機械学習を用いた麻雀戦術モデルの構築

1 はじめに

近年,機械学習や深層学習の手法に基づく,ゲームをプレイする人工知能 (Artificial Intelligence, AI) プログラムが数多く開発されている。本研究では,不完全情報ゲームの 1 種である麻雀を対象とする.

麻雀では、あるプレイヤが捨てた牌の種類や順番などから、プレイヤが現在手持ちにしている牌の状態の予測が可能である。この予測は戦術構築の際に重要であり、一般的に上級者ほど予測精度は高いと考えられる。水上らの研究 [1] では、ロジスティック回帰と線形回帰を用いたモデルが人間の上級者と同程度の予測精度を得ているが、モデルの単純さや特徴量の設計などの面から、局面中の複雑な特徴を十分に捉えて予測しているとはいえない。青野らの研究 [2] では Recurrent Neural Network (RNN) の一種である Long Short-Term Memory (LSTM) によるニューラルネットワークモデルを用いて、捨てた牌の時系列的な特徴を捉えることで予測精度を向上させていたが、精度が十分では言えない。

本研究では、ViT [3] を参考にして、Tranformer のエンコーダー部分を利用してモデルを提案し、捨てた牌間の関係性を捉えることで予測精度の向上を試みる.

2 麻雀とは

以下に麻雀のゲーム進行と用語について説明する. 麻雀は4人のプレイヤによってプレイされるゲームである.1ゲームは局と呼ばれる単位によって区切られている.局のはじめに、各プレイヤはそれぞれ13枚の牌を手持ちにしており、1枚手持ちに加えると、1枚手持ちから捨てる行為を繰り返すことで牌を替えていく.牌の組み合わせで三枚の組4セットと二枚の組1セットという特定の条件を満たすことでアガリとなり、アガったプレイヤが点を得て局が終了する.局を複数回(通常8回程度)繰り返すことで1ゲームが終了する.終了時に最も得点の多いプレイヤの勝利となる.また、局の最中、プレイヤは他プレイヤがどのような牌を手持ちにしているか直接知ることはできず、この点から麻雀には不完全情報ゲームである.

鳴き

他プレイヤが捨てた牌を利用して自身の手持ち牌 をアガリへ近付ける行為である.

テンパイ

アガリの一つ前の状態. 他プレイヤの捨てた牌や鳴いた牌の情報などから手持ち牌がテンパイ状態であるかの予測をテンパイ予測と呼ぶ.

・リーチ

手持ち牌がテンパイしている場合, リーチをかけることで得点は増える, しかしリーチをかけると アガリ牌以外の牌は全部捨てなければならない.

• シャンテン数

テンパイまで必要な有効牌の数はシャンテン数と呼ばれる. 例えば、テンパイまで後 1 枚有効牌が必要の時は 1 シャンテンと呼ばれる.

放銃

放銃とは自分の打牌に対して他家がロンしてアガ られてしまうことである. アガった人の点数は放 銃した人一人で負担するため, 損失が非常に高い.

Vision Transformer (ViT) Class Bird Ball Car ... Transformer Encoder Patch + Position Embedding * Extra learnable [class] embedding Linear Projection of Flattened Patches

図 1: ViT のモデル [3]

3 要素技術

3.1 ViT

ViT [3] ははじめて画像処理の分野で CNN を利用せず Tranformer のみでモデルを構築したものである.

ViT のモデルの構造は図 2 のように 2017 年に発表された基本的な Tranformer [4] のエンコーダー部分と同じである. Tranformer の Input をシークエンスデータとして受け取る必要があるため、二次元である画像データをパッチごとに一次元のシークエンスデータに変換したうえで、線形射影する. そのうえにシークエンスデータの先頭に [class] トークンを追加する. パッチが画像のどこにあるかを識別するために、各パッチに位置埋め込みも付与する. そして Tranformer のエンコーダー部分に入力し、[class] トークンの出力を識別器に入れることで最終的な予測を出す. Tranformer のエンコーダー部分の Multi Head Attention layer は各部分の関係性を捉えることができる.

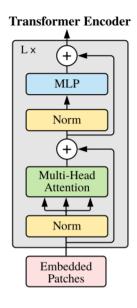


図 2: Transformer のエンコーダー部分 [4]

4 提案手法

4.1 入力データ

本研究では天鳳 [5] の 2013 年から 2015 年の牌譜をデータセットとして用いている. 牌譜から局の流れを再現して一回の打牌後の局面を入力データとして用いている. Tranformer のモデルに入力するために, まずはデータをシークエンス化しなければならない. 本研究

では一回の打牌を一つの行動としてパッチ化する. 表 1 に入力データの一つパッチの構造を示す. 前 21 次元は 今回の捨てた牌の情報で後 15 次元は今回の鳴き牌の情報である. もし今回の行動が副露してからの打牌だった場合,鳴き牌の情報を後 15 次元に入れる,副露ではない場合は 0 で埋め込む.

リーチした人のテンパイ予測の意味がないため,今回のデータはリーチしたデータを除いたデータである. リーチしたデータを除いたため,テンパイしているデータはかなり少ないため,サンプリングでテンパイしたデータを増やした.

表 1: 入力データ

情報	次元数	説明		
自風	1	自風であるか		
場風	1	場風であるか		
色	4	m p s 字		
数	9			
ドラ	1	ドラであるか		
ドラ隣	1	ドラの隣であるか		
ドラ同色	1	ドラと同じ色であるか		
赤	1	赤ドラであるか		
行動の種類	3	手出し 自摸切り 鳴き		
鳴きの種類	5	チー ポン カン		
鳴き牌の色	4	m p s 字		
ドラ	1	鳴き牌はドラであるか		
19	1	19 牌であるか		
自風	1	自風であるか		
場風	1	場風であるか		
三元	1	三元であるか		

4.2 モデル

本研究のモデルは ViT を参考にして、Tranformer のエンコーダー部分のを利用し、テンパイとシャンテン数予測モデルを構築した。今回の予測モデルは一人分の捨て牌と鳴き牌だけを入力しているが将来はプレイヤ間の牌の関係性を捉えるために 4 人分の牌を入れることを予定している。

ViTでは入力データの先頭に学習可能な [class] トークンを追加し、この [class] トークンの出力を識別器に入れることで最終的な予測を出すが、本研究のモデルでは [class] トークンを追加せず、全部のトークンの出力を識別器に入れることで予測する. 将来 4 人分の牌を

入れる時識別器が膨大になる可能性があるため、[class] トークンを使うことも検討している.

4.3 損失関数

本研究では、シャンテン予測モデルに対して、categorical crossentropy の元に、予測結果のシャンテン数とラベルのシャンテン数のシャンテン数差の平均二乗誤差を加えた。新しい損失関数を考案した。

5 実験

本研究では、Tranformer モデルに基づいて、テンパイとシャンテン数予測モデルを構築し、天鳳の牌譜を用いて、麻雀戦術モデルで Tranformer の性能を検証した.

5.1 実験 1 テンパイ予測

日本麻雀はリーチ麻雀であり、放銃の損失が高いため、日本麻雀の中に攻防転換は一番重要な戦術である。他のプレイヤの捨て牌や鳴き牌などの情報を見てテンパイしているかどうかを判断して、自分の攻防戦術を選ぶ、そのためテンパイ予測は重要なモデルであると考えられる。表 2 にテンパイ予測実験の条件を示す。シャンテン数予測実験のデータの配分は1:3.34(テンパイ:ノーテン)、class の重みは 0.75:1(テンパイ:ノーテン)とした。

表 2: 実験1の実験条件

最適化手法	Adam			
損失関数	binary crossentropy			
学習率	3×10^{-5}			
学習率減衰	3×10^{-5}			
エポック数	50			
学習データ数	780000			
テストデータ数	70000			
入力次元	24×36			

5.2 実験 2 シャンテン数予測モデル

麻雀の守りとは、危険な牌を保留し、安全な牌を捨てることである. 上級者では他のプレイヤがテンパイする前に危険な牌を先に捨てると考えられる. そのた

めテンパイするひとつ前のタイミング、いわゆる1シャンテンになったタイミングを予測することが重要であると考えられる.実験2では、Tranformerのモデルを用いて、シャンテン数予測モデルを学習して、得られた結果を従来手法を基づいて作ったLSTMのシャンテン予測モデルの結果と比較して、Tranformerの性能を検証した.表3にシャンテン数予測実験の条件とは異なるところを示す。シャンテン数予測実験のデータの配分は1:1.67:167(テンパイ:1シャンテン:2シャンテン以上)とした.

表 3: 実験2の実験条件

損失関数 2	oringinal error
学習率	5×10^{-5}
学習率減衰	5×10^{-5}

6 結果

6.1 実験 1 の結果

表 4 に実験 1 の結果を示す,0 は「テンパイしていない」を,1 は「テンパイしている」を表す.全体の正解率を維持しながら,テンパイに対して予測性能が大幅に向上した.Tranformer の性能を検証できた.

表 4: テンパイ予測モデルの実験 2 結果

	precision	recall	F値	support
0(ノーテン)	0.9587	0.9576	0.9581	62835
0(従来)	0.9364	0.9811	0.9582	83912
1(テンパイ)	06084	0.6151	0.6117	6735
1(従来)	0.6953	0.3935	0.5026	9214
acc			0.9244(0.9032)	69570
acc(従来)			0.9229(0.9010)	93126

6.2 実験 2 の結果

表 5 にテンパイ予測モデルモデルの実験結果を示す,0 は 0 シャンテンいわゆる「テンパイしている」を,1 は「1 シャンテン」を,2 はそれ以外の状態を表す.結果を見ると,テンパイと 1 シャンテンの性能が少し上がった.以上二つの実験で Tranformer の性能を検証できた.

表 5: シャンテン数予測

	precision	recall	f1	support
0(テンパイ)	0.6710	0.5229	0.5878	6735
0(従来)	0.6792	0.4795	0.5621	9214
1(1 シャンテン)	0.52700	0.4699	0.4968	19631
1(従来)	0.5424	0.4381	0.4847	26759
2(それ以外)	0.7956	0.8621	0.8275	43204
2(従来)	0.7795	0.8866	0.8296	57153
acc			0.7186(0.6210)	69570
acc(従来)			0.7174(0.6137)	93126

7 まとめと今後の課題

本研究は ViT を参考して、Tranformer のモデルに基づいて、麻雀のテンパイとシャンテン数予測モデルを構築した。従来研究の回帰モデルと LSTM 時系列モデルより精度が向上することを確かめた。

今後の課題として、一人だけではなく四人の牌を用いて、モデルの精度の向上を目指していく。そして、この麻雀に非常に合う Tranformer のモデルを用いて、他の戦術モデルを試みる。

参考文献

- [1] 水上直紀, 鶴岡慶雅. 牌譜を用いた対戦相手のモデル化とモンテカルロ法によるコンピュータ麻雀プレイヤの構築. 第 19 回ゲームプログラミングワークショップ, Vol. 2014, pp. 48–55, 2014.
- [2] 青野義樹. 機械学習を用いた麻雀戦術における状況 予測手法の提案. 大阪府立大学卒業論文, 2018.
- [3] Alexey Dosovitskiy, Lucas Beyer, Alexander Kolesnikov, Dirk Weissenborn, Xiaohua Zhai, Thomas Unterthiner, Mostafa Dehghani, Matthias Minderer, Georg Heigold, Sylvain Gelly, Jakob Uszkoreit, and Neil Houlsby. An image is worth 16x16 words: Transformers for image recognition at scale. In *International Conference on Learning Representations*, 2021.
- [4] Ashish Vaswani, Noam Shazeer, Niki Parmar, Jakob Uszkoreit, Llion Jones, Aidan N. Gomez, Lukasz Kaiser, and Illia Polosukhin. Attention is all you need, 2017.

[5] 天鳳. https://tenhou.net. 最終アクセス:2021/11/03.