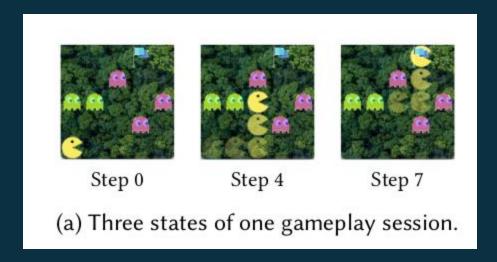
dPASP: Possíveis Aplicações

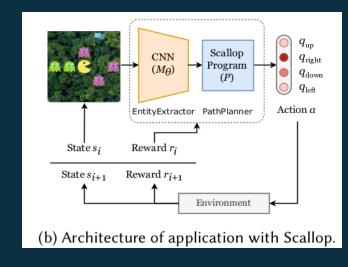
Pacman e Shogi

PacMan

- Dado um labirinto, o programa deve traçar uma rota para o pacman chegar na bandeira sem encontrar inimigos no caminho;
- Avaliação de taxa de sucesso baseia-se na quantidade de vezes que o pacman chegou na bandeira dentro de um certo tempo;
- Treinamento é realizado com conjuntos de estados em um labirinto que levam à vitória.
- Q-Learning leva 50 mil episódios para atingir 84,9% de sucesso;
- Abordagem da Scallop necessita de apenas 50 episódios para obter 99,4% de taxa de sucesso.

PacMan







PacMan

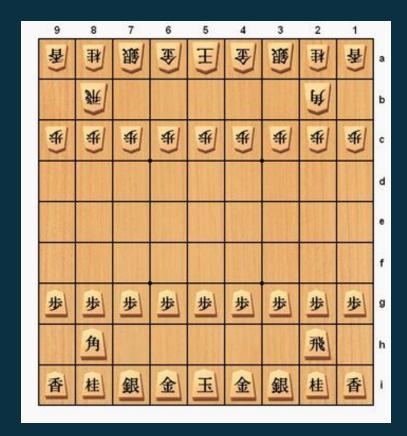
```
type grid node(x: usize, y: usize)
// Input from neural networks
type actor(x: usize, y: usize)
type goal(x: usize, y: usize)
type enemy(x: usize, y: usize)
// Possible actions to take
type Action = UP | RIGHT | DOWN | LEFT
// ====== YOUR CODE START HERE =======
type safe node(x: usize, y: usize)
rel safe node(x, y) = qrid node(x, y) and not enemy(x, y)
// There is an (safe) edge between safe nodes (x1, y1) and (x2, y2) if
type edge(x1: usize, y1: usize, x2: usize, y2: usize, a: Action)
rel edge(x, y, x, yp, UP) :- safe node(x, y), safe node(x, yp), yp == y + 1
rel edge(x, y, xp, y, RIGHT) :- safe node(x, y), safe node(xp , y), xp == x + 1
rel edge(x, y, x, yp, DOWN) :- safe node(x, y), safe node(x, yp), yp == y - 1
rel edge(x, y, xp, y, LEFT) :- safe node(x, y), safe node(xp, y), xp == x - 1
```

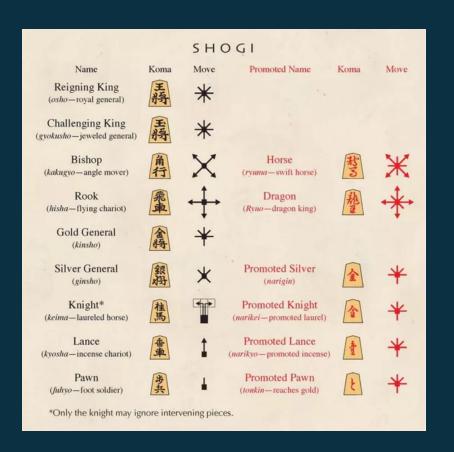
```
// actor to the position (x, y)
type next position(a: Action, x: usize, y: usize)
rel next position(a, xp, yp) :- actor(x, y), edge(x, y, xp, yp, a)
// Note that self-path is also a safe path.
type path(x1: usize, y1: usize, x2: usize, y2: usize)
rel path(x, y, x, y) :- next position( , x, y)
rel path(x1, y1, x3, y3) :- path(x1, y1, x2, y2), edge(x2, y2, x3, y3, )
// ** Problem 5: next action **
// We pick the action `a` as the next action if, after moving to the next
// position with `a`, we have a safe path from the next position to the goal
type next action(a: Action)
rel next action(a) :- next position(a, x, y), goal(xg, yg), path(x, y, xg, yg)
// ======= YOUR CODE END HERE =======
// Constraint violation; please keep these as is
rel too many qoal() = n := count(x, y: qoal(x, y)), n > 1
rel too many enemy() = n := count(x, y: enemy(x, y)), n > 5
rel violation() = too many goal() or too many enemy()
```

Ideia de projeto

- Criar um programa capaz de interpretar um tabuleiro de shogi e dizer qual a melhor jogada;
- Treinamento do modelo seria feito baseado em "exercícios" de check-mate;
- A dificuldade desses exercícios progride conforme o modelo aprende;
- Necessário modelar no dpasp:
 - O movimento de cada peça;
 - Limitação de movimentação;
 - Promoções de cada peça;
 - Condições de check-mate;
- Necessário adaptar modelo do pacman para shogi.

Ideia de projeto





Ideia de projeto





Referências

- Scallop: A Language for Neurosymbolic Programming;
- https://www.scallop-lang.org/doc/index.html;
- https://github.com/scallop-lang/scallop;
- https://www.scallop-lang.org/pldi23/tutorial.html#section-25.