

AQUÁRIO VIRTUAL: CICLO REPRODUTIVO OVÍPARO

Carlos Eduardo Machado, Dalton Solano dos Reis – Orientador

Curso de Bacharel em Ciência da Computação
Departamento de Sistemas e Computação
Universidade Regional de Blumenau (FURB) – Blumenau, SC – Brasil

carmachado@furb.br, dalton@furb.br

Resumo: Este artigo apresenta o desenvolvimento de uma extensão de um simulador de aquário virtual através da adição de um ciclo reprodutivo ovíparo aos peixes e o treinamento utilizando aprendizagem de máquina. Para o desenvolvimento do trabalho, foi utilizado o motor gráfico Unity em conjunto com a biblioteca responsável pela aprendizagem de máquina, Unity Machine Learning Agents. Os objetivos foram alcançados, porém a movimentação gerada pela aprendizagem de máquina se torna repetitiva, pois a Unity Machine Learning Agents busca recompensas com o máximo de eficiência. Ao final do desenvolvimento, foi realizado uma reunião com um professor de biologia e

Palavras-chave: Simulador. Aquário virtual. Aprendizado de máquina. Reprodução ovípara.

1 INTRODUÇÃO

Segundo Machado (2016), o uso de simuladores na educação como ferramenta tecnológica pode reforçar a ação docente em sala de aula de modo a favorecer colaborativa e substancialmente a aprendizagem significativa dos conteúdos escolares. Uma das formas de explorar o potencial dos simuladores são os simuladores de ecossistemas.

De acordo com Stein (2018), um ecossistema pode ser definido como uma unidade biológica completa, tendo todos os componentes físicos e biológicos necessários para a sobrevivência. Nele atuam dois fatores, os fatores abióticos, componentes não vivos, como temperatura, água, luminosidade, e fatores bióticos, componentes vivos, como animais e plantas.

Um dos mais importantes elementos dentre os componentes vivos é a capacidade de gerar descendentes, pois espécies incapazes de reproduzirem serão extintas do planeta. Entre os métodos de reprodução, organismos multicelulares, como peixes, costumam majoritariamente reproduzir de maneira sexuada, isso é, os descendentes são gerados a partir de duas células diferentes oriundas dos pais. Entre os métodos de fecundação o mais usual é o ovíparo, no qual os gametas masculinos e femininos são liberados na água (CASTRO; HUBER, 2012).

Losada (2019) desenvolveu um aquário virtual capaz de simular o comportamento de peixes utilizando o recurso de Interface de Usuário Tangível (IUT). A IUT possibilitou que sensores externos alterassem fatores internos, como a temperatura, a luminosidade e alimentação dos peixes. Dessa forma, conforme os sensores externos são alterados os peixes são afetados, podendo morrer dependendo das condições do aquário.

A partir deste contexto, o presente trabalho propõe o desenvolvimento de um ciclo reprodutivo virtual capaz de passar por todas as etapas de vida dos peixes, desde a desova até a morte natural do peixe e a adição desse ciclo ao trabalho desenvolvido por Losada (2019) para auxiliar professores no ensino do ciclo de vida marinho.

2 FUNDAMENTAÇÃO TEÓRICA

Este capítulo apresenta os aspectos da fundamentação teórica utilizados para o desenvolvimento deste trabalho. A seção 2.1 aborda o tema ciclo de vida reprodutivo dos peixes. Na seção 2.2 é apresentado o conceito de animação comportamental. Por fim, na seção 2.3 explica sobre a biblioteca Unity Machine Learning Agents.

2.1 CICLO DE VIDA DOS PEIXES

O sistema reprodutivo dos peixes é sexuada. Alguns peixes copulam durante a transmissão do esperma, porém a liberação dos ovos e gametas na água é a forma mais comum. Para que ocorra a fecundação é necessário que os dois sexos liberem os gametas ao mesmo tempo. Essa sincronia acontece graças aos hormônios sexuais dos peixes (CASTRO; HUBER, 2012).

Como descrito por Benedito (2015), no período reprodutivo os peixes recolhem diversas informações sobre o ambiente através de seu sistema sensorial e verificam se as condições ambientais para reprodução estão ótimas. Entre as informações recolhidas pelos peixes, Benedito (2015) menciona a temperatura, a velocidade da água, a profundidade, o local adequado para desova e a presença de parceiros do sexo oposto. Caso as condições estejam ótimas ocorre a liberação de hormônios que desencadeia na desova.

Fazer.

trabalho desenvolveu um ciclo

Esta seção apresenta

subseção

Recuo do parágrafo.

As informações que não desenvolvesse colocar como extensão.

Segundo Benedito (2015, p. 52), “O desenvolvimento do ovo pode ser dividido em clivagem inicial (formação das primeiras células), embrião inicial (diferenciação do embrião), cauda livre (desprendimento da cauda do vitelo) e embrião final (pronto para eclosão). [...]”.

De acordo com Bonecker (2014), o desenvolvimento do peixe após eclosão do ovo é dividido em três estágios, o larval, o larval em estágio de transformação e o juvenil. O estágio larval começa a partir do momento em que o saco vitelino é completamente absorvido e termina quando o peixe completa a flexão da notocorda. No estágio larval em estágio de transformação ocorre mudanças na forma do peixe, deixando de ter características de larvas e se assemelhando mais aos adultos. No estágio juvenil o peixe é morfologicamente similar ao adulto, possuindo nadadeiras e escamas formadas. Segundo Benedito (2015) o estágio juvenil estende-se até a primeira maturação sexual. Após o estágio juvenil o peixe se torna um adulto completamente desenvolvido.

2.2 ANIMAÇÃO COMPORTAMENTAL

Segundo Yu (2007), a animação comportamental busca fornecer animações mais detalhadas para os agentes. Normalmente durante a criação de animações para personagens são definidos todos os movimentos a serem executados, porém utilizando o conceito de animação comportamental os agentes interpretam os comportamentos para assim gerar a ação final. De acordo com Mendonça (1999 apud FELTRIN, 2014, p. 17), animação comportamental é definida por conter uma cena com personagens e objetos com comportamentos próprios, esses sendo capazes de alcançar objetivos. Para isso são utilizadas técnicas de Inteligência Artificial que os torna capaz de interagir com outros personagens e com o meio a sua volta.

Segundo Piske (2015), a animação comportamental possui conceitos semelhantes aos de agentes inteligentes: percepção, raciocínio e ação. De acordo com Russel (2013) a percepção corresponde às entradas perceptíveis pelo agente através de sensores. O segundo conceito é o de raciocínio, que é a capacidade de decidir a ação a ser tomada baseado no conhecimento prévio do agente. Por fim o conceito da ação que trata de um comportamento de resposta a percepção através dos sensores.

2.3 UNITY MACHINE LEARNING AGENTS TOOLKIT

De acordo com Juliani (2018), o Unity Machine Learning Agents Toolkit, abreviado como Unity ML-Agents é um projeto de código aberto onde desenvolvedores podem criar simulações utilizando o Unity e interagir com elas através de uma Application Programming Interface (API) em Python. Segundo Juliani (2018) o toolkit fornece um Software Development Kit (SDK) com as funcionalidades necessárias para a construção de um ambiente de aprendizagem.

Como descrito por Juliani (2018), o cerne do SDK do Unity ML-Agents contém três entidades, o `Sensor`, o `Agent` e a `Academy`. O componente `Agent` indica que o objeto é um agente, e esse pode adquirir informações do cenário através de seus sensores, executar ações e receber recompensas através do sistema de recompensa. A entidade `Academy` é responsável por gerenciar os agentes e acompanhar o número de passos deles. Ela também é capaz de alterar propriedades do ambiente em tempo de execução. O componente `Sensor` é responsável por coletar informações do cenário para os agentes, ele é capaz de coletar imagens, resultados de ray-cast e parâmetros arbitrários.

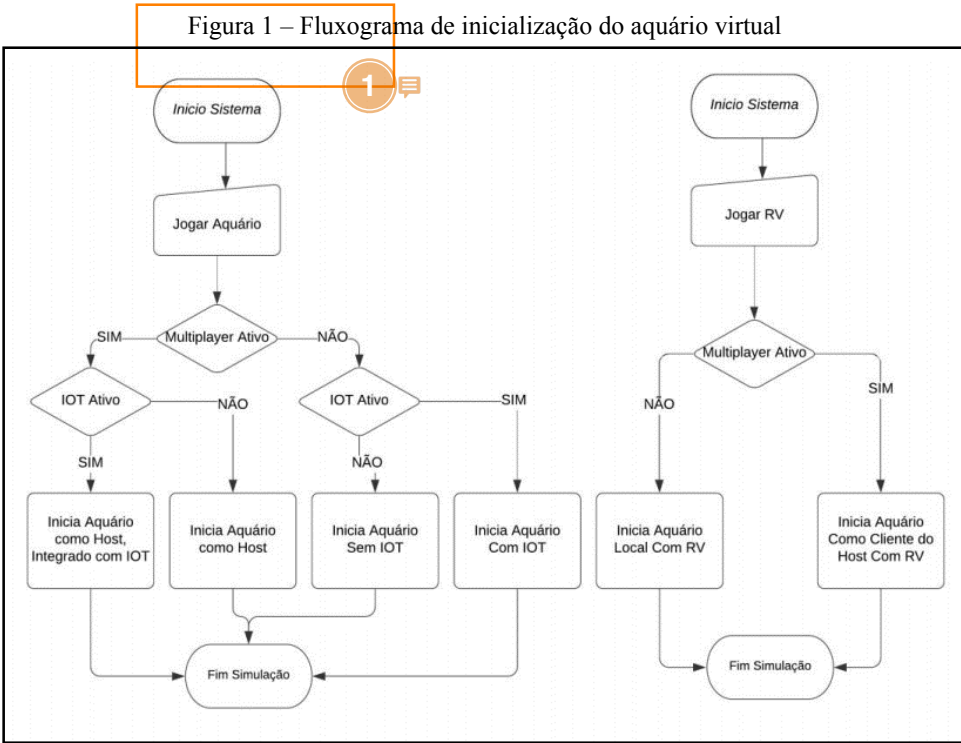
2.4 VERSÃO ANTERIOR DO SISTEMA

Atualmente o simulador de ecossistema marinho encontra-se em duas plataformas, no formato de **aquário virtual** (LOSADA, 2019) e Realidade Virtual (SILVA, 2020). Ao iniciar a aplicação é possível definir algumas opções do simulador. As opções são: jogar o **aquário virtual** ou em Realidade Virtual; ativar o multiplayer; e caso selecionado **aquário virtual** se o **aquário** está conectado à Internet of Things (IoT) (Figura 1). O projeto foi desenvolvido utilizando Unity em conjunto com o *asset* AIFishes que disponibilizou os modelos 3D dos peixes e cenários, assim como comportamentos de movimentação padrões para os peixes.

Aquário Virtual

As palavras que aparecem no texto e estão na figura em Courier New.

Aquário Virtual



Fonte: Silva (2020).

Quando iniciado em **aquário com IoT**, o sistema irá funcionar como um aquário com Interface de Usuário Tangível (IUT). Com ela é possível alimentar o peixe através de um botão, captar a luz ambiente, definir a temperatura através de um potenciômetro e LEDs responsáveis por verificar se o módulo está ligado, se está conectado a WiFi e se está conectado ao Simulador (Figura 2). Quando selecionado **com Multiplayer** ativo, o simulador permite que jogadores em Realidade Virtual entrem no aquário como sendo um dos peixes. Durante a execução em Realidade Virtual a visualização do aquário ocorre através da visão do peixe, utilizando o conceito de avatar. Além disso utilizando a câmera do aquário é possível ter a visão do peixe de fora do aquário (SILVA, 2020).

Durante a simulação são analisados a temperatura, a luminosidade do aquário, e caso estejam inadequados, a saúde dos peixes é diminuída. Quando os peixes são alimentados a saúde dos peixes é regenerada, e caso a saúde chegue a 0 o peixe morre. Quando todos os peixes morrem a simulação acaba (SILVA, 2020).

Figura 2 – Aquário virtual



Fonte: Losada (2019).

Na seção 3 ter uma figura dessa acrescentando o que fez.

Courier New

Courier New

Nesta subseção são

do trabalho
desenvolvido

VisEdu

2.5 TRABALHOS CORRELATOS

Neste capítulo são apresentados trabalhos com características semelhantes aos principais objetivos do estudo proposto. O Quadro 1 aborda uma implementação de animação comportamental em um simulador já existente (ESTEVÃO, 2020), o Quadro 2 detalha o simulador de ecossistemas VISEDU (PISKE, 2015) e no Quadro 3 é apresentada uma simulação da dinâmica populacional de insetos agrícolas (TOEBE, 2014).

Quadro 1 – Análise do uso de animação comportamental com o motor de jogos Unity

Referência	Estevão (2020).
Objetivos	Adição de animais de espécies distintas em um simulador de ecossistemas já existente e a implementação de uma inteligência artificial para cada animal.
Principais funcionalidades	a) contém os animais coelho, veado e lobo; b) o coelho e o veado se alimentam da vegetação do cenário, enquanto o lobo se alimenta de coelhos e veados. c) todos os animais podem andar e saciar a sede em um lago disposto no cenário; d) as decisões dos animais são gerenciadas pelo algoritmo de aprendizagem de máquina da ML-Agents.
Ferramentas de desenvolvimento	C#, motor gráfico Unity e a biblioteca Unity Machine Learning Agents.
Resultados e conclusões	Os modelos treinados se comportaram da maneira desejada e tornaram o simulador mais robusto. Também define a biblioteca ML-Agents como uma ferramenta completa e eficiente. Porém levantou alguns problemas encontrados durante o desenvolvimento, dentre eles o tamanho do cenário é muito pequeno, impossibilitando a adição de mais de três animais na cena. Além disso o relevo do terreno dificulta a movimentação dos agentes. Outro problema foi a dificuldade da utilização do ML-Agents para o treinamento juntamente com outra biblioteca utilizada originalmente no simulador, o Vuforia. Para resolver isso foi criado um projeto separado para o treinamento e, após aplicar essa solução, Estevão (2020) afirmou que a criação de um novo projeto facilitou o processo de treinamento dos agentes.

Fonte: elaborado pelo autor.

O trabalho de Estevão (2020) também trata de um ecossistema em ambiente Unity. Assim como o trabalho realizado, no simulador de Estevão (2020) os animais são capazes de se movimentar e se alimentar utilizando a biblioteca Unity Machine Learning Agents, porém apenas o trabalho proposto traz a possibilidade de reprodução dos agentes. Outro ponto que difere o trabalho correlato do trabalho proposto é o ambiente. O trabalho realizado utiliza o ambiente marinho, que permite a movimentação do agente em 3 dimensões. Enquanto o trabalho de Estevão (2020) utiliza um ambiente terrestre, tendo a movimentação em 2 dimensões.

Quadro 2 – VISEDU – Aquário virtual: simulador de ecossistema utilizando animação comportamental

Referência	Piske (2015).
Objetivos	Simular um ecossistema de aquário marinho.
Principais funcionalidades	a) contém as espécies plâncton, sardinhas e tubarões; b) os tubarões se alimentam das sardinhas; c) as sardinhas devem fugir dos tubarões e se alimentar do plâncton; d) tubarões e sardinhas reproduzem a cada 20 segundos. e) interface que permite alteração de parâmetros, como velocidade e raio de visão dos peixes.
Ferramentas de desenvolvimento	No desenvolvimento do servidor do simulador foi utilizando Java com a biblioteca Jason para o desenvolvimento dos agentes. Já a parte de visualização do aquário HTML, CSS e Javascript, utilizando a biblioteca gráfica ThreeJS.
Resultados e conclusões	Os objetivos foram alcançados e que a aplicação se mostrou um ótimo ambiente para a inserção de agentes dotados de representação gráfica. Levanta que a biblioteca ThreeJS se mostrou eficiente, porém levantou que há problemas de performance na rotina de verificação de colisões. Segundo Piske (2015) a biblioteca Jason tem alguns problemas em lidar com muitos agentes, podendo perceber atrasos perceptíveis em simulações em tempo real.

Fonte: elaborado pelo autor.

Piske (2015) desenvolveu um simulador de aquário marinho que utiliza de animação comportamental para uso educacional. Os agentes foram desenvolvidos utilizando uma biblioteca diferentes para o treinamento dos agentes. Mesmo tendo uma rotina de reprodução dos peixes, essa reprodução gera novos peixes automaticamente conforme a passagem de tempo, sem o uso de animação comportamental.

Quadro 3 – Um modelo baseado em agentes para o ciclo de vida dos INSETOS: aplicação na interação afídeo-planta-vírus

Referência	Toebe (2014).
Objetivos	Criação de um framework de ciclo de vida de insetos pragas agrícolas de forma que fosse genérico suficiente para poder ser usado em espécies diferentes da proposta pelo artigo.
Principais funcionalidades	a) acesso a dados ambientais de interesse das simulações externos, podendo buscar dados meteorológicos on-line; b) entre os comportamentos do inseto estão alimentação, movimentação, reprodução e mortalidade; c) arquivo para parametrização do ambiente e inseto, conseguindo simular em diversas condições.
Ferramentas de desenvolvimento	Java e XML.
Resultados e conclusões	A utilização de modelagem baseada em agentes foi correta para o projeto. Porém também levanta algumas limitações do projeto, dentre eles o consumo elevado de memória e tempo de processamento elevado, principalmente quando há muitos insetos. Desse fato o autor levanta que uma possível solução seria utilizar processamento paralelo ou investimento em computadores com grande capacidade de processamento. Outra limitação é que não é possível que dois ou mais insetos causem dano a mesma planta simultaneamente. Além disso o modelo não contempla insetos com papéis sociais, que formam colônias e retornam a ela com frequência.

Fonte: elaborado pelo autor.

O projeto de Toebe (2014) consiste no desenvolvimento de um simulador de ciclo de vida de insetos pragas agrícolas. Os agentes são capazes de se alimentar, reproduzirem e morrerem por idade avançada. Diferentemente do trabalho desenvolvido o gerenciamento dos atores não é feito por uma inteligência artificial, sendo totalmente baseado em dados estatísticos. Além disso, o foco do trabalho não é educacional, e sim focado na simulação para a área agrícola. Por isso Toebe (2014) não desenvolveu uma parte gráfica para os insetos, apenas fornecendo dados estatísticos como saída.

3 DESCRIÇÃO DO APLICATIVO

Este capítulo apresenta os detalhes de especificação e implementação da ferramenta desenvolvida. O conteúdo é dividido em duas seções. A primeira seção apresenta a especificação do sistema. A segunda seção trará detalhes da implementação e de como o sistema foi construído, tal como as tecnologias utilizadas.

3.1 ESPECIFICAÇÃO

O projeto busca disponibilizar a implementação de inteligência artificial na tomada de decisões dos peixes do aquário virtual de Losada (2019), a adição de rotinas de reprodução ovípara e variação de luminosidade e temperatura adequada entre as espécies. O processo de disponibilização da inteligência artificial necessita que os peixes passem por um treinamento. O treinamento é realizado através do aprendizado por reforço profundo, onde o agente é colocado em várias situações dentro do aquário e busca alcançar a maior pontuação possível, ganhando pontos quando se alimenta corretamente ou reproduz. Após o treinamento o peixe se comporta de acordo com os movimentos que o trouxeram as melhores pontuações.

O desenvolvimento do software seguiu os principais Requisitos Funcionais (RF) e Requisitos Não Funcionais (RNF) destacados a seguir:

- a) criar peixes através da reprodução dos peixes ovíparos (Requisito Funcional - RF);
- b) processar o crescimento dos peixes após a saída do ovo, desde a larva até a morte natural (RF);
- c) definir uma idade inicial para os peixes do aquário (RF);
- d) reduzir a saúde dos peixes baseado na diversidade do aquário (RF);
- e) desenvolver utilizando o motor de jogos Unity e a linguagem C# (Requisito Não Funcional – RNF);
- f) utilizar o toolkit ML-Agents para o treinamento dos peixes (RNF);
- g) ser compatível com o aquário virtual e com a realidade virtual (RNF).

A Figura 3 exibe o ciclo de vida do peixe com a adição da rotina de reprodução. Cada espécie de peixe tem seu tempo de vida, temperatura ideal e iluminação ideal. Caso a temperatura ou iluminação não estejam de acordo com o ideal para o peixe a saúde do peixe é reduzida, quando essa chega a zero o peixe morre. A saúde dos peixes pode ser aumentada caso com a alimentação através de comidas adicionadas pelo usuário. Além disso os peixes podem se reproduzirem.

Por que está em
maíúsculo?

Esta seção apresenta

subseções

subseção

subseção

Hum, talvez poderia
ganhar pontos quando
fica descansando (se é
que peixe descansa) ...
assim para não ficar
“movimentação gerada
pela aprendizagem de
máquina se torna rep...

Não, ter mais “objetivos
de vida” ...

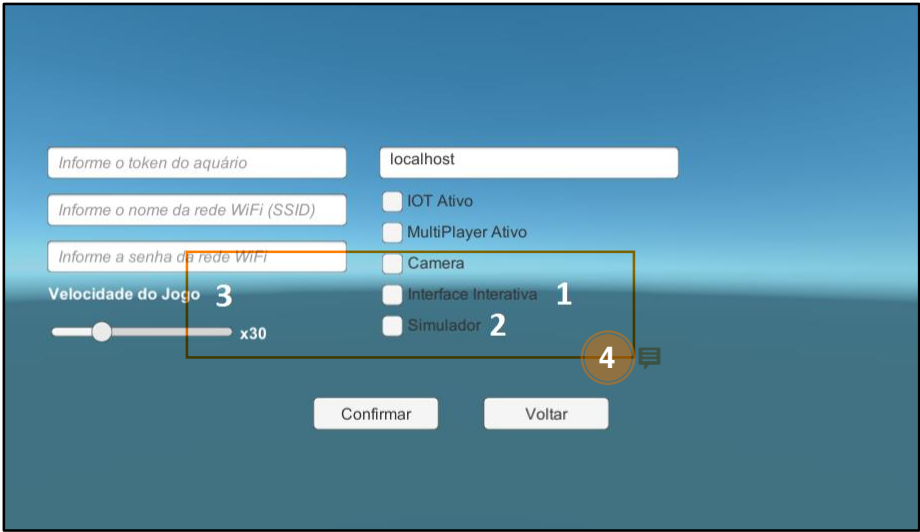
Estes requisitos foram
alcançados?

3.2 IMPLEMENTAÇÃO

Para o desenvolvimento dos novos comportamentos dos peixes foram utilizados o motor gráfico Unity, juntamente com a biblioteca Unity Machine Learning Agents. Para o treinamento dos agentes foi utilizado o Python 3.9 com a API ML Agents.

Durante a adaptação do sistema anterior foi necessário a adição de novas opções a tela de configuração do software (Figura 5). O **item 1** foi adicionado para permitir a utilização do aquário sem a necessidade da interface de usuário tangível criada por Losada (2019). O **item 2**, quando marcado abre a cena responsável pelo treinamento dos peixes. O **item 3** foi alterado para clarificar a seleção de velocidade, exibindo o quão mais rápido o simulador ficará em relação ao tempo real. Também foi adicionada um multiplicador de velocidade, onde uma hora dentro do simulador demora dez segundos.

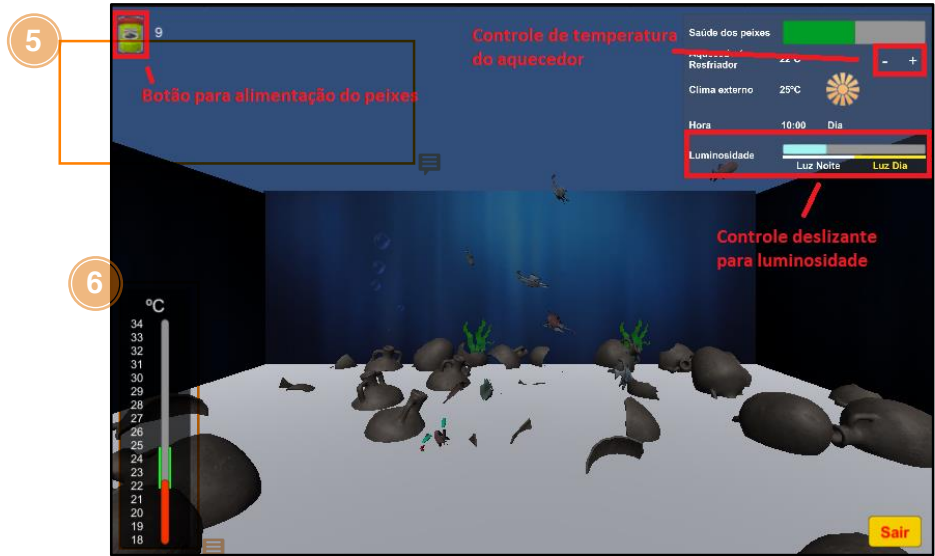
Figura 5 – Tela de configuração



Fonte: elaborado pelo autor.

Quando a opção de interface interativa é marcada na tela de configurações, o ícone que anteriormente servia apenas para representar a quantidade de comida disponível se torna interativo e permite a liberação dos alimentos dentro do aquário (Figura 6). A luminosidade pode ser definida através de um controle deslizante, esse estava presente anteriormente, mas não podia ser alterado. Para o controle do aquecedor do aquário foram adicionados botões para aumentar e diminuir a temperatura.

Figura 6 – Controles de tela ao marcar opção de interface iterativa



Fonte: elaborado pelo autor.

Foi adicionado uma tela para melhorar o acompanhamento individual dos peixes. Essa é aberta ao clicar na saúde dos peixes (Figura 7) e exibe o sexo, a espécie e a saúde de cada peixe. Além disso exibe a saúde média de todos os peixes

Courier new

Courier new

Courier new

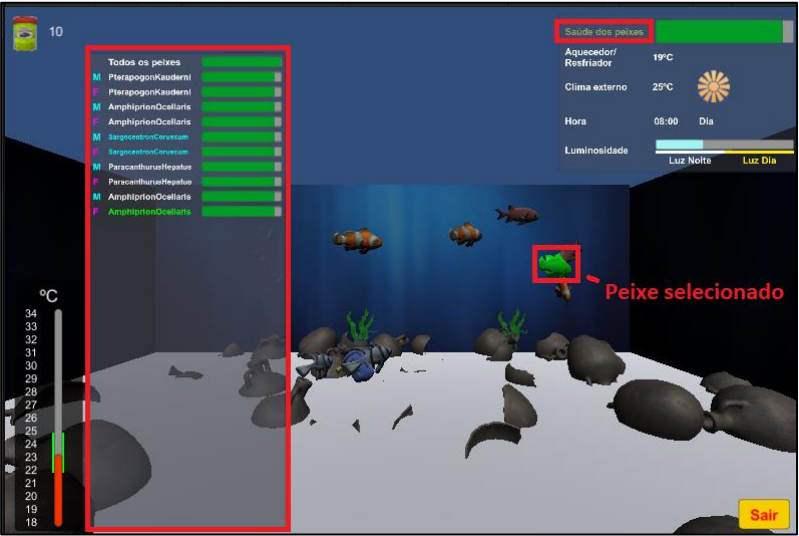
Mudar a cor dos
números ...

Na figura 2 é fácil de ler,
aqui parece estar
borrado.

Aqui também não tem
uma interação.
Qual a diferença da
interação do controle da
temperatura mostrado?

do aquário. Quando a temperatura do aquário está muito baixa, a cor da espécie do peixe fica azul. Quando a temperatura está muito alta a cor da espécie fica vermelho. Nela é possível selecionar um peixe. Quando selecionado, a cor do peixe fica totalmente verde para facilitar o acompanhamento de sua movimentação dentro do aquário.

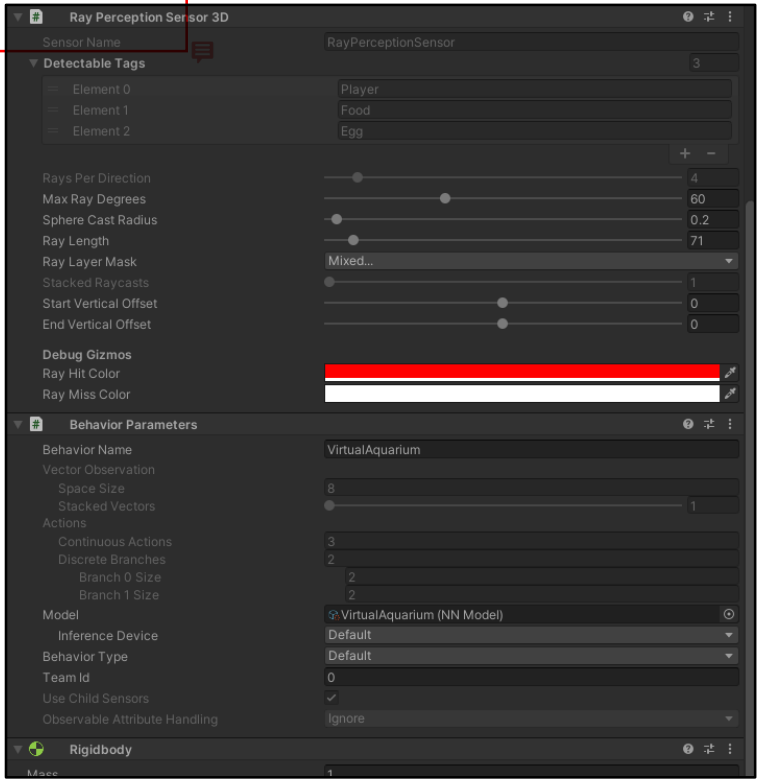
Figura 7 – Tela de acompanhamento individual dos peixes



Fonte: elaborado pelo autor.

Nas propriedades do peixe (Figura 8) foram adicionados os componentes Behavior Parameters, Ray Perception Sensor 3D e Rigidbody. O primeiro é utilizado para definir o número de parâmetros durante a decisão do agente, no projeto ele é utilizado para a movimentação, reprodução e alimentação. Dentro do Behavior Parameters é possível de definir o número de parâmetros a serem observados pelo agente, que serão coletados antes e depois da decisão do agente. O Ray Perception Sensor 3D é responsável pela visão do peixe, nele é possível definir quais tags são relevantes para a detecção do agente e estabelecer o raio e ângulo do Ray casting. O Rigidbody permite o controle de movimentação e rotação do agente.

Figura 8 – Propriedades dos peixes



Fonte: elaborado pelo autor.

1
Remover.

2
Marca na figura os atributos usados. Um retângulo vermelho.

A movimentação dos peixes era feita pela biblioteca `AIFishes` no script `Fish`, a rotina de alimentação foi criada por Losada (2019) e só permitia um peixe se alimentar de cada vez. O script foi alterado para ser responsável pelas rotinas dos agentes. Ambas as rotinas foram reescritas para que a biblioteca `ML-Agents` ficasse responsável por decidir a movimentação e o momento ideal de alimentação dos peixes, com isso múltiplos peixes podem se alimentar simultaneamente. A rotina de movimentação (Quadro 4) passou a utilizar o componente `RigidBody`, dessa forma o peixe passa a respeitar os controles de física da própria Unity.

Quadro 4 – Rotina de movimentação do agente

```
// Rotaciona em direção ao objetivo
Vector3 targetDirection = target - transform.position;
float singleStep = turnSpeed * Time.deltaTime;
Vector3 newDirection = Vector3.RotateTowards(transform.forward, targetDirection, singleStep, 0.0f);
transform.rotation = Quaternion.LookRotation(newDirection);
if (playerAhead)
{
    transform.Rotate(0, singleStep, 0);
}

// Move em direção ao objetivo
direction = Quaternion.Euler(transform.eulerAngles) * Vector3.forward;
rigidbody.velocity = Mathf.Lerp(prevSpeed, fishArea.speed, Mathf.Clamp(timeSinceAnim / 3, 0f, 1f)) * direction;
```

Fonte: elaborado pelo autor.

Além disso foram adicionados os métodos específicos do `ML-Agents` `CollectObservations` e `OnActionReceived` (Quadro 5). O método `CollectObservations` é responsável por informar ao `ML-Agents` valores relevantes que impactarão na agente na tomada de decisão. No caso do peixe ele observa posição atual, a saúde, o estado atual, a distância da comida, o gênero e a velocidade de execução do aquário. O método `OnActionReceived` é responsável por fazer as decisões dos agentes baseado em 2 vetores, o `DiscreteActions` e o `ContinuousActions`. O vetor `DiscreteActions` é responsável por informar números inteiros. No projeto os valores podem vir zerados ou um, sendo que zerado representa não realizar a ação e um representa realizar a ação. A primeira posição do vetor controla a ação de alimentação, enquanto a segunda permite a reprodução do agente. O vetor `ContinuousActions` contém números racionais que variam entre zero e um. No trabalho ele foi utilizado para definir a posição do aquário que o peixe deve nadar.

Quadro 5 – Métodos `CollectObservations` e `OnActionReceived` no script `Fish`

```
8 referências
public override void CollectObservations(VectorSensor sensor)
{
    sensor.AddObservation(transform.forward);
    sensor.AddObservation((int)life);
    sensor.AddObservation((int)State);
    sensor.AddObservation((int)distanceFromFood);
    sensor.AddObservation((int)gender);
    sensor.AddObservation((int)AquariumProperties.CurrentTimeSpeed);
}

15 referências
public override void OnActionReceived(ActionBuffers actions)
{
    totalReward = GetCumulativeReward();

    if (actions.DiscreteActions[0] == 1)
    {
        Feed();
    }

    if (actions.DiscreteActions[1] == 1 && fishReproduction != null && startScale.x == transform.localScale.x)
    {
        if (fishReproduction.Reproduce())
        {
            AddReward(5f);
        }
    }

    if (State == FStates.Stay)
    {
        State = FStates.Patrol;

        float[] targetPosition = actions.ContinuousActions.Array;
        target = new Vector3(targetPosition[0] * fishArea.bounds.size.x / 2 * 0.9f,
            targetPosition[1] * fishArea.bounds.size.y / 2 * 0.9f,
            targetPosition[2] * fishArea.bounds.size.z / 2 * 0.9f) + fishArea.transform.position;

        if (Vector3.Magnitude(target - rigidbody.position) < 0.5)
        {
            AddReward(-0.1f);
        }
    }
}
```

Fonte: elaborado pelo autor.

Para realizar o treinamento é necessário inicializar um servidor Python que contém a parte de aprendizagem profunda. Depois disso, quando for executada uma cena no Unity, ele irá se conectar com o servidor Python. O Unity será responsável por toda parte gráfica e de enviar as observações e recompensas coletadas para o servidor. O servidor será responsável por analisar os dados enviados e responder com as ações a serem tomadas para o Unity. Quando o treinamento é finalizado o Python gera um arquivo com o resultado do modelo treinado, que é usado para definir as ações do agente. Esse modelo pode ser vinculado ao agente no componente `Behavior Parameters`.

O treinamento dos agentes se dá pela execução de vários episódios, cada episódio simulando uma situação diferente do ambiente. Nas propriedades do peixe é possível configurar quantas ações serão executadas até finalizar o episódio. A cada ação executada o agente usa as recompensas ganhas e perdas para tomar melhores decisões nas ações seguintes. Também é possível encerrar o episódio manualmente, no caso do peixe, o episódio é encerrado quando a saúde dele chega a zero. No treinamento do aquário, foram colocados seis peixes no aquário para que eles interagissem e tomassem suas decisões baseados.

A Tabela 1 apresenta os resultados do treinamento, no início do treinamento os peixes ainda não têm experiência, com isso eles não comem e não se movem com eficiência, com isso a pontuação fica extremamente baixa. No episódio 83 eles já conseguem se alimentar e ficam positivos, porém o peixe começa a se alimentar demais, passando o máximo da saúde e perdendo recompensas por causa disso. No último episódio o peixe já se movimenta com eficiência, se alimenta adequadamente e é capaz de reproduzir.

Tabela 1 – Resultados do treinamento

Episódio	Recompensa	Número de vezes que os peixes comeram	Número de vezes que os peixes reproduziram
2	-99,98	0	0
83	2,05	2565	268
2025	28,53	72170	7026

Fonte: elaborado pelo autor.

Os principais métodos durante a reprodução são o `layEgg` e o `fertilize`. O primeiro é chamado pelas fêmeas e tem como objetivo instanciar o ovo na cena e vincular ele a espécie. Com isso, os ovos caem ao fundo do aquário e podem ser fertilizados por peixes machos de mesma espécie através da segunda rotina. Quando as fêmeas ovulam ou os machos fertilizam os ovos, eles recebem recompensas durante o treinamento.

Quadro 6 – Métodos de reprodução da classe `EggFish`

```
1 referência
public static bool layEgg(Fish fish)
{
    if (fish.gender == Gender.female)
    {
        EggFish egg = Instantiate(fish.fishArea.eggFish, fish.transform.position, fish.transform.rotation, fish.fishArea.transform);
        egg.mother = fish;
        egg.prefab = fish.prefab.GetComponent<Fish>();
        egg.fishArea = fish.fishArea;
        return true;
    }
    return false;
}

1 referência
public bool fertilize(Fish fish)
{
    if (state == EggState.Layed && fish.gender == Gender.male && fish.specie == prefab.specie)
    {
        state = EggState.Fertilized;
        father = fish;
        return true;
    }
    return false;
}
```

Fonte: elaborado pelo autor.

O método `Update` (Quadro 7) é chamado a cada frame da execução do simulador e é responsável por controlar os tempos de amadurecimento, nascimento e morte do peixe dentro do ovo. Caso o ovo não seja fecundado em determinado tempo, o peixe morre e o ovo desaparece do aquário. Depois de fertilizado, o ovo passa por um período de amadurecimento até nascer. No nascimento o peixe é criado e o ovo é removido do aquário.

1
Python, onde o Unity

2
Arrumar frase.

3
Duas vezes “com isso” na mesma frase.

Quadro 7 – Método Update da classe EggFish

```
void Update()
{
    if (state == EggState.Fertilized)
    {
        timeSinceFertilized += Time.deltaTime / AquariumProperties.timeSpeedMultiplier;

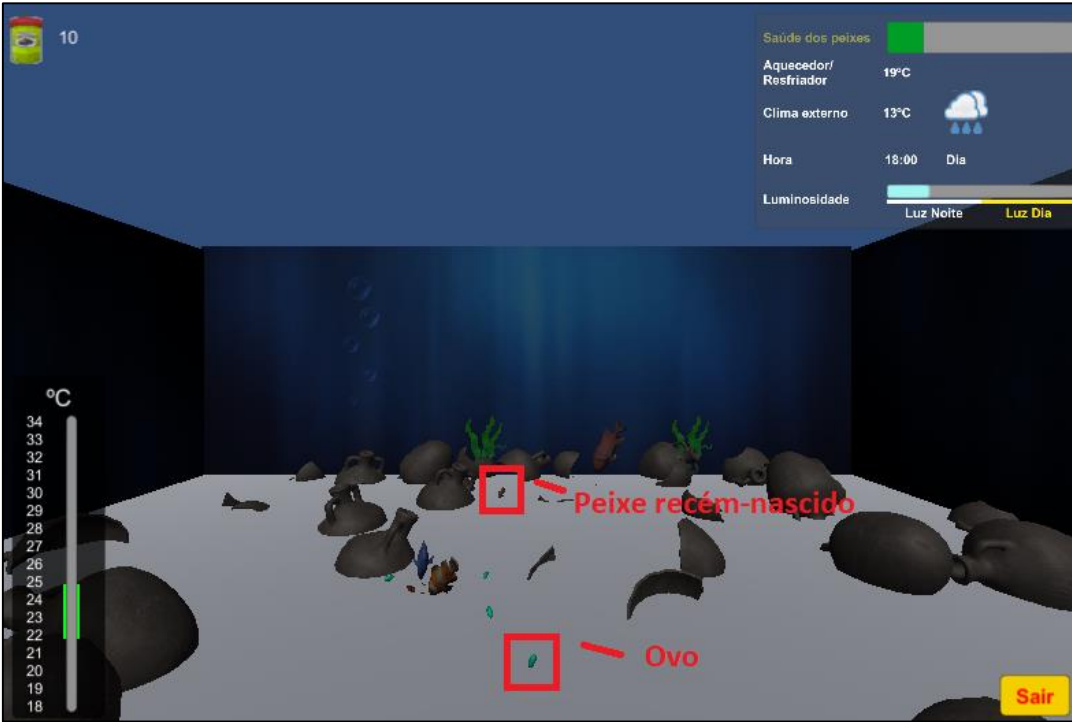
        if (timeSinceFertilized > 100)
        {
            if (!GameObject.FindObjectOfType<GameController>().Simulador)
            {
                GameObject newFishObj = fishArea.SpawnFish(prefab.gameObject, Gender.random);
                Fish newFish = newFishObj.GetComponent<Fish>();
                newFish.Initialize(fishArea, true);
                fishArea.fishes.Add(newFish);
            }

            Destroy(gameObject, 1);
            state = EggState.Born;
        }
    }
    else if (state == EggState.Layed)
    {
        timeSinceLayed += Time.deltaTime / AquariumProperties.timeSpeedMultiplier;
        if (timeSinceLayed > 100)
        {
            Destroy(gameObject, 1);
        }
    }
}
```

Fonte: elaborado pelo autor.

A Figura 9 demonstra a execução do aquário virtual com as rotinas de reprodução. Os ovos ficam localizados no fundo do aquário. O peixe recém-nascido, localizado no centro do aquário, está com seu tamanho reduzido, mas seu comportamento e alimentação segue conforme os outros peixes.

Figura 9 – Peixe recém-nascido e ovo no fundo do aquário



Fonte: elaborado pelo autor.

4 RESULTADOS

Após realizado o treinamento, o modelo de comportamento gerado pelo treinamento foi inserido nos peixes do aquário. Constatou-se que em todas as velocidades do aquário o peixe foi capaz de se alimentar de forma adequada, evitando passar da saúde máxima. Além de conseguir reproduzir adequadamente para geração de novos peixes de mesma espécie. Porém a movimentação do peixe perdeu um pouco da naturalidade por estar utilizando o ML-Agents, os peixes

passaram a se repetir uma sequência de movimentação que definiram como ideal, diferentemente do que acontece em um aquário normal. Foram realizados testes das rotinas já existentes para validar as implementações de Losada (2019) e Silva (2020) e elas continuaram funcionando.

No início da adição da biblioteca ML-Agents ao simulador, encontrou-se dificuldades relacionas as rotinas de movimentação dos peixes, pois elas não respeitavam as colisões geradas pelo motor gráfico Unity. Dessa forma, se fez necessário alterar essas rotinas para que, quando o ML-Agents definisse a localização que o peixe deseja se mover, ele fosse capaz de se mover sem colidir com outros agentes.

Outro problema foi encontrado ao vincular as novas rotinas ao multiplayer. A a biblioteca utilizada por Silva (2020), *Mirror*, permite apenas a adição de um modelo de fabricação como jogador. Porém, cada espécie de peixe está separada em um modelo de fabricação, por isso só é possível definir uma espécie a ser sincronizado como jogador na biblioteca. A parte de reprodução também não está funcionando para o multiplayer, Silva (2020) desenvolveu a rotina de multiplayer de forma que apenas sincronizasse a posição, animação e rotação dos peixes. Com isso, todos os outros elementos do aquário são rodados individualmente em cada aplicativo, incluindo a parte reprodutiva dos agentes.

O trabalho se mostrou relevante em relação aos trabalhos correlatos, pois neles os agentes não são capazes de se reproduzirem com o uso de animação comportamental. Além disso, todas as rotinas dos peixes são gerenciadas pelo ML-Agents em um ambiente de movimentação em três dimensões com agentes operando simultaneamente, trazendo maior complexidade para o modelo.

5 CONCLUSÕES

Pode-se notar que o objetivo de adicionar um ciclo reprodutivo ao aquário virtual foi cumprido, permitindo que os peixes gerem descendentes, aumentando a dinamicidade do aquário. Com o uso da biblioteca ML-Agents foi possível aplicar o conceito de animação comportamental, onde o peixe foi capaz de aprender a se movimentar através do treinamento realizado previamente. A adição das propriedades de temperatura máxima e mínima das espécies permitiu que cada espécie seja diferenciada.

A biblioteca Unity ML Agents, permitiu o desenvolvimento dos agentes de forma simples e eficiente. Porém também é capaz de gerar vícios nos agentes. No aquário, esse vício pode ser notado através da movimentação do peixe, que tende a evitar o máximo possível variações de comportamento, buscando o máximo de eficiência.

Algumas das possíveis extensões para o projeto são: explorar os vários algoritmos de aprendizado do ML Agents (PPO, SAC, MA-POCA e self-play) e fazer uma análise comparativa entre eles; aumentar a interação entre os peixes, talvez com peixes se alimentando de outros peixes; possibilitar a adição e remoção de peixes do aquário; estudar as espécies e trazer mais informações sobre elas, exibindo-as ao selecionar o peixe.

REFERÊNCIAS

BENEDITO, E. **Biologia e ecologia de vertebrados**. Rio de Janeiro: Roca, 2015. E-book.

BONECKER, A. C. T. *et al.* **Catálogo dos estágios iniciais de desenvolvimento dos peixes da bacia de Campos**. Série zoologia: guias e manuais de identificação. Curitiba: Sociedade Brasileira de Zoologia, 2014. 295 p. ISBN 978-85-98203-10-2.

CASTRO, P.; HUBER, M. E. **Biologia marinha**. 8 ed. Porto Alegre: Amgh, 2012. E-book.

ESTEVIÃO, J. M. **Análise do uso de animação comportamental com o motor de jogos Unity**. 2020. 17 f. Trabalho de Conclusão de Curso (Bacharelado em Ciência da Computação) - Centro de Ciências Exatas e Naturais, Universidade Regional de Blumenau, Blumenau.

FELTRIN, G. R. **VISEDU-SIMULA 1.0**: Visualizador de material educacional, módulo de animação comportamental. 2014. 91 f. Trabalho de Conclusão de Curso (Bacharelado em Ciência da Computação) – Centro de Ciências Exatas e Naturais, Universidade Regional de Blumenau, Blumenau. 2014.

JULIANI, A. et al. **Unity: A General Platform for Intelligent Agents**. San Francisco: Unity Technologies, 2018. 28 p. Disponível em: <https://arxiv.org/pdf/1809.02627.pdf>. Acesso em: 2 junho 2021.

LOSADA, F. O. **Aquário Virtual: Simulador De Ecossistema**. 2019. 19 f. Trabalho de Conclusão de Curso (Bacharelado em Ciência da Computação) - Centro de Ciências Exatas e Naturais, Universidade Regional de Blumenau, Blumenau. 2019.

MACHADO, A. S. Uso de Softwares Educacionais, Objetos de Aprendizagem e Simulações no Ensino de Química. São Paulo: **Química Nova na Escola**, v. 38, n. 2, p. 104-111, mai. 2016.

Extensão

Colocar como extensão.

extensões diretamente relacionadas com os objetivos deste projeto são:

Já, extensões relacionadas com as versões anteriormente desenvolvidas seriam: mover peixe melhor .. levar o fez para o Multiplayer ..

PISKE, K. E. **VISEDU – aquário virtual**: simulador de ecossistema utilizando animação comportamental. 2015. Trabalho de Conclusão de Curso (Bacharelado em Ciência da Computação) - Centro de Ciências Exatas e Naturais, Universidade Regional de Blumenau, Blumenau. 2015.

RUSSEL, S.; NORVIG, P. **Inteligência artificial**. Rio de Janeiro: GEN LTC, 2013. 1 recurso online.

SILVA, M. W. da. **Aquário virtual: multiplayer e realidade virtual**. 2020. 14 f. Trabalho de Conclusão de Curso (Bacharelado em Ciência da Computação) - Centro de Ciências Exatas e Naturais, Universidade Regional de Blumenau, Blumenau. 2020.

STEIN, R. T. **Ecologia geral**. Porto Alegre: Grupo A, 20/2018. E-book.

TOEBE, J. **Um Modelo Baseado em Agentes para o Ciclo de Vida de Afídeos: aplicação na interação afídeo-planta-vírus**. 2014. 167 f. Tese (Doutorado em Agronomia) - Universidade de Passo Fundo, Passo Fundo, RS, Brasil. 2014.

YU, Q. **A Decision Network Framework for the Behavioral Animation of Virtual Humans**. 2007. 10 f. Tese (Doutorado em Filosofia) - University of Toronto, Toronto. 2007.

APÊNDICE A – REUNIÃO DE DEMONSTRAÇÃO DO AQUÁRIO

Fazer.