

Présentation

Directions de recherche (notamment avec Rémi)

- Quelques directions auxquelles on a pensé
- Expliquées rapidement ici (pas encore bcp boulot dessus)
- Dites-nous ce que vous en pensez :
- quelle(s) direction(s) favoriser
- d'autres idées ?
- dans quel ordre ?

Merci d'avance !

Version poster de notre article CrownCom'17

- Déjà fait !
- Disponible en ligne → lbo.k.vu/JdD2017 (LaTeX et PDF) (Bitbucket non-officiel de l'équipe SCEE)
- Présenté bientôt par Rémi à la Journée des Doctorants (03 juillet 2017) @ Rennes (que j'organise)
- (?) Présenté par Lilian au Workshop on Decentralized Machine Learning, Optimization and Privacy (Sep 11-12, 2017) @ Lille

Version longue de notre article CrownCom'17 → journal !

- Ajout explication algorithmes adversariaux, notamment Exp3 (presque OK)
- Ajout simulation comparant Exp3 et un SoftMax à UCB, Thompson etc (OK)
- Preuve détaillée/rigoureuse de l'utilisation des multiplicateurs de Lagrange pour le problème d'optimisation considéré (OK)
- Simulation si les objets dynamiques et statiques ont différents taux d'activation p (ex. plus actif que), p_1, p_2
- Simulation si chaque taux d'activation est différent $p_k, k \in [S + D]$ (plus compliqué) application réaliste?

Version longue de notre article CrownCom'17 → journal !

- Preuve ou justification que UCB / Thompson Sampling marche dans ce cadre non-i.i.d. : aucune idée
- Et justification face à l'activation “discrète” : l'apprentissage de chaque objet a lieu “une fois de temps en temps” (activation $\sim \text{Bern}(p_k)$), à des temps différents
- \hookrightarrow “sparse” learning ? est-ce un truc connu ? (@Emilie?)

CrownCom'17 → journal !

Essayer avec plus de stations de base ?

- But : ajouter une dimension spatiale à l'apprentissage (mais les objets n'ont pas besoin de le savoir)
- Intuition : on obtiendra des regroupements automatiques, par “clusters” autour de chaque BTS
- Cf. discussion plus bas sur le “capture effect” qu'on pourrait aussi considérer (un autre modèle de collision)
- ça fera peut-être trop pour la version journal (on ne peut pas tripler la taille de l'article !)

↪ Généraliser le regret “au cas IoT” ?

- K canaux, $M \gg K$ objets, avec des taux d'activation très faibles (activation Bernoulli, moyenne p)
- Collisions : perte de récompense si des objets utilisent le même canal en même temps (modèle classique)
- R_T classique est une \mathbb{E} sur les récompenses (\mathbb{E}_μ), peut-être doit-on considérer un autre regret (“sparse regret” ?) \tilde{R}_T qui fasse aussi \mathbb{E} sur les activations $\mathbb{E}_{\mu,p}$
- \implies Bornes inf / sup ?!
- (je n'ai pas essayé pour l'instant)

Idées pour améliorer des algorithmes de bandit

- ① Être plus robuste face à des environnements “lentement dynamique” (de temps en temps, les distributions des bras changent vraiment) :
 - avec une fenêtre glissante
 - autorise à se remettre en cause “après avoir convergé”
 - ex : échelle de temps d’une semaine pour des objets communicants
- ② (pas encore d’autres)

Être plus robuste : “fenêtre glissante”

- Avec une fenêtre glissante de taille τ “moyenne”, on garde une petite moyenne empirique $\hat{\mu}_k(t - \tau \dots \tau)$ (ou variance empirique)
- Si la petite moyenne devient trop éloignée de la moyenne complète ($|\hat{\mu}_k(t - \tau \dots t) - \hat{\mu}_k(0 \dots \tau)| \geq \varepsilon$), on remet les statistiques internes de l’algorithmes avec la petite moyenne
- Peut être malin, mais dur de savoir comment choisir τ et ε : dépendent de la fréquence de changement (inconnue)...

Être plus robuste : “fenêtre glissante”

Si la distribution des bras est connue, on peut lier les deux paramètres à un seul paramètre de “confiance” (@Rémi ?)

- Facile à coder pour un algorithme basé sur $\hat{\mu}_k(t)$ et $N_k(t)$ nb sélections du bras k (e.g., UCB, kl-UCB)
- Déjà testé : \rightarrow Policies.SlidingWindowsRestart
- Marche mal empiriquement... (pour les valeurs essayées, et impossible de savoir lesquelles peuvent marcher)
- Plus dur pour des algorithmes Bayésiens (demande l'historique de taille τ pour réinitialiser les posteriors avec l'historique partiel : consommation de la mémoire),
- et (je pense) impossible pour des algorithmes génériques...

Autre idée : on/off de stations de base

Apprentissage centralisé, doit couvrir tous les utilisateurs avec la plus faible consommation électrique possible...

- Suite Navik (& un peu Rémi).
- Approche combinatoire, bras = configuration des B stations de base : taille espace d'état $\propto 2^B$
- Passe pas à l'échelle avec un réseau "dense" ($B \geq 10$)
- Idée pour une approche moins coûteuse ? \rightarrow "Bandit combinatoire" ? (@Emilie?)
- pas clair de savoir si on peut faire plus que ce qui a été fait (pas forcément intéressant)
- cadre applicatif réaliste ? (je pense que oui)

Autre idée : “transfert learning” avec des algorithmes connaissant T

- Si l’horizon T est connue, comme c’est le cas dans les utilisations de “transfer learning” (TL), ex. par Navik
- Alors autant utiliser des algorithmes qui exploitent T pour être plus efficace (ex kl-UCB+ ou UCB+)
- ApproximatedFiniteGHIndex semble être excellent dans ce cas (par Tor Lattimore, COLT 2016)
- Exemple : $T = 1\text{h}$ ou $T = 1\text{ jour}$
- mais on a pas de cadre applicatif novateur ou vraiment intéressant... Idée ?!
(@Christophe?)

Suite projets élèves

On doit continuer et finir les projets des élèves

Rappels : 2 projets longs (Théo & Clément, Jihane & Salma), 2 projets courts... Presque rien des courts, mais les longs ont donné :

- émetteur/récepteur LoRa (modulation/démodulation) réaliste
- générateur trafic “interférant” aléatoire (configurable)
- station de base qui écoute et détecte sur K canaux
- \implies produire un beau démonstrateur avec GNU Radio pour “MAB algorithms for real-world LoRa IoT networks”
- on peut en faire une démo à présenter (dans une conf’ ?)
- et un article (avec le nom des élèves mais fait par nous)

Suite projets élèves

- Rémi a déjà beaucoup avancé pour la partie LoRa (Jihane et Salma on fait du bon boulot)
- On fera ensemble l'objet intelligent qui s'insère dans le réseau
- On va pouvoir connecter facilement ma “grosse” collection d'algorithmes (banditslilian.gforge.inria.fr/docs/Policies.html)
- On va rédiger un mini-article présentant la démo, avec Rémi, Christophe et Lilian (==et Emilie ?==), et les 4 élèves (mais on n'espère pas de l'aide de leur part)

Suite projets élèves

- Démo : j'aimerais une interface graphique sexy (comme ce qu'a fait Quentin, lançable sans passer par GNU Radio)
- Contrairement à la démo ICC de Christophe, avec plusieurs algorithmes en parallèle, on veut un seul algorithme (un seul objet communiquant)
- Mais un large choix d'algorithme et de paramètre, qu'on puisse changer en cours d'expériences (en réinitialisant l'algo)
- Ex: pour vérifier de façon interactive que UCB_α converge plus pour de petits α , que TS est plus rapide que kl-UCB etc...

Aperçu démo de Quentin : jolie interface

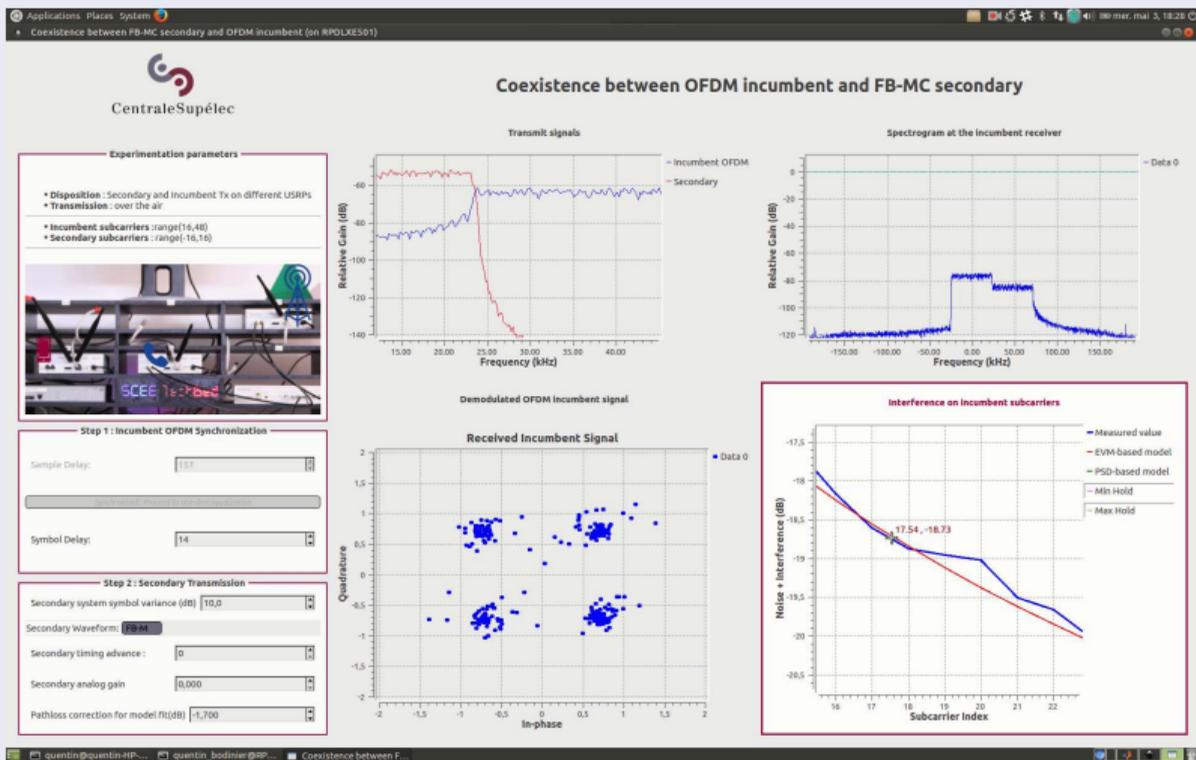


Figure 1: test

Plusieurs stations de base (BTS), collision selon le “capture effect”

Un autre modèle de collision, plus complexe mais plus réaliste

- Plus un objet est près de la BTS, plus elle reçoit ses messages avec un SINR fort. La BTS peut décider de répondre seulement si $\text{SINR} \geq \theta$ (un certain seuil), ou juste à celui qui a le plus fort SINR (“near-or-far” effect)
- $\text{SNIR} = \propto P_R / (N + \sum_{\text{objet}} P_{R_i})$
- A distance d , l’interférence est souvent modélisée $\sim d^{-\alpha}$ (pour $\alpha \in [2, 5]$ selon le milieu ambiant)
- Modèle déjà implémenté (closerUserGetsReward) pour une distance (comme si $\text{SNIR} \propto d$, irréaliste mais simple)

Plusieurs stations de base (BTS), collision selon le “capture effect”

- A faire : implémenter un modèle de collision selon le SNIR
- Mettre ≥ 2 BTS sur une carte 2D, répartir des objets sur la carte, aléatoirement (comme Navik)
- Montrer que les objets convergent vers des configurations orthogonales au sein de chaque cellule, et aux frontières des cellules aussi (cf. dessin au tableau)
- (cf. répartition des fréquences pour la télé en “large cells network”)
- Intuition : ça va marcher automatiquement sans trop de soucis
- Encore le même problème : prouver des garanties théoriques sur cette réussite empirique ne sera pas facile...

Fin

==D'autres idées ?==

==Discussion==

Merci