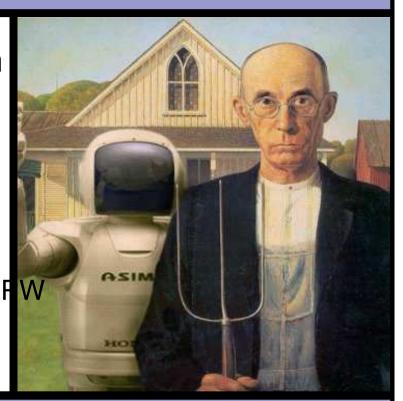
Sztuczna Inteligencja Wykład 9

Piotr Wąsiewicz Zakład Sztucznej Inteligencji - ISE FW

pwasiewi@elka.pw.edu.pl





Boty

- Wprowadzenie
- Podstawowe wiadomości
- Podstawowe koncepcje
- Struktury, mapy, nawigacja



Boty - wprowadzenie

- Bot to skrót od terminu 'Robot'.
- Przykładowe filmy science-fiction od bardziej ambitnych np. "Impostora: Test na człowieczeństwo" Gary'egoFledera, 2002; do bardziej rozrywkowych "Artificial Intelligence: Al" Stevena Spielberga, 2001; "I,Robot" Alexa Proyasa, 2004 lub choćby cykl wojen gwieznych z Lucasem i Vaderem.
- Przykładowe gry komputerowe: od tysięcy jednostek w grach WarcraftII (Blizzard, 1995), Age of Empires 2 (Ensemble, 1999) po grupę botów lub jednostki w Doom 3 (id Software, 2004) czy Half-life 2 (Valve Software, 2004).

Definicja bota

Bot to narzędzie software'owe służące do manipulacji danymi, program komputerowy działający samoczynnie, wykonujący pewne zadania i zastępujący człowieka, charakteryzujący się ciągłością istnienia.



Rodzaje botów z www.botspot.com

- Boty przeszukujące (ang. search bots)
- Boty śledzące (ang. tracking bots)
- Boty przeglądające Internet (ang. surfing bots)
- Boty robiące zakupy (ang. shopping bots)
- Boty rozmawiające (ang. chat, irc bots)
- Boty w grach (ang. NPC Non Player Character)



NPC w grze Dungeon Siege 2 (Microsoft, 2005)



Bot w grze Quake 3 Arena (id Software, 1999)



Techniki SI stosowane w grach

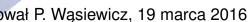
- Systemy ekspertowe
- Automaty skończone
- Drzewa decyzyjne
- Metody przeszukiwania grafów akcji lub stanów
- Systemy planowania (podobne do logistyki)
- Algorytmy genetyczne
- Sieci neuronowe
- Logika rozmyta

Rozszerzenia pojęcia bota

- Agent program komputerowy połączony tylko z sensorami
- Komputerowo generowane siły zbrojne (ang. CGF -Computer Generated Forces lub SAF -Semi-automated Forces)
- Animat termin wprowadzony przez Wilsona (1985) opisujący "sztuczne zwierzę", zachowania behawioralne

Cechy bota

- Egzystencja w środowisku wirtualnym
- Upostaciowienie ograniczenie przez własne cechy fizyczne
- Percepcja (wszechwiedza / ograniczone poznanie)
- Mobilność
- Autonomia
- Inteligencja pasywna celowe reakcje
- Zdolność komunikacji, uczenia się

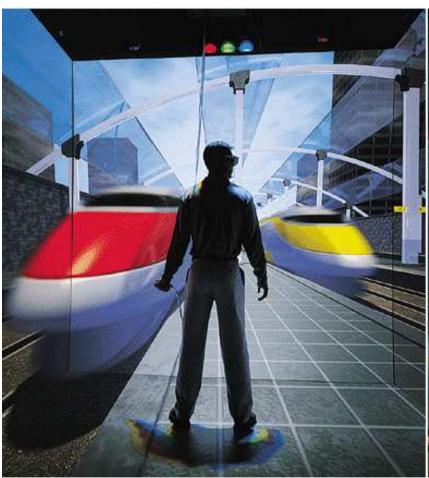


Wirtualna rzeczywistość - Virtual Reality - VR

Środowiskiem wirtualnym (ang. Virtual Enviroment, VE) nazywamy syntetyczne środowisko wygenerowane komputerowo, które może być zobrazowane przy pomocy pewnych technik wizualizacji, postrzegane przez użytkownika przy pomocy odpowiednich przyrządów, zapewniających skoordynowaną prezentację informacji dla zmysłów odbiorcy, imitującą środowisko rzeczywiste.



CAVE. Symulacja nowej stacji kolejowej. EVE Helsinki





Gra FPP jako wirtualny świat: Quake Wars (Splash Damage, 20



Świat z dużą ilością botów - Lord of Rings (EA Games, 2014)



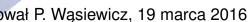
Definicja nawigacji

Nawigacja to dział wiedzy zajmujący się określaniem bieżącego położenia oraz drogi do celu dla statków, pojazdów i innych przemieszczających się obiektów. Nawigacja to proces celowego sterowania kursem jednostki w ośrodku fizycznym.



Nawigacja botów

- Metoda planowania (ang. planning approach) niedeterministyczna z kilkoma wariantami
- Zachowanie reaktywne (ang. reactive behaviour) reakcja deterministyczna na dane z sensorów



Rozwiązanie nawigacyjne

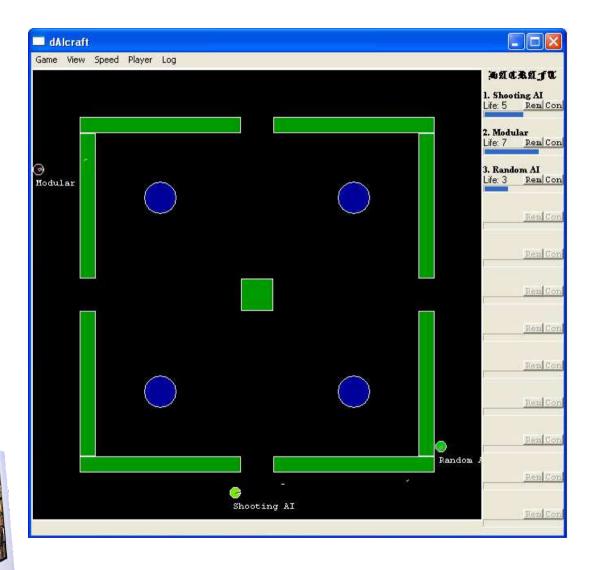
- Podzielenie terenu (ang. partition the terrain)
- Model poznawczy terenu (ang. cognitive model)
- Algorytm przeszukujący (ang. search algorithm)

Mapy środowiska wirtualnego

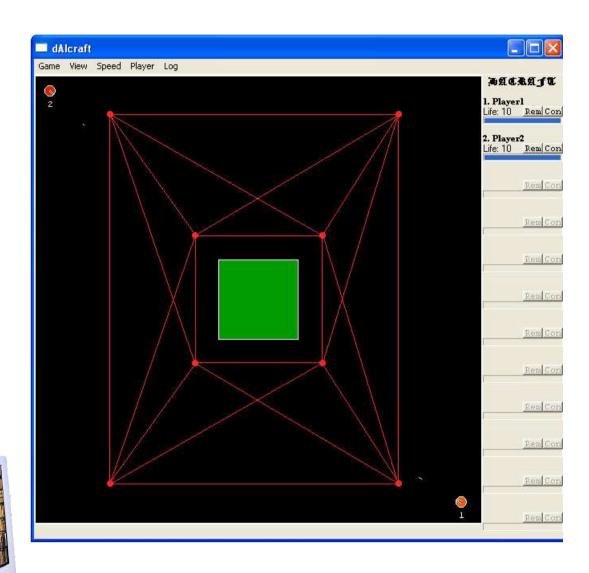
- Mapy oparte na zbiorach trójkątów,
- Mapy oparte na zbiorach brył wypukłych (ang. brush)
- Mapy zapisywane w postaci drzewa BSP (ang. Binary Space Partitioning) obszarów wypukłych



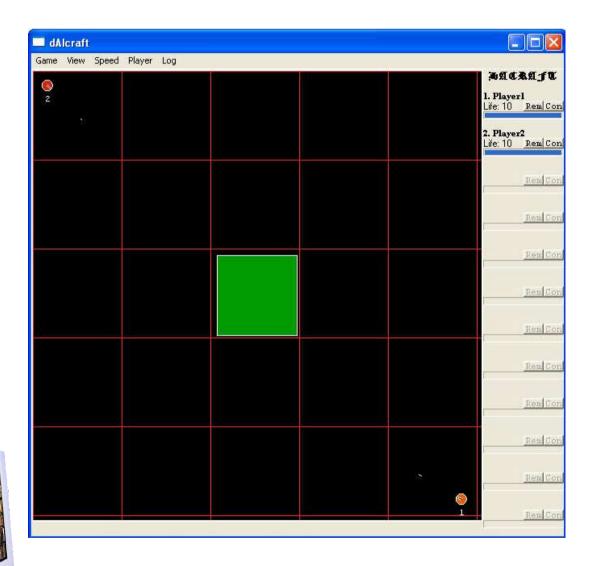
Mapa jako lista prostokątów i kół

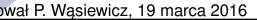


Mapa z punktami widzialności - ścieżki między nimi

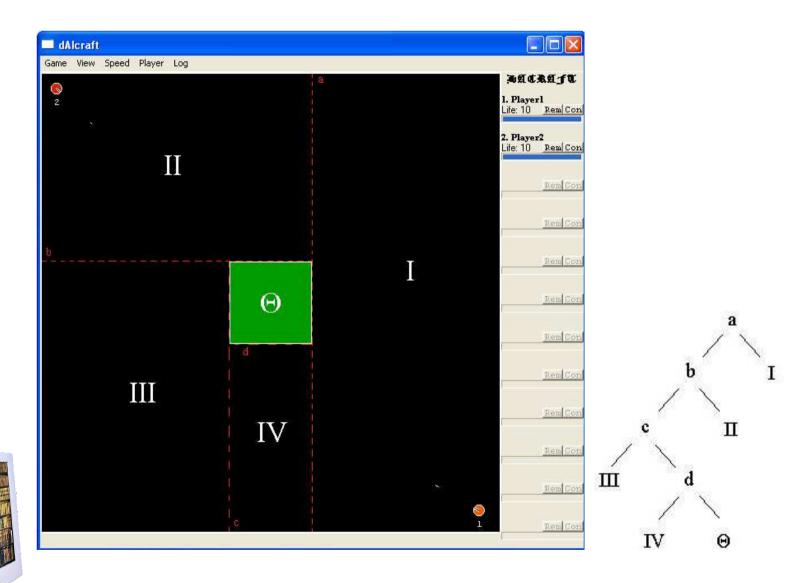


Mapa z siatką prostokątów



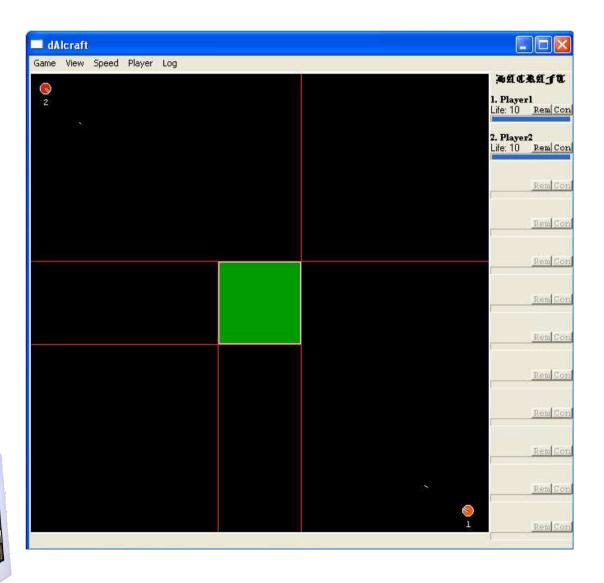


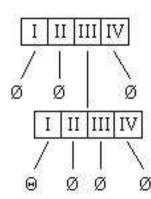
Mapa z drzewem BSP - portale i obszary wypukłe





Mapa z drzewem kwadrantów - obszary wypukłe





Model końcowy i algorytmy przeszukiwania

- Model jest grafem ważonym złożonym z węzłów portali łączących obszary wypukłe
- Algorytmy znajdowania położenia botów na mapie
- Algorytmy znajdowania najkrótszej drogi np. Dijkstry, A* itp.
- Algorytmy reakcji na zmieniające się sytuacje na mapie - radar o ograniczonym zasięgu

