

Feature set analysis for chess Elimin networks

Tesis de Licenciatura

Martín Emiliano Lombardo

Departamento de Computación
Facultad de Ciencias Exactas y Naturales
Universidad de Buenos Aires

2024



Introducción
●○○○○○○○○

Motor
○○○○○○

Feature set
○○○○○○○○○○

ЭУММ (NNUE)
○○○○○○○○

Entrenamiento
○○○○○○○○○○○○○○

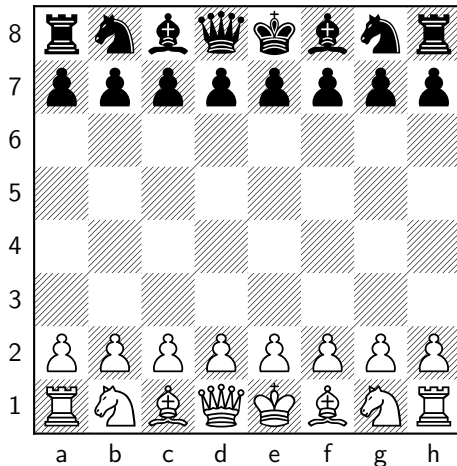
Experimentos
○○○○○○○○
○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○
○○○○○○

Conclusiones
○○○

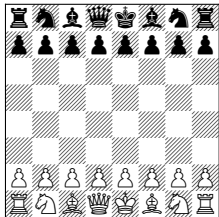
Introducción

Ajedrez

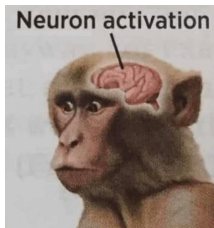
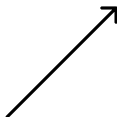
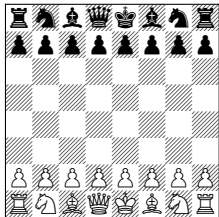
- Dos jugadores
- Suma cero



Humano vs. Computadora

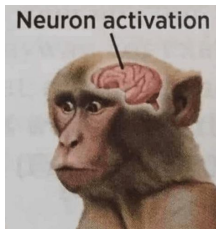
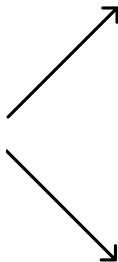
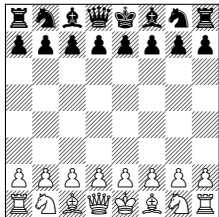


Humano vs. Computadora



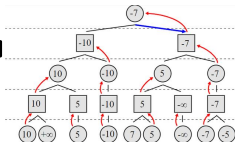
→ e2e4

Humano vs. Computadora



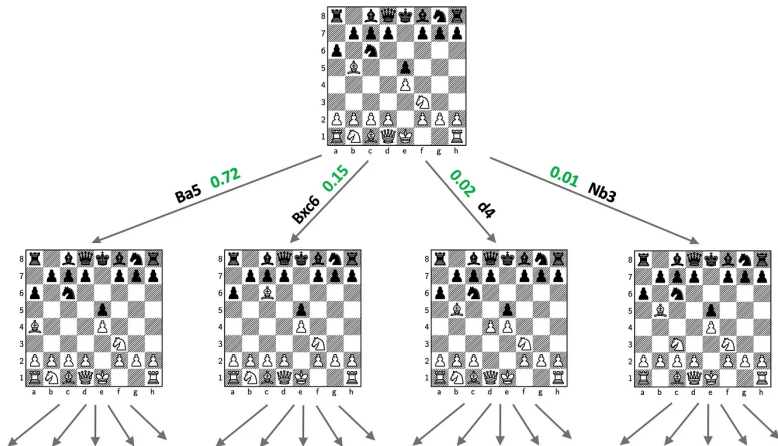
→ e2e4

Chess Engine



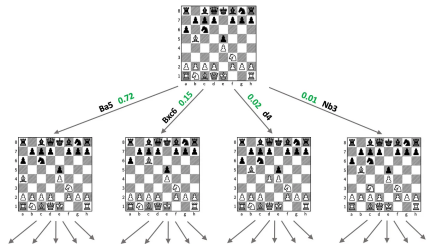
→ e2e4

Ajedrez como árbol



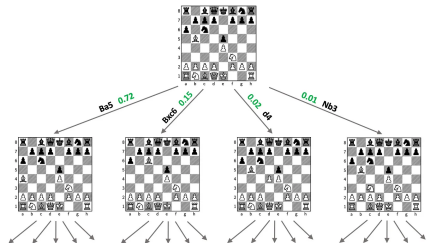
Motores de ajedrez (Chess Engines)

- Exploran el árbol de juego (Minimax, MCTS, etc.)



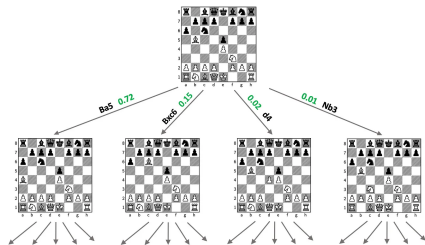
Motores de ajedrez (Chess Engines)

- Exploran el árbol de juego (Minimax, MCTS, etc.)
- Utilizan funciones de evaluación en las hojas

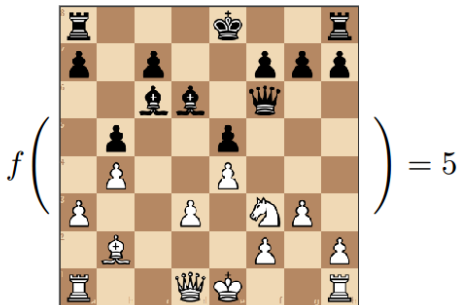


Motores de ajedrez (Chess Engines)

- Exploran el árbol de juego (Minimax, MCTS, etc.)
- Utilizan funciones de evaluación en las hojas
- La evaluación se propaga hacia arriba, según el algoritmo

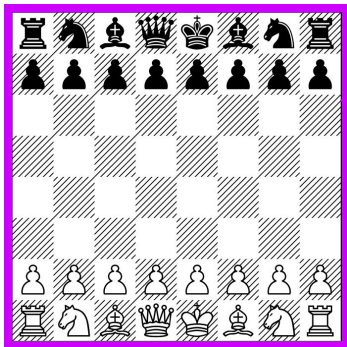


Función de evaluación o “eval”



Intentan resumir todo el subárbol en un solo número.
En general son creadas *artesanalmente*

(adelanto) Feature sets: ¿Cómo transformar la posición a un vector para usar NNs?



feature set!

$$f(?) = ?$$

Motores de ajedrez (breve historia)

- **1950s:** Se desarrollan los primeros *algoritmos* de ajedrez

Motores de ajedrez (breve historia)

- **1950s:** Se desarrollan los primeros *algoritmos* de ajedrez
- **1960s+:** Aparecen los primeros *motores de ajedrez*, lentos y débiles

Motores de ajedrez (breve historia)

- **1950s:** Se desarrollan los primeros *algoritmos* de ajedrez
- **1960s+:** Aparecen los primeros *motores de ajedrez*, lentos y débiles
- **1997** (hito): IBM DeepMind vence a Garry Kasparov en un torneo

Motores de ajedrez (breve historia)

- **1950s:** Se desarrollan los primeros *algoritmos* de ajedrez
- **1960s+:** Aparecen los primeros *motores de ajedrez*, lentos y débiles
- **1997** (hito): IBM DeepMind vence a Garry Kasparov en un torneo
- **2017 y 2018:** Google DeepMind publica AlphaGo Zero y su sucesor AlphaZero
 - se reemplaza la función de evaluación por una red neuronal

Motores de ajedrez (breve historia)

- **1950s:** Se desarrollan los primeros *algoritmos* de ajedrez
- **1960s+:** Aparecen los primeros *motores de ajedrez*, lentos y débiles
- **1997** (hito): IBM DeepMind vence a Garry Kasparov en un torneo
- **2017 y 2018:** Google DeepMind publica AlphaGo Zero y su sucesor AlphaZero
 - se reemplaza la función de evaluación por una red neuronal
- **2018:** Yu Nasu introduce las redes EUNN para Shogi

Motores de ajedrez (breve historia)

- **1950s:** Se desarrollan los primeros *algoritmos* de ajedrez
- **1960s+:** Aparecen los primeros *motores de ajedrez*, lentos y débiles
- **1997** (hito): IBM DeepMind vence a Garry Kasparov en un torneo
- **2017 y 2018:** Google DeepMind publica AlphaGo Zero y su sucesor AlphaZero
 - se reemplaza la función de evaluación por una red neuronal
- **2018:** Yu Nasu introduce las redes EUNN para Shogi
- **2020:** Stockfish 12 introduce redes EUNN en su evaluación
 - se utilizan a la par de evaluaciones artesanales

Motores de ajedrez (breve historia)

- **1950s:** Se desarrollan los primeros *algoritmos* de ajedrez
- **1960s+:** Aparecen los primeros *motores de ajedrez*, lentos y débiles
- **1997** (hito): IBM DeepMind vence a Garry Kasparov en un torneo
- **2017 y 2018:** Google DeepMind publica AlphaGo Zero y su sucesor AlphaZero
 - se reemplaza la función de evaluación por una red neuronal
- **2018:** Yu Nasu introduce las redes EUNN para Shogi
- **2020:** Stockfish 12 introduce redes EUNN en su evaluación
 - se utilizan a la par de evaluaciones artesanales
- **2024:** Stockfish 16.1 elimina todo aspecto humano de su evaluación, todo es mediante redes neuronales

Plan de la tesis

El objetivo principal es **proponer y evaluar novedosos feature sets**.

Plan de la tesis

El objetivo principal es **proponer y evaluar novedosos feature sets**. Además, **probar una técnica de entrenamiento** no convencional.

Plan de la tesis

El objetivo principal es **proponer y evaluar novedosos feature sets**. Además, **probar una técnica de entrenamiento** no convencional.

El plan de la presentación es el siguiente:

- Implementación de un motor de ajedrez clásico

Plan de la tesis

El objetivo principal es **proponer y evaluar novedosos feature sets**. Además, **probar una técnica de entrenamiento** no convencional.

El plan de la presentación es el siguiente:

- Implementación de un motor de ajedrez clásico
- Definición y ejemplos de feature sets

Plan de la tesis

El objetivo principal es **proponer y evaluar novedosos feature sets**. Además, **probar una técnica de entrenamiento** no convencional.

El plan de la presentación es el siguiente:

- Implementación de un motor de ajedrez clásico
- Definición y ejemplos de feature sets
- NNUEs

Plan de la tesis

El objetivo principal es **proponer y evaluar novedosos feature sets**. Además, **probar una técnica de entrenamiento** no convencional.

El plan de la presentación es el siguiente:

- Implementación de un motor de ajedrez clásico
- Definición y ejemplos de feature sets
- NNUEs
- Entrenamiento de las redes

Plan de la tesis

El objetivo principal es **proponer y evaluar novedosos feature sets**. Además, **probar una técnica de entrenamiento** no convencional.

El plan de la presentación es el siguiente:

- Implementación de un motor de ajedrez clásico
- Definición y ejemplos de feature sets
- NNUEs
- Entrenamiento de las redes
- Experimentos

Introducción
○○○○○○○○○

Motor
●○○○○○

Feature set
○○○○○○○○○

ЭУМ (NNUE)
○○○○○○○

Entrenamiento
○○○○○○○○○○○○○

Experimentos
○○○○○○○
○○○○○○○○○○○○○○○○○○
○○○○○

Conclusiones
○○○

Motor

Motor de ajedrez

Para evaluar las redes NNUEs es necesario un motor de ajedrez.

Motor de ajedrez

Para evaluar las redes NNUEs es necesario un motor de ajedrez.

Buscamos construir un **motor de ajedrez clásico**, con **optimizaciones clásicas** pero **que use NNUEs** para evaluar posiciones.



Minimax

Primera idea: evalúo todas las posiciones a las que me puedo mover y elijo la mejor.

Minimax

Primera idea: evalúo todas las posiciones a las que me puedo mover y elijo la mejor.

Pero si extendemos la idea recursivamente... es el algoritmo **minimax**.

-  **Maximizing nodes:** nuestro jugador. Elige el movimiento que maximice la evaluación.
-  **Minimizing nodes:** el oponente. Elige el movimiento que minimiza la evaluación.

Minimax

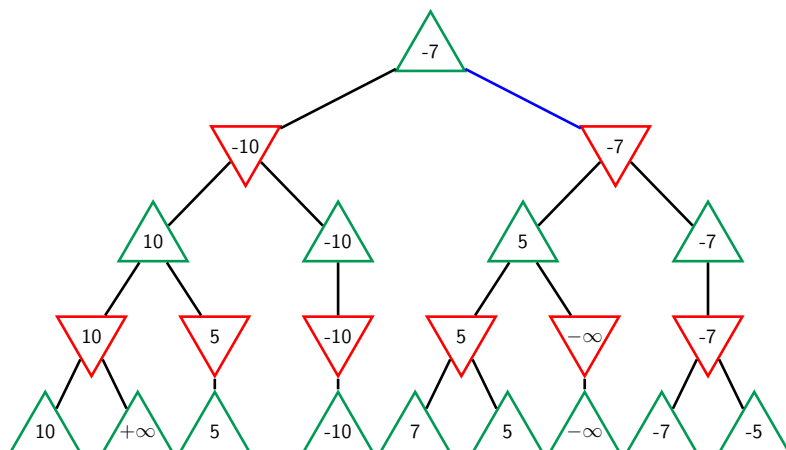


Figure: Un árbol minimax de 4 de profundidad. El “mejor” movimiento para el jugador maximizador es el que lleva a la evaluación más alta, macada en azul.

Iterative deepening

No queremos hacer minimax a una profundidad fija, si no a un tiempo fijo (100 milisegundos).

Iterative deepening

No queremos hacer minimax a una profundidad fija, si no a un tiempo fijo (100 milisegundos).

Iterative deepening es una técnica que consiste en hacer minimax a profundidades crecientes, hasta que se acabe el tiempo.

Iterative deepening

No queremos hacer minimax a una profundidad fija, si no a un tiempo fijo (100 milisegundos).

Iterative deepening es una técnica que consiste en hacer minimax a profundidades crecientes, hasta que se acabe el tiempo.

Che pero no pierdo todo el cómputo que hice en la iteración anterior?

Iterative deepening

No queremos hacer minimax a una profundidad fija, si no a un tiempo fijo (100 milisegundos).

Iterative deepening es una técnica que consiste en hacer minimax a profundidades crecientes, hasta que se acabe el tiempo.

Che pero no pierdo todo el cómputo que hice en la iteración anterior? **Si, pero...**

Optimizaciones

- Poda Alpha-beta (anim)

Optimizaciones

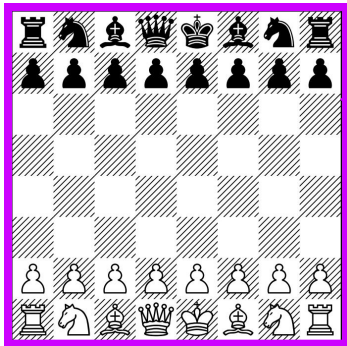
- Poda Alpha-beta (anim)
- Reordenamiento de movimientos (peor caso Minimax)
 - MVV/LVA (Most Valuable Victim/Least Valuable Attacker)
 - ↓

Optimizaciones

- Poda Alpha-beta (anim)
- Reordenamiento de movimientos (peor caso Minimax)
 - MVV/LVA (Most Valuable Victim/Least Valuable Attacker)
 - ↓
- Tablas de transposición: un caché

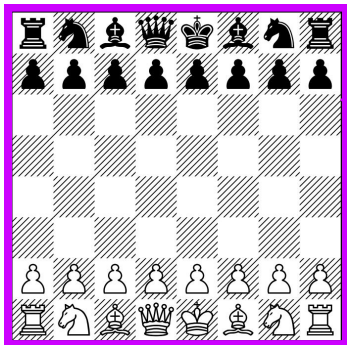
Feature set

¿Cómo transformar la posición a un vector?



$$f(?) = ?$$

¿Cómo transformar la posición a un vector?



feature set!

$$f(?) = ?$$

Definición

Un **feature set** S_P se define con un conjunto S y un predicado asociado $P(e)$, donde:

- S es un conjunto de conceptos (rol, color, celda, número, etc.).
- $P(e)$ es un predicado que determina si e está presente (o *activo*) en la posición (implícita).

Definición

Un **feature set** S_P se define con un conjunto S y un predicado asociado $P(e)$, donde:

- S es un conjunto de conceptos (rol, color, celda, número, etc.).
- $P(e)$ es un predicado que determina si e está presente (o *activo*) en la posición (implícita).
- Cada elemento en S_P es un *feature*.

Definición

Un **feature set** S_P se define con un conjunto S y un predicado asociado $P(e)$, donde:

- S es un conjunto de conceptos (rol, color, celda, número, etc.).
- $P(e)$ es un predicado que determina si e está presente (o *activo*) en la posición (implícita).
- Cada elemento en S_P es un *feature*.
- Cada *feature* es un valor en el vector de entrada, valiendo 1 si está *activo* y 0 si no.

Ejemplos de S

Información posicional:

FILES = $\{a, b, \dots, h\}$

RANKS = $\{1, 2, \dots, 8\}$

SQUARES = $\{a1, a2, \dots, h8\}$

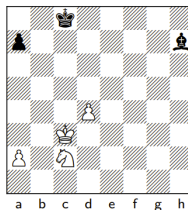
8	a8	b8	c8	d8	e8	f8	g8	h8
7	a7	b7	c7	d7	e7	f7	g7	h7
6	a6	b6	c6	d6	e6	f6	g6	h6
5	a5	b5	c5	d5	e5	f5	g5	h5
4	a4	b4	c4	d4	e4	f4	g4	h4
3	a3	b3	c3	d3	e3	f3	g3	h3
2	a2	b2	c2	d2	e2	f2	g2	h2
1	a1	b1	c1	d1	e1	f1	g1	h1
	a	b	c	d	e	f	g	h

Información sobre las piezas:

ROLES = $\{ \text{♟ Pawn, } \text{♞ Knight, } \text{♝ Bishop, } \text{♖ Rook, } \text{♕ Queen, } \text{♔ King}$

COLORS = $\{ \text{○ White, } \text{● Black}$

Ejemplo completo



	Feature set	
	$(\text{FILES} \times \text{COLORS})_P$	$(\text{FILES} \times \text{ROLES})_Q$
Active features	$\langle a, \bigcirc \rangle, \langle a, \bullet \rangle, \langle c, \bullet \rangle,$ $\langle c, \bigcirc \rangle, \langle d, \bigcirc \rangle, \langle h, \bullet \rangle$	$\langle a, \text{♙} \rangle, \langle c, \text{♔} \rangle, \langle c, \text{♚} \rangle,$ $\langle d, \text{♙} \rangle, \langle h, \text{♗} \rangle$

$P(\langle f, c \rangle)$: there is a piece in file f with color c .

$Q(\langle f, r \rangle)$: there is a piece in file f with role r .

Operación: Suma \oplus (concatenación)

Hay veces que es útil combinar información de dos *feature sets*

Operación: Suma \oplus (concatenación)

Hay veces que es útil combinar información de dos *feature sets*

S_P, T_Q : feature sets

$$S_P \oplus T_Q = (S \cup T)_R$$

$$\text{donde } R(e) = \begin{cases} P(e) & \text{if } e \in S \\ Q(e) & \text{if } e \in T \end{cases}$$

Operación: Producto \times (and)

$$S_P \times T_Q = (S \times T)_R$$

donde $R(\langle e_0, e_1 \rangle) = P(e_0) \wedge Q(e_1)$

Feature set: ALL

La codificación más natural de una posición de ajedrez

$$ALL : (SQUARES \times ROLES \times COLORS)_P$$

$$P(\langle s, r, c \rangle): \text{there is a piece in square } s \text{ with role } r \text{ and color } c$$

Feature set: ALL

La codificación más natural de una posición de ajedrez

$$ALL : (SQUARES \times ROLES \times COLORS)_P$$

$P(\langle s, r, c \rangle)$: there is a piece in square s with role r and color c

- Es pequeño: $64 \times 6 \times 2 = 768$ *features*

Feature set: ALL

La codificación más natural de una posición de ajedrez

$$ALL : (SQUARES \times ROLES \times COLORS)_P$$

$P(\langle s, r, c \rangle)$: there is a piece in square s with role r and color c

- Es pequeño: $64 \times 6 \times 2 = 768$ *features*
- Es completo: contiene toda la información de la posición

Feature set: ALL

La codificación más natural de una posición de ajedrez

ALL : (SQUARES \times ROLES \times COLORS)_P
 $P(\langle s, r, c \rangle)$: there is a piece in square s with role r and color c

- Es pequeño: $64 \times 6 \times 2 = 768$ *features*
- Es completo: contiene toda la información de la posición
- Es muy rápido computar cuáles *features* están activas

Feature set: KING-ALL ó “KA”

Los engines modernos usan variaciones del siguiente feature set.
Permite entender la posición en relación a la posición del rey:

$$\text{KING-ALL} = \text{SQUARE}_K \times \text{ALL}$$

$K(s)$: s is the square of the king of the side to move

Feature set: KING-ALL ó “KA”

Los engines modernos usan variaciones del siguiente feature set.
Permite entender la posición en relación a la posición del rey:

$$\text{KING-ALL} = \text{SQUARE}_K \times \text{ALL}$$

$K(s)$: s is the square of the king of the side to move

- Es grande: $64 \times 768 = 49152$ *features*

Feature set: KING-ALL ó “KA”

Los engines modernos usan variaciones del siguiente feature set.
Permite entender la posición en relación a la posición del rey:

$$\text{KING-ALL} = \text{SQUARE}_K \times \text{ALL}$$

$K(s)$: s is the square of the king of the side to move

- Es grande: $64 \times 768 = 49152$ *features*
- Es muy rápido como ALL

Feature set: KING-ALL ó “KA”

Los engines modernos usan variaciones del siguiente feature set.
Permite entender la posición en relación a la posición del rey:

$$\text{KING-ALL} = \text{SQUARE}_K \times \text{ALL}$$

$K(s)$: s is the square of the king of the side to move

- Es grande: $64 \times 768 = 49152$ *features*
- Es muy rápido como ALL
- Entrenarlo require un dataset más grande y lleva más tiempo (no me meto acá)

Feature sets: resumen

- S : set of concepts (roles, colors, squares, files, ranks, etc.).
- $P(e)$: predicate that defines when the feature e is present in the (implicit) position.
- S_P : a feature set. Every element in S_P is a feature. Features that satisfy P are *active*.
- $S_P \times T_Q = (S \times T)_R$ where $R(\langle e_0, e_1 \rangle) = P(e_0) \wedge Q(e_1)$
- $S_P \oplus T_Q = (S \cup T)_R$ where $R(e) = \begin{cases} P(e) & \text{if } e \in S \\ Q(e) & \text{if } e \in T \end{cases}$

Introducción
○○○○○○○○○

Motor
○○○○○

Feature set
○○○○○○○○○

ENNN (NNUE)
●○○○○○○○

Entrenamiento
○○○○○○○○○○○○○

Experimentos
○○○○○○○
○○○○○○○○○○○○○○○○○○
○○○○○

Conclusiones
○○○

ENNN (NNUE)

Introducción
oooooooo

Motor
oooooo

Feature set
oooooooooooo

EUNN (NNUE)
●●oooooooo

Entrenamiento
oooooooooooooooooooo

Experimentos
oooooooo
oooooooooooooooooooooooooooo
oooooooo

Conclusiones
ooo

EUNN: Efficiently Updatable Neural Networks

EUNN: Neural Networks

- El input es un vector one-hot generado por el *feature set*.
 - Debe tener pocos *features* activos (rala): introduce una cota superior.
- La red es una *feedforward* clásica de 3 fully connected.
 - con activaciones ClippedReLU

EUNN: La red

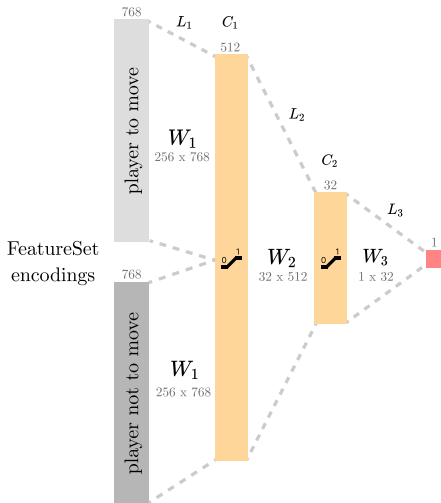
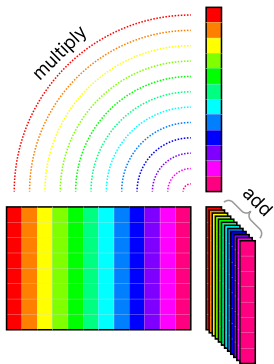
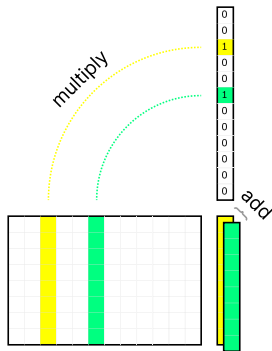


Figure: Neural network architecture with $N = 768$, $M = 256$, $O = 32$. Not to scale.

Linear layer



(a) Linear layer



(b) Linear layer with sparse inputs

Figure: Linear layer operation comparison. Figures from [18].

Concatenación de la primera capa

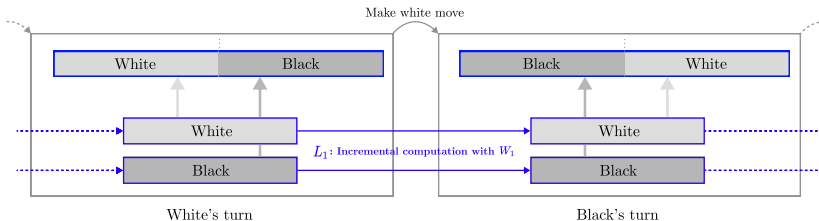


Figure: Concatenation of the first layer's output after a move is made. Inspired by a CPW figure.

EUMM: Efficient Updates

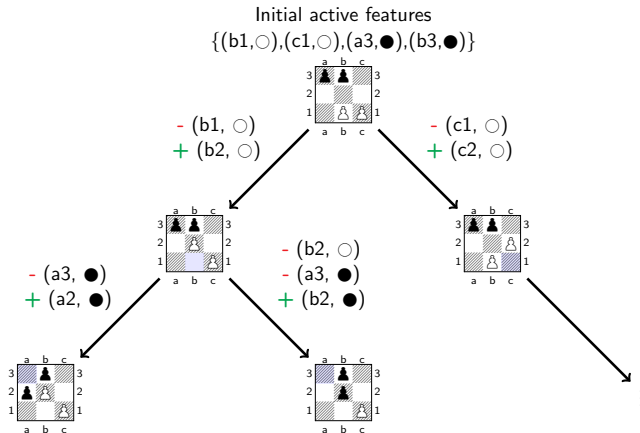


Figure: Árbol parcial de feature updates (agregados y borrados) para (SQUARES \times COLORS) (POV blanco) en un tablero simplificado 3x3 de peones.

ΕUΜM: Tradeoff

Tiempo de inferencia vs. nodos visitados.

ΣUIN: Tradeoff

Tiempo de inferencia vs. nodos visitados.

Si la red es rápida (y por lo tanto débil), se pueden visitar más nodos y llegar más profundo.

ΕUΜM: Tradeoff

Tiempo de inferencia vs. nodos visitados.

Si la red es rápida (y por lo tanto débil), se pueden visitar más nodos y llegar más profundo.

Si se tienen predicciones de mayor calidad (y por lo tanto más lento), se visitan menos nodos pero con evaluaciones más precisas.

ΕUΜM: Tradeoff

Tiempo de inferencia vs. nodos visitados.

Si la red es rápida (y por lo tanto débil), se pueden visitar más nodos y llegar más profundo.

Si se tienen predicciones de mayor calidad (y por lo tanto más lento), se visitan menos nodos pero con evaluaciones más precisas.

No es directo determinar qué resulta más fuerte.

Introducción
○○○○○○○○○

Motor
○○○○○

Feature set
○○○○○○○○○

ЭУМ (NNUE)
○○○○○○○

Entrenamiento
●○○○○○○○○○○○○○

Experimentos
○○○○○○○
○○○○○○○○○○○○○○○○○○
○○○○○

Conclusiones
○○○

Entrenamiento

Dataset

- Para entrenar estas redes se necesitan **decenas de miles de millones** de samples. Generarlo a mano es inviable.

Dataset

- Para entrenar estas redes se necesitan **decenas de miles de millones** de samples. Generarlo a mano es inviable.
- Uso el mismo dataset usado para entrenar Stockfish 16.1 (135GB, 48.4 billion)

Dataset

- Para entrenar estas redes se necesitan **decenas de miles de millones** de samples. Generarlo a mano es inviable.
- Uso el mismo dataset usado para entrenar Stockfish 16.1 (135GB, 48.4 billion)
- Cada sample se ve así:

FEN , Score , Best move
--

Dataset

- Para entrenar estas redes se necesitan **decenas de miles de millones** de samples. Generarlo a mano es inviable.
- Uso el mismo dataset usado para entrenar Stockfish 16.1 (135GB, 48.4 billion)
- Cada sample se ve así:

FEN , Score , Best move
--

- 130 GB → 2 TB → 522 GB

Métodos de entrenamiento

- 1 **Target scores** o **Score target**: Utiliza las evaluaciones del dataset como target.
- 2 **PQR**: Utiliza dos principios *razonables* para armar una función de pérdida.

Score-space a WDL-space

- **Score-space:** los scores en el dataset están entre $[-10000, 10000]$ (*centipawn* o proporcional)
- **WDL-space:** otra escala donde 0 es perder, 0.5 es empate y 1 es ganar

Score-space a WDL-space

- **Score-space:** los scores en el dataset están entre $[-10000, 10000]$ (*centipawn* o proporcional)
- **WDL-space:** otra escala donde 0 es perder, 0.5 es empate y 1 es ganar

Queremos que la red genere valores en **score-space**, pero para las funciones de pérdida es mejor usar **WDL-space**.

Score-space a WDL-space

El modelo WDL dice que el winrate se puede modelar como una función de la evaluación.

Score-space a WDL-space

El modelo WDL dice que el winrate se puede modelar como una función de la evaluación.

Los datos muestran que la función sigmoide da una buena aproximación:

$$\mathcal{W}(f(P)) = \sigma\left(\frac{f(P) - a}{b}\right) = \frac{1}{1 + e^{-\frac{f(P) - a}{b}}}$$

Score-space a WDL-space

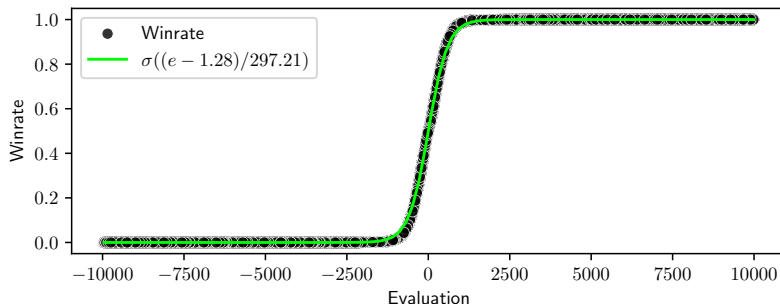


Figure: Modelo WDL ajustado a 100 million de evaluaciones en el dataset.

Score-space a WDL-space

¿Para qué WDL?

Score-space a WDL-space

¿Para qué WDL?

- Las evaluaciones están mas “cerca” en WDL-space:
 - 7500 vs 8000: 1% winrate
 - 50 vs 550 : 30% winrate

Score-space a WDL-space

¿Para qué WDL?

- Las evaluaciones están mas “cerca” en WDL-space:
 - 7500 vs 8000: 1% winrate
 - 50 vs 550 : 30% winrate
- Se puede interpolar con los resultados (no lo hago)
 - $\lambda \cdot \mathcal{W}(f(P)) + (1 - \lambda) \cdot r$

Score-space a WDL-space

¿Para qué WDL?

- Las evaluaciones están mas “cerca” en WDL-space:
 - 7500 vs 8000: 1% winrate
 - 50 vs 550 : 30% winrate
- Se puede interpolar con los resultados (no lo hago)
 - $\lambda \cdot \mathcal{W}(f(P)) + (1 - \lambda) \cdot r$
- Gradientes más chicos

Método 1: Target scores

Usamos los valores del dataset como target.

Método 1: Target scores

Usamos los valores del dataset como target.

La función de pérdida es **Mean Square Error (MSE)** con potencia 2.6.

$$\mathcal{L}(y, f(x, \mathbf{W})) = \frac{1}{N} \sum_i^N |\mathcal{W}(y_i) - \mathcal{W}(f(x_i, \mathbf{W}))|^{2.6}$$

donde...

- 1 N es la cantidad de muestras.
- 2 y son las evaluaciones objetivo.
- 3 f es el modelo.
- 4 x son los inputs (vector del feature sets).
- 5 \mathbf{W} son los parámetros del modelo.
- 6 \mathcal{W} es la función de winrate que mapea de score-space a WDL-space.

Método 2: PQR

Técnica vista en un blogpost de 2014 por Erik Bernhardsson, que se basa en dos principios:

Método 2: PQR

Técnica vista en un blogpost de 2014 por Erik Bernhardsson, que se basa en dos principios:

- 1 Para dos posiciones en sucesión $P \rightarrow Q$ observadas en el dataset, tenemos que $f(P) = -f(Q)$. Esto es porque el juego es de suma cero.

Método 2: PQR

Técnica vista en un blogpost de 2014 por Erik Bernhardsson, que se basa en dos principios:

- 1 Para dos posiciones en sucesión $P \rightarrow Q$ observadas en el dataset, tenemos que $f(P) = -f(Q)$. Esto es porque el juego es de suma cero.
- 2 Ir desde P , no a la posición observada Q , sino a una posición *random* $P \rightarrow R$, se debe cumplir $f(R) > f(Q)$ porque un movimiento random es mejor para el siguiente jugador y peor para el que hizo el movimiento.

Método 2: PQR

Técnica vista en un blogpost de 2014 por Erik Bernhardsson, que se basa en dos principios:

- 1 Para dos posiciones en sucesión $P \rightarrow Q$ observadas en el dataset, tenemos que $f(P) = -f(Q)$. Esto es porque el juego es de suma cero.
- 2 Ir desde P , no a la posición observada Q , sino a una posición *random* $P \rightarrow R$, se debe cumplir $f(R) > f(Q)$ porque un movimiento random es mejor para el siguiente jugador y peor para el que hizo el movimiento.

Se puede construir una función de pérdida que refleje la igualdad en (1) y la desigualdad en (2).

Método 2: PQR

La función de pérdida es la suma de la log-verosimilitud negativa de las inecuaciones:

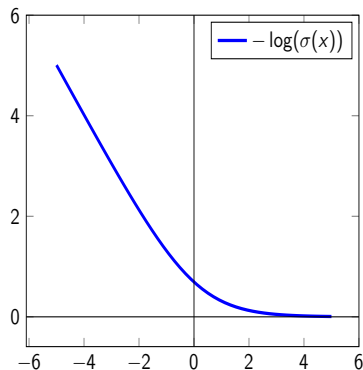
- $f(R) > f(Q)$
- $f(P) > -f(Q)$
- $f(P) < -f(Q)$

Método 2: PQR

$$\mathcal{L}(x^P, x^Q, x^R, \mathbf{W}) = \frac{1}{N} \sum_i^N -\log(\sigma(r_i - q_i)) \\ -\log(\sigma(p_i + q_i)) \\ -\log(\sigma(-(p_i + q_i)))$$

- 1 x^i son los inputs (vector del feature sets) para las posiciones $i \in \{P, Q, R\}$.
- 2 $\overline{\mathcal{W}}(x) = 2\mathcal{W}(x) - 1$ es una función que mapea de WDL-space $[0, 1]$ a $[-1, 1]$, así $\overline{\mathcal{W}}(x) = -\overline{\mathcal{W}}(-x)$.
- 3 $p_i = \overline{\mathcal{W}}(f(x_i^P, \mathbf{W}))$, $q_i = \overline{\mathcal{W}}(f(x_i^Q, \mathbf{W}))$, $r_i = \overline{\mathcal{W}}(f(x_i^R, \mathbf{W}))$.

Método 2: PQR



La función se acerca a 0 cuando x crece y se acerca a ∞ cuando x tiende a $-\infty$.

Método 2: PQR

Veamos cada uno de los términos:

- 1 $-\log(\sigma(r_i - q_i))$: Este término es chico cuando $r_i > q_i$, y grande cuando $r_i < q_i$.
- 2 $-\log(\sigma(p_i + q_i))$: Este término es chico cuando $p_i > -q_i$, y grande cuando $p_i < -q_i$.
- 3 $-\log(\sigma(-(p_i + q_i)))$: Este término es chico cuando $p_i < -q_i$, y grande cuando $p_i > -q_i$.

El término (1) sostiene la inecuación $f(R) > f(Q)$, y los términos (2) y (3) la igualdad $f(P) = -f(Q)$.

Setup

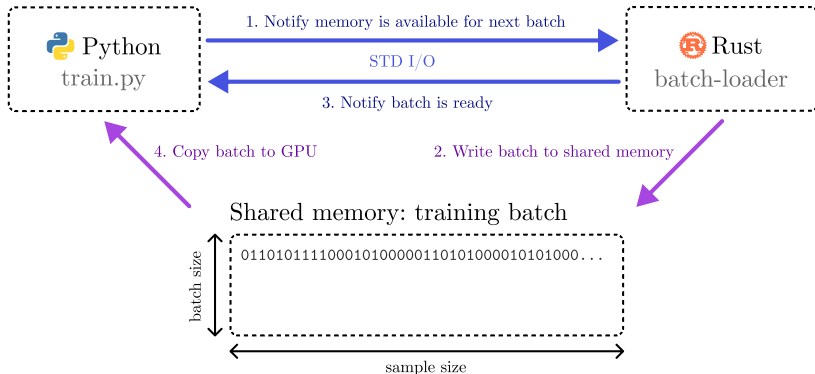


Figure: Secuencia de pasos para enviar un batch del subprocesso `batch-loader` en Rust a Pytorch.

Introducción
○○○○○○○○○

Motor
○○○○○

Feature set
○○○○○○○○○

ЭУИИ (NNUE)
○○○○○○○

Entrenamiento
○○○○○○○○○○○○○

Experimentos
●○○○○○○○
○○○○○○○○○○○○○○○○○○○○
○○○○○

Conclusiones
○○○

Experimentos

Setup de training

Recapitulando... ¿Qué hay que definir para entrenar una red?

Setup de training

Recapitulando... ¿Qué hay que definir para entrenar una red?

- **Feature set:** determina la codificación y los patrones que se pueden aprender

Setup de training

Recapitulando... ¿Qué hay que definir para entrenar una red?

- **Feature set:** determina la codificación y los patrones que se pueden aprender
- **Dataset:** datos de entrenamiento, visto anteriormente

Setup de training

Recapitulando... ¿Qué hay que definir para entrenar una red?

- **Feature set:** determina la codificación y los patrones que se pueden aprender
- **Dataset:** datos de entrenamiento, visto anteriormente
- **Arquitectura de la red:** el tamaño de cada capa; L_1 y L_2

Setup de training

Recapitulando... ¿Qué hay que definir para entrenar una red?

- **Feature set:** determina la codificación y los patrones que se pueden aprender
- **Dataset:** datos de entrenamiento, visto anteriormente
- **Arquitectura de la red:** el tamaño de cada capa; L_1 y L_2
- **Método de entrenamiento:** PQR/target scores; determina el formato de las muestras y la loss function

Setup de training

Recapitulando... ¿Qué hay que definir para entrenar una red?

- **Feature set:** determina la codificación y los patrones que se pueden aprender
- **Dataset:** datos de entrenamiento, visto anteriormente
- **Arquitectura de la red:** el tamaño de cada capa; L_1 y L_2
- **Método de entrenamiento:** PQR/target scores; determina el formato de las muestras y la loss function
- **Hiperparámetros:** learning rate, batch size, epochs, etc.

Setup de evaluación

¿Cómo evalúo el performance de una red entrenada?

Setup de evaluación

¿Cómo evalúo el performance de una red entrenada?

- **Loss** (train y val.): indica la calidad de las predicciones.
 - Permite detectar overfitting y otros problemas

Setup de evaluación

¿Cómo evalúo el performance de una red entrenada?

- **Loss** (train y val.): indica la calidad de las predicciones.
 - Permite detectar overfitting y otros problemas
- **Puzzle accuracy**: porcentaje de movimientos acertados en puzzles de Lichess.
 - Sólo hay un movimiento correcto
 - Proxy (muy malo) de la fuerza de la red

Setup de evaluación

¿Cómo evalúo el performance de una red entrenada?

- **Loss** (train y val.): indica la calidad de las predicciones.
 - Permite detectar overfitting y otros problemas
- **Puzzle accuracy**: porcentaje de movimientos acertados en puzzles de Lichess.
 - Sólo hay un movimiento correcto
 - Proxy (muy malo) de la fuerza de la red
- **Elo relativo**: la medida más común para comparar engines.
 - Se realizan torneos de 100ms por movimiento
 - El elo es calculado a partir de Ordo

Baseline: motivación

Busco fijar el setup de entrenamiento con valores razonables

Baseline: motivación

Busco fijar el setup de entrenamiento con valores razonables

- El feature set va a cambiar cada experimento

Baseline: motivación

Busco fijar el setup de entrenamiento con valores razonables

- El feature set va a cambiar cada experimento
- El dataset está fijo

Baseline: motivación

Busco fijar el setup de entrenamiento con valores razonables

- El feature set va a cambiar cada experimento
- El dataset está fijo
- El método de entrenamiento principal es *target scores*

Baseline: motivación

Busco fijar el setup de entrenamiento con valores razonables

- El feature set va a cambiar cada experimento
- El dataset está fijo
- El método de entrenamiento principal es *target scores*

Entonces queda por determinar...

- La arquitectura de la red (L_1 y L_2)

Baseline: motivación

Busco fijar el setup de entrenamiento con valores razonables

- El feature set va a cambiar cada experimento
- El dataset está fijo
- El método de entrenamiento principal es *target scores*

Entonces queda por determinar...

- La arquitectura de la red (L_1 y L_2)
- Los hiperparámetros

Baseline: hiperparámetros

Los hiperparámetros fueron seleccionados en base al trainer oficial de Stockfish:

Baseline: hiperparámetros

Los hiperparámetros fueron seleccionados en base al trainer oficial de Stockfish:

- **Learning rate:** 0.0005

Baseline: hiperparámetros

Los hiperparámetros fueron seleccionados en base al trainer oficial de Stockfish:

- **Learning rate:** 0.0005
- **Exponential decay:** 0.99

Baseline: hiperparámetros

Los hiperparámetros fueron seleccionados en base al trainer oficial de Stockfish:

- **Learning rate:** 0.0005
- **Exponential decay:** 0.99
- **Batch size:** 16384

Baseline: hiperparámetros

Los hiperparámetros fueron seleccionados en base al trainer oficial de Stockfish:

- **Learning rate:** 0.0005
- **Exponential decay:** 0.99
- **Batch size:** 16384
- **Epoch size:** 100 million

Baseline: hiperparámetros

Los hiperparámetros fueron seleccionados en base al trainer oficial de Stockfish:

- **Learning rate:** 0.0005
- **Exponential decay:** 0.99
- **Batch size:** 16384
- **Epoch size:** 100 million
 - cada epoch realiza 6104 batches

Baseline: hiperparámetros

Los hiperparámetros fueron seleccionados en base al trainer oficial de Stockfish:

- **Learning rate:** 0.0005
- **Exponential decay:** 0.99
- **Batch size:** 16384
- **Epoch size:** 100 million
 - cada epoch realiza 6104 batches
- **Epochs:** 256
 - cada run observa *25.6 billion* samples

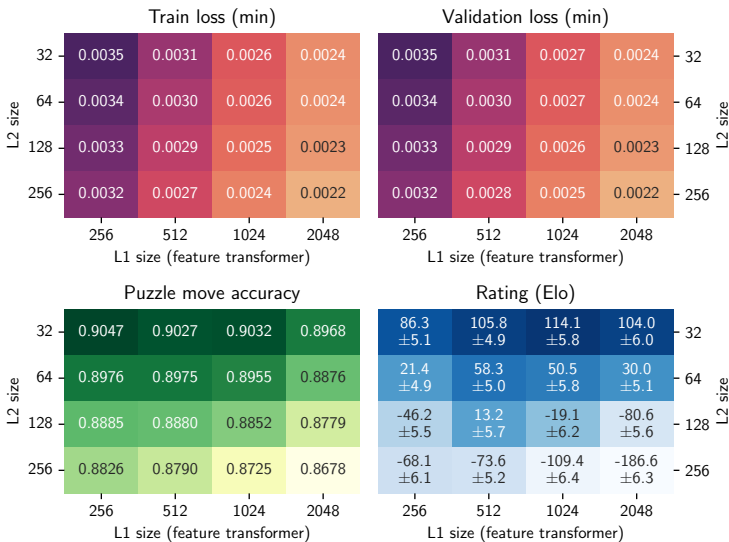
Baseline: experimento

Sólo queda buscar parámetros L_1 y L_2 razonables. Realizo una búsqueda en grilla con:

- $L_1 \in \{256, 512, 1024, 2048\}$
- $L_2 \in \{32, 64, 128, 256\}$

El feature set a utilizar es $ALL[768]$.

Baseline: resultados



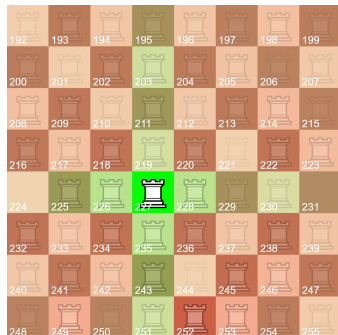
Baseline: conclusión

- **L2=32.** El performance cae dramáticamente si L2 aumenta, utilizo el más bajo.
 - Sería buena idea probar valores más chicos de L2.

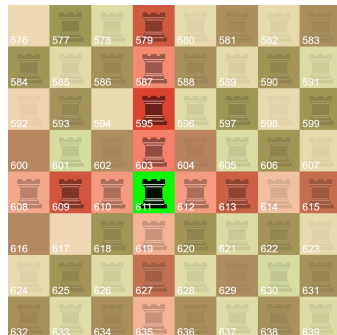
Baseline: conclusión

- **L2=32.** El performance cae dramáticamente si L2 aumenta, utilizo el más bajo.
 - Sería buena idea probar valores más chicos de L2.
- **L1=512.** Es el mejor valor para L2=64 y L2=128, y en margen de error para L2=32.
 - Además es el más rápido de entrenar.

Axis encoding: motivación



(a) ○ White



(b) ● Black

Figure: Weights of **a neuron** in the L1 layer, which are connected to features in ALL where the role is ♖ Rook. The intensity represents the weight value, and the color represents the sign (although not relevant).

Axis encoding: motivación

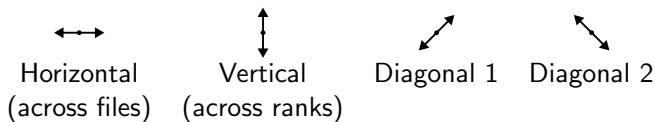
La red detecta patrones parecidos a los movimientos de las piezas.

Axis encoding: motivación

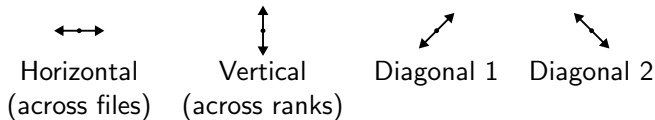
La red detecta patrones parecidos a los movimientos de las piezas.
 Para hacerle la vida más fácil a la red, propongo agregar features
 como:

“there is a ○ White ♖ Rook in the 4th rank”

Axis encoding: experimento



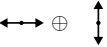


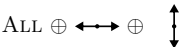


Axis encoding: experimento



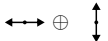

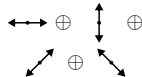
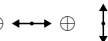

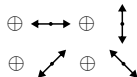
Depiction	Block name	Definition	Number of features
	H	$(\text{FILES} \times \text{ROLES} \times \text{COLORS})_P$	96
	V	$(\text{RANKS} \times \text{ROLES} \times \text{COLORS})_P$	96
	D1	$(\text{DIAGS1} \times \text{ROLES} \times \text{COLORS})_P$	180
	D2	$(\text{DIAGS2} \times \text{ROLES} \times \text{COLORS})_P$	180

$P(\langle x, r, c \rangle)$: there is a piece in x with role r and color c

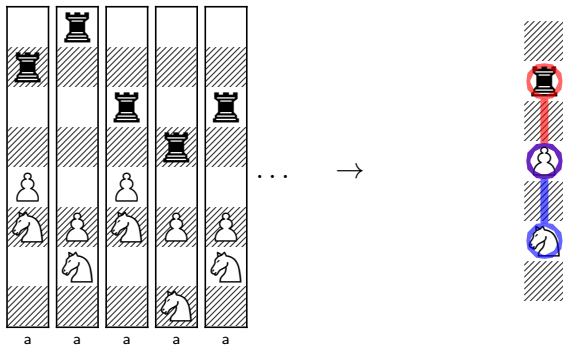
Axis encoding: experimento

Depiction	Feature set	Number of features
	$H \oplus V$	192
	$D1 \oplus D2$	360
	$H \oplus V \oplus D1 \oplus D2$	552
	$ALL \oplus H \oplus V$	960
	$ALL \oplus D1 \oplus D2$	1128
	$ALL \oplus H \oplus V \oplus D1 \oplus D2$	1320

Axis encoding: resultados

Feature set	Number of features	Val. loss <i>min</i>	Rating <i>elo (rel. to ALL)</i>	Puzzles <i>move acc.</i>
	192	0.005810	-384.3 ± 5.1	0.8618
	360	0.006707	-444.1 ± 5.1	0.8517
	552	0.003907	-183.5 ± 4.1	0.8748
ALL (reference)	768	0.003134	0.0	0.8865
ALL \oplus 	960	0.003082	-27.1 ± 4.1	0.8851
ALL \oplus 	1128	0.003087	-26.1 ± 3.8	0.8814
ALL \oplus 	1320	0.003067	-58.7 ± 3.7	0.8766

Pairwise axes: motivación



Configuraciones distintas,
situaciones similares

Las mismas dos features
(par rojo y par azul)

Pairwise axes: motivación



Comparando con el experimento anterior, es más específico en vez de más general:


“there is a ○ White ♖ Rook in the 4th rank”

vs.

“there is a ● Black ♖ Rook next to a ○ White ♙ Pawn in the ‘a’ file”

Pairwise axes: experimento

D.	Block name	Definition	Num. of features
	PH	$(\text{RANKS} \times (\text{ROLES} \times \text{COLORS}) \times (\text{ROLES} \times \text{COLORS}))_P$ $P(\langle r, r_1, c_1, r_2, c_2 \rangle)$: there is a piece in rank r with role r_1 and color c_1 to the left of a piece with role r_2 and color c_2	1152
	PV	$(\text{FILES} \times (\text{ROLES} \times \text{COLORS}) \times (\text{ROLES} \times \text{COLORS}))_Q$ $Q(\langle f, r_1, c_1, r_2, c_2 \rangle)$: there is a piece in file f with role r_1 and color c_1 below a piece with role r_2 and color c_2	1152

 Pairwise vertical (PV)

Pairwise axes: experimento

Los feature sets a entrenar son:

- $ALL \oplus PH$ (1920 features)
- $ALL \oplus PV$ (1920 features)
- $ALL \oplus PH \oplus PV$ (3072 features)

Pairwise axes: resultados

Feature set	Number of features	Val. loss <i>min</i>	Rating <i>elo (rel. to ALL)</i>
ALL (reference)	768	0.003134	0.0
ALL \oplus ○—○	1920	0.003033	-38.2 \pm 4.8
ALL \oplus ○ ○	1920	0.002946	-8.4 \pm 5.0
ALL \oplus ○—○ \oplus ○ ○	3072	0.002868	-37.6 \pm 4.9

- Reducir el número de pairs puede llevar a una mejora por sobre ALL (ej. ♞)

Mobility: motivación

- La *movilidad* en ajedrez es una medida de la cantidad de movimientos que puede hacer un jugador en una posición.

Mobility: motivación

- La *movilidad* en ajedrez es una medida de la cantidad de movimientos que puede hacer un jugador en una posición.
- Un paper de Eliot Slater (1950) mostró que hay una correlación entre la movilidad de un jugador y la cantidad de partidas ganadas.

Mobility: motivación

- La *mobilidad* en ajedrez es una medida de la cantidad de movimientos que puede hacer un jugador en una posición.
- Un paper de Eliot Slater (1950) mostró que hay una correlación entre la movilidad de un jugador y la cantidad de partidas ganadas.
- Se usa en funciones de evaluación hechas a mano.

Mobility: motivación

- La *movilidad* en ajedrez es una medida de la cantidad de movimientos que puede hacer un jugador en una posición.
- Un paper de Eliot Slater (1950) mostró que hay una correlación entre la movilidad de un jugador y la cantidad de partidas ganadas.
- Se usa en funciones de evaluación hechas a mano.
- Propongo agregar movilidad como features en la red.

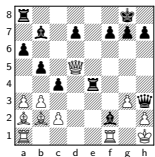
Mobility: experimento

Hay dos maneras de codificar la movilidad:

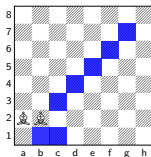
- Bitsets (por rol/color)
- Cantidades (por rol/color)

Mobility: experimento (bitsets)

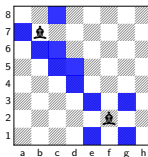
Los features proveen **las celdas** a las que una pieza de determinado rol/color puede moverse.



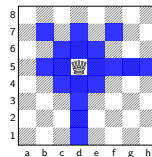
Board



○ White
♗ Bishop



● Black
♜ Bishop









○ White
♕ Queen

...

La cantidad de features es $64 \times 6 \times 2 = 768$, la misma que ALL.

Mobility: experimento (counts)

Los features proveen **la cantidad de celdas** a las que una pieza de determinado rol/color puede moverse. Esto reduce la cantidad de features significativamente.

Piece role	Min	Max
 Pawn	0	8+
 Knight	0	15+
 Bishop	0	16+
 Rook	0	25+
 Queen	0	25+
 King	0	8

Mobility: experimento (counts)

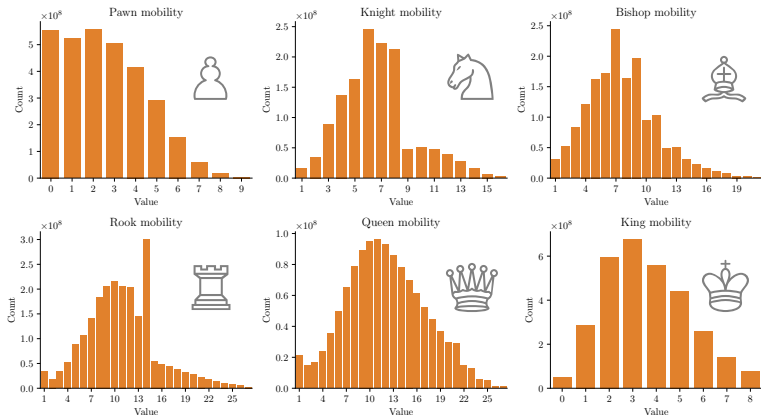


Figure: Total mobility values for each piece on the board. Computed using 2 billion boards. The value 0 for the ♞ Knight, ♗ Bishop, ♖ Rook, and ♕ Queen has been excluded from the plot, as it is very common.

Mobility: experimento

Block name	Definition	Number of features
MB	$(\text{SQUARES} \times \text{ROLES} \times \text{COLORS})_P$	768
	$P(\langle s, r, c \rangle)$: there is a piece of role r and color c that can move to square s	
MC	$(\{0, 1, \dots\} \times \text{ROLES} \times \text{COLORS})_P$	206
	$P(\langle m, r, c \rangle)$: the value of mobility for a piece of role r and color c is m	

Los feature sets a entrenar son: $\text{ALL} \oplus \text{MB}$ (1536 features) y $\text{ALL} \oplus \text{MC}$ (974 features).

Mobility: resultados

Table: Mobility encodings results

Feature set	Number of features	Val. loss <i>min</i>	Rating <i>elo (rel. to ALL)</i>
ALL (reference)	768	0.003134	0.0
ALL \oplus MB	1536	0.002824	-260.9 \pm 5.4
ALL \oplus MC	974	0.003032	-280.9 \pm 5.6

- Las predicciones mejoran muy poco (el loss no se reduce tanto).
- Por ende, el costo de las actualizar los features es más alto al beneficio que aportan.








Mobility: resultados

Table: Mobility encodings results

Feature set	Number of features	Val. loss <i>min</i>	Rating <i>elo (rel. to ALL)</i>
ALL (reference)	768	0.003134	0.0
ALL \oplus MB	1536	0.002824	-260.9 \pm 5.4
ALL \oplus MC	974	0.003032	-280.9 \pm 5.6

- Las predicciones mejoran muy poco (el loss no se reduce tanto).
- Por ende, el costo de las actualizar los features es más alto al beneficio que aportan.
- MB tiene más updates que MC, pero menor loss que compensa.

Feature set statistics

Depiction	Feature block	Number of features	Average features...		
			active per position	added per move	removed per move
	ALL	768	14.68	0.98	0.60
	H	96	14.68	0.60	0.43
	V	96	14.68	0.61	0.43
	D1	180	14.68	0.77	0.52
	D2	180	14.68	0.77	0.52
	PH	1152	8.23	0.92	0.57
	PV	1152	8.30	0.83	0.53
MB	MB	768	48.93	5.68	4.35
MC	MC	206	12.00	2.34	1.48

PQR: motivación

Recordando...

- **P**: Una posición en el dataset
- **Q**: La posición obtenida a partir de aplicar el “mejor” movimiento a P, según el dataset
- **R**: Una posición aleatoria obtenida a partir de P, tal que $R \neq Q$

PQR: motivación

Recordando...

- **P**: Una posición en el dataset
- **Q**: La posición obtenida a partir de aplicar el “mejor” movimiento a P, según el dataset
- **R**: Una posición aleatoria obtenida a partir de P, tal que $R \neq Q$

Y los principios:

- 1 Si $P \rightarrow Q$, entonces $f(P) = -f(Q)$ (suma cero)
- 2 Si $P \rightarrow R$ tal que $R \neq Q$, entonces $f(R) > f(Q)$

PQR: motivación

¿Los principios funcionan en la práctica? Veamos...

PQR analysis for a network trained with target scores

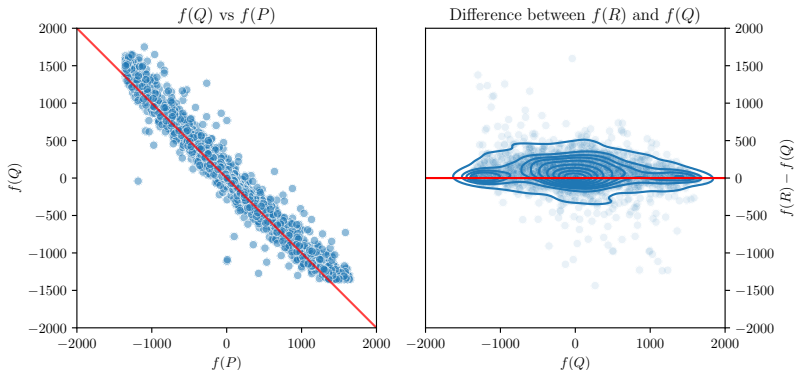


Figure: Analysis of $N = 4000$ PQR samples using a model trained with target scores and the feature set ALL.

PQR: experimento

- A. Entrenar de cero, directamente con PQR
 - no espero que sea mejor que target scores

PQR: experimento

- A. Entrenar de cero, directamente con PQR
 - no espero que sea mejor que target scores
- B. Continuar de un checkpoint entrenado con el otro método
 - no tiene que aprender tanto de entrada
 - mejor caso: mejora lentamente
 - peor caso: se “olvida” todo lo anterior (resulta peor)
 - se entrena con distintos learning rates

PQR: experimento

Eligiendo R: más opciones para elegir $R \Rightarrow$ es más probable que R sea peor que Q .

PQR: experimento

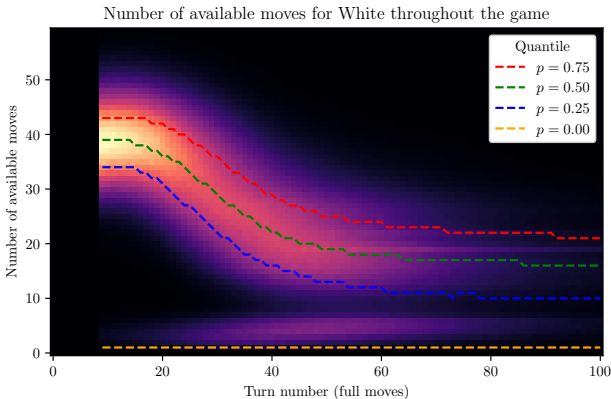
Eligiendo R: más opciones para elegir $R \Rightarrow$ es más probable que R sea peor que Q .

No podemos elegir un número fijo (por ejemplo, > 10) porque la cantidad de movimientos disponibles varía a lo largo de la partida.

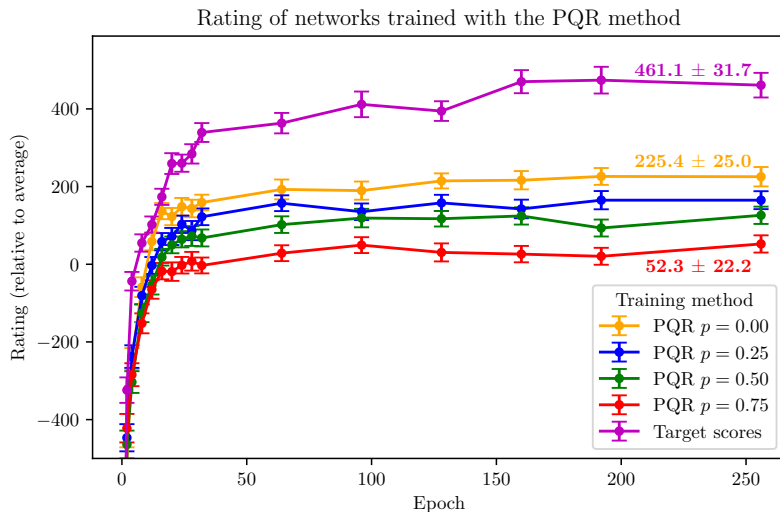
PQR: experimento

Eligiendo R: más opciones para elegir $R \Rightarrow$ es más probable que R sea peor que Q .

No podemos elegir un número fijo (por ejemplo, > 10) porque la cantidad de movimientos disponibles varía a lo largo de la partida.



PQR: resultados (A)



PQR: resultados (A)

PQR analysis for a network trained from scratch ($p = 0.0$)

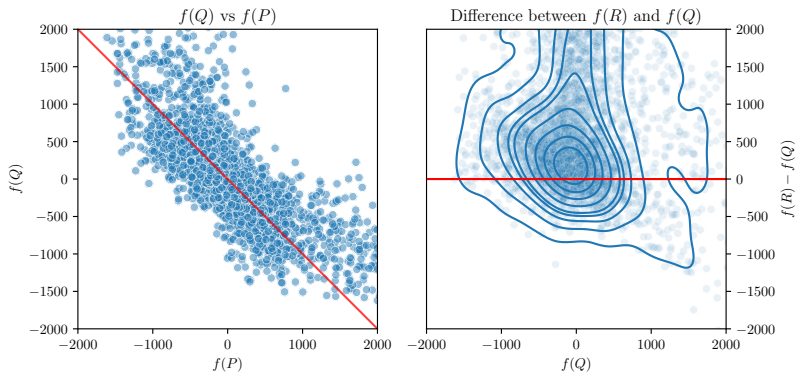
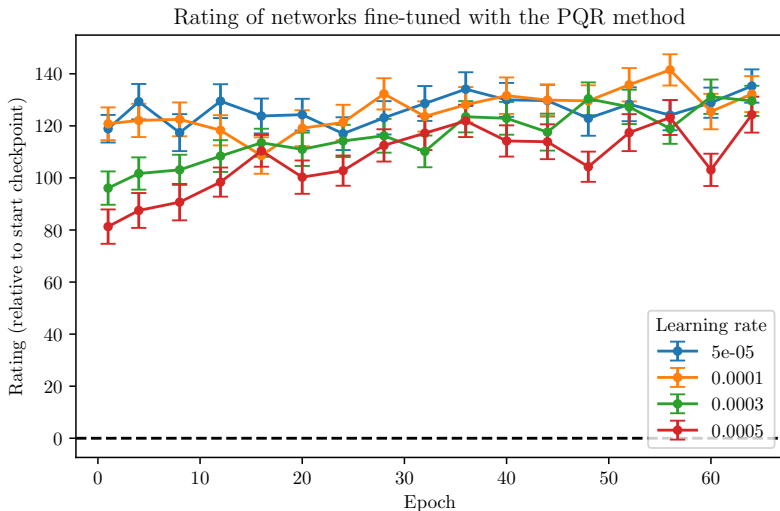


Figure: Analysis of $N = 4000$ PQR samples using the epoch 256 of the model trained from scratch with no filtering ($p = 0.0$) and the feature set ALL.

PQR: resultados (B)



Conclusiones

Conclusiones: feature sets

- asdasd

Conclusiones: PQR

■ asdasd