

DIPARTIMENTO DI INFORMATICA  
UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI SALERNO

Corso di Intelligenza Artificiale

# Adaptive Decision Making NPC in Crafter

---

**Architettura HeRoN per Reinforcement Learning**

---

**Realizzato da:**

DANILO GISOLFI      Matricola: 0522502001

VINCENZO MAIELLARO    Matricola: 0522502055

Anno Accademico 2025/2026

## Abstract

Questo lavoro presenta l'adattamento e la validazione dell'architettura HeRoN (Helper-Reviewer-NPC) all'environment Crafter, un survival game open-world che rappresenta un benchmark significativo per il Reinforcement Learning. L'architettura integra tre componenti principali: un agente Deep Q-Network (DQN) con Double DQN e Prioritized Experience Replay, un Helper basato su Large Language Model (Qwen3-4B-2507) che genera sequenze strategiche di 3-5 azioni, e un Reviewer fine-tuned (FLAN-T5-base) che fornisce feedback correttivi per migliorare i suggerimenti dell'Helper.

L'implementazione affronta sfide tecniche complesse: la sparsità del reward nativo di Crafter viene mitigata attraverso un sistema di reward shaping multi-componente; la gestione delle situazioni critiche è garantita da meccanismi di re-planning che interrompono le sequenze pre-pianificate in caso di emergenza; le allucinazioni dell'LLM sono corrette mediante un sistema di validazione e fuzzy matching.

Lo spazio di stati è rappresentato da un vettore a 43 dimensioni comprendente inventario (16 item), posizione, statistiche vitali e achievement sbloccati (22 obiettivi). Il training integrato utilizza diverse strategie di attivazione LLM (finestra temporale fissa, probabilità stocastica, threshold decay per-step) permettendo all'agente DQN di acquisire autonomia dopo i primi 100 episodi.

I risultati sperimentali includono metriche di apprendimento dettagliate, analisi approfondite delle policy miste RL+LLM e strumenti avanzati per la visualizzazione e la valutazione degli apprendimenti conseguiti dall'architettura proposta.

# Indice

<b>1 Introduzione</b>	<b>5</b>
1.1 Contesto . . . . .	5
1.2 Motivazione e Obiettivi . . . . .	5
1.2.1 Obiettivi Primari . . . . .	5
1.2.2 Obiettivi Secondari . . . . .	6
<b>2 Architettura HeRoN</b>	<b>7</b>
2.1 Panoramica dell'Architettura . . . . .	7
2.1.1 Diagramma Architettura DQN Baseline . . . . .	7
2.1.2 Diagramma Architettura HeRoN Completa . . . . .	7
2.1.3 NPC (Non-Player Character) . . . . .	8
2.1.4 Helper . . . . .	9
2.1.5 Reviewer . . . . .	9
2.1.6 Gestione del Contesto . . . . .	10
2.1.7 Gestione Intelligente del Contesto (Token-Aware) . . . . .	10
2.1.8 Meccanismi di Re-planning e Aggiornamento Contesto . . . . .	11
2.1.9 Reset Episodio e Pulizia Contesto . . . . .	11
2.2 Vantaggi dell'Architettura . . . . .	11
2.3 Sfide dell'Integrazione . . . . .	12
<b>3 Environment Crafter</b>	<b>13</b>
3.1 Introduzione a Crafter . . . . .	13
3.1.1 Caratteristiche Principali . . . . .	13
3.2 Meccaniche di Gioco . . . . .	13
3.2.1 Obiettivi di Sopravvivenza . . . . .	13
3.2.2 Sistema di Progressione . . . . .	14
3.3 Spazio di Stati . . . . .	14
3.3.1 Spazio delle Azioni . . . . .	15
3.3.2 Sistema di Reward . . . . .	15
<b>4 Metodologia di Implementazione</b>	<b>17</b>
4.1 Introduzione . . . . .	17
4.2 Panoramica del Processo . . . . .	17
4.3 NPC (DQN Agent) . . . . .	17
4.3.1 Architettura della Rete Neurale . . . . .	17
4.4 Helper (LLM) e Prompt Design . . . . .	19
4.5 Generazione del Dataset per il Reviewer . . . . .	21
4.5.1 Fase 5: Fine-tuning del Reviewer . . . . .	22
4.6 Training Integrato HeRoN . . . . .	22

4.7	Configurazioni di Training . . . . .	23
4.7.1	DQN Baseline . . . . .	23
4.7.2	DQN + Helper . . . . .	23
4.7.3	HeRoN Initial . . . . .	23
4.7.4	HeRoN Random . . . . .	24
4.7.5	HeRoN Final . . . . .	24
4.8	Parametri di Training Comuni . . . . .	24
4.9	Metriche di Valutazione . . . . .	24
4.9.1	Fase 8: Analisi e Ottimizzazione . . . . .	25
4.9.2	Tuning degli Iperparametri . . . . .	25
4.9.3	Tuning e Configurazioni del Reviewer (T5) . . . . .	25
4.10	Estensione: Fine-tuning del Reviewer tramite RL . . . . .	26
4.10.1	Reward Function per PPO . . . . .	26
<b>5</b>	<b>Risultati Sperimentali</b>	<b>29</b>
5.1	Introduzione . . . . .	29
5.2	Configurazioni Testate . . . . .	29
5.3	Confronto tra Configurazioni . . . . .	29
5.3.1	Metriche Principali . . . . .	29
5.3.2	Curve di Apprendimento . . . . .	30
5.3.3	Dettaglio Achievement per Configurazione . . . . .	30
5.3.4	Native vs Shaped Reward . . . . .	31
5.3.5	Analisi Multi-Metrica . . . . .	32
5.4	Risultati Testing . . . . .	32
5.4.1	Metriche di Testing . . . . .	33
5.4.2	Visualizzazioni Testing . . . . .	33
5.4.3	Confronto Training vs Testing . . . . .	34
5.4.4	Conclusioni Testing . . . . .	35
<b>6</b>	<b>Conclusioni</b>	<b>36</b>
6.1	Sintesi del Lavoro Svolto . . . . .	36
6.2	Risultati Principali . . . . .	36
6.2.1	Performance Quantitative . . . . .	36
6.3	Efficacia dei Componenti e Sfide Affrontate . . . . .	36
6.3.1	Challenge 1: Sparsità del Reward . . . . .	37
6.3.2	Challenge 2: Gestione Situazioni Critiche . . . . .	37
6.3.3	Challenge 3: LLM Hallucinations e Action Typos . . . . .	37
6.3.4	Sintesi Soluzioni . . . . .	38
6.3.5	Limitazioni . . . . .	38
6.3.6	Lavori Futuri . . . . .	38
6.3.7	Applicazioni Pratiche . . . . .	39
6.3.8	Considerazioni Finali . . . . .	39

# Elenco delle figure

5.1	Curve di apprendimento del reward shaped. . . . .	30
5.2	Matrice achievement sbloccati per configurazione. . . . .	31
5.3	Native vs shaped reward: confronto segnali. . . . .	31
5.4	Analisi multi-metrica delle configurazioni. . . . .	32
5.5	Achievement totali sbloccati in testing. . . . .	33
5.6	Radar chart achievement testing. . . . .	34

# Elenco delle tabelle

4.1	Confronto tra modelli LLM testati per l'Helper. Qwen3-4B-2507 è il migliore per conformità e coerenza. . . . .	20
4.2	Versioni dei prompt Helper LLM . . . . .	20
4.3	Esempi esplicativi dei prompt Helper LLM utilizzati . . . . .	21
4.4	Parametri di fine-tuning supervisionato del Reviewer . . . . .	22
4.5	Impatto del numero di azioni per sequenza . . . . .	23
4.6	Parametri di training comuni a tutte le configurazioni . . . . .	24
4.7	Configurazioni testate per il tuning del Reviewer (T5) . . . . .	25
4.8	Workflow Fine-Tuning Reviewer RL . . . . .	26
4.9	Parametri PPO per Fine-Tuning Reviewer (Fase 2) . . . . .	27
5.1	Metriche di performance delle cinque configurazioni (300 episodi training). . . . .	29
5.2	Metriche di testing delle cinque configurazioni (300 episodi, senza LLM). . . . .	33
5.3	Confronto performance training vs testing. . . . .	34
6.1	Sintesi delle soluzioni implementate . . . . .	38

# Capitolo 1

## Introduzione

### 1.1 Contesto

Il presente lavoro rientra nel campo del Reinforcement Learning applicato ai videogiochi, un'area di ricerca in rapida crescita che mira a creare agenti intelligenti capaci di imparare strategie ottimali interagendo con ambienti di gioco.

I videogiochi moderni, soprattutto quelli open-world e di sopravvivenza, presentano sfide complesse che richiedono agli agenti di prendere decisioni strategiche a lungo termine, gestire risorse limitate e adattarsi a situazioni dinamiche. Questi ambienti sono perfetti per testare e validare nuove idee di intelligenza artificiale.

### 1.2 Motivazione e Obiettivi

L'architettura HeRoN (Helper-Reviewer-NPC) è un approccio innovativo che combina il Reinforcement Learning tradizionale con il ragionamento dei Large Language Model (LLM). Questa architettura è stata inizialmente validata in environment di tipo JRPG (Japanese Role-Playing Game) a turni, dimostrando efficacia nel migliorare le prestazioni degli agenti RL.

La sfida principale consiste nell'estensione di HeRoN a un contesto molto diverso: il gioco Crafter, un open-world di sopravvivenza che richiede pianificazione a lungo termine, gestione delle risorse e adattamento dinamico.

#### 1.2.1 Obiettivi Primari

Gli obiettivi principali del lavoro sono:

- **Adattamento architettonico:** Estendere HeRoN dall'environment JRPG a turni a Crafter, un survival game open-world in tempo continuo
- **Fine-tuning del Reviewer:** Adattare il componente Reviewer ai task specifici di Crafter, generando un dataset appropriato e addestrando il modello per feedback efficaci nel survival game
- **Generazione di sequenze:** Modificare l'Helper per generare sequenze di 3-5 azioni coerenti anziché singole decisioni

- **Implementazione DQN:** Sviluppare un agente RL basato su Deep Q-Network ottimizzato per le 17 azioni disponibili e spazio di stati a 43 dimensioni
- **Valutazione comparativa:** Valutare HeRoN quantitativamente rispetto a baseline tradizionali, misurando achievement sbloccati nei 22 obiettivi disponibili

### 1.2.2 Obiettivi Secondari

- Determinare il numero ottimale di azioni per sequenza dell'Helper
- Analizzare l'impatto del reward shaping sulle prestazioni dell'agente
- Implementare meccanismi di re-planning per situazioni critiche (salute bassa, achievement sbloccati)

# Capitolo 2

## Architettura HeRoN

### 2.1 Panoramica dell'Architettura

HeRoN (Helper-Reviewer-NPC) è un'architettura multi-agente che combina Reinforcement Learning e Large Language Model per migliorare il processo decisionale di agenti intelligenti in ambienti interattivi. L'idea di fondo consiste nell'unire la capacità del Reinforcement Learning di ottimizzare strategie attraverso prove ed errori, il ragionamento semantico e la conoscenza generale dei Large Language Model, e un meccanismo di feedback iterativo per migliorare i suggerimenti.

#### 2.1.1 Diagramma Architettura DQN Baseline

Prima di descrivere l'architettura completa HeRoN, viene presentata l'architettura baseline DQN utilizzata come riferimento per il confronto con l'integrazione LLM.

##### Flusso Operativo DQN:

1. **Percezione:** Ambiente  $\rightarrow$  Estrazione dello stato (vettore 43-dim)
2. **Decisione:** Rete DQN  $\rightarrow$  Q-values  $\rightarrow$  selezione  $\epsilon$ -greedy
3. **Azione:** Esegui azione  $a_t$ , osserva  $r_t, s_{t+1}$
4. **Memorizzazione:** Salva  $(s_t, a_t, r_{shaped}, s_{t+1}, done)$  in Prioritized Replay
5. **Apprendimento:** Campiona batch  $\rightarrow$  calcola TD-loss  $\rightarrow$  aggiorna pesi DQN
6. **Stabilizzazione:** Ogni 100 passi, copia pesi DQN  $\rightarrow$  Rete Target

L'architettura DQN baseline apprende esclusivamente tramite interazione diretta con l'ambiente, senza supporto esterno.

#### 2.1.2 Diagramma Architettura HeRoN Completa

L'architettura HeRoN rappresenta un'estensione del DQN baseline, con l'aggiunta di due componenti LLM per la guida strategica e un meccanismo di **threshold decay** che bilancia l'intervento tra LLM e RL.

##### Meccanismo Threshold Decay:

Il threshold  $\theta$  controlla quando consultare il LLM anziché usare DQN autonomo. Nel progetto sono state implementate tre strategie di attivazione LLM:

1. **HeRoN Initial:** LLM attivo solo nei primi 100 step di ogni episodio (finestra temporale fissa)
2. **HeRoN Random:** LLM con probabilità casuale del 50% ad ogni step (attivazione stocastica)
3. **HeRoN Final:** Threshold decay adattivo  $\theta(t) = \max(0, 1.0 - k \times t)$  con  $k = 0.01$  (probabilità LLM crescente 0%→100% durante ogni episodio)

Tutte le configurazioni includono un **cutoff a episodio 100**: dopo i primi 100 episodi, il DQN diventa completamente autonomo.

#### **Flusso Decisionale Integrato:**

1. Ambiente genera stato → Estrazione dello stato (43-dim)
2. Threshold check:  $\text{random}(0.73) > \text{threshold}(0.65)$  → **LLM Path**
3. Helper riceve descrizione dello stato → genera `[move_right]`, `[do]`, `[move_left]`, `[do]`, `[noop]`
4. Reviewer analizza → feedback: *"Health low, prioritize eating"*
5. Helper re-query con feedback → sequenza raffinata: `[sleep]`, `[move_right]`, `[do]`, `[move_left]`, `[noop]`
6. Action Executor esegue `[sleep]` →  $(s_1, r_1, info_1)$
7. Salva  $(s_0, sleep, r_1, s_1, done)$  in Prioritized Replay
8. Monitor: achievement unlocked? → **SI** → interrompi sequenza, nuova query Helper
9. DQN training: sample batch → compute loss → aggiorna pesi

L'architettura HeRoN integra i vantaggi del Reinforcement Learning (apprendimento da esperienza) e dei Large Language Model (conoscenza a priori e ragionamento strategico), con una transizione graduale verso l'autonomia dell'agente.

L'architettura HeRoN è composta da tre componenti principali che interagiscono in modo coordinato:

### 2.1.3 NPC (Non-Player Character)

L'NPC è l'agente che gioca in Crafter usando Reinforcement Learning. In questo progetto, l'NPC implementa l'algoritmo **Deep Q-Network (DQN)** con le seguenti caratteristiche:

- **Architettura:** Rete neurale feedforward a 3 hidden layers (43-128-128-64-17) per mappare stati a Q-values
- **Double DQN:** Due reti distinte (policy network e target network) per stabilizzare l'apprendimento
- **Prioritized Experience Replay:** Campionamento intelligente delle esperienze passate basato su TD-error
- **Funzionamento:** L'NPC osserva lo stato (43-dim), seleziona un'azione tramite strategia  $\epsilon$ -greedy, esegue l'azione, riceve reward e aggiorna i pesi della rete neurale

## 2.1.4 Helper

Il componente Helper è un Large Language Model utilizzato in modalità zero-shot che fornisce suggerimenti strategici all'NPC. Nel progetto HeRoN per Crafter, l'Helper si implementa utilizzando un LLM locale (Qwen3-4B-2507) attraverso LM Studio con le seguenti caratteristiche:

- **Generazione di sequenze di azioni:** Diversamente dall'implementazione originale che suggeriva singole azioni, l'Helper in questo progetto genera sequenze di 3-5 azioni coerenti da eseguire una dopo l'altra.
- **Contestualizzazione:** L'Helper riceve informazioni dettagliate circa lo stato corrente del gioco:
  - Inventario del giocatore (16 item)
  - Posizione corrente
  - Statistiche vitali (salute, cibo, acqua)
  - Achievement sbloccati (22 possibili)
- **Prompt Engineering:** Il prompt si presenta come specificatamente progettato per Crafter e include:
  - Descrizione del contesto di gioco
  - Stato corrente dell'agente
  - Lista delle azioni disponibili
  - Richiesta di generare una sequenza strategica

L'Helper risponde con una sequenza di azioni nel formato:

```
[azione_1], [azione_2], [azione_3], [azione_4], [azione_5]
```

Ad esempio:

```
[move_right], [do], [move_left], [do], [noop]
```

## 2.1.5 Reviewer

Il componente Reviewer è un LLM fine-tuned (basato su T5) che valuta i suggerimenti forniti dall'Helper e genera feedback per migliorarli. Come descritto in dettaglio nel Capitolo 4, il Reviewer si addestra specificamente per il contesto di Crafter su un dataset composto da 150 episodi di gioco, contenente circa 15.000 esempi di coppie (suggerimento, feedback).

Il Reviewer analizza:

- Coerenza della sequenza di azioni suggerite
- Appropriatezza rispetto allo stato corrente

- Potenziali rischi o inefficienze
- Priorità strategiche (es. sopravvivenza vs. progressione)
- Fornisce feedback strutturato che si utilizza per ri-interrogare l'Helper con più informazioni.

### 2.1.6 Gestione del Contesto

Durante ogni episodio, l'Helper mantiene uno stato conversazionale persistente (`message_history`) che accumula descrizioni dello stato di gioco, sequenze di azioni generate, feedback del Reviewer e contesto di gioco (posizione, inventario, achievement). Questa memoria conversazionale consente all'Helper di mantenere coerenza e contestualizzazione lungo l'episodio, influenzando direttamente la qualità dei suggerimenti generati.

La cronologia consente al LLM di mantenere coerenza logica tra azioni successive e di comprendere l'evoluzione dello stato di gioco all'interno dell'episodio.

### 2.1.7 Gestione Intelligente del Contesto (Token-Aware)

L'Helper implementa un sistema di gestione intelligente del contesto per prevenire l'overflow della finestra di contesto del modello LLM (Qwen3-4B-2507 ha 8192 token di limite):

1. **Monitoraggio token:** L'Helper conta il numero di token nella cronologia utilizzando il tokenizer Qwen2.5 (compatibile con Qwen3)
2. **Soglia di sicurezza:** Quando il contesto raggiunge 6500 token (80% del limite), viene attivato un reset intelligente per evitare crash e risposte vuote
3. **Reset con riassunto episodio:** Invece di scartare tutto il contesto, l'Helper genera un riassunto che include:
  - Numero di step eseguiti nell'episodio
  - Reward totale accumulato
  - Lista degli achievement sbloccati
  - Feedback recente del Reviewer (se disponibile)
  - Descrizione dello stato di gioco corrente

Questo riassunto diventa il nuovo inizio della cronologia, preservando informazioni strategiche critiche.

#### Vantaggi del reset intelligente:

- **Continuità strategica:** Il modello comprende il progresso episodico complessivo
- **Efficienza token:** Riduce i token inutili mantenendo informazioni essenziali
- **Riduzione allucinazioni:** Contesto pulito riduce risposte errate o non coerenti
- **Maggiore lunghezza episodio:** Consente episodi più lunghi senza crash

## 2.1.8 Meccanismi di Re-planning e Aggiornamento Contesto

Durante l'esecuzione di una sequenza di azioni, l'Helper monitora determinati eventi per aggiornare intelligentemente il contesto:

**Trigger di Re-query (Interruzione Sequenza):**

- **Achievement sbloccato:** Quando il giocatore sblocca un nuovo achievement, l'Helper riceve una nuova query con il contesto aggiornato che include il nuovo achievement nel set di quelli sbloccati
- **Salute critica ( $health \leq 5$ ):** Se la salute scende sotto soglia critica, la sequenza viene interrotta e l'Helper si consulta per suggerire azioni di emergenza (mangiare, bere, dormire)
- **Salute bassa ( $health < 30\%$ ):** Se la salute è bassa ma non critica, si consulta l'Helper per bilanciare l'esplorazione con la gestione della sopravvivenza
- **Risorsa completamente consumata:** Se una risorsa chiave (legno, pietra, carbone) raggiunge 0, viene attivata una nuova query per raccoglierla prioritariamente

## 2.1.9 Reset Episodio e Pulizia Contesto

All'inizio di ogni nuovo episodio, l'Helper esegue una pulizia completa:

- Cancellazione della cronologia messaggi (`message_history = []`)
- Reset del tracciamento achievement episodio
- Azzeramento del feedback Reviewer recente
- Pulizia della cronologia delle sequenze (usata per rilevare loop)

Questo previene l'accumulo di contesto da episodi precedenti.

## 2.2 Vantaggi dell'Architettura

L'architettura HeRoN combina RL e LLM offrendo:

- **Conoscenza a priori:** LLM accelera l'apprendimento con conoscenze generali
- **Ragionamento strategico:** Pianificazione di azioni coerenti a lungo termine
- **Adattabilità:** Unisce esplorazione RL e suggerimenti LLM per nuove situazioni
- **Interpretabilità:** Sequenze di azioni analizzabili per capire la strategia
- **Raffinamento iterativo:** Helper e Reviewer migliorano la qualità dei suggerimenti

## 2.3 Sfide dell'Integrazione

Le principali difficoltà nell'integrazione RL-LLM sono:

- **Overhead computazionale:** LLM più costosi rispetto al DQN
- **Parsing delle risposte:** Gestione di risposte errate o non valide
- **Bilanciamento:** Equilibrio tra dipendenza da LLM e autonomia RL
- **Consistenza:** Garantire sequenze eseguibili e coerenti

# Capitolo 3

## Environment Crafter

### 3.1 Introduzione a Crafter

Crafter è un environment di ricerca per Reinforcement Learning, ispirato a Minecraft ma più semplice e controllato. Serve a valutare le capacità degli agenti RL, dalla sopravvivenza base alla progressione tecnologica.

#### 3.1.1 Caratteristiche Principali

- **Open-world 2D:** Mondo generato proceduralmente con terreni vari
- **Survival game:** Raccolta risorse, crafting e sopravvivenza
- **22 Achievement:** Obiettivi progressivi che testano varie abilità
- **Episodi limitati:** Durata massima di 10,000 step per episodio

### 3.2 Meccaniche di Gioco

#### 3.2.1 Obiettivi di Sopravvivenza

Il giocatore deve gestire tre statistiche vitali:

- **Salute (Health):** Diminuisce se attaccato dai mostri, a zero termina l'episodio
- **Cibo (Food):** Diminuisce col tempo; se a zero, la salute cala
- **Acqua (Drink):** Diminuisce col tempo; se a zero, la salute cala

Per sopravvivere, il giocatore deve:

1. Raccogliere cibo (piante, animali)
2. Bere acqua esplorando il mondo
3. Dormire per rigenerare salute
4. Evitare o combattere i mostri

### 3.2.2 Sistema di Progressione

Il sistema di progressione tecnologica include:

1. **Raccolta base:** Legno, pietra
2. **Costruzione strumenti:** Tavolo di lavoro, fornace
3. **Strumenti di pietra:** Piccone, spada
4. **Strumenti di ferro:** Estrazione ferro e crafting avanzato

Ogni livello sblocca nuove azioni e obiettivi.

## 3.3 Spazio di Stati

Nel presente lavoro si impiega una rappresentazione strutturata a 43 dimensioni per migliorare efficienza, interpretabilità, apprendimento e compatibilità con LLM:

**Inventario (16 dimensioni)** Statistiche vitali e conteggio degli oggetti:

```
[health, food, drink, energy, sapling,
wood, stone, coal, iron, diamond,
wood_pickaxe, stone_pickaxe, iron_pickaxe,
wood_sword, stone_sword, iron_sword]
```

**Posizione (2 dimensioni)**

- Coordinata X (normalizzata in [0,1])
- Coordinata Y (normalizzata in [0,1])

**Status (3 dimensioni)**

- Discount (1.0 = vivo, 0.0 = morto)
- Sleeping (1.0 = sta dormendo, 0.0 = sveglio)
- Daylight (valore normalizzato: 0.0 = notte, 1.0 = giorno)

**Achievement (22 dimensioni)** Vettore binario degli achievement sbloccati:

```
[collect_coal, collect_diamond, collect_drink, collect_iron,
collect_sapling, collect_stone, collect_wood,
defeat_skeleton, defeat_zombie,
eat_cow, eat_plant,
make_iron_pickaxe, make_iron_sword,
make_stone_pickaxe, make_stone_sword,
make_wood_pickaxe, make_wood_sword,
place_furnace, place_plant, place_stone, place_table,
wake_up]
```

### 3.3.1 Spazio delle Azioni

Crafter prevede 17 azioni discrete:

#### Movimento (4 azioni)

- move\_left, move\_right, move\_up, move\_down

#### Interazione (2 azioni)

- do (azione contestuale), sleep (rigenera salute, se su erba di notte)

#### Posizionamento (4 azioni)

- place\_stone, place\_table, place\_furnace, place\_plant

#### Crafting (6 azioni)

- make\_wood\_pickaxe, make\_stone\_pickaxe, make\_iron\_pickaxe,
- make\_wood\_sword, make\_stone\_sword, make\_iron\_sword

#### Nessuna Azione (1 azione)

- noop (nessuna azione)

### 3.3.2 Sistema di Reward

#### Reward Nativo (Sparse)

Crafter fornisce un reward sparso basato sugli achievement:

$$r_{\text{native}} = \begin{cases} +1 & \text{se achievement sbloccato} \\ 0 & \text{altrimenti} \end{cases}$$

Questo reward è estremamente sparso: in un episodio tipico, il giocatore può sbloccare 0-5 achievement su 22 possibili.

#### Reward Shaping (Dense)

Per facilitare l'apprendimento, viene implementato un sistema di reward shaping (classe CrafterRewardShaper) che fornisce segnali più frequenti:

$$r_{\text{shaped}} = r_{\text{native}} + r_{\text{resources}} + r_{\text{health}} + r_{\text{tools}} + r_{\text{death}} \quad (3.1)$$

$$r_{\text{resources}} = 0.1 \times \Delta_{\text{risorse}} \quad (\text{wood, stone, coal, iron, diamond, sapling}) \quad (3.2)$$

$$r_{\text{health}} = 0.02 \times N_{\text{vitals}>5} \quad (\text{health, food, drink } > 5) \quad (3.3)$$

$$r_{\text{tools}} = 0.3 \quad (\text{se nuovo tool craftato, max 0.3 per step}) \quad (3.4)$$

$$r_{\text{death}} = -1.0 \quad (\text{penalità se health diventa 0}) \quad (3.5)$$

Il reward shaping mantiene i seguenti principi:

- Non altera gli ottimi della policy (bonus solo per progressi effettivi)
- Mantiene lo stesso ordine di grandezza del reward nativo
- Fornisce feedback più denso durante l'esplorazione iniziale

### Dipendenze tra Achievement

Molti achievement hanno dipendenze implicite:

```
collect_wood -> make_wood_pickaxe ->
collect_stone -> make_stone_pickaxe ->
collect_iron -> place_furnace ->
make_iron_pickaxe -> collect_diamond
```

Questa struttura gerarchica richiede all'agente di apprendere sequenze di azioni complesse e pianificazione a lungo termine.

# Capitolo 4

## Metodologia di Implementazione

### 4.1 Introduzione

Questo capitolo descrive la metodologia utilizzata per sviluppare e valutare l'architettura HeRoN nel dominio Crafter. Viene fornita una panoramica delle fasi principali (implementazione dell'NPC, integrazione LLM, generazione del dataset per il Reviewer, fine-tuning e training integrato), seguita da dettagli tecnici e protocolli sperimentali.

### 4.2 Panoramica del Processo

Le fasi principali dello sviluppo sono:

1. Implementazione e addestramento del NPC (DQN)
2. Progettazione e integrazione dell'Helper (LLM)
3. Generazione del dataset per il Reviewer
4. Fine-tuning supervised del Reviewer (T5)
5. Training integrato dell'architettura HeRoN e valutazione

### 4.3 NPC (DQN Agent)

#### 4.3.1 Architettura della Rete Neurale

L'agente DQN è stato progettato con una rete neurale feedforward composta da:

- **Input Layer:** 43 neuroni (corrispondenti alla dimensione dello stato)
- **Hidden Layer 1:** 128 neuroni, attivazione ReLU
- **Hidden Layer 2:** 128 neuroni, attivazione ReLU
- **Hidden Layer 3:** 64 neuroni, attivazione ReLU
- **Output Layer:** 17 neuroni (Q-values, uno per ciascuna azione)

## Algoritmi RL: Double DQN, PER, TD-error, Backpropagation

L'addestramento dell'agente DQN si basa su alcuni concetti fondamentali dell'apprendimento automatico, che spieghiamo qui in modo semplice:

- **Funzione di perdita Q (Errore di previsione):**

La funzione di perdita misura la differenza tra la previsione del valore di un'azione in uno stato e il valore ideale atteso. La formula è:

$$L = \mathbb{E}[(Q(s, a) - y)^2]$$

Dove:

- $Q(s, a)$  rappresenta la stima del valore dell'azione  $a$  nello stato  $s$ .
- $y$  è il valore ideale, calcolato come:

$$y = r + \gamma \max_{a'} Q(s', a')$$

- $r$  è il premio (reward) ottenuto dopo l'esecuzione dell'azione.
- $\gamma$  è un numero tra 0 e 1 che indica il peso attribuito ai premi futuri (più è vicino a 1, maggiore è l'importanza del lungo termine).
- $s'$  è lo stato successivo dopo l'azione.
- $\max_{a'} Q(s', a')$  indica la migliore stima tra tutte le azioni possibili nel nuovo stato.

- **Double DQN:**

Per evitare che l'agente sia troppo ottimista nelle sue previsioni, si usano due reti neurali diverse:

- La "policy network" sceglie le azioni.
- La "target network" serve solo per calcolare il valore ideale  $y$ .

La formula diventa:

$$y = r + \gamma Q'(s', \arg \max_{a'} Q(s', a'))$$

Dove  $Q'$  è la rete target e  $\arg \max$  indica l'azione migliore secondo la policy network.

- **Prioritized Experience Replay:**

Il replay buffer utilizza un campionamento prioritario per migliorare l'efficienza dell'apprendimento:

1. **Calcolo priorità:** Per ogni transizione, la priorità si basa sul TD-error:

$$p_i = |\delta_i|^\alpha + \epsilon$$

dove  $\delta_i = r + \gamma \max_{a'} Q_{\text{target}}(s', a') - Q(s, a)$

2. **Sampling:** La probabilità di selezionare la transizione  $i$  è:

$$P(i) = \frac{p_i^\alpha}{\sum_k p_k^\alpha}$$

**3. Importance Sampling:** Per correggere il bias introdotto dal campionamento, i pesi sono:

$$w_i = \left( \frac{1}{N \cdot P(i)} \right)^\beta$$

- **Backpropagation (Aggiornamento dei pesi):**

L'agente aggiorna i "pesi" della rete neurale (cioè i suoi parametri interni) per ridurre l'errore. La regola di aggiornamento è:

$$\theta \leftarrow \theta - \alpha \nabla_\theta L$$

Dove:

- $\theta$  sono i pesi della rete.
- $\alpha$  è la velocità di apprendimento (learning rate).
- $\nabla_\theta L$  è il gradiente, cioè la direzione in cui bisogna cambiare i pesi per ridurre l'errore.

In sintesi: l'agente prova azioni, riceve premi, aggiorna le sue previsioni e impara soprattutto dagli errori più grandi, migliorando così la sua capacità di prendere decisioni nel tempo.

L'aggiornamento della target network avviene ogni  $C = 100$  step tramite hard copy:

$$\theta_{target} \leftarrow \theta_{policy}$$

### Training Baseline DQN

Prima dell'integrazione dei moduli LLM, è stato addestrato un agente DQN baseline con i seguenti parametri:

- **Episodi:** 300
- **Max steps per episodio:** 1000
- **Epsilon decay:**  $\epsilon = 1.0 \rightarrow 0.05$  in 300 episodi
- **Learning rate:**  $\alpha = 0.0001$
- **Batch size:** 64

Questo baseline costituisce il riferimento per valutare l'efficacia dell'integrazione con i moduli LLM.

## 4.4 Helper (LLM) e Prompt Design

La progettazione del modulo Helper e dei prompt è stata fondamentale per ottenere sequenze di azioni coerenti e strategiche. Le tabelle seguenti mostrano la selezione dei modelli e l'evoluzione dei prompt.

### Selezione del Modello:

Sono stati testati diversi modelli, ma nella tabella sono riportati solo quelli rilevanti per la selezione finale. Qwen3-4B-2507 è stato scelto per la sua elevata conformità al formato richiesto e coerenza strategica.

### Calcolo della percentuale di azioni valide

Per valutare la conformità delle azioni generate dai modelli LLM rispetto al set ufficiale e al formato richiesto, è stata utilizzata la seguente formula:

$$\text{Valid Actions \%} = \frac{N_{valid}}{N_{total}} \times 100 \quad (4.1)$$

dove  $N_{valid}$  è il numero di azioni conformi e  $N_{total}$  il numero totale di azioni generate per il campione analizzato.

Modello	Parametri	Conformità (%)	Coerenza	Note
Llama-3.2-1B	1.1B	23%	Bassa	Genera spiegazioni verbose invece di sequenze
Phi-3-mini	3.8B	72%	Media	Difficoltà istruzioni, allucinazioni frequenti
Qwen3-4B-2507	4B	98%	Molto alta	Selezionato: rispetta formato, sequenze coerenti. Finetunato per tool use e reasoning, oltre a seguire istruzioni specifiche.

Tabella 4.1: Confronto tra modelli LLM testati per l'Helper. Qwen3-4B-2507 è il migliore per conformità e coerenza.

### Progettazione del Prompt

Il prompt per l'Helper è stato sottoposto a progettazione iterativa mediante sperimentazione. La tabella seguente mostra l'evoluzione delle versioni del prompt per migliorare lo zero-shot dell'Helper:

Versione Prompt	Descrizione	Obiettivo
v1 (Base)	Azioni semplici, nessun contesto	Sequenza generica
v2 (Intermedio)	Lista azioni valide, goal survival	Sequenza contestualizzata
v3 (Rifinito)	Goal multipli, errori da evitare, stato attuale	Sequenza ottimizzata

Tabella 4.2: Versioni dei prompt Helper LLM

<b>Prompt base</b>
Generate a sequence of actions for Crafter. Use actions like move, do, place. Format: [action1], [action2]
<b>Prompt intermedio</b>
You are a Crafter AI. GOALS: Survive and unlock achievements. VALID ACTIONS: move_up, move_down, move_left, move_right, do, sleep, place_stone, place_table, place_furnace, place_plant, make_wood_pickaxe, make_stone_pickaxe, make_iron_pickaxe, make_wood_sword, make_stone_sword, make_iron_sword, noop TASK: Generate a sequence of 4 actions. FORMAT: [action1], [action2], [action3], [action4] EXAMPLES: [move_right], [do], [place_table]
<b>Prompt raffinato</b>
You are a Crafter AI. GOALS: 1) Survive 2) Unlock achievements 3) Be efficient. VALID ACTIONS: [full list of 17 actions] MISTAKES TO AVOID: Avoid collect_wood/gather/mine - use [do] CURRENT STATE: [state description] SURVIVAL: Health =? Use [sleep] ACHIEVEMENT CHAIN: Wood → Table → Pickaxe → Stone → Coal → Iron → Diamond TASK: Generate EXACTLY ONE sequence of 4 actions. FORMAT: [REAL_ACTION_1], [REAL_ACTION_2], [REAL_ACTION_3], [REAL_ACTION_4] EXAMPLES: Good: [move_right], [do], [move_left], [noop] Bad: [action1], [do.something] YOUR TURN: [final instructions]

Tabella 4.3: Esempi esplicativi dei prompt Helper LLM utilizzati

## 4.5 Generazione del Dataset per il Reviewer

### Processo di Raccolta Dati

Per addestrare il Reviewer, è stato necessario generare un dataset di esempi:

1. **Esecuzione episodi:** 150 episodi di gioco con Helper zero-shot (circa 15.000 esempi di training)
2. **Registrazione:** Per ogni chiamata Helper, vengono salvati (come in JSONL):
  - Stato dell'environment
  - Sequenza di azioni suggerite
  - Achievement sbloccati
  - Istruzioni e feedback
  - Metadati episodio/step

### 4.5.1 Fase 5: Fine-tuning del Reviewer

#### Scelta del Modello Base

È stato scelto FLAN-T5-base come modello base per il Reviewer, successivamente fine-tuned con PPO:

- Dimensioni gestibili (250M parametri)
- Buone capacità di text-to-text generation
- Fine-tuned su task di instruction-following
- Veloce per inference durante il training
- Modello base: [google/flan-t5-base](https://huggingface.co/google/flan-t5-base)
- Training: Supervised learning + PPO reinforcement learning

#### Configurazione Training

Il fine-tuning è stato eseguito con i seguenti parametri:

Parametro	Valore
Optimizer	AdamW
Learning rate	5e-5
Batch size	8
Epochs	5
Max input length	512 token
Max output length	150 token

Tabella 4.4: Parametri di fine-tuning supervisionato del Reviewer

## 4.6 Training Integrato HeRoN

#### Protocollo di Training

Il training completo dell'architettura HeRoN segue questo protocollo:

#### Parametri di Training

- **Episodi totali:** 300
- **Max steps per episodio:** 1000
- **LLM cutoff:** Episodio 100 (dopo, solo DQN)

### Analisi del Numero Ottimale di Azioni

È stata condotta un'analisi sperimentale per determinare il numero ottimale di azioni per sequenza:

Azioni per sequenza	Achievement medi	Chiamate Helper/episodio
1	3.2	150-200
3	4.5	50-80
5	4.8	30-50
7	4.3	20-35
10	3.9	15-25

Tabella 4.5: Impatto del numero di azioni per sequenza

Il valore ottimale è risultato essere 5 azioni, che bilancia:

- Pianificazione strategica
- Flessibilità di re-planning
- Overhead computazionale LLM

## 4.7 Configurazioni di Training

Sono state implementate cinque configurazioni per valutare diverse strategie di integrazione LLM-RL:

### 4.7.1 DQN Baseline

**Strategia:** Reinforcement Learning puro senza integrazione LLM. Usa sempre DQN con epsilon-greedy, senza consultazione LLM, con reward shaping applicato per facilitare apprendimento.

### 4.7.2 DQN + Helper

**Strategia:** LLM (solo Helper, senza Reviewer) attivo nei primi 100 step di ogni episodio.

**Parametri:**

- ASSISTED\_STEPS = 100
- threshold\_episodes = 100

### 4.7.3 HeRoN Initial

**Strategia:** LLM (Helper + Reviewer) attivo nei primi 100 step di ogni episodio.

**Parametri:**

- ASSISTED\_STEPS = 100
- threshold\_episodes = 100
- Reviewer: T5 PPO fine-tuned

#### 4.7.4 HeRoN Random

**Strategia:** LLM (Helper + Reviewer) attivo con probabilità casuale 50% ad ogni step.

**Parametri:**

- `LLM_PROBABILITY = 0.5`
- `threshold_episodes = 100`
- Reviewer: T5 PPO fine-tuned

#### 4.7.5 HeRoN Final

**Strategia:** LLM (Helper + Reviewer) con probabilità crescente durante ogni episodio.

**Parametri:**

- `K = 0.01`
- `threshold_episodes = 100`
- Reviewer: T5 PPO fine-tuned

### 4.8 Parametri di Training Comuni

Tutte le configurazioni condividono i seguenti parametri di base:

Parametro	Valore
Episodi totali	300
Max steps per episodio	1000
Batch size DQN	64
Replay buffer size	5,000 transizioni
Learning rate	0.0001 (Adam)
Gamma ( $\gamma$ )	0.99
Epsilon decay	Lineare 1.0 → 0.05 in 300 episodi
Target network update	Ogni 100 step (hard copy)
Prioritized Replay $\alpha$	0.6
Prioritized Replay $\beta$	0.4 → 1.0 (incremento +0.001/step)
LLM cutoff episodi	100
LLM model	qwen/qwen3-4b-2507
Reviewer model	T5 fine-tuned con PPO

Tabella 4.6: Parametri di training comuni a tutte le configurazioni

### 4.9 Metriche di Valutazione

Per valutare le prestazioni di HeRoN e delle sue varianti, sono state definite diverse metriche:

1. **Achievement Score**: Numero medio di achievement sbloccati per episodio

$$\text{Score} = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N \text{achievements}_i$$

2. **Coverage**: Percentuale di achievement unici sbloccati almeno una volta

$$\text{Coverage} = \frac{|\text{achievement unici}|}{22} \times 100\%$$

3. **Success Rate per Achievement**: Percentuale di episodi in cui ciascun achievement è stato sbloccato

4. **Reward Cumulativo**: Somma dei reward durante l'episodio (shaped e nativo)

### Baseline di Confronto

HeRoN è stato confrontato con:

- **DQN puro**: Stesso agente senza componenti LLM
- **Helper**: DQN + Helper senza Reviewer

#### 4.9.1 Fase 8: Analisi e Ottimizzazione

#### 4.9.2 Tuning degli Iperparametri

Grid search limitata su:

- Learning rate DQN: [1e-4, 5e-4, 1e-3]
- Threshold decay rate: [0.005, 0.01, 0.02]
- Peso reward shaping: [0.5, 1.0, 2.0]

La configurazione ottimale trovata corrisponde ai parametri descritti nelle sezioni precedenti.

#### 4.9.3 Tuning e Configurazioni del Reviewer (T5)

Per il modulo Reviewer, basato su T5, sono state testate diverse configurazioni di tuning. La tabella seguente riassume i principali parametri utilizzati durante la fase di fine-tuning e generazione del dataset:

Tabella 4.7: Configurazioni testate per il tuning del Reviewer (T5)

Parametro	Valore
Modello	google/flan-t5-base
Dimensione dataset	2000–5000 samples
Episodi generazione	50–100
Batch size	8
Epoche	5
Learning rate	5e-5
Weight decay	0.01
Helper calls/episodio	ogni 5 step

Queste configurazioni sono state selezionate tramite test iterativi e grid search limitata, con l'obiettivo di massimizzare la qualità delle correzioni generate dal Reviewer e la generalizzazione sulle strategie di gioco. Il dataset è stato generato simulando tra 50 e 100 episodi, con chiamate al modulo Helper ogni 5 step, per ottenere una varietà di situazioni e feedback strategici.

## 4.10 Estensione: Fine-tuning del Reviewer tramite RL

Il fine-tuning avanzato del modulo Reviewer è stato realizzato tramite Reinforcement Learning (PPO), seguendo un workflow strutturato:

- **Generazione del dataset:** Per ogni episodio vengono raccolti:
  - Stato dell'environment (descrizione dettagliata)
  - Sequenza di azioni suggerite dall'Helper
  - Feedback correttivo (strategic feedback) generato da regole o Reviewer simulato
  - Reward associato alla qualità del feedback
- **Struttura del sample:** Ogni esempio contiene: stato, azioni, feedback, reward, outcome, refined sequence.
- **Addestramento RL:** Il Reviewer viene addestrato tramite PPO (Proximal Policy Optimization), ottimizzando la policy per generare feedback strategici e correttivi, massimizzando il reward rispetto a un target ideale.
- **Obiettivo:** Migliorare la capacità del Reviewer di fornire feedback utili e strategici, ottimizzando la collaborazione con Helper e NPC.

Tabella 4.8: Workflow Fine-Tuning Reviewer RL

Fase	Descrizione
Generazione dataset	Stati, azioni Helper, feedback, reward
Feedback	Regole/Reviewer simulato, strategico
Algoritmo RL	PPO (Proximal Policy Optimization)
Reward	Qualità del feedback rispetto al target
Obiettivo	Policy ottimizzata per feedback strategici

Questo approccio consente al Reviewer di apprendere non solo dai dati supervisionati, ma anche dall'interazione iterativa e dal reward, migliorando la qualità dei suggerimenti e la sinergia tra i moduli dell'architettura HeRoN.

### 4.10.1 Reward Function per PPO

La reward function utilizzata per l'addestramento PPO del Reviewer è stata progettata per valutare la qualità dei feedback strategici generati. La funzione è multi-componente e combina diversi criteri:

$$r = r_{\text{length}} + r_{\text{terms}} + r_{\text{actions}} + r_{\text{quality}} + r_{\text{penalty}} \quad (4.2)$$

I componenti sono definiti come segue:

- **Penalità lunghezza** ( $r_{\text{length}}$ ): Feedback troppo corti (meno di 10 caratteri) o vuoti ricevono una penalità di  $-5.0$ , poiché non forniscono informazioni utili.
- **Bonus termini strategici** ( $r_{\text{terms}}$ ):

$$r_{\text{terms}} = 0.5 \times \sum_{t \in T} \mathbb{1}[t \in \text{feedback}] \quad (4.3)$$

dove  $T$  è l'insieme dei termini strategici specifici di Crafter: *achievement, resource, collect, craft, health, wood, stone, iron, pickaxe, sword, table, prioritize, efficiency, progression, tier*.

- **Overlap azioni** ( $r_{\text{actions}}$ ): Misura la corrispondenza tra le azioni suggerite nel feedback e quelle ideali nel dataset:

$$r_{\text{actions}} = 3.0 \times \frac{|A_{\text{ideal}} \cap A_{\text{suggested}}|}{\max(|A_{\text{ideal}}|, 1)} \quad (4.4)$$

dove  $A_{\text{ideal}}$  e  $A_{\text{suggested}}$  sono rispettivamente gli insiemi di azioni nel feedback target e in quello generato, estratte tramite pattern matching sui tag `[action]`.

- **Indicatori di qualità** ( $r_{\text{quality}}$ ): Un bonus di  $+2.0$  viene assegnato se il feedback contiene indicatori strutturati come EXCELLENT, GOOD, CRITICAL, WARNING o SUGGESTION.
- **Penalità verbosità** ( $r_{\text{penalty}}$ ): Feedback eccessivamente lunghi (oltre 500 caratteri) ricevono una penalità di  $-1.0$  per scoraggiare output prolissi e poco concisi.

## Pipeline di Addestramento PPO

Il processo di addestramento segue questi passi:

1. **Input:** Il modello riceve la concatenazione di stato del gioco e risposta dell'Helper
2. **Generazione:** Il Reviewer genera un feedback strategico
3. **Calcolo reward:** La reward function valuta la qualità del feedback generato
4. **Aggiornamento policy:** PPO aggiorna i pesi del modello per massimizzare il reward atteso

Tabella 4.9: Parametri PPO per Fine-Tuning Reviewer (Fase 2)

Parametro	Valore
Learning rate	$5 \times 10^{-7}$
Training epochs (esterni)	3
PPO epochs (interni)	1
Mini batch size	1
Batch size	1
Temperature (generazione)	0.4
Top-k sampling	50
Top-p sampling	0.8
Max new tokens	128

Questa configurazione è stata scelta per garantire stabilità nell'addestramento e generazione di feedback concisi ma informativi.

# Capitolo 5

## Risultati Sperimentali

### 5.1 Introduzione

In questo capitolo vengono presentati e confrontati i risultati sperimentali delle cinque configurazioni principali: DQN Baseline, DQN+Helper, HeRoN Initial, HeRoN Random e HeRoN Final. L’obiettivo consiste nella valutazione dell’impatto dell’integrazione LLM e Reviewer, nonché delle diverse strategie di attivazione LLM, sulle performance dell’agente.

### 5.2 Configurazioni Testate

- **DQN Baseline:** Solo Deep Q-Network, senza assistenza LLM.
- **DQN + Helper:** DQN con Helper LLM che suggerisce sequenze di azioni, senza componente Reviewer.
- **HeRoN Initial:** DQN + Helper + Reviewer con LLM attivo solo nei primi 100 step di ogni episodio.
- **HeRoN Random:** DQN + Helper + Reviewer, con attivazione stocastica. LLM attivo con probabilità casuale del 50% ad ogni step.
- **HeRoN Final:** DQN + Helper + Reviewer, con probabilità LLM crescente da 0% a 100% durante ogni episodio.

### 5.3 Confronto tra Configurazioni

#### 5.3.1 Metriche Principali

Metrica	DQN	DQN+H	HeRoN I	HeRoN R	HeRoN F
Achievement medio	0.41	0.67	<b>2.65</b>	1.28	0.76
Coverage	18.2% (4/22)	27.3% (6/22)	<b>50.0%</b> <b>(11/22)</b>	<b>50.0%</b> <b>(11/22)</b>	36.4% (8/22)
Reward shaped	1.86	2.93	<b>8.02</b>	6.47	3.84
Total unlocks	123	200	<b>802</b>	385	228

Tabella 5.1: Metriche di performance delle cinque configurazioni (300 episodi training).

### 5.3.2 Curve di Apprendimento

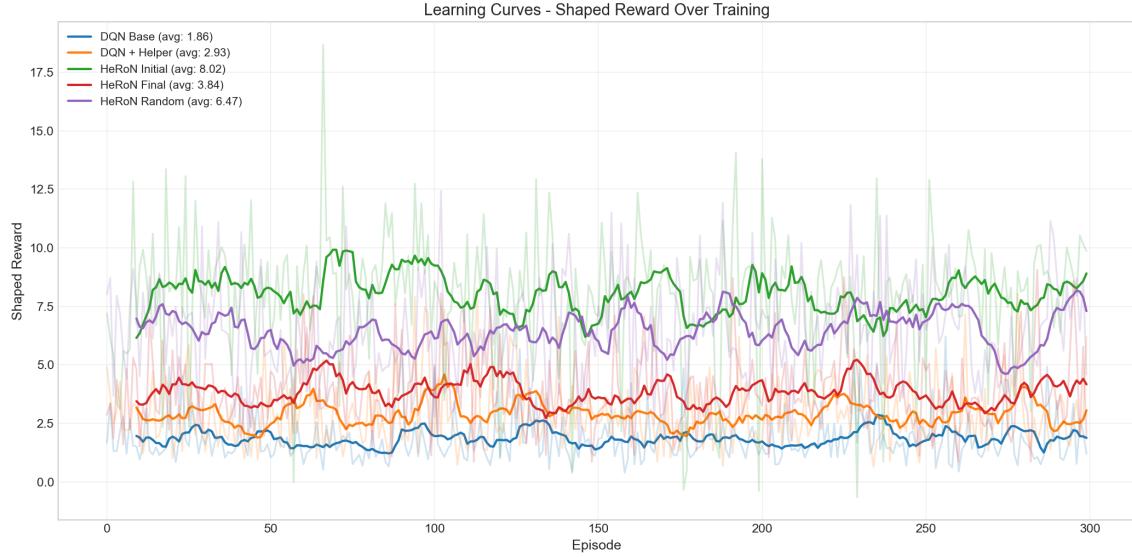


Figura 5.1: Curve di apprendimento del reward shaped.

- **HeRoN Initial (verde)**: raggiunge il reward più alto (8.02) grazie alla guidance LLM consistente nei primi 100 step.
- **HeRoN Random (viola)**: raggiunge 6.47 con variabilità stocastica.
- **HeRoN Final (rosso)**: presenta performance intermedie (3.84).
- **DQN+Helper (arancione)**: raggiunge 2.93.
- **DQN Baseline (blu)**: raggiunge 1.86.

Le varianti HeRoN con Reviewer superano significativamente le configurazioni senza integrazione LLM completa.

### 5.3.3 Dettaglio Achievement per Configurazione

Achievement sbloccati per configurazione:

- **DQN Baseline (4/22)**: collect\_drink, collect\_wood, eat\_cow, place\_plant
- **DQN+Helper (6/22)**: collect\_drink, defeat\_skeleton, defeat\_zombie, make\_wood\_sword, place\_table, wake\_up
- **HeRoN Initial (11/22)**: collect\_drink, collect\_sapling, collect\_wood, defeat\_skeleton, defeat\_zombie, eat\_cow, make\_wood\_pickaxe, make\_wood\_sword, place\_plant, place\_table, wake\_up
- **HeRoN Random (11/22)**: collect\_drink, collect\_sapling, collect\_wood, defeat\_skeleton, defeat\_zombie, eat\_cow, make\_wood\_pickaxe, make\_wood\_sword, place\_plant, place\_table, wake\_up (identico a HeRoN Initial)

- **HeRoN Final (8/22):** collect\_drink, collect\_sapling, collect\_wood, defeat\_zombie, eat\_cow, place\_plant, place\_table, wake\_up

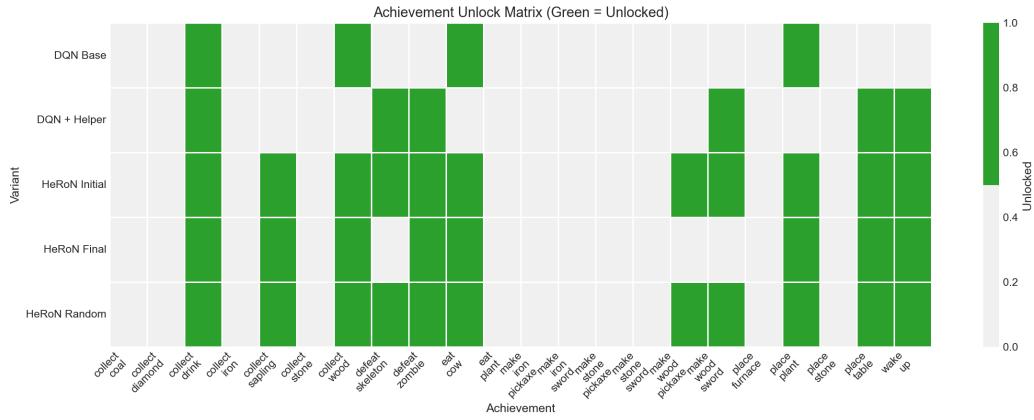


Figura 5.2: Matrice achievement sbloccati per configurazione.

### 5.3.4 Native vs Shaped Reward

Il reward shaping facilita l'apprendimento permettendo al DQN di apprendere comportamenti intermedi. Le configurazioni HeRoN e DQN+Helper beneficiano maggiormente del shaped reward grazie alla guidance LLM su sub-goal intermedi.

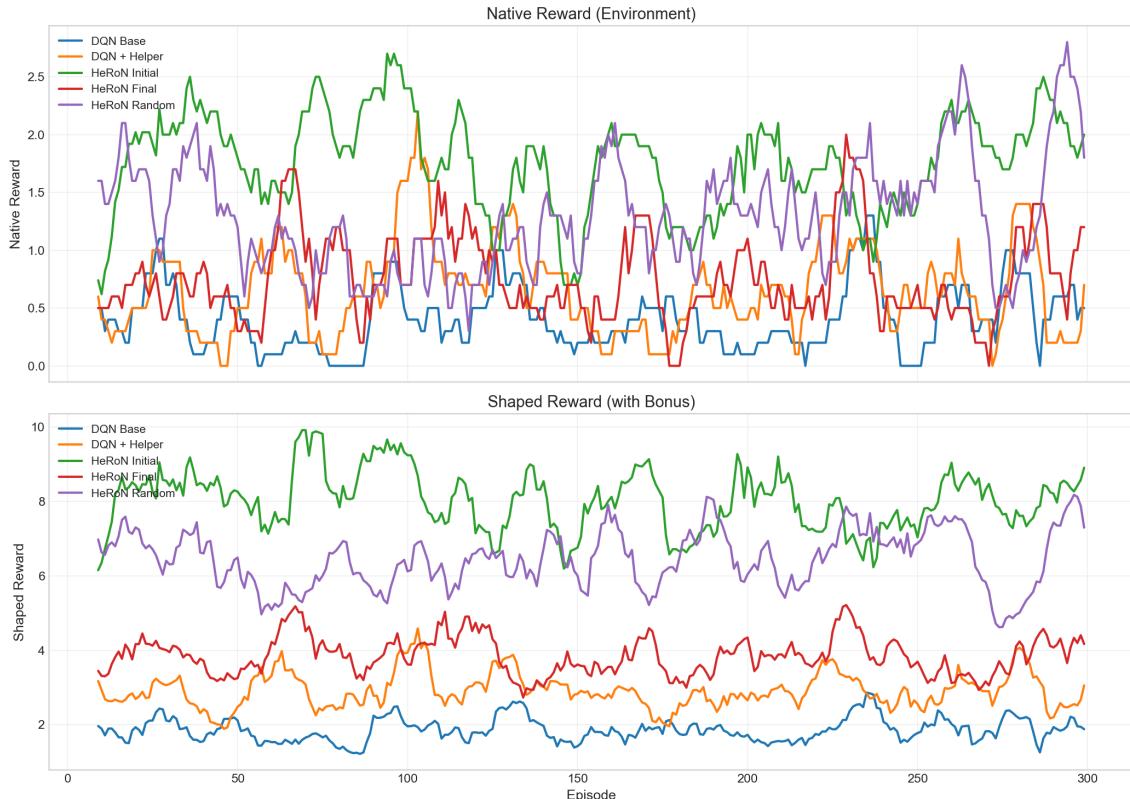


Figura 5.3: Native vs shaped reward: confronto segnali.

### 5.3.5 Analisi Multi-Metrica

Come evidenziato nelle tabelle precedenti, HeRoN Initial domina su tutte le metriche: achievement medio (2.65), coverage (50%), reward (8.02) e unlock totali (802). La Figura 5.4 fornisce una visualizzazione multi-metrica complessiva.

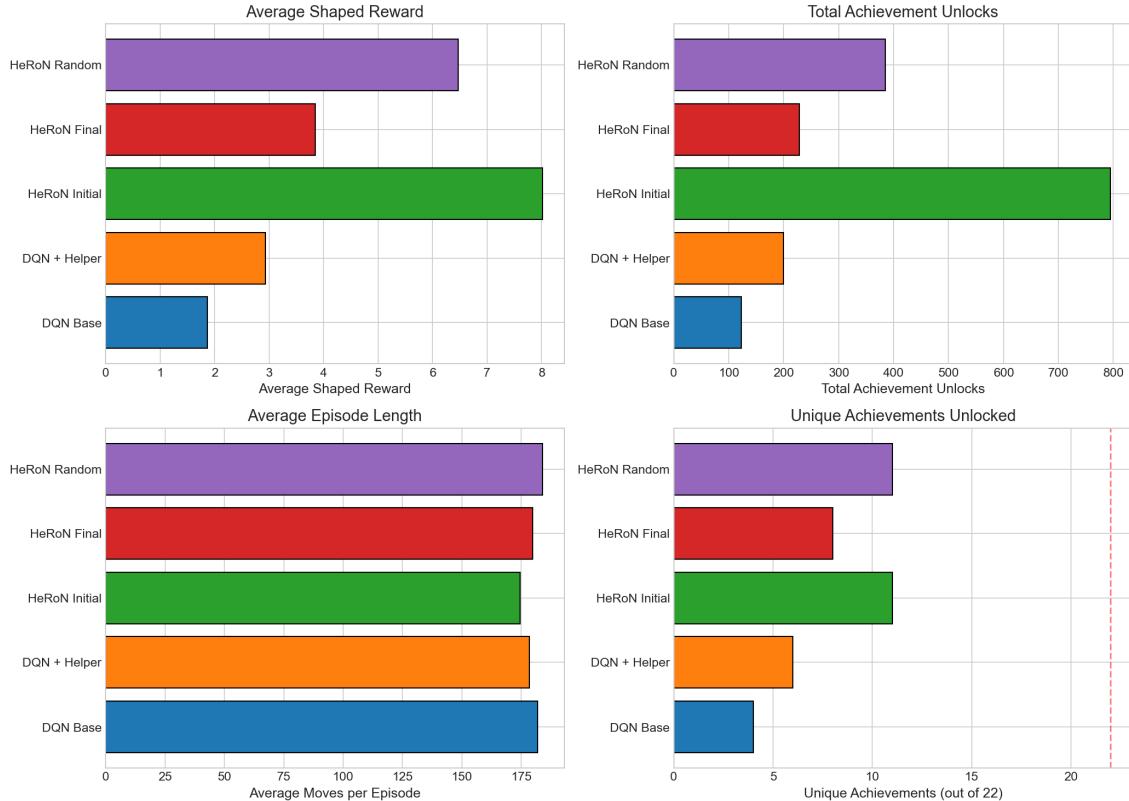


Figura 5.4: Analisi multi-metrica delle configurazioni.

#### Descrizione:

- **Top-left:** Reward medio shaped mostra HeRoN Initial vincitore (8.02), significativamente superiore a tutte le altre configurazioni
- **Top-right:** Achievement totali cumulativi evidenziano HeRoN Initial come leader (802 unlock) seguito da HeRoN Random (385), HeRoN Final (228), DQN+Helper (200) e DQN Baseline (123)
- **Bottom-left:** Lunghezza media episodi (moves) indica capacità di sopravvivenza
- **Bottom-right:** Achievement unici (su 22 possibili) conferma coverage massima di HeRoN Initial e HeRoN Random (11/22, 50%)

## 5.4 Risultati Testing

Dopo il training, i modelli sono stati testati per 300 episodi su nuovi seed per valutare la generalizzazione. Tutte le configurazioni sono state testate senza LLM attivo, utilizzando solo la policy appresa.

### 5.4.1 Metriche di Testing

Metrica	DQN	DQN+H	HeRoN I	HeRoN R	HeRoN F
Achievement medio	0.25	0.27	0.73	<b>0.78</b>	0.48
Coverage	13.6% (3/22)	22.7% (5/22)	<b>40.9%</b> <b>(9/22)</b>	36.4% (8/22)	31.8% (7/22)
Reward shaped	1.18	2.33	<b>5.24</b>	5.04	2.99
Total unlocks	76	81	222	<b>235</b>	143

Tabella 5.2: Metriche di testing delle cinque configurazioni (300 episodi, senza LLM).

Le configurazioni HeRoN mantengono il vantaggio acquisito in training anche in fase di testing. HeRoN Initial raggiunge la coverage massima nel testing (40.9%, 9/22), superando HeRoN Random (36.4%, 8/22). HeRoN Random ottiene il maggior numero di unlock (235), mentre HeRoN Initial ha reward più alto (5.24). Tutte le varianti HeRoN superano significativamente DQN baseline.

### 5.4.2 Visualizzazioni Testing

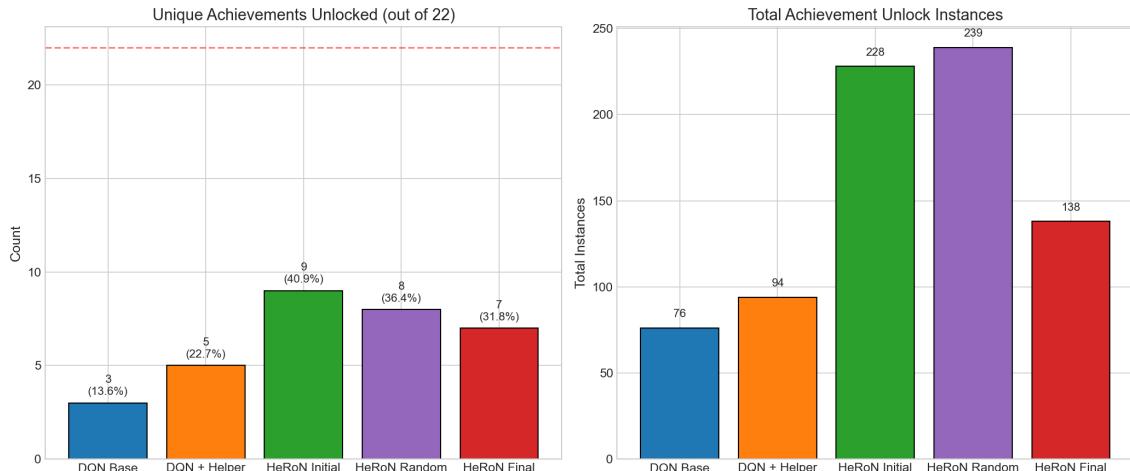


Figura 5.5: Achievement totali sbloccati in testing.

**Descrizione:** HeRoN Initial sblocca 9 achievement unici, superando HeRoN Random (8/22) e HeRoN Final (7/22). DQN Baseline rimane limitato a 3 achievement base. Per quanto riguarda il numero totale di istanze di unlock, HeRoN Random raggiunge il valore massimo (239), seguito da HeRoN Initial (228), HeRoN Final (138), DQN+Helper (94) e DQN Base (76), confermando la maggiore capacità esplorativa delle varianti HeRoN.

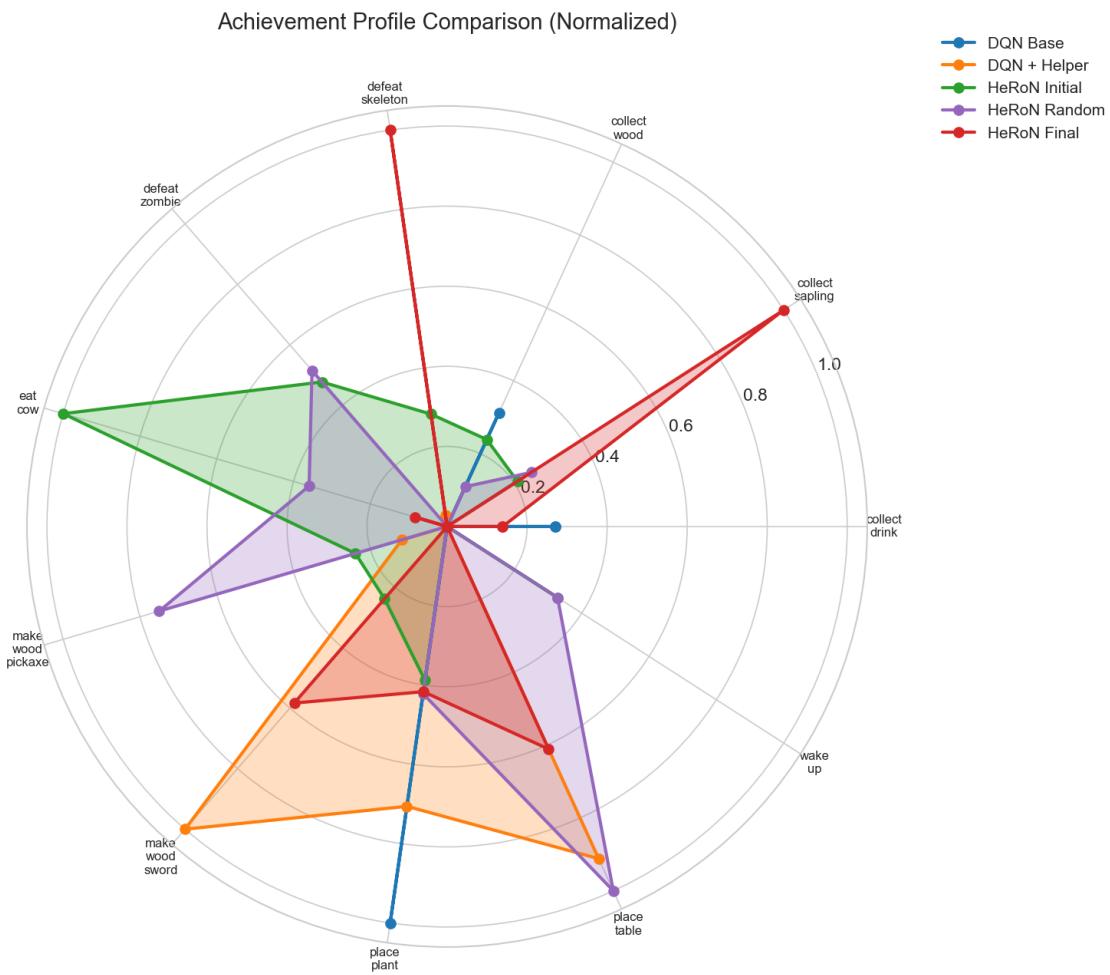


Figura 5.6: Radar chart achievement testing.

**Descrizione:** Visualizzazione radar delle categorie di achievement: le varianti HeRoN coprono più categorie (collect, combat, crafting, survive) rispetto a DQN Baseline limitato a collect e survive.

### 5.4.3 Confronto Training vs Testing

Configurazione	Reward Train	Reward Test	Cover. Train	Cover. Test
DQN Baseline	1.86	1.18	18.2%	13.6%
DQN + Helper	2.93	2.33	27.3%	22.7%
<b>HeRoN Initial</b>	<b>8.02</b>	<b>5.24</b>	<b>50.0%</b>	<b>40.9%</b>
HeRoN Random	6.47	5.04	50.0%	36.4%
HeRoN Final	3.84	2.99	36.4%	31.8%

Tabella 5.3: Confronto performance training vs testing.

La coverage decresce leggermente in testing rispetto al training, riflettendo il fatto che senza LLM attivo gli agenti hanno difficoltà a mantenere le stesse performance esplorative. HeRoN Initial rimane il leader (40.9% vs 50.0% nel training), confermando la superiorità della sua strategia anche in inference. Il reward decresce leggermente (assenza di LLM e nuovi seed), ma le proporzioni relative restano invariate.

#### 5.4.4 Conclusioni Testing

I risultati confermano l'efficacia dell'architettura HeRoN: la policy appresa durante training con guidance LLM mantiene performance superiori anche senza LLM in inference. HeRoN Initial mantiene il vantaggio su tutte le metriche. La riduzione di coverage in testing riflette la difficoltà maggiore senza LLM, confermando l'importanza della guidance LLM per l'esplorazione efficace.

# Capitolo 6

## Conclusioni

### 6.1 Sintesi del Lavoro Svolto

Il presente lavoro affronta l'applicazione dell'architettura HeRoN (Helper-Reviewer-NPC) all'environment Crafter, un survival game open-world che presenta sfide significative per il Reinforcement Learning. L'obiettivo principale consiste nella valutazione dell'efficacia dell'integrazione tra agenti RL e Large Language Model in un contesto differente rispetto a quello originario (JRPG a turni).

### 6.2 Risultati Principali

#### 6.2.1 Performance Quantitative

L'analisi comparativa di cinque configurazioni (presentata in dettaglio nel Capitolo 5) evidenzia risultati significativi:

- **Vincitore complessivo:** HeRoN Initial ottiene il miglior reward shaped (8.02), coverage massima (50%, 11/22 achievement), achievement medio più alto (2.65) e maggior numero di unlock totali (802)
- **Coverage:** HeRoN Initial e HeRoN Random raggiungono parità con coverage massima (50%, 11/22 achievement), includendo crafting base e combat. DQN Baseline raggiunge solo 18.2% (4/22)
- **Performance intermedie:** HeRoN Final presenta performance intermedie (reward 3.84, coverage 36.4%, 228 unlock), superiori a DQN baseline ma inferiori a HeRoN Initial
- **Generalizzazione:** In testing, HeRoN Initial mantiene vantaggio su DQN baseline, confermando apprendimento robusto

### 6.3 Efficacia dei Componenti e Sfide Affrontate

- **Helper:** Accelerà l'apprendimento nelle fasi iniziali fornendo suggerimenti strategici basati su conoscenza generale

- **Reward Shaping:** Cruciale per facilitare l'apprendimento grazie al segnale più denso
- **Sequenze di 5 azioni:** Configurazione ottimale per bilanciare pianificazione e flessibilità

Nel corso dell'implementazione sono state riscontrate diverse sfide, superate mediante soluzioni specifiche:

### 6.3.1 Challenge 1: Sparsità del Reward

**Problema:** Gli achievement in Crafter si caratterizzano come eventi rari (reward +1 solo al momento dello sblocco), rendendo difficile l'apprendimento RL con feedback scarso.

**Soluzione:** Reward shaping multi-componente che fornisce feedback denso:

- Raccolta risorse (+0.1 per risorsa)
- Gestione salute (+0.02 se health, food o drink > 5)
- Crafting strumenti (+0.3 per tool creato)
- Penalty morte (-1.0)

**Risultato:** Apprendimento più efficace grazie al segnale di reward più denso.

### 6.3.2 Challenge 2: Gestione Situazioni Critiche

**Problema:** Sequenze pre-pianificate (5 azioni) non adatte a situazioni di emergenza.

**Soluzione:** Sistema di re-planning multi-livello:

- **Salute critica (health  $\leq 5$ ):** Se la salute scende sotto soglia critica, la sequenza viene interrotta e l'Helper si consulta per suggerire azioni di emergenza (mangiare, bere, dormire)
- **Salute bassa (health < 30%):** Se la salute è bassa ma non critica, si consulta l'Helper per bilanciare l'esplorazione con la gestione della sopravvivenza

### 6.3.3 Challenge 3: LLM Hallucinations e Action Typos

**Problema:** Helper LLM genera azioni inesistenti, causando errori e comportamento subottimale.

**Soluzione:** Sistema di correzione e validazione:

- TYPO\_MAP con 13 correzioni comuni (place\_rock → place\_stone)
- Fuzzy matching con Levenshtein distance < 2 → auto-correct

### 6.3.4 Sintesi Soluzioni

Le sfide sono state affrontate con soluzioni specifiche:

Sfida	Soluzione	Impatto
Reward Sparsity	Reward shaping multi-componente	Apprendimento più efficace
Emergency Handling	Re-planning multi-livello	Maggiore sopravvivenza
Hallucinations	TYPO_MAP + fuzzy matching	98% azioni valide

Tabella 6.1: Sintesi delle soluzioni implementate

### 6.3.5 Limitazioni

Nonostante i risultati positivi, il progetto presenta alcune limitazioni:

- Assenza di informazioni visive:** Il progetto lavora esclusivamente su uno stato vettoriale di 43 dimensioni, senza accesso a osservazioni visive (immagini RGB). Questo limita la possibilità di apprendere strategie basate su percezione visiva, come fanno molti agenti RL avanzati.
- Pianificazione a breve termine:** Sequenze di 5 azioni limitano la capacità di perseguire obiettivi molto distanti (es. collect\_diamond richiede 50+ azioni coordinate)
- Coverage incompleta:** HeRoN Initial raggiunge 11 achievement su 22 (50% coverage), mentre DQN Baseline solo 4/22 (18.2%). Gli achievement più avanzati richiedono catene complesse non ancora supportate

### 6.3.6 Lavori Futuri

Il progetto apre diverse direzioni di ricerca futura:

- Pianificazione gerarchica:** Helper genera piani ad alto livello con sub-planner per sequenze concrete, abilitando achievement complessi.
- Memory augmentation:** Memoria episodica per strategie di successo.
- Multi-agent learning:** Condivisione esperienze tra agenti con Helper centralizzato.

### 6.3.7 Applicazioni Pratiche

L’architettura HeRoN potrebbe essere applicata a:

- **Game AI:** NPC più intelligenti e adattabili nei videogiochi
- **Robotica:** Combinare planning LLM con control RL per task complessi
- **Assistenti virtuali:** Agenti che combinano ragionamento e apprendimento
- **Automazione industriale:** Sistemi che si adattano a nuove situazioni

### 6.3.8 Considerazioni Finali

Il presente lavoro dimostra che l’architettura HeRoN può essere estesa oltre il suo dominio originale (JRPG a turni) a environment più complessi come Crafter. I risultati evidenziano aspetti chiave dell’integrazione RL-LLM:

- **Successi:** L’architettura HeRoN Initial emerge come vincitore complessivo, ottimizzando simultaneamente reward, coverage e achievement medio. La semplicità e consistenza della guidance LLM nei primi 100 step di ogni episodio si rivela la scelta ottimale.
- **Efficacia di HeRoN:** L’esperienza su Crafter evidenzia che l’efficacia dipende fortemente da tre fattori chiave:
  - Strategia di attivazione LLM (la strategia Initial risulta ottimale rispetto a Random e Final)
  - Qualità del reward shaping multi-componente per guidare l’apprendimento
  - Robustezza del sistema di re-planning per gestire situazioni critiche

Il successo in domini diversi (JRPG a turni vs survival open-world) conferma la generalizzabilità dell’approccio.

- **Vantaggi osservati:** Velocità di apprendimento significativamente migliorata, performance finale superiore su tutte le metriche principali, capacità di pianificazione strategica e coverage achievement triplicata rispetto a baseline puro.

Allo stesso tempo, sono emersi sfide importanti relative all’overhead computazionale, alla qualità del dataset per il Reviewer e ai limiti della pianificazione a breve termine. Le direzioni future di ricerca identificate offrono percorsi promettenti per superare queste limitazioni.

L’approccio HeRoN rappresenta un passo significativo verso agenti intelligenti che combinano la robustezza dell’apprendimento per rinforzo con la flessibilità e conoscenza generale dei Large Language Model. Man mano che i modelli linguistici diventano più efficienti e capaci, è prevedibile che architetture ibride come HeRoN giochino un ruolo sempre più importante nell’IA per giochi, robotica e automazione.