目 录

1	实验任务1
	1.1 任务提出
	1.2 国际象棋规则1
	1.3 任务分析
2	数据构成3
	2.1 样本数据
3	数据处理4
	3.1 标签分类4
	3.2 五折交叉验证(5-Fold Cross Validation)
	3.3 归一化
	3.4 高斯核: 从低维到高维的映射5
4	训练实验6
	4.1 LIBSVM6
	4.2 训练参数设置6
	4.3 训练模型
5	测试实验7
	5.1 测试样本
6	实验评价
	6.1 混淆矩阵
	6.1 ROC 曲线(Receiver Operator Characteristic Curve)
附件	牛 A 程序框图1

1 实验任务

1.1 任务提出

国际象棋的残局:黑方剩下一个王,白方剩下一个兵和一个王。(如图 1) 当给出一组数据(三个棋子的位置),预测残局的结果。

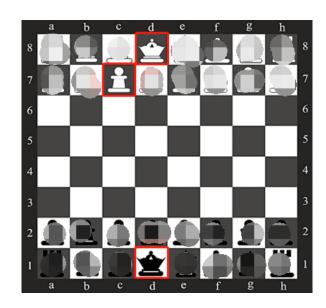


图 1 棋盘的坐标表示

1.2 国际象棋规则

以下介绍国际象棋规则,但本次实验并不需要借助这些规则,只是供给阅读这份报告的老师、同学更加了解这一部分的任务。

国际象棋的棋盘由 64 个黑白相间的八乘八网格组成,分为 1 至 8 行及 A 至 H 列。 每位玩家开局时各有 16 个棋子:一王、一后、两车、两马、两象和八兵,各具不同功能 与走法。

兵(黑白各八个):第一步只能向前走一格或者两格,以后每次只能向前走一格,不能后退。但在吃对方子时,则是位于斜前方的那格去吃,并落在那格。若前方有棋子挡住,不能往前面走。当己方的兵走到对方的底线(即最远离己方的一行)时,称为"兵的升变",此时,玩家可选择把该兵升级为车、马、象或后,但不能变王,也不能选择不变。

王(黑白各一个):是国际象棋中最为重要的棋子,王被将死即告负。走法是每次横直斜走都可以,但是每次只能走一格。吃子与走法相同。

皇后(黑白各一个):每次横直斜走都可以,但是每次可以走任意多步,是威力最大的棋子。吃子与走法相同。

相(黑白各两个):每次只能斜着走若干步。黑方的相永远在黑色格子里,白方的相永远在白色格子里,永不相遇。

马 (黑白各两个): 走"日"字。

城堡 (黑白各两个): 每次横直走,每次可以走任意多步。

棋手行棋目标是将对方的王处在不可避免的威胁之下以将死对方,也可以通过对方 自知无望、主动认输而获胜,另有相当多的情况可导致和局。

逼和:一方的王未被将军,但是移动到任意地方都会被对方将死,则此时是和局。 黑方可以利用这一条规则可以与白方逼和。

1.3 任务分析

一个王和一个兵对单王有以下两种结果:

在某些位置下,白方可以将死黑方,白方胜。在其他一些位置,黑方和白方只能是 和局。

所以可以分为两类,输入数据为三个棋子的位置坐标和标签。

该问题有数据,有标签,再来一个数据,预测它的标签。因为标签是离散值,所以,此问题为监督学习的分类问题。

我们使用 SVM 来求解划分此数据集的超平面。

给定一个特征空间上的训练数据集 $T = \{(x_1, y_1), (x_2, y_2), ..., (x_N, y_N)\}$,其中 $x_i \in R^n$, $y_i \in \{-1, +1\}$,那么支持向量机(SVM)要解决的是以下的优化问题:

找一组(w,b),满足:

最小化:
$$\frac{1}{2} \|w\|^2 + C \sum_{i=1}^N \xi_i$$
限制条件:
$$y_i (w^T \Phi(x_i) + b) \ge 1 - \xi_i$$

$$\xi_i \ge 0$$
(1-1)

即:

$$\min_{\omega,b,\xi} \frac{1}{2} w^{T} w + C \sum_{i=1}^{N} \xi_{i}$$

$$subject to \ y_{i}(w^{T} \Phi(x_{i}) + b) \ge 1 - \xi_{i}$$

$$\xi_{i} \ge 0$$
(1-2)

其中,包含第一个超参数是C,超参数(Hyperparameter)是认为指定的,下面我们会在对它进行遍历求最优解。

2 数据构成

2.1 样本数据

数据来源于 UCI 机器学习数据库。数据样本链接为: <u>Click here</u>。总样本数为 28056个,其中正样本 2796(和局),负样本 25260(白方胜).数据格式如图 2.

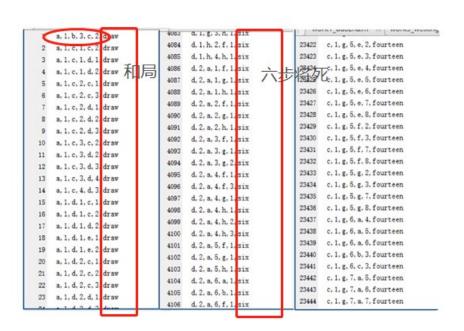


图 2 数据示例

棋盘的坐标表示(如图3):

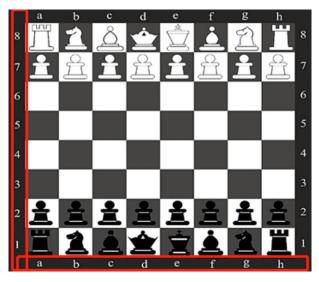


图 3 棋盘的坐标表示

标签有两类,一类代表的意思是和局,用"draw"表示。另一类是白方胜,one、two、···、fifteen 代表的是还有最快多少步可以将死黑方。在官方的文件是这样描述的: optimal depth-of-win for White in 0 to 16 moves, otherwise drawn {draw, zero, one, two, ..., sixteen}.那就是说,最后的取胜路径(16 步之内),否则,则认为是和局。

3 数据处理

3.1 标签分类

先将输入的 28056 个样本数据的标签分为正负两类,和局记为正样本,共 2796 个; 白方胜记为负样本,共 25260 个。

随后打乱数据样本。

3.2 五折交叉验证(5-Fold Cross Validation)

随机取 5000 个样本训练,其余 23056 个样本做(未知)测试。 对于 5000 个训练样本,使用五折交叉验证。(如图 4)



图 4 分集示例

把 5000 个训练样本平均分为五份,每份 1000 个,每一次用 4000 个训练数据训练, 其余用 1000 个验证。也就是说,接下来,ABCD 训练,用 E 验证;用 ABCE 训练,用 D 验证;用 ABDE 训练,用 C 验证;用 ACDE 训练,用 B 验证;用 BCDE 训练,用 A 验证. 这样将会做出五个模型,最终准确率是五个模型准确率的平均。

3.3 归一化

要对每一个特征做归一化。输入的每组位置坐标是一个六维向量,我们在程序中, 把 a 到 h 转化为 1 到 8,每个维度是从 1 到 8 的自然数。

不建议把数据直接输进去,而是对每一维的数据做归一化,

$$newX = \frac{X - mean(X)}{std(X)}$$
 (1-3)

减掉每个维度的均值,再除以每个维度的方差。这就可以做成一个均值为 0,方差为 1 的一个高斯分布。因为在实际采出来的特征中,我们并不知道特征的性质。

对训练样本取均值和方差,对训练样本和测试样本做归一化。值得注意的是,因为测试样本是未知的,所以测试样本做归一化用的也是训练样本取均值和方差。

3.4 高斯核: 从低维到高维的映射

利用核函数,将低维的线性不可分的数据,通过核函数的映射,映射到高维,可能变成线性可分的数据集。

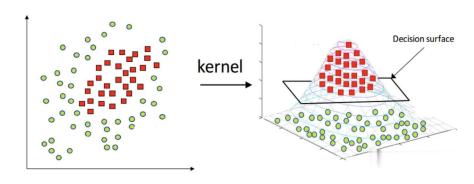


图 5 从低维到高维的映射

本实验选择高斯核函数(RBF-Radial Basis Function):

$$K(x,y) = e^{\frac{\|x-y\|^2}{2\sigma^2}} = e^{-\gamma \|x-y\|^2}$$
 (1-4)

其中,核的超参数是 σ ,令 $\gamma = -\frac{1}{2\sigma^2}$ 。 γ 为本实验中第二个需要优化的超参数。

4 训练实验

4.1 LIBSVM

LIBSVM是台湾大学林智仁(Lin Chih-Jen)教授等开发设计的一个简单、易于使用和快速有效的SVM模式识别与回归的软件包。该软件对SVM提供了很多的默认参数,利用这些默认参数可以解决很多问题。我们可以通过设置一下参数来训练获得一些超参数和模型。

4.2 训练参数设置

我们利用libsvmtrain()函数返回训练好的SVM分类器模型,参数设置如下:

训练参数设置:

Svmtrain(yTraining, xTraining, cmd)

其中,yTraining 是真实的标签值,xTraining 是输入训练样本,cmd 为训练参数配置量,我们选择的 cmd 训练参数为:

-s svm 类型:	0 - C-SVC
-t 核函数类型:	2 - RBF(径向基)核函数
-c cost: 设置 C-SVC 的参数	CValue
-g r(gamma): 核函数中的 gamma 函	GammaValue
数设置	
-v n: n-fold 交互检验模式, n 为	-v 5 - 5fold 交互检验模式
fold 的个数	

设置超参数的区间范围,遍历区间,在 $C \in \left[2^{-5},2^{15}\right]$, $\gamma \in \left[2^{-15},2^{3}\right]$ 上做搜索和遍历,每隔两个幂次数取一个值,求最大的识别率,以及以及最大识别率下的C和 γ ,在选出一组最大识别率下的C和 γ 后,再在那个 (C,γ) 的周围框出一个为 10*10 的邻域,再把

这个邻域做细分,再遍历,选出一个更优的一组C和 γ 。

4.3 训练模型

当确定最优的超参数 C 和 γ 后,再把所有训练数据(5000 个)放进去,做一个最后的训练,训练出一个模型。

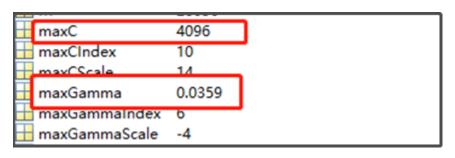


图 6 训练后获得超参数

5 测试实验

5.1 测试样本

输入 23056 个测试样本(xTesting)做测试,用预测值(yPred)和真值(yTesting)做比较,得出识别率。0表示全部不识别,1表示全部识别。

```
optimization finished, #iter = 329430

nu = 0.024624

obj = -374832.583919, rho = 61.554409

nSV = 208, nBSV = 80

Total nSV = 208

Accuracy = 99.4015% (22918/23056) (classification)
```

图 7 测试实验结果

其中,#iter 为迭代次数, rho 为判决函数的偏置项 b,决策函数 wx+b 中的常数项 b=6.2863.

支持向量: 288 个,其中 208 个正样本,80 个负样本。只有支持向量对最后算 $w^T\Phi(x_i)+b$ 有贡献,训练样本为 5000 个,最后得到的 288 个支持向量占不到 $\frac{1}{10}$,因为 支持向量是寻找规律的东西,如果支持向量大于 $\frac{1}{10}$,如果支持向量特别多,接近 $\frac{1}{2}$ 的话,

那么该模型是不可用的。因为每次打乱的不一样, 所以每次跑出来的结果也略微有区别。

6 实验评价

6.1 混淆矩阵

对于一个系统好不好,不能脱离实际条件,而只看识别率。一般应该用混淆矩阵来 衡量。通过实验的结果我们可以得到混淆矩阵如下:

表 6.1 混淆矩阵(个数):

其中, TP(truePositive)是将正样本识别为正样本的数量或概率; FP(falsePositive)是将负样本识别为正样本的数量或概率。TN 是将负样本识别为负样本的数量或概率。FN 是将正样本识别为负样本的数量或概率。

百分比表示如下:

 预测

 实际
 正样本
 负样本

 97.96%(TP)
 2.04%(FN)

 负样本
 0.44%(FP)
 99.56%(TN)

表 6.2 混淆矩阵(概率/百分数)

6.1 ROC 曲线(Receiver Operator Characteristic Curve)

系统的性能可以用唯一的数来表示,这个数叫做等错误率(Equal Error Rate),我们以 FP 为横坐标, TP 为纵坐标,可以画出 ROC 曲线,同时做出 EER 直线,如图 8:

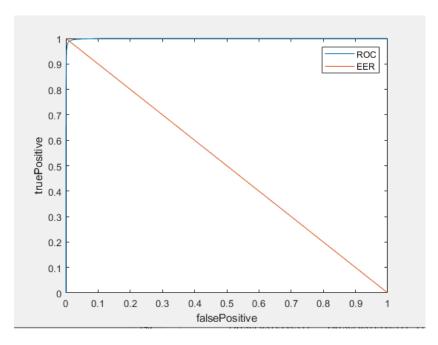


图 8 ROC 和 EER

交点是 FN(将负样本识别为负样本的数量或概率)和 FP(将负样本识别为正样本的数量或概率)相等时的错误率(因为 FN=1-TP),当 EER 越接近于 0。系统性能越好,因为预测对了更多的真的正值。

也可以采用第二种评判方法: Area Under Curve, 即在 ROC 曲线下,与坐标轴围起来的面积越大,则系统越好。

由此可见, 我们的系统性能是比较可靠的。

附件 A 程序框图

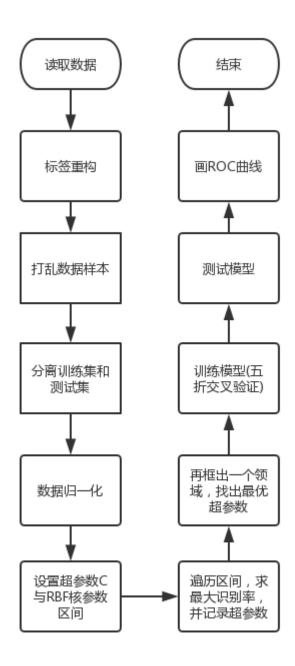


图 9 程序框图