

基于神经网络和 树搜索的五子 棋AI

王梓尧

目录 立项背景

实施方案 技术栈

基本原理 模型训练

预期目标

Q&A

基于神经网络和树搜索的五子棋AI 立项答辩

答辩人: 修泽

组员: 王梓尧 修泽

哈尔滨工业大学

2023年2月4日



目录

基于神经网络和 树搜索的五子 棋AI

王梓尧

目录 立项背景

实施方案 技术栈 基本原理

模型训练 预期目标 Q&A

- ① 立项背景
- ② 实施方案
- ③ 预期目标
- 4 Q&A



立项背景

基于神经网络和 树搜索的五子 棋AI

王梓尧

立火月!

实施方案 技术栈

基本原理模型训练

预期目标

O&A

- 2016年,AlphaGo在五番棋中击败韩国棋手李世石
- 2017年, AlphaGo在五番棋中 3:0 击败中国棋手, 当时 的等级分世界第一名柯洁



1: AlphaGo



图 2: 柯洁落败



立项背景

基于神经网络和 树搜索的五子 棋AI

王梓尧

目录

立项背景

实施方案 技术栈 基本原理 様型训练

预期目标

Q&A

• 自主训练,不需要数据集



立项背景

基于神经网络和 树搜索的五子 棋AI

王梓尧

目录

立项背景

实施方案 技术栈 基本原理 様型训练

预期目标

- 自主训练,不需要数据集
- 方案成熟, 预期的成功率和强度较高



技术栈

基于神经网络和 树搜索的五子 棋AI

王梓尧

目录

立项背景

实施方案

技术栈 基本原理 模型训练

预期目标







模型训练

基于神经网络和 树搜索的五子 棋AI

王梓尧

目录 立项背景

实施方案 技术栈

基本原理 模型训练

预期目标

Q&A

应用算法

- 蒙特卡罗树搜索 (MCTS)
- 残差网络 (ResNet)

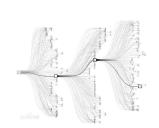




图 3: MCTS

4: ResNet



模型训练

基于神经网络和 树搜索的五子 棋AI

王梓尧

目录

立项背景

实施方案

技术栈 基本原理 模型训练

预期目标

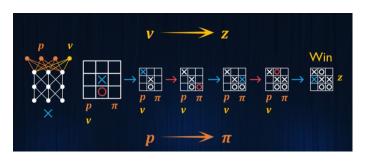


图 5: ResNet拟合目标



模型训练

基于神经网络和 树搜索的五子 棋AI

王梓尧

业坝育?

实施方案 技术栈

技术栈 基本原理 模型训练

预期目标



图 6: 训练过程



预期目标

基于神经网络和 树搜索的五子 棋AI

王梓尧

目录

立项背景

实施方案 ^{技术栈}

技术技 基本原理 模型训练

预期目标

Q&A

中期

- 完成后端系统开发
- 及时总结反思



预期目标

基于神经网络和 树搜索的五子 棋AI

王梓尧

_

目录 立项背景

实施方案 技术栈

技术栈 基本原理 模型训练

预期目标

Q&A

结题

- 完成五子棋AI
 - 较快的运行速度
 - 较强的对弈水平
- 完成五子棋AI
 - 支持人机对弈
 - 界面简洁友好
 - 支持难度调整



Q&A

基于神经网络和 树搜索的五子 棋AI

王梓尧

目录

立项背景

实施方案

技术栈 基本原理 様型训练

预期目标

Q&A

That's all. Thank you!