



1. Super-Mario (allgemein)
2. Modellierung der Spielerfahrung¹
 - ▶ Lernen, wann ein Level Spaß macht
3. Reinforcement Learning Benchmark²
 - ▶ Training eines Controllers, der Super-Mario spielt
4. Mario AI Competition 2009³
 - ▶ Andere Ansätze zur Implementierung eines Controllers

¹ C. Pedersen, J. Togelius and G. N. Yannakakis: Modeling Player Experience in Super Mario Bros

² J. Togelius, S. Karakovskiy, J. Koutnik and J. Schmidhuber: Super Mario Evolution

³ <http://julian.togelius.com/mariocompetition2009/index.php>

Super Mario (allgemein)

Screenshot



Super Mario (allgemein)

Beschreibung

- ▶ Klassisches „Jump & Run“ von Nintendo
 - ▶ Spielablauf in Echtzeit
 - ▶ Levelende unter Zeitdruck erreichen
 - ▶ Abgründe überspringen
 - ▶ Gegner meiden
 - ▶ Münzen einsammeln
 - ▶ Gegenstände verleihen neue Fähigkeiten



Super Mario (allgemein)

Beschreibung

- ▶ Klassisches „Jump & Run“ von Nintendo
 - ▶ Spielablauf in Echtzeit
 - ▶ Levelende unter Zeitdruck erreichen
 - ▶ Abgründe überspringen
 - ▶ Gegner meiden
 - ▶ Münzen einsammeln
 - ▶ Gegenstände verleihen neue Fähigkeiten
- ▶ Hier: „Infinite Mario Bros“
 - ▶ Open-Source (Java)
 - ▶ Automatisch generierte Levels
 - ▶ Im Webbrowser spielbar





1. Super-Mario (allgemein)
2. Modellierung der Spielerfahrung
 - ▶ Lernen, wann ein Level Spaß macht
3. Reinforcement Learning Benchmark
 - ▶ Training eines Controllers, der Super-Mario spielt
4. Mario AI Competition 2009
 - ▶ Andere Ansätze zur Implementierung eines Controllers



- ▶ Spieleentwicklung zeitaufwändig
 - ▶ Automatische Levelgenerierung
 - ▶ Aber: Qualität der Lösung?



- ▶ Spieleentwicklung zeitaufwändig
 - ▶ Automatische Levelgenerierung
 - ▶ Aber: Qualität der Lösung?
- ▶ Daher Bewertungsfunktion nötig
 - ▶ Was macht einen Level spaßig?
 - ▶ Wie erzeugt man eine Herausforderung...
 - ▶ ... ohne den Spieler zu frustrieren?
 - ▶ Ansatz: Machinelles Lernen

- ▶ Modifiziertes „Infinite Mario Bros“
 - ▶ Zufälligkeit der Levels begrenzt
 - ▶ Feste Anzahl von Gegenständen / Gegnern
 - ▶ Systematisch Variation
 - ▶ Anzahl Abgründe
 - ▶ Durchschnittliche Breite
 - ▶ Verteilung im Level (Vorhersagbarkeit)
 - ▶ Anzahl „Richtungsänderungen“
 - ▶ Merkmale beeinflussen Schwierigkeitsgrad
 - ▶ Auch gültig für ähnliche Spiele





- ▶ Teilnehmer spielen über Internet
 - ▶ Spiel generiert zwei Levels
 - ▶ Levels werden in beiden Reihenfolgen gespielt
 - ▶ Fragebogen nach jedem Paar
 - ▶ „Level 1 / 2 war mehr E “
 - ▶ „Beide Levels waren E “
 - ▶ „Keiner der Levels war E “
 - ▶ Wobei $E \in \text{fun, challenging, boring, frustrating, predictable, anxious}$
 - ▶ Alle Levelkombinationen mindestens einmal gespielt



- ▶ Aufzeichnung des Spielerverhaltens
 - ▶ Zeit: Bis Levelende, Dauer des letzten Lebens
 - ▶ Gesammelte Gegenstände: Anzahl, Typ
 - ▶ Tode: Durch Abgründe, verschiedene Gegnertypen
 - ▶ Besiegte Gegner: Springen, Schussfähigkeit, Wurf von Schildkrötenpanzern
 - ▶ Sprünge: Anzahl, Schwierigkeit (Heuristik)
 - ▶ Sonstiges: Wurde Level beendet?
 - ▶ Und weitere...
- ▶ Ermöglicht Rückschlüsse auf Fähigkeiten / Spielstil



- ▶ Approximiere $E = f(\text{Leveldesign, Spielerverhalten})$
 - ▶ Nur für $E \in \text{fun, challenging, frustrating}$
- ▶ Mit möglichst wenigen Features
 - ▶ Einfachere Analyse
 - ▶ Leichter anwendbar für Levelgenerierung
- ▶ Starke Ungenauigkeiten („Noise“) angenommen
 - ▶ Subjektivität der Spielerfahrung
 - ▶ Nur wenige Durchläufe gespielt
 - ▶ Robuste Verfahren zur Verhinderung von „Overfitting“



- ▶ Lineare Zusammenhänge
- ▶ Anteil bei dem Reihenfolge relevant
 - ▶ Bei Spaß und Frustration egal
 - ▶ Jedoch „Noise“ bei Herausforderung
- ▶ Anteil mit klarer Präferenz für E
 - ▶ 79 % Herausforderung bis 63 % Frustration
- ▶ Anteil bei dem Feature bestimmte Präferenz bedingt
 - ▶ Signifikantes Subset gewählt

Modellierung der Spielerfahrung

Statistische Analyse (Ergebnis)



- ▶ Spaß
 - ▶ Wenige Features, nur von Spielerverhalten abhängig
 - ▶ Konstanter und ungehinderter Fortschritt
 - ▶ Komplexe Aktion (Schildkrötenpanzer) wichtigstes Merkmal
- ▶ Herausforderung
 - ▶ Viele Features, unabhängig von Spaß
 - ▶ Ende nicht erreicht, oft gestorben
 - ▶ Wenige Gegenstände gesammelt, schwierige Sprünge
- ▶ Frustration
 - ▶ Stärkste Korrelationen, ähnlich Herausforderung
 - ▶ Zusätzlich langer Stillstand



- ▶ Spaß
 - ▶ Wenige Features, nur von Spielerverhalten abhängig
 - ▶ Konstanter und ungehinderter Fortschritt
 - ▶ Komplexe Aktion (Schildkrötenpanzer) wichtigstes Merkmal
- ▶ Herausforderung
 - ▶ Viele Features, unabhängig von Spaß
 - ▶ Ende nicht erreicht, oft gestorben
 - ▶ Wenige Gegenstände gesammelt, schwierige Sprünge
- ▶ Frustration
 - ▶ Stärkste Korrelationen, ähnlich Herausforderung
 - ▶ Zusätzlich langer Stillstand
- ▶ Herausforderung => Spaß und Frustration, Frustration => kein Spaß
 - ▶ Hinweis auf Nichtlinearität

Modellierung der Spielerfahrung

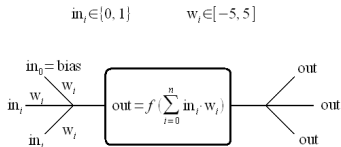
Machinelles Lernen (Vorgehen I)



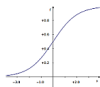
TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT

▶ Neuronales Netz

- ▶ Modelliert Gehirnzellen
- ▶ Nichtlineare Zusammenhänge
- ▶ Hier mit nur einem Neuron
 - ▶ Einfacher analysierbar
 - ▶ Ungenauer als mehrere Schichten



Sigmoid: $f(x) = \frac{1}{1 + e^{-x}}$





▶ Neuronales Netz

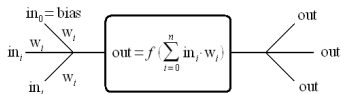
- ▶ Modelliert Gehirnzellen
- ▶ Nichtlineare Zusammenhänge
- ▶ Hier mit nur einem Neuron
 - ▶ Einfacher analysierbar
 - ▶ Ungenauer als mehrere Schichten

▶ Genetischer Algorithmus

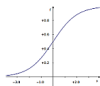
- ▶ Entspricht natürlicher Evolution / zufälligen Mutationen
- ▶ Abweichung zu E als Fitnessfunktion
- ▶ Nötig da keine differenzierbare Fehlerfunktion

$$in_i \in \{0, 1\}$$

$$w_i \in [-5, 5]$$



$$\text{Sigmoid: } f(x) = \frac{1}{1 + e^{-x}}$$





- ▶ Auswahl eines Subset von Features
 - ▶ nBest
 - ▶ Features geordnet
 - ▶ n beste ausgewählt
 - ▶ SFS
 - ▶ Hillclimbing
 - ▶ Feature hinzufügen das maximalen Wert erzeugt
 - ▶ PFS
 - ▶ Sukzessives Eliminieren von Features mit geringem Gewicht
- ▶ Nicht notwendigerweise optimal
- ▶ Bester Wert aus 3-Fold-Crossvalidation



- ▶ Spaß
 - ▶ SFS 69 % Genauigkeit bei 3 Features
 - ▶ nBest ähnlich mit 10 Features, PFS deutlich schlechter
 - ▶ Zeit der Bewegung nach links, auf Gegner gesprungen, Level nicht gespiegelt
- ▶ Herausforderung
 - ▶ SFS 78 % und 5 Features
 - ▶ Großer Abstand zu PFS, nBest noch schlechter
 - ▶ Stillstand, Sprungschwierigkeit, wenige Gegenstände und erledigte Gegner
- ▶ Frustration
 - ▶ SFS 89 % und 4 Features
 - ▶ nBest ähnlich, PFS deutlich schlechter
 - ▶ Oft in Lücken gefallen und wenig Zeit im letzten Leben
 - ▶ Unterschiede zu Herausforderung (wenig Stillstand und leichte Sprünge)



- ▶ Zufriedenstellende Ergebnisse
- ▶ Könnten verbessert werden
 - ▶ Andere Leveldesign-Features
 - ▶ Mehr als ein Neuron verwenden
 - ▶ Weitere Trainingsdaten
- ▶ Noch kein Praxiseinsatz zur Levelgenerierung sinnvoll

1. Super-Mario (allgemein)
2. Modellierung der Spielerfahrung
 - ▶ Lernen, wann ein Level Spaß macht
3. Reinforcement Learning Benchmark
 - ▶ Training eines Controllers, der Super-Mario spielt
4. Mario AI Competition 2009
 - ▶ Andere Ansätze zur Implementierung eines Controllers



- ▶ Benchmarks erlauben Vergleich verschiedener Algorithmen
 - ▶ Liefern reproduzierbare Ergebnisse
 - ▶ Stellen ein relevantes Problem dar
 - ▶ Existieren schon für Spiele aus anderen Genres
 - ▶ „Relevant, da es die menschliche Intelligenz spielen kann“
 - ▶ Möglichkeit von Wettbewerben
- ▶ Hier für Reinforcement Learning
 - ▶ Viele Durchläufe
 - ▶ „Verstärkte“ Züge, die zum Ziel geführt haben



- ▶ Super-Mario als Benchmark geeignet
 - ▶ Hohe Dimension der Eingabedaten
 - ▶ Teilweise kontinuierlicher Zustandsraum
 - ▶ Welt enthält statische und dynamische Objekte
 - ▶ Zustand partiell beobachtbar
 - ▶ 32 mögliche Aktionen
 - ▶ Anpassbarer Schwierigkeitsgrad
 - ▶ Einfache Levels mit wenig Aufwand schaffbar
 - ▶ Später auch komplexe Pläne nötig
 - ▶ Bildet eine Lernkurve

Reinforcement Learning Benchmark

Implementierung

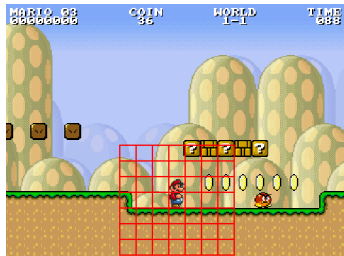
- ▶ Ebenfalls modifiziertes „Infinite Mario Bros“
 - ▶ Wiederholbare Levelgenerierung
 - ▶ Echtzeit-Komponente entfernt
 - ▶ Ablauf in Schritten
 - ▶ Erlaubt Spielen von 20 Levels / Sekunde
 - ▶ Java-Interface für Controller
 - ▶ TCP-Interface für andere Sprachen
 - ▶ Deutlich langsamer



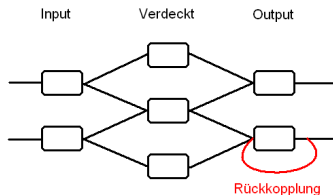
Reinforcement Learning Benchmark

Anforderungen an den Controller

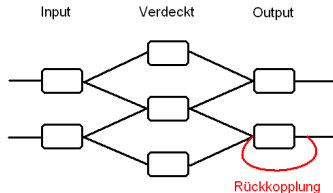
- ▶ Controller erhält Beobachtungen
 - ▶ Hindernissen und Gegnern in Umgebung
 - ▶ Verschiedene Umgebungsgrößen möglich
 - ▶ Bias, am Boden, Springen möglich
 - ▶ Durch boolesche Werte repräsentiert
 - ▶ Erzeugt 21, 53 oder 101 Inputs
- ▶ Erzeugt daraus eine Aktion (Tastendruck)
- ▶ Kann einen internen Zustand haben



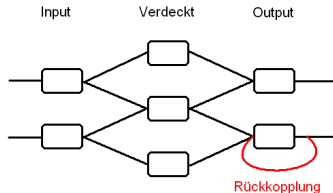
- ▶ Verwendet Neuronales Netz
 1. Multilayer-Perceptron
 - ▶ Eine verdeckte Schicht
 2. Simple Recurrent Network
 - ▶ Zusätzlich Rückkopplungen
- ▶ Beide mit 10 verdeckten Knoten



- ▶ Verwendet Neuronales Netz
 1. Multilayer-Perceptron
 - ▶ Eine verdeckte Schicht
 2. Simple Recurrent Network
 - ▶ Zusätzlich Rückkopplungen
- ▶ Beide mit 10 verdeckten Knoten
- ▶ Gewichte über genetischen Algorithmus
 - ▶ 100 Generationen
 - ▶ Level beendet -> Schwierigkeit erhöhen
 - ▶ Levelfortschritt als Fitnessfunktion



- ▶ Verwendet Neuronales Netz
 1. Multilayer-Perceptron
 - ▶ Eine verdeckte Schicht
 2. Simple Recurrent Network
 - ▶ Zusätzlich Rückkopplungen
- ▶ Beide mit 10 verdeckten Knoten
- ▶ Gewichte über genetischen Algorithmus
 - ▶ 100 Generationen
 - ▶ Level beendet -> Schwierigkeit erhöhen
 - ▶ Levelfortschritt als Fitnessfunktion
- ▶ Verwendung von HyperGP
 - ▶ Kombiniert diese Techniken
 - ▶ Nutzt Regelmäßigkeiten im Zustandsraum





Max. Level			
Methode	3x3	5x5	7x7
MLP	3,0	0,8	0,5
SRN	2,8	1,8	0,3
SRN + HyperGP	1,9	2,1	1,3

- ▶ Overfitting bei MLP / SRN und großem Input
- ▶ HyperGP erlaubt größere Netze durch Kompression
- ▶ Kein Overfitting bei großem Input
- ▶ Probleme bei Generalisierung trotz gleichem Schwierigkeitsgrad



- ▶ Controller springen wenn fester Boden zu Ende...
- ▶ ...ohne zu wissen wo sie aufkommen werden
- ▶ Sie laufen oft in Gegner
 - ▶ Abgründe beenden Spiel sofort
 - ▶ Aber bei Gegnern erst nach dem dritten Kontakt
 - ▶ Daher als weniger gefährlich eingestuft
- ▶ Es werden keine Gegenstände gesehen, dadurch geringe Punktzahlen



- ▶ Generalisierung ist noch ein Problem
- ▶ Benchmark ist neue Herausforderung für Reinforcement Learning
- ▶ Ansatz: Level auch nach erfolglosem Durchlauf ändern
 - ▶ Könnte Generalisierung erleichtern
 - ▶ Aber zusätzliches „Noise“
- ▶ Erweiterung des Inputs möglich
 - ▶ Bisher einmalige Größenordnung
 - ▶ Z. B. Art der Gegner



1. Super-Mario (allgemein)
2. Modellierung der Spielerfahrung
 - ▶ Lernen, wann ein Level Spaß macht
3. Reinforcement Learning Benchmark
 - ▶ Training eines Controllers, der Super-Mario spielt
4. Mario AI Competition 2009
 - ▶ Andere Ansätze zur Implementierung eines Controllers

Mario AI Competition 2009

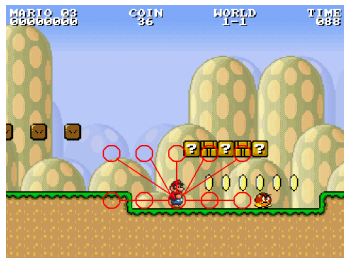
Beschreibung



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT

- ▶ Basiert auf dem beschriebenen Benchmark
- ▶ Controller spielt bis zu 40 festgelegte Levels
- ▶ Maximal 40 ms pro Schritt
- ▶ Erreichter Level und Punkte gewertet

- ▶ Sieger verwendet A*-Algorithmus zur Bewertung von Knoten
 - ▶ Knoten sind mögliche Aktionen
 - ▶ Heuristik ist Zeit bis zum Ziel ohne Hindernisse
 - ▶ Plant zwei Schritte voraus
- ▶ Hat eigenes Weltbild
 - ▶ Sagt Gegnerbewegungen vorher
 - ▶ Regelmäßig aktualisiert



Mario AI Competition 2009

Video des Siegers



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT



<http://www.youtube.com/watch?v=DlkMs4ZHr8>



- ▶ Neuronales Netz und genetischer Algorithmus
- ▶ Durch menschlichen Spieler trainiertes Neuronales Netz
- ▶ Regelbasierte Systeme
- ▶ State Machines
- ▶ Mit genetischem Algorithmus gebildete Hashtabellen (100 MB)



- ▶ Benchmark zeigt deutliche Unterschiede
- ▶ Implementierungen mit A* sind überlegen
 - ▶ Benötigt jedoch die längste Berechnungszeit
 - ▶ Funktioniert gut, weil Levels kein Backtracking erfordern
- ▶ Wenige Teilnehmer verwendeten (Reinforcement) Learning

Jeweils beste Implementierungen		
Algorithmus	Level	Punkte
A*	40	47000
A*	40	47000
RB	11	21000
RB	11	18000
EV	8	12000
EV	7	13000
SM	4	12000
SM	3	7000
HT	Absturz	

Ende

Danke für die Aufmerksamkeit!