

IP2 Mini project3 report

姓名:蕭翔駿

學號:111062228

要完成這次的mini project, 首先要先將state.cpp中的int State::evaluate()完成。基本概念就是, 在盤面上的每個棋子都可以被拿來評估盤面的優劣與否, 因此我們透過將每個棋子定一個分數, 再將我方的棋子加分敵方的棋子減分, 來將盤面的優劣數值化, 方便此AI思考要怎麼走下一步。後來精進evaluate() function, 由於每種棋子在棋盤上每個位置的效益不同, 於是又增加了能依據棋子位置額外增減分的功能。

```
int State_Value = 0;
const int Chess_Point[7] = {0,4,20,12,12,36,100000};
for (int i = 0; i < BOARD_H; i++){
    for (int j = 0; j < BOARD_W; j++){
        int WhiteBlock = board.board[0][i][j];
        int BlackBlock = board.board[1][i][j];
        int WhiteBouns = bouns[WhiteBlock][i][j];
        int BlackBouns = bouns[BlackBlock][5-i][4-j];
        //for (auto action = legal_actions.begin(); action != legal_actions.end(); action++){
        //State_Value += 1;          You, 1 小時前 • depth 5 to 6 no table ...
        //}
        if (player == 0){
            //if (WhiteBlock == 1){
            //if (i - 1 >= 0 && board.board[0][i-1][j] == '1' ) State_Value -= 2;
            //}
            State_Value += (Chess_Point[WhiteBlock] + WhiteBouns + 12);
            State_Value -= (Chess_Point[BlackBlock] + BlackBouns + 4);
        }else if (player == 1){
            //if (BlackBlock == 1){
            //if (i - 1 >= 0 && board.board[1][i-1][j] == '1' ) State_Value -= 2;
            //}
            State_Value += (Chess_Point[BlackBlock] + BlackBouns + 4);
            State_Value -= (Chess_Point[WhiteBlock] + WhiteBouns + 12);
        }
    }
}
return State_Value;
```

再來要完成MiniMax的部分, 利用遞迴搜索每個深度的所有棋子移動的可能。code的思路是假設我下的每步都會是最好的, 而對手也會選擇對他自己最好的一手。最後從中選擇能創造最好棋路的一手來作為下一手。

首先是get_move的部分, 此函式是為了為了能傳回最佳的move。為了能利用遞迴透過數值挑選最優的盤面值, 又另外寫了get_evaluate的函式, 傳回值是int方便利用遞迴比較每個深度, 一直往下搜索每層, 直到沒有步數可以走或深度==0時會開始傳回evaluate()的值。

```

Move MiniMax::get_move(State *state, int depth){
    if(!state->legal_actions.size())
        state->get_legal_actions();

    Move BestStep;
    int BestValue = -100000000;
    for (auto it : state->legal_actions){
        State* next_S = (*state).next_state(it);
        int NowCal = get_evaluate(next_S,depth -1,false);
        if (NowCal > BestValue){
            BestValue = NowCal;
            BestStep = it;
        }
        delete next_S;
    }
    return BestStep;
}

```

```

int MiniMax::get_evaluate(State *state2, int depth2,bool me){
    if(!state2->legal_actions.size())
        state2->get_legal_actions();

    if (depth2 == 0){
        if (me){
            return (*state2).evaluate();
        }else {
            return (*state2).evaluate() * (-1);
        }
    }else if (me){
        int CalBest = -100000000;
        for (auto it2 : state2->legal_actions){
            int Next_Val = get_evaluate((*state2).next_state(it2),depth2 -1,false);
            CalBest = MAX(CalBest,Next_Val);
        }
        return CalBest;
    }else {
        int CalBest = 100000000;
        for (auto it3 : state2->legal_actions){
            int Next_Val = get_evaluate((*state2).next_state(it3),depth2 -1,true);
            CalBest = MIN(CalBest,Next_Val);
        }
        return CalBest;
    }
}

```

最後是Alpha-Beta Pruning的部分，簡單來說是優化MiniMax。 α 會記錄我們目前搜索完的的最優解，而 β 則記錄對方選擇的最優解盤面值，若 $\alpha \geq \beta$ 則代表我們選的最優解已經不可能被選了，就可以break，停止搜索這個節點，來減少不必要的搜索時間。

與MiniMax一樣，get_move的部分，是為了為了能傳回最佳的move。再另外透過get_alphabeta來遞迴計算每個深度的最佳 α ， β 。函式中添加了更多細節，不只沒有步數可以走或深度==0時會開始傳回evaluate()的值，當找到有人贏的情況時也會回傳值，當我方贏時傳回一個極大值，代表著最優解，敵方贏時，則傳回極小值，代表著對我方最差的情況。

```
Move AlphaBeta::get_move(State *state, int depth){  
  
    if(state->legal_actions.empty())  
        state->get_legal_actions();  
  
    //stored_state state_table  
    Move BestStep;  
    int val = -100000;  
    for (const auto &it : state->legal_actions){  
        State* next_S = state->next_state(it);  
        int AB_culculate = get_alphabeta(next_S,depth -1,false,-100000,100000);  
        if (AB_culculate > val){  
            val = AB_culculate;  
            BestStep = it;  
        }  
    }  
    return BestStep;  
}
```

```

int AlphaBeta::get_alphabeta(State *state, int depth, bool me, int alpha, int beta){
    //std::string table_key = state->encode_state();
    //if (state_table.count(table_key)){
    //    return state_table[table_key];
    //}
    if(state->legal_actions.empty()) state->get_legal_actions();
    if (depth == 0 || state->legal_actions.empty()){
        if (me){
            int state_val = state->evaluate();
            //state_table[table_key] = state_val;
            return state_val;
        }else {
            int state_val = -state->evaluate();
            //state_table[table_key] = state_val;
            return state_val;
        }
    }
    //return me ? state->evaluate() : -state->evaluate();
    if(state->game_state == WIN) {
        if (me) {
            //state_table[table_key] = INT32_MAX;
            return INT32_MAX;
        }else {
            //state_table[table_key] = INT32_MIN;
            return INT32_MIN;
        }
    }
}

```

```

if (me){
    int value = -100000;
    for (const auto& it : state->legal_actions){
        State* NewState = state->next_state(it);
        value = std::max(value, get_alphabeta(NewState, depth - 1, false, alpha, beta));
        alpha = std::max(value, alpha);
        if (alpha >= beta) break;
    }
    //state_table[table_key] = value;
    return value;
}else {
    int value = 100000;
    for (const auto& it : state->legal_actions){
        State* NewState = state->next_state(it);
        value = std::min(value, get_alphabeta(NewState, depth - 1, true, alpha, beta));
        beta = std::min(value, beta);
        if (alpha >= beta) break;
    }
    //state_table[table_key] = value;
    return value;
}
}

```

