# **Deep Blue**



Knowledge Engineering & Machine Learning in Games

**Vortrag von Olexandr Savchuk** 



## Übersicht



- Grundlagen der Schachcomputer
- Architektur
  - Allgemeiner Aufbau
  - Schachchips
- Algorithmen
  - Softwaresuche
  - Parallele Suche
- Erweiterte Elemente
- Performanz
- Schluss



## Grundlagen der Schachcomputer



- Grunddesign von C. Shannon (1949)
  - Drei Hauptkomponenten
    - Zuggenerator
    - Evaluierungsfunktion
    - Suchkontrolle
  - Minimax-Suche
- Erweiterungen bis in die 1970er
  - Slate and Atkin's Chess 4.5
    - Quiescence search
    - Alpha-beta pruning algorithm
    - Lazy evaluation



## Grundlagen der Schachcomputer



- Quiescence search
  - Löst das Horizontproblem
  - Sucht bei "interessanten" Positionen tiefer
- Alpha-beta pruning
  - Betrachte nicht alle möglichen Reaktionen
  - Verwerfe einen schlechten Zug, sobald eine effektive Reaktion gefunden wurde
  - Wichtig: Suchbaum muss "best-first" angeordnet sein
- Lazy evaluation
  - Annäherung an die Evaluierungsfunktion in vielen Fällen ausreichend und wesentlich schneller



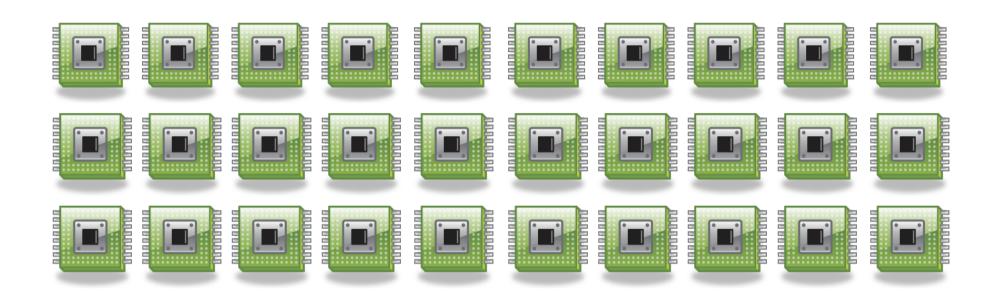
## Übersicht



- Grundlagen der Schachcomputer
- Architektur
  - Allgemeiner Aufbau
  - Schachchips
- Algorithmen
  - Softwaresuche
  - Parallele Suche
- Erweiterte Elemente
- Performanz
- Schluss



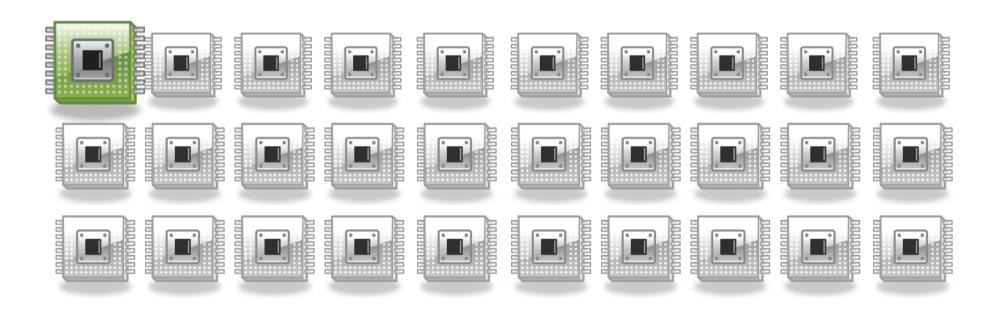




- Basiert auf einem IBM RS/6000 System
- 30 RS/6000 Einheiten, verbunden durch Micro Channel Bus



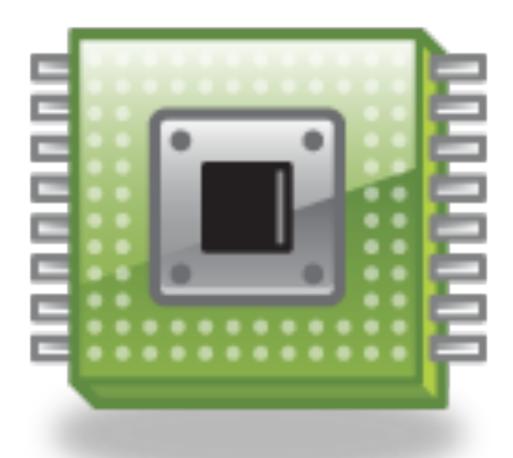




■ Ein *Master Node*, 29 *Worker Nodes* 



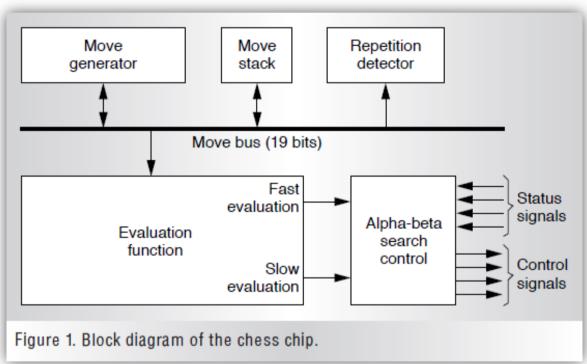




16 Schachchips auf jedem Node







16 Schachchips auf jedem Node

- Vier Elemente auf Chip:
  - Zuggenerator
  - Evaluierungsfunktion
  - Suchkontrolle
  - Smart-move stack



## Zuggenerator



- 8x8 Array von kombinatorischer Logik
  - ca. 52400 Gatter
- Jede Zelle beinhaltet:
  - Find-victim transmitter
  - Find-attacker transmitter
  - Receiver
  - Distributed arbiter
- Verschiedene Züge durch Beschalten der Elemente

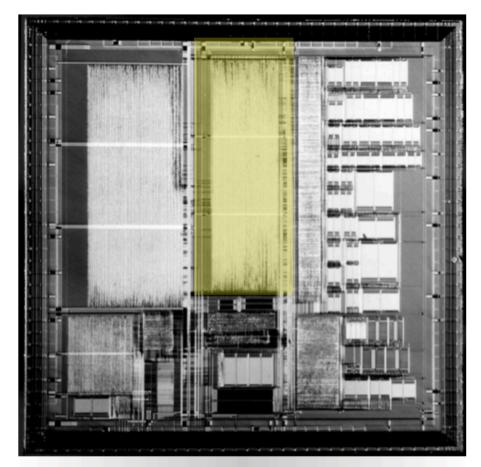


Figure 2. Die photo of the chess chip.



## **Zuggenerator: Beispiel**



- Alle Angreifer aktivieren den Find-victim Transmitter
- Es wird abgestimmt, welches Ziel angegriffen wird
  - Receiver der Ziele versenden "Treffersignale" an den Arbiter
  - Arbiter wählt das höchstwertige Ziel aus
- Das gewählte Ziel aktiviert den *Find-attacker Transmitter* 
  - Auf die gleiche Weise wird der niedrigwertigste Angreifer ausgesucht
- Wenn Angreifer und Ziel feststehen, ist ein Zug generiert



## Zuggenerator



- Bereits generierte Züge werden maskiert und nicht erneut generiert
- Andere Generationsmodi werden unterstützt
  - Schachgebot
  - Schachabwehr
  - **-** ...
- Erkennt bedrohte Figuren



## **Evaluierungsfunktion**



- ■66000 Gatter (ohne RAMs und ROMs)
- Zwei Hauptelemente:
  - Schnelle Evaluation
  - Langsame Evaluation
- Gewichte der Elemente anpassbar

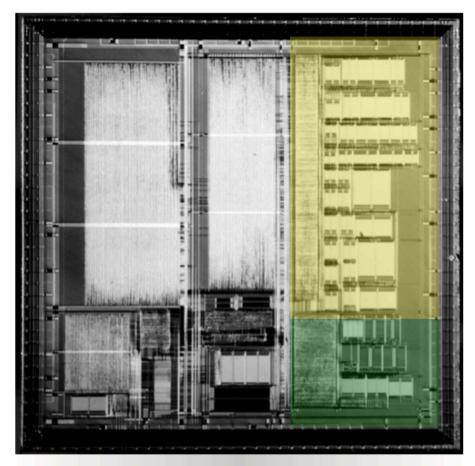


Figure 2. Die photo of the chess chip.



### **Schnelle Evaluation**



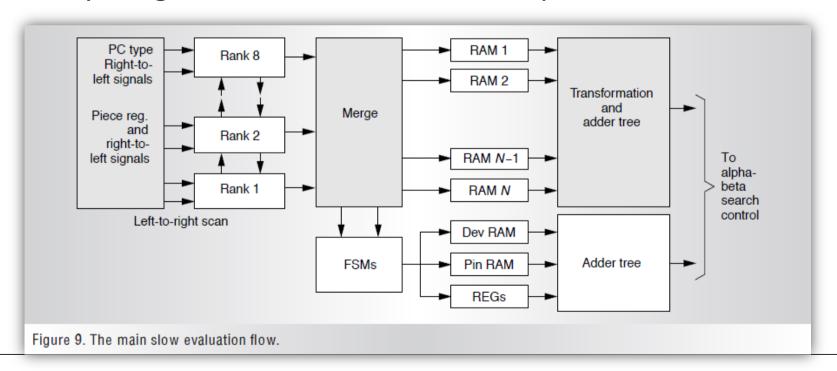
- Wird in einem Zyklus berechnet
- Piece placement table
  - Werte von Figuren auf ihren Feldern
- Game phase control
  - Boni/Mali abhängig von der Spielphase
- King-and-pawn array
  - Erkennung von Freibauern und dazugehörigen Zuständen
- Engdame logic and ROMs
  - Diverse Logik zur Erkennung von Endspielsituationen



## **Langsame Evaluation**



- Wird selten gebraucht
- "This chess evaluation function probably is more complicated than anything ever described in the computer chess literature" <sup>2</sup>





#### Suchkontrolle



- Implementiert einen *minimum-window alpha-beta search*
- Unterschied zum "klassischen" Alpha-Beta:
  - Kein Alpha-Beta Stack
  - Kann nur bestimmen, wie eine Position im Vergleich zu einem Testwert steht
- Ungewöhnlicher Element: low-pass filter
  - Letzter Wert der langsamen Evaluation als Filterwert



### **Smart-move stack**



- Besteht aus dem *Move Stack* und *Repetition Director*
- Repetition Director erkennt wiederholende Züge sowie Züge, die zu Wiederholungen führen



## Übersicht



- Grundlagen der Schachcomputer
- Architektur
  - Allgemeiner Aufbau
  - Schachchips
- Algorithmen
  - Softwaresuche
  - Parallele Suche
- Erweiterte Elemente
- Performanz
- Schluss



## Suchalgorithmus



- Aufteilung in Software und Hardware
- Beispiel: 12-Schichten Suche
  - Erste 4 Schichten in Software auf dem Master-Node
  - Weitere 4 Schichten in Software auf den Worker-Nodes
  - Letzte 4 Schichten in Hardware auf den Worker-Nodes
- Vorteile solcher Aufteilung:
  - Flexibilität:
    - Software kontrolliert 2/3 der Suchtiefe
    - Viele Sucherweiterungen in den Softwareschichten
  - Geschwindigkeit:
    - Hardware berechnet >99% aller Positionen



#### Softwaresuche



- Implementierung des Alpha-Beta Algorithmus
- Erweiterung der Suche entlang der forced move Pfade
- Dual Credit Algorithm
  - Suchpfad sammelt credit auf (für beide Seiten)
  - credit wird für Erweiterung der Suchtiefe "eingelöst"
  - credit wird für unterschiedliche Beobachtungen im Suchpfad vergeben, zum Beispiel:
    - Einer oder wenige Züge sind signifikant besser als alle Anderen
    - Bedrohung des Schachs oder Schachmatts
    - Ermöglichung guter neuer Züge
    - **-** ...



#### Hardwaresuche



- Sehr schnell
- Relativ einfach im Vergleich zur Softwaresuche
- Gesteuert durch die Suchkontrolle auf den Schachchips
- Software kann einige Parameter ansteuern:
  - Suchtiefe
  - Anzahl der Schachmatt-Züge für beide Seiten
  - Anzahl der singulären Schachgebot-Züge
  - Flags, die Sucherweiterungen in bestimmten Situationen erlauben
  - ...



## Übersicht



- Grundlagen der Schachcomputer
- Architektur
  - Allgemeiner Aufbau
  - Schachchips
- Algorithmen
  - Softwaresuche
  - Parallele Suche
- Erweiterte Elemente
- Performanz
- Schluss



## Eröffnungsbuch



- Erstellt per Hand vom Großmeister Joel Benjamin
- 4000 Positionen
- Alle vom Deep Blue durchgerechnet
- Erweiterungen vor dem Spiel durch ein *Override book* möglich



### **Erweitertes Buch**



- Großes Datenbank der Positionen aus Großmeisterspiele
  - Ca. 700.000 Spiele verarbeitet
- Beeinflusst die Auswertung einzelner Züge
  - Wie oft ein Zug gespielt wurde (absolut und relativ)
  - Wie stark die Großmeister waren, die den Zug verwendet haben
  - Ergebnisse des Zuges
  - Kommentare zu den Züge
- Manchmal sogar Züge aus dem erweiterten Buch direkt spielbar



## Endspieldatenbanken



- Alle Positionen mit 5 oder weniger Spielfiguren und auserwählte Positionen mit 6 Figuren
- Stehen der Software zur Verfügung
  - Positionen mit 4 oder weniger sowie einige mit 5 auf den einzelnen Festplatten der Nodes dupliziert
  - Andere Positionen zentral von einem RAID allen Nodes verfügbar
- Simple Werte zu allen Positionen gespeichert (win-lose)



## Übersicht



- Grundlagen der Schachcomputer
- Architektur
  - Allgemeiner Aufbau
  - Schachchips
- Algorithmen
  - Softwaresuche
  - Parallele Suche
- Erweiterte Elemente
- Performanz
- Schluss



### **Performanz als Rechner**



- 30 RS-6000 Nodes
  - P2SC Prozessoren (28x 120Mhz, 2x 135MHz), 1GB RAM, 4GB HDD
  - OS: AIX® 4.2
- Sehr spezialisierte Hardware
  - Ein Schachchip berechnet bis 2.5 Millionen Positionen pro Sekunde
  - Auf einem "normalen" Computer: 40.000 Instruktionen pro Position
  - 100.000 MIPS
- Vergleich:
  - 1997, PowerPC 750: 88 MIPS @ 233MHz
  - 2010, Intel Core i7 i980EE: 147.600 MIPS @ 3.3GHz



## Performanz als Schachspieler



- Erste Spiele mit einem Chip (Deep Blue Jr., 1997)
  - 7% bis 14% der möglichen Suchgeschwindigkeit
  - Alle 10 Spiele gegen kommerzielle Schachprogramme gewonnen
  - Bei weiteren 30 Spielen: 95% Siege
- Deep Blue Jr. gegen die Großmeister (Elo-Zahl 2500)
  - 3-zu-1 Verhältnis
  - Somit Wertung von 2700 unter den 10 besten Spielern der Welt
- Spiel gegen Kasparow (Elo 2815)
  - Sieg mit 3.5 2.5
  - Elo-Zahl von Deep Blue: ca. 2875.



#### **Schluss**



- Deep Blue war der schnellste Schachcomputer, der jemals gegen einen Großmeister gespielt hat
  - 200.000.000 Positionen pro Sekunde
- Heutzutage:
  - Fokus von der Hardware auf die Software versetzt
  - Geringere Suchgeschwindigkeit
    - Deep Fritz vs. Kramnik (2006), "nur" 8.000.000 Positionen/Sekunde
    - Pocket Fritz 4: *HTC Touch HD*, 20.000 Positionen/Sekunde
  - Stärkere pruning-Algorithmen und weitere Verbesserung der Heuristiken





### Vielen Dank für die Aufmerksamkeit!

## Fragen?



## Quellenangabe



- Hauptquellen:
  - 1: **Deep Blue** (M. Campbell, A. J. Hoane Jr, F. -h. Hsu)
  - 2: **IBM's Deep Blue Chess Grandmaster Chips** (Feng -hsiung Hsu), *IEEE Micro* 19(2):70-81
- Zusätzliche Quellen:
  - The Alpha-Beta Heuristic (AIM-030) (Edwards, D.J. and Hart, T.P., Massachusetts Institute of Technology)
  - A Brief History of RISC, the IBM RS/6000 and the IBM eServer pSeries (IBM, http://www-03.ibm.com/ibm/history/documents/pdf/rs6000.pdf)
  - Overclock3D Synthetic Benchmarks (http://www.overclock3d.net/reviews/cpu\_mainboard/intel\_980x\_gulftown/4)

