

# Лекція 1. Вступ до штучного інтелекту та машинного навчання в розробці ігор

Курс: Штучний інтелект в ігрових застосунках

Спеціальність: 121 — Інженерія програмного забезпечення

Національний університет "Львівська Політехніка"

Львів, 2026

## Мета лекції

Після цієї лекції ви будете:

1. Розуміти три парадигми ШІ та їх застосування в іграх
2. Орієнтуватися в таксономії машинного навчання
3. Знати історію розвитку ШІ від 1950-х до сьогодення
4. Володіти базовою термінологією для лабораторної роботи №1

## Теми

1. Розуміння ШІ: три парадигми
2. Історія ШІ: від Тюрінга до ChatGPT
3. Таксономія машинного навчання
4. ШІ в ігрівій індустрії
5. Інструменти курсу
6. Ключові поняття для лаб. роботи №1
7. Дорожня карта курсу

## Що таке штучний інтелект?

**Концептуально:** системи, що виконують задачі, які вимагають людського інтелекту — розпізнавання образів, прийняття рішень, розуміння мови

**Технічно:** алгоритми та моделі, що навчаються з даних або працюють за заданими правилами для вирішення конкретних задач

Три основні парадигми:

Парадигма	Підхід	Приклад
Символьний ШІ	Явні правила, логіка	Експертні системи, FSM
Статистичний ШІ	Навчання з даних	SVM, Random Forest
Нейронні мережі	Глибоке навчання	CNN, Transformer, LLM

## Символьний (логічний) ШІ

**Підхід:** явне кодування знань у вигляді правил

- Експертні системи: ЯКЩО... ТО...
- Бази знань та онтології
- Дерева рішень

**В іграх:** скінченні автомати станів (FSM)



Так працює більшість NPC у класичних іграх.

**Обмеження:** ручне кодування, погана масштабованість, нездатність навчатися

## Статистичний ШІ та машинне навчання

**Підхід:** алгоритм знаходить закономірності в даних автоматично

- Лінійна та логістична регресія
- Метод опорних векторів (SVM)
- Випадковий ліс (Random Forest)
- Кластеризація (k-means)

**В іграх:** процедурна генерація контенту зі статистичним контролем різноманітності

**Перевага:** навчається з прикладів, не вимагає ручного кодування правил

## Нейронні мережі та глибоке навчання

Підхід: штучні нейрони, організовані у глибокі шари, автоматично вивчають ієрархічні ознаки

- **CNN** — для зображень (комп'ютерний зір)
- **RNN / LSTM** — для послідовностей (текст, аудіо, ігрові дії)
- **Transformer** — основа сучасних LLM
- **GAN / Дифузійні моделі** — генерація контенту

В іграх: NPC з мовленнєвими моделями (Nvidia ACE, Inworld AI) — діалоги генеруються LLM в реальному часі

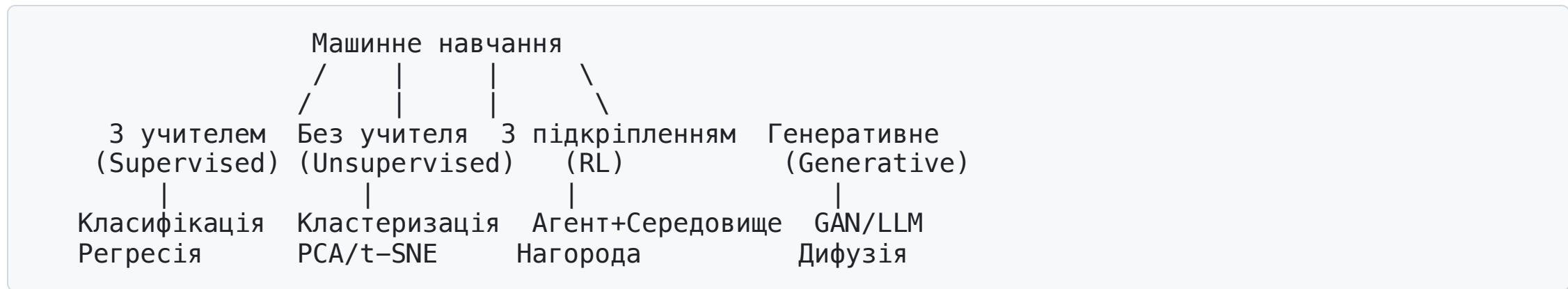
## Хронологія ШІ (1950–2012)

Рік	Подія
1950	Тест Тюрінга
1956	Дартмутська конференція — народження ШІ
1960-70	Перші експертні системи, шахові програми
1980-ті	"Зима ШІ"; backpropagation (1986)
1997	Deep Blue перемагає Каспарова
2012	<b>AlexNet</b> — переворот у глибокому навчанні

## Хронологія ШІ (2015–2026)

Рік	Подія	Зв'язок з курсом
2015	ResNet — skip connections	Лаб. 1: ResNet-18
2016	AlphaGo перемагає Лі Седоля	Лекції 10-12: RL
2017	Transformer, Grad-CAM	Лаб. 1: Grad-CAM
2020	GPT-3	Лекція 9: LLM
2022	ChatGPT, Stable Diffusion	Лекція 13: генерація
2023	GPT-4, Claude — мультимодальність	Лекція 15: агенти
2024-26	AI-агенти, ШІ в продакшені	Лекції 15-17

## Таксономія машинного навчання



## Навчання з учителем (Supervised Learning)

Найважливіша парадигма для лабораторної роботи №1

**Вхід:** набір пар (зображення, мітка):  $\{(x_i, y_i)\}_{i=1}^N$

**Мета:** знайти параметри  $\theta$  моделі  $f_\theta$ , що мінімізують:

$$\mathcal{L}(\theta) = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N \ell(f_\theta(x_i), y_i)$$

де  $\ell$  — функція втрат (*loss function*), наприклад крос-ентропія

Два типи задач:

- **Класифікація:** "це кіт" або "це собака" (дискретні мітки)
- **Регресія:** рейтинг гравця = 1547.3 (неперервне значення)

## Класифікація vs Регресія

### Класифікація

Вхід: зображення

Вихід: клас (мітка)

Зображення --> [Модель] --> "кіт" (92%)  
"собака" (8%)

Функція втрат: Cross-Entropy

Лаб. робота №1 — бінарна класифікація зображень (два класи)

### Регресія

Вхід: ознаки гравця

Вихід: число

Статистика --> [Модель] --> 1547.3

Функція втрат: MSE (Mean Squared Error)

## Навчання без учителя

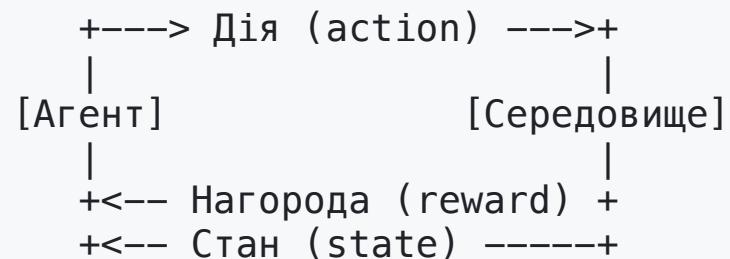
Дані без міток — модель шукає приховану структуру

- Кластеризація (k-means, DBSCAN) — групування схожих об'єктів
- Зменшення розмірності (PCA, t-SNE) — візуалізація багатовимірних даних
- Виявлення аномалій — знаходження нетипових поведінок

В іграх:

- Сегментація гравців за стилем гри
- Автоматичне виявлення читерів
- Аналіз патернів поведінки для балансування

## Навчання з підкріпленням (RL)



**Мета:** навчитися стратегії, що максимізує сумарну нагороду

В іграх:

- AlphaGo (го) — надлюдський рівень
- AlphaStar (StarCraft II) — стратегія реального часу
- OpenAI Five (Dota 2) — командна гра 5 на 5
- Unity ML-Agents — тренування ігривих NPC

## Генеративний ШІ

Моделі, що створюють новий контент:

Тип	Що генерує	Приклад
GAN	Зображення	StyleGAN (обличчя)
Дифузія	Зображення з тексту	Stable Diffusion, DALL-E
LLM	Текст, код, діалоги	GPT-4, Claude
Аудіо	Музику, голос	Bark, XTTs

В іграх:

- Процедурна генерація текстур та спрайтів
- NPC з динамічними діалогами (LLM)
- Генерація квестових описів та лору

## ШІ в іграх: класична ера

### Pac-Man (1980) — 4 привиди, 4 характери

Привид	Стратегія
Blinky (червоний)	Переслідує напряму
Pinky (рожевий)	Перехоплює попереду
Inky (блакитний)	Позиція відносно Blinky
Clyde (оранжевий)	Переслідує, але тікає поблизу

### Інші класичні підходи:

- **FSM** — скінченні автомати (більшість NPC до 2010-х)
- **Behavior Trees** — гнучкіша альтернатива (Halo, Unreal Engine)
- **A\*** — пошук шляху (NavMesh у Unity та Unreal)

## ШІ в іграх: стратегії та настільні ігри

- Deep Blue (1997) — перемога над Каспаровим, пошук по дереву
- Stockfish + NNUE — нейромережева оцінка шахових позицій
- AlphaGo (2016) — Monte Carlo Tree Search + глибокі нейронні мережі
- Civilization — AI керує цілою цивілізацією
- StarCraft: Brood War — AI-турніри (AIIDE, SSCAIT)

### Ключовий алгоритм: Monte Carlo Tree Search (MCTS)

- Поєднує випадковий пошук з побудовою дерева рішень
- Лежить в основі AlphaGo та багатьох сучасних game AI

## ШІ в іграх: сучасність

### ML-driven підходи:

- **Unity ML-Agents** — тренування ігривих агентів через RL
- **No Man's Sky** — процедурна генерація планет
- **NPC з LLM** — Nvidia ACE, Inworld AI
- **Автоматичне тестування** — ML-агенти шукають баги

### Тенденції:

- Адаптивна складність (Dynamic Difficulty Adjustment)
- Персоналізація ігрового досвіду через ML
- AI-асистенти для розробників ігор

## Комп'ютерний зір для ігор → Лаб. 1

Задачі, які ви виконаете в лабораторній роботі №1:

Задача	Що робить	Етап лаб.
Класифікація	Одна мітка на зображення	Етап 3
Grad-CAM	"Куди дивиться" модель	Етап 4
Сегментація	Маска для кожного пікселя	Етап 5
Конвеєр	Сегментація → Класифікація	Етап 6

**Ігрове застосування:** класифікація ресурсів, генерація мап прохідності, автоматичне QA-тестування ігрових сцен

## CNN: згорткові нейронні мережі

Архітектура, спеціально розроблена для обробки зображень:

Зображення --> [Conv] --> [Pool] --> [Conv] --> [Pool] --> [FC] --> Клас  
224x224      Фільтри      Зменш.      Фільтри      Зменш.      Вектор      "кіт"  
                  Ознаки      розміру      Складніші      розміру      ознак      95%  
                  (краї)      розміру      ознаки      (об'єкти)

Ключові компоненти:

- **Згортковий шар (Conv)** — виявляє ознаки (краї → текстури → об'єкти)
- **Pooling** — зменшує розмір, зберігає головне
- **Fully Connected (FC)** — фінальне передбачення

## CNN: від простих ознак до об'єктів

Ранні шари виявляють прості ознаки, глибокі — складні:

- Шар 1: краї, лінії
- Шар 2: кути, текстири
- Шар 3: частини об'єктів
- Шар 4: цілі об'єкти

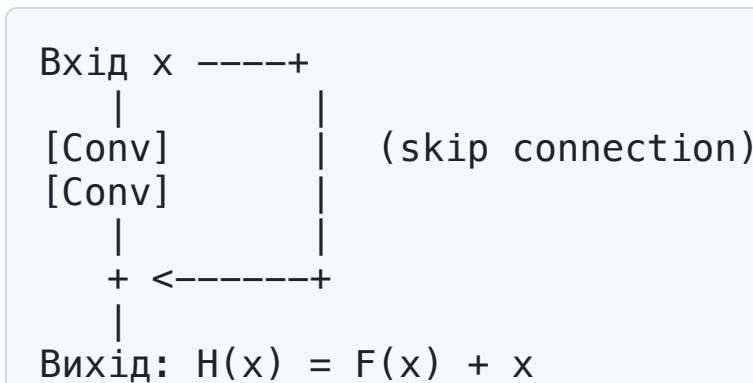


Саме тому передавальне навчання працює: ранні шари (краї, текстири) однакові для будь-яких зображень!

## ResNet та skip connections

**Проблема:** дуже глибокі мережі (50+ шарів) не тренуються — градієнти зникають

**Рішення (He et al., 2015):** залишкові з'єднання



Мережа навчає лише **залишок**  $F(x) = H(x) - x$ , а не всю функцію

**ResNet-18** (~11.7M параметрів) — використовується в лабораторній роботі №1

## Передавальне навчання (Transfer Learning)

Замість тренування з нуля — використовуємо модель, навчену на ImageNet (1.2M зображень):

1. Завантажити ResNet-18 [==== ImageNet ваги ===] [FC: 1000 класів]  
↓ видалити
2. Заморозити backbone [==== ЗАМОРОЖЕНО =====] [новий FC: 2 класи]  
↓ тренувати
3. Тренувати нову голову [==== ЗАМОРОЖЕНО =====] [FC: кіт / собака]

**Чому це працює:** ранні шари (краї, текстури) — універсальні!

**Коли потрібно:** мало даних (сотні зображень замість мільйонів)

## Аугментація даних (Data Augmentation)

Збільшення ефективного обсягу набору шляхом випадкових трансформацій:

Оригінал → Обрізання → Відзеркалення → Поворот → Зміна кольору  
[😺] [😺 crop] [😺 flip] [😺 rot] [😺 color]

Трансформація	Ефект
RandomResizedCrop	Випадково вирізає та масштабує
RandomHorizontalFlip	Дзеркально відображає (50%)
ColorJitter	Змінює яскравість/контраст
RandomRotation	Повертає на випадковий кут
Normalize	ImageNet mean/std

**Мета:** зменшити перенавчання (overfitting)

## Grad-CAM: візуалізація рішень моделі

Gradient-weighted Class Activation Mapping (Selvaraju et al., 2017)

"На що дивиться модель, коли каже, що це кіт?"

```
Зображення → [CNN forward] → Скор класу "кіт"  
                           ↓ backward  
Градієнти останнього Conv шару  
                           ↓ усереднення  
Ваги важливості каналів  
                           ↓ зважена сума + ReLU  
Теплова карта (7×7 → 224×224)
```

Яскравіші ділянки = більший вплив на рішення

**Міст до сегментації:** Grad-CAM дає розмиту область → сегментація дає точну маску

## Семантична сегментація

Класифікація кожного пікселя зображення:

Вхід (224×224×3) → [Модель] → Маска (224×224)  
Кожен піксель = клас

Класифікація	Сегментація
Одна мітка на зображення	Мітка на кожен піксель
"Це кіт"	Які саме пікселі — кіт
Вихід: вектор (C)	Вихід: маска (H×W)

DeepLabV3 — архітектура для сегментації (натренована на COCO, 21 клас)

## DeepLabV3: архітектура

Зображення → [Backbone: ResNet-50] → [ASPP] → [Декодер] → Маска сегментації

### Ключові компоненти:

- **Backbone** — ResNet-50/101 витягує ієрархічні ознаки
- **Atrous (Dilated) Convolution** — згортки з "розширеними" ядрами для збільшення рецептивного поля
- **ASPP** — паралельні atrous convolution з різними коефіцієнтами → контекст на різних масштабах
- **Декодер** — відновлює просторову роздільність

СОКО класи: фон, кіт, собака, людина, автомобіль, ... (21 клас)

## Метрики: класифікація

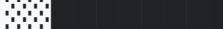
Метрика	Формула	Що вимірює
Accuracy	$(TP+TN) / All$	Загальна точність
Precision	$TP / (TP+FP)$	Точність позитивних передбачень
Recall	$TP / (TP+FN)$	Повнота знаходження позитивних
F1-score	$2 \cdot P \cdot R / (P+R)$	Баланс Precision та Recall

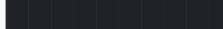
		Передбачено	
		+	-
Справжнє	+	TP	FN
	-	FP	TN

## Метрики: сегментація

### IoU (Intersection over Union)

Правильна маска: 

Передбачена: 

Перетин:  (6 пікселів)  
Об'єднання:  (14 пікселів)

$$\text{IoU} = 6/14 = 0.43$$

Mean IoU — середнє IoU по всіх класах — основна метрика сегментації

Ідеальна сегментація:  $\text{IoU} = 1.0$

## Python та PyTorch

### Чому PyTorch:

- Тензорні обчислення з GPU (CUDA)
- Автоматичне диференціювання (autograd)
- Гнучкий, Pythonic інтерфейс
- Стандарт у дослідженнях та індустрії

### Приклад — створення моделі за 3 рядки:

```
import torch
from torchvision import models
from torchvision.models import ResNet18_Weights

model = models.resnet18(weights=ResNet18_Weights.IMAGENET1K_V1)
```

**torchvision** — моделі (ResNet, DeepLabV3), трансформації, набори даних

## Google Colab + VS Code

**Google Colab** — безкоштовний GPU (NVIDIA T4, 16 ГБ VRAM)

**Рекомендований спосіб роботи:**

1. Встановити VS Code
2. Встановити розширення Jupyter (Microsoft)
3. Встановити розширення Google Colab (Google)
4. Відкрити `.ipynb` файл
5. Select Kernel → **Colab**
6. Авторизуватися через Google
7. Обрати GPU T4

Поєднуй зручність VS Code з хмарним GPU!

## Набори даних курсу

Набір	Розмір	Використання
ImageNet	1.2M зображень, 1000 класів	Pre-training моделей
COCO	21 клас об'єктів	Сегментація (DeepLabV3)
Oxford-IIIT Pet	37 порід, ~7400 зобр.	Лаб. 1 (основний)
Caltech-101	101 категорія, ~9000 зобр.	Лаб. 1 (альтернативний)

**Oxford-IIIT Pet** рекомендовано для лаб. 1, бо коти та собаки є класами COCO → DeepLabV3 їх коректно сегментує

## Дорожня карта курсу: 18 лекцій

- |                              |                            |
|------------------------------|----------------------------|
| 1. Вступ до ШІ (ця лекція)   | 10. Основи RL              |
| 2. Навчання з учителем       | 11. Deep RL                |
| 3. Нейронні мережі           | 12. Game AI та інструменти |
| 4. Комп'ютерний зір          | 13. Генеративні моделі     |
| 5. CNN та Transfer Learning  | 14. Fine-tuning та RAG     |
| 6. Detection та Segmentation | 15. AI-агенти              |
| 7. RNN, LSTM, Attention      | 16. MLOps                  |
| 8. Transformer               | 17. ШІ в розробці ігор     |
| 9. Великі мовні моделі       | 18. Тенденції та етика     |

## Підготовка до лабораторної роботи №1

### Що потрібно мати:

- [ ] VS Code (версія 1.98+)
- [ ] Розширення Jupyter та Google Colab
- [ ] Google-акаунт
- [ ] Базові знання Python

### Що ви будете робити:

1. Завантажити набір даних (Oxford-IIIT Pet або Caltech-101)
2. Натренувати класифікатор зображень (ResNet-18 + Transfer Learning)
3. Візуалізувати рішення через Grad-CAM
4. Застосувати семантичну сегментацію (DeepLabV3)
5. Побудувати конвеєр: сегментація → класифікація

## Підсумок

1. Три парадигми ШІ: символний → статистичний → нейронні мережі
2. Чотири типи ML: з учителем, без учителя, з підкріпленням, генеративний
3. ШІ в іграх: від FSM у Pac-Man до LLM-діалогів
4. Інструменти: Python + PyTorch + Google Colab
5. Лаб. 1: класифікація → Grad-CAM → сегментація → конвеєр

## Наступна лекція:

Навчання з учителем: регресія, класифікація, градієнтний спуск, оптимізація

## Запитання?

## Контакти

Лектор: Бауск О.Є., к.т.н., асистент кафедри ПЗ

## Корисні посилання:

- PyTorch: <https://pytorch.org/docs/>
- torchvision: <https://pytorch.org/vision/>
- Google Colab + VS Code: <https://developers.googleblog.com/google-colab-is-coming-to-vs-code/>