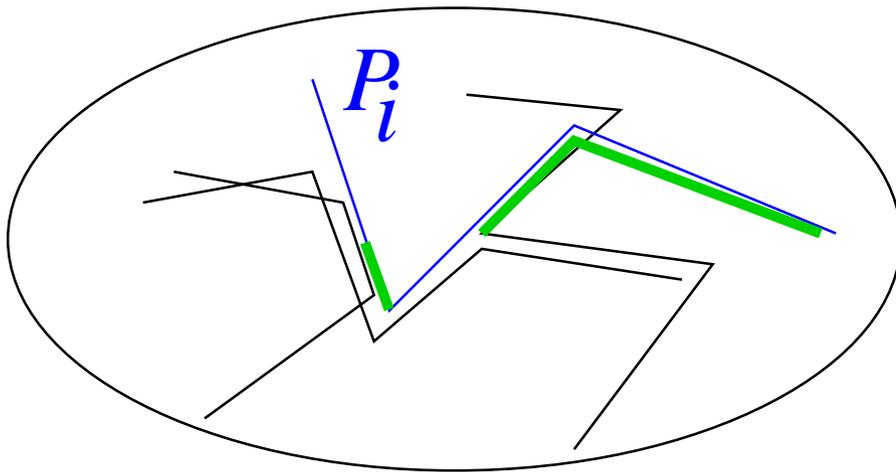
$$\text{son gain} = c(Q_i \setminus P_i) - c(P_i \setminus Q_i)$$



# Changement d'états

Si le joueur  $i$  change de stratégie  $P_i$  en  $Q_i$ ,

$$\text{son gain} = \phi(Q_i, P^{-i}) - \phi(P_i, P^{-i})$$



Équilibre de Nash =  $\forall i, i$  n'a pas intérêt à changer de stratégie  $P_i$  en  $Q_i$ , car son gain est  $\leq 0$

$$(\phi(Q_i, P^{-i}) - \phi(P_i, P^{-i}) \leq 0)$$

**Conclusion:** Minimum global de  $\phi \Rightarrow$  Équilibre de Nash.

# Premiers résultats

---

## Théorème [Rosenthal73]:

*Les jeux de congestions ont au moins un équilibre de Nash pur.*

**Conséquence:** Un équilibre de Nash peut être calculé par un algorithme pseudo-polynomial dans les jeux de congestions.

## Théorème [MondererShapley91]:

*Les jeux de congestions sont équivalents aux jeux de potentiel.*

## Théorème [Fabrikant, Papadimitriou, Talwar2004]:

*Calculer un équilibre dans les jeux de congestions réseau est  $PLS$ -complet.*

# La classe PLS: *Polynomial Local Search*.

---

**Problème  $\Pi$  dans PLS:** problème d'optimisation  $\Pi$   
[Johnson, Papadimitriou, Yannakakis88]

- ayant comme objectif le calcul de minimums locaux  $s$   
( $s$  est minimal sur le voisinage  $\Gamma(s)$ )
- avec  $\Gamma$  calculable en tps polynomial.

**PLS-Réduction** de  $\Pi_1$  vers  $\Pi_2$  (dans PLS):

Transformation polynomiale d'une instance de  $\Pi_1$  vers  
une de  $\Pi_2$ ,

telle que les optimaux locaux sont préservés.

# La classe PLS (*Polynomial Local Search*).

---

## Problème NAE-SAT:

- Instance: ens. de clauses où chaque clause  $c_i$  est pondérée par  $w_i$ .
- Mesure: la somme des poids de toutes les clauses satisfiables par l'affectation  $s$  (telle que chaque clause n'a pas tous ses littéraux à la même valeur).
- Voisinage  $\Gamma$  de  $s$ : les affectations qui diffèrent de  $s$  par la modification de l'affectation d'une seule variable.

**Théorème [Schaeffer, Yannakakis91]:** *Le problème NAE-SAT est PLS-complet.*

# Jeu de congestions symétriques

---

**Théorème [Fabrikant, Papadimitriou, Talwar2004]:** *Dans les jeux de congestions réseau symétriques, un équilibre de Nash peut être trouvé en temps polynomial.*

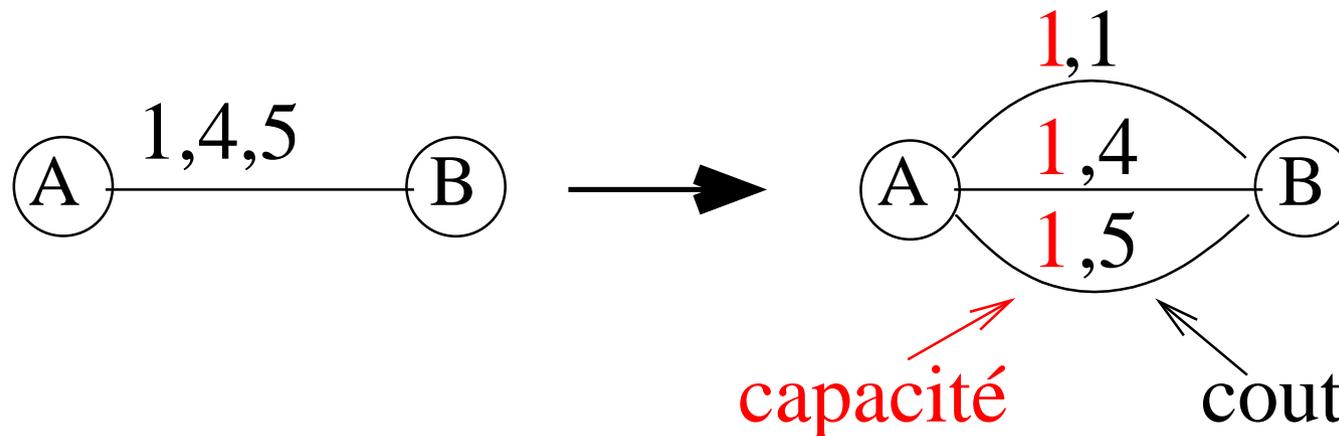
**Jeu de congestions réseau symétriques=** jeu de congestions réseau où tous les joueurs ont la même source et la même destination.

# Jeu de congestions symétriques

**Théorème [Fabrikant, Papadimitriou, Talwar2004]:** *Dans les jeux de congestions réseau symétriques, un équilibre de Nash peut être trouvé en temps polynomial.*

**Preuve:**

- Transformation du graphe: duplication des arêtes. Une arête se transforme en  $n$  arêtes de capacité 1 et de coût  $d_e(1), \dots, d_e(n)$ .

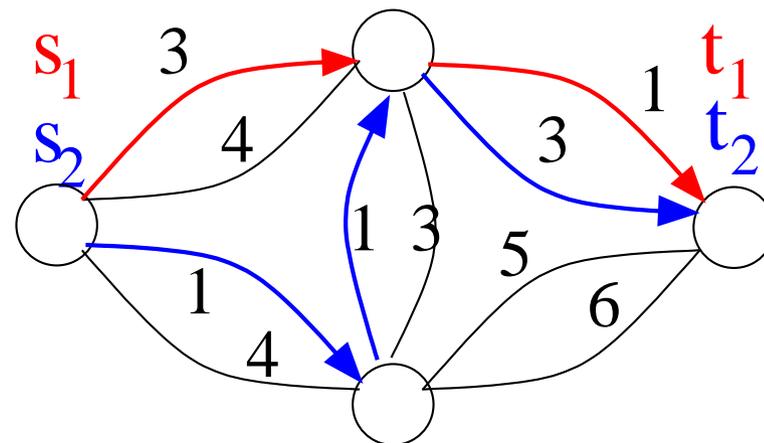
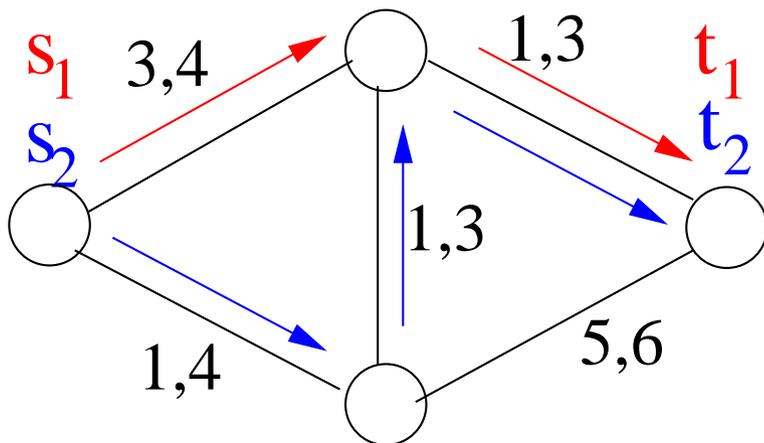


# Jeu de congestions symétriques

**Théorème [Fabrikant, Papadimitriou, Talwar2004]:** Dans les jeux de congestions réseau symétriques, un équilibre de Nash peut être trouvé en temps polynomial.

**Preuve:**

- Transformation du graphe: duplication des arêtes.
- Flot entier max de coût minimum = solution minimisant  $\phi$ .



□

# 3. PRIX DE L'ANARCHIE

- Quand les joueurs concurrents partagent les ressources, les allocations de ressources sont loin de l'optimal,
- Mais de combien?

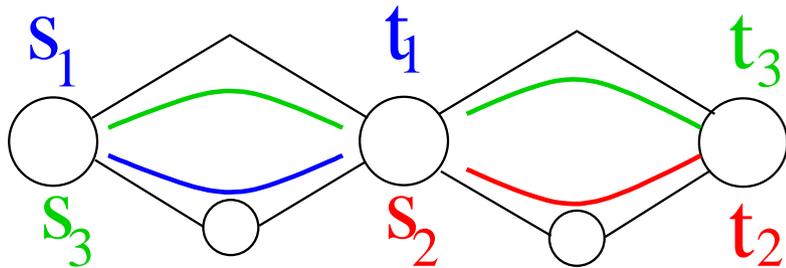
$$\text{Prix de l'anarchie} = \max_{\text{équilibre de Nash } E} \frac{\text{Cost}(E)}{OPT}$$

- Introduction de la notion d'un coût  $\text{Cost}(E)$ :

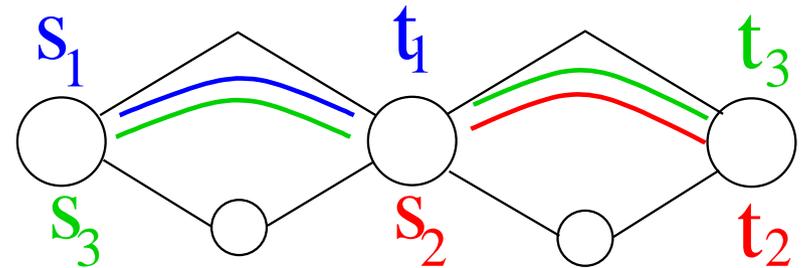
Coût Social: {  
  coût moyen des joueurs  
  coût maximum des joueurs  
  ...

# Exemple

Jeu de congestions où  $cout(e) = \#$  de chemins traversant  $e$ :



Équilibre de Nash  $2, 2, 2$



Équilibre de Nash  $2, 2, 4$

- Pour le coût social = coût moyen des joueurs:

$$PA = \frac{2+2+4}{2+2+2} = \frac{4}{3}$$

- Pour le coût social = coût max des joueurs :

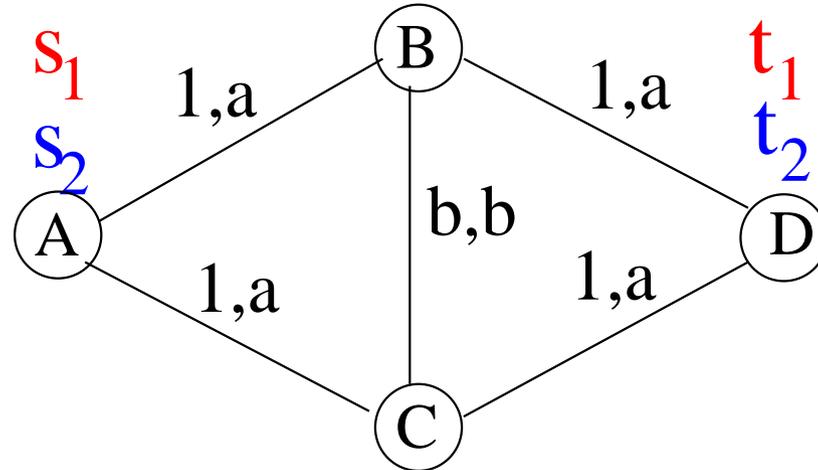
$$PA = \frac{4}{2} = \frac{4}{2} = 2$$

# Prix de l'anarchie.

Jeu de congestions:

$$a > 2b$$

$$b > 2$$



Prix de l'anarchie:  $1 + \frac{b}{2}$  non borné.

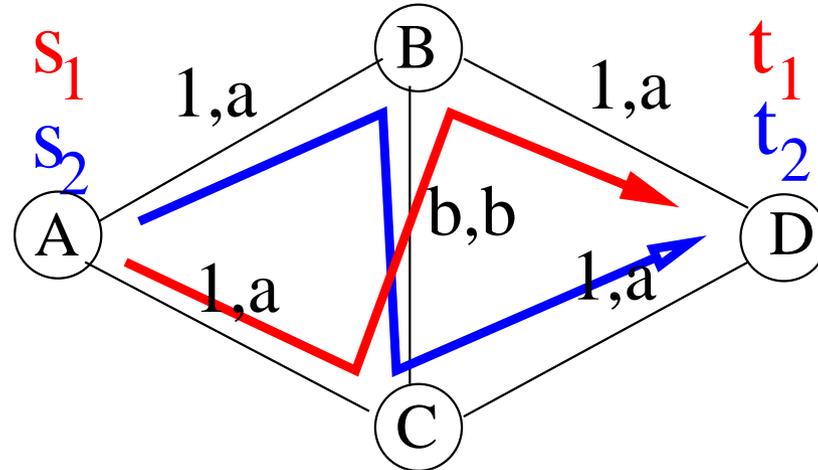
- $(ABCD, ACBD)$  est un équilibre de Nash et son coût social est  $2 + b$ .
- $(ABD, ACD)$  est un équilibre de Nash **optimal** et son coût social est 2,  
avec le coût social = coût max/moyen des joueurs.

# Prix de l'anarchie.

Jeu de congestions:

$$a > 2b$$

$$b > 2$$



Prix de l'anarchie:  $1 + \frac{b}{2}$  non borné.

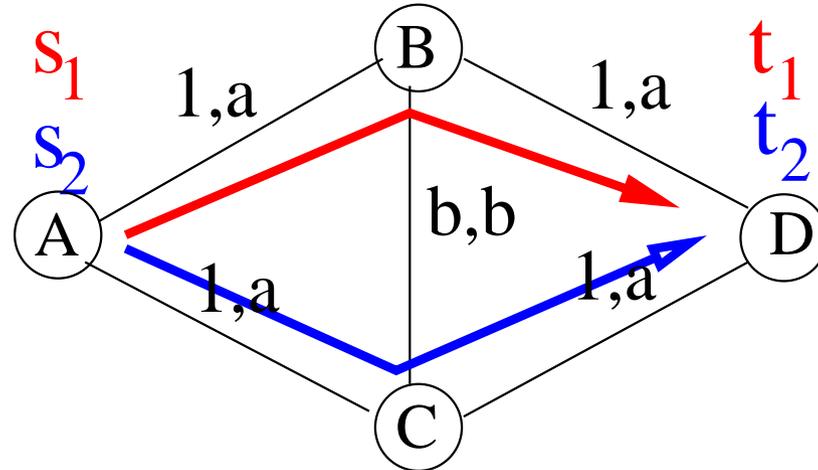
- $(ABCD, ACBD)$  est un équilibre de Nash et son coût social est  $2 + b$ .
- $(ABD, ACD)$  est un équilibre de Nash optimal et son coût social est 2,  
avec le coût social = coût max/moyen des joueurs.

# Prix de l'anarchie.

Jeu de congestions:

$$a > 2b$$

$$b > 2$$



Prix de l'anarchie:  $1 + \frac{b}{2}$  non borné.

- $(ABCD, ACBD)$  est un équilibre de Nash et son coût social est  $2 + b$ .
- $(ABD, ACD)$  est un équilibre de Nash optimal et son coût social est 2,  
avec le coût social = coût max/moyen des joueurs.

# PA pour les jeux de congestions.

Les coûts des arêtes sont linéaires avec  $n$  joueurs:

		Symétrique	Asymétrique
PUR	coût social moyen	$5/2$	$5/2$
PUR	coût social max	$5/2$	$\sqrt{n}$
MIXTE	coût social moyen	$\approx 2.618$	$\approx 2.618$
MIXTE	coût social max	??	??

- 2004 Awerbuch & Azar & Epstein
- 2004: Gairing & Lucking & Mavronikolas & Monien
- 2004: Suri & Toth & Zhou
- 2005: Christodoulou & Koutsoupias

# PA pour les jeux d'allocations de tâches.

	Machines Identiques	Modèle Général
Pur	$2 - \frac{1}{m}$	$\Theta\left(\frac{\log m}{\log \log m}\right)$
Mixte	$\Theta\left(\frac{\log m}{\log \log m}\right)$	$\Theta\left(\frac{\log m}{\log \log \log m}\right)$

- 1999: Koutsoupias & Papadimitriou
- 2001: Mavronicolas & Sirakis
- 2002: Czumaj & Vöcking