به نام خدا



گزارش کار فاز سوم پروژه MiniMax tree

درس: مبانی و کاربرد هوش مصنوعی استاد درس: دکتر کارشناس دستیار آموزشی: پویا صامتی

اعضای تیم: یونس ایوبی راد - پویا اسفندانی

1. معرفي پروژه

این پروژه شامل پیادهسازی الگوریتم Minimax به همراه بهینه سازی با روش برش آلفا - بتا است. هدف اصلی پروژه، شبیهسازی یک بازی ساده است که در آن تصمیم گیری هوشمند توسط الگوریتم Minimax انجام می شود.

توابع اصلی و الگوریتم های تصمیم گیری در ماژول minimax_agent.py پیاده سازی شده اند.

get_best_action تابع

```
def get_best_action(self, grid):

self.num_action += 1
best_action = None
max_eval = -float('inf')
alpha = -float('inf')
beta = float('inf')

for successor, action in AngryGame.generate_hen_successors(grid):
    eval_value = self.minimax(successor, self.max_depth - 1, is_maximizing: False, alpha, beta, self.num_action)
    if eval_value > max_eval:
        max_eval = eval_value
        best_action = action
```

این تابع بهترین حرکت ممکن را برای بازیکن بیشینهساز (Maximizing Player) در بازی انتخاب میکند.

1. تعريف مقادير اوليه:

- و کتی که بالاترین امتیاز را داشته باشد.
 و best_action .
 - مقدار اولیه ارزیابی، مقدار منفی بینهایت.
 - o beta و alpha و beta؛ مقادير اوليه براى برش آلفا-بتا.

2. توليد جانشينها:

- o حركات ممكن براى مرغ (Hen) با استفاده از تابع generate_hen_successors توليد مىشوند.
 - برای هر جانشین، امتیاز وضعیت بازی با فراخوانی تابع minimaxمحاسبه میشود.

3. بهروزرسانی بهترین حرکت:

- اگر امتیاز محاسبهشده بیشتر از max_evalباشد:
 - max_evalبهروزرسانی میشود.
- حرکت فعلی بهعنوان بهترین حرکت (best_action) ذخیره می شود.

: minimax تابع

```
def minimax(self, grid, depth, is_maximizing, alpha, beta, num_action):
    if depth = 0 or AngryGame.is_win(grid) or AngryGame.is_lose(grid, num_action):
        return self.evaluate(grid)
    if is_maximizing:
        max_eval = -float('inf')
        for successor, action in AngryGame.generate_hen_successors(grid):
            eval_value = self.minimax(successor, depth - 1, is_maximizing: False, alpha, beta, num_action)
            max_eval = max(max_eval, eval_value)
            alpha = max(alpha, eval_value)
            if beta ≤ alpha:
                break
        return max_eval
    else:
        min_eval = float('inf')
        for successor, action in AngryGame.generate_queen_successors(grid):
            eval_value = self.minimax(successor, depth - 1, is_maximizing: True, alpha, beta, num_action)
            min_eval = min(min_eval, eval_value)
            beta = min(beta, eval_value)
            if beta ≤ alpha: # بُرش آلفا-بنا
                break
        return min_eval
num_action = 0
```

این تابع برای ارزیابی و تصمیم گیری در مورد حرکت بهینه پیادهسازی شده است. ویژگیهای مهم این تابع شامل موارد زیر است:

- ورودىها:
- o grid: وضعیت فعلی بازی.
- o Depth: عمق جستجوی درخت.
- o : is_maximizing : نشان دهنده بازیکن فعلی (Max یا.(Max یا

- alpha و beta : مقادير اوليه براي برش آلفا-بتا.
- یداد حرکات انجام در بازی. num_action \circ
 - برش آلفا بتا:

برای بهبود عملکرد الگوریتم و کاهش تعداد حالتهای مورد بررسی، از تکنیک برش آلفا-بتا استفاده شده است. این روش بخشهایی از درخت جستجو که قطعاً نیازی به بررسی ندارند، حذف می کند.

• حالت پایه:

زمانی که یکی از شرایط زیر برقرار باشد، تابع بازگشتی متوقف شده و مقدار ارزیابی برگردانده می شود:

- 1. عمق جستجو به صفر برسد.(depth == 0)
 - 2. بازی در حالت برد یا باخت قرار گیرد.

ساختار تصمیم گیری:

1. بازیکن MAX :

این بخش تلاش می کند بالاترین امتیاز ممکن را انتخاب کند و مقدار alphaرا بهروزرسانی می کند.

2. بازیکن MIN:

این بخش پایین ترین امتیاز ممکن را انتخاب کرده و مقدار betaرا بهروزرسانی می کند.

توليد جانشينها:

- تابع generate_hen_successors تولید حرکات ممکن برای بازیکن MAX.
- تابع generate_queen_successors تولید حرکات ممکن برای بازیکن MIN.

تابع Evaluate

یک heuristic برای ارزیابی میزان ارزشمندی و بهتر یا بدتر بودن یک حالت خاص از بازی

```
def evaluate(self, grid):
    if AngryGame.is_win(grid) and len(AngryGame.get_hen_position(grid)) > 2:
        return -600
   distance_hen = self.find_closet_path_hen(grid)
   distance_egg = self.find_closet_path_egg(grid)
   eggs = AngryGame.get_egg_coordinate(grid)
   if len(eggs) = 0:
        distance_egg = self.find_closet_path_shooter(grid)
       if distance_egg is None:
            distance_{egg} = -100000
   pigs = AngryGame.get_pig_coordinate(grid)
   hen = math.pow(distance_hen, 1 / 2)
   if distance_egg is None:
        distance_egg = 0
   if hen < 2:
       distance_hen = -1000 * (2 - hen)
   else:
       distance_hen = 0
    return ((self.max_goal_distance - distance_egg) / self.max_goal_distance) * 250 + distance_hen + (
                8 - len(eggs)) * 250 - ((8 - len(pigs)) * 250)
```

بر اساس معیارهای مختلف، امتیازی برای تعیین کیفیت وضعیت گرید (grid) برمی گرداند. این امتیاز برای تصمیم گیری در الگوریتم Minimax استفاده می شود.

معیارهای ارزیابی:

- پیروزی یا شکست :اگر بازی در وضعیت پیروزی باشد و تعداد مرغها بیشتر از ۲ باشد، امتیاز بسیار منفی (600-) بازگردانده می شود.
 - فاصلهها:
 - فاصله نزدیک ترین مرغ (Hen) با دشمن محاسبه می شود.
 - o فاصله نزدیکترین تخممرغ (Egg) یا نزدیکترین تیرانداز (Shooter) محاسبه می شود.
 - تعداد آیتمها:
 - تخممرغهای باقیمانده روی گرید.
 - تعداد خوکها (Pigs) روی گرید.
 - تنظیمات وزندهی:
 - فاصله مرغها کمتر از ۲ باشد، امتیاز منفی سنگینی اختصاص داده میشود.

- فاصله تخممرغ یا تیرانداز در امتیاز نهایی ضرب شده و تاثیر گذار است.
- تخممرغها و خوکهای باقیمانده، بر اساس تعدادشان، تاثیر مستقیمی بر امتیاز دارند.

خروجي:

امتیاز نهایی بر اساس ترکیب این معیارها محاسبه شده و به Minimax برگردانده می شود تا حرکت بعدی انتخاب شود.

تابع find_closet_path_egg

```
ef find_closet_path_egg(self, grid):
  cloned = copy.deepcopy(grid)
  hen_pos = AngryGame.get_hen_position(grid)
  shooter = AngryGame.get_slingshot_position(cloned)
  if shooter is None:
      return 0
  queen_pos = AngryGame.get_hen_position(grid)
  for i in ((0, 1), (1, 0), (0, -1), (-1, 0)):
      if i[0] + queen_pos[0] not in [-1, 10] and i[1] + queen_pos[1] not in [-1, 10]:
          cloned[i[0] + queen_pos[0]][i[1] + queen_pos[1]] = 'Q'
  cloned[shooter[0]][shooter[1]] = 'R'
  que = Queue()
  que.put((hen_pos, 1))
  while not que.empty():
      index, depth = que.get()
      cloned[index[0]][index[1]] = 'R'
      for i in ((0, 1), (1, 0), (0, -1), (-1, 0)):
          needed_index = [index[0] + i[0], index[1] + i[1]]
          if needed_index[0] in [-1, 10] or needed_index[1] in [-1, 10]:
          elif cloned[needed_index[0]][needed_index[1]] in ['T', 'Q']:
              que.put((needed_index, depth + 1))
          elif cloned[needed_index[0]][needed_index[1]] == 'E':
              return depth
```

این تابع نزدیک ترین مسیر به یک تخم مرغ (Egg) را برای مرغ (Hen) در بازی پیدا می کند و طول مسیر را برمی گرداند.

مراحل اصلى:

- 1. ایجاد نسخه کپی از گرید: برای جلوگیری از تغییر گرید اصلی.
- 2. تعیین موقعیتها: موقعیت مرغ، تیرانداز (Slingshot) و تخممرغ شناسایی می شود.

- 3. بررسی مسیرها: با استفاده از جستجوی سطح اول (BFS) و صف، مسیر کوتاه ترین فاصله تا تخم مرغ پیدا می شود.
 - 4. خروجی: طول مسیر کوتاهترین راه) عمق (BFS به تخممرغ باز گردانده میشود.

شرايط ويژه:

- اگر تخممرغی پیدا نشود، مقدار پیشفرض برمی گردد.
- موانع و موقعیتها مانند تیرانداز (R) یا ملکه (Q) در نظر گرفته می شوند.

تابع find_closet_path_shooter

```
def find_closet_path_shooter(self, grid):
   cloned = copy.deepcopy(grid)
   hen_pos = AngryGame.get_hen_position(cloned)
   que = Queue()
   que.put((hen_pos, 1))
   while not que.empty():
       index, depth = que.get()
       cloned[index[0]][index[1]] = 'R'
       for i in ((0, 1), (1, 0), (0, -1), (-1, 0)):
           needed_index = [index[0] + i[0], index[1] + i[1]]
           if needed_index[0] in [-1, 10] or needed_index[1] in [-1, 10]:
               pass
           elif cloned[needed_index[0]][needed_index[1]] = 'T':
               que.put((needed_index, depth + 1))
           elif cloned[needed_index[0]][needed_index[1]] = 'S':
               return depth
```

این تابع کوتاه ترین مسیر از موقعیت فعلی مرغ (Hen) به یک تیرانداز (Shooter) را پیدا می کند و طول مسیر را برمی گرداند.

- 1. ایجاد کپی از گرید: برای جلوگیری از تغییر گرید اصلی، یک نسخه کپی از گرید ساخته میشود.
 - 2. شروع جستجو:
 - o موقعیت مرغ (Hen) شناسایی شده و به صف (Queue) اضافه می شود.
 - از الگوریتم جستجوی سطح اول (BFS) برای یافتن کوتاهترین مسیر استفاده میشود.
 - 3. بررسی همسایهها:

- برای هر موقعیت، همسایهها بررسی میشوند.
- o اگر موقعیت همسایه یک تیرانداز (S) باشد، عمق فعلی (طول مسیر) برگردانده میشود.
 - o اگر مسیر به مانع (T) یا خارج از گرید برسد، نادیده گرفته میشود.

4. يايان:

o اگر تیراندازی پیدا نشود، تابع مقدار پیشفرض Noneبازمی گرداند.

تابع find_closet_path_hen

```
def find_closet_path_hen(self, grid):
    cloned = copy.deepcopy(grid)
    hen_pos = AngryGame.get_queen_position(cloned)
    shooter = AngryGame.get_slingshot_position(cloned)
    if shooter is None:
        return 0
    cloned[shooter[0]][shooter[1]] = 'R'
    que = Queue()
    que.put((hen_pos, 1))
    while not que.empty():
        index, depth = que.get()
        cloned[index[0]][index[1]] = 'R'
        for i in ((0, 1), (1, 0), (0, -1), (-1, 0)):
            needed_index = [index[0] + i[0], index[1] + i[1]]
           if needed_index[0] in [-1, 10] or needed_index[1] in [-1, 10]:
                pass
            elif cloned[needed_index[0]][needed_index[1]] = 'T':
                que.put((needed_index, depth + 1))
            elif cloned[needed_index[0]][needed_index[1]] = 'H':
                return depth
```

این تابع کوتاه ترین مسیر از موقعیت فعلی ملکه (Queen) به یک مرغ (Hen) را پیدا کرده و طول مسیر را بازمی گرداند.

1. ایجاد کپی از گرید:

برای جلوگیری از تغییر گرید اصلی، نسخهای کپی ایجاد میشود.

- 2. تعيين موقعيتها:
- o موقعیت ملکه (Queen) و تیرانداز (Slingshot) شناسایی میشود.

- o اگر تیراندازی وجود نداشته باشد، مقدار پیشفرض 0بازمی گردد.
 - 3. شروع جستجوى سطح اول:(BFS)
 - ۰ موقعیت ملکه به صف اضافه میشود.
 - ۰ همسایههای هر موقعیت بررسی میشوند:
- اگر مانعی (T) وجود داشته باشد، جستجو ادامه می یابد.
- اگر یک مرغ (H) پیدا شود، عمق فعلی (طول مسیر) بازگردانده میشود.

4. خروجي:

- o اگر مسیری به یک مرغ پیدا شود، طول مسیر برگردانده میشود.
- o اگر مسیری وجود نداشته باشد، تابع مقدار پیشفرض بازمی گرداند.

simple, hard نتایج تست بر روی 2 محیط

Hard: 1753

```
pygame 2.6.0 (SDL 2.28.4, Python 3.11.7)
Hello from the pygame community. https://www.pygame.org/contribute.html
Score == 1753
```

Simple : 1957

pygame 2.6.0 (SDL 2.28.4, Python 3.11.7)
Hello from the pygame community. https://www.pygame.org/contribute.html
Score == 1957