

Desarrollo de un videojuego multiplataforma para dispositivos móviles

Grado en Ingeniería Informática



Trabajo Fin de Grado

Autor:

Constantino Callado Pérez

Tutor/es:

Miguel Ángel Lozano Ortega

Julio 2015



# Resumen

# Agradecimientos

# Índice de contenidos

[1. Introducción 6](#_Toc428748311)

[1.1 La propuesta de Trabajo de Fin de Grado 6](#_Toc428748312)

[1.2 Justificación y objetivos 6](#_Toc428748313)

[2. Estado del arte 7](#_Toc428748314)

[3. Metodología 8](#_Toc428748315)

[4. Planificación 9](#_Toc428748316)

[4.1 Gestión de tareas 9](#_Toc428748317)

[4.2 Diagrama de Gantt 9](#_Toc428748318)

[5. Tecnología empleada 10](#_Toc428748319)

[5.1 Motor de juego: Unity3D 10](#_Toc428748320)

[5.2 Blender 12](#_Toc428748321)

[5.3 GIT 12](#_Toc428748322)

[5.4 Digital Ocean 13](#_Toc428748323)

[5.5 DNSimple 13](#_Toc428748324)

[6. Cuerpo del trabajo 14](#_Toc428748325)

[6.1 Diseño de Juego 14](#_Toc428748326)

[6.2 Creación de escenarios 15](#_Toc428748327)

[6.3 Arquitectura Cliente Servidor 21](#_Toc428748328)

[6.4 Implementación 21](#_Toc428748329)

[6.5 Inteligencia Artificial 22](#_Toc428748330)

[6.5.1 Pathfinding 22](#_Toc428748331)

[6.5.2 Máquinas de estados 25](#_Toc428748332)

[6.5.3 Campo vectorial y suma de gaussianas 27](#_Toc428748333)

[6.6 Seguridad 28](#_Toc428748334)

[6.7 Pruebas y testeo 29](#_Toc428748335)

[6.8 Portabilidad a varias plataformas 30](#_Toc428748336)

[6.9 Métricas de juego 31](#_Toc428748337)

[7. Conclusiones 32](#_Toc428748338)

[Bibliografía y referencias 33](#_Toc428748339)

# Índice de figuras

[Figura 1: Gestión de tareas en Trello 9](#_Toc428748340)

[Figura 2: Vista de un objeto desde el inspector de Unity 11](#_Toc428748341)

[Figura 3: Mapa generado con Blender desde un script en Python 12](#_Toc428748342)

[Figura 4: Droplet de Digital Ocean 13](#_Toc428748343)

[Figura 5: DNSimple 13](#_Toc428748344)

[Figura 6: Editando el escenario con GIMP 15](#_Toc428748345)

[Figura 7: Escenario creado instanciando cubos 16](#_Toc428748346)

[Figura 8: Muro con caras interiores 17](#_Toc428748347)

[Figura 9: Distribución de celdas en el clásico pacman 17](#_Toc428748348)

[Figura 10: Piezas que componen el escenario 18](#_Toc428748349)

[Figura 11: Pseudocódigo de la generación de mapas 19](#_Toc428748350)

[Figura 12: Modelo de escenario generado con las piezas básicas. 19](#_Toc428748351)

[Figura 13: Comparativa de tamaño entre el jugador y el escenario 20](#_Toc428748352)

[Figura 14: Pseudocódigo del A\* 23](#_Toc428748353)

[Figura 15: Máquina de estado de los robots 25](#_Toc428748354)

[Figura 16: Máquina de estado del humano 26](#_Toc428748355)

[Figura 17: Calculo del campo vectorial 27](#_Toc428748356)

[Figura 18: Suma de gaussianas 28](#_Toc428748357)

# Introducción

## La propuesta de Trabajo de Fin de Grado

## Justificación y objetivos

# Estado del arte

En la actualidad los videojuegos suponen una parte importante en el entretenimiento diario de millones de personas….

# Metodología

Para el desarrollo de este proyecto se ha seguido una metodología ágil debido a la necesidad de tener prototipos *jugables* cada poco tiempo, puesto que un pequeño cambio puede afectar en gran medida a la jugabilidad (tanto positiva como negativamente) y la única forma de comprobarlo es terminar un par de partidas. Además el diseño de juego plasmado en el GDD (más adelante hablaremos sobre este documento) evoluciona rápidamente según se implementan y prueban los elementos que especifica: una idea que al principio parece divertida puede añadir demasiada ventaja a un jugador respecto a los demás y desbalancear el juego.

Al usar un motor de videojuegos como Unity ya disponemos de las bases necesarias (gráficos, cálculo de físicas y colisiones, sonido, etc…) para empezar a programar y probar las funcionalidades especificadas en el diseño; además gracias a su diseño orientado a componentes es muy cómodo crear primero un prototipo multijugador local, y más adelante encargarse de la comunicación entre servidor y clientes.

TO-DO: Mas relleno

# Planificación

## Gestión de tareas

Como se ha empleado una metodología ágil me ha parecido adecuado emplear un *kanban* (o tablero de tarjetas) para gestionar las tareas y ordenarlas según la prioridad que considere adecuada. Para ello he usado la aplicación web *Trello* que permite organizar tareas, aunque la aplicación no es tan completa como otras (por ejemplo *Assembla)* resulta mucho más cómoda de usar y visualmente más intuitiva.



Figura : Gestión de tareas en Trello

## Diagrama de Gantt

Dado que *Trello* no permite relaciones de dependencias entre tareas se ha empleado *Microsoft Project* para crear un diagrama de Gantt y así poder estimar un tiempo aproximado para la finalización del proyecto. A continuación podemos ver el diagrama:

TO-DO: Diagrama

# Tecnología empleada

## Motor de juego: Unity3D

El videojuego se ha desarrollado en el motor Unity3D, el cual permite un prototipado y desarrollo rápido además de facilidad para exportar el juego a varias plataformas. El motor incluye librerías de físicas como PhysX y Box2D, y como motor gráfico utiliza Direct3D, OpenGL u OpenGL ES. También soporta varios lenguajes para scripting como C# modificado o UnityScript (muy similar a JavaScript).

Además proporciona componentes para facilitar la comunicación de red, encargados de sincronizar ciertos datos entre todos los jugadores mediante varios protocolos. También soporta RPC (llamadas a procedimientos remotos) para compartir datos más concretos o eventos ocasionales.

La principal ventaja de su sistema multijugador es que la partida se desarrolla también en una instancia de Unity por lo que todos los componentes usados (scripts, modelos, físicas, colisiones, etc…) son conocidos y accesibles por todos los clientes. Por otro lado esto lo hace difícilmente escalable para proyectos con centenares de jugadores simultáneos, pero no supondrá un problema en partidas de pocos jugadores.

Hay que destacar que se trata de un motor orientado a **componentes** con un bajo acoplamiento entre ellos, lo que permite modificar el comportamiento de una entidad tan solo añadiendo un componente nuevo. A continuación explicaré algunos conceptos básicos para entender el funcionamiento del motor:

* Scene: La escena no es más que una agrupación de objetos que son cargados a la vez; comúnmente se utiliza para crear pantallas separadas. Como por ejemplo para guardar cada nivel de nuestro juego en una escena.
* GameObject: Es el objeto básico de una escena de *Unity*; se utiliza para agrupar componentes y puede tener una jerarquía de otros *GameObjects* anidados. Cualquier componente que exista en la escena debe estar contenido por un *GameObject*.
* Transform: Es el componente básico de todo *GameObject*; almacena la posición, rotación y escala de cada objeto. También contiene una referencia a su objeto padre en la jerarquía (si lo hubiera) que le permite calcular su posición y rotación heredadas.
* Colliders: Gracias a este componente es posible detectar colisiones con otros objetos de la escena e incluso pueden invocarse funciones específicas. Hay que diferenciar entre *trigger* y *collider:* el primero puede ser atravesado sin oponer ninguna resistencia (útil para poner sensores en la escena) mientras que el segundo impide a cualquier objeto que interseccione.
* Rigidbody: Es un componente que añade simulación física a un objeto, permite aplicar fuerzas y calcula desplazamientos o rotaciones en base a colisiones, pero la geometría del objeto permanece indeformable. Al igual que los *colliders* está basado en *PyshX* y tiene una variante en 2D (*Box2D*) para juegos que no requieran una tercera dimensión.
* Script: Permite definir un comportamiento personalizado de los objetos mediante dos tipos de lenguaje: *C#* y *UnityScript*. En la propia web de *Unity* podemos consultar la API y ver las clases propias que nos permiten acceder a otros componentes del juego.
* Renderer: Cualquier objeto 3D que queramos que sea renderizado necesita un componente de éste tipo, además de un material que le proporciona propiedades como textura, brillo o iluminación.
* NetworkView: Permite “observar” los valores de cualquier otro componente y sincronizarlos a través de la red con sus respectivos objetos; dispone de varios modos de sincronización basados en TCP o UDP (podremos elegir fiabilidad a expensas de generar más tráfico de red, y a la inversa). Es posible desactivar la sicronización automática y usarlo para enviar o recibir **RCPs** (llamadas a procedimientos remotos) de un objeto a otro, en el apartado de red explicaremos esto en detalle.

*Unity* permite una configuración muy flexible de componentes mediante el **inspector**:

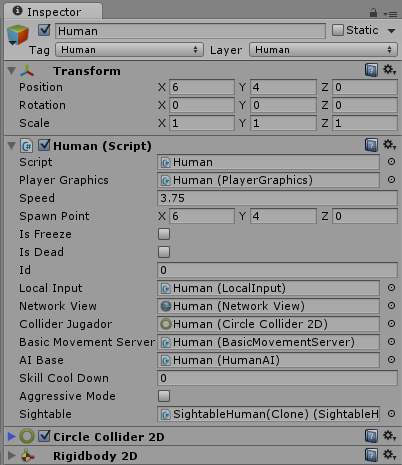


Figura : Vista de un objeto desde el inspector de Unity

## Blender

*Blender* es un programa libre de modelado y animación 3D que además tiene la capacidad de ejecutar scripts en *Python* creados por el usuario. Con esta herramienta se ha modelado y animado todos los personajes del juego, así como partes básicas del escenario. La funcionalidad de scripting ha sido aprovechada para simplificar la tarea de modelar todo el escenario: basta con modelar elementos sueltos como techo, paredes, esquinas y rincones y crear una matriz en la que está almacenada el mapa, un script se encargará de copiar y rotar esas piezas del escenario y combinarlas todas para conseguir el modelo final basándose en la información del mapa. Más adelante veremos este proceso con más detalle.



Figura : Mapa generado con Blender desde un script en Python

## GIT

Pese a ser un proyecto llevado a cabo por una sola persona resulta muy útil emplear un sistema de control de versiones ya que es posible revertir el proyecto a cualquier estado anterior de una forma muy cómoda, o crear nuevas ramas para implementar funcionalidades que al final pueden ser aceptadas o descartadas.

Para ser más concretos se ha utilizado *GitHub* ya que en su web incluye estadísticas interesantes sobre los hábitos de trabajo. Aunque en un principio los repositorios privados son sólo para miembros de pago se ha aprovechado el *pack de estudiantes de GitHub* para disponer de un repositorio privado. Además éste pack gratuito incluye otras herramientas muy interesantes que han sido útiles para el proyecto, a continuación veremos cuáles son.

## Digital Ocean

*Digital Ocean* es una plataforma de servidores virtuales basada en *droplets* (así es como llaman a sus máquinas virtuales). Resulta muy fácil crear y administrar los *droplets* además de poder gestionar los recursos asignados a cada uno, gracias a esto es posible ajustar las características de la máquina según los requisitos del desarrollador por lo que se consigue un precio ajustado. Gracias al *pack de estudiantes de GitHub* anteriormente citado ha sido posible obtener 100$ para ésta plataforma, más que suficientes para crear un *droplet* donde alojar el **servidor de partidas**. En secciones posteriores explicaremos el rol de dicho servidor.



Figura : Droplet de Digital Ocean

## DNSimple

Al tratarse de un videojuego online es necesario que el servidor de partidas esté accesible para cualquier dispositivo y no sea necesario cambiar la dirección en la aplicación en caso de que el servidor varíe su ubicación. Para esto hemos aprovechado el servidor DNS *DNSimple*, el *pack de estudiantes de GitHub* incluye dos años gratis de éste servicio.



Figura : DNSimple

# Cuerpo del trabajo

## Diseño de Juego

En cualquier proceso de desarrollo es importante diseñar una base sólida sobre la que poder a trabajar, antes de entrar en detalles de implementación como pueden ser los diagramas de clases o de bases de datos es conveniente plasmar las funcionalidades que tendrá el sistema. A parte de las conocidas historias de usuario o diagramas de caso de uso, en el mundo de los videojuegos existe un documento especial: el **Game Design Document** (también conocido como **GDD**).

Se trata de un documento que recoge todos los aspectos que definen al videojuego: rasgos como la ambientación, el estilo artístico, la sensación que queremos transmitir al jugador, o incluso detalles de implementación… Al tratarse de un documento creativo y poco formal es común que tengan estructuras diferentes o que algunos ni siquiera plasmen todos los elementos del videojuego, lo que sí tienen todos en común es la sección de diseño que se encarga de que un juego sea divertido: las **mecánicas de juego**.

El concepto de **mecánica de juego** no es algo exclusivo del mundo de los videojuegos, lleva usándose años en juegos de mesa o incluso de cartas y también en la creciente tendencia de la *gamificación*. Las mecánicas son las encargadas de definir la interacción del jugador con el juego, y la combinación e interacción entre éstas es lo que dirige la jugabilidad. No solo se limitan a describir las acciones del jugador sino que también deben reflejar la respuesta del entorno o de otras entidades que se encuentran en el juego. Sin embargo la cantidad o la complejidad de las mecánicas no es lo que hace al juego más divertido o complejo, el ejemplo más claro de esto es el **Go**: Se trata de un juego cuya única mecánica es poner piezas en el tablero, capturando las piezas del oponente en caso de rodearlas. Sus reglas son mucho más sencillas que las del ajedrez y resulta más fácil aprender a jugar, sin embargo cada jugada tiene un factor de ramificación mucho alto puesto que hay más movimientos posibles.

Una vez definidas las mecánicas de juego ya se puede empezar a extraer casos de uso concretos y la relación que habrá entre las entidades del videojuego mediante diagramas de interacción. Llegados a éste punto el proceso de diseño no se diferencia del de cualquier sistema software. Para éste proyecto se ha desarrollado un GDD sencillo, centrándose solo en las mecánicas de juego. ¿Poner el GDD como anexo o meterlo aquí directamente?

## Creación de escenarios

Con el fin de que la información del escenario sea fácilmente accesible desde código se ha decidido almacenar el mapa en la clásica forma de matriz bidimensional, donde cada elemento de la matriz definirá un tipo de *tile* (obstáculos, pasillos, objetos, posición de salida de los jugadores, etc…). A pesar de resultar muy sencilla la implementación de la lectura del mapa, editar la matriz del escenario desde un editor de código no resulta muy cómodo cuando tenemos mapas del orden de 1000 casillas.

Por ello se ha decidido diseñar los escenarios de una forma más visual con el editor de imágenes *GIMP*, de ésta forma podemos aprovechar las herramientas que tiene y mover, duplicar o invertir segmentos de imagen de una forma cómoda y eficiente. Usando un código de colores podemos representar toda la información del mapa en una sola imagen, que más tarde trataremos con scripts para generar la matriz de información y el modelo del escenario.



Figura : Editando el escenario con GIMP

|  |  |
| --- | --- |
| **Tabla de colores de cada casilla** | |
| Color | Casilla |
| Blanco | Pasillo |
| Negro | Muro |
| Amarillo | Elementos a recoger |
| Verde | Power-ups |
| Azul | Posiciones de salida del humano |
| Rojo | Posiciones de salida de los robots |

Una vez terminada la imagen del escenario tan solo tenemos que ejecutar el script en python *imagenAMatriz.py* y automáticamente guardará la matriz generada en un archivo de texto. Dicha matriz será cargada en *Unity* y será usada para instanciar los objetos del mapa, así como para realizar las comprobaciones necesarias.

A pesar de tener en el juego la matriz con la información del mapa, todavía falta por generar el modelo del escenario que los jugadores verán, esto podría hacerse en **tiempo de ejecución** instanciando un muro por cada 0 que haya en la matriz y ajustándolo a su posición. Con esto obtendríamos el siguiente escenario:



Figura : Escenario creado instanciando cubos

Analizando el modelo generado de ésta forma podemos ver varias desventajas:

* Los pasillos son igual de anchos que los muros: Al ser un videojuego pensado para móviles con diferente tamaño sería mejor aprovechar el espacio de pantalla con muros más estrechos y jugadores más grandes que se vean mejor, más adelante veremos cómo mejorar esto basándonos en el clásico *pacman*.
* Es lento: Aunque *Unity* ha optimizado mucho el instanciado de objetos, sigue siendo costoso cuando hablamos de crear varios a la vez. Esto apenas supone un impacto en el rendimiento en dispositivos de ésta generación, pero en móviles con 3 o 4 años de antigüedad supone un bloqueo momentáneo de la aplicación.
* Visualmente las esquinas cuadradas no resultan atractivas, creando la sensación de un mapa aburrido y monótono.
* No es eficiente: Cuando componemos el mapa con varios cubos muchos de ellos quedan adyacentes, y las caras que tienen en común no se ven. En la imagen de la derecha podemos observar las caras interiores marcadas en naranja.



Figura : Muro con caras interiores

Por lo que obtenemos con un escenario lleno de caras interiores, esto que a priori no parece un problema resulta en un esfuerzo de renderizado inútil que el jugador no verá. Eliminando esas caras interiores se aumentará ligeramente el rendimiento de la aplicación en dispositivos antiguos.

El problema de los muros igual de anchos que los pasillos es fácilmente resoluble si nos fijamos en como lo hacen otros juegos. En el caso del *pacman* los *sprites* que corresponden a los muros no ocupan toda la celda, tan solo la mitad; y los gráficos de los personajes ocupan 4 celdas en lugar de una. Sólo se trata de un efecto visual en los *sprites* que no cambia en nada la comprobación de las colisiones con el escenario. Con esto conseguimos que los personajes sean más visibles y el escenario parezca más diáfano.



Figura : Distribución de celdas en el clásico pacman

La alternativa a **instanciar** el escenario en tiempo de ejecución es crear el modelo desde un programa de modelado e introducirlo en el juego como una malla, aunque resulta algo tedioso para mapas grandes y hay riesgo de equivocarse creando un muro donde no debería haberlo, con lo que el modelo de escenario que verían los jugadores no se correspondería con el que hay en la matriz y que se usa para calcular los movimientos. Es aquí donde se ha aprovechado una característica muy importante que tiene *Blender*: la posibilidad de crear y ejecutar nuestros propios **scripts** en *Python*.

Como ya disponemos de la información del mapa almacenada en una matriz tan solo basta con recorrerla y copiar un modelo del muro en su posición correspondiente, para luego agrupar y combinar todos los modelos en una sola malla. Ya que estamos automatizando la generación del modelo apenas representa un esfuerzo añadir varios tipos de muros, aunque todos supongan el mismo obstáculo al jugador se conseguirá un escenario estéticamente más variado. Basta con modelar cuatro piezas básicas del escenario y mediante combinaciones y rotaciones se conseguirá un modelo con forma regular. A continuación vemos las piezas que compondrán el modelo:



Figura : Piezas que componen el escenario. De izquierda a derecha: Techo, pared, esquina y rincón.

El script estudiará cada posición del escenario donde deba haber un obstáculo y elegirá una pieza u otra dependiendo de los huecos libres que tenga alrededor; a continuación rotara cada uno a la posición correcta y luego combinará todos los objetos en uno sólo. Una vez estén combinados tendrá que identificar y unir los vértices comunes para conseguir un modelo consistente. Para ver el contenido del script en detalle abrir el archivo generador\_mapas.py.

**//generador\_mapas.py**

*matriz\_escenario:* Información sobre el escenario

*techo:* Modelo del techo

*pared:* Modelo de la pared

*esquina:* Modelo de la esquina

*rincon:* Modelo del rincón

**para** cada *fila* en *matriz\_escenario*:

**para** cada*celda* en *fila***:**

**si** *celda* es un obstáculo**:**

contar las posiciones libres alrededor de *celda*

**si** *posiciones\_libres* == 0:

crear *techo* en la posición de *celda*

**sino si** *posiciones\_libres* == 1:

crear *rincon* en la posición de *celda*

**sino si** *posiciones\_libres* == 5:

crear *esquina* en la posición de *celda*

**sino**:

crear *muro* en la posición de *celda*

**fin\_si**

rotamos el *objeto* para encajarlo con los vecinos

**fin\_si**

**fin\_para**

**fin\_para**



Figura : Pseudocódigo de la generación de mapas



Figura : Modelo de escenario generado con las piezas básicas, vista ortográfica (izquierda) y en perspectiva (derecha).

Como se puede observar en la imagen superior el pasillo formado entre los muros (marcado en naranja) sigue siendo de una casilla de grosor. Pero sin embargo los muros dejan algo de margen respecto al pasillo; esto permitirá duplicar el tamaño de los personajes y conseguir una mejor visibilidad. En la siguiente figura podemos ver el modelo del personaje (en verde) comparado con el escenario.



Figura : Comparativa de tamaño entre el jugador y el escenario

A la hora de crear el escenario es muy importante tener en cuenta que se trata de un videojuego **multiplataforma** y que por tanto va a ser jugado en diferentes dispositivos con varias resoluciones y aspectos de pantalla. Además la cámara estará fija y deberá verse todo el mapa sin necesidad de hacer *scroll*.

Para entender bien cómo funciona el ajuste de la cámara de *Unity* (y de casi cualquier otro motor) es necesario conocer el concepto de **ratio** de pantalla, que no es otra cosa que la **relación** entre su anchura y su altura, y se suele expresar como *X:Y*. El ratio de la pantalla del dispositivo en el que se ejecute el juego afectará solamente a la **anchura** de la cámara, mientras que la altura será la misma para cualquier pantalla. Si diseñamos el juego para ratios altos y luego jugamos en un dispositivo con un ratio inferior estaremos perdiendo visión a los lados y podrá afectar negativamente a la experiencia de juego, si lo hacemos a la inversa puede darse el caso de observar las típicas bandas negras laterales en dispositivos con ratios altos.

Después de hacer varias pruebas se ha llegado a la conclusión de que la mejor solución es diseñar el área de juego para el dispositivo que menor ratio tiene: el iPad (con un ratio **4:3**), pero añadir muros (meramente decorativos) en los márgenes del escenario para que cubra por completo una pantalla con ratio de 16:9, que es el mayor que existe actualmente en dispositivos móviles y en sobremesa (PC, iPhone5, y algunas tabletas Android).

## Arquitectura Cliente Servidor

## Implementación

## Inteligencia Artificial

Aunque en un principio no se vio necesaria la implementación de inteligencia artificial puesto que el proyecto se trataba de un videojuego diseñado para cinco jugadores; más tarde se llegó a la conclusión de que no siempre habría suficientes jugadores conectados para empezar una partida, y la opción de tener a los demás esperando a que se conectaran los que faltan no es compatible con lo que la mayoría de gente espera de un juego de móvil: partidas rápidas e inmediatas. Por este motivo se ha decidido dejar decidir a los propios jugadores si quieren jugar con *bots* en la partida o por el contrario prefieren esperar a que se conecte más gente: cuando el jugador crea la partida aparece en una sala de espera con otros cuatro *bots* en los huecos libres, y a medida que nuevos jugadores se unan irán sustituyendo a los *bots*. Cuando todos los jugadores hayan pulsado el botón que confirma que están listos la partida empezará, independientemente del número de jugadores humanos que haya en la sala de espera.

Gracias a la arquitectura orientada a componentes de *Unity* ha resultado muy sencillo encapsular el comportamiento del *bot* dentro de un script, de forma que cuando sea necesario que un personaje sea controlado por la IA (por ejemplo en caso de que un jugador se desconecte) basta con añadir dicho script al objeto. Además mediante herencia es posible refinar la IA para hacer diferentes comportamientos tanto para los robots como para el científico sin perder el bajo acoplamiento que nos brinda la arquitectura orientada a componentes.

### Pathfinding

En un videojuego con el escenario lleno de obstáculos es muy importante tener una función que te calcule el camino más corto entre dos puntos del mapa, y más teniendo en cuenta que la única forma que tienen los jugadores de matar a otro es tocándolo directamente. Además el algoritmo debe ser lo suficientemente ligero como para que pueda recalcular la ruta varias veces por segundo sin afectar demasiado al rendimiento de un dispositivo móvil.

Después de informarse sobre varios métodos de *pathfinding* se ha terminado realizando una implementación del **A\*** muy similar a la que vimos en la asignatura de *Sistemas Inteligentes*, pero con ligeras modificaciones para adaptarlo al juego. Por ejemplo la estructura para almacenar los nodos expandidos se trata de una **tabla hash** puesto que usando una matriz la memoria consumida aumentaba demasiado (no hay que olvidar que el escenario tiene alrededor de 1000 casillas, pero aproximadamente la mitad de ellas son obstáculos por los que el jugador no puede andar). También se ha modificado la función que calcula la **heurística** de longitud de caminos para permitir al *bot* atravesar los portales que se encuentran en los dos laterales del mapa.

Ya que todos los personajes controlados por IA van a realizar el *pathfinding* de la misma forma se ha creado la clase *AIBaseController* que contiene el cálculo del camino óptimo y una función auxiliar que se encarga de que el jugador lo recorra nodo a nodo. A continuación podemos ver el pseudocódigo del A\*:

**//A\***

*lista\_explorar:* Lista ORDENADA con los nodos a explorar (de más a menos prometedores)

*hash\_explorados:* hash con los nodos ya expandidos

*posición\_inicial:* posición desde la que parte el pathfinding

*posición\_destino:* posición a la que queremos llegar

*final\_encontrado:* será true cuando encontremos el camino

insertamos en *lista\_ explorar* el nodo en *posición\_inicial*

**mientras** *lista\_explorar* **no** vacía **y no** *final\_encontrado*:

expandir *primer\_elemento* de *lista\_explorar*

mover *primer\_elemento* de *lista\_explorar* a *hash\_explorados*

**para cada** *elemento\_hijo* de *primer\_elemento***:**

**si** *elemento\_hijo* es *posición\_destino***:**

reconstruir el camino hacia *posición\_inicial* siguiendo los punteros de sus padres

*final\_encontrado* = true

**sino:**

**si** *elemento\_hijo* no existe en *hash\_explorados*:

distancia recorrida de *elemento\_hijo* + 1

recalcular heurística de *elemento\_hijo*

añadir *elemento\_hijo* a *lista\_explorar*

**sino si** *elemento\_hijo* mejora *elemento\_en\_hash***:**

actualizamos el padre de *elemento\_hash*

**fin\_si**

**fin\_si**

**fin\_para\_cada**

calcular pesos y heurísticas de cada elemento hijo

guardar hijos en *lista\_explorar*

**fin\_mientras**



Figura : Pseudocódigo del A\*

Para poder comparar si un nodo sin explorar es más prometedor que otro es necesario predecir de alguna forma la distancia que tendrá hasta del punto destino, pero como el escenario tiene obstáculos esa distancia no se puede conocer a priori. Por lo que hay que hacer uso de un valor rápido de calcular y que no difiera mucho del valor real: a esto es a lo que llamamos **heurística**. Como el desplazamiento de los jugadores solo es válido en horizontal o en vertical y los movimientos son siempre de forma discreta se ha hecho uso de la *distancia de Manhattan* para estimar la distancia entre dos puntos. Se trata de un cálculo muy simple que consiste en la suma absoluta de la diferencia entre las coordenadas, para un espacio bidimensional la fórmula es:



Aunque la **heurística** de *Manhattan* es la más adecuada para los casos generales, no debemos olvidar que el mapa está conectado por los dos extremos laterales con dos portales. Si se usara la fórmula vista arriba ningún *bot* tomaría dicho atajo a pesar de poder reducir drásticamente su distancia a recorrer, ya que la diferencia entre las coordenadas “x” sería muy elevada para dos puntos que se encuentren en extremos opuestos del mapa; lo que haría que ese nodo se colocase al final de la cola de prioridad y nunca sería explorado. Una forma muy sencilla de resolver éste problema es dividiendo el escenario en 4 segmentos verticales equitativos y si el punto inicial y final del camino a calcular se encuentran cada uno en un segmento de los laterales basta con aplicar las siguientes distancias de *Manhattan modificadas*



*C:\Users\Constantino\AppData\Local\Microsoft\Windows\INetCache\Content.Word\gif (1).gif*

La primera fórmula es válida cuando el punto del que partimos está muy cerca del extremo izquierdo del mapa, y el punto destino se encuentra cerca del margen derecho. La segunda fórmula es aplicada en el caso contrario (el punto inicial está en el margen derecho y el objetivo en el izquierdo). Gracias a éste sencillo cambio conseguimos que el ***pathfinding*** tenga en cuenta los portales que hay en los extremos del mapa.

Aprovechando los componentes gráficos de *Unity* se ha creado un módulo separado encargado de realizar una **traza** visual del *pathfinding* colocando etiquetas sobre el propio escenario. Dicho módulo ha sido muy útil para arreglar errores relacionados con los atajos de los laterales y algún que otro bug con la exploración de nodos. En la sección de *pruebas y testeo* se verá este módulo en profundidad con ejemplos gráficos.

### Máquinas de estados

Una vez que los *bots* son capaces encontrar y recorrer un camino óptimo entre dos puntos es necesario definir su comportamiento con el fin de que puedan emular una estrategia lógica y cumplir objetivos; para ello se ha optado por usar una máquina de estados ya que resulta muy fácil de programar y personalizar. Al tener dos roles muy diferenciados en el juego (robot Vs humano) ha sido necesario crear dos máquinas de estado diferentes, las clases *HumanAI* y *RobotAI* contienen dichas máquinas y además heredan de *AIBaseController* por lo que pueden hacer llamadas al *pathfinding.* A continuación podemos ver la máquina del **robot**:

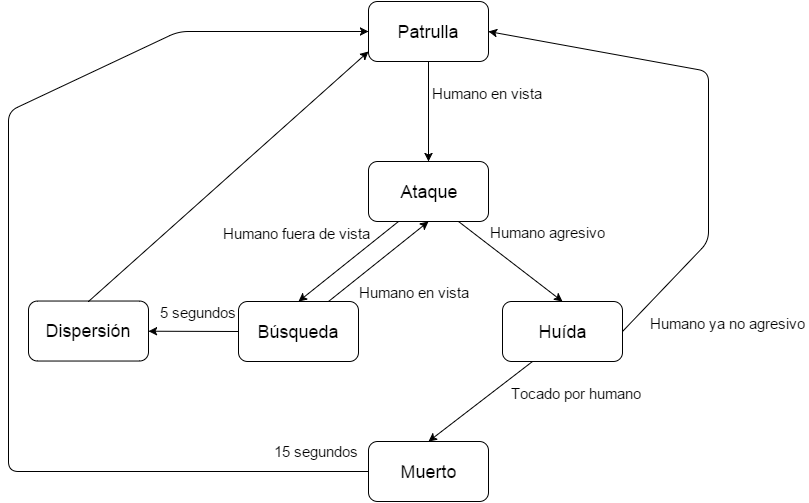


Figura : Máquina de estado de los robots

* Patrulla: En éste estado el robot escoge un punto aleatorio dentro de su rango de visión y va hacia él.
* Ataque: Hay que destacar que éste estado es común a todos los robots, en cuánto uno vea al humano los demás calcularán la ruta más corta para atraparlo.
* Búsqueda: Si el humano consigue escapar de los robots (algo normal dado su mayor velocidad de movimiento), éstos lo buscarán durante cinco segundos por la última zona donde fue visto. En caso de no encontrarlo pasarán al estado dispersión.
* Dispersión: Dado que después de una búsqueda es normal que los robots se encuentren bastante agrupados, en éste estado cada uno irá a un rincón aleatorio del mapa.
* Huida: Si en algún momento un robot detecta al humano en modo agresivo, todos correrán en la dirección opuesta.

Por otra parte también se ha implementado la máquina de estados del humano:

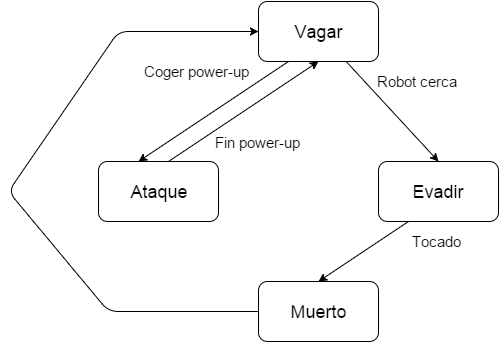


Figura : Máquina de estado del humano

* Vagar: Se mueve por el mapa de forma aleatoria sin tener en cuenta la posición de los robots, recogiendo tuercas y pociones.
* Evadir: Cuando algún robot se encuentra cerca de él entra en modo evasión, cuando está en este modo realiza un cálculo del **campo vectorial** de todos los robots que le rodean, dando más peso a los más cercanos. Una vez calculado se mueve en la posición del vector resultante alejándose así de los robots. Este método que a priori parece bueno da muchos errores cuando el humano se encuentra en un rincón o los robots le rodean desde direcciones opuestas.
* Ataque: Calcula el camino óptimo hasta el robot más cercano, una vez muerto va a por el siguiente.

Después de realizar varias pruebas y jugar algunas partidas se concluye que la IA del humano está en clara desventaja respecto a la de los robots, ya que al no haberse priorizado su objetivo (recoger todas las tuercas del escenario) puede vagar erráticamente hasta que al final es eliminado y pierde la partida. Se ha intentado implementar un cálculo completo del campo vectorial teniendo en cuenta todos los robots y las tuercas por recoger pero no daba buen. La otra alternativa sería calcular para **cada** posición del mapa un valor que represente lo buena que es esa posición mediante una *suma de gaussianas* para las tuercas y restas para los robots; por desgracia éste método es prohibitivo en dispositivos móviles. Por ello se ha llegado a la decisión de **desactivar** la IA del humano y forzar a que siempre se asigne a un jugador.

### Campo vectorial y suma de gaussianas

El cálculo del **campo vectorial** es muy empleado para calcular la influencia de varios objetos a lo largo de todo el espacio, aunque en la práctica la mayoría de las veces basta con calcular el campo sólo en el punto que interesa. Para el caso del humano (H) huyendo de los robots (R) podemos calcular la dirección de huida como si de una fuerza de repulsión se tratase: basta con calcular todos los vectores normalizados desde cada robot al humano y mutliplicarlos luego por la **inversa** de su distancia, así conseguiremos dar un mayor peso a los enemigos más cercanos. Al sumar todos los vectores se obtiene el vector resultante (ft). Como ya hemos comentado anteriormente éste método pierde efectividad al estar rodeado de varios “enemigos” ya que los vectores pueden anularse entre sí, además si el humano huye en una dirección durante mucho tiempo acabará en el borde del mapa.

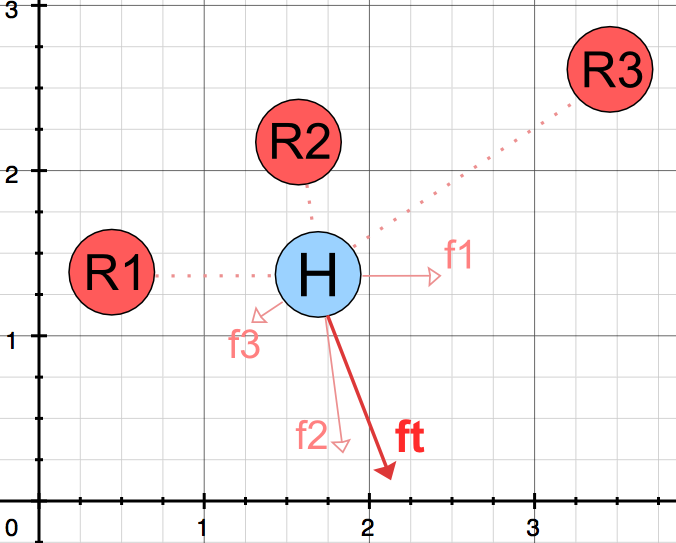


Figura : Calculo del campo vectorial

La **suma de gaussianas** resulta ideal para problemas como estos puesto que permite calcular la influencia de todas las entidades en todos los puntos del escenario, y permite ver cuál es el lugar más o menos afectado por dichas entidades. El área de influencia de un objeto será la mayor sobre su posición, pero irá disminuyendo a medida que se aleja del centro (de ahí el nombre de gaussiana). Para nuestro caso donde queremos recoger objetos mientras esquivamos enemigos podemos asumir que los objetos sumarán sus gaussianas, mientras que los enemigos las restarán. De este modo obtenemos un mapa de gradientes donde las posiciones óptimas se representen con el valor más alto, mientras que las peores posiciones serán aquellas negativas. A continuación podemos ver un ejemplo de mapa de gradientes, los **cuadrados** representan los enemigos y los **círculos** los objetos que queremos recoger.

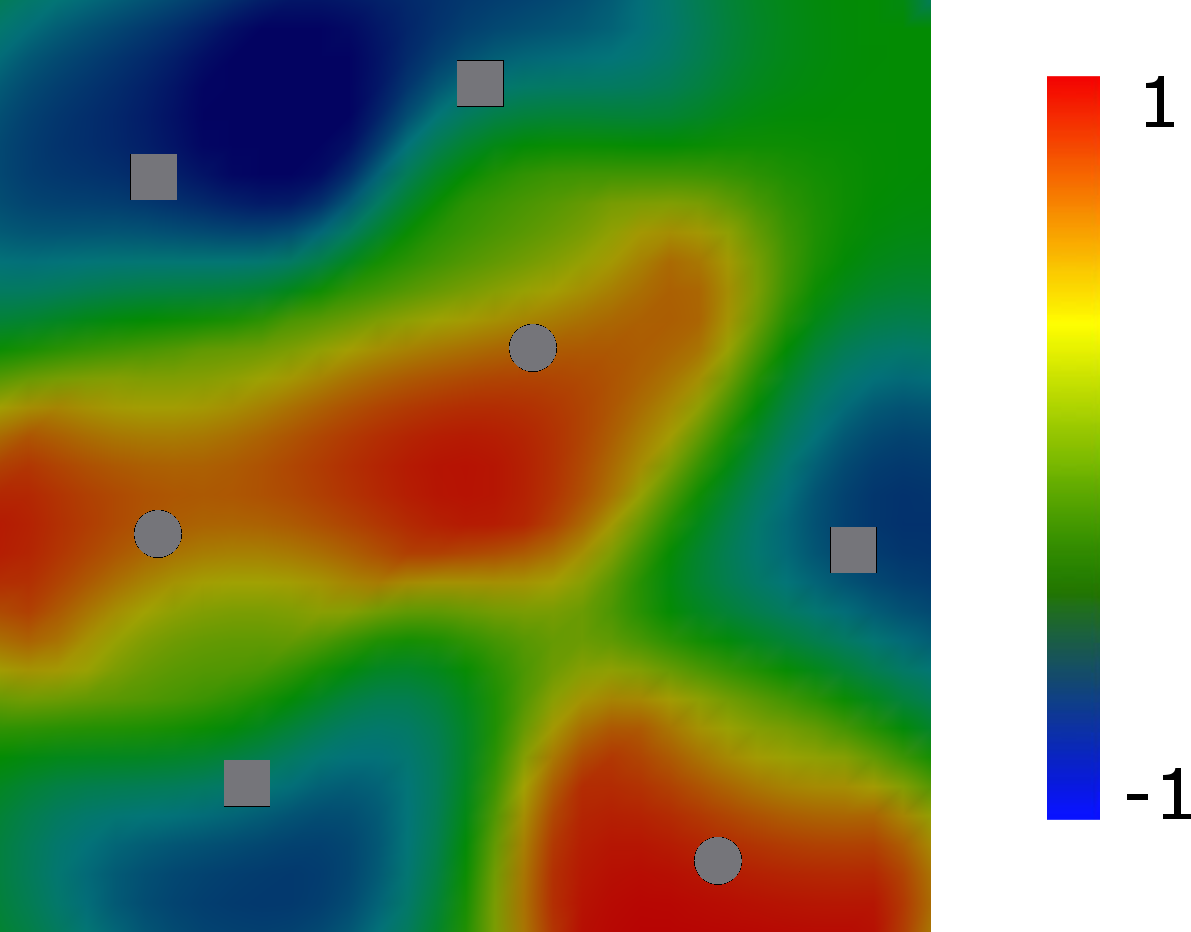


Figura : Suma de gaussianas

## Seguridad

## Pruebas y testeo

## Portabilidad a varias plataformas

## Métricas de juego

# Conclusiones

# Bibliografía y referencias