

ゲーム理論 (第4回 ゲーム木探索 I)

九州大学大学院システム情報科学研究院
情報学部門
横尾 真

E-mail: yokoo@inf.kyushu-u.ac.jp
<http://agent.inf.kyushu-u.ac.jp/~yokoo/>

ゲーム木探索

- 行動の選択が一回だけではなく、交互に繰り返す
- 前の番に相手の選んだ手は分かる

例題

- 二人で交代に、1から順に25までの数を言う。
- 言う数の個数は、1個、2個、3個のいずれか好きなものを選んでよい
- 最後に25を言った方が負け

必勝法

- 24を言って、相手に順番を回せば絶対勝ち
- 一方、20を言って、相手に順番を回せば、相手が何個を選んでも、次に24を言える --- 絶対勝ち
- 同様に、16を言って、相手に回せば次に20を言える --- 絶対勝ち
- 同様に、12, 8, 4を言って回せば勝ち
- 先手が何を言おうと、後手は4を言って回せる
- 結局、後手が必勝

このゲームの性質

- 二人で交代に順番が回ってくる
- 自分の前の相手の行動／手は完全に観測できる
- 偶然の入る余地がない
- 多くのゲームは同様な性質を持つ
 - チェス, 将棋, オセロ, 囲碁, 五目並べ, etc.
- 上記の性質を満たさないもの
 - バックギャモン: さいころ
 - ポーカー: 相手の手は見えない
 - ブリッジ: プレイヤの協調

必勝法

- 二人, 完全情報, 決定的なゲームは, 原理的には必勝法が存在する
 - 先手必勝 / 後手必勝 / 引き分け
- 先手 / 後手を決めた時点で勝負はついている (ゲームをするまでもない)!

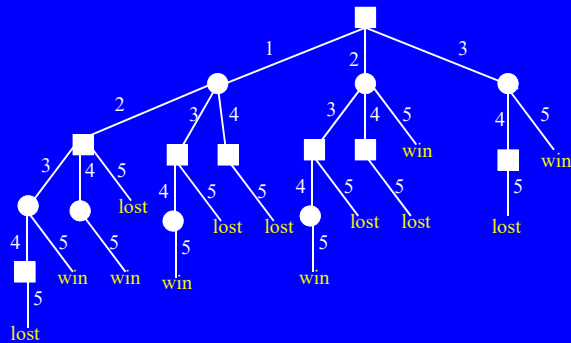
必勝法 (続き)

- 簡単なゲームなら必勝法が分かる
 - ○× (三目並べ) 引き分け
 - 五目並べ 先手必勝
 - 6x6 オセロ 後手必勝
- 複雑なゲームでは分かっていない
 - 分かっただけでゲームは終り?

ゲームの木

- 状態ノード: ゲームの可能な状態
- 状態の遷移ノード: 正しい手により遷移可能な状態間を結ぶ (一方向)
- 先手をMAXプレイヤー, 後手をMINプレイヤー, 先手の順番 (手番) に対応する状態をMAXノード, 後手の手番の状態をMINノードと呼ぶ
- 勝ち負けが決まったノードを端点と呼ぶ

例: 5を言ったら負け



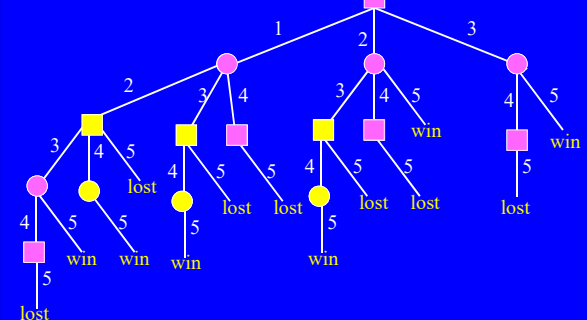
ノードのラベル付け (考え方)

- お互いに自分が勝つようにベストを尽くす
- win/lostのラベルは先手 (MAXプレイヤー) の立場
- MAXプレイヤーは, 絶対勝てる手があればそれを選び, 後手 (MINプレイヤー) は, MAXプレイヤーを絶対負かすことができる手があれば, それを選ぶ

ノードのラベル付け

- 以下のように再帰的に定義
 - 端点に関して, そのままwin/lost
 - MAXノードに関しては, 子ノードに少なくとも一つwinがあればwin, すべてlostならlost
 - MINノードに関して, 子ノードに少なくとも一つlostがあればlost, すべてwinならwin
 - winを100, lostを-100とすると, 上記の処理はMAXノードでは子ノードの最大値, MINノードでは最小値を取ることに対応

ノードのラベル付け



例題： ニム(コイン取り)

- コインが1個と6個の列
- 交互に、1個もしくは隣り合う2個を取る
- 最後に1個もしくは隣り合う2個を取った方が勝ち
- 先手必勝／必負?, 木を書いて確かめよう



状態／ノード

- 各列の個数の (小さい順に並べた) リストで表現: 初期状態は (1, 6)
- 初期状態から遷移可能な状態:
(6), (1, 5), (1, 4), (1, 1, 4), (1, 2, 3)...
- すべての木を展開するのは大変なので、とりあえず (1, 4) から木を展開してみよう

ゲーム木の展開

必勝法を見つけるためには

- 必ずしも木を完全に展開する必要はない
 - あるMAXノードに関して、子ノードに少なくとも一つのWINがあれば、そのMAXノードはWIN
 - 他の子ノードは展開しなくても良い
 - あるMINノードに関して、子ノードに少なくとも一つのLOSTがあれば、そのMINノードはLOST
 - 他の子ノードは展開しなくて良い

ゲーム木のサイズ

- チェッカー 10の30乗 世界チャンピオン
 - オセロ 10の60乗 世界チャンピオン
 - チェス 10の120乗 世界チャンピオン
 - 将棋 2013年A級プロ棋士に勝利!
 - 囲碁 10の360 2016年アルファ碁が
- ~~チェッカーでも必勝法は、トッププロに勝利!~~
2007年に引き分けであることが証明された

例題

- 先手は○, 後手は×
- 上段か下段のどちらか片方の自分の駒を動かす。左右どちらでも、いくつでも動かすことができるが、相手の駒を飛び越すことはできない。
- 自分の番で動かせないと負け
- このゲームは先手必勝／後手必勝?



ゲーム木が大きすぎる場合

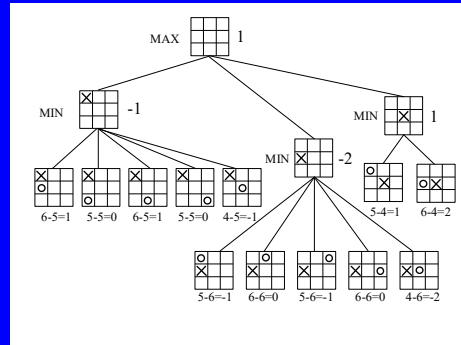
- 普通のゲームでは、端点まで木を展開するのは不可能
- 途中で展開されたゲーム木で、どの手が良いかを選ぶ必要がある (一手, 二手, 三手先まで読む等)

ゲーム木の評価 (MIN-MAX法)

- 途中の状態に関して、その良さを評価する関数を作る (静的評価関数)
- 評価関数は数値を返す (大きいほうが良い)
 - チェス/将棋: 所有するコマの数/価値, 配置等
 - オセロ: コマの数, 位置 (4スミ, 端)
- (ゲームが終了している訳ではない) 端点の評価値を, 静的評価関数の値とする
- 他のノードの評価値を, 必勝法を決める方法と同様にして決める (MAXノードは最大値, MINノードは最小値)
- ルートのMAXノードで, 最大値を与える経路を選ぶ。

静的評価関数の例

- tic-tac-toe (三目並べ) で, まだ自分が取れる可能性のある列の数 - 相手が取れる可能性のある列の数

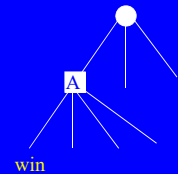


MIM-MAX探索の高速化

- 分岐をb, 深さをdとすると, $O(b^d)$ のノードを展開する
- しかし, 良く考えると, 深さdまでのすべてのノードを展開する必要は必ずしもない

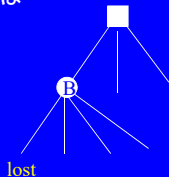
高速化 (I)

- ノードAに行ったらMAXプレイヤーの勝ち
- MINプレイヤーはAに行く手は選ばない
- Aの子ノードは展開する必要はない



高速化(II)

- Bに行くと, MINプレイヤーの勝ち
- MAXプレイヤーはBに行くパスは選ばない
- Bの子ノードは展開する必要はない

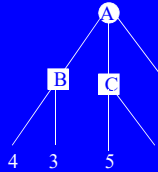


高速化手法の一般化 (アルファ・ベータ探索)

- 各ノードの評価値の下界値 (それ未満には絶対ならない値), 上界値 (それより大きくは絶対ならない値) を管理する
- 下界値を α 値, 上界値を β 値と呼ぶ
- 親がMAX, 子がMINの場合:
 - 子ノードの評価値が親の下界値以下となることが分かったら, その子ノードに関する探索は打ち切って良い
 - 親はMAX, この子ノードは選ばれない
- 親がMIN, 子がMAXの場合:
 - 子ノードの評価値が親の上界値以上となることが分かったら, 子ノードに関する探索は打ち切って良い
 - 親はMIN, この子ノードは選ばれない

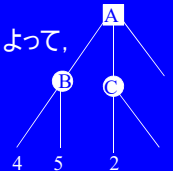
具体例 (βカット)

- Bの評価値が4であることが分かった時点で, MINノードAに関して, $\alpha\beta(A) = (-\infty, 4)$
- Cの一つの子ノードの評価値が5, よって, $\alpha\beta(C) = (5, 4)$
- $5 > 4$ なので, Cに関する探索は打ち切つてよい



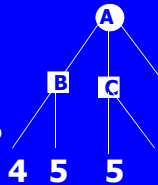
具体例 (αカット)

- Bの評価値が4であることが分かった時点で, MAXノードAに関して, $\alpha\beta(A) = (4, \infty)$
- Cの一つの子ノードの評価値が2, よって, $\alpha\beta(C) = (4, 2)$
- $2 < 4$ なので, Cに関する探索は打ち切つてよい



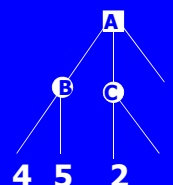
具体例 (深いβカット)

- $\alpha\beta(A) = (-\infty, 3)$ であったとする
- 3はAの祖先から得られた情報
- Bの最初の子供をチェックした時点で $\alpha\beta(B) = (4, 3)$
- ここでBに関する探索は打ち切られる



具体例 (深いαカット)

- $\alpha\beta(A) = (5, +\infty)$ であったとする
- 5はAの祖先から得られた情報
- Bの最初の子供をチェックした時点で $\alpha\beta(B) = (5, 4)$
- ここでBに関する探索は打ち切られる



具体的なアルゴリズム

- 関数 $V_{\max}(n, \alpha, \beta)$ を定義する. n はノード, α, β はそれぞれ下界値, 上界値, この関数はノード n の評価値を返す.
- ルートのMAXノード r に関して, $V_{\max}(r, -\infty, +\infty)$ を実行すると n の評価値が得られる.

関数の (再帰的な) 定義

$V_{\max}(n, \alpha, \beta)$

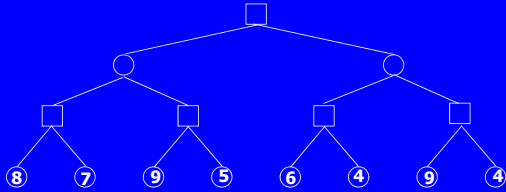
1. If n が端点 then return 静的評価関数の値
2. else set n_k for each child n_1, n_2, \dots, n_b
3. set $\alpha = \max(\alpha, V_{\min}(n_k, \alpha, \beta))$
4. If $\alpha \geq \beta$, return β
5. If $k=b$, return α , otherwise, goto step 2.

$V_{\min}(n, \alpha, \beta)$

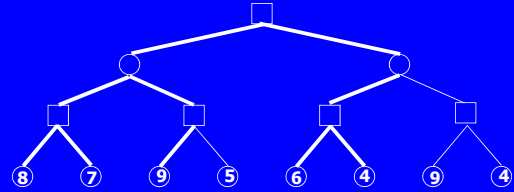
1. If n が端点 then return 静的評価関数の値
2. else set n_k for each child n_1, n_2, \dots, n_b
3. set $\beta = \min(\beta, V_{\max}(n_k, \alpha, \beta))$
4. If $\beta \leq \alpha$, return α
5. If $k=b$, return β , otherwise, goto step 2.

例題: アルファ・ベータ探索

- アルファ・ベータ探索で探索されるノードはどれか?



答え



アルファ・ベータ探索の効果

- ノードを展開する順序に依存する
- MAXノードに関しては、なるべく大きな評価値となる子ノード, MINノードに関しては、なるべく小さな評価値となる子ノードから展開する方が良い
- 運が悪いと展開するノード数はミニマックス探索と同じ(ぜんぜん枝刈りができない)

アルファ・ベータ探索の効果

- 運が良ければ、深さ d , 分岐 b として、探索される端点の個数は
 - MIN-MAX: b^d
 - アルファ・ベータ: $2b^{d/2}-1$
- 効果は莫大であることに注意
 - $b=2$ として、
 - $2^2=4$
 - $2^4=16$
 - $2^8=256$
 - $2^{16}=65536$
 - $2^{32}=4.29 \times 10^9$