# Navigace skupiny agentů

PAVEL DRÁBEK

2017

### Cíl projektu

- Využít bioinspirované algoritmy pro umělou inteligenci
- Aplikace v profesionálním herním enginu
- Simulovat chování vybraných jedinců

## Inteligentní agent - vlastnosti

- Autonomní jedná bez přímého vlivu z okolí, má plnou kontrolu nad svým jednáním
- Reaktivní Je schopen adekvátně a pohotově reagovat na změny v prostředí
- Proaktivní je schopen ujímat se iniciativy
- Má sociální schopnosti dokáže jednat ve skupině agentů, spolupracovat, řešit konflikty

#### Mravenčí kolonie

- Heuristická metoda hledání nejkratší cesty
  - Využívána pro problém Obchodního cestujícího
- ·Značení cest pomocí feromonu
  - Postupně vyprchává a zůstanou jen kratší cesty

#### Mravenčí kolonie

- Upravena pro potřeby navigace
- Odebrána nutnost grafu
- Mravencům přidán dohled
- Neřeší kolize

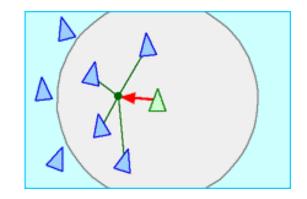


#### Boid

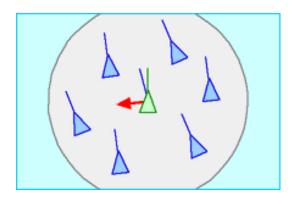
- Popsal Craig Reynolds
- ·Simuluje chování ptačího hejna
- ·Každý jedinec jedná sám za sebe
- Chování hejna se může jevit jako chaotické

### Boid – základní pravidla

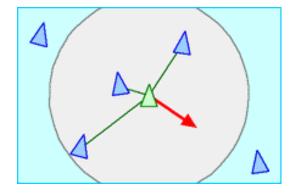
- Definován třemi pravidly
- Počítá pouze s blízkými sousedy



Koheze



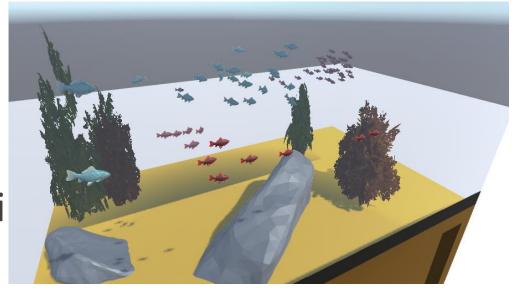
Vyrovnání



Separace

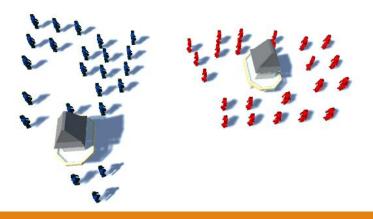
### Boid – rozšíření

- Model rozšířen o pravidlo Hledání cíle
- Možnost řídit směr hejna
- Od určité vzdálenosti cíle je velikost vektoru konstantní



#### Boid – rozšíření

- Model rozšířen o pravidlo Vyhýbání se překážkám
- Změnšující se vzdáleností překážky se zvětšuje priorita pravidla
- Upravuje nově vypočítaný vektor rychlosti





### Boid – výhody a omezení

- Možnost rozšiřování pravidel
- Úpravou vah můžeme měnit chování hejna
- Nenáročný na výpočetní výkon
- Vyhýbání se kolizím není 100%

#### Závěr

- Navigace modelu Boid (2D i 3D)
- Bylo využito možností enginu Unity 3D
- Rozšíření o další pravidla (Navigační mesh, Predikce kolize, Předávání nálad, ...)
- Možnost paralelizace
- Aplikace v herním průmyslu, Virtuální realitě,
  Rozšířené realitě

# Děkuji za pozornost

PAVEL DRÁBEK