Inteligência Artificial Estratégias de Busca Parte 4 Busca com Competição

Prof. Jefferson Morais

Contexto

- Estudamos anteriormente os ambientes multiagentes
 - cada agente precisa considerar as ações de outros agentes e o modo como essas ações afetam seu próprio bem-estar
- Nesta aula abordaremos os ambientes competitivos
 - os objetivos dos agentes estão em conflito, dando origem a problemas de busca competitiva (teoria de jogos)
- Teoria de jogos (ramo da economia) visualiza qualquer ambiente multiagente como um jogo
 - Em IA, os "jogos" determinísticos completamente observáveis em que dois agentes agem alternadamente e em que os valores de utilidade são simétricos.

- Teoria dos Jogos (Jogos em IA)
 - Em IA, os jogos são determinísticos, de revezamento de dois jogadores, com informações perfeitas (totalmente observável)
 - A posição (favorável ou desfavorável) de um jogador num determinado instante (estado) do jogo pode ser medida por uma função de utilidade
 - Os valores de utilidade dos agentes no fim do jogo são iguais e opostos (simétricos): +1 (ganha), ou –1 (perde) (Soma zero).
 - O objetivo da busca competitiva é planejar com antecedência num mundo em que outros agentes estão fazendo planos contra nós

- Teoria dos Jogos (Jogos em IA)
 - Entre os primeiros domínios de aplicação, pois:
 - É fácil representar o estado de um jogo
 - Em geral, os agentes estão restritos a um pequeno número de ações com resultados definidos por regras precisas
 - Constituem uma tarefa estruturada em que é fácil medir o sucesso ou fracasso
 - Supunha-se que os jogos podiam ser solucionados por uma busca direta do estado inicial para a posição vencedora, sem grandes quantidades de conhecimento
 - Exceção aos jogos simulados
 - O futebol de robôs é um jogo físico, com descrições muito mais complicadas envolvendo ações bastante imprecisas

- Teoria dos Jogos (Jogos em IA)
 - 1950 Pioneiros da IA nos Jogos
 - Konrad Zuse, Claude Shannon, Norbert Wiener e Alan Turing começaram a estudar jogos como o xadrez
 - Turing escreveu sobre a possibilidade de uma máquina jogar xadrez antes mesmo dos computadores eletrônicos existirem
 - Máquinas Superam Humanos em Jogos Clássicos
 - Xadrez: Deep Blue, da IBM, derrotou Garry Kasparov, campeão mundial, em 1997. Embora Kasparov tenha vencido algumas partidas, essa foi uma vitória histórica para a IA.
 - Damas e Othello: As máquinas superaram os humanos definitivamente, com damas sendo resolvido (jogadas perfeitas de ambos os lados podem ser previstas)
 - **Gamão**: Programas de IA são competitivos e derrotaram campeões mundiais em várias ocasiões

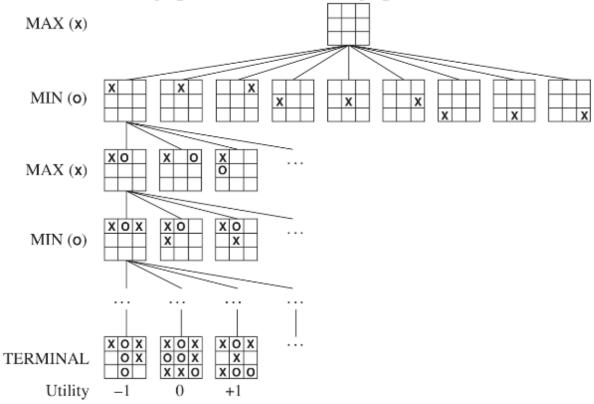
- Teoria dos Jogos (Jogos em IA)
 - Damas Pioneira em Aprendizado de Máquina
 - Arthur Samuel (IBM): Desenvolveu, nos anos 1950, um programa de damas que utilizava aprendizado de máquina para melhorar sua função de avaliação
 - 1962: O programa de Samuel derrotou Robert Nealy, campeão humano, devido a um erro de Nealy
 - Chinook (Jonathan Schaeffer): Tornou-se campeão mundial em 1994, sendo o primeiro programa a conquistar um título mundial em um jogo competitivo contra humanos.
 - Exceção Notável Go
 - Devido à complexidade do jogo e ao enorme número de combinações possíveis, Go era considerado um desafio para IA.
 - 2016: AlphaGo, da DeepMind, derrotou o campeão mundial Lee Sedol, utilizando redes neurais e aprendizado por reforço, revolucionando o campo da IA aplicada a jogos complexos

- Exemplo: jogo de xadrez
 - Se um jogador ganha o outro perder (soma zero)
 - Totalmente observável (informação imperfeita)
 - Fator médio de ramificação: 35
 - Número Médio de jogadas: 50 para cada jogador
 - Assim, a árvore completa de busca de um jogo terá aproximadamente 35¹⁰⁰ ou 10¹⁵⁴ nós
 - Portanto, uma busca cega é inviável, mesmo para realizar o primeiro movimento
 - Se deve fazer o melhor uso possível do tempo disponível para uma jogada: tomar alguma decisão, mesmo que a jogada ótima não seja determinada em tempo.

- Uma restrição comum: limite de tempo
 - Técnicas para escolher um bom movimento
 - Poda: ignorar partes da árvore de busca que não fazem diferença para a escolha final
 - Funções heurísticas: aproximar a utilidade de um estado sem realizar uma busca completa
- Considere um jogo de dois jogadores
 - . Jogador **Max** e Jogador **Min**
 - . **Max** faz o primeiro movimento
 - . Depois há revezamento até o jogo terminar
 - . No fim do jogo, os pontos são dados ao jogador vencedor
 - . Penalidades são impostas ao jogador perdedor
- Formalmente, esse jogo pode ser descrito a seguir

- Modelagem do jogo como um problema de busca
 - Estado inicial: S₀ (especifica como o jogo é criado no inicio)
 - . **JOGADORES(s)**: indica qual jogador deve se mover
 - . AÇÕES(s): retornam o conjunto de movimentos válidos
 - . Modelo de transição RESULTADO(s, a): resultado de um movimento
 - . TESTE DE TÉRMINO(s): determina quando o jogo termina
 - UTILIDADE(s, p): <u>função objetivo</u> retorna o valor numérico para o jogador p no estado terminal s
- Ex.: Jogos de soma-zero
 - . Jogo de xadrez: win = 1, loss = 0, draw = $\frac{1}{2}$
 - . Jogo da velha: win = +1, loss = -1, draw= 0
- Vamos analisar o jogo da velha seguinte

- Árvore de jogo: mostra todas as possibilidades do jogo (início ao fim)
 - 2 jogadores: MAX = X (jogador) e MIN = O (adversário)



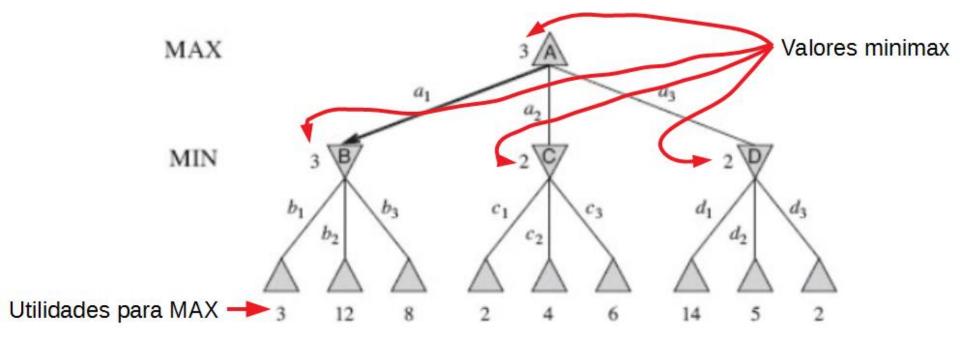
Uma árvore de busca (parcial) para o jogo da velha. O nó superior é o estado inicial, e MAX faz o primeiro movimento colocando um X em quadrado vazio. Após isso, são realizados movimentos alternados por MIN (O) e MAX(X), até alcançar um dos estados terminais, aos quais podem atribuídas ser utilidades de acordo com as regras do jogo.

Estados terminais: três símbolos em uma linha ou todos os quadrados são preenchidos

Jogo da velha (Tic Tac Toe)

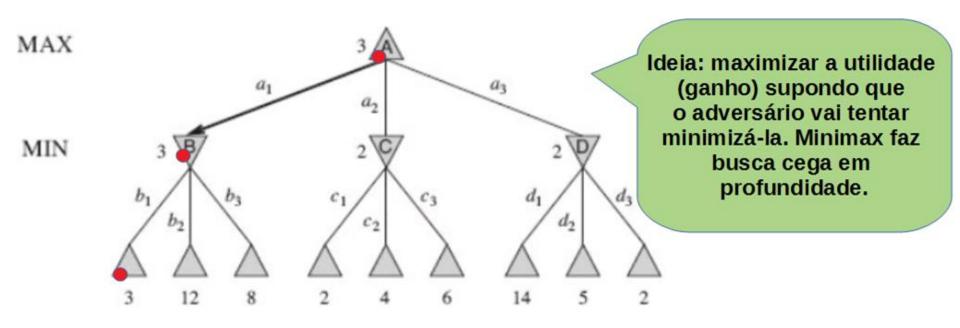
- Jogo da velha tem menos de 9! = 362.880 nós terminais
- Xadrez tem mais de 10⁴⁰ nós terminais
- Portanto, a árvore de jogo é apenas uma construção teórica que não podemos perceber no mundo físico
- Usamos o termo árvore de busca para uma árvore que está sobreposta à árvore de jogo completa
- O que interessa de fato: examinar os nós o suficiente para permitir que um jogador determine que lance fazer

- O jogo da velha é complexo para traçarmos a árvore jogo inteira, consideraremos um jogo trivial mais simples a seguir
 - . Movimentos possíveis para MAX na raiz: a_1 , a_2 e a_3
 - . Movimentos possíveis para MIN em resposta a_1 : b_1 , b_2 e b_3
 - . O jogo termina depois de um movimento para cada jogador



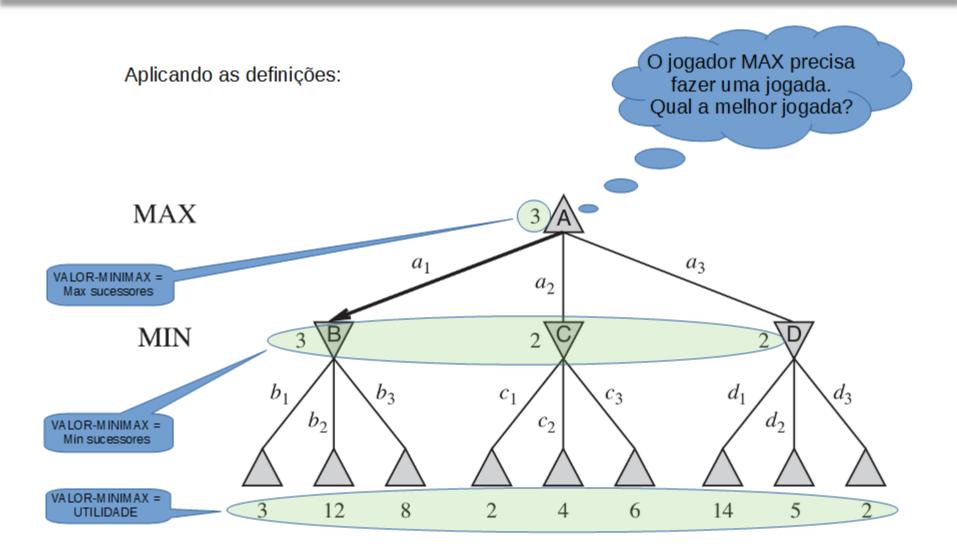
Como funciona o algoritmo minimax

- MAX prefere mover para estado de minimax máximo
- . **MIN** prefere valor minimax mínimo
- Dada uma árvore de jogo, a estratégia ótima pode ser determinada a partir do valor minimax de cada nó



- O valor minimax de um nó é a utilidade de se encontrar (para MAX) no estado correspondente
- MAX preferirá se mover para um estado de valor máximo, enquanto
 MIN preferirá um estado de valor mínimo
- Essa definição de jogo ótimo para MAX supõe que MIN também jogue de forma ótima
- E se MIN não jogar de forma ótima?
 - . Nesse caso, MAX terá um desempenho ainda melhor

```
 \begin{cases} \text{UTILITY}(s) & \text{if Terminal-Test}(s) \\ \max_{a \in Actions(s)} \text{Minimax}(\text{Result}(s, a)) & \text{if Player}(s) = \text{max} \\ \min_{a \in Actions(s)} \text{Minimax}(\text{Result}(s, a)) & \text{if Player}(s) = \text{min} \end{cases}
```

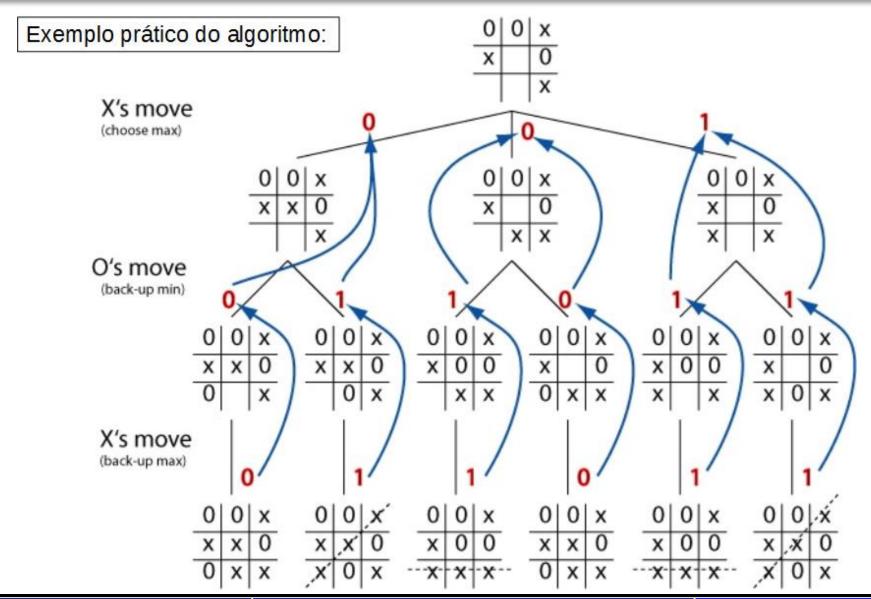


Busca Com Competição - Algoritmo MiniMax

```
function MINIMAX-DECISION(state) returns an action
  \mathbf{return} \ \mathrm{arg} \ \mathrm{max}_{a \ \in \ \mathbf{ACTIONS}(s)} \ \mathbf{Min-Value}(\mathbf{Result}(state, a))
function MAX-VALUE(state) returns a utility value
  if TERMINAL-TEST(state) then return UTILITY(state)
   v \leftarrow -\infty
  for each a in ACTIONS(state) do
      v \leftarrow \text{MAX}(v, \text{MIN-VALUE}(\text{RESULT}(s, a)))
  return v
function MIN-VALUE(state) returns a utility value
  if TERMINAL-TEST(state) then return UTILITY(state)
   v \leftarrow \infty
  for each a in ACTIONS(state) do
      v \leftarrow \text{MIN}(v, \text{MAX-VALUE}(\text{RESULT}(s, a)))
```

return v

Busca Com Competição - Algoritmo MiniMax



Prof. Jefferson Morais Inteligência Artificial Aula 13

17

Busca Com Competição - Algoritmo MiniMax

Desempenho

- . Completo: sim, se a árvore é finita
- . Ótima: sim, contra um oponente

Para xadrez, b ≈ 35, m ≈ 100 em jogos "razoáveis" => Solução exata é inviável

- . Complexidade de tempo: O(b^m)
 - m = profundidade máxima
 - b = movimentos válidos em cada estado
- . Complexidade de espaço
 - O(bm) para um algoritmo que gera todos os sucessores de uma vez ou
 - O(m) para um algoritmo que gera ações, uma de cada vez

Busca Com Competição - Poda Alfa-Beta

Minimax é impraticável para muitos jogos

- O número de estados de jogo que a busca tem de examinar é exponencial em relação ao número de movimentos.
- É possível reduzir o expoente efetivamente pela metade e ainda encontrar a decisão ótima
- Artifício: calcular a decisão minimax correta sem examinar todos os nós na árvore de jogo

Poda (Prunning)

- Deixar de considerar grandes partes da árvore de jogo
- Elimina ramificações que não influenciam a decisão final
- Vamos analisar o algoritmo poda alfa-beta