

Réseau de Neuroévolution Appliqué au Jeu Vidéo

Thomas Ibanez

4 juillet 2018

<p align="center">INGÉNIERIE DES TECHNOLOGIES DE L'INFORMATION ORIENTATION – LOGICIELS ET SYSTEMES COMPLEXES ALGORITHMES GENETIQUES POUR L'INTELLIGENCE ARTIFICIELLE</p>

Descriptif :

Le développement des algorithmes et l'augmentation de la puissance de calcul à faible prix a permis un grand développement de l'intelligence artificielle (IA) dans les dernières années. Une application typique de l'IA est les jeux et certaines victoires récentes contre les meilleurs humains ont démontré le grand potentiel de l'apprentissage automatique dans le domaine (go, poker, dota, ...). Dans ce projet, le but est de se familiariser avec les méthodes d'apprentissage par réseaux de neurones et des algorithmes génétiques. Pour ce faire, l'apprentissage se fera sur un jeu simple (asteroid) dont les entrées et sorties sont très limitées en nombre. Deux méthodes basées sur des algorithmes génétiques seront utilisées. La première consistera à utiliser un perceptron multicouches, dont les poids seront optimisés à l'aide d'un algorithme génétique. La seconde est l'implémentation d'une méthode NEAT (Neuroevolution of augmenting topologies) qui optimisera non seulement les poids mais également la topologie du réseau de neurones.

Travail demandé :

En fonction du temps à disposition, l'étudiant devra effectuer les tâches suivantes :

- Écriture du jeu asteroid.
- Implémentation d'un perceptron.
- Entraînement à l'aide d'un algorithme génétique du réseau de neurones.
- Analyse des résultats.
- Implémentation de la méthode NEAT.
- Entraînement à l'aide de la méthode NEAT.
- Analyse des résultats et comparaison avec l'apprentissage par algorithme génétique.

Candidat :

M. Ibanez Thomas

Filière d'études : ITI

Professeur(s) responsable(s) :

MALASPINAS ORESTIS

En collaboration avec :

Travail de bachelor soumis à une convention
de stage en entreprise : **non**

Travail de bachelor soumis à un contrat de
confidentialité : **non**

Table des matières

1	Introduction	7
2	Réseau de Neurones Artificiels	8
3	Algorithmes évolutionnistes	10
3.1	Génome & Phéno	10
3.2	Population initiale	10
3.3	Sélection	10
3.4	Crossover	10
3.5	Mutation	11
3.6	Elitisme	11
4	Evolution du perceptron multicouche	12
4.1	Génome & Phéno	12
4.2	Population initiale	12
4.3	Crossover	13
4.4	Mutation	14
4.5	Elitisme	15
5	NEAT	16
5.1	Génome & Phéno	16
5.2	Population initiale	16
5.3	Crossover	17
5.4	Mutation	18
5.5	Elitisme	18
6	Architecture Réseau	19
6.1	Protocole	19
6.2	Serveur	20
6.3	Client	21
6.4	Réseaux de neurones	21
6.5	Simulateur	21
6.6	Tests	21
7	Interface de Controle	22
7.1	Mode	22
7.2	Tâche	22
7.3	Ouvriers	22
7.4	Graphs	22
8	Base de données	23

9	Jeux	24
9.1	Asteroid	24
9.1.1	Principe	24
9.1.2	Entrées	24
9.1.3	Sorties	24
9.1.4	Résultats	24

Table des figures

1	Représentation des neurones dans le cerveau humain [1]	8
2	Porte logique "ou exclusif" (XOR) simulée par un réseau de neurones	9
3	Exemple de sélection proportionnelle au fitness[2]	11
4	Passage du génome au phénomène	12
5	Exemple de population initiale	13
6	Fonctionnement d'un crossover	14
7	Exemple de mutation dans un génome	14
8	Elitisme d'une génération vers la suivante	15
9	Exemple de population initiale dans NEAT	16
10	Problème des conventions concurrentes, les deux réseaux atteignent le même résultat mais leurs possibles enfants en n'auront que 2/3 de l'information [3]	17
11	Architecture des modules du serveur	21

Remerciements

Acronymes

IA NEAT

1 Introduction

Ces dernières années l'apprentissage automatique (Machine Learning) à pris une place très importante dans le monde de l'informatique et nous avons pu assister aux prouesses accomplies par des intelligences artificielles tels que la victoire d'AlphaGo face à Lee Sedol au jeu de Go en 2016.[4] Cet événement n'est pas sans rappeler la défaite de Kasparov contre Deep Blue en 1997 qui avait défrayé le chronique.[5] Mais comment en sommes nous arrivés là, et quels sont les techniques qui se cachent derrière ces impressionnant résultats ?

Il y a plusieurs manières de faire du machine learning ; une des plus populaire, celle qui est utilisée pour ce travail, est le réseau de neurones artificiels. Cette technologie existe depuis bien longtemps, mais ce sont les récents progrès en terme de puissance de calcul qui ont amorcé sa montée comme technologie phare du domaine.[6]

La méthode classique pour entrainer des réseaux de neurones est la rétropropagation du gradient (back-propagation). Cette technique consiste à comparer la sorties du réseau à la sortie attendu pour une entrée donnée afin de corriger les poids du réseau.[7] L'avantage de cette technique est qu'elle va converger très rapidement vers le résultat attendu (à condition que les hyperparamètres du réseau soit adaptés au problème). Le désavantage est qu'il faut avoir à sa disposition un grand nombre d'entrées dont on connaît la nature afin de pouvoir les comparer aux résultats du réseau. Par exemple il existe une base de données de chiffres écrit à la main avec leur valeur réelle sur <http://yann.lecun.com/exdb/mnist/> (70'000 entrées).

Cependant générer une telle base de données est un travail énorme, ainsi ces dernières années nous avons assisté à l'émergence de nouvelles techniques ne nécessitant pas d'exemples.

Une de ces techniques, qui a été utilisée pour l'apprentissage d'AlphaGo[8], est le l'apprentissage par renforcement (Reinforcement learning). Cette méthode consiste à juger les décisions prises par un agent autonome en lui donnant une récompense positive ou négative afin que l'agent, au fur et à mesure des expériences trouve une stratégie optimale.[9] Cette façon de faire peut être comparé au comportement d'un enfant qui apprend à faire du vélo. Quand il tombe il va avoir mal, c'est une récompense négative. Il va donc corriger son comportement de façon à ne plus tomber. A l'inverse, quand il arrive à aller loin il va être fier et donc favoriser ce comportement, c'est une récompense positive.

Cependant il existe une méthode encore plus généraliste pour l'apprentissage : La neuroévolution. Cette méthode se base sur les algorithmes évolutionnistes dont le fonctionnement est inspiré de la sélection naturelle qui a guidé l'évolution de la vie sur terre. En effet à partir d'un ensemble d'organismes que nous allons évaluer à leur capacité effectuer une tâche donnée, ce que nous appelons le *fitness* de l'organisme. Nous allons sélectionner les meilleurs d'entre eux afin de les faire se "reproduire" pour créer la génération suivante qui sera à son tour évaluée et on recommence ce processus autant de fois que nécessaire.[10]

Le but de ce travail de bachelor est d'étudier et de comparer le comportement de deux algorithmes de neuroévolution en analysant la faculté de chacun à apprendre à jouer à des jeux vidéo. Cette technique a été choisie car elle permet un développement plus libre de l'IA en ne jugeant que le résultat et non pas les actions qui y mène.

2 Réseau de Neurones Artificiels

Un réseau de neurones est un modèle, inspiré du fonctionnement du cerveau humain, qui va consister en un ensemble de neurones artificiels (aussi appelés perceptrons), disposés en couches qui vont communiquer en propageant une information.[11] En effet les neurones de notre cerveau vont collecter les signaux en provenance de leurs dendrites, puis si les signaux sont assez fort envoyer une impulsion le long de leur axone vers les neurones suivant qui vont faire de même. À noter que les connexions entre deux neurones peuvent être plus ou moins fortes (le signal va donc se propager avec une intensité variable).[12]

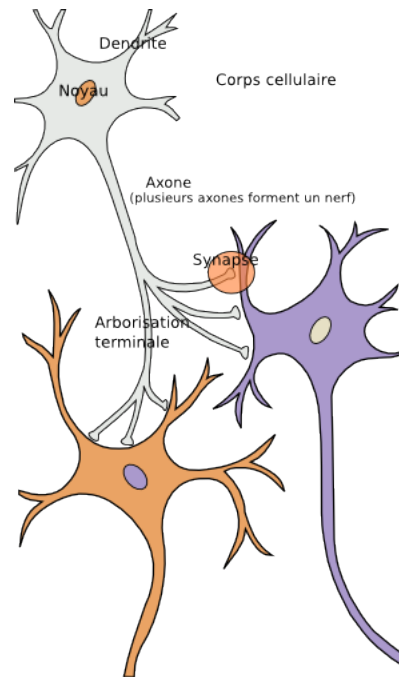


FIGURE 1 – Représentation des neurones dans le cerveau humain [1]

Les perceptrons quant à eux vont imiter (de manière simplifiée) ce comportement, chaque perceptron va prendre le signal envoyée par chacun de ses voisins de la couche précédente, puis multiplier cette valeur par le poids de connexion et finalement faire la somme de toutes les valeurs pondérées et passer cette somme dans une fonction (dites fonction d'activation) qui va placer cette somme dans un interval (entre 0 et 1 par exemple) et renvoyer le résultat de cette fonction à tous ses voisins de la couche suivante qui vont faire de même.[13]

D'un point de vue mathématique le comportement d'un perceptron peut être écrit comme :

$$o = f\left(\sum_{i=0}^n S_i * W_i\right) \quad (1)$$

Où

o est le signal qui va sortir du perceptron

f est la fonction d'activation

n est le nombre de voisins de la couche précédente

S est le vecteur des signaux des voisins la couche précédente

W est le vecteur des poids entre le perceptrons et ses voisins de la couche précédente

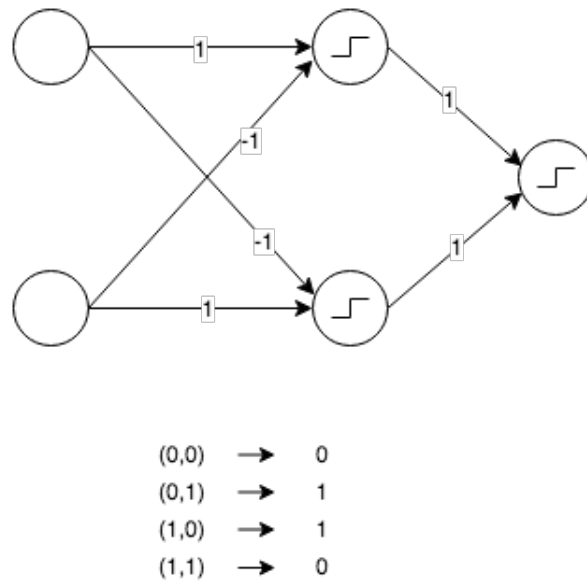


FIGURE 2 – Porte logique "ou exclusif" (XOR) simulée par un réseau de neurones

3 Algorithmes évolutionnistes

Un algorithme évolutionniste est un algorithme d'optimisation métaheuristique qui cherche, par un processus inspiré de la sélection naturelle, une solution optimale à un problème. Ces algorithmes utilisent des iterations stochastiques pour arriver à maximiser une fonction évaluant leurs performances, dite fonction de fitness.[14]

Il existe plusieurs sortes d'algorithmes évolutionnistes, la neuroévolution en est une et c'est celle-ci qui va nous intéresser. Le but de cette technique est d'utiliser les principes des algorithmes évolutionnistes afin d'optimiser un réseau de neurones pour effectuer la tâche désirée.

Les paramètres sur lesquels l'algorithme va intervenir peuvent être les poids des connexions dans le réseau ainsi que la topologie du réseau (nombre de neurones, connexions entre chaque neurones, nombre de couches).

3.1 Génome & Phénotype

Le génome est l'ensemble du matériel génétique d'un individu, celui-ci contient toutes les informations nécessaire à la création de l'individu.[15] Chez les humains le génome est organisé en 23 paires de chromosomes. A partir de ces chromosomes, qui sont uniques à chaque organisme, on peut créer le phénotype.

Le phénotype est l'ensemble de tous les traits observables chez un individu (p.ex La couleur des yeux, de la peau, des cheveux etc...).[16]

Dans le cadre de la neuroévolution le génome est un encodage permettant la création du phénotype qui est le réseau de neurones.

3.2 Population initiale

La base d'un algorithme évolutionniste est la population initiale, celle-ci doit être générée aléatoirement afin de représenter un vaste spectre de possibilités. Nous ne retrouverons dans cette population aléatoire aucun individu capable d'accomplir parfaitement la tâche demandée, mais certains auront des comportements qui les aideront à obtenir un fitness plus élevé que leurs voisins, ceux-ci vont donc passer leurs caractéristiques à la génération suivante.

3.3 Sélection

La sélection est un concept essentiel dans l'utilisation d'algorithmes évolutionnistes. L'objectif est de choisir, en prenant en compte le fitness afin que les individus performants soient plus souvent sélectionnés pour être parents. Ainsi, les caractéristiques qui les rendent plus performants seront plus largement passées vers la génération suivante alors que les caractéristiques des individus plus faibles disparaîtront rapidement.[2]

3.4 Crossover

Un crossover (ou enjambement en français) est une opération génétique qui croise les gènes de deux parents afin de créer le gène de l'enfant, ce dernier va donc hériter de certaines caractéristiques de l'un ou l'autre parent. Un exemple visible de cette opération chez les humains est que l'on reconnaît des traits (couleur de peau, yeux, cheveux) des parents chez les enfants.[17]

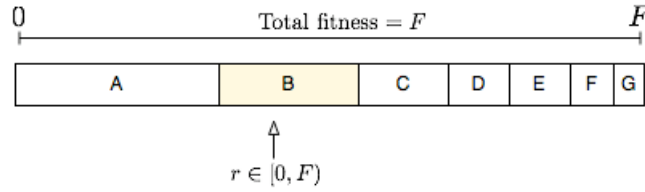


FIGURE 3 – Exemple de sélection proportionnelle au fitness[2]

3.5 Mutation

Les mutations sont des événements aléatoires qui vont altérer le génome de façon à créer une innovation, qui va par exemple se traduire par un comportement différent du génome. Dans certains cas les mutations seront bénéfiques (p.ex La capacité à respirer hors de l'eau), dans d'autre la mutation causera un comportement désavantageux (p.ex Malformation des membres).[18]

3.6 Elitisme

L'Elitisme est un concept qui va permettre la survie des meilleurs individus d'une génération vers la génération suivante sans que leur code génétique soit modifié.[19]

La raison pour laquelle ce concept est mis en place est que les solutions optimales trouvées ne doivent pas être perdues à cause de mutations désavantageuses.

4 Evolution du perceptron multicouche

Cette section détaille le fonctionnement de l'algorithme évolutionniste mis en place pour faire évoluer les perceptrons multicouche à topologie fixe, celui-ci à été créé en s'inspirant des concepts connus de ce domaine.

4.1 Génome & Phénotype

Pour cet algorithme le génome est simplement la liste des poids constituant le réseau de neurones. Ainsi, étant donné que la topologie du réseau est fixe, on peut le reproduire à l'identique en assignant les bons poids.

Le phénotype dans le cas de cet algorithme sera un réseau de neurones à topologie fixe et entièrement connecté (Chaque neurone d'une couche donnée est connecté à chaque neurone de la couche suivante).

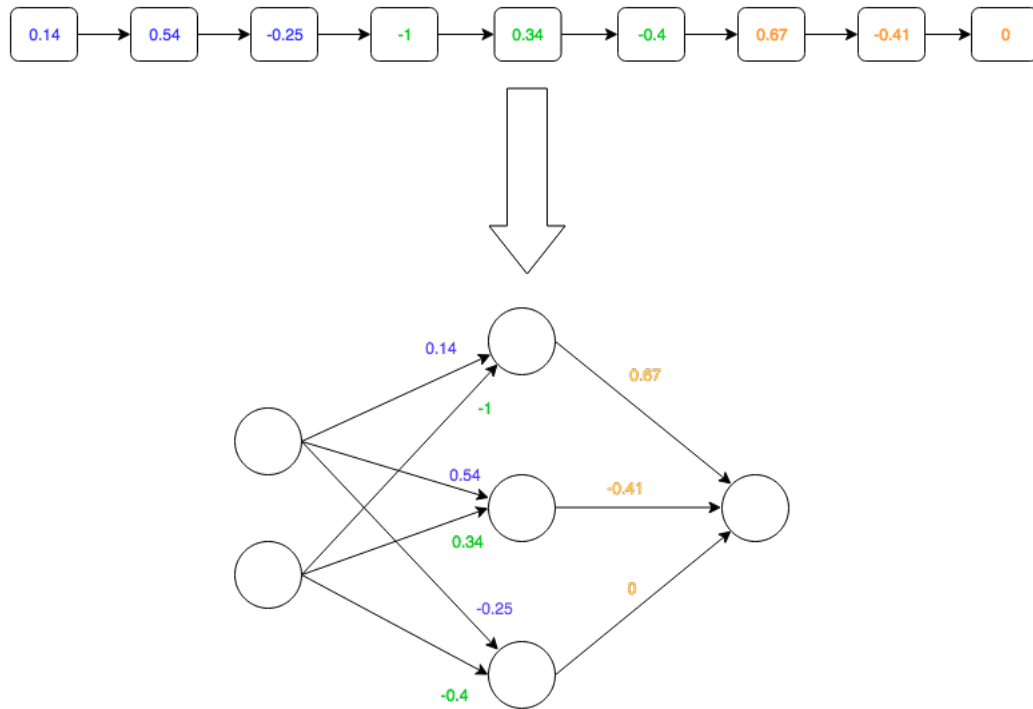


FIGURE 4 – Passage du génome au phénotype

4.2 Population initiale

La population initiale est un ensemble de perceptrons multicouche dont la topologie est la même, les poids entre les couches sont assignés aléatoirement à une valeur entre -1 et +1.

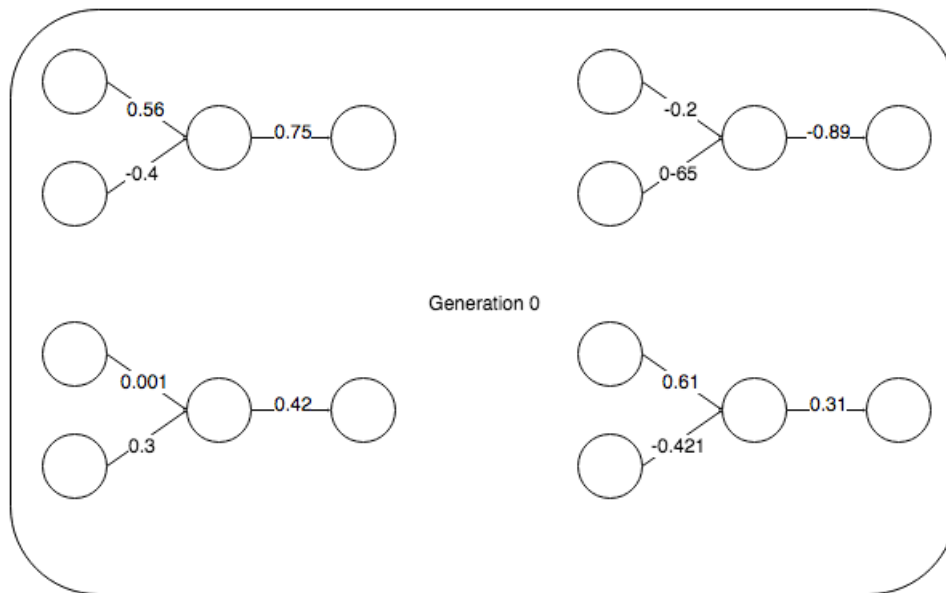


FIGURE 5 – Exemple de population initiale

4.3 Crossover

Le crossover fonctionne d'après un principe très simple :

- Choisir un point de croisement
- Assigner chez l'enfant tout les gènes qui précèdent ce point depuis le premier parent
- Assigner chez l'enfant tout les gènes qui suivent ce point depuis le second parent

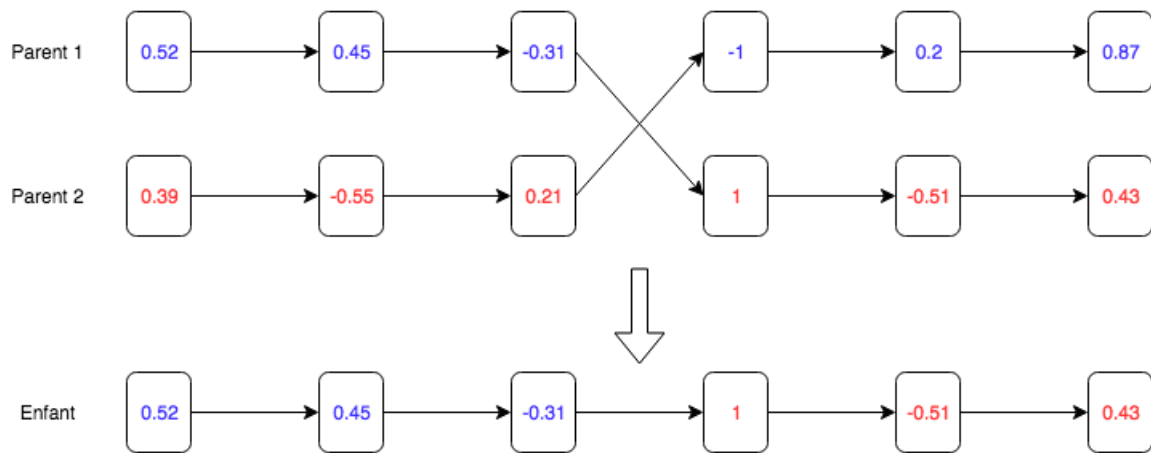


FIGURE 6 – Fonctionnement d'un crossover

Ainsi, les traits permettant une meilleure survie vont rapidement se répandre dans la population car les individus ayant obtenu un meilleur fitness seront plus souvent sélectionnés pour faire une crossover avec un autre individu.

4.4 Mutation

Dans le cas de cet algorithme, étant donné que la topologie est fixe, la mutation sera simplement une variation aléatoire d'un poids dans le réseau de neurones. Ainsi chaque enfant de chaque génération aura 10% de chance que l'un de ses gènes subisse une mutation.

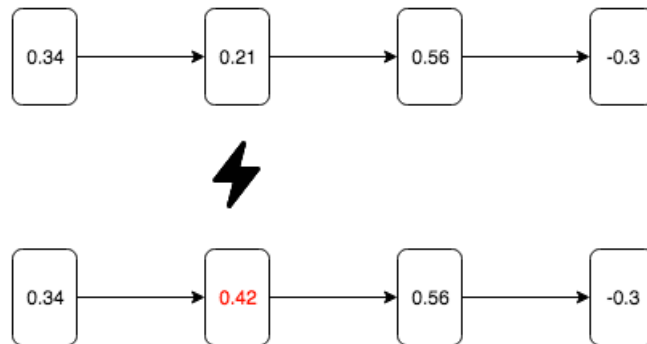


FIGURE 7 – Exemple de mutation dans un génome

4.5 Elitisme

Pour cet algorithme, seul le champion de la génération (organisme ayant obtenu le meilleur fitness) est préservé sans altération de son code génétique pour la génération suivante.

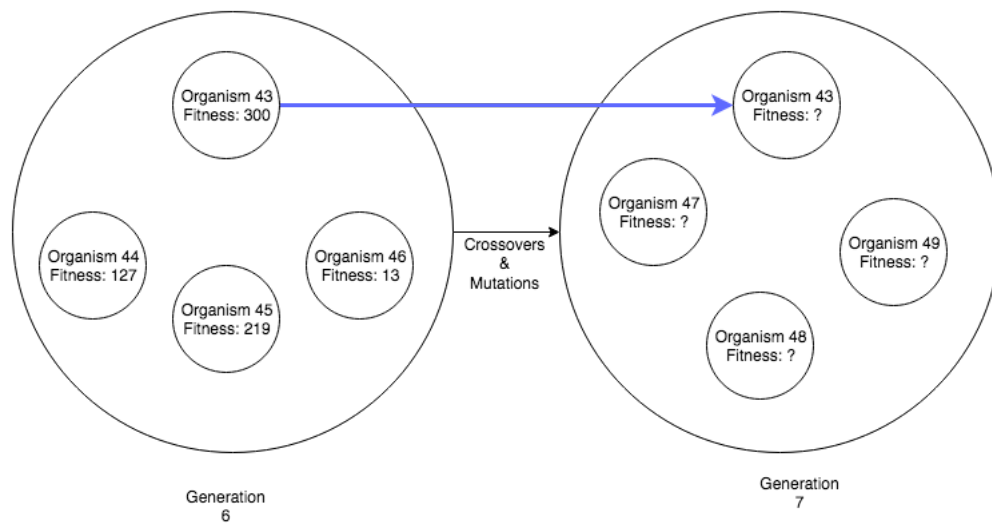


FIGURE 8 – Elitisme d’une génération vers la suivante

5 NEAT

L'autre algorithme de neuroévolution mis en place est le NEAT, créé par Ken Stanley à Université du Texas à Austin. Cet algorithme détaille comment obtenir des réseaux de neurones dont la topologie change au fil des évolutions.

Il apporte trois techniques essentielles à son fonctionnement : suivre l'évolution des gènes avec un historique pour permettre les crossover parmi les différentes topologies, séparer les organismes en espèces afin de préserver l'innovation et faire évoluer les topologies de manière incrémentale en partant de structures simples afin d'obtenir des résultats minimaux.[20]

5.1 Génome & Phénotype

Dans le cas de NEAT, le génome est plus complexe, en effet il doit représenter tout les neurones et toutes les connexions. Il a donc fallu trouver une manière d'encoder qui soit suffisamment souple pour permette de représenter tout les réseaux possibles.

5.2 Population initiale

La population initiale doit être aussi simple que possible, cependant il n'y a pas de règles dictant la manière dont elle doit être faite. Pour cet algorithme, la population initiale est donc un ensemble de perceptron multicouche avec seulement une couche d'entrée et une couche de sortie dans lequel chaque entrée est reliée à chaque sorties.

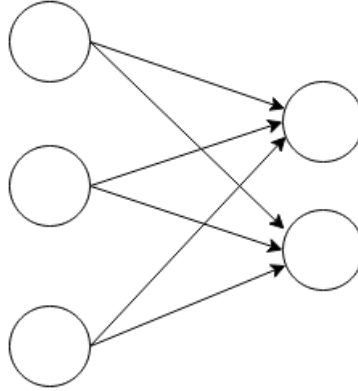


FIGURE 9 – Exemple de population initiale dans NEAT

Ce choix à été fait pour conserver un équilibre entre une population simple (pas de couche intermédiaire) mais qui soit rapidement capable de s'ajuster car les connexions sont déjà disponibles, on ne perd donc pas de générations uniquement pour créer les connexions.

5.3 Crossover

Le crossover dans le cadre du NEAT pose le problème des conventions concurrentes (competing conventions). En effet il est possible que deux réseaux produisent le même résultat mais de manière différente, le risque est que lorsque nous croisons les deux réseaux nous perdions une partie de l'information qui les rends efficace.

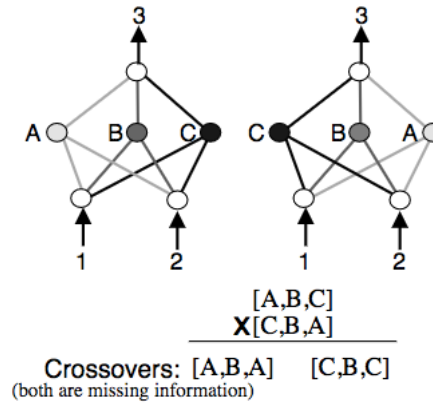


FIGURE 10 – Problème des conventions concurrentes, les deux réseaux atteignent le même résultat mais leurs possibles enfants en n'auront que 2/3 de l'information [3]

Afin de pallier à ce problème, nous suivons l'apparitions d'innovations,

5.4 Mutation

5.5 Elitisme

6 Architecture Réseau

Afin d'optimiser la vitesse de calcul, un système distribué à été mis en place. Celui-ci repose sur une architecture client-serveur classique où le client effectue les simulations et le serveur gère les génomes et s'occupe de distribuer de manière équitable le travail entre tous les clients.

6.1 Protocole

Le protocole à été établi à l'aide du langage protobuf qui permet d'avoir une définition claire ne dépendant pas des langages dans lesquels le protocole est ensuite implémenté.

Voici le fichier qui définit le protocole :

```

                                Protocole
syntax = "proto2";
option java_package = "me.pv.mg.protobuf";

enum MGMessages {
    MG_JOIN = 1;
    MG_JOIN_RESPONSE = 2;
    MG_COMPUTE_REQUEST = 3;
    MG_COMPUTE_RESPONSE = 4;
    MG_COMPUTE_RESULT = 5;
    MG_END = 6;
}

enum MGNetworkType {
    MG_MULTILAYER_PERCEPTRON = 1;
    MG_NEAT = 2;
}

message MGJoin {
    optional string pretty_name = 1;
    optional bool spectator = 2;
}

message MGJoinResponse {
    required bool accepted = 1;
    optional string reason = 2;
}

message MGComputeInfo {
    required string game = 1;
    required .MGNetworkType net_type = 3;
    required string net_metadata = 4;
}
```

```

message MGComputeRequest {
    required .MGComputeInfo compute_info = 1 ;
    required string genome = 2 ;
}

message MGComputeResponse {
    required bool can_do = 1 ;
}

message MGComputeResult {
    required float fitness = 1 ;
    optional uint32 time = 2 ;
}

message MGEnd {
    optional string message = 1 ;
}

```

Le protocole définit donc 6 types de messages :

- MG_JOIN, Envoyé par le client, c'est une demande à rejoindre le groupe de calcul. En paramètres sont donnés le nom du client et si il veut rejoindre en tant que specateur ou non (fonctionnalité expliquée dans la partie client).
- MG_JOIN_RESPONSE, Envoyé par le serveur, confirme ou infirme l'ajout au groupe du client. Il n'existe pour l'instant aucune raison pour le rejet d'un client.
- MG_COMPUTE_REQUEST, Envoyé par le serveur, demande au client de calculer le fitness d'un génome donné sur un jeu donné.
- MG_COMPUTE_RESPONSE, Envoyé par le client, indique au serveur si oui ou non le client est en mesure d'effectuer la simulation.
- MG_COMPUTE_RESULT, Envoyé par le client, donne le fitness obtenu par le génome donné dans le message MG_COMPUTE_REQUEST sur le jeu donné dans ce même message et le temps (ms) pris par le client pour effectuer la simulation.
- MG_END, Envoyé par n'importe quel entité, indique un désir de terminer la connexion.

6.2 Serveur

Comme écrit ci-dessus, le serveur à la lourde tâche de gérer tous les génomes et leurs fitness afin de mettre en oeuvre les algorithmes évolutionniste qui vont permettre l'évolution. En plus de cela il va également devoir servir les pages web servant à la gestion et à la surveillance du processus évolutif.

Afin de pouvoir effectuer toutes ces tâches, le serveur est constitué de modules node.js qui vont chacun gérer une partie de ce qui est lui est demandé.

L'architecture se présente ainsi :

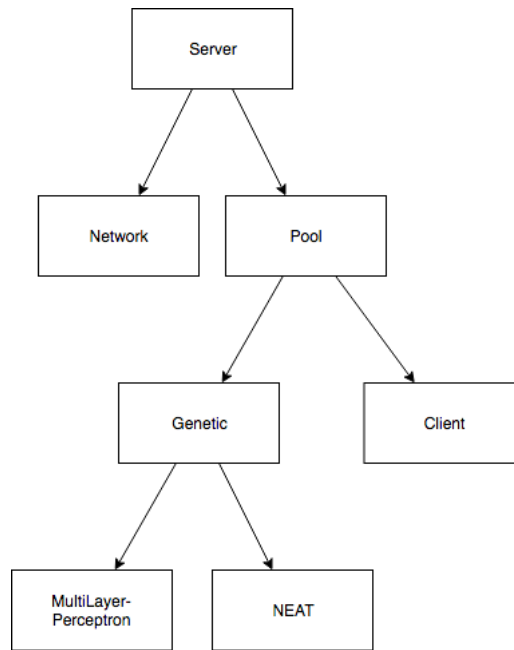


FIGURE 11 – Architecture des modules du serveur

6.3 Client

Le client va devoir effectuer la simulation demandée par le serveur, avec le bon réseau de neurones

6.4 Réseaux de neurones

6.5 Simulateur

6.6 Tests

7 Interface de Controle

7.1 Mode

7.2 Tâche

7.3 Ouvriers

7.4 Graphs

8 Base de donnés

9 Jeux

9.1 Asteroid

9.1.1 Principe

9.1.2 Entrées

9.1.3 Sorties

9.1.4 Résultats

Références

- [1] Fernandes. Exosquelette et bionique, le système nerveux, 2013. [Online ; accessed 30-June-2018].
- [2] Wikipedia contributors. Fitness proportionate selection — Wikipedia, the free encyclopedia, 2018. [Online ; accessed 4-July-2018].
- [3] Kenneth Stanley and Risto Miikkulainen. Evolving neural networks through augmenting topologies. *The MIT Press*, page 6, 2002.
- [4] Wikipedia contributors. Alphago versus lee sedol — Wikipedia, the free encyclopedia, 2018. [Online ; accessed 3-July-2018].
- [5] Mark Robert Anderson. Twenty years on from deep blue vs kasparov : how a chess match started the big data revolution. *The Conversation*, 2017.
- [6] Robert D. Hof. With massive amounts of computational power, machines can now recognize objects and translate speech in real time. artificial intelligence is finally getting smart. *The Conversation*.
- [7] Raúl Rojas. Neural networks, 1996.
- [8] David Silver and Demis Hassabis. Alphago : Mastering the ancient game of go with machine learning. *Google AI Blog*, 2016.
- [9] Wikipedia contributors. Reinforcement learning — Wikipedia, the free encyclopedia, 2018. [Online ; accessed 3-July-2018].
- [10] Wikipedia contributors. Neuroevolution — Wikipedia, the free encyclopedia, 2018. [Online ; accessed 22-April-2018].
- [11] Wikipedia contributors. Artificial neural network — Wikipedia, the free encyclopedia, 2018. [Online ; accessed 30-June-2018].
- [12] Stephen Williams and Pankaj Sah. Brain functions, 2018. [Online ; accessed 21-April-2018].
- [13] Wikipedia contributors. Perceptron — Wikipedia, the free encyclopedia, 2018. [Online ; accessed 3-July-2018].
- [14] Wikipedia contributors. Evolutionary algorithm — Wikipedia, the free encyclopedia, 2018. [Online ; accessed 4-July-2018].
- [15] Wikipedia contributors. Genome — Wikipedia, the free encyclopedia, 2018. [Online ; accessed 4-July-2018].
- [16] Wikipedia contributors. Phenome — Wikipedia, the free encyclopedia, 2018. [Online ; accessed 4-July-2018].

- [17] Wikipedia contributors. Chromosomal crossover — Wikipedia, the free encyclopedia, 2018. [Online; accessed 4-July-2018].
- [18] Wikipedia contributors. Mutation — Wikipedia, the free encyclopedia, 2018. [Online; accessed 4-July-2018].
- [19] Shumeet Baluja and Rich Caruana. Removing the genetics from the standard genetic algorithm, 1995.
- [20] Wikipedia contributors. Neuroevolution of augmenting topologies — Wikipedia, the free encyclopedia, 2018. [Online; accessed 30-June-2018].