

תרגיל בית 2 מבוא לבינה מלאכותית
חיפוש רב סוכנים
בינה מחסנים



הקדמה ואדמיניסטרציה

הנחיות כלליות

- תאריך הגשת התרגיל: **01.08.2024**
- את המטלה יש להגיש בזוגות בלבד – בקשות להגשה ביחידים באישור המתרגל האחראי בלבד (אור רפאל בידוסה).
- יש להגיש את המטלה מוקלדת בלבד – פתרון בכתב יד לא ייבדק.
- התשובות צריכות להיות כתובות בשפה העברית או באנגלית.
- אפשר לשלוח שאלות בנוגע לתרגיל דרך הפיאצה.
- המתרגלת האחראית על התרגיל: **אופק גוטליב**.
- בקשות דחייה מוצדקות יש לשלוח למתרגל האחראי בלבד.
- במהלך התרגיל ייתכן שיעלו עדכונים – הודעה תפורסם בהתאם במקרה זה.
- העדכונים מחייבים וזוהי אחריותכם להתעדכן לגביהם עד מועד הגשת התרגיל. עדכונים יופיעו בטופס בצבע צהוב.
- העתקות טופלנה בחומרה.
- ציון המטלה כולל חלק יבש וחלק רטוב. בחלק היבש נבדוק שתשובתכם נכונה, מלאה, קריאה ומסודרת. בחלק הרטוב הקוד שלכם ייבדק הן על הגבלת הזמן שתפורט בהמשך ועל אחוזי ההצלחה של האלגוריתמים שלכם לעומת אלו שאנו נממש כבדיקה.
- מומלץ להסתכל בקוד בעצמכם. שאלות בסיסיות על פייתון שלא נוגעות לתרגיל כדאי לבדוק באינטרנט לפני שאתם שואלים בפיאצה. מומלץ לקרוא את הקוד הנתון על מנת להבין את אופן פעולתו – במקרה שישנם דברים לא מובנים. (לשם כך יש הערות רבות ואף הסבר מורחב על הסביבה!)
- מומלץ לא לדחות את התרגיל לרגע האחרון מאחר שהמימוש וכתיבת הדו"ח עלולים לקחת יותר זמן מהצפוי.
- התייחסות בלשון זכר, נקבה או רבים מתייחסים כלפי כלל המגדרים.
- אין צורך להשתמש בתהליכים ובמאפיינים מורכבים של מערכות הפעלה, התרגיל בית אמור לרוץ על כל מערכת הפעלה ולא למערכות הפעלה ספציפיות. אם ישנה בעיה פרטנית, שלחו מייל למתרגלת האחראית על התרגיל.
- גרסת הפייתון איתה אתם נדרשים לעבוד היא 3.10

הוראות הגשה

בתוך קובץ זיפ עם השם: HW2_AI_id1_id2.zip
את הדו"ח היבש בפורמט הבא: id1_id2.pdf
ואת הקובץ: submission.py שבו אתם ממשים את האלגוריתמים

הקדמה

בינה מחסנים רוצים להפוך את המחסן לאוטונומי והם מתלבטים מיהו הרובוט אותו הם רוצים לשכור למשימה. על הרובוטים R1 ו-R2 להתחרות אחד בשני והמנצח יתקבל לעבודה. בתרגיל זה תממשו ותחקרו אלגוריתמי משחק סכום אפס אדברסריאליים שלמדתם בהרצאות ובתרגולים.

תיאור המשחק

המשחק מתרחש בלוח משבצות בגודל 5X5 כאשר על הלוח: 2 רובוטים, 2 תחנות הטענה, 2 חבילות ו-2 יעדים (אחד לכל חבילה). לכל רובוט יחידות הטענה (battery), וניקוד (credit).

מטרת כל רובוט היא לצבור יותר ניקוד מהרובוט האחר עד סוף המשחק המשחק נגמר כאשר לשני הרובוטים נגמרת הסוללה או כאשר נגמר מספר הצעדים המקסימלי לכל רובוט (ערך מוגדר מראש, דוגמה בהמשך).

ניקוד נצבר כאשר רובוט מביא חבילה אל היעד שלה. כאשר רובוט מביא חבילה ליעד הוא מקבל N יחידות ניקוד כאשר N הוא מרחק מנהטן בין מיקום החבילה המקורי ויעדה של החבילה, כפול 2. לאחר שהחבילה מגיעה אל היעד שלה היא והיעד שלה נעלמים ובמקומם מופיעים יעד וחבילה חדשים. כלומר, בכל עת על הלוח יש בדיוק שתי חבילות ושני יעדים, אחד לכל חבילה.

רובוטים מתחילים עם טעינה מלאה וללא חבילה. כל פעולת תנועה של הרובוט עולה לו יחידת סוללה אחת. רובוט יכול לנוע למעלה, למטה, ימינה, שמאלה. בנוסף, רובוט יכול להטעין את הסוללה בתחנת הטענה כאשר הוא נמצא במשבצת של תחנת הטענה, הוא עושה זאת ע"י המרה של כל יחידות הניקוד שלו ליחידות טעינה. רובוט יכול לאסוף ולהוריד חבילה. רובוט אוסף חבילה כאשר הוא עומד באותה משבצת כמותה ומבצע פעולת אסיפה. רובוט מוריד חבילה כאשר הוא נמצא ביעד ומבצע פעולת הורדה. (אי אפשר להוריד חבילה שנאספה במשבצת שאינה היעד ואי אפשר לבצע איסוף במשבצת שאינה עם חבילה). סה"כ לרובוט 7 פעולות:

move north, move south, move east, move west, pick up, drop off, charge

שימו לב כי לא כל פעולה אפשר להפעיל בכל מצב, למשל לא נוכל לזוז ימינה אם משמעות הדבר היא יציאה מהלוח, תוכלו לחקור תוצאות של פעולות ולהבין את גבולות המשחק על ידי סוכן שנקרא hardcoded שתוכלו לתת לו מסלול ספציפי ולחקור את ההתנהגות שלו.

הסבר על הסביבה ו הרצת / דיבוג המשחק

בשונה מתרגיל בית 1 הפעם תעבדו עם קבצי py ולא מחברות ipynb. מוזמנים לעבוד על התרגיל בכל IDE מתאים שנוח לכם לעבודה בפייתון, אנו ממליצים על pycharm של חברת JetBrains אליה יש לכם מנוי מטעם הטכניון.

הסביבה שאיתה תעבדו ממומשת בקובץ WarehouseEnv.py מוזמנים לעיין בה.

בקובץ Agent.py ממומשים סוכנים מהם הסוכנים שאתם תממשו יורשים, מומלץ להסתכל על הסוכנים הממומשים בה בכדי להבין כיצד הם עובדים עם הסביבה.

מומלץ להסתכל על הפונקציות `get_legal_operator` - `apply_operator` בכדי להבין את אופן ההתממשקות שלכם עם הסביבה.

שימו לב שבקובץ submission יש סוכן שנקרא hardcoded, מטרתו לעזור לכם להבין את הסביבה. לפני שאתם שואלים לגבי כיצד הסוכן יתנהג אם יבצע פעולה בדקו בעצמכם בעזרת סוכן זה.

הרצה

הרצת משחק נעשית ע"י שורת הפקודה הבאה שמריצים מהטרמינל:

```
python main.py greedy random -t 0.5 -s 1234 -c 200 --console_print --screen_print
```

- הארגומנט הראשון (במקרה הזה greedy) מציין את האלגוריתם שלפיו ישחק agent0
- הארגומנט השני (במקרה הזה random) מציין את האלגוריתם שלפיו ישחק agent1
- הגבלת זמן לצעד t- מקבלת ערך שמייצג את מספר השניות המקסימלי לצעד
- גרעין לקבלת ערך רנדומלי s- מקבל ערך שעוזר לחולל סביבה באופן רנדומלי, כאשר מועבר אותו ערך seed תחולל אותה סביבה
- מספר הצעדים המקסימלי עבור סוכן c-

- ערך `--console_print` דגל אופציונלי, כאשר מועבר מתבצעת הדפסה לקונסולה של המשחק
שנראת כך :

```
robot 0 chose move north
[R1][P0][ ][C1][C0]
[D1][ ][ ][ ][ ]
[R0][P1][ ][ ][ ]
[ ][ ][ ][ ][ ]
[ ][ ][ ][ ][ ]
robots: [position:(0, 2) battery: 19 credit: 0 package: [None], position:(0, 0) battery: 20 credit: 0 package: [None]]
packages on street: [position:(1, 0) destination: (3, 4), position:(1, 2) destination: (0, 1), position:(0, 3) destination: (3, 3), position:(2, 3) destination: (0, 1)]
(1, 0) (3, 4) True
(1, 2) (0, 1) True
(0, 3) (3, 3) False
(2, 3) (0, 1) False
charge stations: [position:(4, 0), position:(3, 0)]
```

הפלט מכיל את מספר הסוכן ויכול להיות 0 או 1 והאופרטור בו בחר. לאחר מכן מודפס הלוח לאחר שהסוכן הפעיל את האופרטור. הלוח כולל 25 משבצות כאשר בכל אחת יכולים להיות רובוט, חבילה המכסה לרובוט או תחנת הטענה.

האותיות אשר מופיעות בלוח מסמלות:

R – Robot

C – Charge station

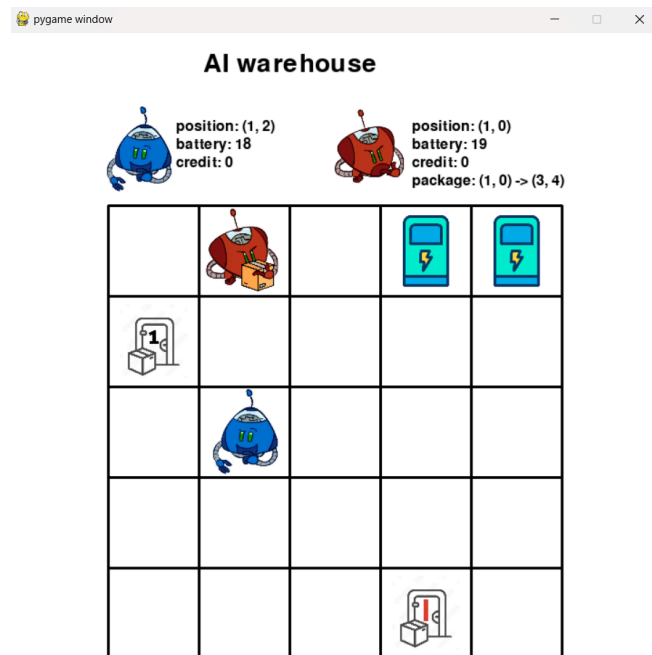
P – Package on street

D – Destination of Package on street

X – Destination of Package taken by Robot

המספר המופיע ליד כל אחת מהאותיות הוא המזהה של האובייקט אליו הוא משתייך – לדוגמא: R1 עבור הרובוט הראשון. עבור חבילה שנאספה ע"י רובוט, המספר ליד X הוא המזהה של הרובוט שאסף אותה. עבור חבילה במרחב, המספר ליד D הוא המזהה של החבילה במרחב. לעיתים מספר אובייקטים מופיעים באותו המיקום בתמונה ואז מודפס רק אחד מהם. במקרה זה, אפשר להשתמש ברשימות המפורשות שמופיעות אחרי הלוח. בנוסף שימו לב! מופיע לכם ברשימות את המקור והיעד של שתי החבילות הבאות שיופיעו על הלוח, מוזמנים ומומלץ להשתמש במידע זה בהמשך התרגיל.

- ערך screen_print -- דגל אופציונלי, כאשר מועבר יודפס לכם הנפשה של המשחק בחלון pygame שנראה כך:

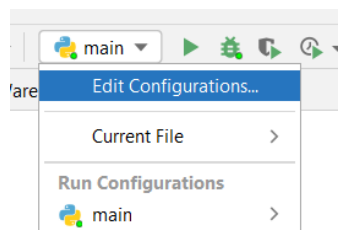


בנוסף בכדי לבדוק את הסוכנים שלכם על מספר רב של משחקים, אתם יכולים להוסיף את הדגל --tournament וכך תקבלו הרצה רצופה של n משחקים. מוזמנים לשחק עם המשתנה של מספר המשחקים ולראות האם מקבלים התנהגויות רצויות עבור האלגוריתמים.

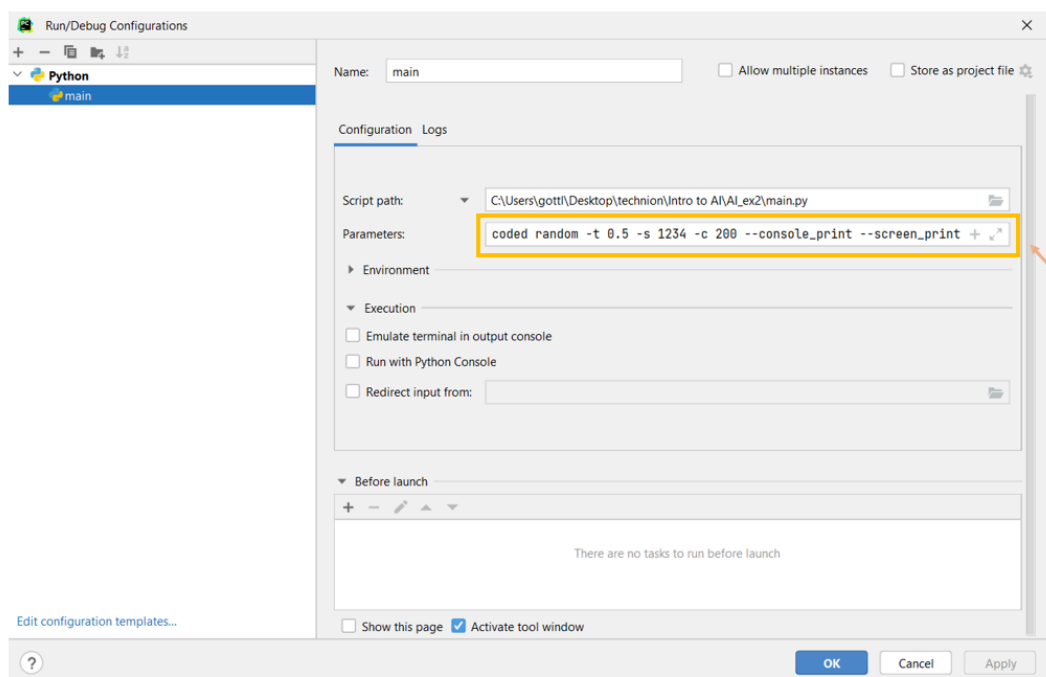
דיבוג

בכדי לדבג את המשחק עליכם לעקוב אחר השלבים הבאים:

1.



2.



מתחילים לכתוב !

חלק א - ImprovedGreedy (18 נק')

1. (יבש: 4 נק') כפי שלמדתם, אנו מגדירים בעיית חיפוש במרחב המצבים עבור ריבוי סוכנים בתור $\langle S, A, f, c, s_0, R \rangle$. פרמלו את המשחק הנתון לכם בצורה זו (מספר מילים עבור כל אחד מהפרמטרים ומה הוא מייצג במשחק שלנו).
2. (יבש: 4 נק') הגדירו היוריסטיקה משלכם להערכת מצבי המשחק. עליכם לתעד אותה בנוסחה מפורשת ועלייה לכלול לפחות שלושה מאפיינים של הסביבה. בחרו שמות ברורים בנוסחה שלכם.
3. (רטוב: 10 נק') ממשו בקובץ `submission.py` את הפונקציה `smart_heuristic` שבה משתמש הסוכן `AgentGreedyImproved` לפי היוריסטיקה שתיארתם בסעיף הקודם.

חלק ב - RB-Minimax (22 נק')

1. (יבש: 3 נק') אנו רוצים להשתמש באלגוריתם מינימקס מוגבל משאבים. מה היתרונות והחסרונות של שימוש בהיוריסטיקה קלה לחישוב (ניתן לחשב אותה מהר) לעומת היוריסטיקה קשה לחישוב (אורכת זמן חישוב רב) בהינתן שהיוריסטיקה הקשה לחישוב יותר מיועדת מהקלה לחישוב?
 2. (יבש: 4 נק') דנה מימשה אלגוריתם מינימקס, דנה טענה כי שימוש באלגוריתם מבטיח לא כי רק תגיע לערך אופטימלי אלא שגם תגיע לניצחון במספר הקצר ביותר של צעדים. האם דנה צודקת? אם כן, הוכיחו אחרת, תנו דוגמא שבה לשחק לפי תוצאות מינימקס אינה גרומת לניצחון במספר צעדים הקטן ביותר.
 3. (יבש: 2 נק') הצצתם לסעיף הבא וראיתם כי עליכם לממש מינימקס מוגבל משאבים אך המשאב שמוגבל הוא אינו עומק החיפוש אלא זמן הריצה של האלגוריתם. הסבירו במילים כיצד תתמודדו עם הגבלת הזמן במקום עומק. מהו השם הכללי לאלגוריתמים אשר יכולים לשפר את ביצועיהם ככל שיש להם יותר זמן? ציינו בנוסף אלגוריתם שכזה שלמדנו בקורס.
 4. (רטוב: 10 נק') עליכם לממש את המחלקה AgentMinimax בקובץ submission.py. שימו לב! הסוכן מוגבל משאבים, כאשר המשתנה time_limit מגביל את מספר השניות שהסוכן יכול לרוץ לפני שיחזיר תשובה. (הגבלת הזמן עלייה אתם נבדקים הינה שנייה כלומר 1-t).
- *אתם רשאים להעזר בספריה func_timeout אך אין זו דרישה
5. (יבש: 3 נק') נניח שבסביבה היו K שחקנים במקום 2. אילו שינויים יהיה צריך לעשות במימוש סוכן Minimax? **כתבו פסאודו קוד בדומה לזה שראינו בתרגול.**
 - a. בהינתן שכל סוכן רוצה לנצח ולא אכפת לו מתועלת של סוכנים אחרים.
 - b. בהנחה והדבר היחיד שכל סוכן רוצה הוא לפגוע בתועלת שלכם.
 - c. בהנחה שכל סוכן רוצה שהסוכן שאחריו יקבל תועלת מקסימלית.

חלק ג - Alpha-Beta (13 נק')

1. (רטוב: 10 נק') ממשו שחקן אלפא - בטא מוגבל משאבים במחלקה AgentAlphaBeta בקובץ submission.py, כך שיתבצע גיזום כפי שנלמד בהרצאות ובתרגולים.
2. (יבש: 3 נק') האם הסוכן שמימשתם בחלק זה יתנהג שונה מהסוכן שמימשתם בחלק ב' מבחינת זמן ריצה ובחירת מהלכים? הסבירו.

חלק ד - Expectimax (15 נק')

1. (יבש: 2 נק') בהנחה ואתם משתמשים באלגוריתם Expectimax נגד סוכן שמשחק באופן רנדומלי לחלוטין באיזה הסתברות תשתמשו? מדוע?

2. (יבש: 3 נק') עבור משחקים הסתברותיים כמו שש בש, בהם יש מגבלת משאבים, משתמשים באלגוריתם RB-Expectimax. הניחו כי ידוע שהפונקציה היוריסטית h באלגוריתם Expectimax-RB מקיימת $\forall s: -1 \leq h(s) \leq 1$. איך ניתן לבצע גיזום לאלגוריתם זה? תארו בצורה מפורטת את תנאי הגזימה, והסבירו את הרעיון מאחוריו.

3. (רטוב: 10 נק') הסוכן של alpha-beta ו-minimax מניח שהסוכן היריב הוא היריב משחק את המהלך הגרוע ביותר עבורנו אך דבר זה לא תמיד נכון. אפשר להתחשב באפשרות שהיריב יבחר בפעולה שאינה אופטימלית בתורו באמצעות סוכן Expectimax. גילינו מידע סודי על הרובוט המתחרה, הוא בוחר בין כל הפעולות בצורה יוניפורמית (בצורה אחידה) אבל לתזוזה ימינה ולאסיפת חבילה (כאשר פעולות אלו אפשריות) יש הסתברות גדולה פי 2 מלשאר הפעולות. ממשו אלגוריתם Expectimax המשתמש במידע הסודי שקיבלתם.

חלק ה - משחק עם פקטור סיעוף גדול (8 נק')

1. (יבש: 4 נק') להלן שינויים אפשריים ששוקלים "בינה מחסנים" לעשות במשחק בכדי לבחון יכולות נוספות של הרובוטים. עבור כל שינוי ציינו מה ההשפעה שלו על מקדם הסיעוף וחשבו את מקדם הסיעוף החדש המתקבל.

a. הגדלת לוח המשחק להיות 8×8 והוספת מחסומים בסביבה. (מחסומים משמע משבצות שהסוכן לא יכול לעבור בהן).

b. הוספת היכולת של רובוט בכל תור לבחור משבצת על הלוח ולהניח עלייה בלוק, משמע בכל תור יכול הרובוט לנוע למעלה, למטה, ימינה, שמאלה, לאסוף חבילה, להוריד חבילה, להטעין, ולהניח בלוק על הלוח, בלוק יכול להיות מונח על כל משבצת ריקה.

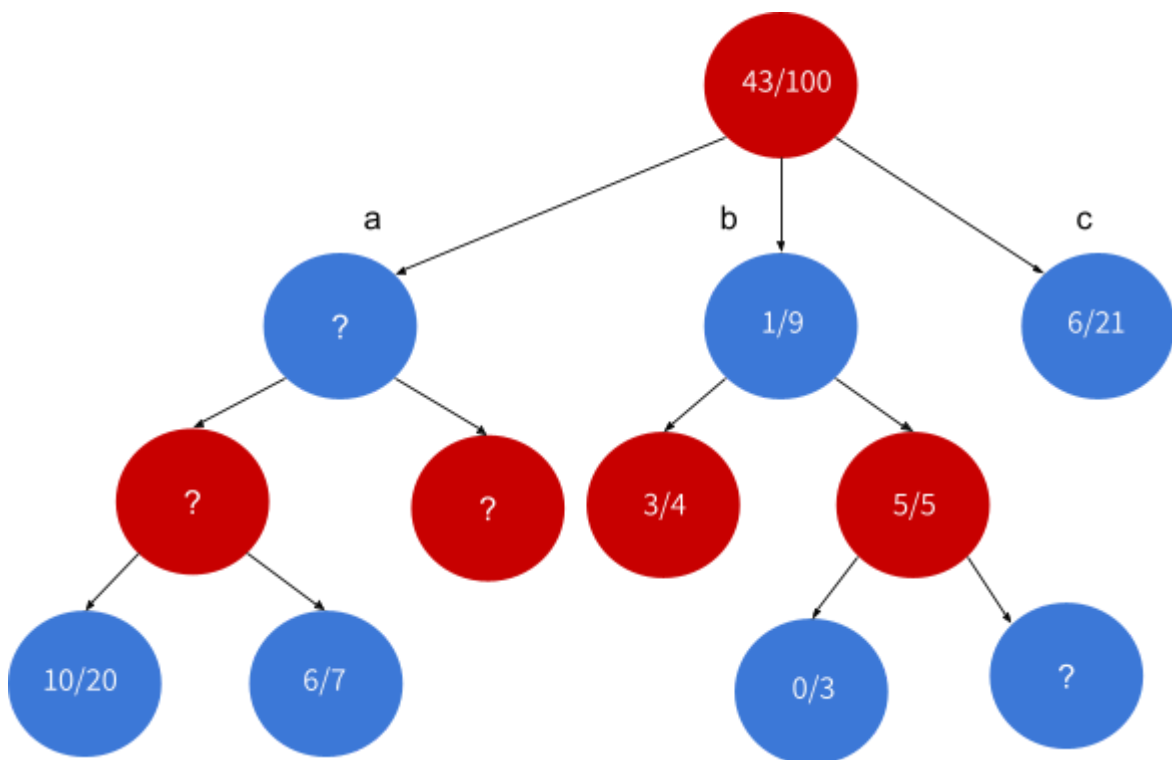
2. (יבש: 4 נק') בהנחה ומימשו את השינוי השני עבור הסביבה (סעיף 1b)

a. האם יש אלגוריתם מהסעיפים הקודמים שנוכל להשתמש בו שזמן הריצה שלו סביר? (סביר משמע לא גדול מהותית מהזמן שלוקח לו להחזיר צעד עבור המשחק בלי השינוי).

b. הציעו אלגוריתם שונה מאלו שמימשתם בסעיפים הקודמים שנלמד בקורס שירץ בזמן סביר. הסבירו מדוע בחרתם בו ולמה הוא טוב להתמודדות עם האתגר שנוצר משינוי הסביבה.

חלק ו - יבש - שאלה פתוחה - MCTS (12 נק')

שחקן אדום ושחקן כחול שיחקו משחק. להלן עץ המשחק שמתאר את העץ שנוצר בשלב ביניים בהרצת MCTS עם פיתוח צמתים לפי UCB1 על משחק סכום אפס בין שניהם, נתון $C = \sqrt{2}$.



דגש על האלגוריתם: הערך בצומת הכחול מייצג את כמות הניצחונות של השחקן האדום מתוך כמות המשחקים שבוצעו עם הצעד הזה (ולהיפך). למשל צומת b מייצג את כמות הניצחונות של השחקן האדום אם בחר בפעולה שגרמה לו להגיע למצב b מתוך סך כל המשחקים ששוחקו עם הצעד.

1. (4 נק') חלק מהערכים בצמתים נמחקו, השלימו את החלקים החסרים, אין צורך לנמק.
2. (4 נק') הצומת הבא שייבחר בשלב ה - selection יהיה (הוסיפו חישובים לנמק את בחירתכם):
 - a. צאצא של a
 - b. צאצא של b
 - c. צאצא של c

3. (4 נק') בהנחה שכל סימולציה מכאן והלאה מסתיימת בניצחון של השחקן הכחול מה מספר הניצחונות המינימלי שנדרש כדי שצאצא אחר של השורש ייבחר בשלב ה-selection (הוסיפו חישובים לנמק את תשובתכם)?

שאלה פתוחה – אלגוריתם מונטה קרלו למשחקי אינפורמציה חלקית (12 נק')

שאלה זו עוסקת באלגוריתם "מונטה קרלו למשחקי אינפורמציה חלקית" המופיע בסוף תרגול 6, ולא באלגוריתם MCTS המופיע בהרצאה.

שימו לב: נושא זה מעולם לא נשאל באף תרגיל בית או מבחן, והנה, מופיע לראשונה בתרגיל בית ;)

לאורך השאלה הניחו כי כל אחת מההשלמות החוקיות למצב החלקי סבירה באותה מידה, קרי המצב האמיתי מתפלג יוניפורמית מעל $S_complete$.

1. (2 נק') הסבירו בקצרה מה הבעיה שאלגוריתם מונטה קרלו מנסה לפתור וכיצד הוא מתמודד עם בעיה זו.

2. (3 נק') האלגוריתם מקבל כפרמטר את K , מספר המצבים הנדגמים מעל $S_complete$.

הסבירו את השיקולים בבחירת ערך הפרמטר. מה יקרה אם נבחר קטן מדי או גדול מדי? התייחסו בתשובתכם למשאבי החישוב ולטיב מידול העולם.

3. (4 נק') דנה טוענת כי עבור ערך K גדול השווה ל- $|S_complete|$ ניתן למדל את אלגוריתם מונטה קרלו באמצעות צמתים הסתברותיים ואלגוריתם Expectimax. בהינתן משחק אינפורמציה חלקית וערך K שכזה הציעו מידול המשתמש בצמתי Expectimax אשר יהיה שקול להרצת מונטה קרלו. הסבירו את שקילות האלגוריתמים. בתשובתכם ניתן להזניח גיזומים.

4. (3 נק') בהתבסס על תשובתכם מסעיף 2, הציעו גרסת Anytime לאלגוריתם וכתבו פסאודו-קוד לגרסה זו. הסבירו כיצד הפתרון שלכם מתיישב עם עקרון אלגוריתמי ה-Anytime כפי שנלמדו בכיתה.