

V. KÉTSZEMÉLYES JÁTÉKOK

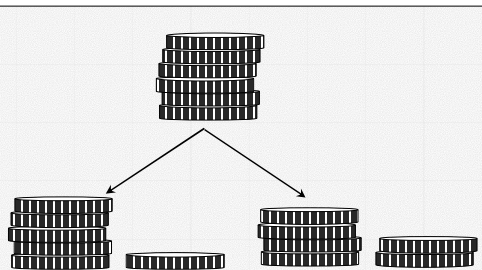
1

Teljes információjú, véges, zéró összegű kétszemélyes játékok

- ❑ Két játékos lép felváltva adott szabályok szerint.
- ❑ Mindkét játékos ismeri a maga és az ellenfele összes választási lehetőségét, és azok következményeit.
- ❑ Mindkét játékos minden lépésében véges számú lehetőség közül választhat; minden játszma véges lépésben véget ér.
- ❑ Amennyit az egyik játékos nyer, annyit veszít a másik. (Legegyszerűbb változatban: egyik nyer, másik veszít, esetleg lehet döntetlen is)

2

Grundy mama játéka



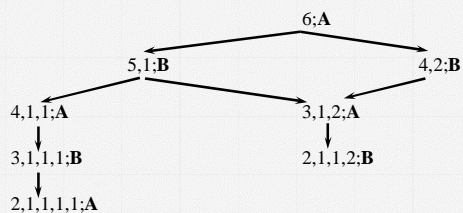
3

Állapottér-reprezentáció

- ❑ állapot - állás + soron következő játékos
- ❑ művelet - lépés
- ❑ kezdő állapot - kezdőállás-kezdő játékos
- ❑ célállapot - végállás (nyerő, veszítő vagy döntetlen)
- ❑ műveletsorozat - játszma (mindig véges)

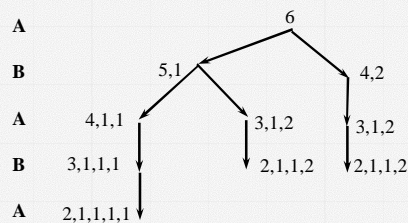
4

Grundy mama játékgráfja



5

Grundy mama játékfája



6

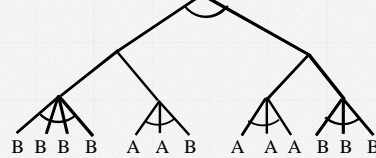
Játékfa

- csúc - állás (egy állás több csúc)
- szint - játékos
- él - lépés (szintről szintre)
- gyökér - kezdőállás (kezdő játékos)
- levél - végállások
- ág - játszma

7

Nyerő stratégia

- Az egyik játékosnak akkor van nyerő stratégiája (vagy nem veszteségi stratégiája), ha mindig tud olyat lépni, hogy ellenfele bármilyen játéka esetén számára kedvező végállásba juthat.

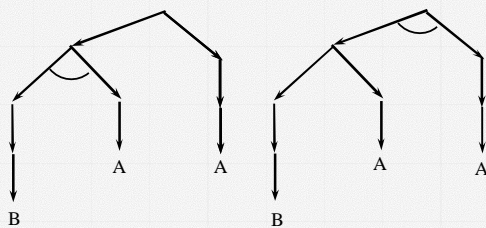


8

Nyerő stratégia ábrázolása

A játékos ÉS/VAGY fája

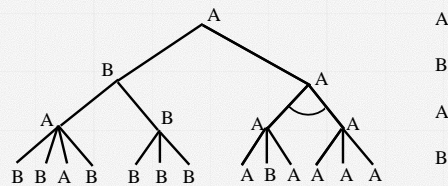
B játékos ÉS/VAGY fája



9

Tétel

- Egyik játékos számára mindig létezik nyerő stratégia (nem veszteségi stratégia)



10

Részleges játékfa-kiértékelés

- Minimax algoritmus
- Negamax algoritmus
- Átlagoló kiértékelés
- Változó mélységű
- Szelektív kiértékelés
- Alfa-béta algoritmus

11

Kiértékelő függvény

- Minden esetben szükségünk van egy olyan heurisztikára, amely megbecsüli, hogy egy állás mennyire ígéretes.
- Sokszor ez egy $f: \text{állás} \rightarrow [-100..100]$ függvény

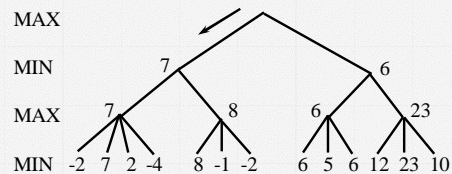
12

Minimax algoritmus

- Adott állásból indulva felépítjük a játékfa néhány szintjét
- A részfa leveleit kiértékeljük aszerint, hogy azok számunkra kedvező, vagy kedvezőtlen állások.
- Az értékeket felfuttatjuk a fában. (Saját szintjeink csúcsaihoz azok gyermekeinek maximumát, ellenfél csúcsaihoz azok gyermekeinek minimumát rendeljük.)
- Soron következő lépésünk ahhoz az álláshoz vezet, ahonnan a gyökérhez felkerült a legnagyobb érték.

13

Példa



14

Megjegyzés

- Az algoritmust minden alkalommal, valahányszor mi következünk, megismételjük, hiszen lehet, hogy az ellenfél nem az általunk várt legerősebb lépésekkel válaszol, mert:
 - eltérő mélységű részfával dolgozik
 - más kiértékelő függvényt használ
 - nem minimax eljárást alkalmaz
 - hibázik

15

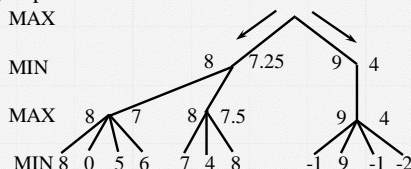
Negamax algoritmus

- Negamax eljárást könnyebb implementálni.
 - Az ellenfél szintjén levő levelek értékének vesszük a (-1) -szeresét, majd
 - minden szinten $\text{szülő} = \max(-\text{gyerek}_1, \dots, -\text{gyerek}_n)$

16

Átlagoló kiértékelés

- Az (m, n) átlagolás célja a kiértékelő függvény esetleges tévedéseinek simítása.
- Legyen például $n=2$ és $m=2$.



17

Változó mélységű kiértékelés

- Célja, hogy a kiértékelő függvény minden ágon reális értéket mutasson.
- A részfa felépítését módosítjuk úgy, hogy egy adott szinttől kezdve, akkor vesszük bele egy csúcs utódait a részfába, ha minden utódra teljesül a nyugalmi teszt:
 - $|f(\text{szülő}) - f(\text{gyerek})| < K$

18

Szelektív kiértékelés

- Célja a memória-igény csökkentése.
- Elkülönbítjük a lényeges és lényegtelen lépéseket, és csak a lényeges lépéseknek megfelelő részfát építjük fel.

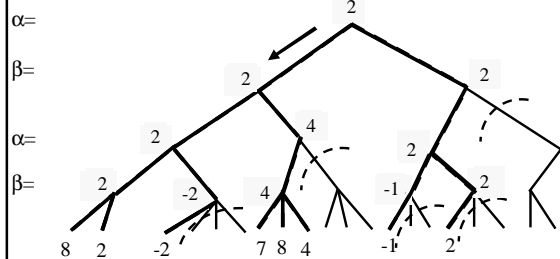
19

Alfa-béta algoritmus

- Visszalépéses algoritmus által járjuk be a részfát. (mélységi bejárás) Az aktuális úton fekvő csúcsokat:
 - a mi szintünkön α értékkel (ennél rosszabb értékű állásba innen már nem juthatunk),
 - az ellenfelén β értékkel (ennél jobb értékű állásba onnan már nem juthatunk) látjuk el.
- Lefelé haladva $\alpha = -\infty$, és $\beta = +\infty$.
- Ezek visszalépéskor a felhozott értékre változnak, ha az nagyobb, mint az α , illetve kisebb, mint a β .
- Vágás: ha az úton van olyan α és β , hogy $\alpha \geq \beta$.

20

Példa



Eredmény

- Több egyformán jó kezdőirány esetén a baloldalt kell választani.
- Ekkor ugyanazt a kezdőlépést kapjuk eredményül, mint a minimax algoritmussal talált baloldali legjobb kezdőlépés.

22

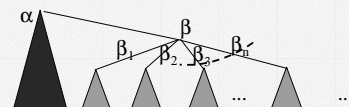
Hatékonyság

- Tárigény: csak egy utat tárol
- Futási idő: a vágások miatt sokkal jobb, mint a minimax módszeré
 - Optimális eset: egy d mélységű b elágazású fában kiértékelt levélcsúcsok száma: $\sqrt{b^d}$
 - Átlagos eset: egy csúcs alatt, két belőle kiinduló ág megvizsgálása után már vághatunk.
 - Jó eset: A bejárt részfa megfelelő rendezésével érhető el. („cáfoló lépés elve”)

23

Tétel

- Egy csúcsból kiinduló ágak közül várhatóan elég kettőt megvizsgálni, után már vághatunk.



24

Bizonyítás

- $M(n)$ ág esetén hányadik ág vizsgálata után vágunk) =
 $= \sum_{k=1, \dots, n} k * P(k\text{-adik ág után } \alpha \geq \beta_k) + n * P(\text{nincs vágás})$
 - $P(k\text{-adik ág után } \alpha \geq \beta_k) = P(\alpha < \beta_1) \dots P(\alpha < \beta_{k-1}) P(\alpha \geq \beta_k)$
- ha $P(\alpha < \beta_1) = p$ ($p < 1$) akkor
 - $P(k\text{-adik után vágás}) = p^{k-1}(1-p)$ - $P(\text{nincs vágás}) = p^n$
- $M(p, n) = \sum_{k=1, \dots, n} k p^{k-1}(1-p) + n p^n$
- $M(p, \infty) = \sum_{k=1, \dots, \infty} k p^{k-1}(1-p) = (1-p) \sum_{k=0, \dots, \infty} k p^{k-1} = (1-p) * \text{sum} =$
 $\text{sum} = \sum_{k=1, \dots, \infty} k p^{k-1} = \sum_{k=0, \dots, \infty} (k+1) p^k$
 $p * \text{sum} = \sum_{k=1, \dots, \infty} k p^k = \sum_{k=0, \dots, \infty} k p^k$
 $= \text{sum} - p * \text{sum} = \sum_{k=0, \dots, \infty} p^k = 1/(1-p)$
- $M(0.5, \infty) = 2$

25

Tétel

- Egy d mélységű b elágazású fában a kiértékelt levélcúcsok száma
 - $d=2k-1$ esetén $b^k + b^{k-1} - 1$
 - $d=2k$ esetén $2b^k - 1$
- Bizonyítás.
- Teljes indukció k szerint

26

$k=1$

$d=1$ illetve $d=2$ esetén

$d=1$: A szint
B szint



Itt a B szint összes (b darab) levélét ki kell értékelni
 $b^k + b^{k-1} - 1 = b^1 + b^{1-1} - 1 = b$

$d=2$: A szint
B szint

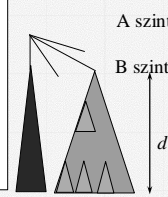


Itt a baloldali ág összes levélét (b darab), majd a többi ágnak egy-egy levélét ($b-1$ darab) kell kiértékelni.
 $2b^k - 1 = 2b^1 - 1$

27

Lemma

Egy olyan d mélységű részfában, amelynek gyökere felett van már ideiglenes érték, optimális esetben csak b^k darab levélcúcsot kell kiértékelni.

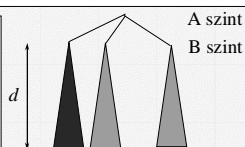


Az A szinteken az összes (b darab) ágat ellenőrizni kell, a B szinteken - optimális esetben - csak az elsőt.

Ha $d=2k$, akkor $d/2$, azaz k darab A jelű szint van
 ha $d=2k-1$, akkor $(d+1)/2$, azaz szintén k darab.

28

$k \rightarrow k+1$



Kiértékelt levelek száma = ind. felt. + $(b-1) * \text{lemma}$
 $d = 2 * (k+1) - 1 = 2 * k + 1$, ekkor az előző szint páros
 $2 * b^k - 1 + (b-1) * b^k = b^{k+1} + b^k - 1$
 $d = 2 * (k+1) = 2 * k + 2$, ekkor az előző szint páratlan
 $b^{k+1} + b^k - 1 + (b-1) * b^k = 2 * b^{k+1} - 1$

29

Kétszemélyes játékot játszó program

- Váltakozó mélységű, szelektív, (m, n) átlagoló, negamax alfa-béta kiértékelést végez
- Keretprogram, amely váltakozva fogadja a felhasználó lépéseit, és generálja a számítógép lépéseit
- Kiegészítő funkciók (beállítások, útmutató, segítség, korábbi lépések tárolása, mentés stb.)
- Felhasználói felület, grafika
- Heurisztika megválasztása (kiértékelő függvény, szelekció, kiértékelés sorrendje)

30