TCG Project 3: NoGo

李杰穎 110550088

November 28, 2022

1 MCTS

Monte-Carlo Tree Search (MCTS) 為一種搜尋演算法,透過 UCT 公式 (Equation 1) 進行 Selection,再從 selection 到的節點進行 expansion 和 simulation,最後再透過 simulation 的結果 backpropagation 到路徑上各個節點。以上的步驟稱為一個 iteration,我們可以透過改變 iteration的次數,控制 MCTS 執行的時間,此種特性使 MCTS 在許多有限制總思考時間的遊戲如 Go 和本次作業的 NoGo 成為一個非常適合的搜尋演算法。

值得注意的是,MCTS 最終在挑選最佳的下一步時,是挑選探訪過最多次的節點。

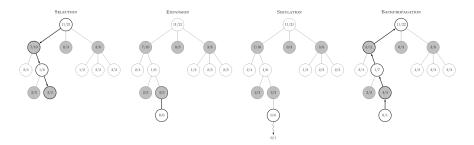


Figure 1: Monte-Carlo Tree Search

$$\frac{w_i}{n_i} + c\sqrt{\frac{\ln N_i}{n_i}} \tag{1}$$

在本次作業中,我將每步的計算時間設為 1.5 秒,且每步最多執行 13500 個 iteration,後者的設定是避免在終局的時候搜尋過久,可能會導致 TLE 的問題。而 UCT 的 c 我則參考 [1],將其設為 0.75。

在本章中,為了實驗的快速進行,我先將每步的計算時間設為 0.1 秒。而後使用 Parallel MCTS 時,則會設為前述所提到的 1.5 秒。

以下為實驗數據皆為雙方各執黑執白 10 場,總共 20 場比賽的對戰結果:

Table 1: Non-parallel MCTS,每一步思考時間為 0.1 秒的實驗結果

	執黑	執白	總勝場	勝率
Random	10	10	20	100 %
Weak	8	7	15	75~%
Strong	0	0	0	0%

2 Parallel MCTS

Parallel MCTS, 我参考了 [2], 文中提到四種 parallelization 的技術中, root parallelization 的效果最好,且實作也簡單。故在編寫 parallel MCTS 的程式碼時,即採用 root parallelization 的技術。

Root parallelization 的概念大致如下:每個 thread 都會進行獨立的 MCTS,不受其他 thread 的影響,而在最後決定 best action 時,則將各個 thread 的結果合併,挑出各個樹加起來探訪最多次的節點。

Parallel MCTS 的實驗結果如下, thread 的個數為 4, 每步的計算時間為 0.1 秒:

Table 2: Parallel MCTS,每一步思考時間為 0.1 秒、thread 個數為 4 的實驗結果

	執黑	執白	總勝場	勝率
Random	10	10	20	100 %
Weak	9	10	19	95~%
Strong	1	0	1	5%

可以發現在相同執行時間的情況下,與 weak 和 strong player 對戰的勝率皆有提升。

最後,我將每步的計算時間設為 1.5 秒,而跟 strong player 對戰 20 場的結果如下:

Table 3: Parallel MCTS,每一步思考時間為 1.5 秒、thread 個數為 4 的實驗結果

	執黑	執白	總勝場	勝率
Strong	9	6	15	75%

可以發現勝率達到了 75 %

3 未來展望

本次作業中,我並沒有嘗試 RAVE 這個技巧,在 [1] 有提到綜合 MCTS 及 RAVE 的 AI 與只有 MCTS 的 AI 進行對戰的勝率高達 99.8 %。或許可以多加嘗試。

另外,我也沒有將總思考時間完美的控制在40秒左右,這點也是未來可以改進的方向。

References

- [1] 佘博玄 and 吳毅成, "禁圍棋程式設計與研究," http://hdl.handle.net/11536/73344, 2013. [Online]. Available: https://ir.nctu.edu.tw/handle/11536/73344.
- [2] Y. Soejima, A. Kishimoto, and O. Watanabe, "Evaluating root parallelization in go," *IEEE Transactions on Computational Intelligence and AI in Games*, vol. 2, no. 4, pp. 278–287, 2010. DOI: 10.1109/TCIAIG. 2010.2096427.