

# 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  
○○○○○○○○○○○○○○

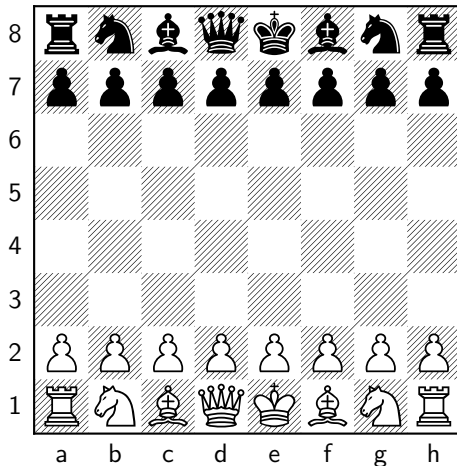
Experimentos  
○○○○○○○  
○○○○○○○○○○○○○○○○○○  
○○○○○○

Conclusiones  
○○○○

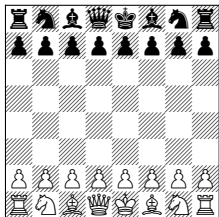
# Introducción

# Ajedrez

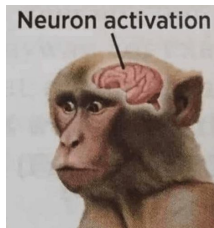
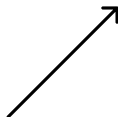
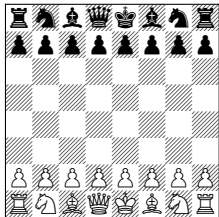
- Dos jugadores
- Suma cero



# Humano vs. Computadora

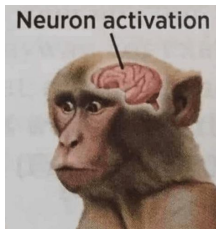
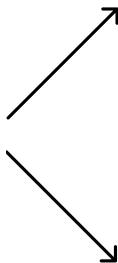
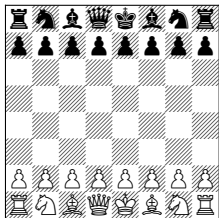


# Humano vs. Computadora



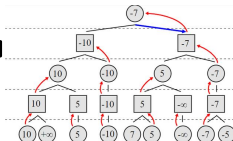
→ e2e4

# Humano vs. Computadora



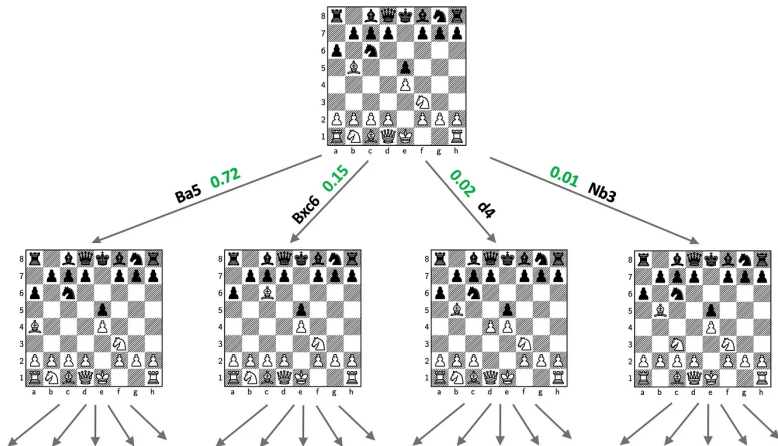
→ e2e4

Chess Engine



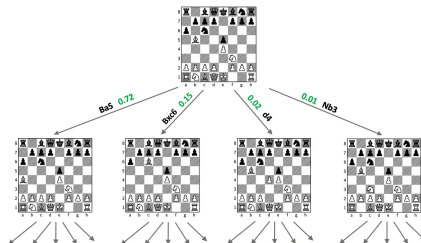
→ e2e4

# Ajedrez como árbol



# Motores de ajedrez (Chess Engines)

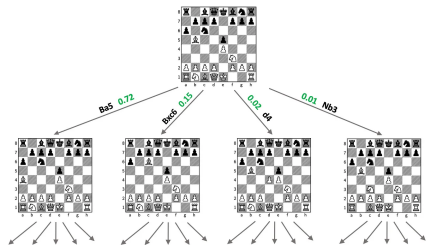
- Exploran el árbol de juego (Minimax, MCTS, etc.)





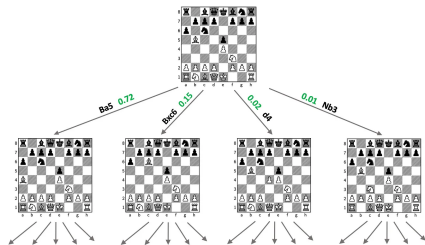
# Motores de ajedrez (Chess Engines)

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

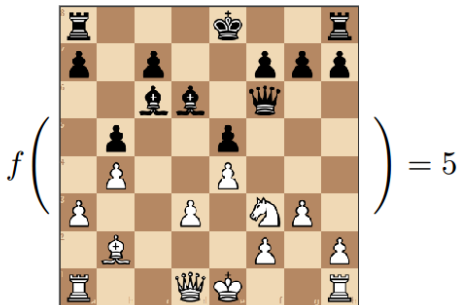


# Motores de ajedrez (Chess Engines)

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

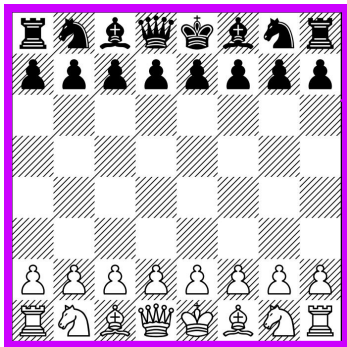


# Función de evaluación o “eval”



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 (superhuman)

# 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 (superhuman)
- **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 (superhuman)
- **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 (superhuman)
- **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 (superhuman)
- **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
- Introducción a las redes EUNN



# 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
- Introducción a las redes EUNN
- Entrenamiento de las redes EUNN

# 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
- Introducción a las redes EUNN
- Entrenamiento de las redes EUNN
- Experimentos

Introducción  
○○○○○○○○○

Motor  
●○○○○○

Feature set  
○○○○○○○

ЭУММ (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

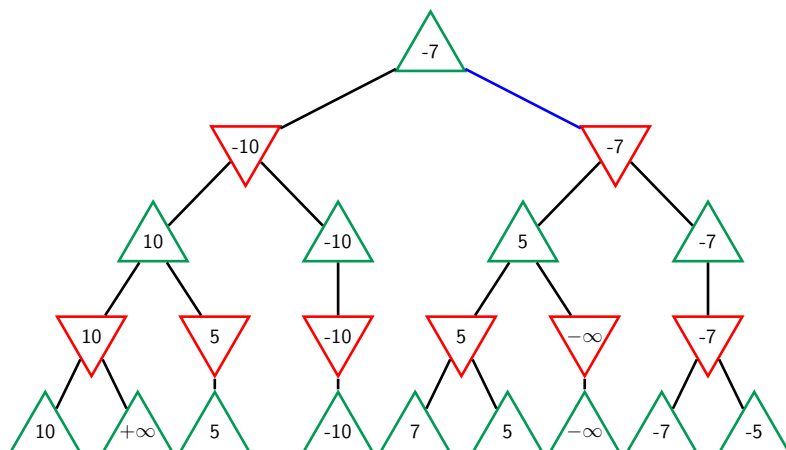


Figure: Un árbol minimax de 4 de profundidad. El “mejor” movimiento para el jugador maximizador es el que lleva a la evaluación más alta, macada en azul.



# 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? **Sí, 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)
  - ↓

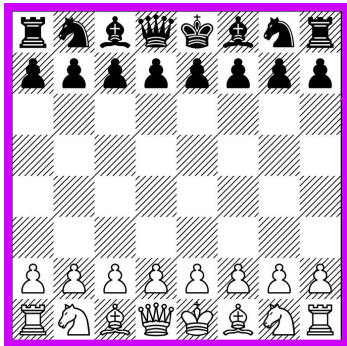
# Optimizaciones

- 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

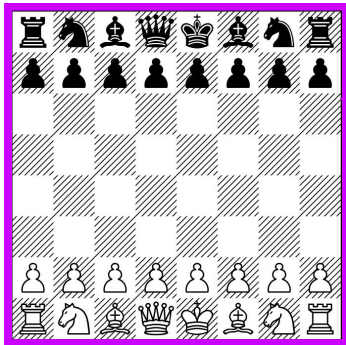


# ¿Cómo transformar la posición a un vector?



$$f(?) = ?$$

# ¿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 =  $\{a1, a2, \dots, h8\}$

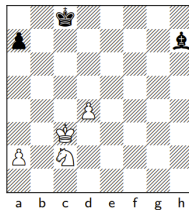
8	a8	b8	c8	d8	e8	f8	g8	h8
7	a7	b7	c7	d7	e7	f7	g7	h7
6	a6	b6	c6	d6	e6	f6	g6	h6
5	a5	b5	c5	d5	e5	f5	g5	h5
4	a4	b4	c4	d4	e4	f4	g4	h4
3	a3	b3	c3	d3	e3	f3	g3	h3
2	a2	b2	c2	d2	e2	f2	g2	h2
1	a1	b1	c1	d1	e1	f1	g1	h1
	a	b	c	d	e	f	g	h

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

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

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

# 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  $c$

# 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 del tablero

# 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 del tablero
- Es muy rápido computar cuáles *features* están activas

# UNN (NNUE)

Introducción  
○○○○○○○○○

Motor  
○○○○○

Feature set  
○○○○○○○

ΞUUN (NNUE)  
○●○○○○○○○

Entrenamiento  
○○○○○○○○○○○○○○○

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

Conclusiones  
○○○○

## ΞUUN: Efficiently Updatable Neural Networks

# EUNN: Neural Network

Ya tenemos definido el input\* y el output:



# ΣNN: Neural Network

Ya tenemos definido el input\* y el output:

- El input es un vector one-hot generado por el *feature set*.

# EUNN: Neural Network

Ya tenemos definido el input\* y el output:

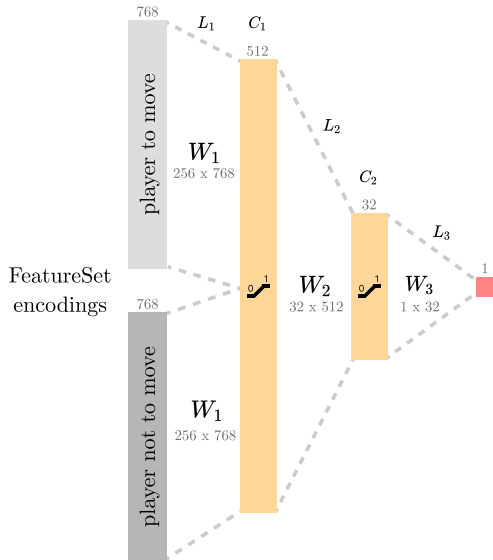
- El input es un vector one-hot generado por el *feature set*.
- El output es un número real.

# ΞUIN: Neural Network

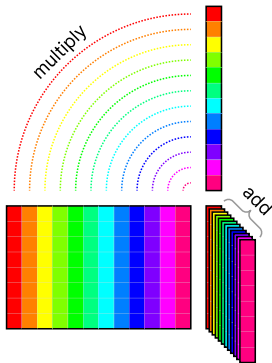
La red es una *feedforward* clásica de 3 layers fully connected.

- con activaciones ClippedReLU
- es siamés en la primera capa

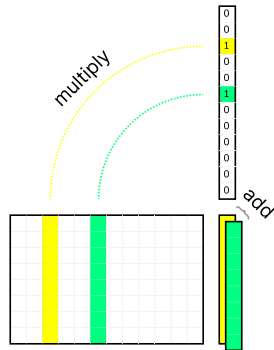
# EUNN: Neural Network



# EUNN: Efficient Updates (primera capa)



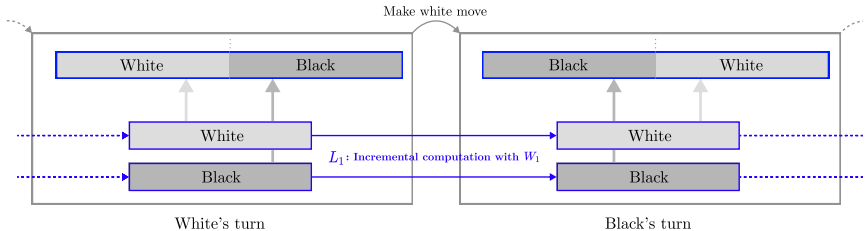
(a) Linear layer



(b) Linear layer with sparse inputs

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

# EUMM: 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

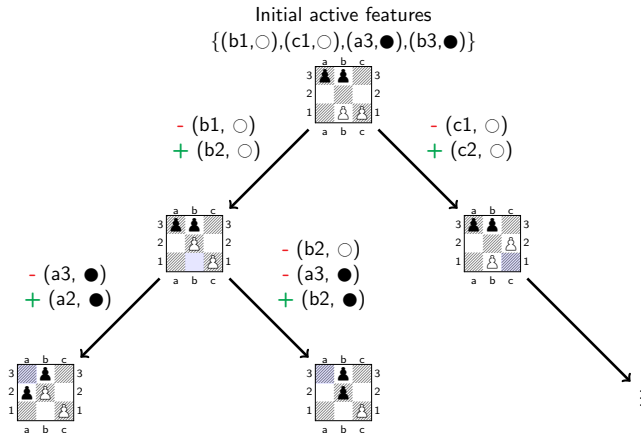


Figure: Árbol parcial de feature updates (agregados y borrados) para (SQUARES  $\times$  COLORS) (POV blanco) en un tablero simplificado 3x3 de peones.

# EUNN: Resumen

- La red son 3 capas fully connected, con parámetros  $L1$  y  $L2$ .



# EUNN: Resumen

- La red son 3 capas fully connected, con parámetros  $L1$  y  $L2$ .
- Tenemos un acumulador de la primera capa por cada jugador.

# EUMM: Resumen

- La red son 3 capas fully connected, con parámetros  $L1$  y  $L2$ .
- Tenemos un acumulador de la primera capa por cada jugador.
- Los acumuladores se actualizan eficientemente con cada movimiento, en la recursión.

Introducción  
oooooooo

Motor  
oooooo

Feature set  
ooooooo

ΞUIN (NNUE)  
oooooooo●

Entrenamiento  
oooooooooooo

Experimentos  
oooooooo  
oooooooooooooooooooo  
oooooooo

Conclusiones  
oooo

# ΞUIN: Tradeoff

**Tiempo de inferencia vs. nodos visitados.**

# EUNN: 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.

# EUMM: 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.

# EUNN: 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  
○○○○○○○

$\exists$ UIN (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:

<b>FEN</b> , <b>Score</b> , <b>Best move</b>
--

# 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:

<b>FEN</b> , <b>Score</b> , <b>Best move</b>
--

- 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

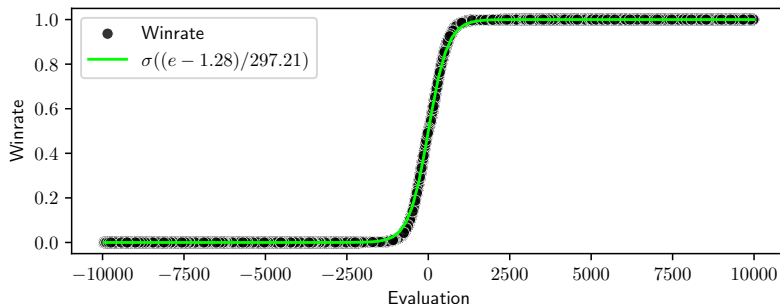
El modelo WDL dice que el winrate se puede modelar como una función de la evaluación.

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:

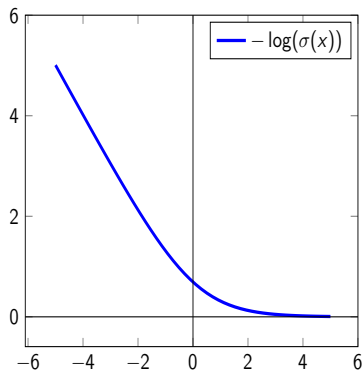
- $f(R) > f(Q)$
- $f(P) > -f(Q)$
- $f(P) < -f(Q)$

## 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  $\infty$  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  $f(P) = -f(Q)$ .

**Figure:** Secuencia de pasos para enviar un batch del subproceso 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



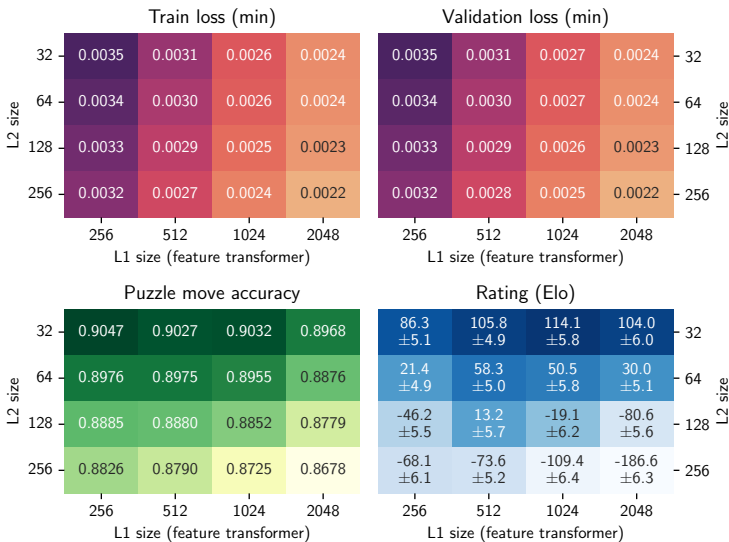
# Baseline: experimento

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



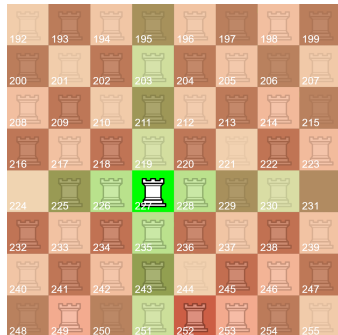
## Baseline: conclusión

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

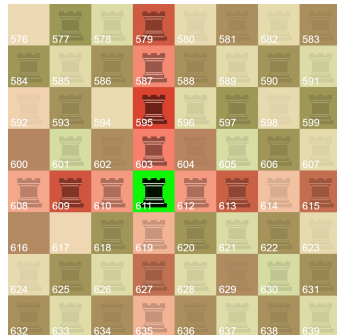
# Baseline: conclusión

- **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



Horizontal  
(across files)



Vertical  
(across ranks)



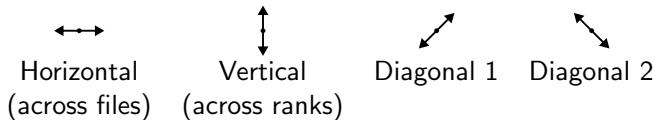
Diagonal 1







Diagonal 2



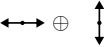


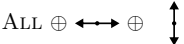


# Axis encoding: experimento



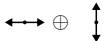

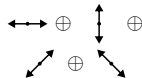








Depiction	Block name	Definition	Number of features
	H	$(\text{FILES} \times \text{ROLES} \times \text{COLORS})_P$	96
	V	$(\text{RANKS} \times \text{ROLES} \times \text{COLORS})_P$	96
	D1	$(\text{DIAGS1} \times \text{ROLES} \times \text{COLORS})_P$	180
	D2	$(\text{DIAGS2} \times \text{ROLES} \times \text{COLORS})_P$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

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

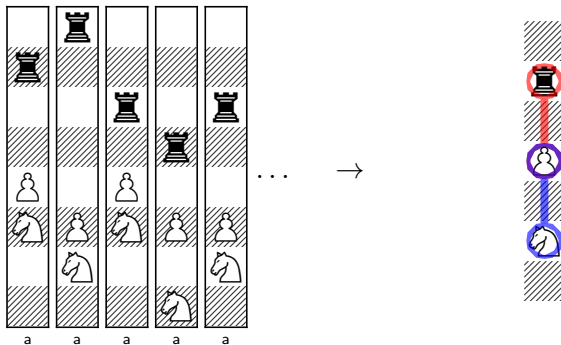
# Axis encoding: experimento

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	$-384.3 \pm 5.1$	0.8618
	360	0.006707	$-444.1 \pm 5.1$	0.8517
	552	0.003907	$-183.5 \pm 4.1$	0.8748
ALL (reference)	768	0.003134	<b>0.0</b>	0.8865
ALL $\oplus$  $\oplus$ 	960	0.003082	$-27.1 \pm 4.1$	0.8851
ALL $\oplus$  $\oplus$ 	1128	0.003087	$-26.1 \pm 3.8$	0.8814
ALL $\oplus$  $\oplus$  $\oplus$  $\oplus$ 	1320	<b>0.003067</b>	$-58.7 \pm 3.7$	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”*

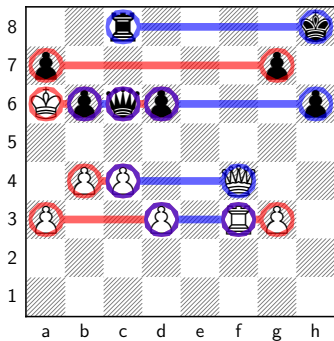
vs.

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

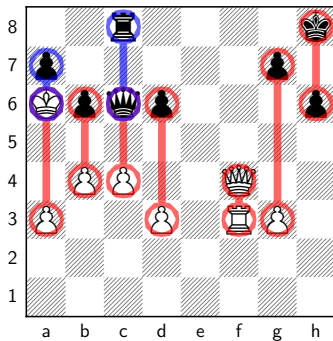
# Pairwise axes: experimento

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 axes: experimento



Pairwise horizontal (PH)



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	<b>0.0</b>
ALL $\oplus$ ○—○	1920	0.003033	-38.2 $\pm$ 4.8
ALL $\oplus$ ○ ○	1920	0.002946	-8.4 $\pm$ 5.0
ALL $\oplus$ ○—○ $\oplus$ ○ ○	3072	<b>0.002868</b>	-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 *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.

# 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.

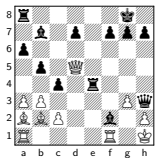
# Mobility: experimento

Hay dos maneras de codificar la movilidad:

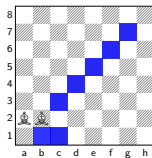
- Bitsets (por rol/color)
- Cantidades (por rol/color)

# Mobility: experimento (bitsets)

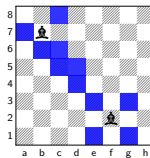
Los features proveen **las celdas** a las que una pieza de determinado rol/color puede moverse.



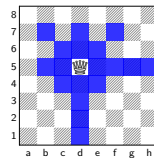
Board



○ White  
♗ Bishop



● Black  
♜ Bishop









○ White  
♕ Queen

...

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

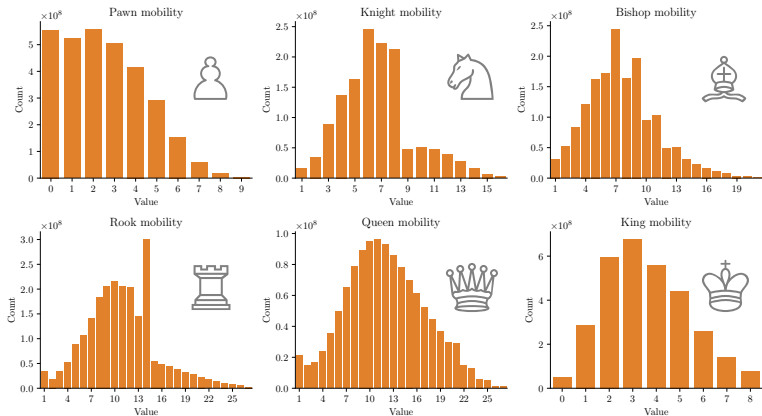
# Mobility: experimento (counts)

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 <b>can move to</b> 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	<b>0.0</b>
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	<b>0.0</b>
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  $R \neq Q$

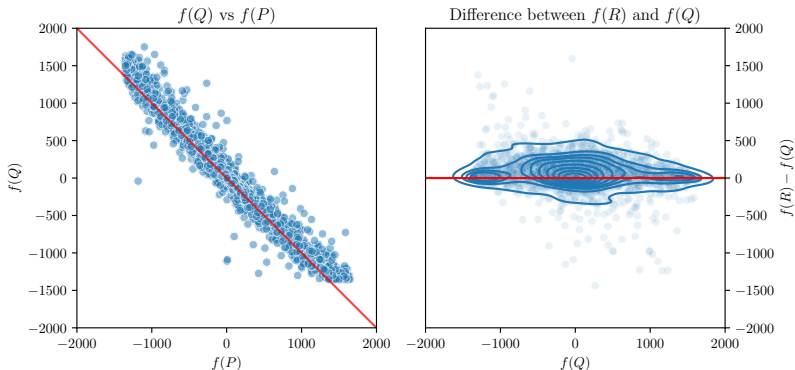
Y los principios:

- 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
  - (esto nunca se hizo antes)

# PQR: experimento

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

# PQR: experimento

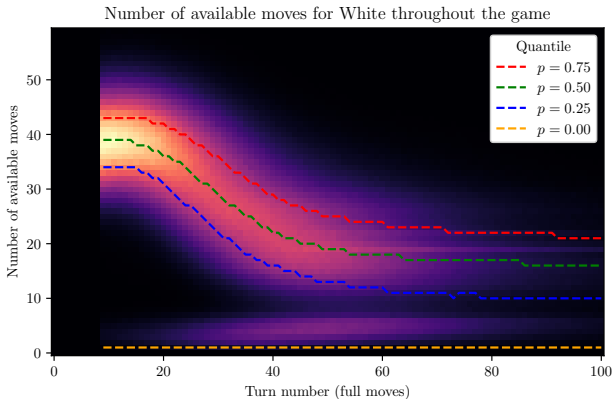
**Eligiendo R:** más opciones para elegir  $R \Rightarrow$  es más probable que  $R$  sea peor que  $Q$ .

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

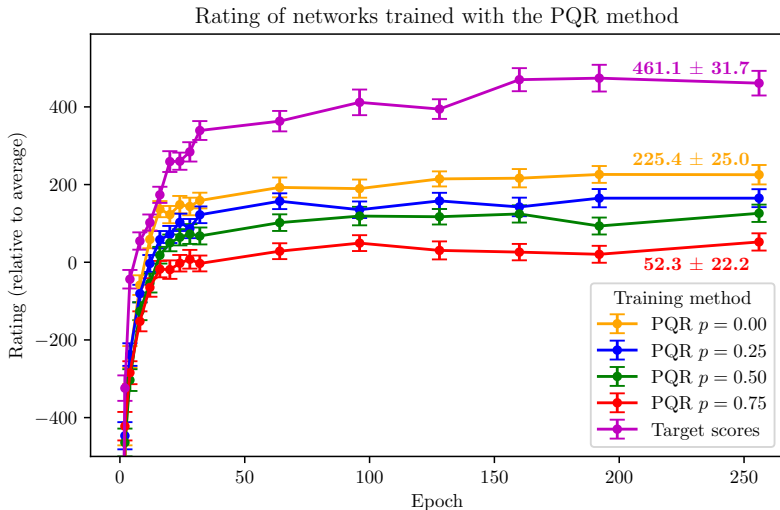
# PQR: experimento

**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.

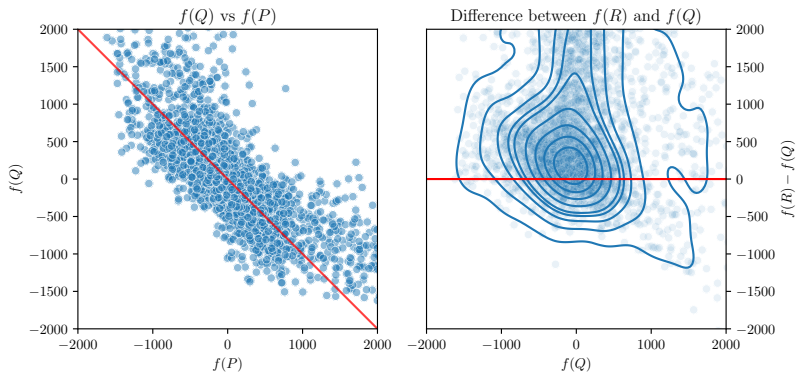


# PQR: resultados (A)



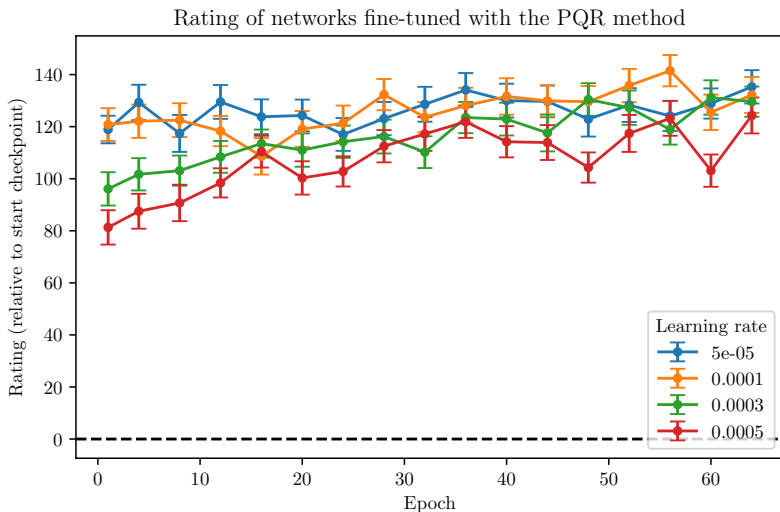
# PQR: resultados (A)

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

- ALL está en un sweet spot difícil de mejorar
  - es fácil de implementar
  - barato de computar qué features están activas
  - tiene pocos updates por movimiento

# Conclusiones: feature sets

- ALL está en un sweet spot difícil de mejorar
  - es fácil de implementar
  - barato de computar qué features están activas
  - tiene pocos updates por movimiento
- Nuevos features por encima deben tener pocos updates y ser aprovechables por la red
  - esto se ve reforzado por el hecho de que no se encontró nada nuevo por años

# Conclusiones: PQR

- Es una técnica interesante **que funciona** pero produce redes inferiores

# Conclusiones: PQR

- Es una técnica interesante **que funciona** pero produce redes inferiores
  - puede servir para otros juegos sin datasets

# Conclusiones: PQR

- Es una técnica interesante **que funciona** pero produce redes inferiores
  - puede servir para otros juegos sin datasets
- Es prometedor para finetunar luego de entrenar con target scores

# Conclusiones: PQR

- Es una técnica interesante **que funciona** pero produce redes inferiores
  - puede servir para otros juegos sin datasets
- Es prometedor para finetunar luego de entrenar con target scores

Gracias! ¿Preguntas?