

POLITECHNIKA ŚLĄSKA W GLIWICACH

Wydział Matematyki Stosowanej

Kierunek: Informatyka

Magisterskie, stacjonarne, sem. II

**DOKUMENTACJA PROJEKTU Z PRZEDMIOTU
MODELOWANIE I ANALIZA SYSTEMÓW
INFORMATYCZNYCH**

TEMAT ZADANIA: SYSTEMY AGENTOWE

Członkowie zespołu:

Bartosz Ociepka

Beniamin Stecula

Internet, 2020/2021

1 Podział pracy

Bartosz Ociepka - backend
Beniamin Stecuła - frontend, dokumentacja

2 Udokumentowanie prac

3 Założenia projektu

4 Cel projektu

5 Instrukcja wdrażania projektu

6 Instrukcja obsługi projektu

Aby uruchomić nasz projektu wystarczy kliknąć przycisk Play w Unity. Wcześniej jednak należy upewnić się w każdym z graczy jest odpowiedni model sieci neuronowej oraz jest wybrany odpowiedni tryb gry (Training - dla odradzania się, Inferencing dla jednego życia każdego z graczy.) oraz tryb sterowania (Default - sterowanie przez AI, Heuristic - sterowanie 'strzałkami')

7 System agentowy

W naszym projekcie mamy 2 rodzaje agentów.

Pierwszym rodzajem jest gracz. Każdy gracz pozostawia za sobą 'ścianę'. Wjechać w 'ścianę' powoduje koniec gry (tak samo jak wjechać w ściany określające koniec areny). W ramach biblioteki ML Agents nasi gracze są wyposażeni w sztuczną inteligencję opartą o uczenie przez wzmacnianie. Agenci są w nim punktowani każdy ruch który nie doprowadza do ich śmierci oraz unieszkodliwienie przeciwnika własną ścianą. Sieć neuronowa ma 3 warstwy, a w każdej z nich po 128 neuronów (pełna konfiguracja znajduje się w pliku Assets/AI/Tron.yaml). Agenci mają sensory co 45 stopni w każdym kierunku i na tej podstawie określają co się obok nich znajduje (domyślnie widzą na 20 jednostek w przód). Sieć sprawdza też położenie przeciwnika (jeśli jest na tyle blisko żeby był widziany przez agenta). Każdy z tych agentów dokonuje akcji co 20 klatek animacji. Ten typ agenta możemy również uruchomić w trybie pozwalającym na samodzielne kierowanie.

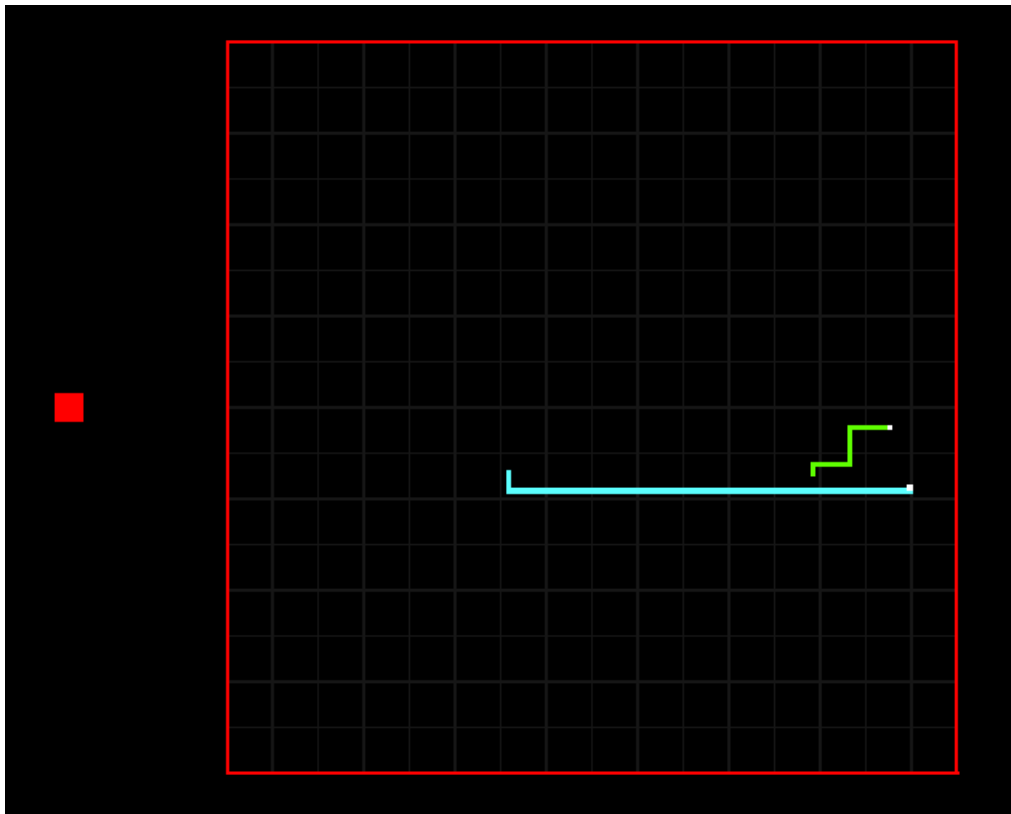
Kolejnym typem agenta jest wieża. Wieża nie bierze udziału w rozgrywce

lecz ma ogłód na całą arenę i może pomagać lub przeszkadzać graczom. Co pewien losowy czas (od 1 do 10 sekund) wieża wysyła graczom koordynaty jego przeciwnika. Na początku jednak wieża losowo wybiera dla każdego gracza czy mu pomaga (podaje poprawne koordynaty) czy przeszkadza (podając losowe). Gracze domyślnie wierzą wieży lecz jeśli zauważą odstępstwo między lokalizacją przeciwnika widzianą przez nich a podawaną przez wieżę to przestają i do końca gry nie reagują na jej 'pomoc'.

8 Wady i zalety systemów agentowych

Na podstawie implementowanego projektu możemy wyciągnąć wnioski co do systemów agentowych. Przede wszystkim uczenie przez wzmacnianie (ang. Reinforcement learning) niezbyt nadaje się do tego typu projektu. Mimo długiego uczenia wyniki nie są zadowalające. Kolejną wadą jaką dostrzeżliśmy to skomplikowanie całego systemu. Sama sztuczna inteligencja to dopiero początek ponieważ oprócz tego w systemie trzeba zamodelować powiązania między agentami i ich interakcje. W naszym przypadku powodowało to, że cały system jest duży i po części jest 'black boxem' więc trudno było dostosowywać wartości w systemie aby funkcjonował on lepiej. Mimo skomplikowania dostrzegamy dużą zaletę systemów eksperckich jaką jest możliwość dostosowania do zadania. W naszym przypadku jest to gra typu Tron, ale w sieci bez problemu można znaleźć modele agentowe w innych grach lub innych systemach.

9 Wygląd systemu



10 Fragmenty kodu

TronAgent.cs

```
breaklines
using Unity.MLAgents;
using Unity.MLAgents.Sensors;
using UnityEngine;
using System;

namespace Tron
{
    [System.Serializable]
    public struct Sensor
    {
        public Transform Transform;
        public float HitThreshold;
    }
}
```

```

}

public struct Position
{
    public float x;
    public float y;
}

public enum AgentMode
{
    Training,
    Inferencing
}

public enum Direction
{
    Up = 0,
    Down = 1,
    Right = 2,
    Left = 3
}

public class TronAgent : Agent
{
    public int actionCount = 0;
    public GameObject enemy;
    public Position enemyPosition;
    public float canDetectEnemyFrom;
    public bool trustTower = true;
    public bool isMyenemyLocationValid
        = true;

    #region Steering
    [Header("Steering")]
    public KeyCode upKey;
    public KeyCode downKey;
    public KeyCode rightKey;
    public KeyCode leftKey;
    #endregion

    #region Attributes

```

```

[Header("Agent attributes")]
public float speed = 16;
public bool isAgentAlive = true;
public Direction direction;
public Direction lastDirection;
public GameObject wallPrefab;
Collider2D wall;
Vector2 lastWallEnd;
public string tag;
#endregion

#region Training Modes
[Tooltip("Are we training the agent
or is the agent production
ready?")]
public AgentMode Mode =
    AgentMode.Training;
#endregion

#region Senses
[Header("Observation Params")]
[Tooltip("Sensors contain ray
information to sense out the
world, you can have as many
sensors as you need.")]
public Sensor[] Sensors;
#endregion

#region Rewards
[Header("Rewards")]
[Tooltip("What penalty is given
when the agent crashes?")]
public float HitPenalty;
public float CloseCallPenalty;
public float stayingAliveReward;
public float rewardForKill;
#endregion

public override void
    OnActionReceived(float[]

```

```

        vectorAction)
    {
        base.OnActionReceived(vectorAction);
        print(name + " received
            action: go " +
                ((Direction)
                ((int)vectorAction[0])).ToString());
        direction =
            (Direction)(int)vectorAction[0];
        actionCount++;
    }

    public void moveAgent(Direction dir)
    {
        switch (dir)
        {
            case Direction.Up:
                GetComponent<Rigidbody2D>
                ().velocity
                =
                Vector2.up
                * speed;
                break;
            case
                Direction.Down:
                //DOWN
                GetComponent<Rigidbody2D>
                ().velocity
                =
                -Vector2.up
                * speed;
                break;
            case
                Direction.Right:
                //RIGHT
                GetComponent<Rigidbody2D>
                ().velocity
                =
                Vector2.right
                * speed;
                break;

```

```

        case
            Direction.Left:
                //LEFT
                GetComponent<Rigidbody2D>
                ().velocity
                =
                -Vector2.right
                * speed;
                break;
    }

    direction = dir;
    spawnWall();
}

public override void
    Heuristic(float[] actionsOut)
{
    actionsOut[0] =
        Input.GetKey(upKey) ?
        0.0f : actionsOut[0];
    actionsOut[0] =
        Input.GetKey(downKey) ?
        1.0f : actionsOut[0];
    actionsOut[0] =
        Input.GetKey(rightKey) ?
        2.0f : actionsOut[0];
    actionsOut[0] =
        Input.GetKey(leftKey) ?
        3.0f : actionsOut[0];
    direction =
        (Direction)((int)actionsOut[0]);
}

void
    changeWallDueToPlyerMove(Collider2D
    co, Vector2 a, Vector2 b)
{
    if (co == null) return;
    co.transform.position = a +
        (b - a) * 0.5f;
}

```



```

        float dist =
            Vector2.Distance(a, b);
        if (a.x != b.x)
        {
            co.transform.localScale
                = new
                    Vector2(dist +
                        1, 1);
        }
        else
            co.transform.localScale
                = new Vector2(1,
                    dist + 1);
    }

    private void
        OnTriggerEnter2D(Collider2D co)
    {
        if (co != wall)
        {
            if (Mode ==
                AgentMode.Inferencing)
            {
                KillPlayer();
            }
            else
            {
                print("Player
                    lost: "
                        + name);
                AddReward(HitPenalty);
                if (co.tag
                    != tag
                    &&
                    co.tag
                    !=
                        "Wall")
                    enemy.GetComponent
                        <TronAgent>()
                        .killedAPlayer();
            }
        }
    }

```

```

//informing
enemy
that
they
were
killed
by him
EndEpisode();
ResetAgent();
    }
}

void KillPlayer()
{
    print("Player lost: " +
        name);
    Destroy(gameObject);
}

void spawnWall()
{
    lastWallEnd =
        transform.position;
    GameObject g =
        Instantiate(wallPrefab,
            transform.position,
            Quaternion.identity);
    wall =
        g.GetComponent<Collider2D>();
}

public override void
OnEpisodeBegin()
{
    //GetComponent<Rigidbody2D>().velocity
    = Vector2.up * speed;
    //direction = 0;
    //lastDirection = 0;
    //moveAgent(direction);
    ResetAgent();
}

```

```

private void LateUpdate()
{
    float bonus = (actionCount
        / 1000 * 5);
    changeWallDueToPlyerMove(wall,
        lastWallEnd,
        transform.position);
    if
        (checkIfOppositeDirections(direction,
            lastDirection))
    {
        if (Mode ==
            AgentMode.Inferencing)
            KillPlayer();
        else {
            print("Player
                lost: "
                + name);
            //AddReward(HitPenalty);
            EndEpisode();
            ResetAgent();
        }
    }
    else if( lastDirection !=
        direction){
        moveAgent(direction);
        lastDirection =
            direction;
        //AddReward(bonus);
    }

    changeWallDueToPlyerMove(wall,
        lastWallEnd,
        transform.position);

    //AddReward(stayingAliveReward);
    AddReward(actionCount /
        1000);
}

```

```

public bool
    checkIfOppositeDirections(Direction
    dir1, Direction dir2)
{
    if ((dir1 == Direction.Left
        && dir2 ==
        Direction.Right) ||
        (dir1 ==
        Direction.Right
        && dir2 ==
        Direction.Left)
        ||
        (dir1 ==
        Direction.Up &&
        dir2 ==
        Direction.Down)
        ||
        (dir1 ==
        Direction.Down
        && dir2 ==
        Direction.Up))
        return true;
    else
    {
        return false;
    }
}

public override void
    CollectObservations(VectorSensor
    sensor)
{
    getEnemyPosition();
    sensor.AddObservation(enemyPosition.x);
    sensor.AddObservation(enemyPosition.y);
    sensor.AddObservation(transform.position);
    bool didHit = false;
    for (int i = 0; i <
        Sensors.Length; i++)
    {
        int layerMask =

```

```

        ~(LayerMask.GetMask("Ignore
Raycast"));
var current =
    Sensors[i];
var xform =
    current.Transform;
RaycastHit2D
    hitInfo = new
        RaycastHit2D();
hitInfo =
    Physics2D.Raycast(current.
Transform.position
    + new
        Vector3(0.0f,
0.0f, 0.0f),
xform.up, 20,
layerMask);;

sensor.AddObservation(hitInfo);
if
    (hitInfo.collider
    != null &&
    hitInfo.collider
    != wall &&
    hitInfo.distance
    <
    current.HitThreshold)
{
    //AddReward
    (CloseCallPenalty);
    didHit =
        true;
}
else
{
}

}
if (didHit)
{
    //ResetAgent();

```

```

    }
}

public void ResetAgent()
{
    trustTower = true;
    actionCount = 0;
    float min = -60;
    float max = 60;
    float x =
        UnityEngine.Random.Range(min,
            max);
    float y =
        UnityEngine.Random.Range(min,
            max);
    transform.position = new
        Vector2(x, y);
    int dir =
        UnityEngine.Random.Range(0,
            3);
    direction = (Direction)dir;
    lastDirection =
        (Direction)dir;
    DestroyAllObjectsWithTag(tag);
    wall = null;
    lastWallEnd = new
        Vector2(x, y);
    moveAgent(direction);
}

public void
    DestroyAllObjectsWithTag(string
        tag)
{
    var gameObjects =
        GameObject.FindGameObjectsWithTag(tag);

    for (var i = 0; i <
        gameObjects.Length; i++)
    {
        Destroy(gameObjects[i]);
    }
}

```

```

    }
}

public void getEnemyPosition()
{
    Position enemyPosition =
        new Position();
    enemyPosition.x =
        enemy.transform.position.x;
    enemyPosition.y =
        enemy.transform.position.y;

    Position myPosition = new
        Position();
    myPosition.x =
        GetComponent<Rigidbody2D>()
        .transform.position.x;
    myPosition.y =
        GetComponent<Rigidbody2D>()
        .transform.position.y;

    if (calculateDistance(enemyPosition,
        myPosition) <
        canDetectEnemyFrom)
    {
        this.enemyPosition
            = enemyPosition;
        isMyenemyLocationValid
            = true;
    }
    else
    {
        isMyenemyLocationValid
            = false;
    }
}

public double
    calculateDistance(Position one,
    Position second)
{

```

```

        return
            Math.Sqrt(Math.Pow(second.x
            - one.x, 2) +
            Math.Pow(second.y -
            one.y, 2));
    }

    public void killedAPlayer()
    {
        AddReward(rewardForKill);
    }

    public void receiveHelp(float x,
        float y)
    {
        Position
            receivedEnemyPosition =
            new Position();
        receivedEnemyPosition.x = x;
        receivedEnemyPosition.y = y;

        Position myPosition = new
            Position();
        myPosition.x =
            GetComponent<Rigidbody2D>()
            .transform.position.x;
        myPosition.y =
            GetComponent<Rigidbody2D>()
            .transform.position.y;

        if (isMyenemyLocationValid
            && (enemyPosition.x !=
            receivedEnemyPosition.x
            || enemyPosition.y !=
            receivedEnemyPosition.y))
        {
            trustTower = false;
        }

        if (trustTower)
        {

```



```

        enemyPosition =
            receivedEnemyPosition;
    }
}
}
}
}

```

TowerAgent.aspx

```

breaklines
using System.Collections;
using UnityEngine;
public class TowerAgent : MonoBehaviour
{
    public GameObject[] players = new
        GameObject[2];
    public bool[] helping = new bool[2];
    System.Random random = new System.Random();
    void Start()
    {
        chooseWhoToHelp();
        StartCoroutine(helpPlayers());
    }

    // Update is called once per frame
    void Update()
    {
    }

    public IEnumerator helpPlayers()
    {
        while (true)
        {
            for (int i = 0; i <
                players.Length; i++)
            {
                int enemyIndex;
                if (i == 0)
                    enemyIndex = 1;
                else enemyIndex = 0;
            }
        }
    }
}

```

```

        if (helping[i] ==
            true)
            players[i].GetComponent
            <Tron.TronAgent>().receiveHelp
            (players[enemyIndex].GetComponent
            <Rigidbody2D>().transform.position.
            players[enemyIndex].
            GetComponent<Rigidbody2D>
            ().
            transform.position.y);
        else
            players[i].GetComponent
            <Tron.TronAgent>().
            .receiveHelp(random.
            Next(-60,
                60),
            random.Next(-60,
                60));
    }

    yield return new
        WaitForSeconds(random.Next(10));
}

}

public void chooseWhoToHelp()
{
    for (int i = 0; i < players.Length;
        i++)
    {
        if (random.Next(100) < 50)
        {
            helping[i] = true;
        }
        else
            helping[i] = false;
    }
}

}

```

TestTronAgent.cs

breaklines

```
using System;
using Microsoft.VisualStudio.TestTools.UnitTesting;
using Tron;

namespace TronTest
{
    [TestClass]
    public class TestTronAgent
    {
        TronAgent agent = new TronAgent();
        [TestMethod]
        public void
            TestCorrectDistanceIsMeasured()
        {
            Position one = new
                Position();
            one.x = 1;
            one.y = 1;

            Position two = new
                Position();
            two.x = 2;
            two.y = 1;

            Assert.AreEqual(agent.
                calculateDistance(one,
                    two), 1);
        }

        [TestMethod]
        public void
            TestCorrectOppositeDirectionIsShown()
        {
            Direction one =
                Direction.Up;
            Direction two =
                Direction.Down;
            Direction three =
```

```
        Direction.Right;

        Assert.AreEqual(agent.
            checkIfOppositeDirections(one,
                two), true);
        Assert.AreEqual(agent.
            checkIfOppositeDirections(one,
                three), false);
    }
}
}
```