# به نام خدا



درس هوش مصنوعی و سیستم های خبره

تمرين پنجم

مدرس : دکتر محمدی

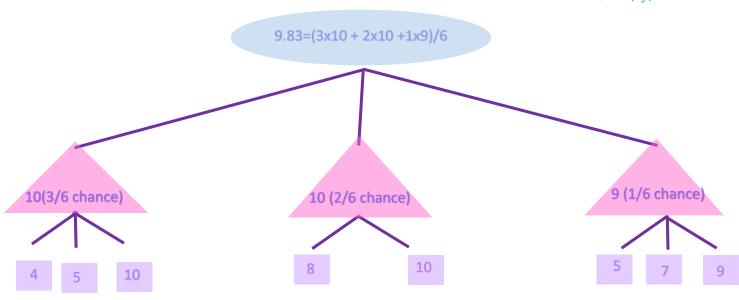
دانشجو: سارا سادات یونسی / ۹۸۵۳۳۰۵۳

۱. فرض کنید در یک بازی، هر بازیکن برای انجام یک حرکت باید یک تاس چند بعدی بیاندازد .درصورتی که نتیجه پرتاب تاس عددی فرد باشد، بازیکن سه حرکت احتمالی دارد که او را به حالت های سودمندی ۵، ۴و ۱۰می رساند. درصورتی که نتیجه پرتاب تاس ۲ یا ۴باشد، بازیکن دو حرکت احتمالی دارد که او را به حالت های سودمندی ۸و ۱۰می رساند. در نهایت اگر نتیجه عدد ۶باشد، سه حرکت وجود دارد که او را به حالت های سودمندی ۷، ۵و ۹می رساند .با توجه به توضیحات بازی فوق، درخت Expectiminimax مربوطه را رسم کرده و مقدار گره ریشه آن را در هریک از دو حالت زیر تعیین کنید: (۲۰ نمره)

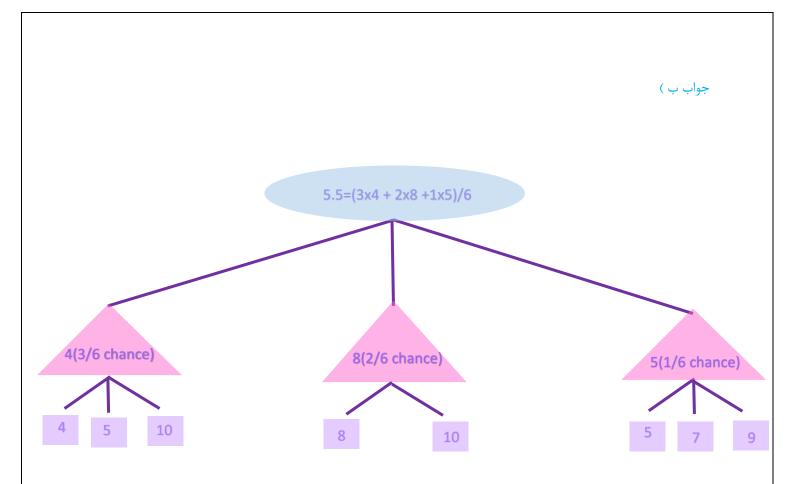
آ) بازیکن حداکثر (MAX) باشد.

ب) بازیکن حداقل (MIN) باشد.

جواب الف)



برای گره های maximizer باید leaf ای انتخاب شود که مقدار ان بین فرزندان آن نود بیشینه باشد سپس این مقادیر را در مثلث های صورتی می نویسم سپس با توجه به هر یک از فرض های سوال و بررسی حرکت های احتمالی برای هر یک از حالت های مثلتمان یک احتمال (chance) در نظر گرفتیم که با ضرب حالت های احتمالی در وزن هر یک از ان ها و در نهایت مقدار گره ریشه را پیدا می کنیم . در نتیجه با پیدا کردن مقدار امید ریاضی و وزن های آن به جواب نهایی برسیم.



برای گره های leaf باید leaf ای انتخاب شود که مقدار آن بین فرزندان آن نود کمینه باشد سپس این مقادیر را در مثلث های صورتی می نویسم سپس با توجه به هر یک از فرض های سوال و بررسی حرکت های احتمالی برای هر یک از حالت های مثلتمان یک احتمال (chance) در نظر گرفتیم که با ضرب حالت های احتمالی در وزن هر یک از آن ها و در نهایت مقدار گره ریشه را پیدا می کنیم . در نتیجه با پیدا کردن مقدار امید ریاضی و وزن های آن به جواب نهایی برسیم.

## بخش تحليل نتايج كد ها:

### Reflex Agent •

```
class ReflexAgent(Agent):
    A reflex agent chooses an action at each choice point by examining
    its alternatives via a state evaluation function.
    The code below is provided as a guide. You are welcome to change
    it in any way you see fit, so long as you don't touch our method
    headers.
    def getAction(self, gameState):
        You do not need to change this method, but you're welcome to.
        getAction chooses among the best options according to the
evaluation function.
        Just like in the previous project, getAction takes a GameState
and returns
        some Directions.X for some X in the set {NORTH, SOUTH, WEST,
EAST, STOP}
        # Collect legal moves and successor states
        legalMoves = gameState.getLegalActions()
        # Choose one of the best actions
        scores = [self.evaluationFunction(
            gameState, action) for action in legalMoves]
        bestScore = max(scores)
        bestIndices = [index for index in range(
            len(scores)) if scores[index] == bestScore]
        # Pick randomly among the best
        chosenIndex = random.choice(bestIndices)
        "Add more of your code here if you want to"
        return legalMoves[chosenIndex]
    def evaluationFunction(self, currentGameState, action):
        Design a better evaluation function here.
        The evaluation function takes in the current and proposed
successor
```

```
GameStates (pacman.py) and returns a number, where higher
numbers are better.
        The code below extracts some useful information from the state,
like the
        remaining food (newFood) and Pacman position after moving
(newPos).
        newScaredTimes holds the number of moves that each ghost will
remain
        scared because of Pacman having eaten a power pellet.
        Print out these variables to see what you're getting, then
combine them
        to create a masterful evaluation function.
        # Useful information you can extract from a GameState
(pacman.py)
        successorGameState =
currentGameState.generatePacmanSuccessor(action)
        newPos = successorGameState.getPacmanPosition()
        newFood = successorGameState.getFood()
        newGhostStates = successorGameState.getGhostStates()
        newScaredTimes = [
            ghostState.scaredTimer for ghostState in newGhostStates]
        res = \Pi
        for food in newFood.asList():
            res.append(1 / util.manhattanDistance(food, newPos))
        "*** YOUR CODE HERE ***"
        score = successorGameState.getScore()
        return score if len(res) == 0 else score + max(res)
def scoreEvaluationFunction(currentGameState):
    This default evaluation function just returns the score of the
state.
    The score is the same one displayed in the Pacman GUI.
    This evaluation function is meant for use with adversarial search
agents
    (not reflex agents).
    return currentGameState.getScore()
class MultiAgentSearchAgent(Agent):
    This class provides some common elements to all of your
    multi-agent searchers. Any methods defined here will be available
```

```
to the MinimaxPacmanAgent, AlphaBetaPacmanAgent &
ExpectimaxPacmanAgent.
    You *do not* need to make any changes here, but you can if you want
to
    add functionality to all your adversarial search agents. Please do
not
    remove anything, however.
   Note: this is an abstract class: one that should not be
instantiated. It's
    only partially specified, and designed to be extended. Agent
(game.py)
    is another abstract class.
    def __init__(self, evalFn='scoreEvaluationFunction', depth='2'):
        self.index = 0 # Pacman is always agent index 0
        self.evaluationFunction = util.lookup(evalFn, globals())
        self.depth = int(depth)
```

### تحلیل سوال یک:

## • در این سوال به پیاده سازی Reflex Agent می پردازیم

در این سوال نزدیک ترین فاصله foods را پیدا می کنیم و سپس بررسی می کنیم اگر goast بین ما تا هدف وجود داشت در ان صورت فاصله تا هدف را بیش تر کند .

با استفاده از ManhatanDistance فاصله هر یک از روح ها نسبت به pacman بدست می آوریم و اگر صفر باشد می دانیم که به دشمن برخورد کرده ایم.

همچنین باید action چک شود که stop است یا نه چون در صورت stop کردن پک من حرکتی نخواهد کرد.

با ترکیب دو مقدار فاصله تا نزدیک ترین foods و فاصله تا نزدیک ترین goast، مقدار ارزش state که در حال حاضر در آن را بر میگردانیم.

#### Minimax •

```
    class MinimaxAgent(MultiAgentSearchAgent):
    """
    Your minimax agent (question 2)
    """
    action = None
    all_agent_num = 0
```

```
def getAction(self, gameState):
       Returns the minimax action from the current gameState using
self.depth
       and self.evaluationFunction.
       Here are some method calls that might be useful when
implementing minimax.
       gameState.getLegalActions(agentIndex):
       Returns a list of legal actions for an agent
       agentIndex=0 means Pacman, ghosts are >= 1
       gameState.generateSuccessor(agentIndex, action):
       Returns the successor game state after an agent takes an action
       gameState.getNumAgents():
       Returns the total number of agents in the game
       gameState.isWin():
       Returns whether or not the game state is a winning state
       gameState.isLose():
       Returns whether or not the game state is a losing state
        "*** YOUR CODE HERE ***"
       self.action = None
       self.all_agent_num = gameState.getNumAgents()
       minimax_value = self.MiniMaxFunc(gameState, 0, 0)
       return self.action
       util.raiseNotDefined()
   def MiniMaxFunc(self, gameState, turn, depth):
       if gameState.isWin() or gameState.isLose():
            return self.evaluationFunction(gameState)
       agent_id = turn % self.all_agent_num
       if agent_id == 0:
           if depth >= self.depth:
               return self.evaluationFunction(gameState)
           else:
                return self.max_value(gameState, turn, depth)
       else:
           return self.min_value(gameState, turn, depth)
    def max_value(self, gameState, turn, depth):
       legal_action = gameState.getLegalActions(0)
        for action in legal action:
```

### تحلیل سوال دو:

## در این سوال به پیاده سازی minimax می پردازیم

در اين سوال به بررسي الگوريتم minimax مي پردازيم :

```
function minimize(state):
```

```
if is_terminal(state):
    return (NULL, eval(state))
(min_state, min_score) = (NULL, ∞)

for child in state.children():
    (_, score) = maximize(child)
    if score < min_score:
        (min_state, min_score) = (child, score)

return (min_state, min_score)
```

در اینجا یا نوبت بازیکن max است حالتی که می خواهیم به ماکسیمم برسد.

یا بازیکن مین min است حالتی که می خواهیم به مینیموم برسد(دشمن).

يا به حالت پاياني ميرسيم.

pacman باشد، با صدا زدن تابع maximizer ،مقدار بیشینه را از میان فرزندان آن بدست میآوریم و آن را باز می گردانیم. در غیر این صورت نیاز است که با صدا زدن تابع minimizer ،مقدار کمینه را از میان فرزندانش بد ست آوریم و باز گردانیم.

```
class AlphaBetaAgent(MultiAgentSearchAgent):
    Your minimax agent with alpha-beta pruning (question 3)
    action = None
    all_aqent_num = 0
    def getAction(self, gameState):
        Returns the minimax action using self.depth and
self.evaluationFunction
        self.all_agent_num = gameState.getNumAgents()
        self.alpha_beta(gameState, 0, 0, -999999, +999999)
        return self.action
        util.raiseNotDefined()
    def alpha_beta(self, gameState, turn, depth, alpha, beta):
        if gameState.isWin() or gameState.isLose():
            return self.evaluationFunction(gameState)
        agent_id = turn % self.all_agent_num
        if agent_id == 0:
            if depth >= self.depth:
                return self.evaluationFunction(gameState)
                return self.max_value(gameState, turn, depth, alpha, beta)
        else:
            return self.min_value(gameState, turn, depth, alpha, beta)
    def max_value(self, gameState, turn, depth, alpha, beta):
        legal_action = gameState.getLegalActions(0)
        for action in legal_action:
            state = gameState.generateSuccessor(0, action)
            maximum = self.alpha_beta(state, turn + 1, depth + 1, alpha,
beta)
            if maximum > v:
                v = maximum
                if turn == 0:
                    self.action = action
            if v > beta:
                return v
```

```
alpha = max(v, alpha)

return v

def min_value(self, gameState, turn, depth, alpha, beta):
    v = +99999999
    index = turn % self.all_agent_num
    legal_action = gameState.getLegalActions(index)
    for action in legal_action:
        state = gameState.generateSuccessor(index, action)
        v = min(v, self.alpha_beta(state, turn + 1, depth, alpha, beta))
        if v < alpha:
            return v
        beta = min(v, beta)
    return v</pre>
```

#### تحليل سوال سه:

• در این سوال به پیاده سازی Alpha-Beta pruning می پردازیم

به بررسى الگوريتم Alpha-Beta pruning مي پردازيم

این بخش هم همانند پیاده سازی minimax هست با این تفاوت که در بدنه ی minimizer و maximizer نیاز به بررسی و بروزرسانی مقادیر آلفا و بتا داریم.

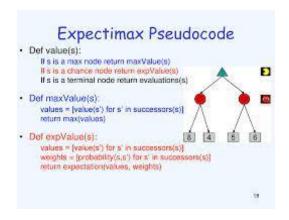
در بخش minimax دو مقدار الفا و بتا به func به عنوان ارگومان های ورودی می دهیم .که man مقدار از روت تا گره حال حاظر را نشان می دهد.

همواره پس از اپدیت چک می کنیم که به استیت پایانی رسیدیم یا نه.

```
class ExpectimaxAgent(MultiAgentSearchAgent):
     Your expectimax agent (question 4)
    action = None
    all_aqent_num = 0
    def getAction(self, gameState):
        Returns the expectimax action using self.depth and
self.evaluationFunction
        All ghosts should be modeled as choosing uniformly at random
from their
        legal moves.
        "*** YOUR CODE HERE ***"
        self.all_agent_num = gameState.getNumAgents()
        self.ExpectiMax(gameState, 0, 0)
        return self.action
        util.raiseNotDefined()
    def ExpectiMax(self, gameState, turn, depth):
        if gameState.isWin() or gameState.isLose():
            return self.evaluationFunction(gameState)
        agent_id = turn % self.all_agent_num
        if agent_id == 0:
            if depth >= self.depth:
                return self.evaluationFunction(gameState)
            else:
                return self.max_value(gameState, turn, depth)
        else:
            return self.exp_value(gameState, turn, depth)
    def max_value(self, gameState, turn, depth):
        legal_action = gameState.getLegalActions(0)
        for action in legal_action:
            state = gameState.generateSuccessor(0, action)
            maximum = self.ExpectiMax(state, turn + 1, depth + 1)
            if maximum > v:
                v = maximum
                if turn == 0:
                    self.action = action
        return v
```

#### تحليل سوال چهارم:

در این سوال به پیاده سازی Expectimax می پردازیم



```
Algorithm 2: Expectimax
  Data: Game description, node u, player player to act as MAX
  Result: The optimal move for player in node u's state
  (move, value) \leftarrow \texttt{EXPECTIMAX-VALUE}(u, player)
  return move
  function EXPECTIMAX-VALUE(u, player) :
     if a is a chance node then
         expected \leftarrow 0
         for r \in moves(u) do
            (move, value) \leftarrow \texttt{EXPECTIMAX-VALUE}(result(u, r),
              player)
            expected \leftarrow expected + P(r) \cdot value
         return (NULL, expected)
      else if turn(u) = player then
        return MAX-VALUE(u, player)
      else
         // this is a MIN node
         return MIN-VALUE(u, player)
  end
```

چون فقط ExpectiMax داریم دیگر برای Min تابعی پیاده سازی نمیکنیم.تابع chance هم به نام expected\_value نوشته شده است.

در اینجا گره های ما یا chance است یا maximizer .برای محاسبه ی chance از تقسیم کردن مجموع مقادیر بر منتسب به فرزندان بدست می اید.

#### **Evaluation Function** •

```
def betterEvaluationFunction(currentGameState):
    Your extreme ghost-hunting, pellet-nabbing, food-gobbling,
unstoppable
    evaluation function (question 5).
    DESCRIPTION: <write something here so we know what you did>
    "*** YOUR CODE HERE ***"
    pacman_pos = currentGameState.getPacmanPosition()
    all_food = currentGameState.getFood().asList()
    score = currentGameState.getScore()
    ghost_states = currentGameState.getGhostStates()
    value = score
    for ghost in ghost_states:
        dist_ghost = util.manhattanDistance(pacman_pos,
ghost.configuration.getPosition())
        if dist_ghost != 0:
            if qhost.scaredTimer > 0:
                value += 100 / dist_ghost
            else:
                value -= 10 / dist_ghost
    # dist to closet food
    dist_food = □
    for food in all_food:
        dist_food.append(1 / util.manhattanDistance(food, pacman_pos))
    if len(dist_food) > 0:
        value += max(dist_food) * 10
    return value
    util.raiseNotDefined()
# Abbreviation
better = betterEvaluationFunction
```

#### تحليل سوال پنج:

## در این سوال به پیاده سازی Evaluation Function می پردازیم

در این سوال تابع Evaluation Function را ارتقا دادیم تا تا نتیجه و امتیاز بیش تری کسب کنیم.

در این سوال روی روح اپشن های جدید می گذاریم و فرار از دست دشمن ها هم تغییر می کند.

در این سوال برای پیاده سازی از همه ی عوامل محیطی استفاده می کنیم .

نزدیک ترین فاصله غذا به pacman را محاسبه می کنیم فاصله ی روح های فعال ترسیده و فاصله ی ان ها به pacman قرار گرفته اند.

سپس به هر state یک priorty اختصاص داده و مقادیر را پیدا می کنیم .

#### Conclusion •

- 🚺 با استفاده از فایل autograder.py و تست کردن برنامه در مجموع امتیاز ۲۵/۲۵ دریافت می شود.
- ۲ کدی که برای Reflex Agent نوشته شده توانست میانگین امتیازی معادل با عبارت زیر را کسب کند و تست های خود را پاس کند.

Average Score: 1241.5

- ۳ دو قسمت کد برای بخش های دو سه نوشتیم که عبارت بودند از Minimax و Alpha Beta Pruning با توجه به نتایجی که داشتیم دیدیم در مجموع Alpha Beta Pruning بسیار بهینه تر از Minimax عمل می کند. و تعداد گره های کم تری مورد بررسی قرار گرفته و در نتیجه سرعت پیمایش محیط بازی و الگوریتم ما در نهایت بیش تر می شود.
  - ۴ در قسمت چهارم به پیاده سازی Expectimax داشتیم که به گونه ای عمل می کرد که روح ها به صورت تصادفی بازی می کردند و در محیط trappedClassic این ویژگی را داریم که این ویژگی با اجرا شدن در دو الگوریتم اولیه ی ما به طور کلی با شکست مواجه می شوند اما در این الگوریتم در حالت هایی که goast بهینه بازی نمی کند بازی را می بریم.
  - ۵ پیاده سازی تابع Evaluation Function منجر به برد در تمامی حالات می شود. در این الگوریتم ما ارزش بیش تری از goast دارد.

## عکس از فضای گرافیکی :

با اجرای دستورات

PS C:\Users\user\Desktop\multiagent> python pacman.py مي توانيم محيط گرافيكي بازي را ببينيم.





