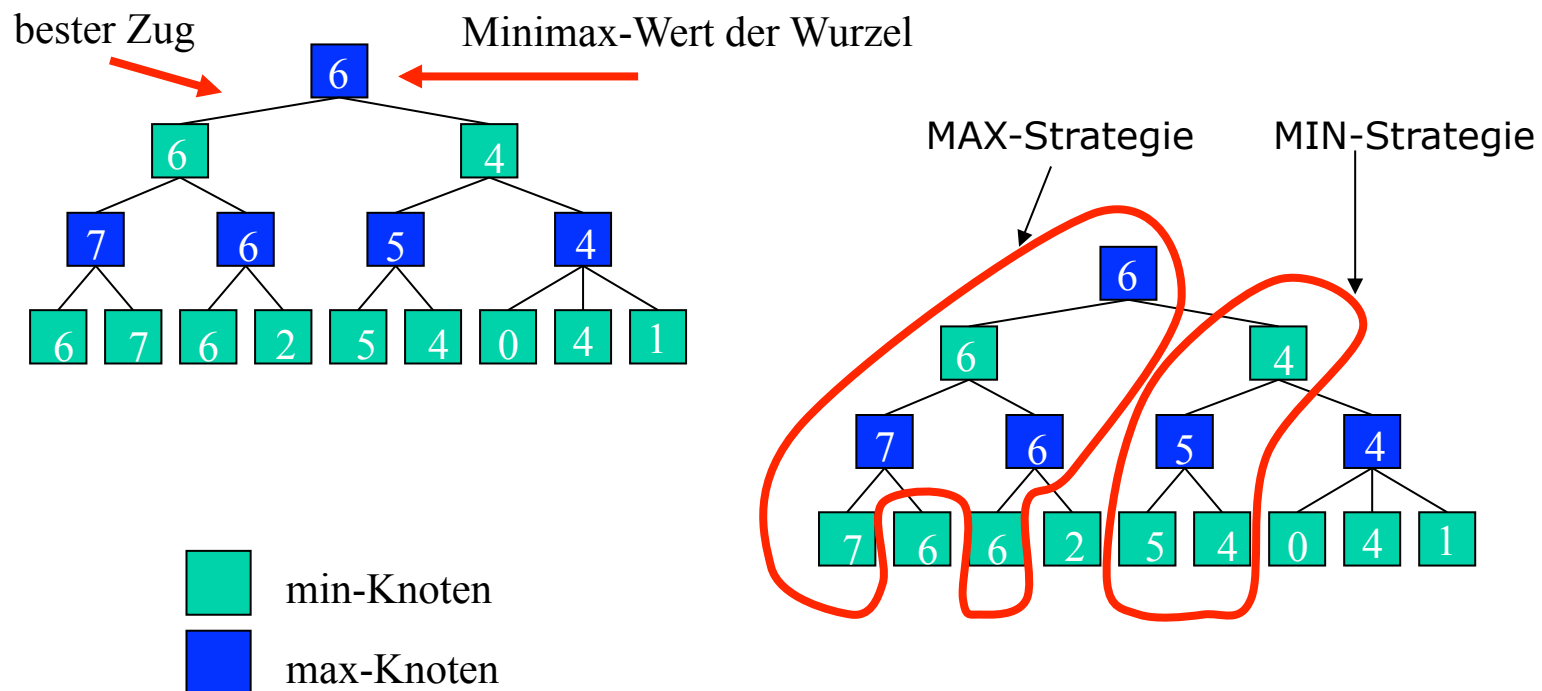

Computerschach

Grundlagen I

Was macht ein Schachprogramm eigentlich?

(II) Vorausschau



Minimax-Prinzip

Definition: Im folgenden ist $G = (T, h)$ ein **Spielbaum**, wenn $T = (V, E)$ ein Baum ist und $h : L(G) \rightarrow \{0, 1\}$ eine Funktion ist, die Blattknoten des Spielbaums G auf Zahlen abbildet. $L(G)$ bezeichnet hier die Menge der Blattknoten von G .

Definition: Es gebe 2 Spieler MIN und MAX. MAX besitzt das Zugrecht auf den geraden Ebenen des Spielbaums, MIN auf den anderen. Hierdurch wird eine Spielerfunktion definiert: $p : V \rightarrow \{\text{MAX}, \text{MIN}\}$

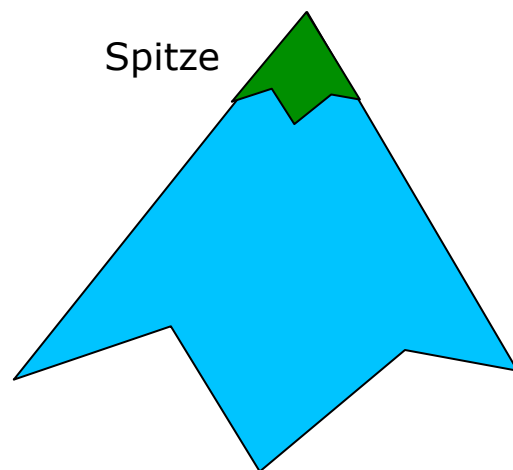
Definition: Sei $G = ((V, E), h)$ ein Spielbaum. Sei $v \in V$ ein Knoten des Spielbaums G . Die Funktion **minimax**: $V \rightarrow \{0, 1\}$ ist induktiv wie folgt definiert:

$$\text{minimax}(v) := \begin{cases} h(v), & \text{falls } v \in L(G) \\ \max\{\text{minimax}(v' \mid (v, v') \in E\}, & \text{falls } p(v) = \text{MAX} \\ \min\{\text{minimax}(v' \mid (v, v') \in E\}, & \text{falls } p(v) = \text{MIN} \end{cases}$$

Der Minimaxwert des Knotens v ist $\text{minimax}(v)$. Der Minimaxwert der Wurzel eines Spielbaums G wird mit $\text{minimax}(G)$ bezeichnet.

Schnell, schnell, schnell!

Der kritische Punkt ist die intelligente Vorausschau.



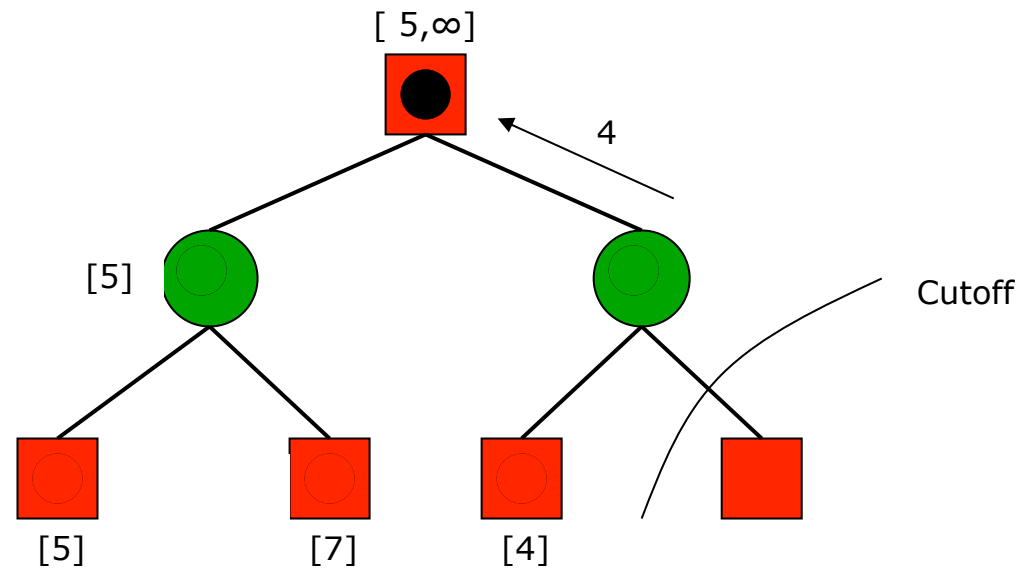
- Man wähle einen geeigneten Teilbaum, der die aktuelle Stellung enthält. So groß wie möglich.
- Weise den künstlichen Endstellungen heuristische Werte zu!
- Werte aus!

50 Jahre währende Erfahrung zeigt:

Der Spielbaum verhält sich wie ein Fehlerfilter!

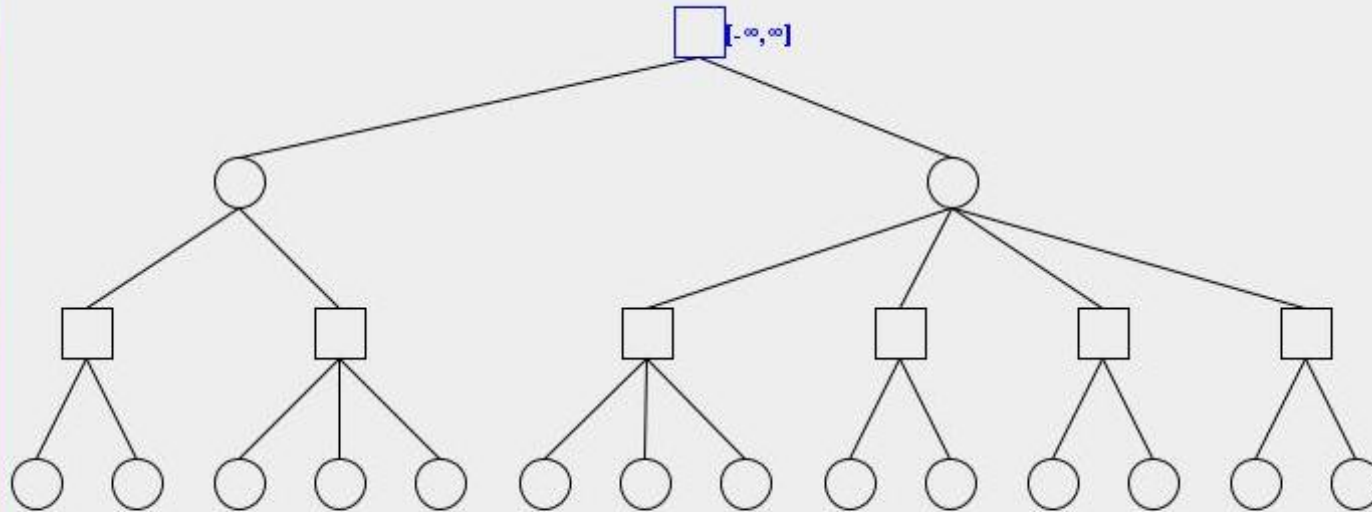
*Je größer der Baum, desto besser der Filter. Der **Alpha-Beta-Algorithmus** spielt dabei eine wichtige Rolle.*

Alpha-Beta-Algorithmus



Miniaturbeispiel

Alpha-beta-Algorithmus



```
int alphabeta(Knoten v, int a, int b)
  if (v ist Blatt) return f(v); // Blattbewertung
  for each child w of v do
    if (MAX-Spieler ist bei v am Zug)
      a = max(a, alphabeta(w, a, b));
      if (a >= b) return a; // Beta-Cutoff
    else
      b = min(b, alphabeta(w, a, b));
      if (a >= b) return b; // Alpha-Cutoff
  if (MAX-Spieler ist bei v am Zug) return a;
  else return b;
```

Weiter

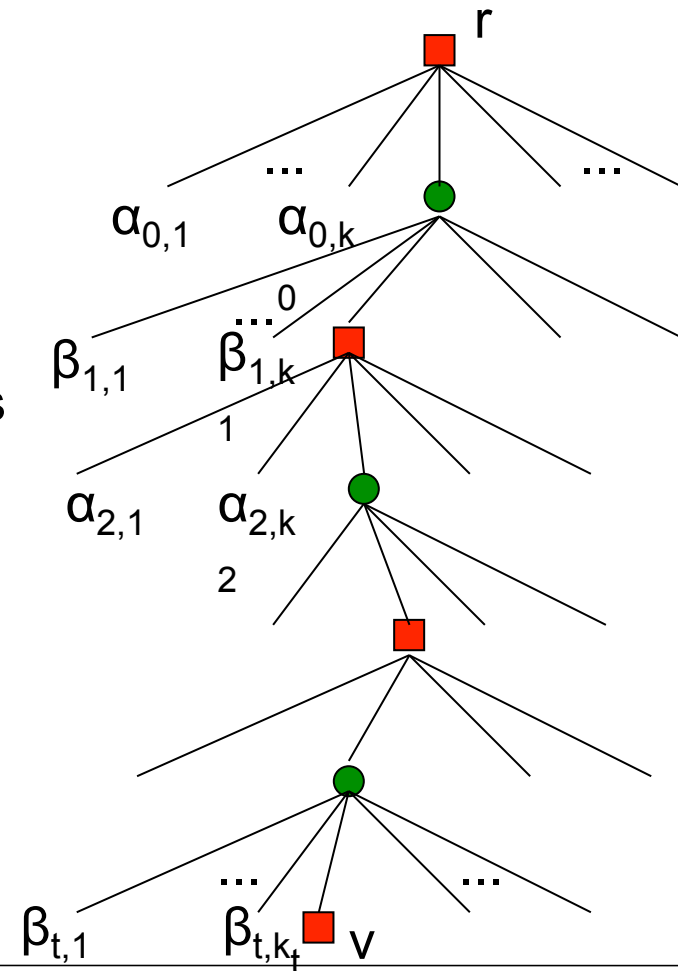
Spielbaum 1

Code animieren

Alpha-Beta-Algorithmus

Der Alphaalgorithmus:

- Tiefensuche
- wenn die Suche an Knoten v angelanzt, können wir uns vorstellen, dass
 - der durchsuchte Teil des Suchbaums „links“ von dem Weg von der Wurzel r zu v liegt, und
 - der noch nicht durchsuchte Teil „rechts“ des Weges liegt.



Alpha-Beta-Algorithmus

Es seien $\alpha_{i,j}$ ($\beta_{i,j}$) die Werte der linken Nachbarknoten von MIN- (bzw. MAX)- Knoten auf dem Weg von r nach v .

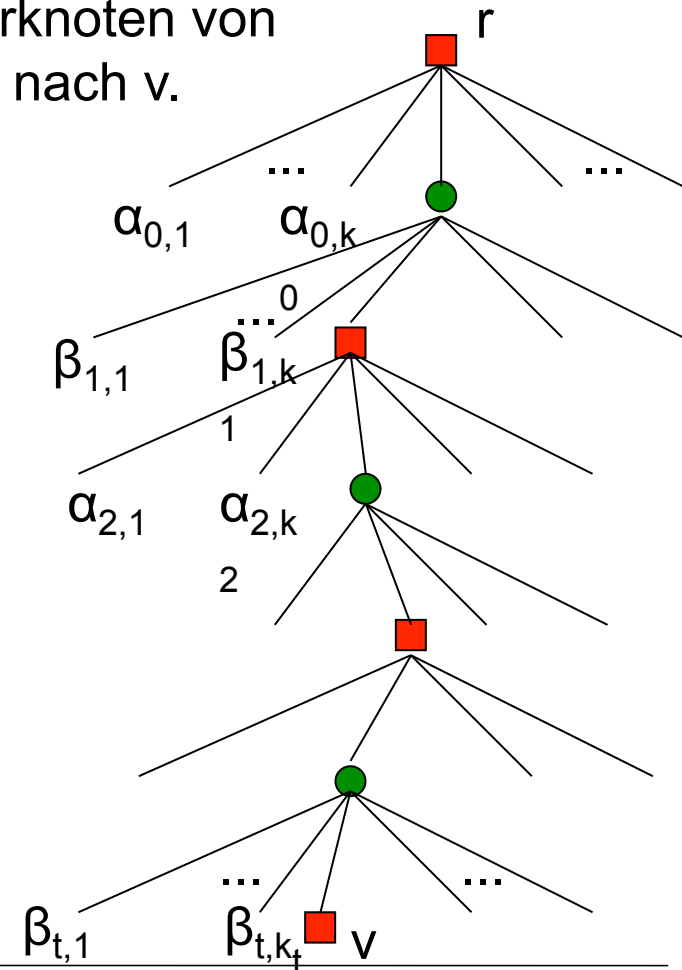
Sei

$$\alpha(v) := \max_{i=0,\dots,t; i \text{ gerade}} \max_{j=1,\dots,k_i} \alpha_{i,j}$$

und

$$\beta(v) := \min_{i=0,\dots,t; i \text{ ungerade}} \min_{j=1,\dots,k_i} \beta_{i,j}$$

Dann kann MAX bereits $\alpha(v)$ erreichen, MIN bereits $\beta(v)$. $F(v)$ ist also nur noch von Interesse, wenn $\alpha(v) < F(v) < \beta(v)$. Wurde $\text{AlphaBeta}(r, -\infty, \infty)$ aufgerufen, wird der Alpha-Beta-Algorithmus für v mit $\text{AlphaBeta}(v, \alpha(v), \beta(v))$ aufgerufen.



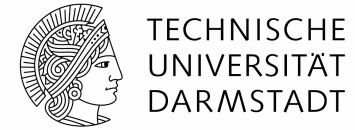
Alpha-beta-Algorithmus

Beobachtung: $\alpha(v)$ und $\beta(v)$ sind abhängig von dem bereits durchsuchten Teil des Suchbaums und damit von der Reihenfolge von Nachfolgeknoten.

Satz: Es sei $G=(V,E,f)$ ein Spielbaum, v ein Knoten aus V , $\alpha(v)$ und $\beta(v)$ die Schranken für v . Der Alpha-beta-Algorithmus untersucht v genau dann, wenn $\alpha(v) < \beta(v)$.

Beweis: klar mit Überlegung von vorher und Cutoff-Bedingung im Algorithmus.

Alpha-Beta-Algorithmus, Negamax-Variante



```
int negamax(node v, int a, b)
{
  if (v ist Blatt) return f(v);    // f bewerte v jetzt aus Sicht des Ziehenden!
  erzeuge alle Nachfolger v0 ... vb-1 von v
  for (i = 0; i < b; i++) {
    a = max(a, -negamax(vi, -b, -a))
    if (a ≥ b) return a;          // cutoff
  }
  return a;
}
```

Lemma: Sei $x = \text{negamax}(v, \alpha, \beta)$ und F beschreibe den Minimax-Wert aus Sicht des Spielers, der bei v am Zug ist. Dann gilt:

$$\begin{array}{ll} x \leq \alpha & \text{falls } F(v) \leq \alpha \\ x = F(v) & \text{falls } \alpha < F(v) < \beta \\ x \geq \beta & \text{falls } F(v) \geq \beta \end{array}$$

Beweis: Induktion über Höhe h des Spielbaums → Übung

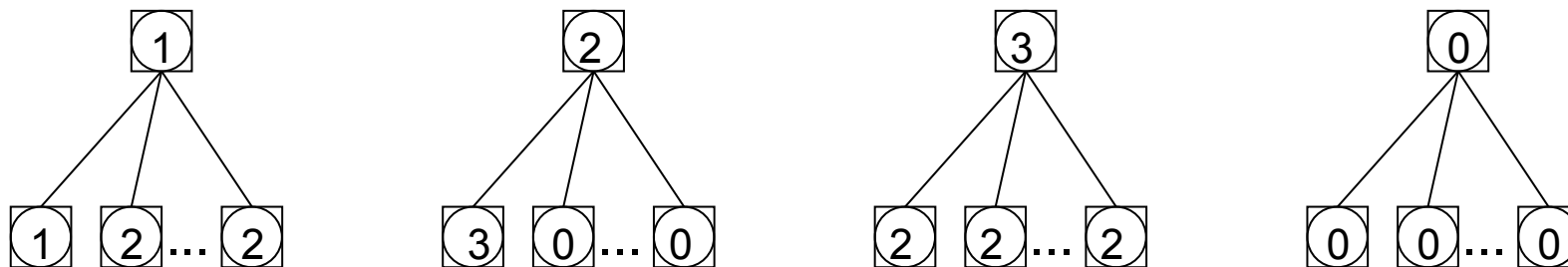
Alpha-Beta-Algorithmus, Aufwand

Sei $G = (V, E, f)$ ein b/t-uniformer Spielbaum, d.h., alle inneren Knoten besitzen b Nachfolger und alle Blätter liegen in Tiefe t . Sei r seine Wurzel.

Beobachtung: Im schlimmsten Fall besucht der Alpha-Beta-Algorithmus alle Knoten des Spielbaums.

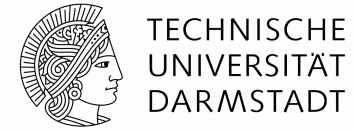
Definition (Knotentyp, kritischer Knoten)

a) Die Abbildung $\text{Typ} : V \rightarrow \{0, 1, 2, 3\}$ ist definiert durch $\text{Typ}(r) = 1$ und



b) ein Knoten v heißt *kritisch*, wenn $\text{Typ}(v) \neq 0$.

Alphabeta-Algorithmus, Aufwand



Satz: Es sei A ein beliebiger Algorithmus, der zu einem Spielbaum $G = (V, E, f)$ mit Wurzel r dem Minimaxwert $F(r)$ berechnet.

Dann kann man G durch Permutationen der Nachfolger der inneren Knoten so zu G' verändern, dass jeder Knoten, den der Alphabeta-Algorithmus auf G' besucht auch von A auf G besucht wird.

Der Alphabeta-Algorithmus besucht bei richtiger Sortierung gerade die kritischen Knoten. Und jeder Algorithmus muss diese Knoten untersuchen.

Alphabeta-Algorithmus, Aufwand

Beweisskizze:

Für Knoten vom Typ 1,2,3 gelten folgende Aussagen, welche durch eine gemeinsame Induktion über die Tiefe von G bewiesen werden können:

A1: Sei v ein Knoten mit $\text{Typ}(v) = 1$. Dann gilt:

- A berechnet für v den Minimaxwert $F(v)$.
- ist v ein Blatt, so wird von A $f(v)$ berechnet,
- sonst:
 - muss A einen Nachfolger v_i von v gefunden haben, dessen untere Schranke den Wert $F(v)$ besitzt. Ausserdem müssen für alle Nachfolger obere Schranken $\leq F(v)$ nachgewiesen worden sein. Insbesondere muss der Minimaxwert von v_i bestimmt worden sein. Permutiere die Nachfolger von v in G' nun so, dass v_i in G' der erste Nachfolger ist. In G weisen wir dem Knoten v_i den Typ 1 zu, allem anderen Nachfolgern von v den Typ 2.
- v wird mit $\text{negamax}(v, -\infty, \infty)$ untersucht
- $\text{Typ}(v_i) = 1$ in G' $\text{Typ}(v_j) = 2$ für $j \neq i$ in G' und v_i wird in G' mit $\text{negamax}(v_i, -\infty, \infty)$ untersucht, und alle anderen Nachfolger von v mit $\text{negamax}(v_j, -\infty, -F(v_i))$. An den v_j kommt es zu Cutoffs, weil der erste Nachfolger von v in G' den größten Wert besitzt.

Alphabeta-Algorithmus, Aufwand

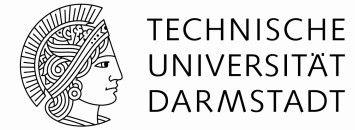
A2: Sei v ein Knoten mit $\text{Typ}(v) = 2$. Dann gilt:

- A berechnet für v zumindest eine untere Schranke $\beta > -\infty$.
- ist v ein Blatt, so wird von A $f(v)$ berechnet,
- sonst:
 - muss A einen Nachfolger v_i von v gefunden haben, dessen untere Schranke $\beta > -\infty$ ist. Wir weisen v_i den Typ 3 zu, allen anderen Nachfolgern von v den Typ 0. Permutiere die Nachfolger von v in G' nun so, dass v_i in G' der erste Nachfolger ist.
- v wird mit $\text{negamax}(v, -\infty, \beta)$ untersucht
- $\text{Typ}(v_i) = 3$ in G' $\text{Typ}(v_j) = 0$ für $j \neq i$ in G' und v_i wird in G' mit $\text{negamax}(v_i, -\beta, \infty)$ untersucht. $\text{negamax}(v_i, -\beta, \infty)$ liefert einen Wert $x \leq -\beta$ und es erfolgt ein Cutoff an v .

A3: Sei v ein Knoten mit $\text{Typ}(v) = 3$. Dann gilt:

- A berechnet für v eine obere Schranke für $F(v)$. Er muss also alle Nachfolger betrachten. Alle Nachfolger bekommen den Typ 2.
- ist v ein Blatt, so wird von A $f(v)$ berechnet,
- sonst: v wird in G' mit $\text{negamax}(v, \alpha, \infty)$ untersucht, und $\text{Typ}(v_j) = 2$ für alle Nachfolger v_j von v . Die Nachfolger werden gesucht mit dem Aufruf $\text{negamax}(v_j, -\infty, \alpha)$.

Alphabeta-Algorithmus, Aufwand



Folgerung: Es sei $G = (V, E, f)$ ein b/t -uniformer Spielbaum mit Wurzel r . Jeder Algorithmus zur Berechnung von $F(r)$ besucht mindestens $b^{\lfloor t/2 \rfloor} + b^{\lceil t/2 \rceil} - 1$ Blätter von G .

Beweis:

Es sei $k_i(j)$ die Anzahl der Knoten v in Ebene j von G mit $\text{Typ}(v) = i$. Dann ist $k_1(0) = 1$, $k_2(0) = 0$ und $k_3(0) = 0$. Weiter ist

$$k_1(t) = k_1(t-1)$$

$$k_2(t) = (b-1) \cdot k_1(t-1) + b \cdot k_3(t-1)$$

$$k_3(t) = k_2(t-1)$$

Lösung des Systems ergibt:

$$k_1(t) = 1$$

$$k_2(t) = b^{\lfloor t/2 \rfloor} - 1$$

$$k_3(t) = b^{\lceil t/2 \rceil} - 1$$

Computerschach

Die letzte Runde im Mensch-Maschine Schachwettkampf ist beendet

Anmerkung: Dieses Kapitel enthält Aussagen, die man zu Recht als „nicht-wissenschaftlich“ bezeichnen sollte. Es handelt sich dabei um reine Spekulation, und sie wurden deshalb als solche gekennzeichnet. Dies gilt insbesondere für die Folien 134 und 135.

Computerschach hat eine atemberaubende Geschichte

1940-1970: Versuche, menschliches Schachspiel nachzuahmen, versanden

1. 1970s: Chess 4.5 ist das erste 'starke' Programm. Es legt Wert auf Sucheffizienz. Erster Computersieg eines Menschenturniers, Minnesota Open 1977.
2. 1983: Belle wurde 'National Master', 2100 ELO.
3. 1988: Hitec erringt einen ersten Sieg gegen einen Großmeister
4. 1988: Deep Thought auf Großmeisterniveau
5. 1992: Die ChessMachine gewinnt die offene Computerschachweltmeisterschaft, ein konventionelles PC-Programm von Ed Schröder.
6. 1997: Deep Blue schlägt Kasparov in einem 6-Spiele Wettkampf.
7. Von der Zeit an, dominieren PC-Programme die Welt, mit einer jährliche Spielstärkesteigerung von ca. 30 ELO. Im Internet gibt es virtuelle Räume, in denen Turniere abgehalten werden, in denen man jederzeit gegen Großmeister oder starke Maschinen spielen kann.

ELO: statistisches Maß; 100 Pkte Differenz entsprechen einer 64% Gewinnchance

Anfänger 1000ELO

Internationaler Meister > 2400

Großmeister > 2500

Menschlicher Weltmeister > 2800

Das Ziel

Nur ein **BIG POINT** fehlte noch:
stärker spielen als die besten Menschen.

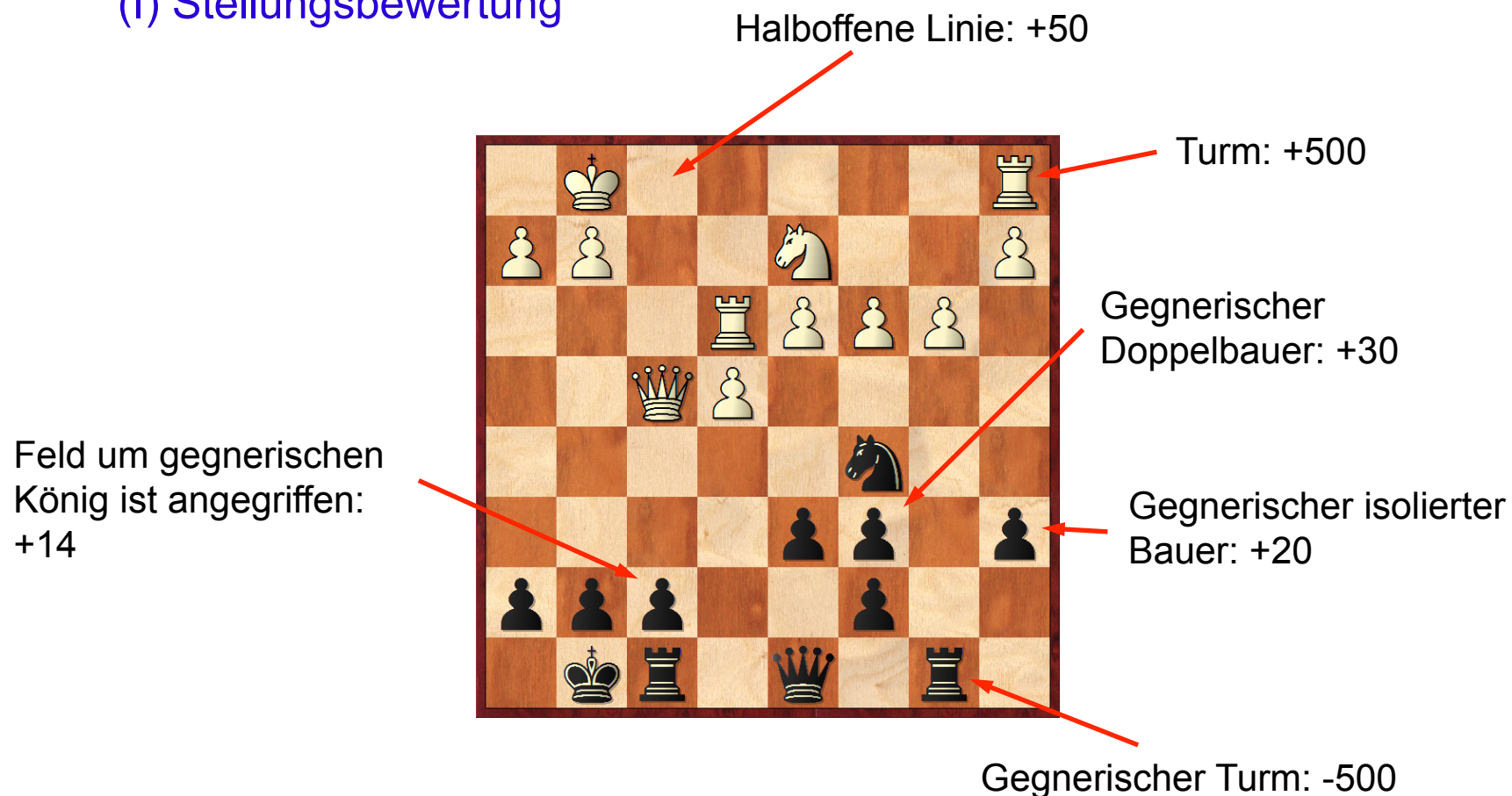
4 Programme lieferten sich bis 2005 ein Rennen:

- **Shredder** von Stefan Meyer-Kahlen,
- **Fritz** von Frans Morsch,
- **Junior** von Amir Ban und Shay Bushinsky
- **Brutus/Hydra** von Chrilly Donninger, Ulf Lorenz (2003-2006), Christopher Lutz, Nasir Ali
- Rybka, Fruit seit 2005

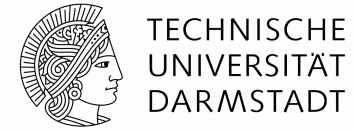
Die oberen vier Programme holten z.B. auf der Computerschach-Weltmeisterschaft in Graz, 2003, mehr als 95% der Punkte gegen das restliche Feld.

Was macht ein Schachprogramm eigentlich?

(I) Stellungsbewertung



London: Die Kontrahenten



Adams:

geboren [17.11.1971](#), lebt in London.

- Wurde 1989 [Großmeister](#), mit dem Gewinn der Britischen Meisterschaften, im Alter von [17 Jahren](#).
- 1997 britischer Meister.
- 1990 und 2005 zum [Spieler des Jahres](#) gekürt und
- gewann zwischen 1993 und 2002 rekordverdächtig viele Turniere.

Zu der Zeit Nr. 1 in England, Nr. 7 der Welt, mit einer Spielstärke von 2741 Elo.

London: Die Kontrahenten

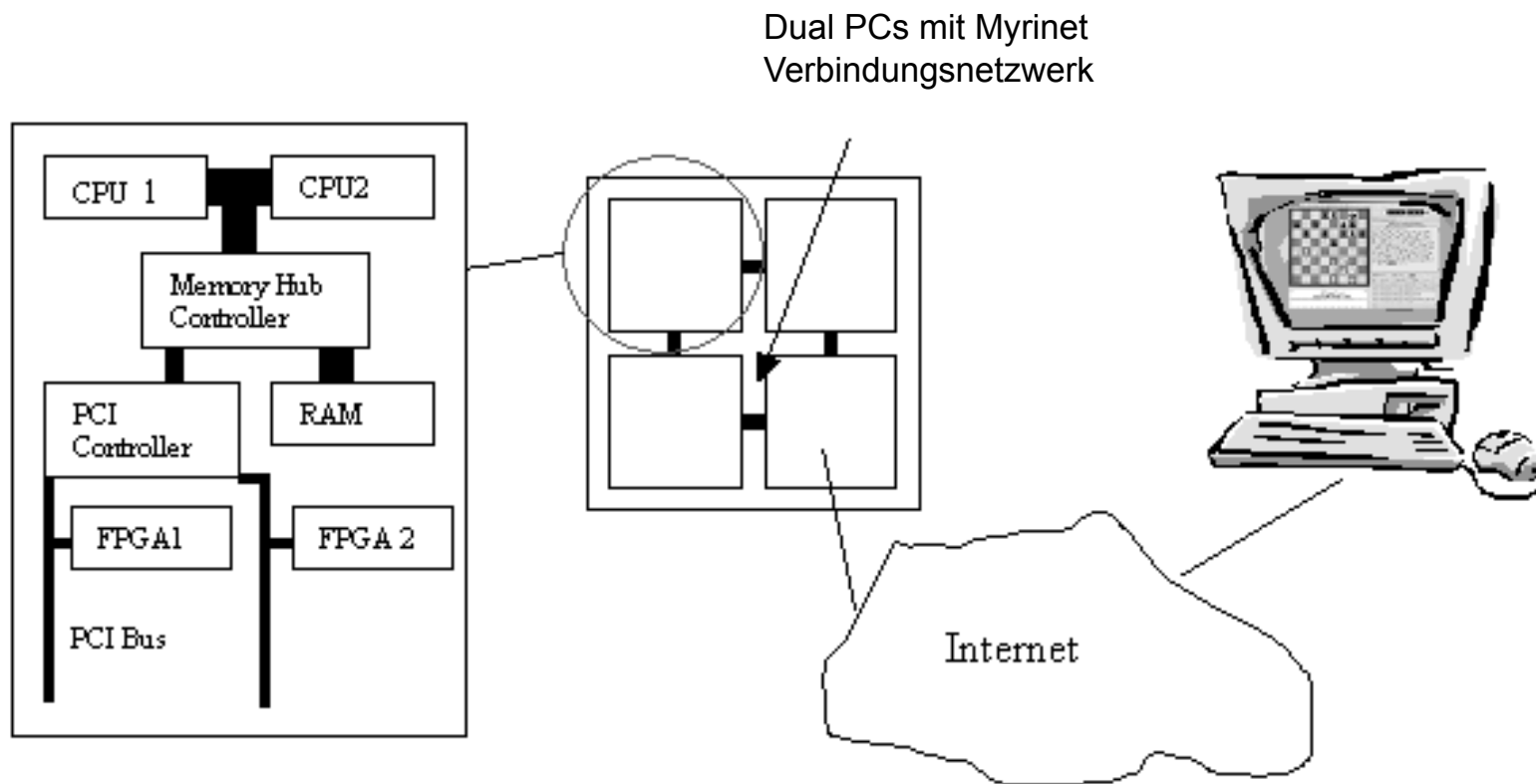
Hydra:

- Die einzige 'Schacheinheit', die jemals (bis 2009) deutlich **über 3000 Elo** spielt.
- **150 Millionen Schachstellungen pro Sekunde**
- typische Rechentiefe nach der Eröffnung: **19 bis 20 Halbzüge**
- Cluster mit **32 Pentium Prozessoren**, jeweils mit einem XilinX Virtex Pro II 7000 als **Schach-Koprozessor**

(finanziert und durchgeführt von PAL Computer Systems, VAE, Abu Dhabi)

- **Gewinner des 13. IPCCC 2004 mit 6.5 aus 7**
- **Gewinner gegen Shredder in Abu Dhabi mit 5.5 : 2.5**
- **Gewinner gegen GM Vladimirov (2630 Elo) mit 3.5 : 0.5**
- **Mensch-Maschine Mannschaftsweltmeister mit 3.5 : 0.5 gegen Schnitt von 2690 ELO**
- **Gewinner des 14. IPCCC 2005 mit 8 aus 9**

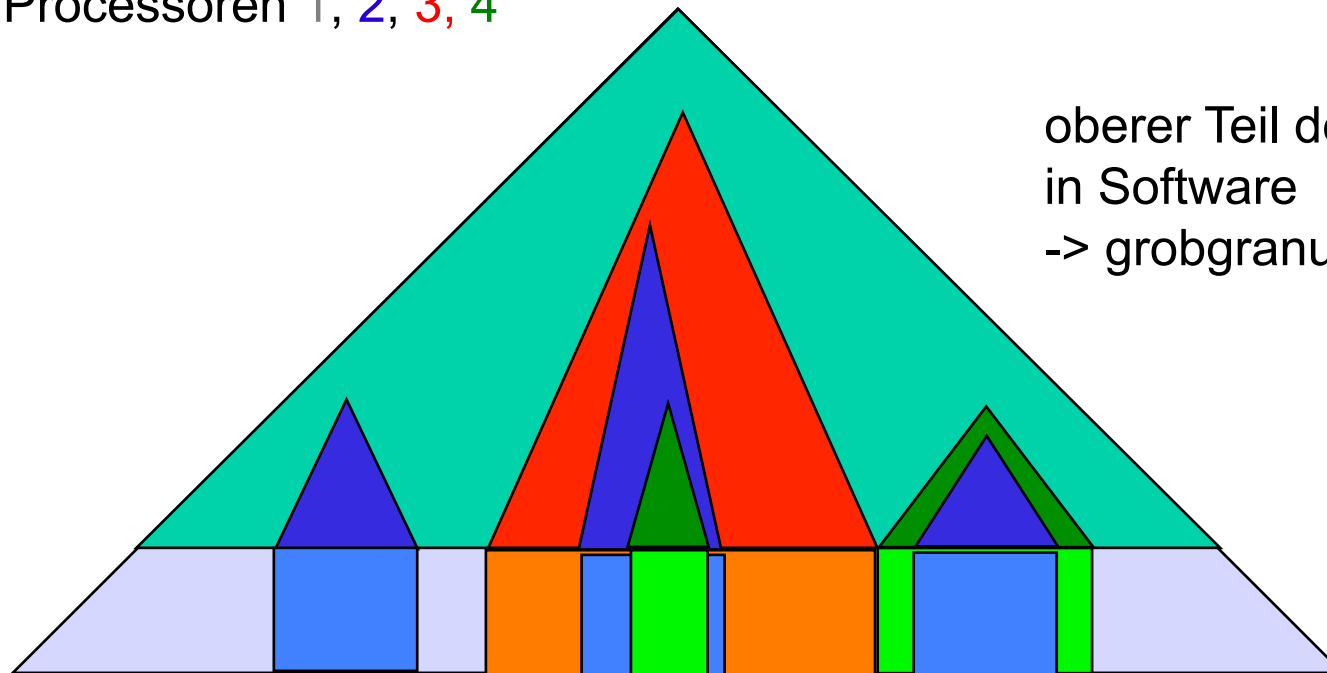
Hydras globale Architektur



FPGA: Virtex II: VP70 -> ca. 5,4 Millionen Suchknoten pro Sekunde pro Prozessor
 bis zu 32 CPUs: 3.0 GHz -> Speedup 17 und somit 100 Millionen Suchknoten pro Sekunde

Zerlegung des Suchbaums

Processoren 1, 2, 3, 4



oberer Teil des Baums
in Software
-> grobgranulare Parallelität

die letzten 4 Ebenen in FPGA -> feingranulare Parallelität,
FPGA Karte wird ca. 100000 mal pro Sekunde angestoßen

Paralleler Suchalgorithmus

- Zerlegung des Suchbaums
- 'Work Stealing': Prozessoren ohne Arbeit senden randomisiert Anfragen in den Cluster;
 - ein spezieller Prozessor beginnt die Berechnungen wie im sequentiellen Fall
- ein Prozessor, der Arbeit hat und eine Arbeitsanfrage einfängt, gibt ein Teilproblem an den Sender der Anfrage ab,
 - der Anfragende wird 'worker', der andere 'master'
- master/worker Beziehungen sind dynamisch, oft geknüpft und wieder gelöst

- Nachrichten: REQUEST, WORK, NO-WORK, WINDOW_UPDATE, CUTOFF, RESULT

- Problemauswahl für Abgaben: nah an der Wurzel, YBWC

Speedups

	Zeit(s)	SPE	SO %
1	24213	1	0
2	12139	1.99	0
4	6888	3.5	3.6
8	3488	6.5	-1
16	2011	12	9.3
32	1424 *	17	80 *

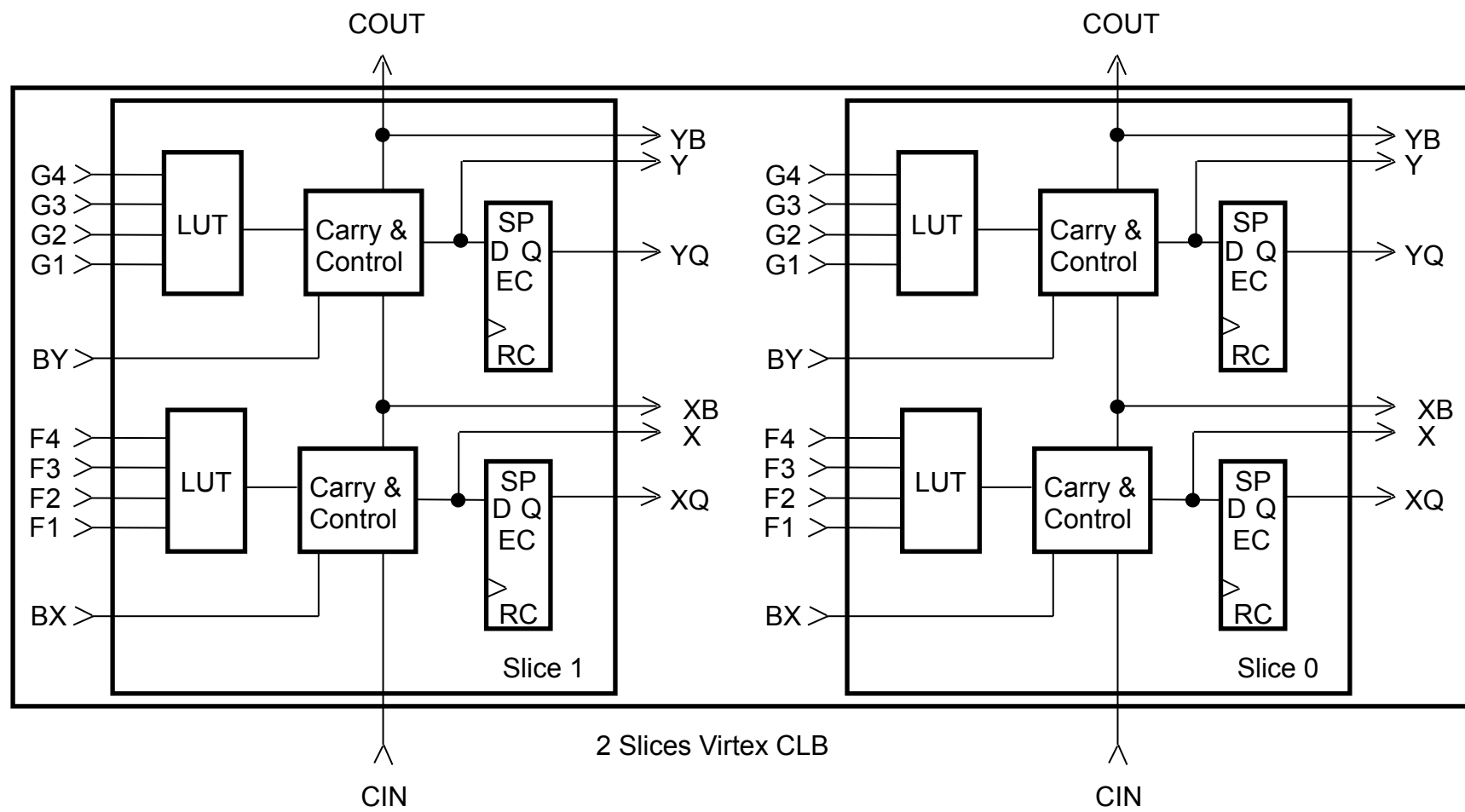
* geschätzt, da andere Versionen von Hydra zugrunde liegen

FPGA (Field Programmable Gate Array)

- ist rekonfigurierbare Logic für rapid prototyping und für die Implementierung digitaler Systeme
- ist eine Art in RAM simulierter Hardware, die fein-granulare Parallelität erhaltend
- ist eine Möglichkeit Logik zu realisieren

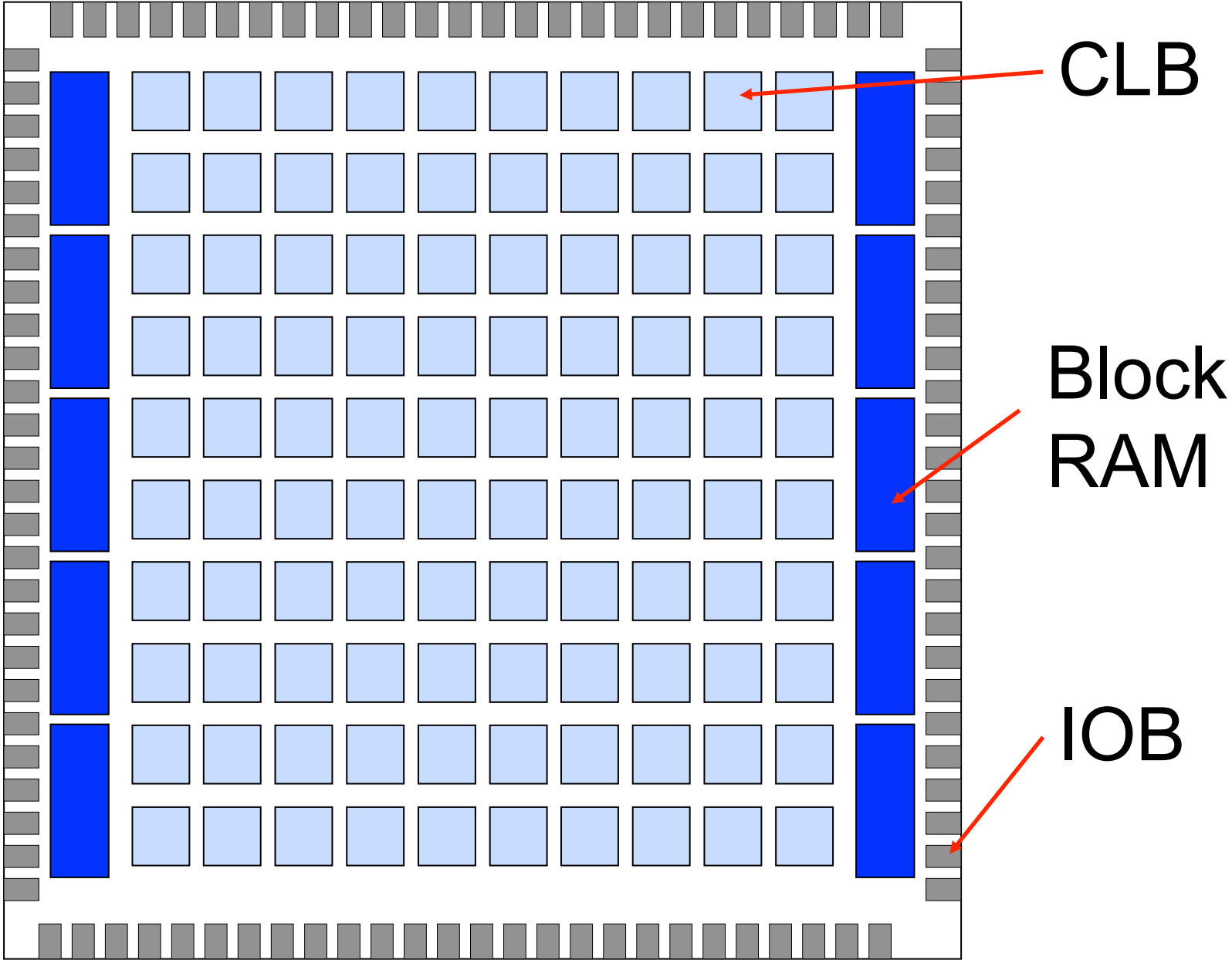
Hauptvorteile (für Hydra):

1. Das Hinzufügen von mehr Schachwissen erfordert zusätzlichen Platz, kostet aber nahezu keine zusätzliche Berechnungszeit
2. FPGA Code kann ge-debugged und schnell wie in Software geändert werden, ohne langwierige ASIC Entwicklungszeiten
3. feingranulare Parallelität kann genutzt werden -> genMove, doMove, eval, undoMove in 9 Taktzyklen, bei einer clock-rate von 50MHz



CLB: Configurable Logic Block

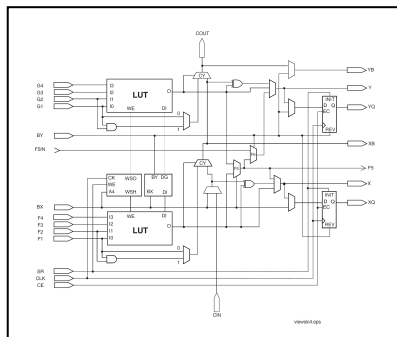
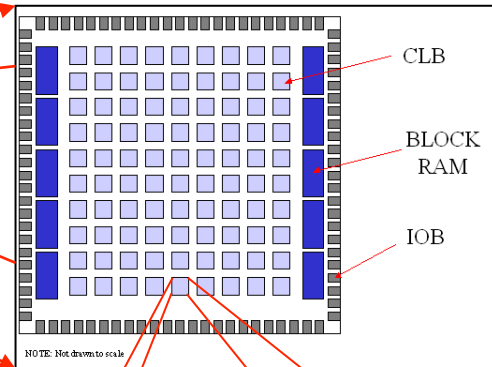
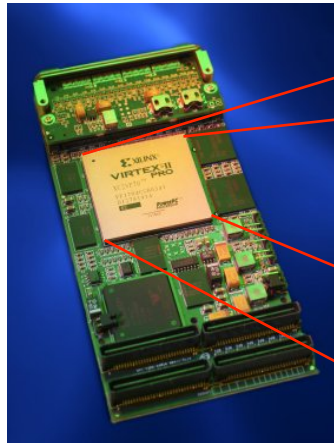
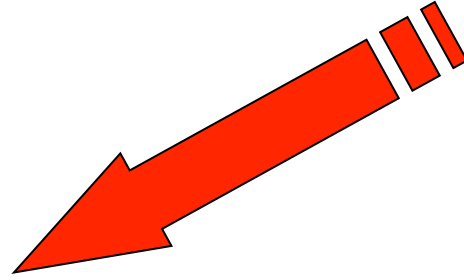
LUT: Look-Up-Table



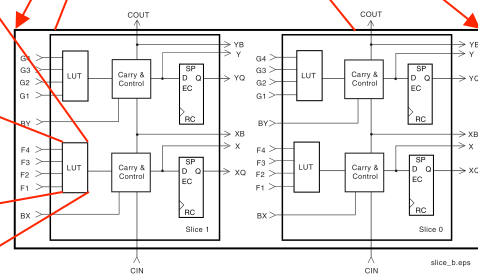


HPRCC

High Performance Reconfigurable Cluster-Computing



Detailed View of Virtex Slice



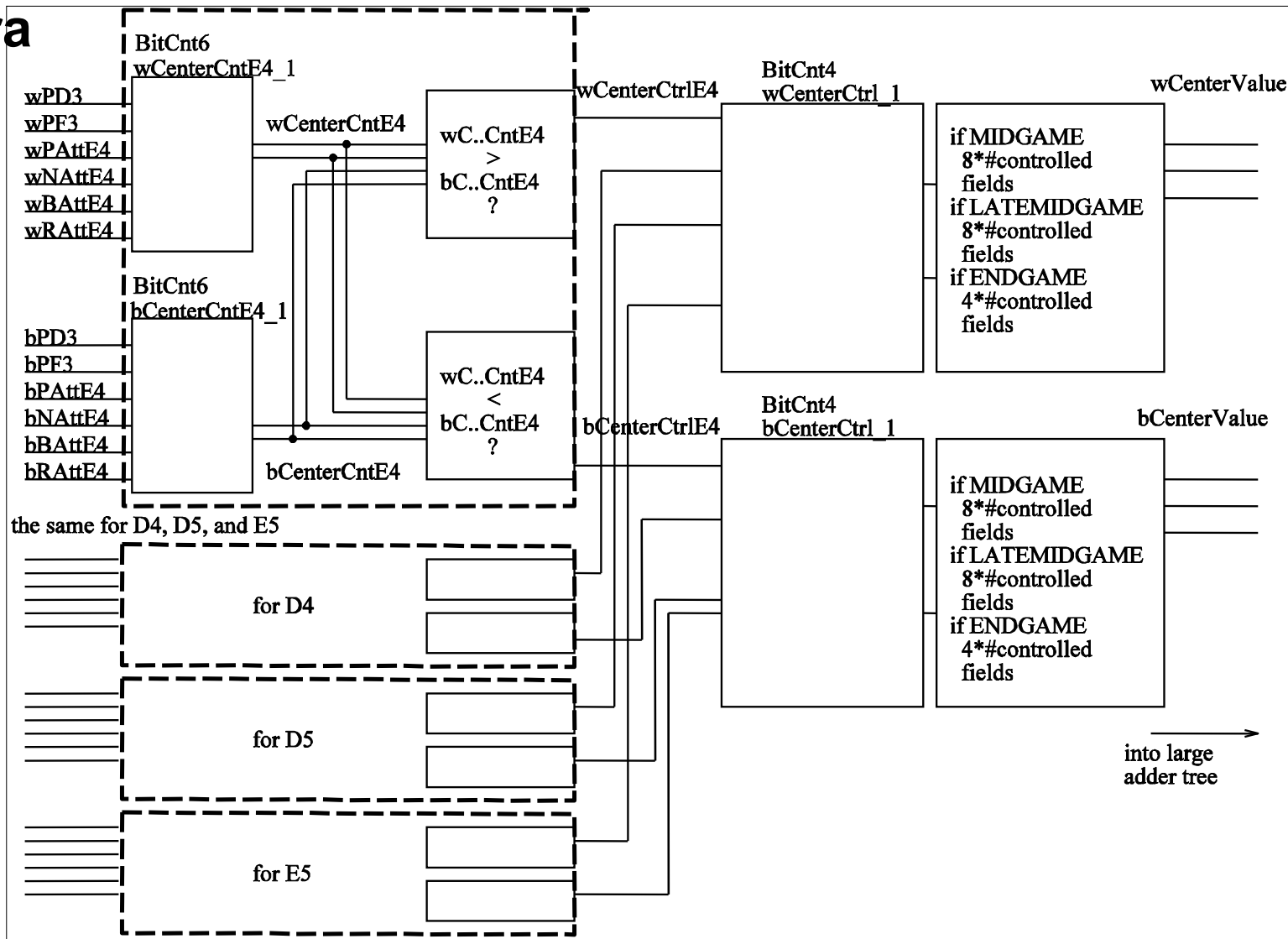
2 Slices Virtex CLB

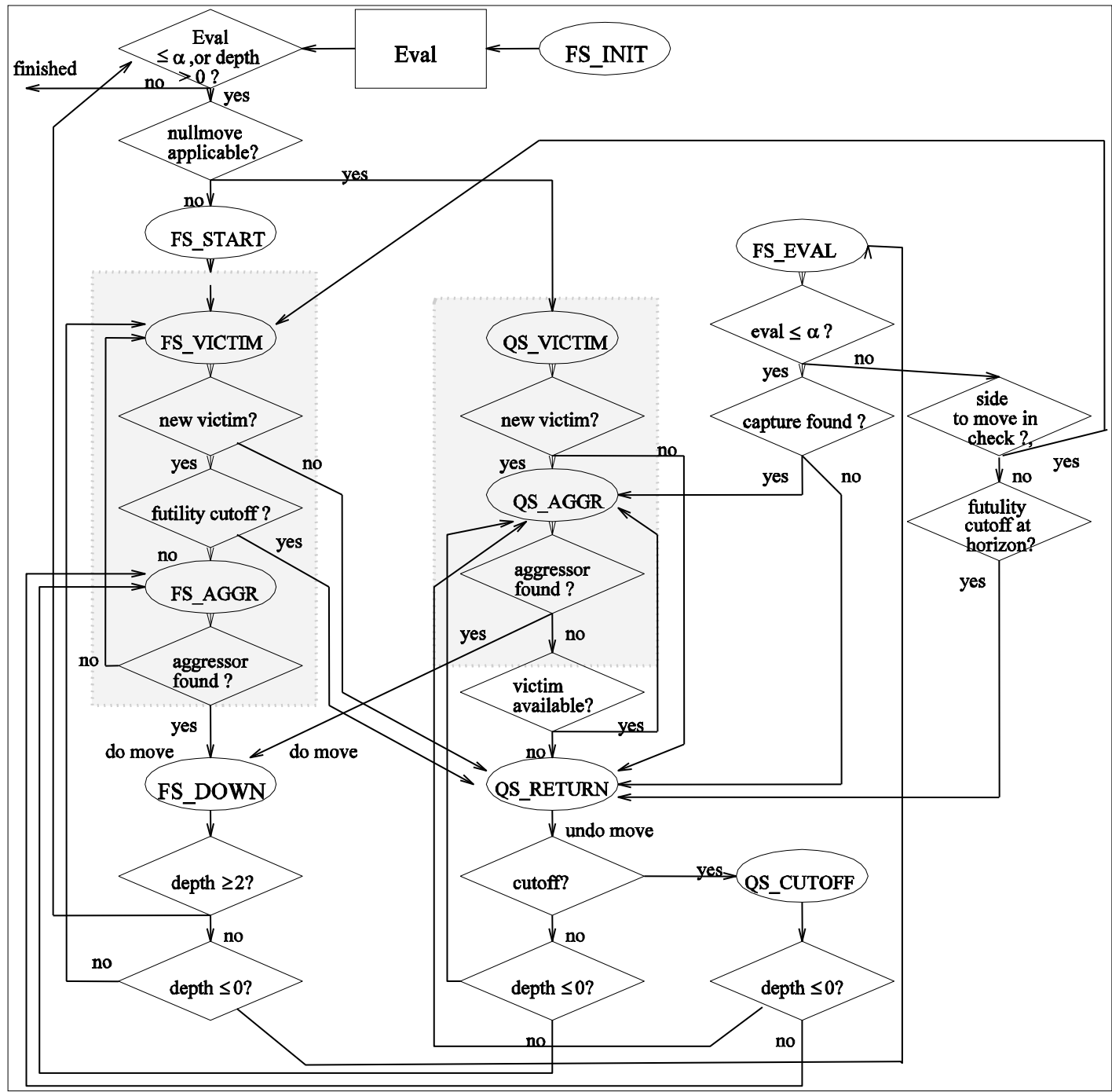
FPGA, Verilog

```
module Search();
  ControlLogic;
    // Enables/disables the modules and converts data to the correct format.
    // E.g. the module Board does not know whether DoMove or UndoMove is
    // done. The input is always piece-from, piece-to. The
    // ControlLogic converts the move
    // information in the correct format for the Board module.
  AlphaBetaFSM; // Alphabet search with Finite State Machine.
    // The FSM sets a few signals like "DoMove", "UndoMove",
    // "Next-Victim". The next state is determined from the
    // output of the modules and the current state. The signals are used by the
    // ControlLogic to control the operation of the modules.
    // The FSM has 54-States, but some states are simply waitstates. It changes no
    // signals. Only a transition to the next
    // state can be done.
  CastleStatus(); // Determine castle status 0.5 cycles
  GenVictim(); // Generates next ToSquare. 2.0 cycles
  GenAggressor(); // Generates next FromSquare for a given ToSquare. 2.0 cycles
  TestCheck(); // Tests if the king is in check. 2.0 cycles
  Board(); // Board resrepresentation and board update 1.0 cycles
  SearchStack(); // "Local variables" for the search control. 0.5 cycles.
  Evaluate(); // Evaluation. 3.0 cycles.
endmodule

module Evaluate();
  HandleSpecialCases; // E.g: Is there insufficient mate material?
  WeightedSum; // Different weights for different game phases.
  GamePhase(); // Determines the game phase.
  PieceValues(); // Sums up the material value.
  FirstOrderValues(); // piece square tables
  PawnStructure(); // pawn structure and passed pawns
  KingCover(); // pawn-cover around the king
  Dynamic(); // Main part. This evaluation bases on attack and defense
    // relations. E.g. attack on opponents king, mobility
endmodule
```

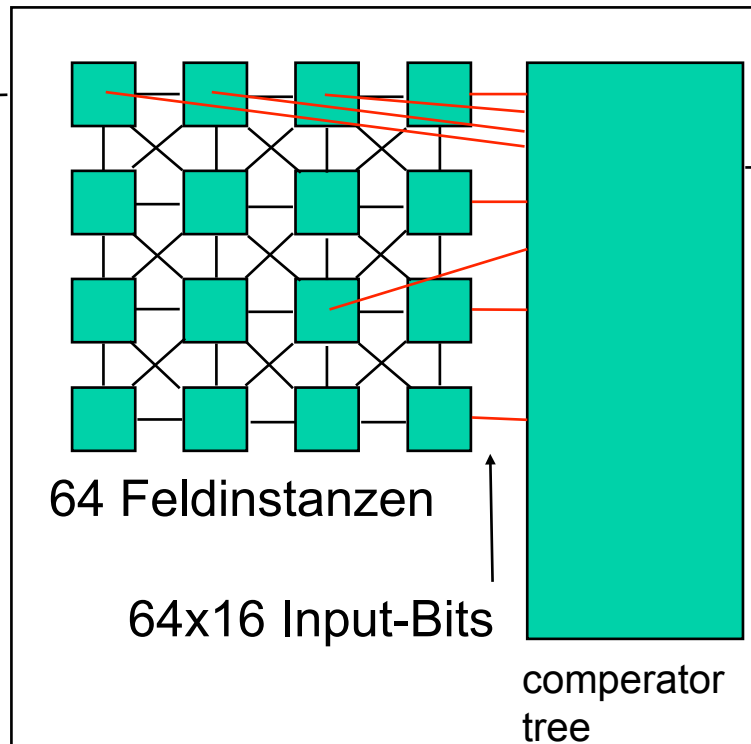
Hydra





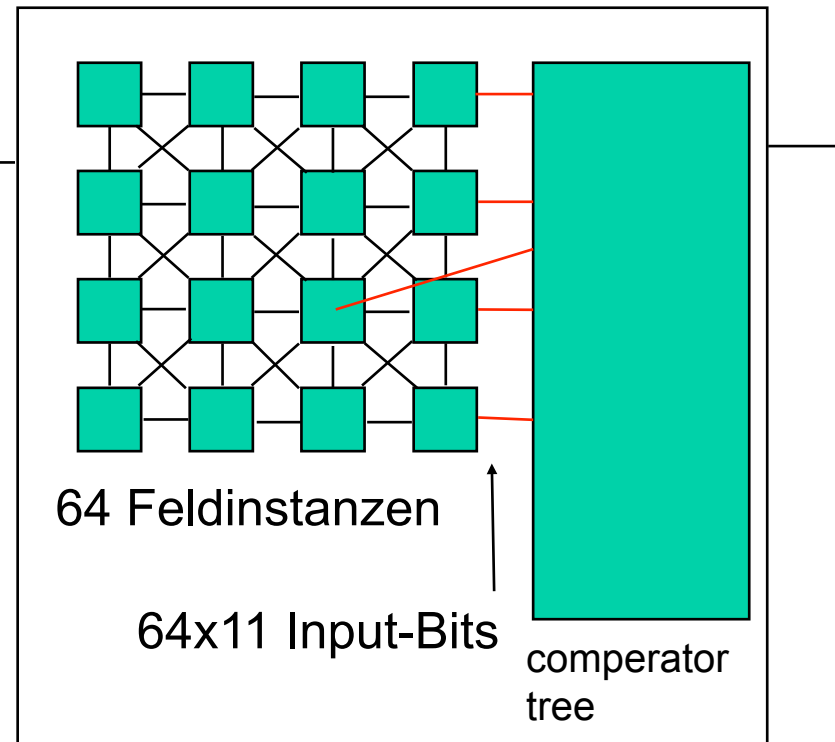
Hydra

GenVictim (Zielfeld)



1. Besetzte Felder senden ein Signal in GenVictim.
2. Freie Felder leiten Signale weiter
3. Alle Felder, die ein Signal bekommen, sind potentielle Zielfelder.
4. Der Comperator-tree wählt attraktivstes Zielfeld (z.B. Schlagzug).

GenAggressor (Von-Feld)



1. Gewinnerfeld generiert Signal von 'super piece'.
2. Freie Felder leiten das Signal weiter.
3. Von eigenen Figuren besetzte Felder sind potentielle Von-Felder.
4. Der Comperator-tree wählt das attraktivste Von-Feld

Das Entwicklerteam hinter Hydra

Dr. Chrilly Donniger



GM Christopher Lutz

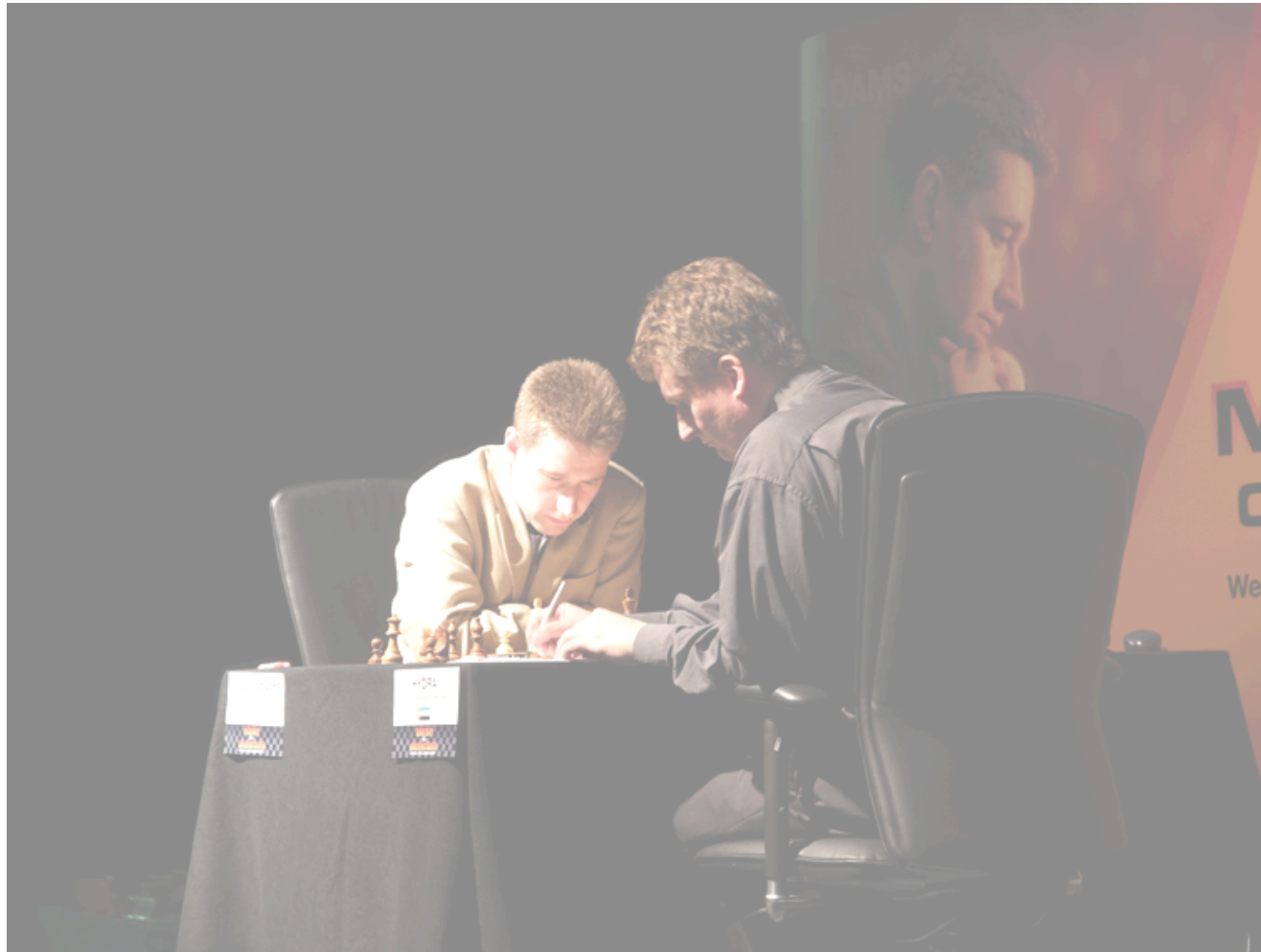
Dr. Ulf Lorenz

Universität Paderborn
Prof. Dr. B. Monien
Paderborn Center for Parallel
Computing

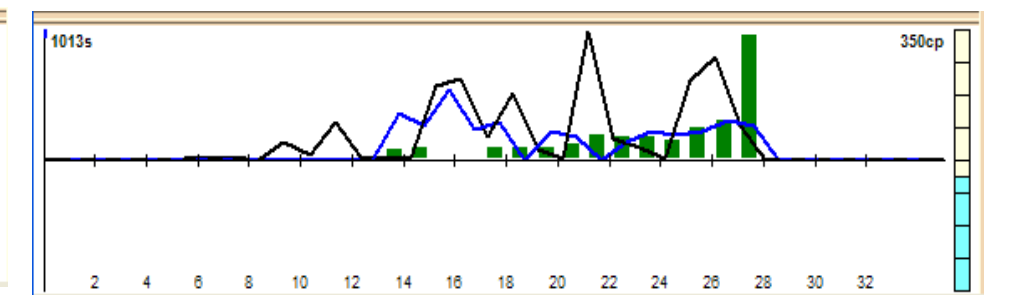
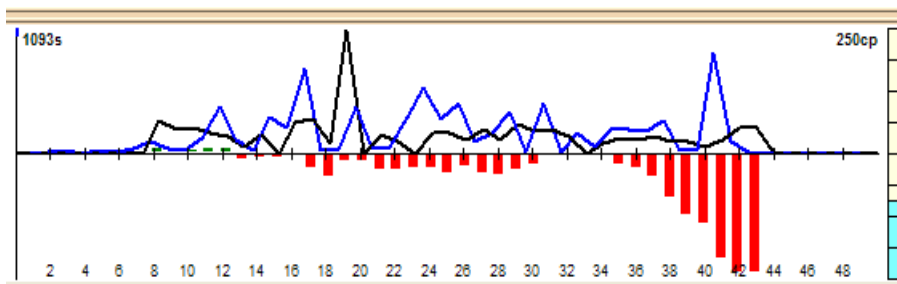
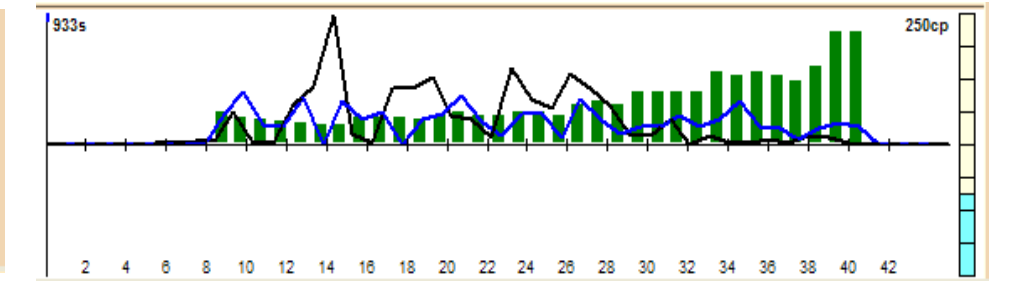
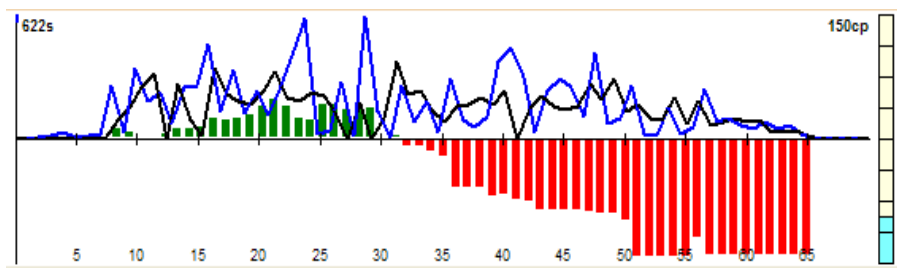
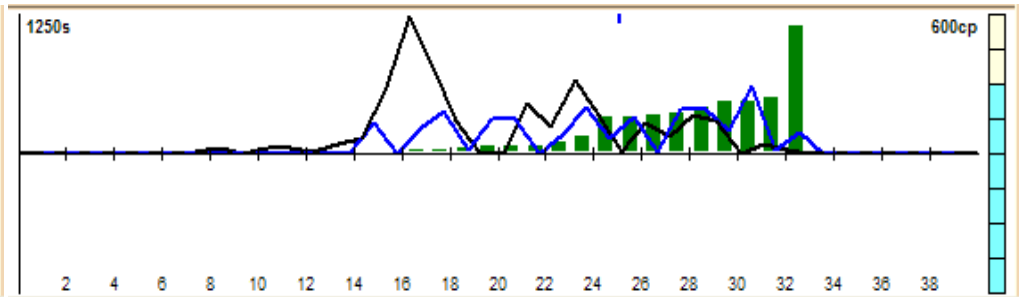
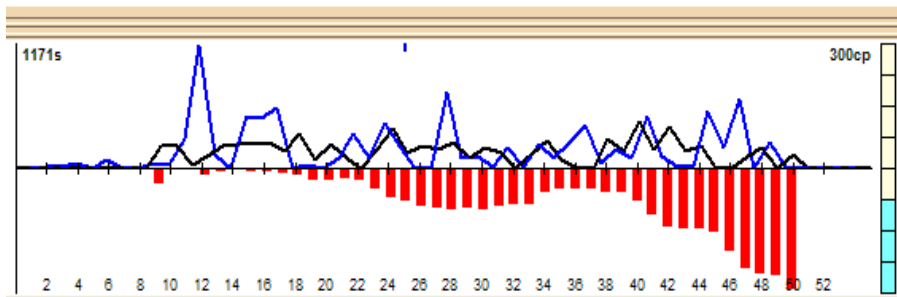
Nasir Ali

PAL Computer Systems
PAL Gruppe Abu Dhabi
Scheich Tahnoon

London: Hydra gegen Adams 5,5 : 0,5



London 2005



Typische Thesen aus den 80er Jahren (*):

- Top-Großmeister spielen fast perfekt Schach
- Ein Top-Großmeister kann mit weiß immer Remis halten, wenn er nur kein Risiko eingeht und von vornherein auf Remis spielt.
- 3000 Elo ist eine natürliche Perfektionsgrenze
- Turmendspiele mit einem Wenigerbauern sind einfach Remis zu halten.

Alles Falsch!

Katastrophale Selbsteinschätzung.

(*) Diese Folie präsentiert auch aus Sicht Ihres Dozenten keine wissenschaftliche Erkenntnis. Sie dient allein der Anregung zu Diskussion!

Ein zarter Hauch von Intelligenz (*)

1. Die Menschlichen Meister beanspruchen, daß sie, obwohl sie gegen ein Programm verlieren, das Spiel besser verstehen. Sie sprechen von einem 'tieferen Verständnis'.

Frage: Tun sie das? Was könnte das sein: 'tiefer verstehen'? Gibt es überhaupt etwas zu verstehen, außer 'Jede Stellung ist entweder gewonnen, verloren oder remis'?

Antwort: Ja, es gibt da was ...

(*) Diese Folie präsentiert auch aus Sicht Ihres Dozenten keine wissenschaftliche Erkenntnis. Sie dient allein der Anregung zu Diskussion!