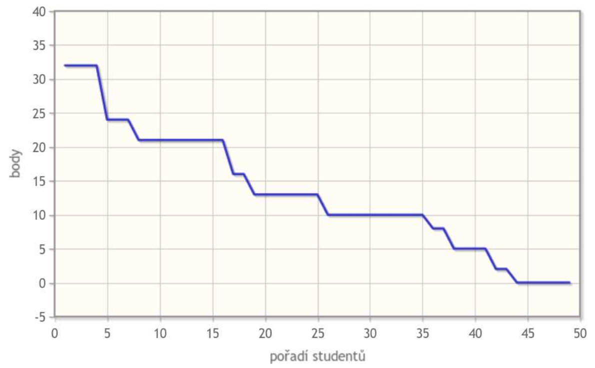
Hry a základní herní strategie

Aleš Horák

E-mail: hales@fi.muni.cz
http://nlp.fi.muni.cz/uui/

Obsah:

Statistické výsledky průběžné písemky



průběžná písemka PB016
49 studentů

Body	Počet studentů
32	4
24	3
21	9
16	2
13	7
10	10
8	2
5	4
2	2
0	6

Průměr: 13.31

Hry × Prohledávání stavového prostoru

Multiagentní prostředí:

- agent musí brát v úvahu akce jiných agentů → jak ovlivní jeho vlastní prospěch
- vliv ostatních agentů – prvek náhody
- kooperativní × soupeřící multiagentní prostředí (MP)

Hry:

- matematická teorie her (odvětví ekonomie) – kooperativní i soupeřící MP, kde vliv všech agentů je *významný*
- hra v UI = obv. deterministické MP, 2 střídající se agenti, výsledek hry je vzájemně opačný nebo shoda

Algoritmy soupeřícího prohledávání (*adversarial search*):

- oponent dělá dopředu neurčitelné tahy → řešením je strategie, která počítá se všemi možnými tahy protivníka
- časový limit ⇒ zřejmě nenajdeme optimální řešení → hledáme lokálně optimální řešení

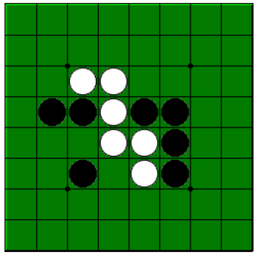
Hry a UI – historie

- Babbage, 1846 – počítač porovnává přínos různých herních tahů
- von Neumann, 1944 – algoritmy perfektní hry
- Zuse, Wiener, Shannon, 1945–50 – přibližné vyhodnocování
- Turing, 1951 – první šachový program (jen na papíře)
- Samuel, 1952–57 – strojové učení pro zpřesnění vyhodnocování
- McCarthy, 1956 – prořezávání pro možnost hlubšího prohledávání

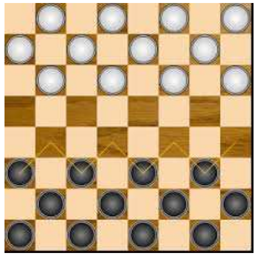
řešení her je zajímavým předmětem studia ← je obtížné:
průměrný faktor větvení v šachách $b = 35$
pro 50 tahů 2 hráčů ...
prohledávací strom $\approx 35^{100} \approx 10^{154}$ uzlů ($\approx 10^{40}$ stavů)

Hry a UI – aktuální výsledky

- Reversi/Othello – od 1980 světoví šampioni odmítají hrát s počítači, protože stroje jsou příliš dobré. Reversi pro dva hráče na desce 8×8 – snaží se mezi své dva kameny uzavřít soupeřovy v řadě, která se přebarví. Až se zaplní deska, spočítají se kameny.



- dáma – 1994 program *Chinook* porazil světovou šampionku Marion Tinsley. Používá úplnou databázi tahů pro ≤ 8 figur (443 748 401 247 pozic).

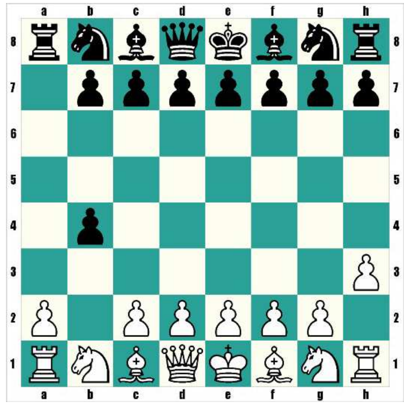


Hry a UI – aktuální výsledky

- šachy – 1997 porazil stroj *Deep Blue* světového šampiona Gary Kasparova $3^1/_2 : 2^1/_2$. Stroj počítá 200 mil. pozic/s, sofistikované vyhodnocování a nezveřejněné metody pro prozkoumávání některých tahů až do hloubky 40 tahů.

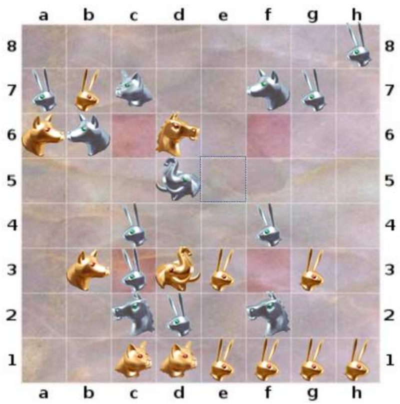
  2006 porazil program *Deep Fritz* na PC světového šampiona Vladimíra Kramnika 2:4.

  V současnosti vyhrávají turnaje i programy na slabším hardware mobilních telefonů s 20 tis. pozic/s.



Hry a UI – aktuální výsledky

- Arimaa – hra na šachovnici se standardníma figurama, speciálně navržená v roce 2003 tak, aby vyžadovala lidskou inteligenci (variabilní počet tahů, figury se tlačí nebo táhnou, pasti...). Člověk překonán počítačem 18. dubna 2015 3 : 0 (v rámci každoroční Arimaa Challenge).

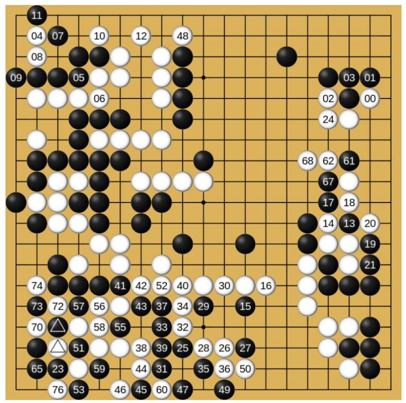


Hry a UI – aktuální výsledky

- Go – do roku 2008 světoví šampioni odmítali hrát s počítači, protože stroje jsou příliš slabé. V Go je $b > 300$, takže počítače mohly používat téměř pouze znalostní bázi vzorových her.

  od 2009
  – první programy dosahují pokročilejší amatérské úrovně (zejména na desce 9×9, nižší úroveň i na 19×19).

  březen 2016
  – program AlphaGo porazil lidského velmistra Lee Sedola na normální desce 19×19 4 : 1. AlphaGo využívá učící se hodnotící funkce založené na hlubokých neuronových sítích.



Typy her

	deterministické	*s náhodou*
perfektní znalosti	šachy, dáma, Go, Othello	backgammon, monopoly
nepřesné znalosti		bridge, poker, scrabble

Hledání optimálního tahu

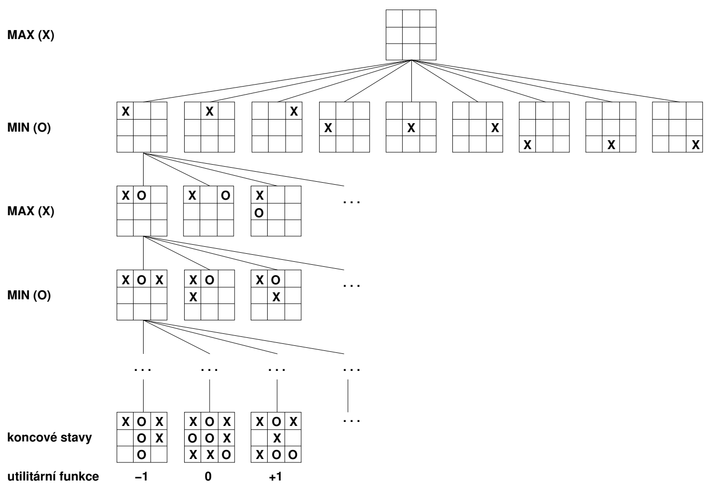
2 hráči – MAX (△) a MIN (▽)
MAX je první na tahu a pak se střídají až do konce hry

hra = prohledávací problém:

- počáteční stav – počáteční herní situace + kdo je na tahu
- přechodová funkce – vrací dvojice (legální tah, výsledný stav)
- ukončovací podmínka – určuje, kdy hra končí, označuje koncové stavy
- utilitární funkce – numerické ohodnocení koncových stavů

Hledání optimálního tahu – pokrač.

počáteční stav a přechodová funkce definují herní strom:



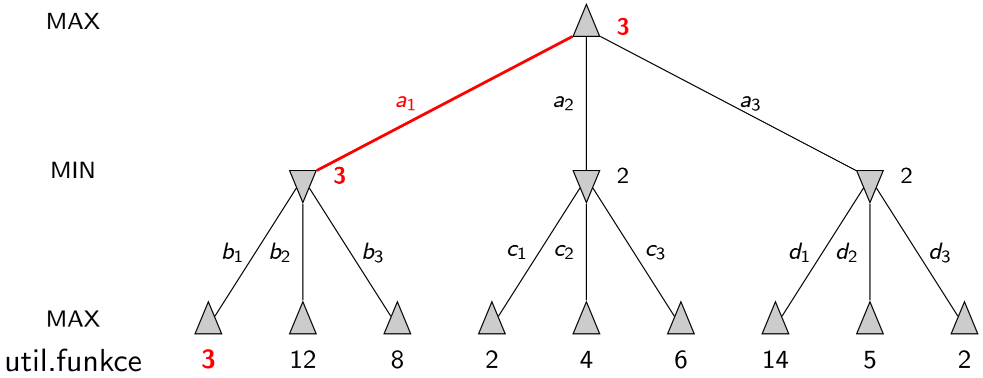
Algoritmus Minimax

Hráč MAX (△) musí *prohledat* herní strom pro zjištění nejlepšího tahu proti hráči MIN (▽)
→ zjistit nejlepší hodnotu minimax – zajišťuje *nejlepší výsledek* proti *nejlepšímu protivníkovi*

$$\text{Hodnota minimax}(n) = \begin{cases} \text{utility}(n), & \\ \quad \text{pro koncový stav } n & \\ \max_{s \in \text{moves}(n)} \text{Hodnota minimax}(s), & \\ \quad \text{pro MAX uzel } n & \\ \min_{s \in \text{moves}(n)} \text{Hodnota minimax}(s), & \\ \quad \text{pro MIN uzel } n & \end{cases}$$

Algoritmus Minimax – pokrač.

příklad – hra jen na jedno kolo = 2 tahy (půlkola)



Algoritmus Minimax – pokrač.

```
% minimax( +Pos, −BestSucc, −Val):
% Pos   je  rozložení  figur,   Val je  minimaxová hodnota tohoto rozložení;
% nejlepší     tah  z  Pos vede do rozložení   BestSucc
minimax( Pos, BestSucc, Val)   :-
    moves( Pos, PosList),  !,  %              PosList  je  seznam  legálních  tahů  z  Pos
    best(  PosList,  BestSucc,  Val)
    ;
    staticval(   Pos,  Val).  %               Pos nemá následníky: ohodnotíme staticky

best(  [Pos],   Pos,  Val)  :- minimax(  Pos,  _,  Val),  !.
best(  [Pos1  |  PosList],   BestPos,  BestVal)   :-
    minimax( Pos1, _, Val1),
    best(  PosList,   Pos2,  Val2),
    betterof(  Pos1,  Val1,  Pos2,  Val2,  BestPos,  BestVal).
betterof(  Pos0,  Val0,  Pos1,  Val1,  Pos0,  Val0)   :-  %    Pos0 je  lepší   než  Pos1
    min_to_move(  Pos0),  %                              MIN na tahu v Pos0
    Val0  >  Val1,  !   %                                MAX chce nejvyšší hodnotu
    ;
    max_to_move(  Pos0),  %                              MAX na tahu v Pos0
    Val0  <  Val1,  !.   %                               MIN chce nejmenší hodnotu
betterof(  Pos0,  Val0,  Pos1,  Val1,  Pos1,  Val1).  %    jinak  je  Pos1 lepší   než  Pos0
```


Algoritmus Minimax – vlastnosti

úplnost	úplný pouze pro konečné stromy
optimálnost	je optimální proti optimálnímu oponentovi
časová složitost	$O(b^m)$
prostorová složitost	$O(bm)$, prohledávání do hloubky

šachy ... $b \approx 35, m \approx 100 \Rightarrow$ přesné řešení není možné

např. $b^m = 10^6, b = 35 \Rightarrow m \approx 4$

4-tahy ≈ člověk-nováček
8-tahů ≈ člověk-mistr, typické PC
12-tahů ≈ Deep Blue, Kasparov

Časové omezení

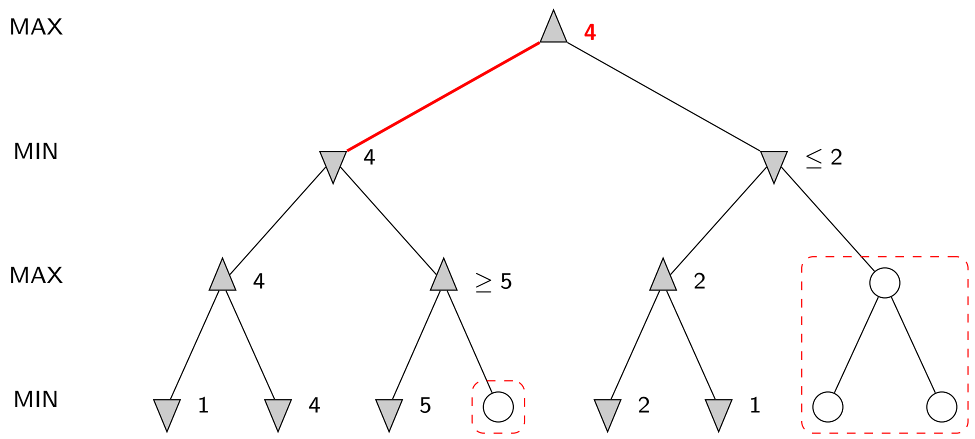
předpokládejme, že máme 100 sekund + prozkoumáme 10^4 uzlů/s
$\Rightarrow 10^6$ uzlů na 1 tah

řešení **minimax_cutoff**:

- ohodnocovací funkce odhad přínosu pozice nahradí utilitární funkci
- ořezávací test (*cutoff test*) – např. hloubka nebo hodnota ohodnocovací funkce nahradí koncový test

Algoritmus Alfa-Beta prořezávání

Příklad stromu, který zpracuje predikát **minimax**
Alfa-Beta odřízne expanzi některý uzlů ⇒ Alfa-Beta procedura je efektivnější variantou minimaxu



Algoritmus Alfa-Beta prořezávání – vlastnosti

- prořezávání neovlivní výsledek ⇒ je stejný jako u minimaxu
- dobré uspořádání přechodů (možných tahů) ovlivní efektivitu prořezávání
- v případě "nejlepšího" uspořádání časová složitost$= O(b^{m/2})$
  ⇒ zdvojí hloubku prohledávání
  ⇒ může snadno dosáhnout hloubky 8 v šachu, což už je použitelná úroveň

označení $\alpha - \beta$:

- $\alpha \ldots$ doposud nejlepší hodnota pro MAXe
- $\beta \ldots$ doposud nejlepší hodnota pro MINa
- $<\alpha, \beta> \ldots$ interval ohodnocovací funkce v průběhu výpočtu (na začátku $<-\infty, \infty>$)
-

minimax... $V(P)$	$\alpha - \beta \ldots V(P, \alpha, \beta)$
když $V(P) \leq \alpha$	$V(P, \alpha, \beta) = \alpha$
když $\alpha < V(P) < \beta$	$V(P, \alpha, \beta) = V(P)$
když $V(P) \geq \beta$	$V(P, \alpha, \beta) = \beta$

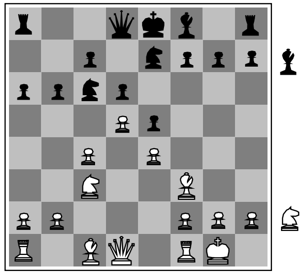
Algoritmus Alfa-Beta prořezávání

```
alphabeta( Pos, Alpha, Beta, GoodPos, Val) :- moves( Pos, PosList), !,
    boundedbest( PosList, Alpha, Beta, GoodPos, Val)
    ; staticval( Pos, Val).  %                    statické ohodnocení Pos

boundedbest( [Pos | PosList], Alpha, Beta, GoodPos, GoodVal) :-
    alphabeta( Pos, Alpha, Beta, _, Val),
    goodenough( PosList, Alpha, Beta, Pos, Val, GoodPos, GoodVal).

goodenough( [], _, _, Pos, Val, Pos, Val) :- !.  %   nejsou další kandidáti
goodenough( _, Alpha, Beta, Pos, Val, Pos, Val) :-
    min_to_move( Pos), Val > Beta, ! %             MAX dosáhl horní hranici
    ; max_to_move( Pos), Val < Alpha, !. %         MIN dosáhl dolní hranici
goodenough( PosList, Alpha, Beta, Pos, Val, GoodPos, GoodVal) :-
    newbounds( Alpha, Beta, Pos, Val, NewAlpha, NewBeta), % uprav hranice
    boundedbest( PosList, NewAlpha, NewBeta, Pos1, Val1),
    betterof( Pos, Val, Pos1, Val1, GoodPos, GoodVal).

newbounds( Alpha, Beta, Pos, Val, Val, Beta) :-
    min_to_move( Pos), Val > Alpha, !. %           MAX zvýšil dolní hranici
newbounds( Alpha, Beta, Pos, Val, Alpha, Val) :-
    max_to_move( Pos), Val < Beta, !. %            MIN snížil horní hranici
newbounds( Alpha, Beta, _, _, Alpha, Beta). %      jinak hranice nezměněny

betterof( Pos, Val, Pos1, Val1, Pos, Val) :- min_to_move( Pos), Val > Val1, !
    ; max_to_move( Pos), Val < Val1, !. %          Pos je lepší než Pos1
betterof( _, _, Pos1, Val1, Pos1, Val1). %         jinak je lepší Pos1
```

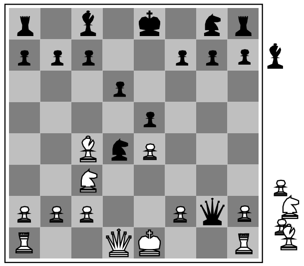

Možnosti vylepšení Minimax/Alpha-Beta

- vyhodnocovat pouze klidné stavy (quiescent search)
- při vyhodnocování počítat s efektem horizontu – zvraty mimo prohledanou oblast
- dopředné ořezávání – některé stavy se ihned zahazují
  bezpečné např. pro symetrické tahy nebo pro tahy hluboko ve stromu

Ohodnocovací funkce



Černý na tahu
Bílý ma o něco lepší pozici



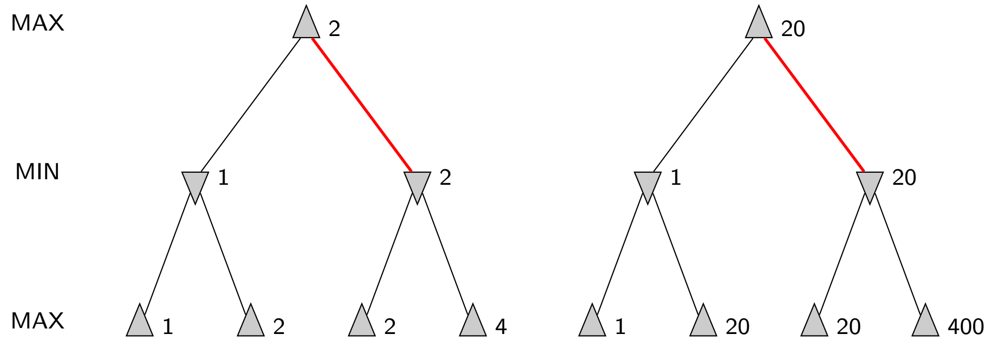
Bílý na tahu
Černý vítězí

Pro šachy typicky lineární vážený součet rysů

$$Eval(s) = w_1 f_1(s) + w_2 f_2(s) + \ldots + w_n f_n(s) = \sum_{i=1}^{n} w_i f_i(s)$$

např. $w_1 = 9$
$f_1(s) =$ (počet bílých královen) – (počet černých královen)
...

Ohodnocovací funkce – odchylky

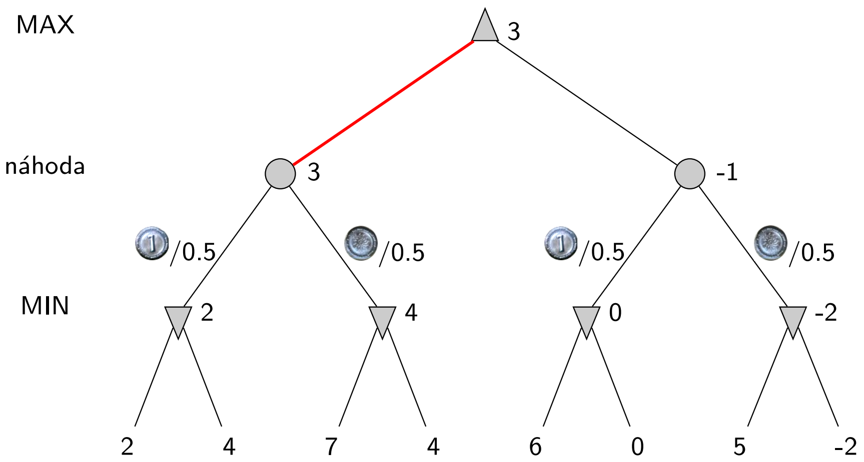


chová se stejně pro libovolnou monotónní transformaci funkce *Eval*
záleží pouze na uspořádání → ohodnocení v deterministické hře funguje jako ordinální funkce

Nedeterministické hry

náhoda ⟵ hod kostkou, hod mincí, míchání karet

příklad – 1 tah s házením mincí:



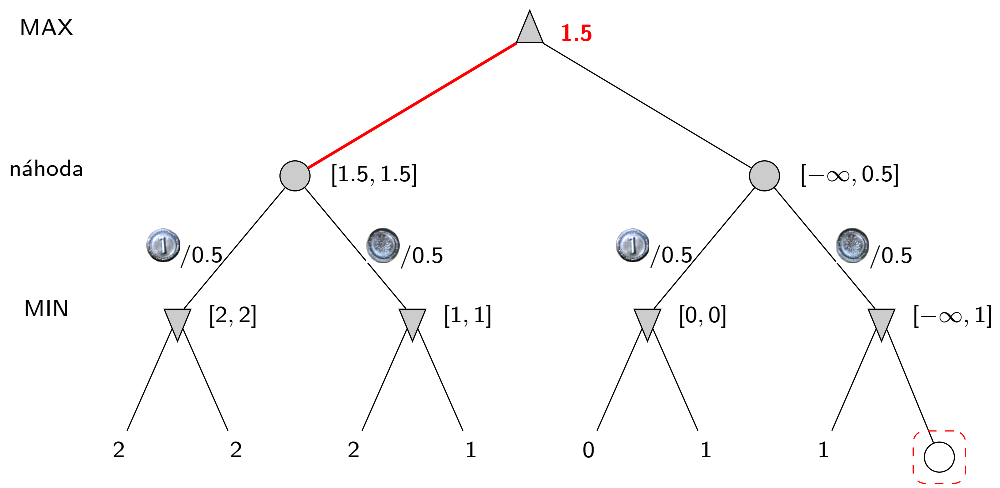
Algoritmus Minimax pro nedeterministické hry

expect_minimax ... počítá perfektní hru s přihlédnutím k náhodě
rozdíl je pouze v započítání uzlů *náhoda*:

$$\text{expect\_minimax}(n) = \begin{cases} \text{utility}(n) & \text{pro koncový stav } n \\ \max_{s \in \text{moves}(n)} \text{expect\_minimax}(s) & \text{pro MAX uzel } n \\ \min_{s \in \text{moves}(n)} \text{expect\_minimax}(s) & \text{pro MIN uzel } n \\ \sum_{s \in \text{moves}(n)} P(s) \cdot \text{expect\_minimax}(s) & \text{pro uzel náhody } n \end{cases}$$

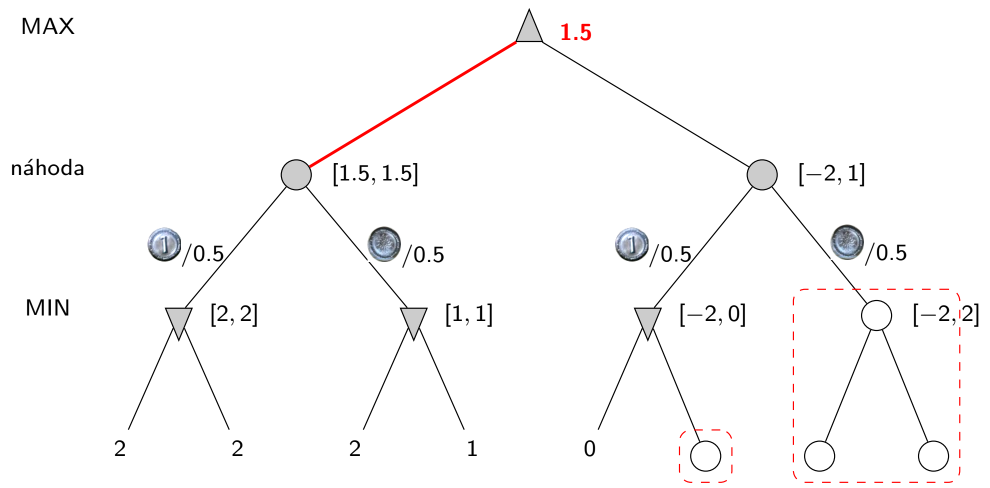
Prořezávání v nedeterministických hrách

je možné použít upravené Alfa-Beta prořezávání



Prořezávání v nedeterministických hrách – pokrač.

pokud je možno dopředu stanovit limity na ohodnocení listů →
ořezávání je větší



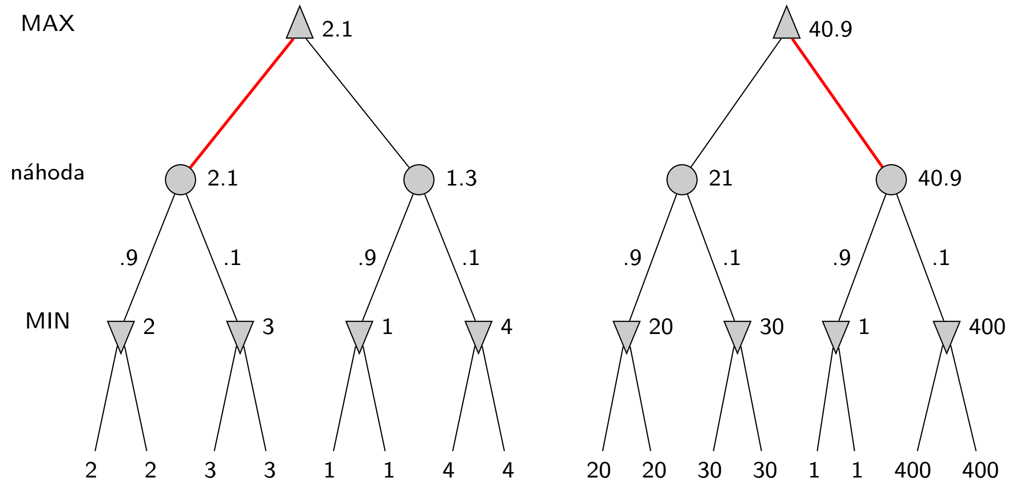
Nedeterministické hry v praxi

- hody kostkou zvyšují b → se dvěma kostkami 21 možných výsledků
- backgammon – 20 legálních tahů:

$$\text{hloubka } 4 = 20 \times (21 \times 20)^3 \approx 1.2 \times 10^9$$

- jak se zvyšuje hloubka →
  pravděpodobnost dosažení zvoleného uzlu klesá
  ⇒ význam prohledávání se snižuje
- alfa-beta prořezávání je mnohem méně efektivní
- program TDGammon používá prohledávání do hloubky 2 + velice dobrou *Eval* funkci
  ≈ dosahuje úrovně světového šampionátu

Odchylka v ohodnocení nedeterministických her



chování je zachováno pouze pro pozitivní lineární transformaci funkce *Eval*
Eval u nedeterministických her by tedy měla proporcionálně odpovídat očekávanému výnosu

Hry s nepřesnými znalostmi

- např. karetní hry → neznáme počáteční namíchání karet oponenta
- obvykle můžeme spočítat pravděpodobnost každého možného rozdání
- zjednodušeně – jako jeden velký hod kostkou na začátku
- prohledáváme ovšem ne reálný stavový prostor, ale domnělý stavový prostor
- program *Jack*, nejčastější vítěz počítačových šampionátů v bridgi používá metodu Monte Carlo:
  1. generuje 100 rozdání karet konzistentních s daným podáním
  2. vybírá akci, která je v průměru nejlepší

  V roce 2006 porazil Jack na soutěži 3 ze 7 top holandských hráčských párů.