

Kybernetika a umělá inteligence

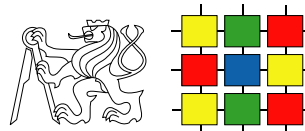
8. Hraní dvouhráčových her, adversariální prohledávání stavového prostoru

Ing. Michal Pěchouček, Ph.D.
Katedra kybernetiky
ČVUT v Praze, FEL



**Hraní dvouhráčových her,
adversariální prohledávání stavového prostoru**
Michal Pěchouček

Department of Cybernetics
Czech Technical University in Prague

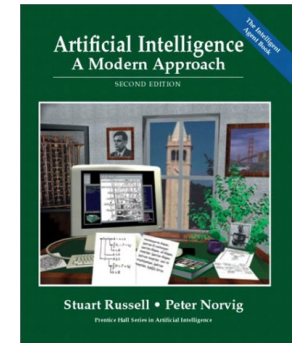


<http://labe.felk.cvut.cz/~pechouc/kui/games.pdf>

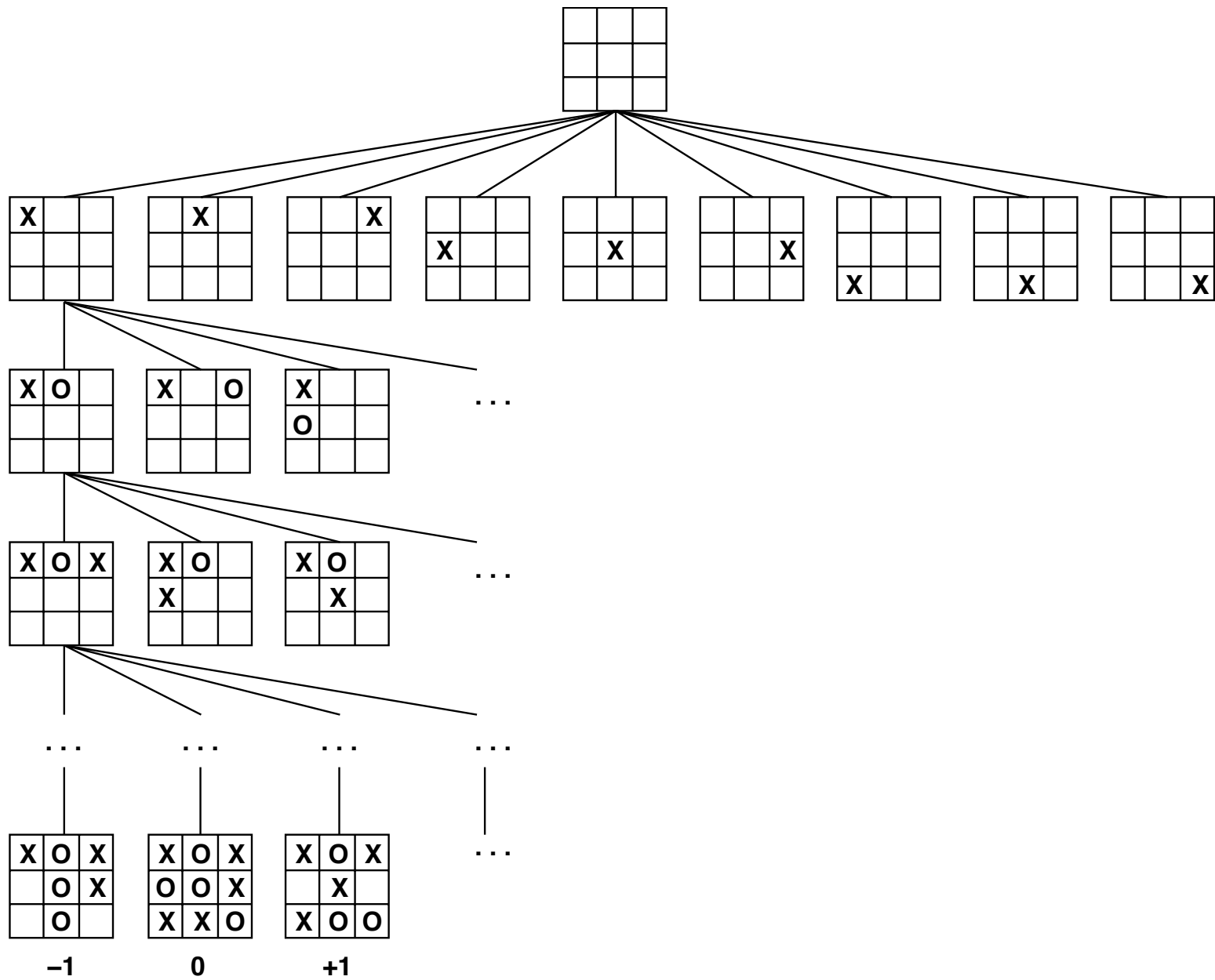
Použitá literatura pro umělou inteligenci



:: Artificial Intelligence: A Modern Approach (Second Edition) by Stuart Russell and Peter Norvig, 2002 Prentice Hall.



<http://aima.cs.berkeley.edu/>



-1

0

+1

Minimax Algoritmus

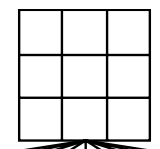


MINIMAX algoritmus dělí stavový prostor do MAX a MIN úrovní. Na každé MAX úrovni hráč A vybere tah s maximálním užitekem a na každé MIN úrovni vybere protihráč tah naopak minimalizující užitek hráče A .

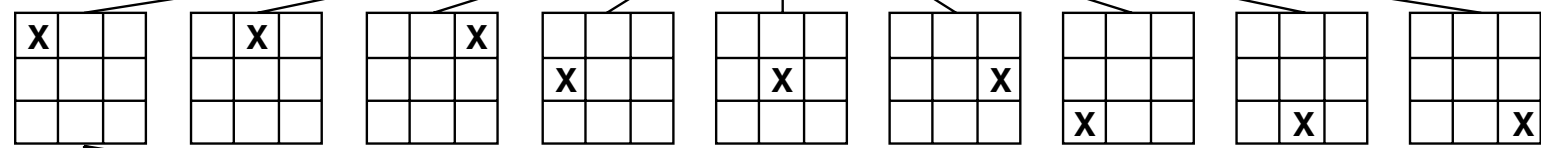
<http://ai-depot.com/LogicGames/MiniMax.html>



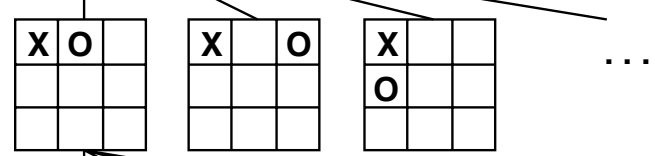
MAX (X)



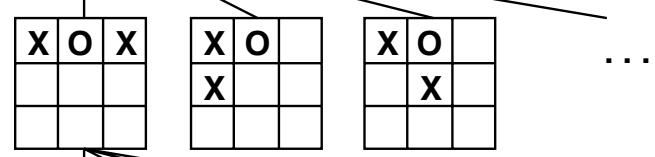
MIN (O)



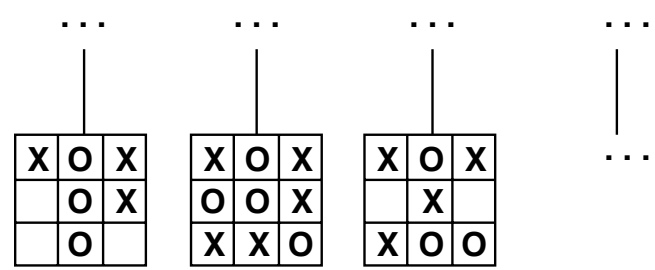
MAX (X)



MIN (O)



TERMINAL



Utility

-1 0 +1





Minimax algoritmus

function MINIMAX-DECISION(*state*) *returns an action*
 inputs: *state*, current state in game
 return the *a* in ACTIONS(*state*) maximizing MIN-VALUE(RESULT(*a*, *state*))

function MAX-VALUE(*state*) *returns a utility value*
 if TERMINAL-TEST(*state*) **then return** UTILITY(*state*)
 $v \leftarrow -\infty$
 for *a, s* in SUCCESSORS(*state*) **do** $v \leftarrow \text{MAX}(v, \text{MIN-VALUE}(s))$
 return *v*

function MIN-VALUE(*state*) *returns a utility value*
 if TERMINAL-TEST(*state*) **then return** UTILITY(*state*)
 $v \leftarrow \infty$
 for *a, s* in SUCCESSORS(*state*) **do** $v \leftarrow \text{MIN}(v, \text{MAX-VALUE}(s))$
 return *v*

Vlastnosti Algoritmu MinMax



- **úplné:** ANO (je-li prostor konečné)
- **čas:**





Vlastnosti Algoritmu MinMax

- **úplné:** ANO (je-li prostor konečné)
- **čas:** $O(b^d)$
- **paměť:**





Vlastnosti Algoritmu MinMax

- **úplné:** ANO (je-li prostor konečné)
- **čas:** $O(b^d)$
- **paměť:** $O(bd)$
- **optimální:**





Vlastnosti Algoritmu MinMax

- **úplné:** ANO (je-li prostor konečné)
- **čas:** $O(b^d)$
- **paměť:** $O(bd)$
- **optimální:** ano





Cut-off search

Problém minimaxu je, že počet stavů hry roste exponenciálně s počtem tahů. V reálných hrách je prostor hry ohromný a nelze ho celý prohledat v rozumném čase. Tento problém lze řešit pomocí:

- omezením hloubky d – `terminal_test` nahradíme `cut_off_test`
- odhadu místo přesné hodnoty užitku v případě, že $d < b$ – `utility` nahradíme `eval` .

příklad funkce `eval` může být:

- počet vyřazených figurek
- vážený součet počtu vyřazených figurek
- vážený součet vhodnosti strategickém umístění každé figurky

$$\text{eval}(s) = w_1 f_1(s) + w_2 f_2(s) + \dots + w_n f_n(s) = \sum_n^{i=1} w_i f_i(s)$$

např., pro $w_1 = 9$, $f_1(s) = (\text{number_of_white_queens}) - (\text{number_of_black_queens})$

Cut-off search

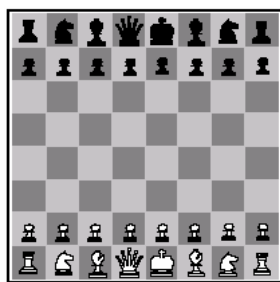


Problém minimaxu je, že počet stavů hry roste exponenciálně s počtem tahů. V reálných hrách je prostor hry ohromný a nelze ho celý prohledat v rozumném čase. Tento problém lze řešit pomocí:

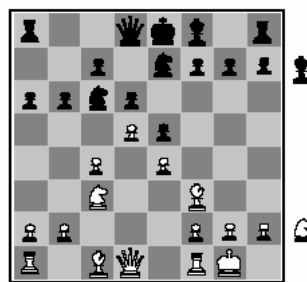
- omezením hloubky d – `terminal_test` nahradíme `cut_off_test`
- odhadu místo přesné hodnoty užitku v případě, že $d < b$ – `utility` nahradíme `eval` .

příklad funkce `eval` může být:

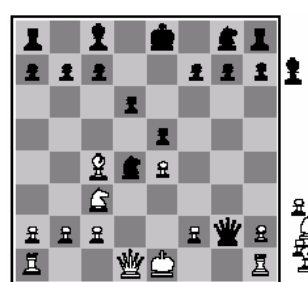
- počet vyřazených figurek
- vážený součet počtu vyřazených figurek
- vážený součet vhodnosti strategickém umístění každé figurky



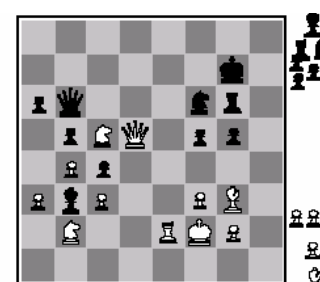
(a) White to move
Fairly even



(b) Black to move
White slightly better



(c) White to move
Black winning



(d) Black to move
White about to lose

Cut-off search

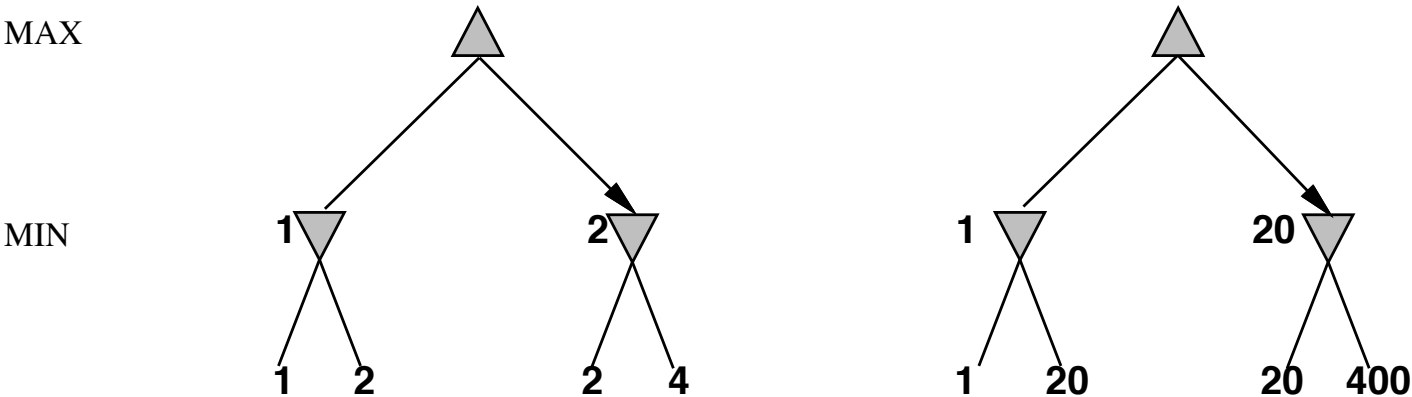


degrese: přesné hodnoty eval nejsou důležité - korektní chování algoritmu je zachováno při libovolné monotónní transformaci

Cut-off search



degrese: přesné hodnoty eval nejsou důležité - korektní chování algoritmu je zachováno při libovolné monotónní transformaci





Cut-off search

degrese: přesné hodnoty eval nejsou důležité - korektní chování algoritmu je zachováno při libovolné monotónní transformaci

problémy, zlepšení:

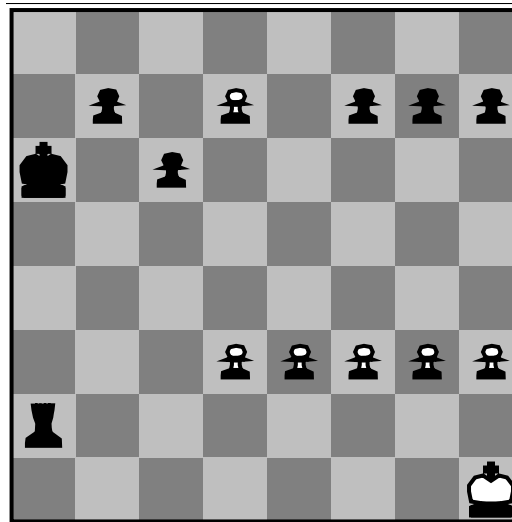
- je třeba ohodnocovat pomocí eval jen **klidné** (quiescent) stavy – stavy, které nezpůsobí následnou výraznou změnu v hodnotě



degrese: přesné hodnoty eval nejsou důležité - korektní chování algoritmu je zachováno při libovolné monotónní transformaci

problémy, zlepšení:

- je třeba ohodnocovat pomocí eval jen **klidné** (quiescent) stavy – stavy, které nezpůsobí následnou výraznou změnu v hodnotě
- je třeba zabránit **horizontálnímu efektu** – situaci, kdy program musí udělat tah, který způsobí velkou ztrátu



Cut-off search



degrese: přesné hodnoty eval nejsou důležité - korektní chování algoritmu je zachováno při libovolné monotónní transformaci

problémy, zlepšení:

- je třeba ohodnocovat pomocí eval jen **klidné** (quiescent) stavy – stavy, které nezpůsobí následnou výraznou změnu v hodnotě
- je třeba zabránit **horizontálnímu efektu** – situaci, kdy program musí udělat tah, který způsobí velkou ztrátu
- lze použít **singulární extenzi** – tah, který jde za cut-off, ale jasně zlepšuje eval hodnotu (podobné jako quiescent prohledávání ale s $b = 1$)

Mějme k dispozici 3 minuty s a uvažujme 10^6 operací za sekundu. Můžeme tedy prohledat $50 * 10^6$ uzlů na tah což je $\approx 35^5$. V šachách můžeme tedy pracovat s hloubkou 5.

Alfa-Beta Prořezávání

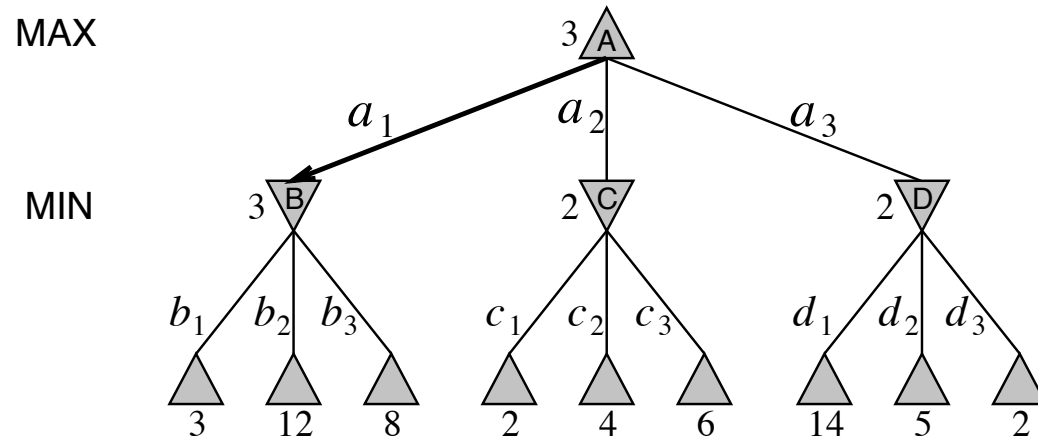


Velikost stavového prostoru hry lze rovněž efektivně zmenšit pomocí metody **alfa-beta prořezávání**. Tato metoda umožní identifikovat části stavového prostoru, které jsou nalezení optimálního řešení neelegantně. Při aplikaci na standardní stavový prostor vrátí stejnou strategii jako Minimax a přeřezá nerelevantní části prostoru.

Alfa-Beta Prořezávání



Velikost stavového prostoru hry lze rovněž efektivně zmenšit pomocí metody **alfa-beta prořezávání**. Tato metoda umožní identifikovat části stavového prostoru, které jsou nalezení optimálního řešení neelegantně. Při aplikaci na standardní stavový prostor vrátí stejnou strategii jako Minimax a prořeže nerelevantní části prostoru.



$$\begin{aligned} \text{min-max}(A) &= \max(\min(3, 12, 8), \min(2, 4, 6), \min(14, 5, 2)) \\ &= \max(3, \min(2, x, y), 2) \\ &= \max(3, z, 2), z \leq 2 \end{aligned}$$

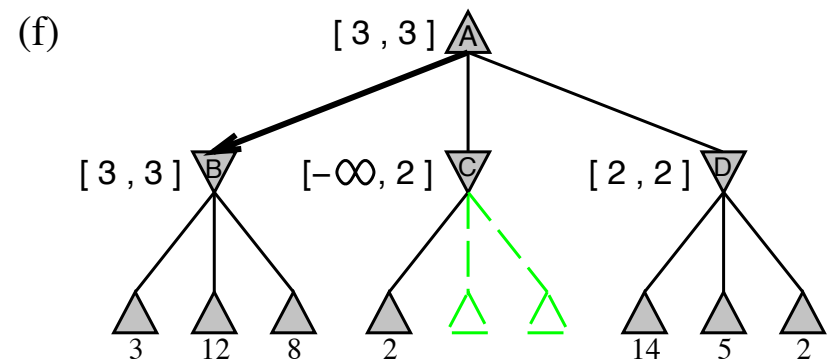
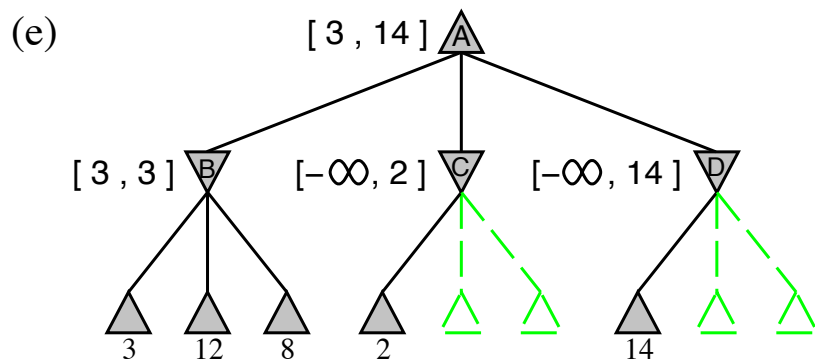
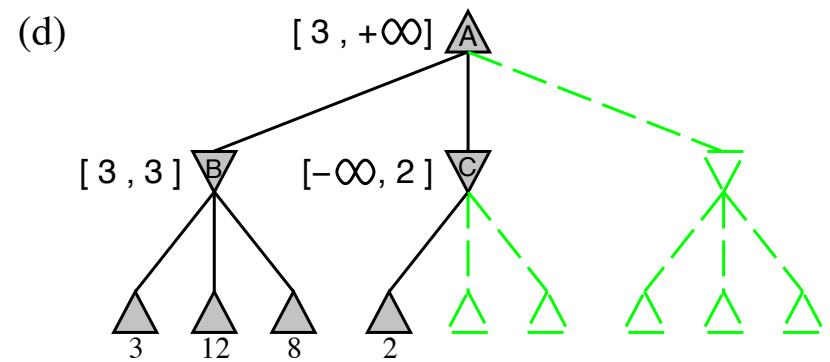
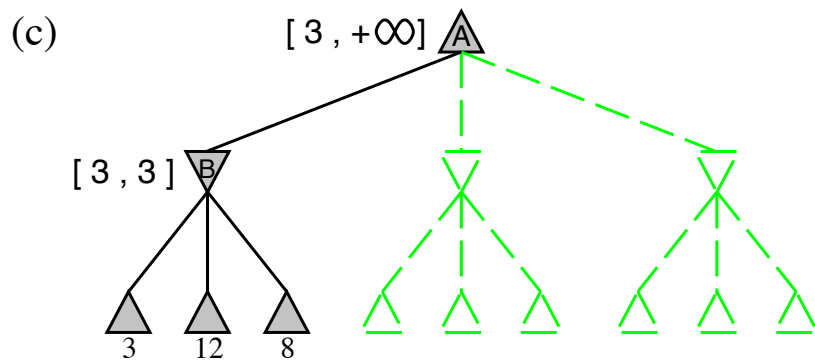
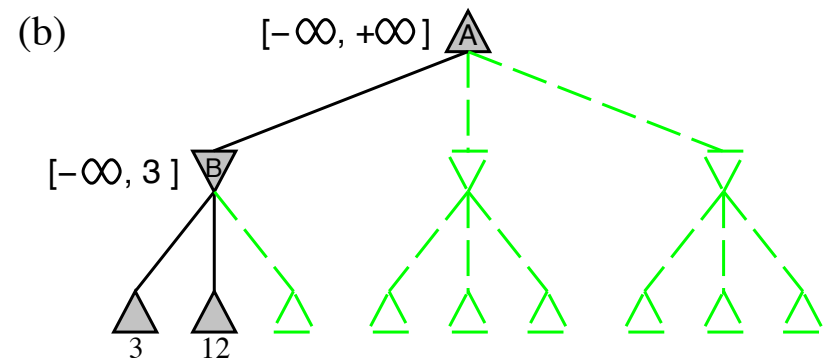
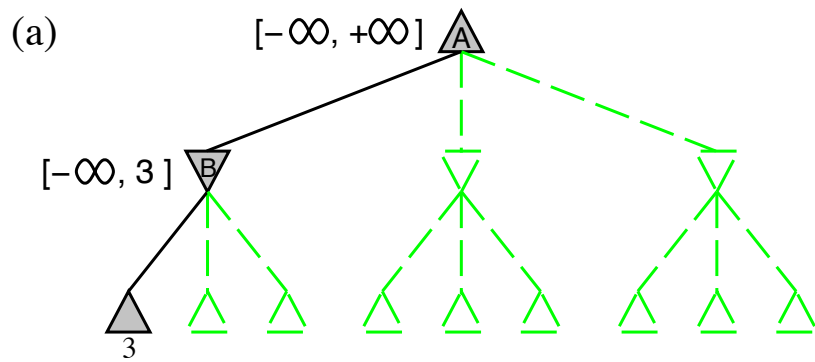


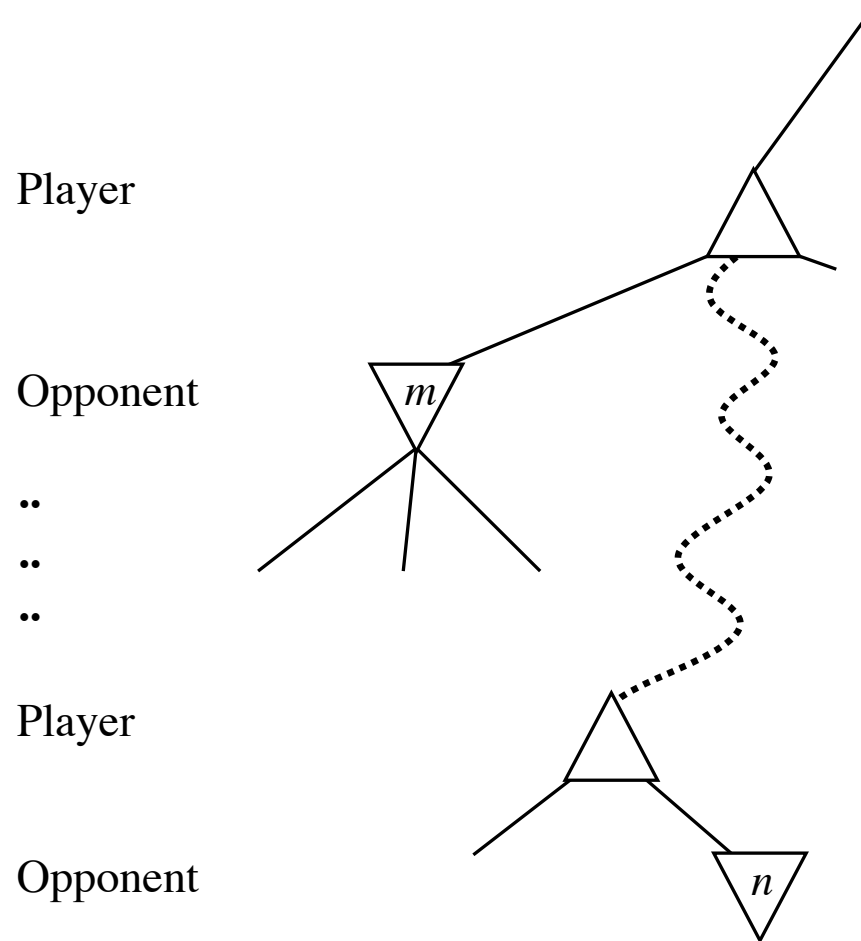
Alfa-Beta Prořezávání

Velikost stavového prostoru hry lze rovněž efektivně zmenšit pomocí metody **alfa-beta prořezávání**. Tato metoda umožní identifikovat části stavového prostoru, které jsou nalezení optimálního řešení neelegantně. Při aplikaci na standardní stavový prostor vrátí stejnou strategii jako Minimax a prořeže nerelevantní části prostoru.

Klasický Minimax algoritmus rozšíříme následujícím způsobem:

- zavedeme hodnotu:
 - α nejlepší známá hodnota pro uzel MAX
 - β nejlepší známá hodnota pro uzel MIN
- na každé MAX úrovni před tím než ohodnotíme následníky, rovnáme `minmax` hodnotu s hodnotou β . je-li `minmax` $> \beta$ pak se tato část stromu se neprohledává
- na každé MIN úrovni před tím než ohodnotíme následníky, rovnáme `minmax` hodnotu s hodnotou α . je-li `minmax` $< \alpha$ pak se tato část stromu se neprohledává





Vlastnosti Alpha-Beta Prořezávání



- prořezávání nemá vliv na výsledek



Vlastnosti Alpha-Beta Prořezávání

- prořezávání nemá vliv na výsledek
- lze dokázat, že časová náročnost klesne na $O(b^{d/2})$ v případě, že vždy vybere nejlepší expandand (to implikuje možnost zdvojnásobit hloubku prohledávání)
- při náhodném výběru časová náročnost klesne na $O(b^{3d/4})$

Hry s prvkem náhody

