# chapter 5 性能解析

2021/6/16

- プレイヤーはt期ごとに実行可能なアクション集合に含まれる 1つのアクション $heta^{(t)} \in K$ を選択
- ullet コスト関数 $f^{(t)}$ によりアクション $heta^{(t)}$ に対するコスト $f^{(t)}( heta^{(t)})$ が定まる
- プレイヤーは戦略に基づいてアクションを決定する

- $oldsymbol{\circ}$ プレイヤーはどのように戦略を選んで合計コスト $\Sigma f^{(t)}( heta^{(t)})$ を最小化するか
- ullet そもそもコスト関数 $f^{(t)}$ がわからない場合でも最小化できるか
- ここで戦略のリグレットを導入する

### 定義(戦略のリグレット)

ある戦略Aに基づくアクションの合計コストと最適戦略 $\theta^*$ による合計コストの差を戦略AのリグレットRegret(A)と定義する。

$$Regret(A) = \Sigma_{t=1}^T f^{(t)}(\theta^{(t)}) - \Sigma_{t=1}^T f^{(t)}(\theta^*)$$

#### リグレット解析の意味付け

- ullet Regret(A)がTについての線形な関数ならばコスト差は縮まらない
- Regret(A)がTについての線形な関数より小さければ、コストの差は0に近づいていく
- このとき、その戦略Aが達成するコストは最適戦略の コストに限りなく近づいていく

#### オンライン学習におけるリグレット解析

- 学習データ $(\pmb{x}^{(t)},y^{(t)})$ が与えられたときの オンライン学習器のパラメータ  $\pmb{\theta}^{(t)}\in\mathbb{R}^m$ をアクションとする
- 損失関数 $f^{(t)} = ({m x}^{(t)}, y^{(t)}, {m heta})$  をコスト関数とする
- この場合、最適戦略はすべての学習データに対するコスト関数を 最小にするアクションを選ぶ戦略となる

● 単純な戦略として、これまでの合計コストを最小にするような アクションを選ぶものを考える

$${\boldsymbol{\theta}}^{(1)} = \mathop{\arg\min}_{{\boldsymbol{\theta}} \in K} \Sigma_{i=1}^{t-1} f^{(t)}({\boldsymbol{\theta}})$$

• この戦略のことをFollow the Leader(FTL)という