Analyse non asymptotique d'un test séquentiel de détection de ruptures et application aux bandits non stationnaires

Conférence GRETSI @ Lille, Août 2019

Lilian Besson

Doctorant

Équipe SCEE, labo IETR, CentraleSupélec à Rennes
& Équipe SequeL, labo CRIStAL, Inria à Lille

Jeudi 29 Août 2019

Bandits manchots ?

Un vieux nom pour une machine à sous !

Collaboration avec mon encadrante de thèse **Émilie Kaufmann**, cf. sa conférence plénière de mardi 27 août !

Bandits multi-bras

= Prise de décisions séquentielles face à des environnements incertains :

Total
Reward 14

Total
Plays 24

1

	Arm 1	Arm 2	Arm 3	Arm 4	Arm 5
Rewards:	6	2	2	2	2
Pulls:	8	4	4	4	4
Estimated Probs:	0.750	0.500	0.500	0.500	0.500
UCBs:	1.641	1.761	1.761	1.761	1.761

↪ Démo interactive perso.crans.org/besson/phd/MAB_interactive_demo/

Bandits multi-bras : stationnaires vs non-stationnaires

Stationnaires

Ok !

Bandits multi-bras : stationnaires vs non-stationnaires

Stationnaires

Ok !

Non stationnaires

Difficile !

Bandits multi-bras : stationnaires vs non-stationnaires

Stationnaires

Ok !

Non stationnaires

Difficile !

Notre direction de résolution

On combine :

- un **algorithme classique** (kl-UCB) pour sélectionner les bras,
- et **on détecte les ruptures activement** grâce à un test statistique effectué sur chaque bras.

Le problème de détection de rupture

Imaginez le jeu suivant...

- On observe des données $X_1, X_2, \dots, X_t, \dots \in [0, 1]$...
- On sait que X_t est générée par une distribution **inconnue**...

Le problème de détection de rupture

Imaginez le jeu suivant...

- On observe des données $X_1, X_2, \dots, X_t, \dots \in [0, 1]$...
- On sait que X_t est générée par une distribution **inconnue**...

Le problème de détection de rupture

Imaginez le jeu suivant...

- On observe des données $X_1, X_2, \dots, X_t, \dots \in [0, 1]$...
- On sait que X_t est générée par une distribution **inconnue**...

Le problème de détection de rupture

Imaginez le jeu suivant...

- On observe des données $X_1, X_2, \dots, X_t, \dots \in [0, 1]$...
- On sait que X_t est générée par une distribution **inconnue**...

Le problème de détection de rupture

Imaginez le jeu suivant...

- On observe des données $X_1, X_2, \dots, X_t, \dots \in [0, 1]$...
- On sait que X_t est générée par une distribution **inconnue**...

Le problème de détection de rupture

Imaginez le jeu suivant...

- On observe des données $X_1, X_2, \dots, X_t, \dots \in [0, 1]$...
- On sait que X_t est générée par une distribution **inconnue**...

Le problème de détection de rupture

Imaginez le jeu suivant...

- On observe des données $X_1, X_2, \dots, X_t, \dots \in [0, 1]$...
- On sait que X_t est générée par une distribution **inconnue**...

Le problème de détection de rupture

Imaginez le jeu suivant...

- On observe des données $X_1, X_2, \dots, X_t, \dots \in [0, 1]$...
- On sait que X_t est générée par une distribution **inconnue**...

Le problème de détection de rupture

Imaginez le jeu suivant...

- On observe des données $X_1, X_2, \dots, X_t, \dots \in [0, 1]$...
- On sait que X_t est générée par une distribution **inconnue**...

Le problème de détection de rupture

Imaginez le jeu suivant...

- On observe des données $X_1, X_2, \dots, X_t, \dots \in [0, 1]$...
- On sait que X_t est générée par une distribution **inconnue**...

Le problème de détection de rupture

Le **but** est de distinguer entre deux hypothèses :

$\mathcal{H}_0$ Les distributions **ont toutes la même moyenne** (“pas de rupture”)

$$\exists \mu_0, \mathbb{E}[X_1] = \mathbb{E}[X_2] = \dots = \mathbb{E}[X_t] = \mu_0$$

$\mathcal{H}_1$ Les distributions ont **changé de moyennes au temps τ**

$$\exists \mu_0, \mu_1, \tau, \mathbb{E}[X_1] = \dots = \mathbb{E}[X_\tau] = \mu_0, \mu_0 \neq \mu_1, \mathbb{E}[X_{\tau+1}] = \mathbb{E}[X_{\tau+2}] = \dots = \mu_1$$

On s'arrête au temps $\hat{\tau}$, dès qu'on détecte une rupture

Le problème de détection de rupture

Le **but** est de distinguer entre deux hypothèses :

$\mathcal{H}_0$ Les distributions **ont toutes la même moyenne** (“pas de rupture”)

$$\exists \mu_0, \mathbb{E}[X_1] = \mathbb{E}[X_2] = \dots = \mathbb{E}[X_t] = \mu_0$$

$\mathcal{H}_1$ Les distributions ont **changé de moyennes au temps τ**

$$\exists \mu_0, \mu_1, \tau, \mathbb{E}[X_1] = \dots = \mathbb{E}[X_\tau] = \mu_0, \mu_0 \neq \mu_1, \mathbb{E}[X_{\tau+1}] = \mathbb{E}[X_{\tau+2}] = \dots = \mu_1$$

On s'arrête au temps $\hat{\tau}$, dès qu'on détecte une rupture

Un **détecteur de rupture séquentiel** est un **temps d'arrêt $\hat{\tau}$** , mesurable selon $\mathcal{F}_t = \sigma(X_1, \dots, X_t)$, qui rejette l'hypothèse $\mathcal{H}_0$ lorsque $\hat{\tau} < \infty$.

Exemple facile de détection de rupture

Exemple facile de détection de rupture

Difficile avec peu d'échantillons ?

Difficile avec peu d'échantillons ?

Difficile avec des moyennes trop proches ?

Difficile avec des moyennes trop proches ?

Qu'est-ce qu'un bon test de détection de rupture ?

Deux propriétés essentielles :

1. Pas de fausse alarme

1. Un bon test ne doit rien détecter s'il n'y a pas de rupture à détecter...

2. Un délai de détection court

2. Un bon test devrait détecter une rupture "assez vite" s'il y a une rupture à détecter, avec assez d'échantillons avant la rupture...

Qu'est-ce qu'un bon test de détection de rupture ?

Deux propriétés essentielles :

1. Pas de fausse alarme

1. Un bon test ne doit rien détecter s'il n'y a pas de rupture à détecter...
Premier extrême : aucune fausse alarme si on détecte *jamais* 😞

2. Un délai de détection court

2. Un bon test devrait détecter une rupture "assez vite" s'il y a une rupture à détecter, avec assez d'échantillons avant la rupture...
Autre extrême : délai nul si on détecte *tout le temps* 😞

⇒ résoudre le compromis entre **les deux extrêmes** !

Test de rapport de vraisemblances de Bernoulli

Hypothèses : toutes les distributions sont Bernoulli ($\nu_k = \mathcal{B}(\mu_k)$)

Le problème se résume à distinguer

$\mathcal{H}_0$: ($\exists \mu_0 : \forall i \in \mathbb{N}^*, X_i \stackrel{\text{i.i.d.}}{\sim} \mathcal{B}(\mu_0)$), contre l'alternative

$\mathcal{H}_1$: ($\exists \mu_0 \neq \mu_1, \tau > 1 : X_1, \dots, X_\tau \stackrel{\text{i.i.d.}}{\sim} \mathcal{B}(\mu_0)$ et $X_{\tau+1}, \dots \stackrel{\text{i.i.d.}}{\sim} \mathcal{B}(\mu_1)$).

Test de rapport de vraisemblances de Bernoulli

Hypothèses : toutes les distributions sont Bernoulli ($\nu_k = \mathcal{B}(\mu_k)$)

Le problème se résume à distinguer

$\mathcal{H}_0$: ($\exists \mu_0 : \forall i \in \mathbb{N}^*, X_i \stackrel{\text{i.i.d.}}{\sim} \mathcal{B}(\mu_0)$), contre l'alternative

$\mathcal{H}_1$: ($\exists \mu_0 \neq \mu_1, \tau > 1 : X_1, \dots, X_\tau \stackrel{\text{i.i.d.}}{\sim} \mathcal{B}(\mu_0)$ et $X_{\tau+1}, \dots \stackrel{\text{i.i.d.}}{\sim} \mathcal{B}(\mu_1)$).

Après avoir observé $X_1, \dots, X_n$, la statistique du **test de rapport de vraisemblances** pour cette hypothèse est

$$\mathcal{L}(n) = \frac{\sup_{\mu_0, \mu_1, \tau < n} \ell(X_1, \dots, X_n; \mu_0, \mu_1, \tau)}{\sup_{\mu_0} \ell(X_1, \dots, X_n; \mu_0)},$$

où $\ell(X_1, \dots, X_n; \mu_0)$ et $\ell(X_1, \dots, X_n; \mu_0, \mu_1, \tau)$ sont les vraisemblances des observations selon les modèles $\mathcal{H}_0$ et $\mathcal{H}_1$.

Test de rapport de vraisemblances de Bernoulli

Hypothèses : toutes les distributions sont Bernoulli ($\nu_k = \mathcal{B}(\mu_k)$)

Le problème se résume à distinguer

$\mathcal{H}_0$: ($\exists \mu_0 : \forall i \in \mathbb{N}^*, X_i \stackrel{\text{i.i.d.}}{\sim} \mathcal{B}(\mu_0)$), contre l'alternative

$\mathcal{H}_1$: ($\exists \mu_0 \neq \mu_1, \tau > 1 : X_1, \dots, X_\tau \stackrel{\text{i.i.d.}}{\sim} \mathcal{B}(\mu_0)$ et $X_{\tau+1}, \dots \stackrel{\text{i.i.d.}}{\sim} \mathcal{B}(\mu_1)$).

Après avoir observé $X_1, \dots, X_n$, la statistique du **test de rapport de vraisemblances** pour cette hypothèse est

$$\mathcal{L}(n) = \frac{\sup_{\mu_0, \mu_1, \tau < n} \ell(X_1, \dots, X_n; \mu_0, \mu_1, \tau)}{\sup_{\mu_0} \ell(X_1, \dots, X_n; \mu_0)},$$

où $\ell(X_1, \dots, X_n; \mu_0)$ et $\ell(X_1, \dots, X_n; \mu_0, \mu_1, \tau)$ sont les vraisemblances des observations selon les modèles $\mathcal{H}_0$ et $\mathcal{H}_1$.

$\Leftrightarrow$ De grandes valeurs de $\mathcal{L}(n)$ tendent à rejeter $\mathcal{H}_0$ en faveur de $\mathcal{H}_1$.

(log) Rapport de vraisemblances de Bernoulli

On peut réécrire cette statistique $\mathcal{L}(n) = \frac{\sup_{\mu_0, \mu_1, \tau < n} \ell(X_1, \dots, X_n; \mu_0, \mu_1, \tau)}{\sup_{\mu_0} \ell(X_1, \dots, X_n; \mu_0)}$, avec

les moyennes glissantes $\hat{\mu}_{k:k'} = \frac{1}{k' - k + 1} \sum_{s=k}^{k'} X_s$:

$$\log \mathcal{L}(n) = \max_{s \in \{1, \dots, n-1\}} \left[s \times \text{kl} \left(\underbrace{\hat{\mu}_{1:s}}_{\text{avant } s}, \underbrace{\hat{\mu}_{1:n}}_{\text{tout}} \right) + (n - s) \times \text{kl} \left(\underbrace{\hat{\mu}_{s+1:n}}_{\text{après } s}, \underbrace{\hat{\mu}_{1:n}}_{\text{tout}} \right) \right].$$

Où $\text{kl}(x, y) = x \ln\left(\frac{x}{y}\right) + (1 - x) \ln\left(\frac{1-x}{1-y}\right)$ est l'entropie relative binaire

Le test généralisé de rapport de vraisemblances de Bernoulli (T-BGLR)

Le **T-BGLR** est le temps d'arrêt $\hat{\tau}_\delta$ défini par

$$\hat{\tau}_\delta = \inf \left\{ n \in \mathbb{N}^* : \max_{s \in \{1, \dots, n-1\}} [s \text{kl}(\hat{\mu}_{1:s}, \hat{\mu}_{1:n}) + (n-s) \text{kl}(\hat{\mu}_{s+1:n}, \hat{\mu}_{1:n})] \geq \beta(n, \delta) \right\}$$

- avec une **function seuil** $\beta(n, \delta)$ spécifiée plus tard,
- $n \in \mathbb{N}^*$ est le nombre d'observations $(X_1, \dots, X_n)$,
- $0 < \delta < 1$ est le niveau de confiance.

Probabilité de fausse alarme

Définition : fausse alarme

Une rupture est détectée si $\hat{\tau}_\delta < \infty$.

Soit $\mathbb{P}_{\mu_0}$ un modèle de probabilité selon lequel les observations sont $\forall t, X_t \in [0, 1]$ et $\forall t, \mathbb{E}[X_t] = \mu_0$.

La **probabilité de fausse alarme** est $\mathbb{P}_{\mu_0}(\hat{\tau}_\delta < \infty)$.

$\implies$ **But : contrôler l'événement de fausse alarme !** (en forte proba)

Premier résultat pour le test BGLR 😊

Contrôler la probabilité de fausse alarme

Pour n'importe quel **niveau de confiance** $0 < \delta < 1$, le test BGLR satisfait

$$\mathbb{P}_{\mu_0}(\hat{\tau}_\delta < \infty) \leq \delta$$

avec la fonction seuil

$$\beta(n, \delta) = 2 \mathcal{T} \left(\frac{\ln(3n\sqrt{n}/\delta)}{2} \right) + 6 \ln(1 + \ln(n)) \simeq \ln \left(\frac{3n\sqrt{n}}{\delta} \right) = \mathcal{O} \left(\log \left(\frac{n}{\delta} \right) \right).$$

Où $\mathcal{T}(x)$ vérifie $\mathcal{T}(x) \simeq x + \ln(x)$ pour x assez grand

Premier résultat pour le test BGLR 😊

Contrôler la probabilité de fausse alarme

Pour n'importe quel **niveau de confiance** $0 < \delta < 1$, le test BGLR satisfait

$$\mathbb{P}_{\mu_0}(\hat{\tau}_\delta < \infty) \leq \delta$$

avec la fonction seuil

$$\beta(n, \delta) = 2 \mathcal{T} \left(\frac{\ln(3n\sqrt{n}/\delta)}{2} \right) + 6 \ln(1 + \ln(n)) \simeq \ln \left(\frac{3n\sqrt{n}}{\delta} \right) = \mathcal{O} \left(\log \left(\frac{n}{\delta} \right) \right).$$

Où $\mathcal{T}(x)$ vérifie $\mathcal{T}(x) \simeq x + \ln(x)$ pour x assez grand

Preuve ?

↪ la version longue de notre article [HAL-02006471](https://hal.archives-ouvertes.fr/hal-02006471) et [arXiv:1902.01575](https://arxiv.org/abs/1902.01575)

Délai de détection

Definition : délai de détection

Soit $\mathbb{P}_{\mu_0, \mu_1, \tau}$ un modèle de probabilité selon lequel $\forall t, X_t \in [0, 1]$ et $\forall t \leq \tau, \mathbb{E}[X_t] = \mu_0$ et $\forall t \geq \tau + 1, \mathbb{E}[X_t] = \mu_1$, avec $\mu_0 \neq \mu_1$.

Le **délai de détection** est défini par la variable aléatoire $u = \hat{\tau}_\delta - \tau \in \mathbb{N}$.

$\implies$ But : contrôler le délai de détection ! (en forte probabilité)

Second résultat pour le test BGLR 😊

Contrôler le délai de détection

Pour une rupture d'amplitude $\Delta = |\mu_1 - \mu_0|$, le test BGLR satisfait

$$\begin{aligned} \mathbb{P}_{\mu_0, \mu_1, \tau}(\hat{\tau}_\delta \geq \tau + u) &\leq \exp\left(-\frac{2\tau u}{\tau + u} \left(\max\left[0, \Delta - \sqrt{\frac{\tau + u}{2\tau u}} \beta(\tau + u, \delta)\right]\right)^2\right) \\ &= \mathcal{O}(\text{décroissance exponentielle en } u) \\ &= \mathcal{O}(\exp \searrow (u)). \end{aligned}$$

avec la même fonction de seuil $\beta(n, \delta) \simeq \ln(3n\sqrt{n}/\delta)$.

Conséquence

En forte probabilité, **le délai $\hat{\tau}_\delta$ du BGLR est borné** par $\mathcal{O}(\Delta^{-2} \ln(1/\delta))$ **si assez d'échantillons sont observés avant la rupture** au temps τ .

BGLR est un test de détection de rupture efficace 😎 !

- On a vu qu'en choisissant
 - un niveau de confiance δ ,
 - et une bonne fonction de seuil $\beta(n, \delta) \simeq \ln(3n\sqrt{n}/\delta) = \mathcal{O}(\log(n/\delta))$,

BGLR est un test de détection de rupture efficace 😊 !

- On a vu qu'en choisissant
 - un niveau de confiance δ ,
 - et une bonne fonction de seuil $\beta(n, \delta) \simeq \ln(3n\sqrt{n}/\delta) = \mathcal{O}(\log(n/\delta))$,

- on peut contrôler les deux propriétés du test BGLR :
 - sa **probabilité de fausse alarme** : $\mathbb{P}_{\mu_0}(\hat{\tau}_\delta < \infty) \leq \delta$,
 - son **délai de détection** : $\mathbb{P}_{\mu_0, \mu_1, \tau}(\hat{\tau}_\delta \geq \tau + u)$ décroît exponentiellement rapidement en u
(s'il y a assez d'observations avant et après la rupture)

- $\implies$ Le test BGLR détecte les ruptures efficacement 😊

Simulations numériques

On considère trois problèmes avec

- $K = 3$ bras de Bernoulli
- $T = 5000$ étapes de temps (horizon fini)
- $\Upsilon_T = 4$ ruptures (= 5 séquences stationnaires)
Les algorithmes peuvent utiliser cette connaissance de T et Υ_T
- 1000 simulations indépendantes, on affiche le regret moyen

Simulations numériques

On considère trois problèmes avec

- $K = 3$ bras de Bernoulli
- $T = 5000$ étapes de temps (horizon fini)
- $\Upsilon_T = 4$ ruptures (= 5 séquences stationnaires)
Les algorithmes peuvent utiliser cette connaissance de T et Υ_T
- 1000 simulations indépendantes, on affiche le regret moyen

Référence

On utilise ma bibliothèque open-source en Python pour la simulation de problèmes de bandits, **SMPyBandits**

↪ Publiée en ligne à [SMPyBandits.GitHub.io](https://github.com/lilianbesson/SMPyBandits)

Pour les curieux : SMPyBandits est sur GitHub et PyPI

Welcome to SMPyBandits documentation!

Open-Source Python package for Single- and Multi-Players multi-armed Bandits algorithms.

A research framework for Single and Multi-Players Multi-Arms Bandits (MAB) Algorithms: UCB, KL-UCB, Thompson and many more for single-players, and MCTopM & RandTopM, MusicalChair, ALOHA, MEGA, rhoRand for multi-players simulations. It runs on Python 2 and 3, and is publicly released as an open-source software under the MIT License.

Note

See more on the GitHub page for this project: <https://github.com/SMPyBandits/SMPyBandits/>. The project is also hosted on Inria GForge, and the documentation can be seen online at <https://smpybandits.github.io/> or <http://banditslilian.gforge.inria.fr/> or <https://smpybandits.readthedocs.io/>. [website up](#)

This repository contains the code of *my* numerical environment, written in Python, in order to perform numerical simulations on single-player and multi-players Multi-Armed Bandits (MAB) algorithms.

[Open Source?](#) **Yes** [Maintained?](#) **Yes** [Ask me anything](#) [pip v0.5.5](#) [implementation: cython](#)

[python 2.7](#) [3.4](#) [3.5](#) [3.6](#) [data: pandas](#) [Outils: Jupyter](#)

I (Lillian Besson) have started my PhD in October 2016, and this is a part of my on going research since December 2016.

How to cite this work?

If you use this package for your own work, please consider citing it with this piece of BibTeX:

```
@misc{SMPyBandits,
  title = {{SMPyBandits: an Open-Source Research Framework for S
  author = {Lillian Besson},
  year = {2018},
  url = {https://github.com/SMPyBandits/SMPyBandits/},
  howpublished = {Online at: \url{GitHub.com/SMPyBandits/SMPyBandi
  note = {Code at https://github.com/SMPyBandits/SMPyBandits,
}
```

↪ SMPyBandits.GitHub.io

Problème 1 : seulement des changements locaux

On affiche les moyennes : $\mu_1(t)$, $\mu_2(t)$, $\mu_3(t)$.

Exemple de détections de ruptures pour le problème 1

Locations of change-points detected by different algorithms (problem 1)

⇒ Notre test est efficace ! (sur un exemple)

Résultats pour le problème 1

$\implies$ BGLR atteint les meilleures performances (hors non-oracles) 😊 !

Résumé

- Le test généralisé de rapport de vraisemblances de Bernoulli (T-BGLR) est très efficace 😊
 - pour détecter les ruptures **sans fausse alarme** et **faible délai**
 - pour des données de Bernoulli, et aussi des données sous-Bernoulli (n'importe quelle distribution bornée !),
 - et n'a *pas* besoin de connaître l'amplitude des ruptures Δ
- On peut le combiner avec une stratégie de bandit efficace : **BGLR + kl-UCB** 😊
- Sa borne de regret est $R_T = \mathcal{O}(K\sqrt{T\Upsilon_T \log(T)})$ 😊 (état de l'art)
- Notre algorithme est compétitif avec le reste de l'état de l'art sur nos simulations numériques 😊

Conclusion

Merci de votre attention 😊

Questions & Discussion ?

Si besoin :
`Lilian.Besson@CentraleSupélec.fr`

Crise climatique ?

Copyright 2003-2015 J. Jacques

Parlons d'action contre la crise climatique !

Nous sommes scientifiques...

Buts : s'informer, réfléchir, résoudre, transmettre !

- Informons nous des causes et conséquences de la crise climatique,
- Réfléchissons aux problèmes, à l'échelle politique, locale et individuelle,
- Trouvons des solutions simples !
⇒ Viser la sobriété : transports, tourisme, vêtements, alimentation, calculs informatique, lutte contre le tabagisme, etc.
- Transmettons notre prise de conscience, et nos actions.