

# リアルタイムグリッド環境における マルチエージェントの単一移動対象捕獲の探索法

Real-time grid-based Multi-Agent pursuit a moving target method

唐霄 博士前期課程1年 201620848 (指導教員:延原 肇,中内 靖,星野 准一)

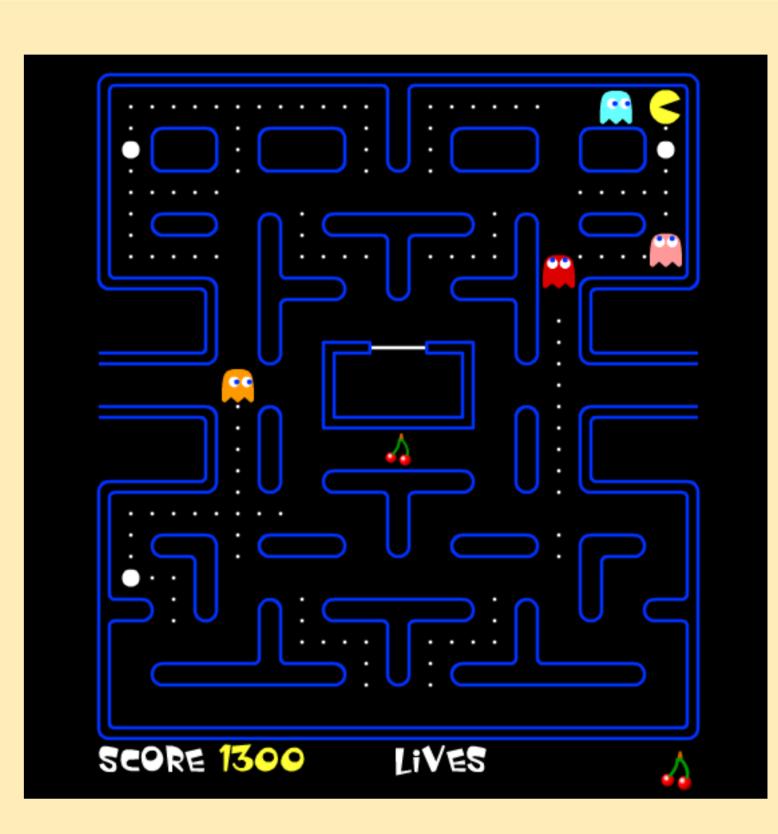
### Abstract

マルチエージェントにおけるMoving Target Search問題(複数の追っ手による単一ターゲット捕獲)に対するCover-heuristic 法の、1) 計算量が多い点、2) Tie-Breaking問題発生の点を解決する提案手法を挙げ、その有効性をリアルタイム環境におい て示す。

## 研究背景







狼と獲物

Warcraft 3

Pacman

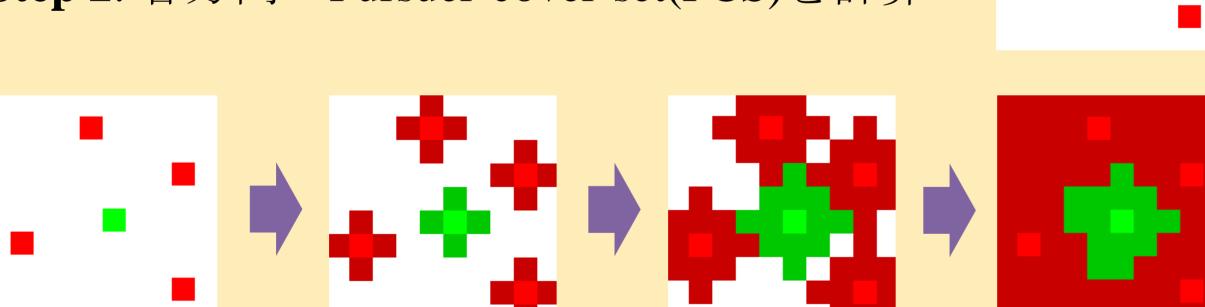
研究目的: マルチエージェントが協調して、単一移動対象に対する高速で有効な探索方法

### 提案手法

● 従来手法- Cover-heuristic 法(CH法)

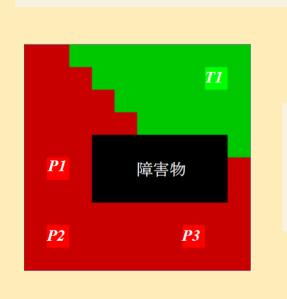
Step 1. あるPursuerに四つ方向移動可能

Step 2. 各方向のPursuer-cover-set(PCS)を計算



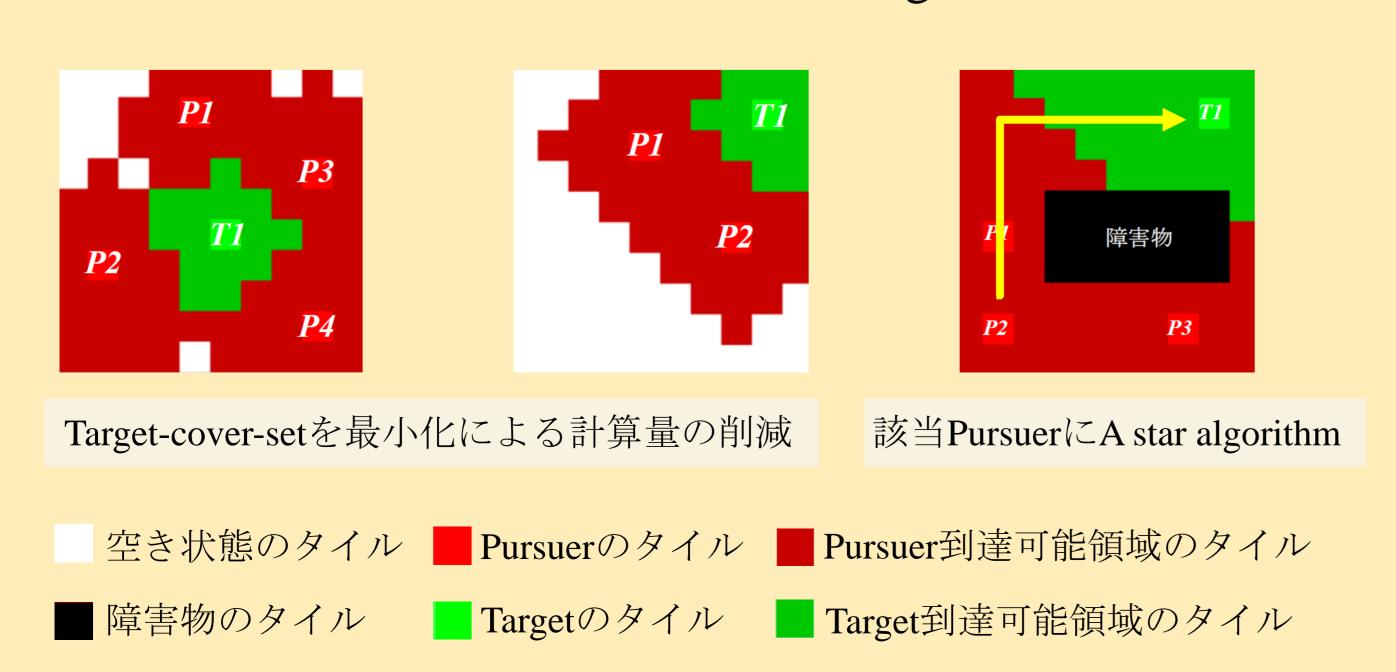
Step 3. 最大のPCSを持つ方向に移動

時間計算量 O(N)Nは地図上の移動可能タイル数



P2に対する四つ方向 のPCS が等しい

- ①計算量が多い
- **②** Tie-Breaking
- 高速 Cover-heuristic 法 & Tie-Breaking 解決



# 評価実験

- CHと提案手法の比較実験・提案手法とA starの比較
- 実験環境: Ubuntu 16.04 Inter Core i7-4790 Python 2.7

CH法と提案手法の比較実験

#### 高速化の割合 (%) CH法(s) 提案手法(s) Vacancy map 0.000513 0.000471 8.054% (10x10)Homemade map 0.000331 2.264% 0.000324 (12x10)



### 今後の課題

- ●より高速の手法
- 100x100以上のベンチマーク地図
- Targetの逃げ方の検討
- 抽象化 (Abstraction)と詳細化 (Refinement)