# A Necessary and Sufficient Condition for Consensus Over Random Networks

Jeremy Krebs - Guillaume Soulié

Université Paris Saclay

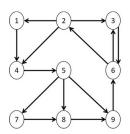
15 janvier 2018

### Le problème du consensus :

"Le consensus demande à ce qu'un certain nombre de processus s'accordent sur une valeur unique."

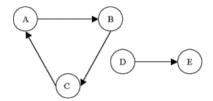
### Le problème du consensus :

"Le consensus demande à ce qu'un certain nombre de processus s'accordent sur une valeur unique."



### Le problème du consensus :

"Le consensus demande à ce qu'un certain nombre de processus s'accordent sur une valeur unique."



- Introduction
  - Etat de l'art
  - Objectif
- 2 Préambule mathémathique
  - Définitions
  - Ergodicité
- Résultats
  - Condition nécéssaire et suffisante
  - Valeur du consensus

Coordination d'agents autonomes

- Coordination d'agents autonomes
- Calculs de moyennes d'un groupe de capteurs

- Coordination d'agents autonomes
- Calculs de moyennes d'un groupe de capteurs
- Problèmes de rendez-vous

- Coordination d'agents autonomes
- Calculs de moyennes d'un groupe de capteurs
- Problèmes de rendez-vous

Cependant ces problèmes considéraient un système déterministe.

- Temps discret :  $t_0, t_1, ...$
- Systèmes stochastiques

- Temps discret :  $t_0, t_1, ...$
- Systèmes stochastiques

Problème de la forme :  $x_{k+1} = W_k.x_k$ 

 $W_k$  peut être vu comme la matrice de poids d'arêtes d'un graphe aléatoire.

Il y a déjà eu plusieurs résultats sur le sujet :

• x(k) converge presque sûrement si les arêtes de  $G(W_k)$  sont choisies de manière indépendante et avec la même probabilité,

### Il y a déjà eu plusieurs résultats sur le sujet :

- x(k) converge presque sûrement si les arêtes de  $G(W_k)$  sont choisies de manière indépendante et avec la même probabilité,
- La convergence en probabilité a été prouvée dans le cas d'un modèle avec des arêtes orientées et non-nécessairement indépendantes, avec une hypothèse un peu forte sur les matrices.

#### Objectif:

- Trouver une condition nécessaire et suffisante pour un consensus presque sûr
- S'intéresser à la valeur de convergence du consensus

$$x(k) = W_k(\omega)x(k-1)$$
 où  $W_k$  est une matrice de poids.

- Les W<sub>k</sub> sont des matrices stochastiques indépendantes et identiquement distribuées (i.i.d.),
- j a accès à i si (i, j) est une arête,
- i et j communiquent si (i,j) et (j,i) sont des arêtes,
- La relation de communication est une relation d'équivalence qui permet de regrouper les arêtes par classes d'équivalence.

# Consensus en probabilité:

$$\forall \ \epsilon > 0 \ \forall \ i,j = 1,..,n \ P(|x_i(k) - x_j(k)| > \epsilon) \rightarrow 0$$
 lorsque  $k \rightarrow 0$ 

### Consensus en probabilité:

$$\forall \ \epsilon > 0 \ \forall \ i,j = 1,..,n \ P(|x_i(k) - x_j(k)| > \epsilon) \to 0$$
 lorsque  $k \to 0$ 

# Consensus presque sûr (plus forte) :

$$\forall i, j = 1, ..., n |x_i(k) - x_i(k)| \rightarrow 0$$
 presque sûrement.

$$x_k = W_k ... W_1 x_0$$

Intérêt d'étudier le produit infini de matrices  $W_i$  et son ergodicité.

Notons  $U^{(k,p)} = W_{p+k}...W_{p+1}$  le produit à gauche des matrices de la séquence.

# Définition - Ergodicité faible :

La séquence infinie  $W_1, W_2, ...$  est faiblement ergodique si et seulement si

$$\forall i,j,s=1,..,n \ \ {\sf et} \ \forall \ p>0 \ (U^{k,p}_{i,s}-U^{k,p}_{i,s}) o 0 \ {\sf quand} \ k o \infty$$

# Définition - Ergodicité faible :

La séquence infinie  $W_1, W_2, ...$  est faiblement ergodique si et seulement si

$$\forall i,j,s=1,..,n \ \ {
m et} \ \forall \ p>0 \ (U_{i,s}^{k,p}-U_{i,s}^{k,p}) 
ightarrow 0 \ {
m quand} \ k
ightarrow \infty$$

# Définition - Ergodicité forte :

La séquence infinie  $W_1, W_2, ...$  est faiblement ergodique si et seulement si

$$\forall i, s = 1, ..., n \ U_{i,s}^{k,p} \to d_s^p \text{ quand } k \to \infty$$
  
où  $d_s^p$  est une constante ne dépendant pas de  $i$ 

backend

# Définition - Ergodicité faible :

La séquence infinie  $W_1, W_2, ...$  est faiblement ergodique si et seulement si

$$\forall i,j,s=1,..,n \ \ {
m et} \ \forall \ p>0 \ (U^{k,p}_{i,s}-U^{k,p}_{j,s}) 
ightarrow 0 \ {
m quand} \ k
ightarrow \infty$$

# Définition - Ergodicité forte :

La séquence infinie  $W_1, W_2, ...$  est faiblement ergodique si et seulement si

$$\forall i, s = 1, ..., n \ U_{i,s}^{k,p} \rightarrow d_s^p \ \text{quand} \ k \rightarrow \infty$$

où  $d_s^p$  est une constante ne dépendant pas de i

backend Dans le contexte qui nous intéresse, on peut montrer (en

utilisant les suites de Cauchy) que les notions d'ergodicité faible et fortes sont équivalentes.

#### Ergodicité - consensus

$$x(k) = W_k \cdot x(k-1)$$

$$\begin{pmatrix} x_0^k \\ x_1^k \\ \dots \\ x_n^k \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} w_{00}^k & \dots & w_{0n}^k \\ w_{10}^k & \dots & w_{1n}^k \\ \dots & \dots & \dots \\ w_{n0}^k & \dots & w_{nn}^k \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} x_0^{k-1} \\ x_1^{k-1} \\ \dots \\ x_n^{k-1} \end{pmatrix}$$

Coefficient de d'ergodicité Une fonction  $\tau(.)$  définie sur l'ensemble des matrices stochastiques de taille  $n \times n$  est un coefficient d'ergodicité si  $0 \le \tau(.) \le 1$ .

Coefficient de d'ergodicité Une fonction  $\tau(.)$  définie sur l'ensemble des matrices stochastiques de taille  $n \times n$  est un coefficient d'ergodicité si  $0 \le \tau(.) \le 1$ .

Un coefficient d'ergodicité est dît propre si :

$$\tau(W) = 0 \iff W = \mathbf{1}d^T$$

Coefficient de d'ergodicité Une fonction  $\tau(.)$  définie sur l'ensemble des matrices stochastiques de taille  $n \times n$  est un coefficient d'ergodicité si  $0 \le \tau(.) \le 1$ .

Un coefficient d'ergodicité est dît propre si :

$$\tau(W) = 0 \iff W = \mathbf{1}d^T$$

Example de coefficient d'ergodicité.

**Lien ergodicité faible - coefficient d'ergodicité** L'ergodicité faible est équivalente à :

$$\lim_{k\to\inf}\tau(U^{(k,p)})=0\quad\forall p\in\mathbb{N}$$

**Théorème 1 :** L'ergodicité faible du produit à gauche des matrices stochastiques est équivalente à son ergodicité forte.

**Théorème 1 :** L'ergodicité faible du produit à gauche des matrices stochastiques est équivalente à son ergodicité forte.

**Théorème 2 :** Si  $\tau(.)$  est un coefficient d'ergodicité propre et que pour les  $\forall m \geq 1$  matrices stochastiques  $W_k$ , k = 1, ..., m on a  $\tau(W_m...W_2W_1) \leq \prod_{k=1}^m \tau(W_k)$ ,

**Théorème 1 :** L'ergodicité faible du produit à gauche des matrices stochastiques est équivalente à son ergodicité forte.

**Théorème 2 :** Si  $\tau(.)$  est un coefficient d'ergodicité propre et que pour les  $\forall m \geq 1$  matrices stochastiques  $W_k, \ k=1,..,m$  on a  $\tau(W_m..W_2W_1) \leq \prod_{k=1}^m \tau(W_k)$ ,

Alors la séquence  $W_k$  est faiblement ergodique si et seulement si il existe une séquence d'entiers croissants  $k_r, k = 1, 2, ...$  telle que :

$$\sum_{k=1}^{\infty} (1 - \tau(W_{k_{r+1}}..W_{k_r+1}) = \infty$$

L'ergodicité faible de  $W_1, W_2, ...$  est un événement trivial.

L'ergodicité faible de  $W_1, W_2, ...$  est un événement trivial.

La démonstration repose sur la loi du zéro un de Kolmorov.

L'ergodicité faible de  $W_1, W_2, ...$  est un événement trivial.

La démonstration repose sur la loi du zéro un de Kolmorov.

#### Théorème 3

 $\{W_k\}_{k=0}^{\inf}=W_1,W_2,...$  i.i.d. matrices stochastiques, avec des coefficients diagonaux positifs.

L'ergodicité faible de  $W_1, W_2, ...$  est un événement trivial.

La démonstration repose sur la loi du zéro un de Kolmorov.

#### Théorème 3

 $\{W_k\}_{k=0}^{\inf}=W_1,W_2,...$  i.i.d. matrices stochastiques, avec des coefficients diagonaux positifs. Il y a équivalence entre :

•  $\{W_k\}_{k=0}^{\inf}$  est faiblement ergodique.

L'ergodicité faible de  $W_1, W_2, ...$  est un événement trivial.

La démonstration repose sur la loi du zéro un de Kolmorov.

#### Théorème 3

 $\{W_k\}_{k=0}^{\inf}=W_1,W_2,...$  i.i.d. matrices stochastiques, avec des coefficients diagonaux positifs. Il y a équivalence entre :

- $\{W_k\}_{k=0}^{\inf}$  est faiblement ergodique.
- Le système  $x(k) = (\mathbb{E}W_k)x(k-1)$  atteint un consensus.
- $|\lambda_2(\mathbb{E}W_k)| < 1$

L'ergodicité faible de  $W_1, W_2, ...$  est un événement trivial.

La démonstration repose sur la loi du zéro un de Kolmorov.

#### Théorème 3

 $\{W_k\}_{k=0}^{\inf}=W_1,W_2,...$  i.i.d. matrices stochastiques, avec des coefficients diagonaux positifs. Il y a équivalence entre :

- $\{W_k\}_{k=0}^{\inf}$  est faiblement ergodique.
- Le système  $x(k) = (\mathbb{E}W_k)x(k-1)$  atteint un consensus.
- $|\lambda_2(\mathbb{E}W_k)| < 1$

Sa démonstration peut être faite au choix :

- En utilisant des résultats généraux de la théorie ergodique des chaines de Markov.
- En utilisant le théorème 2.

# Lemme 2 - (D'après [19])

- $\alpha_1, ..., \alpha_s$  : classes de communication associées à W.
- $\alpha_r[W]$  est la sous matricede W associée à  $\alpha_r$
- alors  $\alpha_r$  est initial  $\iff$  spectre $(\alpha_r[W]) = \{1\}$ .

## Corrollaire 4 - (Résultat principal de l'article)

consensus presque surement atteint  $\iff |\lambda_2(\mathbb{E}W_k)| < 1$ 

# Corrollaire 4 - (Résultat principal de l'article)

consensus presque surement atteint  $\iff |\lambda_2(\mathbb{E}W_k)| < 1$ 

=> vient généraliser certain papiers.

## Valeur du consensus

On a vu  $|\lambda_2(\mathbb{E}W_k)| < 1$  implique  $x \to c\mathbf{1}$  (c dépend de x(0) et des matrices  $W_k$ .)

#### Valeur du consensus

On a vu  $|\lambda_2(\mathbb{E}W_k)| < 1$  implique  $x \to c\mathbf{1}$  (c dépend de x(0) et des matrices  $W_k$ .)

#### Théorème 5

For 
$$y \in \mathbb{R}$$
, posons  $S(y) = \{W \in S_n | y^T W = y^T \}$  si  $|\lambda_2(\mathbb{E}W_k)| < 1$  et  $\mu(S_n - s(y)) = 0$ , alors

$$\lim_{k\to\inf} x(k) = (y^Tx(0))\mathbf{1}$$
 a.s.

#### Valeur du consensus

On a vu  $|\lambda_2(\mathbb{E}W_k)| < 1$  implique  $x \to c\mathbf{1}$  (c dépend de x(0) et des matrices  $W_k$ .)

#### Théorème 5

For 
$$y \in \mathbb{R}$$
, posons  $S(y) = \{W \in S_n | y^T W = y^T \}$  si  $|\lambda_2(\mathbb{E}W_k)| < 1$  et  $\mu(S_n - s(y)) = 0$ , alors

$$\lim_{k\to\inf} x(k) = (y^Tx(0))\mathbf{1}$$
 a.s.

Les matrices  $W_k$  partagent le même vecteur propre de gauche (associé à la valeur propre 1).

 Le problème du consensus peut être réduit à un problème de faible ergodicité.

- Le problème du consensus peut être réduit à un problème de faible ergodicité.
- Il est caractérisé par la valeur de la deuxième valeur propre de  $\mathbb{E}W_k$ .

- Le problème du consensus peut être réduit à un problème de faible ergodicité.
- Il est caractérisé par la valeur de la deuxième valeur propre de  $\mathbb{E}W_k$ .
- Sous certaines conditions des  $W_k$ , on peut déterminer de manière certaines la valeur de consensus.

- Le problème du consensus peut être réduit à un problème de faible ergodicité.
- Il est caractérisé par la valeur de la deuxième valeur propre de  $\mathbb{E}W_k$ .
- Sous certaines conditions des  $W_k$ , on peut déterminer de manière certaines la valeur de consensus.

#### Pour aller plus loin:

• Quelles sont les performances d'un tel consensus?

- Le problème du consensus peut être réduit à un problème de faible ergodicité.
- Il est caractérisé par la valeur de la deuxième valeur propre de  $\mathbb{E}W_k$ .
- Sous certaines conditions des  $W_k$ , on peut déterminer de manière certaines la valeur de consensus.

#### Pour aller plus loin:

- Quelles sont les performances d'un tel consensus?
- Quelles réactions face aux perturbations? (ajout d'un 'bruit de communication' stochastique, ...)

- Le problème du consensus peut être réduit à un problème de faible ergodicité.
- Il est caractérisé par la valeur de la deuxième valeur propre de  $\mathbb{E}W_k$ .
- Sous certaines conditions des  $W_k$ , on peut déterminer de manière certaines la valeur de consensus.

#### Pour aller plus loin:

- Quelles sont les performances d'un tel consensus?
- Quelles réactions face aux perturbations? (ajout d'un 'bruit de communication' stochastique, ...)
- Que se passe-t-il si la topologie du graphe varie au cours du temps?

Introduction Préambule mathémathique Résultats Conclusion

# Questions?