# 双升环境 使用说明

## 牌的基本表示

- 每一方的手牌、每轮出牌都可以用 (2\*4\*14) 的0-1数组表示
- 每一层(4\*14矩阵)表示一副牌,每一行(14维向量)表示一种花色,第0~12位表示点数2~A,第 13位表示王牌,黑桃行的第13位表示小王,红桃行的第13位表示大王(如下表所示),其余两行留空
- 依照这种方法,可将每一张牌映射到矩阵上的唯一位置,因此可以将两副牌中的任意张牌组成的套牌用一个矩阵表示(矩阵中1的数量=牌的张数)

•		2	3	4	5	6	7	8	9	0	J	Q	K	Α	0
	S♠														小 王
	Н♥														大王
	C♣														-
	D♦														-

- 实际处理牌型时,为了压缩动作空间,会优先将每张牌映射至第一层
- 详见wrapper.py中关于将牌型转化为np.array的函数:

```
# Adding cards 1 by 1 to the given cardset
def add_card(self, cardset: np.array, cards):
    # cardset: np.array(2,4,14)
    # cards: list[str(2)], cardnames.
        for card in cards:
            card_pos = self.name2pos(card) # Getting positions in the matrix
            if cardset[0, card_pos[0], card_pos[1]] == 0: # Try placing on
Layer 1
                cardset[0, card_pos[0], card_pos[1]] = 1
            elif cardset[1, card_pos[0], card_pos[1]] == 0: # Layer 1
occupied
                cardset[1, card_pos[0], card_pos[1]] = 1 # Placing on Layer 2
            else:
                raise "More than two cards with same suits and points. Please
recheck."
        return cardset
```

## 状态与动作空间

- State\_shape: 128\*4\*14
  - o major\_mat: (2\*4\*14) 本局主牌信息
  - o deck\_mat: (2\*4\*14) 玩家手牌
  - o hist\_mat: (8\*4\*14) 本轮历史出牌信息 (依次为4名玩家)
    - 若本轮内已出牌的玩家不足4人,剩余部分补0
    - 除第一轮外,每轮首个出牌的玩家可获得
    - 每局的第一轮第一次出牌前,历史信息为空白(全0)
  - o played\_mat: (8\*4\*14) 全局已出牌信息 (4名玩家)
  - o option\_mat: (108\*4\*14) 本回合可选牌组信息 (54个可选动作)
    - 由程序解析当前玩家手牌生成并包装 (不足54个会补0)
- Action\_shape: 54
  - 输出54个可选动作的概率
  - Action\_mask: 54
    - 许多情况下,可选动作不足54种,用于mask可选动作中的所有缺省项
  - 。 模型在state中提供的54个可选动作(option\_mat)中做出选择

# 奖励设计

- 按照双升规则,每轮出牌(即四名玩家各行动一次)都可能产生"分",目前依照得"分"情况为玩家提供奖励
- 奖励设计可多样化

# 双升规则与botzone交互方式

- botzone上双升游戏规则及交互方式请见https://wiki.botzone.org.cn/index.php?title=Tractor
- 我们已经提供了botzone接口\_\_main\_\_.py

## 训练框架

## Actor.py 采样:

- 从modelpool中调取模型 (目前默认调用modelpool中最新的模型)
- 四名玩家均由模型控制,与环境交互获取数据存入Replaybuffer

#### Learner.py 学习:

- Replaybuffer达到一定数据量,learner启动,从Replaybuffer中采样更新网络参数
- 更新后的模型存入modelpool

## 使用方式

- 运行train.py启动多进程训练,模型会定期保存至checkpoint文件夹下
- 将模型上传至botzone存储空间,新建bot并将\_main\_.py, mvGen.py, wrapper.py和model.py打包上传作为bot代码