

# 囲碁における盤面識別システムの検討

橋本 燎 (指導教員 井上 優良)

令和3年1月18日

## 1. 緒言

囲碁は、2人のプレイヤーが碁石を碁盤へ配置するボードゲームである。碁石は各プレイヤーが使用する白黒の石であり、碁盤は通常  $19 \times 19$  の格子状の盤面のことを指す。このゲームは両プレイヤーが碁石を交互に碁盤上に設置し、碁石で囲まれた陣地を多く確保したプレイヤーが勝利する。相手の陣地として成立している領域でなければどこにでも碁石を置くことができる、相手プレイヤーの碁石を陣地内に収めることでその碁石を奪い使用することで相手陣地の縮小を行うことができる等、ルール上の制約が極めて少ないといった特徴を持つため、他のボードゲームと比較すると可能な総局面数は膨大になる。

近年では、2015年に Google DeepMind 社が開発した、ディープラーニングを実装した囲碁プログラム *AlphaGo*[1] が初めてプロ棋士に対しハンデ無しでの対局で勝利した。コンピュータが人間に打ち勝つのは難しいとされていた分野で勝利を果たしたことは、人工知能の有用性を広く知らしめるものとなった。以降にも様々な人工知能が登場しプロ棋士との対局が行われてきたが、これらの対局の様子を見ると、プロ棋士の置いた石の配置をコンピュータに入力する役割を持った人間が存在していた。そこで、人の手による記録作業を行わずに対局の状況を記録できるシステムの構築を目指す。

本研究では、対局中の囲碁の画像から碁石の配置を識別するシステムの検討を行う。具体的には、盤面を含む画像から射影変換を用いて盤面を切り抜き、ノイズ処理を適用して盤面上の線を曖昧なものにした後に、輝度値をもとに碁石の配置を識別するシステムの構築を行う。その後、複数の画像に対してシステムを試し、結果を考察する。

## 2. 理論

### 2.1 変換

#### 2.1.1 同次座標

座標  $(x, y)$  に対し、その要素を1つ増やした座標  $(\xi_1, \xi_2, \xi_3)$  を、以下の関係式を満たすように定義する。

$$\begin{aligned} x &= \frac{\xi_1}{\xi_3} \\ y &= \frac{\xi_2}{\xi_3} \end{aligned} \quad (1)$$

ただし、 $\xi_1, \xi_2, \xi_3$  のうち少なくとも1つは0ではないとする。このように定義される座標を同次座標と呼ぶ[2]。

同次座標においては  $\lambda \neq 0$  なる任意の  $\lambda$  に対して、 $(\xi_1, \xi_2, \xi_3)$  と  $(\lambda\xi_1, \lambda\xi_2, \lambda\xi_3)$  は通常の座標に直したときともに  $(\xi_1/\xi_3, \xi_2/\xi_3)$  となるため、同じ点を表している。つまり、同次座標による表現では、定数倍をしても変わらないとみなすことができる。このような表現を同値であるおよび、これを式では以下のように表す。

$$\begin{pmatrix} \xi_1 \\ \xi_2 \\ \xi_3 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} \lambda\xi_1 \\ \lambda\xi_2 \\ \lambda\xi_3 \end{pmatrix} \quad (2)$$

ここで記号  $\sim$  は同値関係を表し、定数倍の違いを許して等しいことを意味する。

#### 2.1.2 射影変換

同次座標を利用することにより、一般的な変換を表現することができる。これは以下の式で表現されるもので、射影変換と呼ばれている[2]。

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} h_{11} & h_{12} & h_{13} \\ h_{21} & h_{22} & h_{23} \\ h_{31} & h_{32} & h_{33} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix} \quad (3)$$

あるいは、これをベクトルと行列の記号を用いて、以下のように表現することもできる。

$$\vec{x}' \sim H\vec{x} \quad (4)$$

$H$  は任意の  $3 \times 3$  の行列である。これを変換行列という。

射影変換においては、線分の直線性は保たれるものの、平行性は失われる。別の言い方をすると、任意の四角形を別の任意の四角形に移すような変換であるといえる。射影変換の概略図を図2.1に示す。

## 3. 盤面識別システム

しすてむについて

## 4. 実験

じっけん

## 5. 結言

けつげん

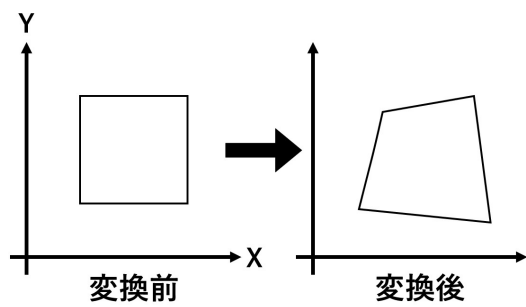


図 2.1 射影変換の概略図

#### 参考文献

- [1] DeepMind「AlphaGo — DeepMind」(最終閲覧日：令和3年1月13日)  
<https://deepmind.com/research/case-studies/alphago-the-story-so-far>
- [2] デジタル画像処理 [改訂第二版]，松阪 喜幸（2020）