

## Formalisation

$a_{1..n} \in [-1; 1]$  une action à composantes continues

$s_{1..m} \in [-1; 1]$  un état continue

$h \in \mathbb{N}$  nombre de neurones cachées

$v_{1..h} \in \mathbb{R}$  vecteur poids de la couche de sortie

$w_{1..h \times 1..(n+m)} \in \mathbb{R}$  matrice poids de la couche caché

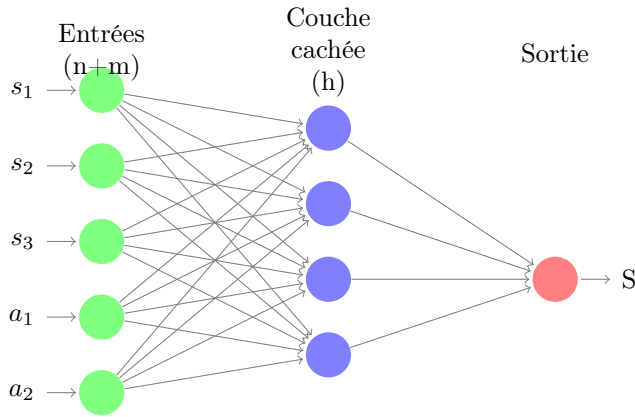
La sortie du réseau sans biais peut s'écrire :

$$S = \tanh\left[\sum_i^h (v_i \times \tanh\left[\sum_j^n (w_{i,j} \times s_j) + \sum_j^m (w_{i,(j+n)} \times a_j)\right])\right]$$

Le but du réseau est d'approximer  $Q(s, a)$  :

$$S \rightarrow r + \gamma \times \max_a Q(s_{t+1}, a)$$

## Exemple



**Optimisation** Trouver les actions  $a_i$  qui maximisent la sortie  $S$  lorsque les  $s_i$  sont fixés.

$$a_{1..n}^* = \arg \max_{a_{1..n}} (\tanh\left[\sum_i^h (v_i \times \tanh\left[\sum_j^n (w_{i,j} \times s_j) + \sum_j^m (w_{i,(j+n)} \times a_j)\right])\right])$$

sous contraintes

$$\forall i \in \{1, \dots, n\}, a_i \geq -1$$

$$\forall i \in \{1, \dots, n\}, a_i \leq 1$$

$\tanh$  est une bijection strictement croissante,  $\sum_j^n (w_{i,j} \times s_j)$  est constant, on peut donc réécrire :

$$a_{1..n}^* = \arg \max_{a_{1..n}} \left( \sum_i^h (v_i \times \tanh[C_{i,j} + \sum_j^m (w_{i,(j+n)} \times a_j)]) \right)$$

sous contraintes

$$\forall i \in \{1, \dots, n\}, a_i + 1 \geq 0$$

$$\forall i \in \{1, \dots, n\}, -a_i + 1 \geq 0$$

Pour remplir les conditions de Kuhn-Tucker, il faut au minimum que les contraintes soient quasi-concaves (elles sont linéaires donc c'est bon) et que la fonction objective soit pseudo-concave (est-ce le cas?).

Posons

$$f(a_{1..n}) = \left( \sum_i^h (v_i \times \tanh[C_{i,j} + \sum_j^m (w_{i,(j+n)} \times a_j)]) \right)$$

$$g(a_i) = a_i + 1$$

$$h(a_i) = -a_i + 1$$

Le lagrangien s'écrit alors :

$$\mathcal{L}(a_{1..n}, \lambda_{1..2 \times n}) = f(a_{1..n}) + \sum_{i=1}^n (\lambda_i \times g(a_i)) + \sum_{i=n}^{2 \times n} (\lambda_i \times h(a_i))$$

On cherche donc à résoudre

$$a^*, \lambda^* = \arg \max_{a_{1..n}} \mathcal{L}(a_{1..n}, \lambda_{1..2 \times n})$$

Les contraintes sont linéaires donc les conditions de qualification des contraintes sont vérifiées, on peut donc passer aux conditions du premier ordre :

Si le vecteur  $a^*$  est solution alors il existe un unique vecteur  $\lambda^*$  tel que ces vecteurs vérifient les  $(n + 3(2 * n)) = 7n$  conditions suivantes :

$$\forall i \in \{1..n\}, \forall j \in \{1..(2 \times n)\} :$$

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial a_i} = 0$$

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \lambda_j} \geq 0$$

$$\lambda_j \geq 0$$

$$\lambda_i \times g(a_i) = 0$$

$$\lambda_{n+i} \times h(a_i) = 0$$

## Exemple Espace

