Intelixencia Artificial aplicada a Videoxogos Top-Down en tempo real

Grao en Enxeñaría Informática Universidade de Santiago de Compostela

Autor: Rubén Osorio López

Titor: Manuel Mucientes Molina Cotitor: Pablo Rodrígez Mier

21 de xullo de 2017



Intelixencia Artificial aplicada a Videoxogos Top-Down en tempo real



Esto é a defensa da memoria do traballo de fin de grado nombrado Intelixencia Artificial aplicada a Videoxogos Top-Down en tempo real, eu son o autor, Rubén Osorio López, e os tutores son Manuel Mucientes Molina e Pablo Rodrígez Mier

Táboa de contidos

- Introdución
- 2 Videoxogo baseado en axentes
- 3 Análise de requisitos
- 4 Xestión do proxecto
- 6 Arquitectura

Intelixencia Artificial aplicada a Videoxogos Top-Down en tempo real

-Táboa de contidos

2017-07-19



Durante esta presentación seguiremos unha estructura similar á memoria, centrándonos máis en alguns aspectos concretos do proxecto que expliquen en que consistiu o traballo realizado.

Introdución

 Proxecto que aborda a creación dun videoxogo con necesidades de comportamento complexo por parte do inimigo.

$\mathsf{Videoxogo}$

Loita 1 contra 1, Top-Down en dúas dimensións

Axente

Capaz de percibir e actuar sobre o **entorno competitivo** do videoxogo mediante **sensores** e **actuadores**



Intelixencia Artificial aplicada a Videoxogos Top-Down en tempo real

_Introdución

4.5	Proxecto que aborda a creación dun videoxogo con
	recesidades de comportamento complexo por parte do nimigo.
Video	xogo
Loita	1 contra 1, Top-Down en dúas dimensións
Axent	e
	de percibir e actuar sobre o entorno competitivo do
	coro mediante sensores e actuadores

-Introdución

De forma xeral, búscase a creación dun videoxogo que requira un inimigo con comportamento complexo. O axente que representará o inimigo necesita ser un competidor capaz, para o que se realizou unha etapa de entrenamento na que optivo a información que necesitaba.

Loita 1 contra 1 significa que soamente dous perxonaxes competirán entre eles contando ambos coas mesmas capacidades, accións posibles e atributos. Top-Down refírese ó plano picado utilizado para visualizar o combate. Por outra parte que sea en dúas dimensións implica que todo o contido do videoxogo son imaxen planas debuxadas unha a unha, sen que existan modelos en tres dimensións.

Un axente é aquilo capaz de percibir o entorno mediante sensores e actuar sobre o mesmo en consecuencia mediante actuadores, ambos son proporcionados pola súa interface co videoxogo. Ademáis atoparase nun entorno competitivo o que implica que buscará maximizar o seu rendemento mentres se minimiza o do contrincante.



Intelixencia Artificial aplicada a Videoxogos Top-Down en tempo real
Introdución
Obxectivos
Obxectivos

-04

- Implementación do videoxogo: Xa que necesitaremos unha plataforma que nos permita que o axente e o xogador interactúen seguindo unha serie de regras comúns para competir entre eles.
- Implementación do axente: Necesitarase implementar o axente capaz de desenvolverse correctamente durante a competición.
- Realizar o entrenamento do axente: O axente necesitará obter a información necesaria para logo comportarse adecuadamente gracias ó aprendido durante a etapa de entrenamento.
- Obter datos sobre as capacidades do axente: Obteránse datos sobre o rendemento do axente contra outras implementacións máis sinxelas.
- Analizar os resultados obtidos: Coa información obtida durante todo o proxecto, e especialmente na etapa anterior, realizarase un análise que describa o que conseguiu o axente.

Obxectivos

Implementación do videoxogo



Intelixencia Artificial aplicada a Videoxogos Top-Down en tempo real Introdución

Obxectivos

-Obxectivos

Implementación do Videoxego

- Implementación do videoxogo: Xa que necesitaremos unha plataforma que nos permita que o axente e o xogador interactúen seguindo unha serie de regras comúns para competir entre eles.
- Implementación do axente: Necesitarase implementar o axente capaz de desenvolverse correctamente durante a competición.
- Realizar o entrenamento do axente: O axente necesitará obter a información necesaria para logo comportarse adecuadamente gracias ó aprendido durante a etapa de entrenamento.
- Obter datos sobre as capacidades do axente: Obteránse datos sobre o rendemento do axente contra outras implementacións máis sinxelas.
- Analizar os resultados obtidos: Coa información obtida durante todo o proxecto, e especialmente na etapa anterior, realizarase un análise que describa o que conseguiu o axente.

- Implementación do videoxogo
- Implementación do axente



Intelixencia Artificial aplicada a Videoxogos Top-Down en tempo real

Introdución

-04

Obxectivos

-Obxectivos

Obxectivos

Implementación do videologo
Implementación do assers

- Implementación do videoxogo: Xa que necesitaremos unha plataforma que nos permita que o axente e o xogador interactúen seguindo unha serie de regras comúns para competir entre eles.
- Implementación do axente: Necesitarase implementar o axente capaz de desenvolverse correctamente durante a competición.
- Realizar o entrenamento do axente: O axente necesitará obter a información necesaria para logo comportarse adecuadamente gracias ó aprendido durante a etapa de entrenamento.
- Obter datos sobre as capacidades do axente: Obteránse datos sobre o rendemento do axente contra outras implementacións máis sinxelas.
- Analizar os resultados obtidos: Coa información obtida durante todo o proxecto, e especialmente na etapa anterior, realizarase un análise que describa o que conseguiu o axente.

- Implementación do videoxogo
- Implementación do axente
- Realizar o adestramento do axente



Intelixencia Artificial aplicada a Videoxogos Top-Down
en tempo real
Introdución
Obxectivos

-Obxectivos



- Implementación do videoxogo: Xa que necesitaremos unha plataforma que nos permita que o axente e o xogador interactúen seguindo unha serie de regras comúns para competir entre eles.
- Implementación do axente: Necesitarase implementar o axente capaz de desenvolverse correctamente durante a competición.
- Realizar o entrenamento do axente: O axente necesitará obter a información necesaria para logo comportarse adecuadamente gracias ó aprendido durante a etapa de entrenamento.
- Obter datos sobre as capacidades do axente: Obteránse datos sobre o rendemento do axente contra outras implementacións máis sinxelas.
- Analizar os resultados obtidos: Coa información obtida durante todo o proxecto, e especialmente na etapa anterior, realizarase un análise que describa o que conseguiu o axente.

- Implementación do videoxogo
- Implementación do axente
- Realizar o adestramento do axente
- Obter datos sobre as capacidades do axente



Intelixencia Artificial aplicada a Videoxogos Top-Down en tempo real
Introdución
Obxectivos

-Obxectivos

Obxectivos				
	Implementación do videoxogo			
	Implementación do axente			
	Realizar o adestramento do axente			
	Obter datos sobre as capacidades do axente			

- Implementación do videoxogo: Xa que necesitaremos unha plataforma que nos permita que o axente e o xogador interactúen seguindo unha serie de regras comúns para competir entre eles.
- Implementación do axente: Necesitarase implementar o axente capaz de desenvolverse correctamente durante a competición.
- Realizar o entrenamento do axente: O axente necesitará obter a información necesaria para logo comportarse adecuadamente gracias ó aprendido durante a etapa de entrenamento.
- Obter datos sobre as capacidades do axente: Obteránse datos sobre o rendemento do axente contra outras implementacións máis sinxelas.
- Analizar os resultados obtidos: Coa información obtida durante todo o proxecto, e especialmente na etapa anterior, realizarase un análise que describa o que conseguiu o axente.

Obxectivos

- Implementación do videoxogo
- Implementación do axente
- Realizar o adestramento do axente
- Obter datos sobre as capacidades do axente
- Analizar os resultados obtidos



Intelixencia Artificial aplicada a Videoxogos Top-Down
en tempo real
Introdución
Obxectivos

-Obxectivos

Implementación do videosogo
 Implementación do asente
 Realizar o adestramento do axente
 Obter datos sobre as capacidades do axente

- Implementación do videoxogo: Xa que necesitaremos unha plataforma que nos permita que o axente e o xogador interactúen seguindo unha serie de regras comúns para competir entre eles.
- Implementación do axente: Necesitarase implementar o axente capaz de desenvolverse correctamente durante a competición.
- Realizar o entrenamento do axente: O axente necesitará obter a información necesaria para logo comportarse adecuadamente gracias ó aprendido durante a etapa de entrenamento.
- Obter datos sobre as capacidades do axente: Obteránse datos sobre o rendemento do axente contra outras implementacións máis sinxelas.
- Analizar os resultados obtidos: Coa información obtida durante todo o proxecto, e especialmente na etapa anterior, realizarase un análise que describa o que conseguiu o axente.

Obxectivos

- Implementación do videoxogo
- Implementación do axente
- Realizar o adestramento do axente
- Obter datos sobre as capacidades do axente
- Analizar os resultados obtidos



Intelixencia Artificial aplicada a Videoxogos Top-Down
en tempo real
Introdución
Obxectivos

-Obxectivos

Implementación do videosogo
 Implementación do asente
 Realizar o adestramento do axente
 Obter datos sobre as capacidades do axente

- Implementación do videoxogo: Xa que necesitaremos unha plataforma que nos permita que o axente e o xogador interactúen seguindo unha serie de regras comúns para competir entre eles.
- Implementación do axente: Necesitarase implementar o axente capaz de desenvolverse correctamente durante a competición.
- Realizar o entrenamento do axente: O axente necesitará obter a información necesaria para logo comportarse adecuadamente gracias ó aprendido durante a etapa de entrenamento.
- Obter datos sobre as capacidades do axente: Obteránse datos sobre o rendemento do axente contra outras implementacións máis sinxelas.
- Analizar os resultados obtidos: Coa información obtida durante todo o proxecto, e especialmente na etapa anterior, realizarase un análise que describa o que conseguiu o axente.

Introdución
Videoxogo baseado en axentes
Análise de requisitos
Xestión do proxecto
Arquitectura

Mecánicas Prototipo de Unity Segunda aplicación Algoritmo Tipos de adestramento

Mecánicas

Movemento

Movemento libre nunha habitación rectangular.

Ataque

Permítese atacar a zona que se atopa cada onde o personaxe está mirando.

Defensa

Posibilidade de defenderse dun ataque permitindo atacar se a defensa ten éxito



Intelixencia Artificial aplicada a Videoxogos Top-Down
en tempo real

Videoxogo baseado en axentes

Mecánicas

└─Mecánicas

ħ	fovemento
ħ	fovemento libre nunha habitación rectangular.
į	daque
	ermitese atacar a zona que se atopa cada onde o personaxe stá mirando.
Ē	Nefensa
	osibilidade de defenderse dun ataque permitindo atacar se a efersa ten évito

Movemento libre nunha habitación rectangular que suma a complexidade de evitar situacións nas que non se poida escapar do contrincante por estar ó lado dunha parede ou unha esquina. Ademáis a única maneira de mirar cara unha dirección é mirar cara ela

Como solo se permite atacar a zona directamente enfrente do personaxe é importante ter en conta cada donde se está mirando. Esto favorece unha actitude agresiva pois hai que moverse na dirección do enemigo antes de atacalo.

Pódese realizar unha maniobra defensiva de alto risco e alta recompensa que permite evitar un ataque. Se se evita con éxito poderase realizar un ataque propio pero se non serase vulnerable durante uns instantes.

Esto fai que non exista unha estratexia idónea pois un estilo agresivo perde contra un defensivo que á sua vez perde contra xogadores que busquen a contra do movemento defensivo, este último ademáis perde contra o xogador agresivo. Esta fórmula de pedra, papel, tesoiras demostrou ser ampliamente utilizada en diseño de videoxogos.

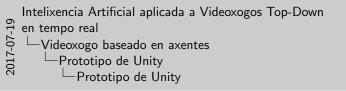
Mecánicas
Prototipo de Unity
Segunda aplicación
Algoritmo
Tipos de adestramento

Prototipo de Unity

Primeira implementación realizada con **Unity3D**, estándar de facto para videoxogos de este tamaño.

Problemas de simulación

Imposibilidade de escalar o tempo sen romper o funcionamento do videoxogo.



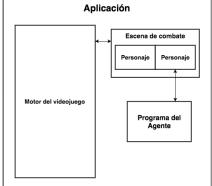


Ensinar vídeo

Mecánicas Prototipo de Unity Segunda aplicación Algoritmo Tipos de adestramento

Segunda aplicación

Implementación de un motor desde cero en C++





Intelixencia Artificial aplicada a Videoxogos Top-Down
en tempo real
Videoxogo baseado en axentes
Segunda aplicación
Segunda aplicación



HERE

Introdución Videoxogo baseado en axentes Análise de requisitos Xestido proxecto Arquitectura

Mecánicas Prototipo de Unity Segunda aplicación Algoritmo Tipos de adestramento

Algoritmo

```
1 while agent is running do
      lastState ← currentState;
      currentState ← getCurrentState();
     deltaFitness \leftarrow
       calculateFitness(currentState) - calculateFitness(lastState);
      if lastState ∈ stateActionData then
         stateActionData .updateWith(lastState.selectedAction.deltaFitness):
      else
         stateActionData .insert(lastState.selectedAction.deltaFitness):
      if currentState ∈ stateActionData then
          if randomBetween(0.1) < \epsilon then
             selectedAction \leftarrow randomAction \in allPosibleActions;
12
              selectedAction \leftarrow action \in allPosibleActions
              bestWeightedAction(stateActionData,currentState) = action;
      else
         selectedAction \leftarrow randomAction \in allPosibleActions:
```



Intelixencia Artificial aplicada a Videoxogos Top-Down
en tempo real
Videoxogo baseado en axentes
Algoritmo
Algoritmo



HERE

Introdución
Videoxogo baseado en axentes
Análise de requisitos
Xestión do proxecto
Arquitectura

Mecánicas
Prototipo de Unity
Segunda aplicación
Algoritmo
Tipos de adestramento

Fitness

input : playerHealth, enemyHealth, distance, lookingAtEnemy, noWallsNear output: fitness

1 fitness ← INITIAL_FITNESS_VALUE:

2 fitness ← fitness +(playerHealth * MY_HEALTH_MULTIPLIER);

3 fitness ← fitness −(enemyHealth *
ENEMY_HEALTH_MULTIPLIER);

4 fitness ← fitness −(distance * DISTANCE_MULTIPLIER);

5 if lookingAtEnemy then

6 | fitness ← fitness + LOOKING_BONUS;

7 if noWallsNear then

fitness ← fitness + WALL_BONUS;

Parámetro	Valor
INITIAL_FITNESS_VALUE	1000
MY_HEALTH_MULTIPLIER	100
ENEMY_HEALTH_MULTIPLIER	100
DISTANCE_MULTIPLIER	3
LOOKING_BONUS	200
WALL_BONUS	50



Intelixencia Artificial aplicada a Videoxogos Top-Down
en tempo real
Videoxogo baseado en axentes
Algoritmo
Fitness



HERE

Introdución Videoxogo baseado en axentes Análise de requisitos Xestión do proxecto Arquitectura

Mecánicas Prototipo de Unity Segunda aplicación Algoritmo Tipos de adestramento

Tipos de adestramento

Contra axente baseado en regras

Pretende simular un aprendizaxe contra xogadores reais.

Contra él mesmo

Buscando unha exploración mais extensa de estados que o axente baseado en regras non pode aportar.

Intelixencia Artificial aplicada a Videoxogos Top-Down en tempo real

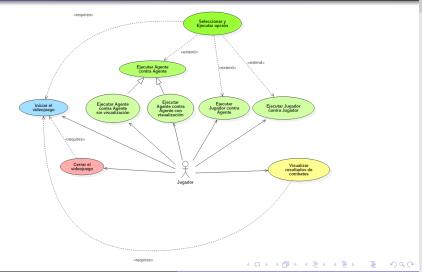
Videoxogo baseado en axentes

Tipos de adestramento

Tipos de adestramento



Casos de uso



Intelixencia Artificial aplicada a Videoxogos Top-Down
en tempo real
Análise de requisitos
Casos de uso
Casos de uso



Requisitos

- RF-1/2/3: Funcionalidades do menú
- RF-4/15: Consola con comandos/resultados RNF-1: Rendemento da aplicación
- **RF-5**: Saír da aplicación
- RF-6: Entrar na escena de combate
- **RF-7/8/9**: Moverse/Atacar/Defender
- **RF-10**: Gañar/Perder partida
- **RF-11**: Esgotar o tempo de combate
- RF-12: Volver ó menú
- RF-13: Visualizar combate entre axentes
- RF-14: Simular múltiples combates

- RNF-2: Velocidade das simulacións
- RNF-3: Extensibilidade do motor
- RNF-4: Facilidade para depurar
- RNF-5: Aplicación autocontida
- RNF-6: Extensibilidade de escenas
- RNF-7: Documentación
- RNF-8: Usabilidade da interface



Intelixencia Artificial aplicada a Videoxogos Top-Down en tempo real -04 Análise de requisitos Requisitos -Requisitos

, RF-1/2/3: Funcionalidades do meni

- > RF-4/15: Consola con comandos/resultados: ... RNF-1: Rendemento da aplicación • RF-S: Sair da asticación
- . RF-4: Entrar na escena de combate • RF-7/8/9: Moveme/Asscar/Defender
- RF-10: Gallar/Perder partida . DE-11: Exercise o tempo de combo
- , RF-13: Visualizar combate entre aventes . RF-14 Simular múltiples combates
 - RNF-8: Usabilidade da interface

Metodoloxía

Contexto do proxecto

- Traballador único
- Duración relativamente corta
- Necesidade de avanzar rapidamente nas etapas iniciais

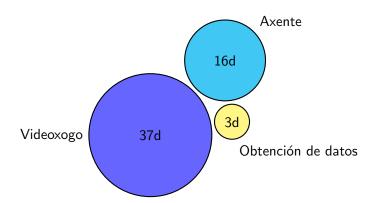
Programación Extrema

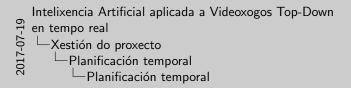
- Flexibilidade ante cambios
- Evitase utilizar demasiado tempo en tarefas de xestión
- Rápida iteración
- Reunións entre sprints

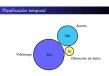
Intelixencia Artificial aplicada a Videoxogos Top-Down en tempo real -Xestión do proxecto -Metodoloxía └─ Metodoloxía



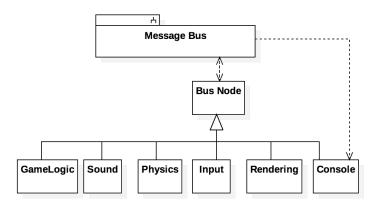
Planificación temporal







Arquitectura do sistema





Intelixencia Artificial aplicada a Videoxogos Top-Down en tempo real
Arquitectura
Arquitectura do sistema
Arquitectura do sistema

