



- Atari (2013)
- → AlphaGo (2015)
- → AlphaZero (2017)
- → CTF (2018)
- → AlphaStar (2019)



StarCraft 2

(turniejowy 1v1)

- → gracze zaczynają z bazą i pewną liczbą robotników, po przeciwnych stronach mapy
- → robotnicy zbierają zasoby pozwalające wznosić budynki i rekrutować nowe jednostki
- → gracz musi kontrolować dwa aspekty
 - "macro", czyli ekonomię tempo zbierania zasobów, rozwijanie technologii, budowanie armii
 - "micro", czyli wydawanie rozkazów pojedynczym jednostkom
- → blizzard stara się utrzymać zasadę "kamień, papier, nożyce", przez co gracz musi umieć przewidywać plany przeciwnika oraz szybko dostosowywać się do niespodziewanych sytuacji



Wyzwania

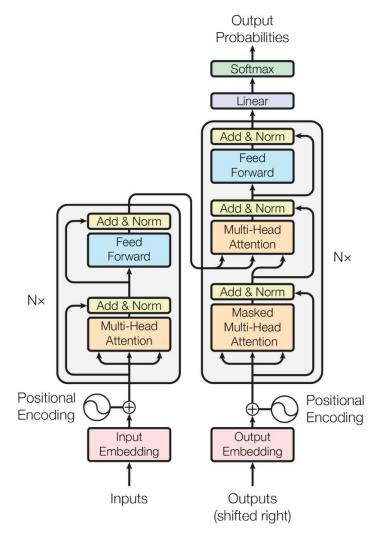
- → Teoria gry: nie istnieje najlepsza strategia, agent musi znać całą gamę zagrań
- → Niedoskonałe informacje: większość mapy ukryta jest za "mgłą wojny", agent musi skutecznie prowadzić zwiad
- → Długoterminowe planowanie: skutki podjętych akcji mogą być widoczne znacznie później
- → Gra czasu rzeczywistego: akcje muszą być podejmowane natychmiast
- → Ogromna przestrzeń akcji: Setki jednostek i budynków może wykonywać wiele akcji w dowolnej chwili. Implementacja Deepmind ma 10 do 26 możliwych akcji w każdym momencie.

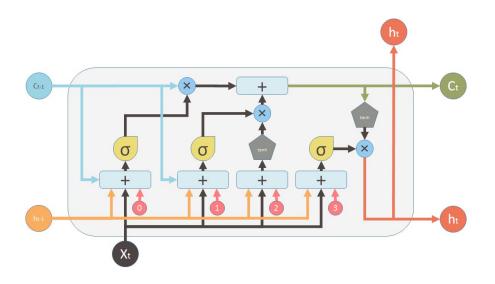


BIG. OOF.

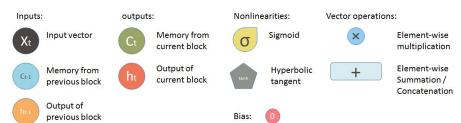
AlphaStar's behaviour is generated by a deep neural network that receives input data from the raw game interface (a list of units and their properties), and outputs a sequence of instructions that constitute an action within the game. More specifically, the neural network architecture applies a transformer torso to the units (similar to relational deep reinforcement learning), combined with a deep LSTM core, an auto-regressive policy head with a pointer network, and a <a href="centralised value baseline. We believe that this advanced model will help with many other challenges in machine learning research that involve long-term sequence modelling and large output spaces such as translation, language modelling and visual representations.

TRANSFORMER

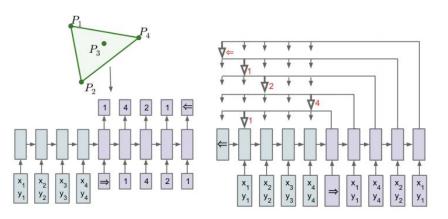




LSTM



POINTER NETWORK



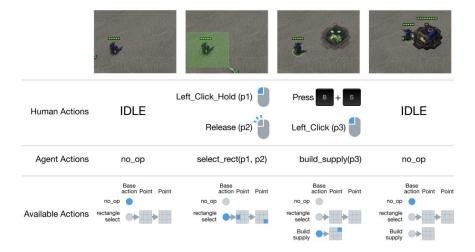
(a) Sequence-to-Sequence

(b) Ptr-Net

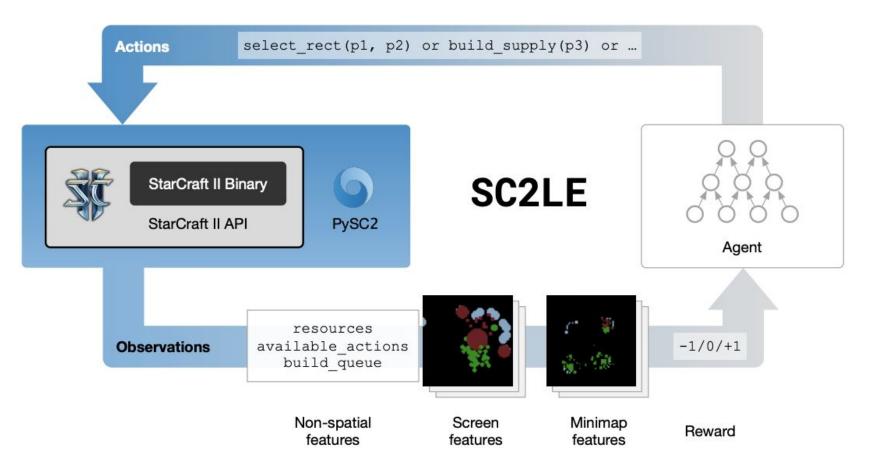
AUTO-REGRESSIVE POLICY

$$\pi_{\theta}(a|s) = \prod_{l=0}^{L} \pi_{\theta}(a^{l}|a^{< l}, s).$$

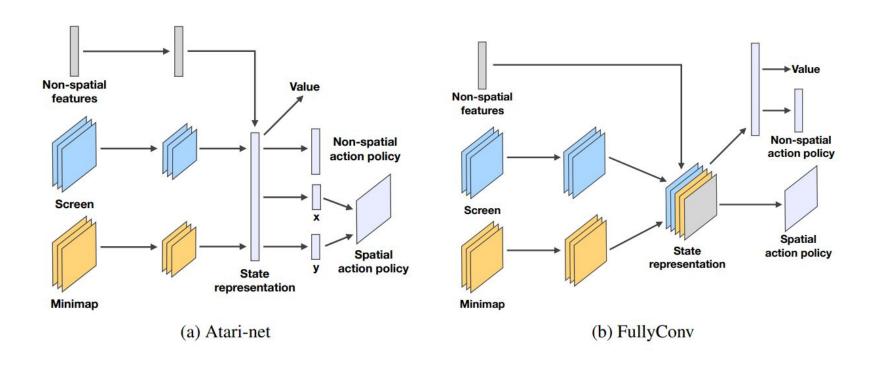
 a^0 - funkcja, $a^i \cdot i > 0$ - lista argumentów



CO JUŻ WIDZIELIŚMY?

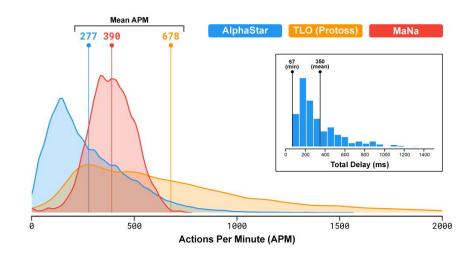


CO JUŻ WIDZIELIŚMY?

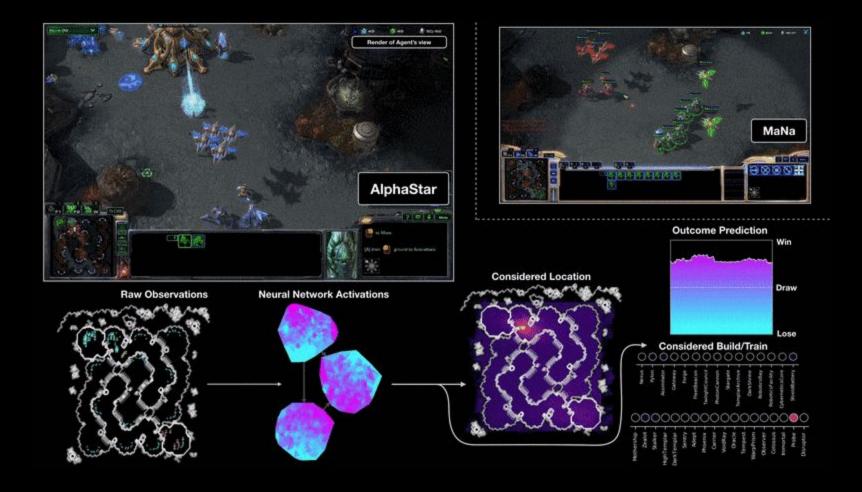


Cel: gra agenta ma przypominać człowieka

- → ograniczony APM
- opóźnienie symulujące czas reakcji
- agent musi obserwować fragment mapy, którego dotyczy akcja



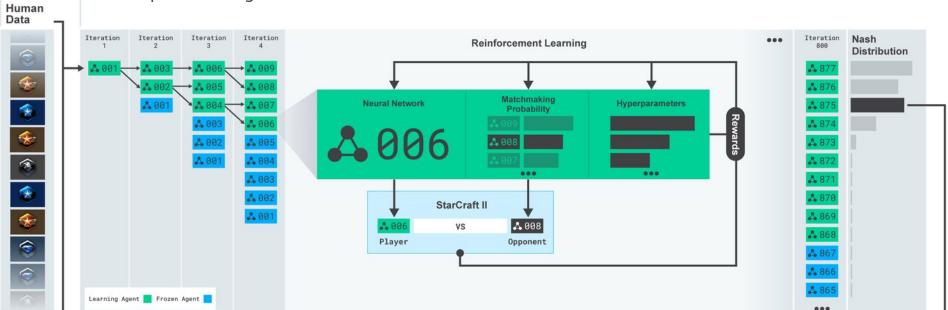


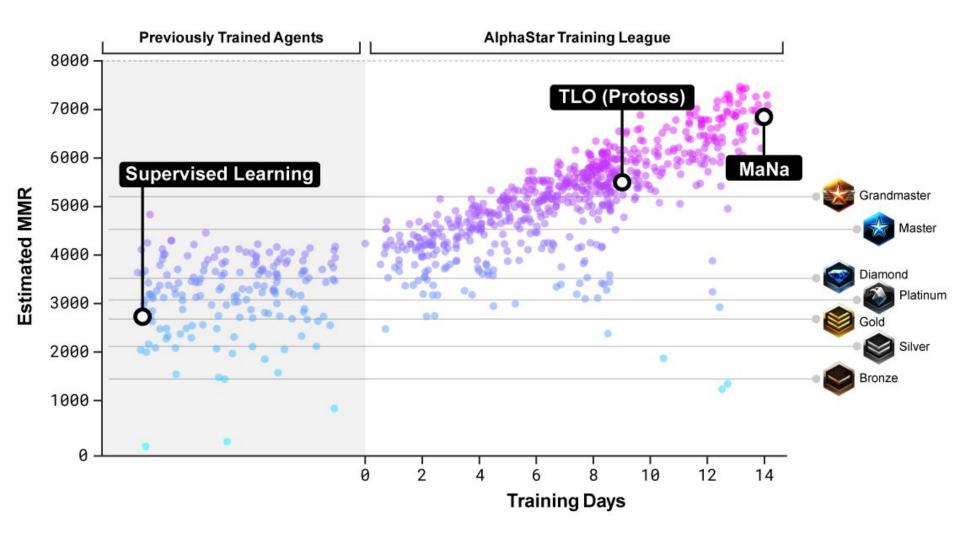


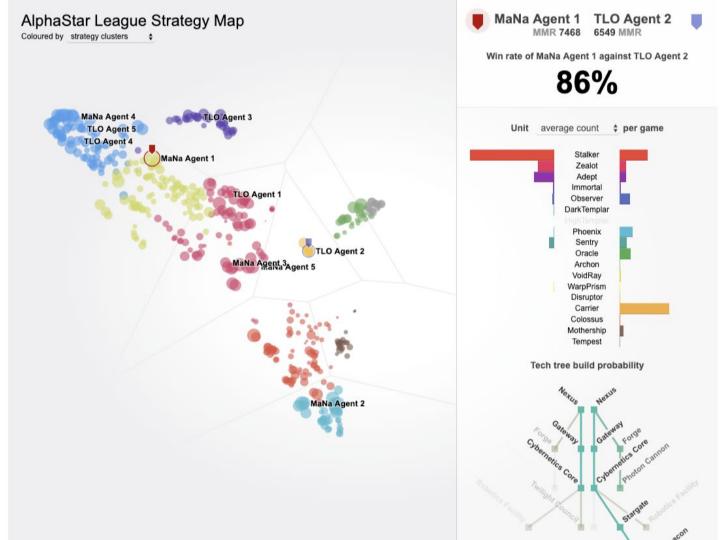


Trening

- → Supervised Learning
 - używając anonimowych replayów rozgrywek udostępnionych przez Blizzard
- → Reinforcement Learning
- ◆ AlphaStar League







Aby zapewnić różnorodność w lidze, każdy agent ma własny cel. Może nim być na przykład pokonanie konkretnego typu lub dystrybucji agentów, przy użyciu tylko określonych jednostek. Cele są dostosowywane podczas uczenia.



AlphaStar trenowany jest na skalowalnej, rozproszonej konfiguracji wykorzystującej Google TPU v3. W ciągu 14 dni działania Ligi, przy użyciu 16 TPU na agenta, każdy z nich zyskał doświadczenie warte 200 lat rzeczywistej gry.

Źródła

- blogpost https://deepmind.com/blog/alphastar-mastering-real-time-strategy-game-starcraft-ii/
- poprzedni paper o StarCrafcie https://arxiv.org/abs/1708.04782
- Pointer Network https://papers.nips.cc/paper/5866-pointer-networks.pdf
- Transformer https://papers.nips.cc/paper/7181-attention-is-all-you-need.pdf