

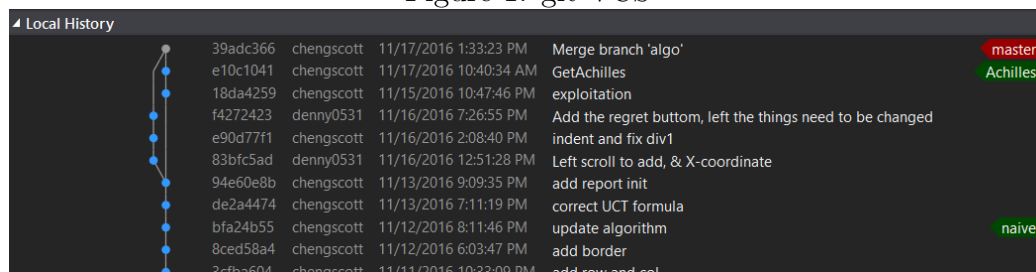
Mid-term Project Report

Group 8 鄭余玄、謝昀佐、陳令原

1 團隊合作

Mid-term project 因為我們這組決定一定要使用版本管理系統 git (圖 1) 方便管理，所以最後選擇在 GitHub 上開一個 private repo，首先是因為這是作業，所以用 private 就不會被找到，而且如果交完作業，還可以開源讓大家來使用。

Figure 1: git VCS



2 理論運用

蒙地卡羅樹狀搜尋 (Monte Carlo Tree Search) 會導致一種一維隨機漫步 [1]。因為以前有組員寫過隨機漫步的經驗，所以稍唯有一些了解。在考慮機率空間 (Ω, \mathcal{F}, P) 和可測空間 (S, Σ) 之下，蒐集所有在拓樸空間 T 中的 X 隨機變數。程式只會進行有限步運算，因此考慮有限機率測度 S^k ，在合適的拓樸限制下，可以用相容的有限維機率分佈來定義這個隨機過程。

樹狀搜尋過程則是非常簡單，共分成 Selection、Simulation、Expansion 和 Backpropagation 四個階段。這四個階段實際是如何實做的，在實驗那

個段落會有說明。在 Simulation 階段，我們參考威脅空間搜尋 [2] 的想法，要產生一場勝利的棋局充分必要條件是產生兩個以上的威脅。這其實十分直觀，而該篇論文也對威脅稍做分類整理，我也整理出類似的公式： ϕ stands for $\text{AI}(\psi)$ or $\text{Opponent}(\varphi)$

$$\begin{aligned}\phi(4) &= \phi(4, 1) + \phi(4, 2) \\ \phi(3, 1) &\cong \phi(4, 2) \\ \phi(2, 1) &\cong \phi(3, 2)\end{aligned}$$

ϕ wins if $\phi(\geq 5) > 0$; otherwise, find $\arg \max\{\phi(4, 1), [\phi(3, 1)] + [\phi(3, 1)]\}$.

此外，UCT-child 則是使用常見公式 $\arg \max\{\frac{w_i}{n_i} + \sqrt{\frac{2 \log \sum_i n_i}{n_i}}\}$ ，原因在實驗也有詳細說明。

Figure 2: mcts.cpp: Line 98

```
Node ComputeTree(Go go) {
    auto start_time = high_resolution_clock::now();
    Node* node = new Node(go);
    while (true) {
        // Selection
        while (!node->hasMoves() && node->hasChildren()) {
            node = node->GetUCTChild();
            go.Move(node->getMove());
        }
        // Expansion
        if (node->hasMoves()) {
            Position move = node->getExpandedMove();
            go.Move(move);
            node = node->AddChild(move, go);
        }
        // Simulation
        while (go.Judge() == GGCheersBar::On) go.Simulation();
        // Backpropagation
        Node* node_parent = node->getParent();
        while (node_parent != nullptr) {
            node->Update(go.Judge());
            node = node_parent;
            node_parent = node->getParent();
        }
        // time threshold
        auto end_time = high_resolution_clock::now();
        double dt = 1.e-9*duration_cast<nanoseconds>(end_time - start_time).count();
        if (dt > THRESHOLD_TIME) break;
    }
    return *node;
}
```

3 實做過程

MCTS 會運用到大量的節點展開，因此我們選用 C/C++ 來實做核心功能，目的是為了透過越底層的指標操作，來減低計算複雜度的常數。而棋盤顯示部份則是用 HTML5 和 JavaScript 來完成，中間希望藉由 socket 來建立連線，就不用重複計算展開的節點。當初構想是可以讓核心的 C 程式遠端跑在效能更到的電腦上，不過因為後來老師宣佈不能連上網路，所以也就做罷。這套系統架構的規劃是非常有彈性的，假如今天有新的棋盤外觀模組，則只需要抽換前端即可，核心判斷程式完全照常運作。此外，若考慮人和人或 AI 之間的連線，之需要針對中間層 socket 做適當的改變，其他部份一樣是照舊。而且在這規劃之下，組員之間分工可以較明確。

主程式整體結構上，雖然要求效能，但是 Donald Knuth 說過，過早的優化是邪惡的 [3]，因此開發時主要是避免一些 overhead 和降低演算法複雜度。所有物件皆有良好的封裝，也有參考一些設計模式，像是 Strategy 模式等等，以及盡量去遵守 S.O.L.I.D. 原則。所有程式碼，像是程式變數命名、物件區塊順序等細節皆有按照 Google Coding Style [4]，讓我們這組開發上有一致的規範。

此外，MCTS 也十分著重隨機性，從前述的理論就可以略知一二。但是 C/C++ 所提供亂數函式庫是惡名昭彰的不隨機，因此特別選用了 C++11 提供的 mersenne twister engine (mt19937) 去做隨機分佈。

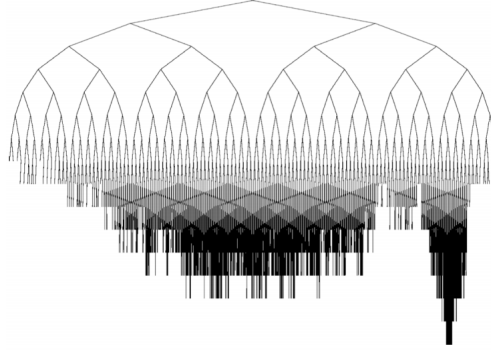
4 實驗

在開始實做這份專案之前，我們參考了許多篇論文。但是許多篇論文總是聲稱某些參數被控制的情況下，MCTS 則可以收斂，但至於是否能有有效的收斂則是一個問題。（因為題目規定 10 秒內完成計算，但是參考許多案例，要得到一般好的結果，通常需要約是四十秒左右）當然，計算時間及複雜度往往是依問題的限制條件多寡而有所不同 [5]。因此就實際而言，許多參數都只能藉由不斷猜測、嘗試和實驗而得到的。所以專案大部分的時間，都是在對常數和細節微調。

經過幾次的實驗之後，蒙地卡羅的搜尋樹通常會長成圖3，但是這種樹非常容易形成混沌系統[6]。一旦變成混沌系統，因為成長參數會太大，而且導致非常容易崩塌（MCTS 的隨機性更是會突顯這件事）。實驗上則是更困難，因為一旦初始條件微調，結果就會有極大的擾動。

MCTS 主要困難的地方是在權衡 exploration 和 exploitation 的比例。如果只仰賴隨機性，則程式需要展開更多的節點，以時間換取空間。但是

Figure 3: 搜尋樹



因為限時 10 秒，所以勢必要加入更多 exploitation 的成份。原本有考慮是否要針對現有的「必勝」棋譜去做匹配，考慮複雜度的情況，是可以負荷的，但是當我們完成「naive」版本的 MCTS 時，我們就知道不需要做了。參考圖 4，如果對照一下常見棋譜，到第八步以前是所謂的「溪月」開局[7]。也就是說其實光是只靠 exploration 就可以計算出良好的位置，如果在加上更多 domain knowledge 的 exploitation，那更是如虎添翼。因此後來就不打算去匹配棋譜。

但是當 exploitation 成份越來越多時，情況就會變得如圖 5。也就是說程式過度著重策略，而忽略了探索導致出現非常保守的局面。而且我們還發現，若是在 Simulation 階段使用 exploitation，則節點展開越深，exploitation 影響力越低。從直觀來說，很顯然展開越多，則探索 (exploration) 越多；就計算而言，展開越深則策略的權重影響更小，因為很多權重小的和可能大過一個大權重的。

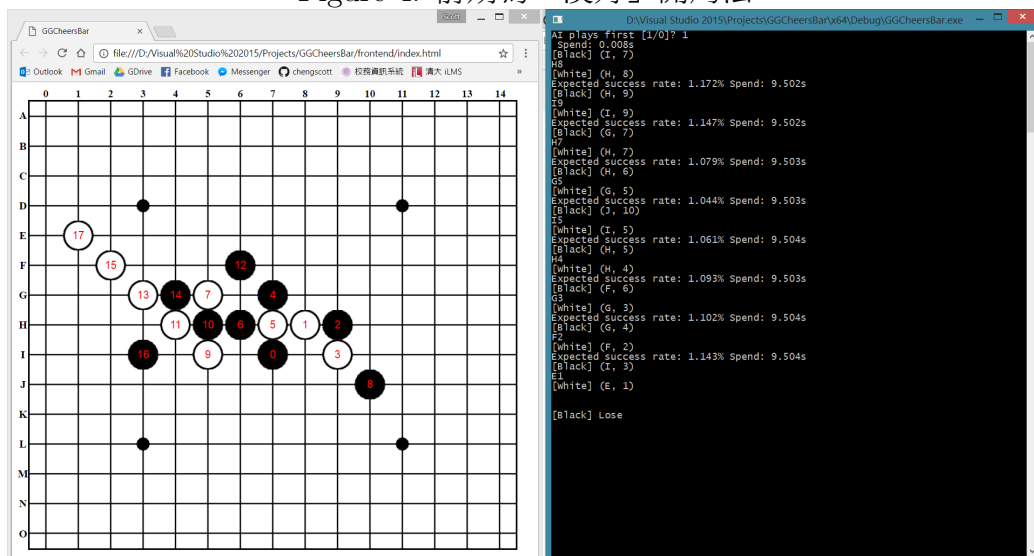
再不斷調整策略以後，我們最終的版本是在 Selection 部份加強 exploitation，而 Simulation 則側重 exploration，讓 MCTS 有更多探索的可能性。最終的這個版本我們則稱它「Achilles」，因為他的策略就如同阿基里斯的後腳跟一樣致命。

最後我們拿同一支 AI 對弈，結果如圖 6。因為繳交期限的緣故，所以最後沒有再做更深入的探討，不過我們猜測那是納許均衡的結果，或許遊戲已經達到一種平衡。

5 效能調校

除了程式實做驗證理論以外，我們還有對演算法做效能評估（圖 7）。MCTS 四個主要階段最消耗資源的是 Backpropagation 中的計算 UCT，佔

Figure 4: 前期為「溪月」開局法

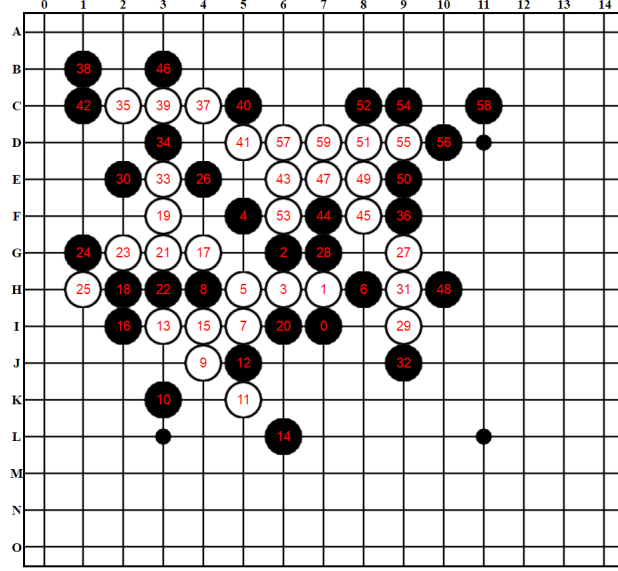


了將近九成的資源。原本打算使用一維線段樹來維護操作，降低時間複雜度，但是因為組員不熟悉此資料結構而作罷。此外，每當程式在計算時，非常仰賴 CPU 運算資源。但是組員們因為技術上的困難，對於多線程編程並不是很熟悉，因此就只能針對實做細節調校。

References

- [1] F. Xie, H. Nakhosht, and M. Müller, “A local monte carlo tree search approach in deterministic planning,” in *Proc. of Twenty-Fifth AAAI Conference on Artificial Intelligence*, San Francisco, California, August 2011, pp. 1832–1833.
- [2] “Go-moku and threat-space search,” <http://vanilla47.com/PDFs/GomokuRenjuPente/go-moku-and-threat.pdf>.
- [3] D. Knuth, “Turing award lecture,” *Communications of the ACM*, vol. 17, no. 12, p. 671, December 1974.
- [4] “Google c++ style guide,” <https://google.github.io/styleguide/cppguide.html>.

Figure 5: 過多 exploitation



- [5] C. B. Browne, E. Powley, and D. Whitehouse, “A survey of monte carlo tree search methods,” *IEEE TRANSACTIONS ON COMPUTATIONAL INTELLIGENCE AND AI IN GAMES*, vol. 4, no. 1, pp. 1–43, March 2012.
- [6] T.-Y. L. J. A. Yorke, “Period three implies chaos,” *The American Mathematical Monthly*, vol. 82, no. 10, pp. 985–992, December 1975.
- [7] T. Corporation, *Gomoku / Renju*, 1st ed. Intelligent Software, Ltd., 1983.

Figure 6: 兩支 AI 均衡態

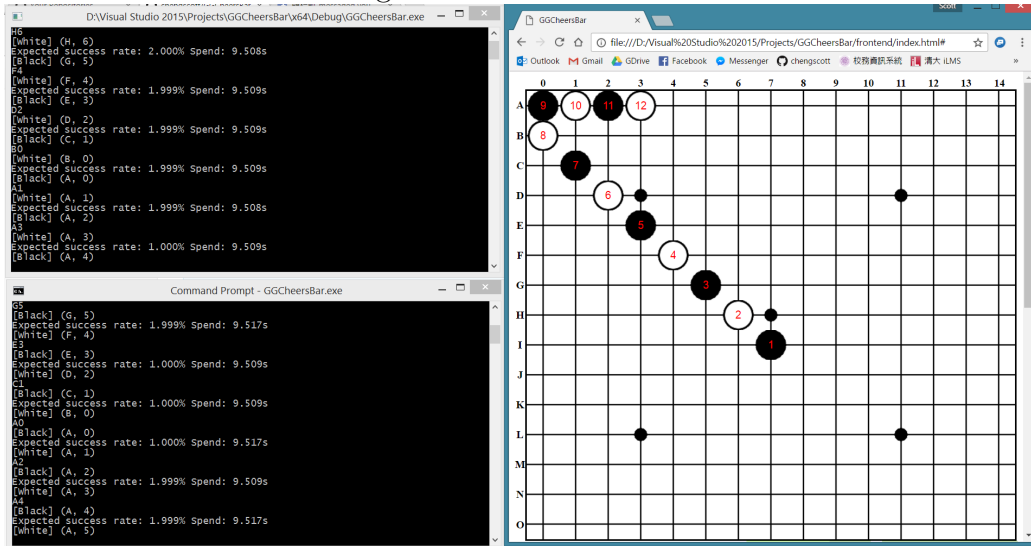


Figure 7: 效能瓶頸

