Quoridor 步步为营 用户手册

计算机科学与技术系

191220008 陈南曈

目录:

一、产品简介

二、设计思路

三、功能说明

四、策略说明

五、 预期效果



一、产品简介

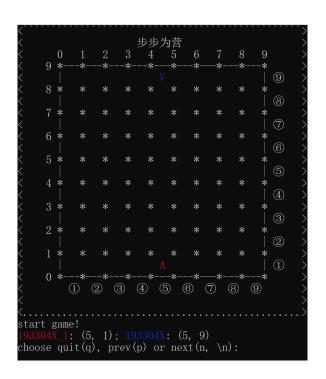
1. Quoridor

Quoridor(步步为营)是个规则相当简单的游戏,可以两人对战,游戏的目标就是让自己的小人走到对面。当然事情是不会这么一帆风顺的,每个玩家手上都有阻挡去路的木板,每个回合你既可以选择移动自己的小人一格,也可以选择摆放一块木板。

2、 AI 走棋

在 Quoridor 现有的的游戏框架下,设计出一个能够针对不同的布局采用一定行棋策略进行自动走棋的 AI 玩家,并要求尽可能地击败其他 AI 玩家,获取最终的胜利!

3、 UI 界面



二、设计思路

1、 形式化定义

棋盘: 9 × 9 方格

棋子:

小人: 1个/玩家,开始时在棋盘分别在棋盘两边的中间位置。

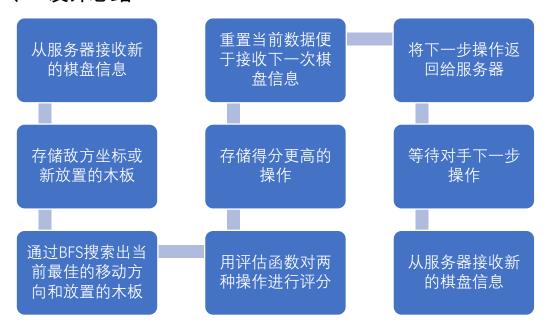
木板: 10 个/玩家, 长度为 2 格, 可剩余也可用尽。

胜利条件: 己方小人到达对方底边。

2、 规则与限制

- (1) 一次仅允许移动一步或放置一块木板,否则视为违规操作。
- (2) 面前是对方小人时, 若其后没有木板,则移动到对方背后, 否则视为违规操作。
- (3) 若 10 块木板用尽,则只允许进行移动操作,否则视为违规操作。
- (4) 木板长度为 2, 且仅能竖直或水平放置, 否则视为违规操作。
- (5) 放置的木板不允许将对方的所有获胜路径堵死。
- (6) 当小人位于对方的唯一路径上时,只允许移动,不允许放置木板,否则视为违规 操作。
- (7) 每次必须进行操作,不能无操作,否则视为违规操作。
- (8) 所有操作不允许超出棋盘边界, 否则视为违规操作。
- (9) 违规操作 3 次则直接判负。
- (10) 单次决策超过 1s 视为超时, 直接判负。

3、 设计思路



三、功能说明

1、 变量说明

```
int targetY = 0; // 目标方向
```

QuoridorUtils::Location min_Loc; // 最佳移动的坐标

QuoridorUtils::BlockBar min_block_set; // 最佳的放置木板的坐标

QuoridorUtils::Location next Loc; // 下一步移动的坐标

QuoridorUtils::BlockBar next block set; // 下一步放置木板的坐标

int path status = -1; // 是否移动

int block status = -1; // 是否放置木板

int my path min step number = 0; // 己方最短的获胜步数

int enemy path min step number = 0; // 敌方最短的获胜步数

int my_block_min_step_number = 0; // 放置木板后己方最短的获胜步数

int enemy_block_min_step_number = 0; // 放置木板后敌方最短的获胜步数

std::vector<QuoridorUtils::BlockBar> blocks; // 存储所有的木板

int head = 0, tail = 0; // 节点队列的首尾下标

Node queue[100], path[10000]; // 节点和路径的结构

int board[9][9] = { 0 }; // 棋盘数组,用于标记寻路时到过的位置

int my_block_left = 10; // 己方剩余木板数

int enemy block left = 10; // 敌方剩余木板数

int illegal = 0; // 是否犯规

int my_illegal_times = 0; // 犯规次数

2、 函数说明

void my_strategy(const QuoridorUtils::Location& myLoc, const QuoridorUtils::Location& enemyLoc);

//总走棋策略函数

void direction_check(bool directions[], const QuoridorUtils::Location& myLoc, const QuoridorUtils::Location& enemyLoc);

// 判断移动是否合法

int path_seek(const QuoridorUtils::Location& myLoc, const QuoridorUtils::Location& enemyLoc);

// 寻找最短路径

bool block_check(const QuoridorUtils::BlockBar& block_set, const QuoridorUtils::Location&myLoc, const QuoridorUtils::Location& enemyLoc);

// 判断放置的木板是否合法

int block_seek(const QuoridorUtils::Location& myLoc, const QuoridorUtils::Location& enemyLoc);

// 寻找最佳的放置的木板

void queue_initialize();

// 节点队列初始化

void board_initialize();

// 涂图棋盘初始化

Node* pop();

// 弹出队列

void push(QuoridorUtils::Location Loc, Node* next);

// 加入队列

double evaluation(double my_path_number, double my_block_number, double enemy_path_number, double enemy_block_number);

// 评估函数(已废弃,现使用另一个)

3、 其他功能

(1) 计时

超时。

计算单次决策所用的时长,单位为秒(如: 0.014s),使用 clock 函数,便于检查是否

四、策略说明

1、移动方向优先性

绝大多数人,在最短步数相同时,会优先选择上下移动,因此我选择在最短步数相同时, 优先左右移动,可能会一定程度打乱对手的决策效果。

2、放板方向随机性

在放板后的收益相同时,随机选择不同方向的木板,这可能导致第一局和第三局的结果不同,不过这给比赛带来了更多的未知性,而并非完全固定。

3、堵路处理

经过大量实战后发现: 当己方的小人位于对方唯一获胜路径上时, 下一步不允许放置木板, 只允许移动。

针对这种情况,当出现犯规时,记录下来,默认下一步不放置木板,只移动。

或者犯规次数达到两次时,默认下一步不放置木板,只移动。

但缺点明显,会白白浪费犯规次数和移动的机会,并且犯规次数达到两次后不能放置木板将很难获胜。在现有的框架下很难实现直接避免堵路或更好的处理方式,因此属于可提升的空间。

4、评估函数参数设置

最初设想时通过博弈树、 α - β 剪枝、minimax、蒙特卡洛、A*中的方法来实现,但最终

并未采用。一是因为尽管看了许多资料,但对其了解仍然不够深,想要用代码实现,可能时间不允许;二是因为通过了解和自己大量的实践,发现决定胜负的关键因素其实在于评估函数,使自己的贪心算法有智慧地贪心,可以让自己的 AI 看起来更"智能"。

我设立了两个评估函数 (score_1 和 socre_2), 一个适用于对移动的评估, 一个适用于对木板放置的评估。以及针对特定情况的加分处理。

经过上千次的参数调整和打翻重构形式,最终选择出表现较好的参数和公式形式。

```
double score_1 = 0;
double score 2 = 0:
score\_1 = 22.0 * (double) enemy\_path\_min\_step\_number + 1.0 * (double) enemy\_block\_left - 5.0 * (double) my\_path\_min\_step\_number - 3.0 * (double) my\_block\_left; \\ score\_2 = 2.0 * (double) enemy\_block\_min\_step\_number - 1.0 * (double) enemy\_block\_left - 5.0 * (double) my\_block\_min\_step\_number + 4.0 * ((double) my\_block\_left - 1)
     + 40.0 * ((double)enemy_block_min_step_number - (double)enemy_path_min_step_number);
if (my_block_min_step_number - my_path_min_step_number > enemy_block_min_step_number - enemy_path_min_step_number)
    score 1 = score 1 + 50:
   (my_path_min_step_number < 4 && my_path_min_step_number < enemy_path_min_step_number)</pre>
     score_1 = score_1 + 10000;
   (enemy_path_min_step_number < 4 && my_path_min_step_number >= enemy_path_min_step_number)
    score_2 = score_2 + 10000;
   (my_path_min_step_number > enemy_path_min_step_number + 1)
    score_2 = score_2 + 10;
else if (my_path_min_step_number > enemy_path_min_step_number)
     score 2 = score 2 + 15:
   (my_path_min_step_number > enemy_path_min_step_number + 3 && my_block_min_step_number - my_path_min_step_number <= enemy_block_min_step_number - enemy_path_min_step_number
     score_2 = score_2 + 25;
   (\verb|my_block_min_step_number - my_path_min_step_number + 1 < enemy_block_min_step_number - enemy_path_min_step_number) \\
     score_2 = score_2 + 35;
if (my_block_min_step_number - my_path_min_step_number <= enemy_block_min_step_number - enemy_path_min_step_number && my_path_min_step_number > enemy_path_min_step_number + 2)
    score_2 = score_2 + 50;
```

```
并保留了表现最好的一些参数, 部分列举如下:
🥘 评估函数 - 记事本
                                                                                                                                                                                                                                                                   文件(F) 编辑(E) 格式(O) 查看(V) 帮助(H)
评估式:
if(my_path_min_step_number > 0 && ((double)pow(my_path_min_step_number,9) <= 2 * (double)pow(enemy_block_min_step_number, my_block_left * 0.7)
        my_block_min_step_number - my_path_min_step_number >= enemy_block_min_step_number - enemy_path_min_step_number)
        && enemy path min step number > 3)
3
score_1 = 12.7 * (double)enemy_path_min_step_number + 2.2 * (double)enemy_block_left - 5.7 * (double)my_path_min_step_number - 3.0 * (double)my_block_left;
score_2 = 7.7 * (double)enemy_block_min_step_number - 2.2 * (double)enemy_block_left - 5.7 * (double)my_block_min_step_number + 4.0 * ((double)my_block_left -
score 1 = 16.7 * (double)enemy_path_min_step_number + 1.2 * (double)enemy_block_left - 5.7 * (double)my_path_min_step_number - 3.0 * (double)my_block_left; score 2 = 7.7 * (double)enemy_block_min_step_number - 2.2 * (double)enemy_block_left - 5.7 * (double)my_block_min_step_number + 4.0 * ((double)my_block_left - 5.7 * (double)my_block_left - 5.7 * (double)my_block_min_step_number + 4.0 * ((double)my_block_left - 5.7 * (double)my_block_min_step_number + 4.0 * ((double)my_block_left - 5.7 * (double)my_block_left - 5.7 * (double)my_bloc
score_1 = 18.7 * (double)enemy_path_min_step_number + 1.2 * (double)enemy_block_left - 5.7 * (double)my_path_min_step_number - 3.0 * (double)my_block_left;
score 2 = 7.7 * (double)enemy_block_min_step_number - 2.2 * (double)enemy_block_left - 5.7 * (double)my_block_min_step_number + 4.0 * ((double)my_block_left -
score 1 = 16.2 * (double)enemy path min step number + 1.2 * (double)enemy block left - 5.7 * (double)my path min step number - 3.0 * (double)my block left;
score_2 = 8.9 * (double)enemy_block_min_step_number - 1.2 * (double)enemy_block_left - 5.7 * (double)my_block_min_step_number + 4.0 * ((double)my_block_left -
score_1 = 17.2 * (double)enemy_path_min_step_number + 1.2 * (double)enemy_block_left - 5.7 * (double)my_path_min_step_number - 3.0 * (double)my_block_left;
score 2 = 9.9 * (double)enemy_block_min_step_number - 1.2 * (double)enemy_block_left - 5.7 * (double)my_block_min_step_number + 4.0 * ((double)my_block_left -
score 1 = 30.7 * (double)enemy path min step number + 0.7 * (double)enemy block left - 5.7 * (double)my path min step number - 3.0 * (double)my block left;
    score_2 = 8.0 * (double)enemy_block_min_step_number - 0.7 * (double)enemy_block_left - 2.7 * (double)my_block_min_step_number + 4.0 * ((double)my_block_lef
    if (my block min step number - my path min step number > enemy block min step number - enemy path min step number)
        score 1 = score 1 + 100;
    if (my path min step number < 3 && my path min step number < enemy path min step number)
       score_1 = score_1 + 10000;
    if (my_path_min_step_number > enemy_path_min_step_number + 1)
```

但经过大量的实践后,发现也有许多只靠参数解决不了的问题:比如一些变量可能会突变,导致优劣势直接颠倒。可以通过对未来 2~3 步一起进行评估来预判这种情况的发生,这属于可提升的空间。

五、预期效果

虽然发现运气占比较大,但仍可通过策略将获胜概率一定幅度地提高。

所以预期效果即为尽可能战胜更多的 AI。