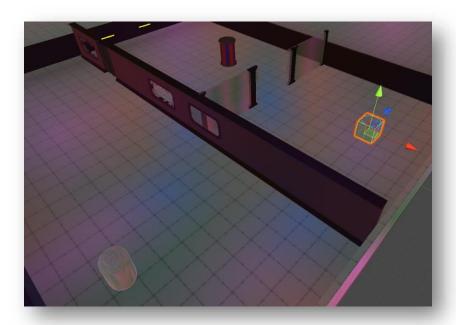
# DESARROLLO DE VIDEOJUEGOS Y REALIDAD VIRTUAL CON UNITY 3D

Tema 5: Inteligencia artificial

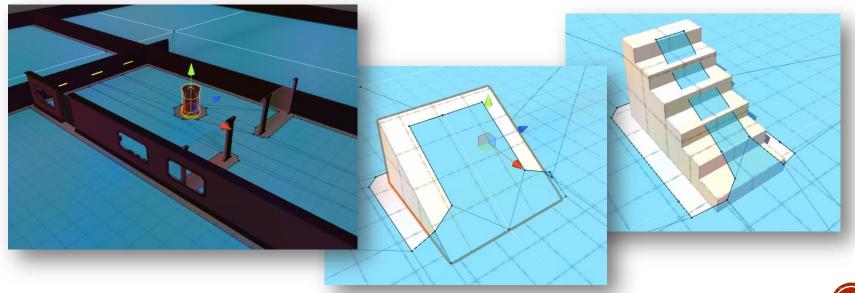




- Sistemas de navegación mediante NavMesh
  - El "NavMesh" es una malla que determina qué zonas son navegables y a qué coste.
  - Utilizadas con los agentes permite dotar de inteligencia a los elementos del juego en lo referente a cómo se mueven por el escenario.



- Sistemas de navegación mediante NavMesh
  - Se accede a la ventana desde Window-Navigation
  - Marcar como "Static-Navigation static" los objetos que obstáculos.
  - En la pestaña "Bake" de la ventana "Navigation" pulsar "Bake".
    - En azul aparecerán las zonas navegables.





Occlusion Culling Frame Debugge

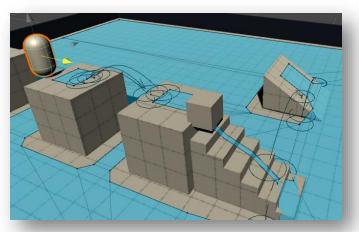
Ctrl+Shift+C

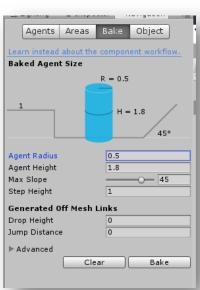
Navigation Physics Debugger

- Sistemas de navegación mediante NavMesh
  - Configuración del NavMesh
    - Agent Radius. Determina el radio del agente (a más radio, más distancia hasta los obstáculos que están a su nivel).

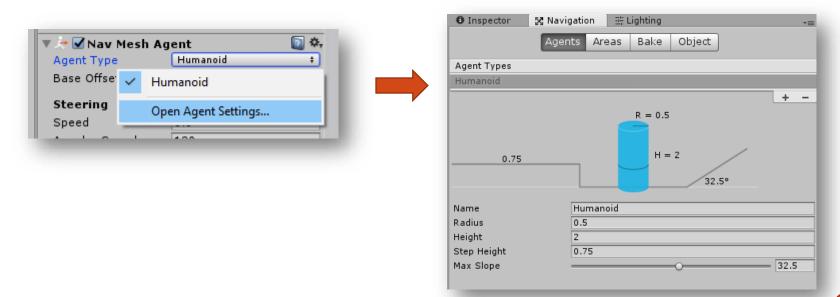
 Agent Height. Determina la altura del agente (a más altura, más distancia hasta el techo).

- Max Slope. Pendiente máxima.
- Step Height. Altura de escalón.
- Drop Height. Altura de salto.
- Jump Distance. Distancia de salto.

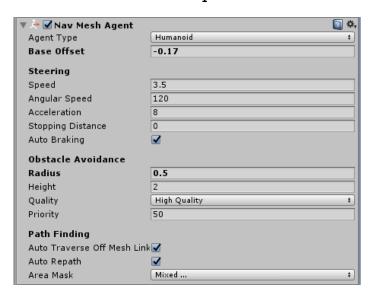




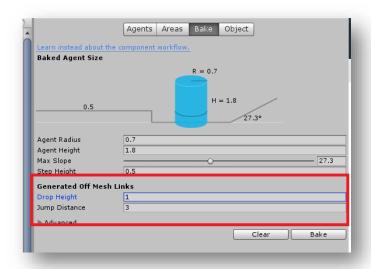
- Agentes de Navegación y PathFinding (Búsqueda de Caminos)
  - Nav Mesh Agent.
    - Agente de navegación. Se asigna al componente que va a moverse por el escenario.
    - Se selecciona y configura el tipo de agente desde la ventana Navigation
      Agent a la que se puede acceder pulsando sobre la opción "Open
      Agent Settings" de la propiedad "Agent Type".

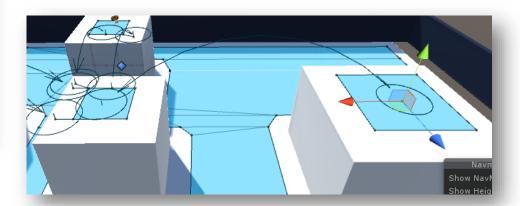


- Agentes de Navegación y PathFinding (Búsqueda de Caminos)
  - Nav Mesh Agent. Configuración.
    - Offset: Desfase entre collider respecto del pivote.
    - Steering: información sobre el movimiento.
    - Obstacle Avoidance: información sobre cómo evitar los obstáculos
    - Path Finding:
      - Auto Traverse Off Mesh Link: salto automático.
      - Auto Repath: intenta encontrar un nuevo camino cuando alcance el camino parcial.
      - Area Mask: qué áreas considera en la búsqueda del camino.



- Agentes de Navegación y PathFinding (Búsqueda de Caminos)
  - Off Mesh Link.
    - Automáticos, en función de las reglas.
    - Manuales. Como componente. Permite unir dos áreas desconectadas.

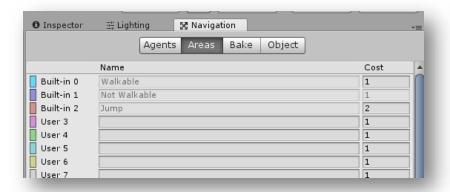


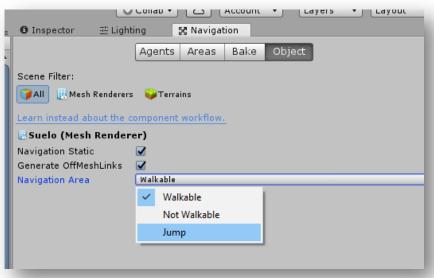


- Agentes de Navegación y PathFinding (Búsqueda de Caminos)
  - Areas.
    - Se definen en la ventana "Navigation"
    - Se asigna un coste a cada área.

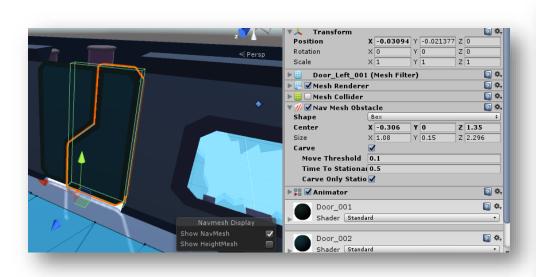
 Desde la pestaña "Object" se asigna un área a cada objeto para que el gameobject que tiene el NavMeshAgent decida el camino

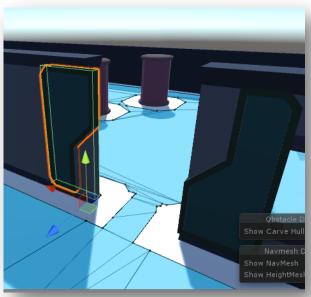
más eficiente.





- Agentes de Navegación y PathFinding (Búsqueda de Caminos)
  - Obstáculos dinámicos.
    - Permite establecer zonas abiertas o cerradas en tiempo de ejecución.
    - El componente Nav Mesh Obstacle.





- Agentes de Navegación y PathFinding (Búsqueda de Caminos)
  - Obstáculos dinámicos.
    - Componente Nav Mesh Obstacle. Configuración:
      - Shape: forma geométrica del obstáculo.
      - Center y size: posición y tamaño del obstáculo.
      - Carve: si está marcado "rompe" el NavMesh.
        - Move Thresold: umbral de distancia para actualizar el hueco.
        - Time To Stationary: el tiempo que espera hasta considerar que el objeto es estacionario.
        - Carve Only Stationary: el hueco se hace solamente si está estacionario.

- Programación de comportamientos de inteligencia artificial
  - Scripts:
    - using UnityEngine.AI;
    - NavMeshAgent agent; ->Obtener la referencia en el Start
    - agent.destination = destination.position -> Asigna un destino
    - agent.pathPending -> Indica si se está calculando la ruta
    - agent.remainingDistance -> Distancia hasta el target (final o parcial)
    - agent.stoppingDistance -> Distancia de detección