



Fachbereich Technik und Informatik
Herbstsemester 2012

Bachelor Thesis - AI Bot für Computerspiele

Ants AI Challenge

Studierende: Lukas Kuster
Stefan Käser

Betreuung: Dr. Jürgen Eckerle

Experte: Dr. Federico Flückiger

Datum: 29. Dezember 2012
Version: V01.00



Management Summary

Ants AI Challenge ist ein Programmierwettbewerb, bei welchem ein Bot programmiert wird, der ein Ameisenvolk steuert. Das Ameisenvolk soll auf einer Karte Futter suchen sowie gegnerische Völker angreifen und vernichten. Dabei müssen Problem wie die Pfadsuche, das Verteilen von Aufgaben sowie das Schwarmverhalten gelöst werden. Als Einstieg in die AI-Programmierung haben wir vor der Bachelorarbeit, ein Bot geschrieben der bereits die Basisfunktionen beherrscht. Dieser wurde nun während der Bachelorarbeit mit strategischen und taktischen Modulen erweitert. Dazu gehören unter anderem die Verwendung einer Influence Map, Ressourcenverteilung, die Parametrisierbarkeit des Bots. Im Weiteren wurden die Fähigkeiten des Bots verfeinert. Es wurde ein Suchframework erstellt, dass für ähnliche Computerspiele wiederverwendet werden kann. Dieses bietet die Pfadsuchalgorithmen A* und HPA* sowie eine Breitensuche an.

Datum	29. Dezember 2012
Name Vorname	Lukas Kuster
Unterschrift
Name Vorname	Stefan Käser
Unterschrift





Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung	1
1.1	Ziele	1
1.1.1	Funktionale Anforderungen	1
1.1.1.1	Musskriterien	1
1.1.1.2	Kannkriterien	2
1.1.2	Nicht funktionale Anforderungen	2
1.1.2.1	Musskriterien	2
1.1.2.2	Kannkriterien	2
1.2	Herausforderungen	3
1.2.1	Module testen	3
1.2.2	TODO	3
1.2.3	Vergleich mit Bots aus dem Wettbewerb	3
1.3	Spielbeschrieb	3
1.3.1	Der Wettbewerb	3
1.3.2	Spielregeln	3
1.3.3	Schnittstelle	4
1.4	Projektverlauf	4
1.5	Projektorganisation	4
1.5.1	Beteiligte Personen	4
1.5.2	Projektmeetings	4
1.5.3	Dokumentation	5
1.5.4	Abgabe	5
1.6	Abgrenzungen	6
2	Architektur	7
2.1	Modulabhängigkeiten	7
2.2	Sequenzdiagramme	7
3	Module	9
3.1	API	9
3.2	Bot	9
3.2.1	Ablauf eines Zugs	10
3.3	Suchalgorithmen	11
3.3.1	Pfadsuche	11
3.3.1.1	Simple Algorithmus	11
3.3.1.2	A* Algorithmus	11
3.3.1.3	HPA* Algorithmus	11
3.3.1.4	Breitensuche	13
3.4	Strategie	14
3.5	Ants	14
3.6	Tasks	14
3.6.0.5	MissionTask	15
3.6.0.6	GatherFoodTask	15
3.6.0.7	AttackHillsTask	15
3.6.0.8	CombatTask	15
3.6.0.9	DefendAreaTask	15
3.6.0.10	ExploreTask	15
3.6.0.11	FollowTask	15
3.6.0.12	ClearHillTask	16



3.6.0.13 ClusteringTask	16
3.7 Missionen	16
3.7.1 Profile	17
3.8 Logging	17
3.9 Logkategorien und Loglevel	17
3.10 JavaScript Addon für HMTL-Gameviewer	17
3.11 Testreader	17
4 TestCenter	19
4.1 Unit- und Funktionstests	19
4.2 Verschiedene Bots	19
4.3 Testreport Profile	19
5 Spielanleitung	21



Abbildungsverzeichnis

1.1	Projektablauf	5
3.1	Ablauf des ersten Zugs des Spiels	9
3.2	Ablauf der weiteren Züge des Spiels	10
3.3	Simple-Path Algorithmus	11
3.4	A* Pfadsuche	12
3.5	Clustereinteilung auf der Landkarte.	12
3.6	Cluster mit berechneten Kanten	12
3.7	Cluster mit Innenkanten	13
3.8	Errechneter Weg mittels HPA*	13
3.9	Tasks	14
3.10	Missionen	16
3.11	Live-Info Popupfenster	18
3.12	Erweiterung des Live-Info Popupfenster	18





1 Einleitung

Im Rahmen des Moduls "Projekt 2" (7302) haben wir uns mit der Implementierung eines Bots für den Online-Wettbewerb AI-Challenge (Ants) beschäftigt. Die AI-Challenge ist ein Wettbewerb, der im Herbst 2011 zum 3. Mal stattfand und jedes Jahr mit einem anderen Spiel durchgeführt wird. Ziel ist es jeweils, einen Bot zu programmieren, der durch geschickten Einsatz von KI-Technologien das Spiel möglichst erfolgreich bestreiten kann. In dieser Durchführung ging es darum, ein Ameisenvolk durch Sammeln von Ressourcen und Erobern von gegnerischen Hügeln zum Sieg über die gegnerischen Ameisen zu führen.




Wir hatten uns zum Ziel gesetzt, einen Bot zu implementieren, der möglichst alle Bereiche des Spiels beherrscht, also Nahrung sammeln, die Gegend entdecken, Hügel erobern und gegen feindliche Ameisen kämpfen. Im Gegenzug legten wir kein besonderes Gewicht darauf, dass der Bot eines dieser Verhalten besonders gut beherrschen muss. Das primäre Ziel war es, Erfahrungen zu sammeln im Hinblick auf die Bachelor-Arbeit.

Den grössten Aufwand bei der Implementierung steckten wir in die Pfadsuche, da diese eine Voraussetzung für nahezu alle Teil-Aufgaben des Bots ist. Nachdem wir mit dem bekannten A*-Algorithmus zwar kleine Erfolge erzielten, aber auch schnell Performance-Probleme bekamen, entschlossen wir uns, auf Basis eines Clustering des Spielfeldes den HPA*-Algorithmus umzusetzen. Den Algorithmus konnten wir erfolgreich implementieren, aber leider fehlte uns gegen Ende des Projekts dann die Zeit, ihn noch zu optimieren. Die Performance ist aktuell vergleichbar mit der A*-Pfadsuche.

Ein weiterer Punkt, auf den wir viel Wert legten, war die Programmstruktur. Unser Bot ist Objektorientiert aufgebaut; die zentrale Einheit sind die verschiedenen Tasks, die jeweils für eine Aufgabe der Ameisen zuständig sind.

1.1 Ziele


Nachfolgend sind die Ziele aufgelistet welche wir uns vor der Arbeit gestellt und im Pflichtenheft niedergeschrieben haben. Die farbigen Pfeile zeigt den Erfüllungsgrad an. Ist ein Ziel nicht vollständig erreicht wird in *kursiver* Schrift ein Grund angegeben.

-  Vollständig Erfüllt
-  Teilweise Erfüllt
-  Nicht Erfüllt

Der im Rahmen von Projekt 2 entwickelte Bot soll um Logik für taktische und strategische Entscheidungen und koordinierte Bewegung erweitert werden.

1.1.1 Funktionale Anforderungen

1.1.1.1 Musskriterien

-  Der Bot unterscheidet zwischen diversen Aufgaben:
 - Nahrungsbeschaffung
 - Angriff
 - Verteidigung
 - Erkundung



Der Bot identifiziert zur Erfüllung dieser Aufgaben konkrete Ziele, wie z.B.:

- 🟢 Gegnerische Hügel angreifen, was bei Erfolg den Score erhöht und das eigentliche Ziel des Spiels ist.
- 🟢 Isolierte gegnerische Ameisen angreifen.
Grund: Keine Zeit für blabal...
- ➡️ Schwachstellen in der gegnerischen Verteidigung ausnutzen.
- 🚧 Engpässe im Terrain sichern bzw. versperren.
- Konfliktzonen, d.h. viele Ameisen auf einem engen Raum, erkennen und entsprechend reagieren.

Die Auswahl von Taktik und Strategie basiert auf der Bewertung der Situation auf dem Spielfeld, z.B. anhand folgender Kriterien:

- Dominante/unterlegene Position
- Sicherheit verschiedener Gebiete des Spielfelds (eigener/gegnerischer Einfluss)
- Konfliktpotenzial in verschiedenen Gebieten des Spielfelds

Anhand der Situationsbeurteilung werden die unterschiedlichen Aufgaben entsprechend gewichtet. Stark gewichtete Aufgaben erhalten mehr Ressourcen (Ameisen) zur Durchführung.

Die Situationsbeurteilung fließt auch in die taktische Logik ein, wie folgende Beispiele illustrieren:

- Bei der Pfadsuche wird die Sicherheit der zu durchquerenden Gebiete berücksichtigt
- In Kampfsituationen kann der Bot die Ameisen in Formationen gliedern, die geeignet sind, eine lokale Überzahl eigener gegenüber gegnerischen Ameisen zu erzeugen
- Beim Aufeinandertreffen mit gegnerischen Ameisen wird entschieden, ob angegriffen, die Stellung gehalten oder geflüchtet wird.

1.1.1.2 Kannkriterien

Das Verhalten des Bots ist konfigurierbar, so dass zum Beispiel ein "agressiver" Bot gegen einen defensiven Bot antreten kann.

1.1.2 Nicht funktionale Anforderungen

1.1.2.1 Musskriterien

Modularer Aufbau für eine gute Testbarkeit der Komponenten.

Wichtige Funktionen wie die Pfadsuche und die Berechnung von Influence Maps sollen in separaten Modulen implementiert werden, damit sie auch von anderen Projekten verwendet werden könnten.

Die Codedokumentation ist vollständig und dient der Verständlichkeit.

1.1.2.2 Kannkriterien

Für die wiederverwendbaren Module wird jeweils ein kleines Tutorial geschrieben, wie die Module verwendbar sind.



1.2 Herausforderungen

1.2.1 Module testen

Ein neuer Algorithmus oder eine neue Idee ist schnell mal in den Bot integriert, doch bringen die geschriebenen Zeilen den gewünschten Erfolg? Was wenn der neue Codeabschnitt äusserst selten durchlaufen wird und dann noch fehlschlägt? Wie wissen wir welche Ameise genau diesen nächsten Schritt macht?

Um diese Probleme zu bewältigen haben wir ein ausgeklügeltes Logging auf die Beine gestellt, in welchem wir schnell an die gewünschten Informationen gelangen. (siehe 3.8) Zudem können wir dank der Erweiterung des HTML-Viewer sofort sehen, welches die akute Aufgabe jeder einzelnen Ameise ist. (siehe 3.10) Weitergeholfen haben uns auch etliche Unit- und Funktionstests, mit welchen wir neu geschriebenen Code testen und auf dessen Richtigkeit prüfen konnten. (siehe 4.1)

1.2.2 TODO

lorem ipsum mehr herausforderungen ??

1.2.3 Vergleich mit Bots aus dem Wettbewerb

Nach Ablauf des Wettbewerbs im Januar 2012, haben einige der Teilnehmer ihren Bot zugänglich gemacht. Dadurch war es uns möglich unseren Bot gegen Bots antreten zu lassen die tatsächlich am Wettbewerb teilgenommen haben. So konnten wir auch eine wage Einschätzung machen wie stark unser Bot ist. Mehr dazu unter siehe 4.3.

1.3 Spielbescrieb

1.3.1 Der Wettbewerb

Die AI Challenge¹ ist ein internationaler Wettbewerb des University of Waterloo Computer Science Club der im Zeitraum Herbst 2011 bis Januar 2012 zum 3. Mal stattgefunden hat. Das Spiel ist ein zugbasiertes Multiplayerspiel in welchem sich Ameisenvölker gegenseitig bekämpfen. Ziel einer AI-Challenge ist es, einen Bot zu schreiben, der die gegebenen Aufgaben mit möglichst intelligenten Algorithmen löst. Die zu lösenden Aufgaben der Ants AI Challenge sind die Futtersuche, das Explorieren der Karten, das Angreifen von gegnerischen Völkern und deren Ameisenhaufen sowie dem Schützen des eigenen Ameisenhaufen.

1.3.2 Spielregeln

Nachfolgend sind die wichtigsten Regeln, die während dem Spiel berücksichtigt werden müssen, aufgelistet.

- Pro Zug können alle Ameisen um ein Feld (vertikal oder horizontal) verschoben werden.
- Pro Zug steht insgesamt eine Rechenzeit von einer Sekunde zur Verfügung. Es dürfen keine Threads erstellt werden.
- Bewegt sich eine Ameise in die 4er Nachbarschaft eines Futterpixel, wird dieses eingesammelt. Beim nächsten Zug entsteht bei dem Ameisenhügel eine neue Ameise.
- Die Landkarte besteht aus passierbaren Landpixel sowie unpassierbaren Wasserstellen.
- Ein Gegner wird geschlagen, wenn im Kampfradius der eigenen Ameise mehr eigene Ameisen stehen als gegnerische Ameisen im Kampfradius der Ameise die angegriffen wird.

¹<http://www.aichallenge.org>



- Ein Gegner ist ausgeschieden wenn alle seine eigenen Ameisenhügel vom Gegner vernichtet wurden. Pro verlorenem Hügel gib es einen Punkteabzug. Pro feindlichen Hügel, der zerstört wird gibt es zwei Bonuspunkte.
- Steht nach einer definierbaren Zeit (Anzahl Züge) kein Sieger fest, wird der Sieger anhand der Punkte ermittelt.

Die ausführlichen Regeln können auf der Webseite nachgelesen werden: <http://aichallenge.org/specification.php>

1.3.3 Schnittstelle

Die Spielschnittstelle ist simpel gehalten. Nach jeder Spielrunde erhält der Bot das neue Spielfeld mittels String-InputStream, die Spielzüge gibt der Bot dem Spielcontroller mittels String-OutputStream bekannt. Unser MyBot leitet von der Basis-Klasse Bot² ab. Ein Spielzug wird im folgendem Format in den Output-Stream gelegt:

o <Zeile> <Spalte> <Richtung>

Beispiel:

o 4 7 W

Die Ameise wird von der Position Zeile 4 und Spalte 7 nach Westen bewegt.
Der Spielcontroller ist in Python realisiert, der Bot kann aber in allen gängigen Programmiersprachen wie Java, Python, C#, C++ etc. geschrieben werden.

1.4 Projektverlauf

Die Projektarbeit richtete sich nach folgendem Zeitplan:

1.5 Projektorganisation

1.5.1 Beteiligte Personen

Studierende:

Lukas Kuster *kustl1@bfh.ch*

Stefan Käser *kases1@bfh.ch*

Betreuung:

Dr. Jürgen Eckerle *juergen.eckerle@bfh.ch*

Experte:

Dr. Federico Flückiger *federico.flueckiger@bluewin.ch*

1.5.2 Projektmeetings

- Es fand jeweils ein Treffen mit dem Betreuer alle 1-2 Wochen statt.
- Ein Treffen mit dem Experten fand am Anfang der Arbeit statt. Ein zweites Meeting wurde von beiden Seiten als nicht nötig gehalten.

²Die Klasse ist im Code unter `ants.bot.Bot.Java` auffindbar

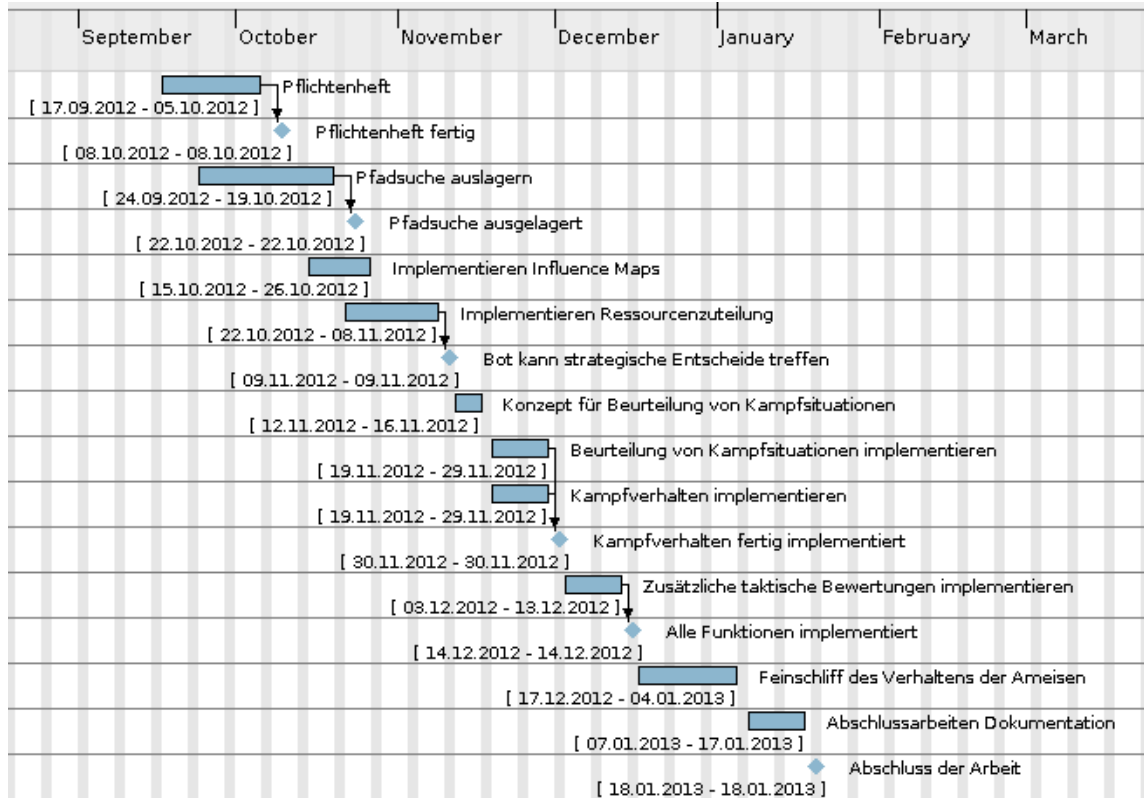


Abbildung 1.1: Projektablauf

1.5.3 Dokumentation

Die Dokumentation soll sich am Aufbau und Inhalt des Berichts aus dem Projekt 2 anlehnen.

- Das Dokument beschränkt sich auf das Wesentliche.
- Verwendete AI-Techniken werden erläutert
- Entscheidungen und deren Grundlagen sind dokumentiert.
- Testberichte dokumentieren die durchgeführten Modultests.
- Klassendiagramme sollen einen oberflächlichen Detaillierungsgrad haben, so dass das Wichtigste auf den ersten Blick sichtbar ist.
- Anleitung zum Ausführen eines Spiels

1.5.4 Abgabe

Folgende Lieferobjekte werden am Ende der Arbeit abgegeben.

- Dokumentation
- Sourcecode



1.6 Abgrenzungen

Im Rahmen des Moduls "Projekt 2" (7302) haben wir uns mit der Implementierung eines Bots für den Online-Wettbewerb AI-Challenge (Ants) beschäftigt. Die AI-Challenge ist ein Wettbewerb, der im Herbst 2011 zum 3. Mal stattfand und jedes Jahr mit einem anderen Spiel durchgeführt wird. Ziel ist es jeweils, einen Bot zu programmieren, der durch geschickten Einsatz von KI-Technologien das Spiel möglichst erfolgreich bestreiten kann. In dieser Durchführung ging es darum, ein Ameisenvolk durch Sammeln von Ressourcen und Erobern von gegnerischen Hügeln zum Sieg über die gegnerischen Ameisen zu führen.

Wir hatten uns zum Ziel gesetzt, einen Bot zu implementieren, der möglichst alle Bereiche des Spiels beherrscht, also Nahrung sammeln, die Gegend entdecken, Hügel erobern und gegen feindliche Ameisen kämpfen. Im Gegenzug legten wir kein besonderes Gewicht darauf, dass der Bot eines dieser Verhalten besonders gut beherrschen muss. Das primäre Ziel war es, Erfahrungen zu sammeln im Hinblick auf die Bachelor-Arbeit.

Den grössten Aufwand bei der Implementierung steckten wir in die Pfadsuche, da diese eine Voraussetzung für nahezu alle Teil-Aufgaben des Bots ist. Nachdem wir mit dem bekannten A*-Algorithmus zwar kleine Erfolge erzielten, aber auch schnell Performance-Probleme bekamen, entschlossen wir uns, auf Basis eines Clustering des Spielfeldes den HPA*-Algorithmus umzusetzen. Den Algorithmus konnten wir erfolgreich implementieren, aber leider fehlte uns gegen Ende des Projekts dann die Zeit, ihn noch zu optimieren. Die Performance ist aktuell vergleichbar mit der A*-Pfadsuche.

Ein weiterer Punkt, auf den wir viel Wert legten, war die Programmstruktur. Unser Bot ist Objektorientiert aufgebaut; die zentrale Einheit sind die verschiedenen Tasks, die jeweils für eine Aufgabe der Ameisen zuständig sind.



2 Architektur

2.1 Modulabhängigkeiten

2.2 Sequenzdiagramme





3 Module

3.1 API

3.2 Bot

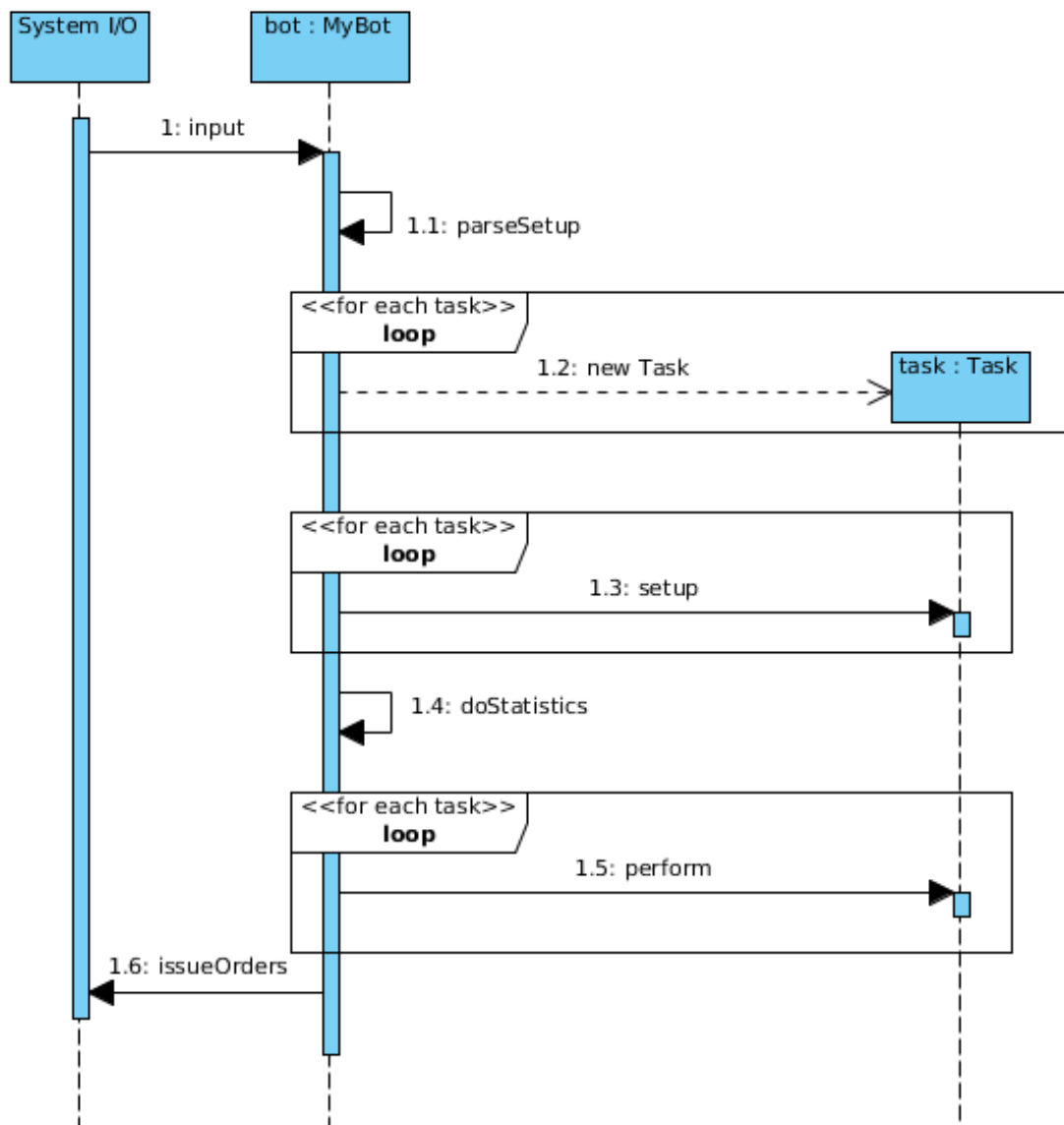


Abbildung 3.1: Ablauf des ersten Zugs des Spiels

Als Basis für unsere Bot Implementation haben wir den Beispiel-Bot verwendet, der im Java-Starter-Package enthalten ist, das von der AI-Challenge-Website heruntergeladen werden kann. Dieser erbt von den Klassen `AbstractSystemInputReader` und `AbstractSystemInputParser`, die die Interaktion mit der Spiele-Engine über die System-

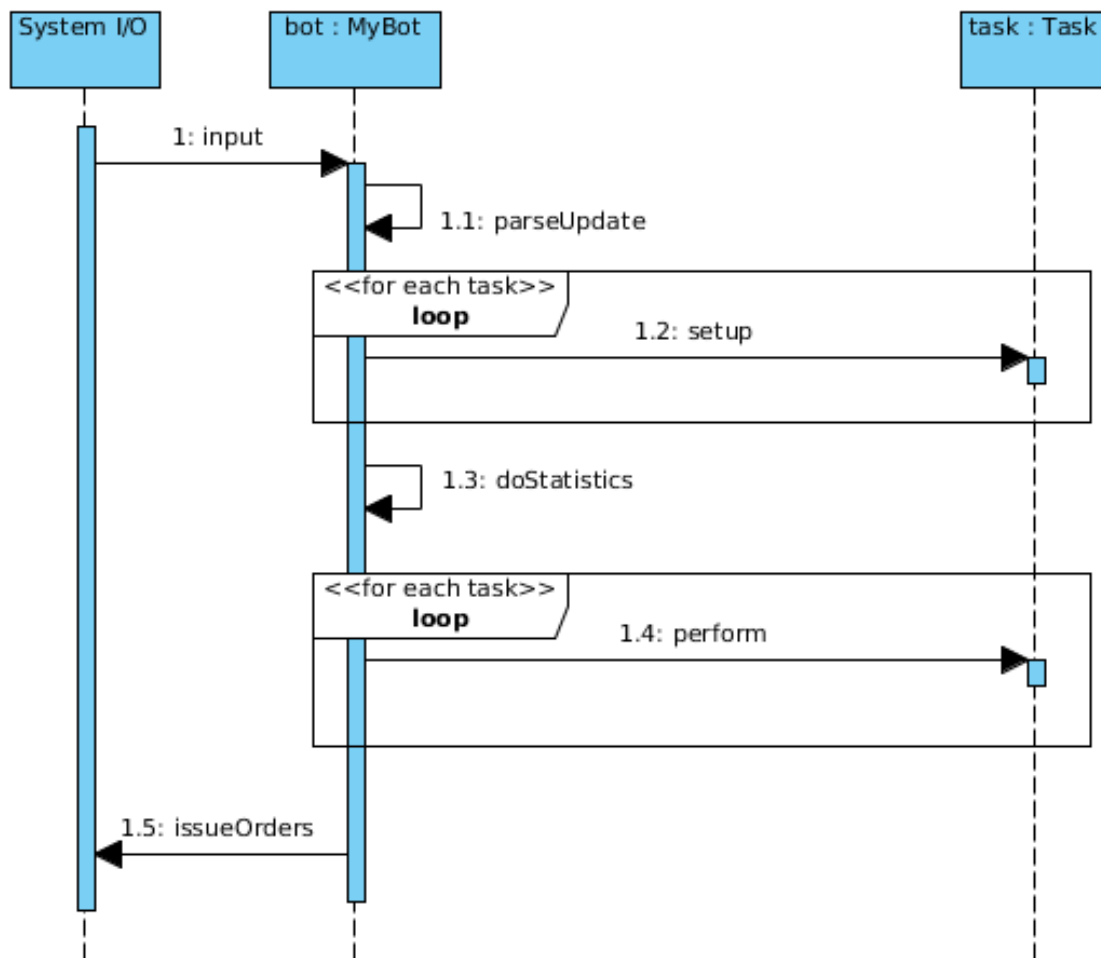


Abbildung 3.2: Ablauf der weiteren Züge des Spiels

Input/Output Streams kapseln. Für eine optimierte Lösung könnte der Bot auch angepasst werden, indem er selber auf die Streams zugreift. Im Rahmen dieser Arbeit erschien uns das aber noch nicht nötig.

3.2.1 Ablauf eines Zugs

Abbildung 3.1 zeigt den Ablauf des ersten Zugs, während Abbildung 3.2 den Ablauf aller weiteren Züge zeigt.

Jeder Zug beginnt mit dem Einlesen des Inputs vom SystemInputStream. Wenn der Bot das Signal "READY" (1. Zug) oder "GO" (alle weiteren Züge) erhält, kann er den gesammelten Input verarbeiten (Methode parseSetup() resp. parseUpdate()). Danach wird die eigentliche Logik des Bots ausgeführt.

Im 1. Zug werden dabei Instanzen der Tasks erstellt. Abgesehen davon unterscheidet sich der 1. Zug von diesem Punkt an nicht mehr von allen nachfolgenden Zügen. Die Tasks werden vorbereitet (Aufruf der jeweiligen setup() Methode; danach werden einige statistische Werte aktualisiert und in jedem 10. Zug auch geloggt. Dann werden die Tasks in der definierten Reihenfolge aufgerufen. Hier wird der Löwenanteil der Zeit verbracht, denn die Tasks enthalten die eigentliche Logik unserer Ameisen.

Zum Schluss werden dann mit issueOrders() die Züge der Ameisen über den SystemOutputStream an die Spielengine übergeben.



3.3 Suchalgorithmen

3.3.1 Pfadsuche

Wir haben drei mögliche Pfadalgorithmen in unserem Code eingebaut. Via Pathfinder-Klasse kann für die Pfadsuche der Algorithmus ausgewählt werden.

3.3.1.1 Simple Algorithmus

Der Simple Algorithmus versucht das Ziel zu erreichen indem er zuerst die eine, dann die andere Achse abläuft. Sobald ein Hindernis in den Weg kommt, bricht der Algorithmus ab. In der Abbildung 3.3 sucht der Algorithmus zuerst den Vertikal-Horizontal Pfad. Da dieser Pfad wegen dem Wasserhindernis (blau) nicht ans Ziel führt, wird via Horizontal-Vertikal Pfad gesucht. Hier wird ein Pfad gefunden. Dieser Algorithmus ist, wie der Name bereits aussagt, sehr einfach aufgebaut und kostet wenig Rechenzeit. Dafür kann er keinen Hindernissen ausweichen.

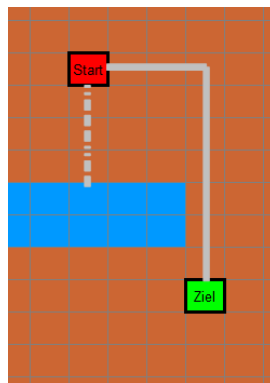


Abbildung 3.3: Simple-Path Algorithmus

3.3.1.2 A* Algorithmus

Beim A* Algorithmus werden für jeden expandierten Knoten die geschätzten Kosten $f(x)$ für die gesamte Pfadlänge berechnet. $f(x)$ besteht aus einem Teil $g(x)$ welches die effektiven Kosten vom Startknoten zum aktuellen Knoten berechnet. Der andere Teil $h(x)$ ist ein heuristischer Wert, der die Pfadkosten bis zum Zielknoten approximiert. Dieser Wert muss die effektiven Kosten zum Ziel immer unterschätzen. Dies ist in unserem Spiel dadurch gegeben, dass sich die Ameisen nicht diagonal bewegen können, wir aber für den heuristischen Wert die Luftlinie zum Ziel verwenden. Die Pfadsuche wird immer bei dem Knoten fortgesetzt welcher die kleinsten Kosten $f(x)$ hat.

Die Abbildung 3.4 zeigt den effektiven Pfad (grau) vom zu expandierenden roten Knoten mit den minimalen Kosten von 10 Pixel. Die Luftlinie (blau) als heuristischer Wert hat aber nur eine Länge von 7.6 Pixel. Damit erfüllt unsere Heuristik die Anforderungen des Algorithmus.

Dieser A*-Algorithmus wird in unserem Code für eine Pfadsuche über alle Pixel (jedes Pixel ist ein Node) verwendet. Der gleiche Code wird aber auch für die Pfadsuche mit dem Pfadnetz des HPA* verwendet.

3.3.1.3 HPA* Algorithmus

Eine Pfadsuche A* über alle Pixel ist sehr teuer, da es viel Pfade gibt, die zum Teil nur ein Pixel nebeneinander liegen. Es werden bis zum Schluss verschiedenen Pfaden nachgegangen. Abhilfe zu dieser sehr feinmaschigen Pfadsuche bietet der Hierarchical Pathfinding A* bei welchem im sogenannten Clustering über mehrere Pixel verlaufende Kanten und Knoten berechnet werden.

Clustering Das Clustering wird während dem ClusteringTask ausgeführt, Dabei wird die Landkarte in sogenannte Clusters unterteilt. Auf dem Bild 3.5 wurde die Karte in 16 Clusters aufgeteilt.

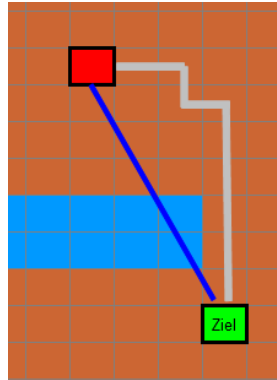


Abbildung 3.4: Heuristische Kosten (blau), Effektive Kosten (grau)

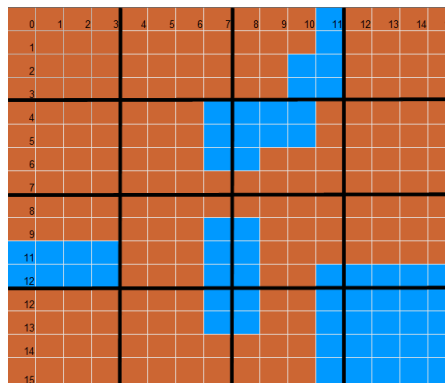


Abbildung 3.5: Clustereinteilung auf der Landkarte. Clustergrösse 4x4, Landkarte 16x16

Danach werden für jeden Cluster und einen Nachbar-Cluster aus der Vierer-Nachbarschaft die Verbindungskanten berechnet. Dies kann natürlich nur für Clusters gemacht werden die auf einem sichtbaren Teil der Landkarte liegen, was zu Beginn des Spiel nicht gegeben ist. Deshalb wird der ClusteringTask in jedem Spielzug aufgerufen, in der Hoffnung ein Cluster komplett verbinden zu können. Sobald eine beliebige Seite eines Clusters berechnet ist, wird diese Aussenkante im Cluster und dem anliegenden Nachbar gespeichert und nicht mehr neu berechnet.

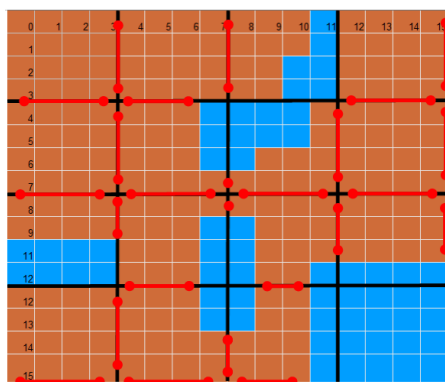


Abbildung 3.6: Die Kanten jedes Clusters wurden berechnet

Sobald ein Cluster zwei oder mehrere Aussenkanten kennt berechnet er die Innenkanten mit A* welche die Knoten der Aussenkanten verbinden. Dies ergibt nun ein Pfadnetz über die Gesamtkarte. Im nachfolgenden Bild sind die Innenkanten (gelb) ersichtlich, die bei den ersten 8 Cluster berechnet wurden.

In der Abbildung 3.8 wird ein Pfad vom Pixel (3,9) nach (13,9) mittels HPA* gesucht (grüne Punkte). Zuerst wird eruiert in welchem Cluster sich das Start- bzw Zielpixel befindet. Danach wird in dem gefundenen Cluster ein Weg zu einem beliebigen Knoten auf der Clusterseite gesucht. Sind diese Knoten erreicht (blaue Pfade), wird nun

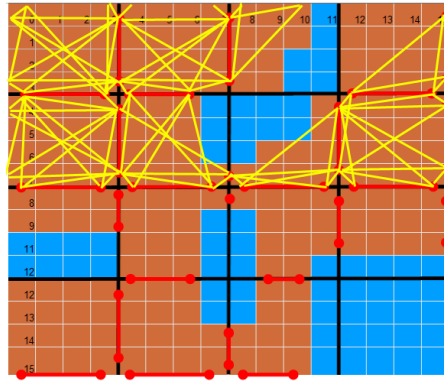


Abbildung 3.7: Darstellung der Innenkanten

das vorberechnete Pfadnetz mittels bereits beschriebenen A* Algorithmus verwendet um die beiden Knoten auf dem kürzesten möglichen Pfad (gelb) zu verbinden.¹

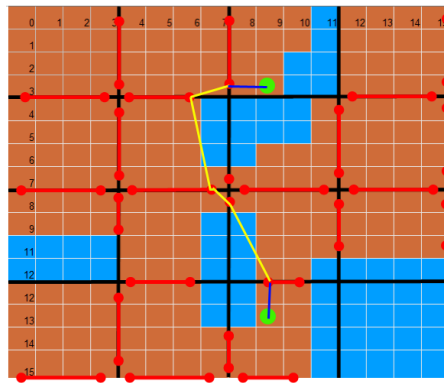


Abbildung 3.8: Errechneter Weg mittels HPA*

3.3.1.4 Breitensuche

Die Breitensuche (engl. breadth-first search (BFS)) war eine der Neuimplementierungen während der Bachelorarbeit. Man könnte die BFS auch für die Pfadsuche verwenden, dies wäre aber sehr ineffizient. Wir verwenden diese Suche vielmehr für die Umgebung einer Ameise oder eines Hügels zu analysieren. Sie wurde generisch implementiert, so dass sie vielseitig einsetzbar ist. So können zum Beispiel mittels 'GoalTest' je nach Anwendungsfall die Tiles beschrieben werden welche gesucht sind. Folgende Breitensuche findet die Ameise welche am nächsten bei einem Food-Tile $\langle r:20, c:16 \rangle$ ist. Sie wird initialisiert indem im Konstruktor die Spielkarte mitgegeben wird, welche durchsucht wird. Zusätzlich gilt die Einschränkung dass die Breitensuche nur 40 Tiles durchsuchen darf, was einem Radius von zirka 7 entspricht. Falls keine Ameise gefunden wird gibt der Algorithmus NULL zurück.

```
AntsBreadthFirstSearch bfs = new AntsBreadthFirstSearch(Ants.getWorld());
Tile food = new Tile(20,16);
Tile antClosestToFood = bfs.findSingleClosestTile(food, 40, new GoalTest() {
    @Override
    public boolean isGoal(Tile tile) {
        return isAntOnTile(tile);
    }
});
```

Es ist auch möglich mehrere Tiles zurück zu bekommen. Dazu wird die Methode findClosestTiles(...) aufgerufen.

¹Der resultierende Pfad könnte mittels Pathsmoothing verkürzt werden. Dies wurde aber in unserer Arbeit nicht implementiert.



Der gleiche Algorithmus kann aber auch alle passierbaren Tiles in einem gewissen Umkreis zurückgeben. Dies haben wir unter anderem beim Initialisieren der DefendHillMission verwendet. Wir berechnen beim Erstellen der Mission welche Tiles rundum den Hügel passierbar sind. Diese Tiles merken wir uns um Runde für Runde zu prüfen ob gegnerische Ameisen in der Nähe unseres Hügel sind und entsprechend Verteidigungsmassnahmen zu ergreifen. Der Parameter controlAreaRadius2 definiert den Radius des 'Radars' und kann je nach Profile unterschiedlich eingestellt werden.

```
public DefendHillMission(Tile myhill) {
    this.hill = myhill;
    BreadthFirstSearch bfs = new BreadthFirstSearch(Ants.getWorld());
    tilesAroundHill = bfs.floodFill(myhill, controlAreaRadius2);
}
```

3.4 Strategie

3.5 Ants

3.6 Tasks

Zu Beginn des Projekts haben wir die wichtigsten Aufgaben einer Ameise identifiziert. Diese Aufgaben wurden als Tasks in eigenen Klassen implementiert. Das Interface Task² definiert eine setup()-Methode welche den Task initiiert, sowie eine perform()-Methode welche den Task ausführt. Im Programm werden die Tasks nach deren Wichtigkeit ausgeführt, was auch der nachfolgenden Reihenfolge entspricht. Jedem Task stehen nur die unbeschäftigten Ameisen zur Verfügung, d.h. jene welchen noch keine Aufgabe zugeteilt wurde.

3.6.0.5 MissionTask

Dieser Task prüft alle aktuellen Missionen auf deren Gültigkeit, beispielsweise ob die Ameise der Mission den letzten Zug überlebt hat und die Mission weiterführen kann. Falls gültig, wird der nächste Schritt der Mission ausgeführt.

3.6.0.6 GatherFoodTask

Für jedes Food-Tile werden in einem definierbaren Radius r die nächsten Ameisen bestimmt. Danach wird nach aufsteigender Luftliniendistanz mit dem Pfadsuchalgorithmus SIMPLE (s. Abschnitt ??) oder – falls dieser keinen Pfad gefunden hat – mit A* eine passierbare Route gesucht. Wenn ein Pfad existiert, kann mit der Ameise und dem Food-Tile eine GatherFoodMission erstellt werden, welche die Ameise zum Food-Tile führt. Zu jedem Food-Tile wird immer nur eine Ameise geschickt.

3.6.0.7 AttackHillsTask

Sobald gegnerische Ameisenhaufen sichtbar sind, sollen diese angegriffen werden. Das Zerstören eines gegnerischen Haufens ist wie erwähnt 2 Punkte wert. Die Kriterien, nach denen eine Pfad zum gegnerischen Haufen gesucht wird, sind die selben wie beim GatherFoodTask, ausser dass mehrere Ameisen das Ziel angreifen können. Es wird eine AttackHillMission erstellt.

3.6.0.8 CombatTask

Beim Angriffstask wird berechnet ob wir in einem Kampfgebiet (definiert über den Sichtradius einer Ameise) die Überhand, d.h. mehr Ameisen platziert haben. Falls ja, wird die gegnerische Ameise angegriffen.

²Das Interface ist im Code unter ants.tasks.Bot.Java auffindbar.

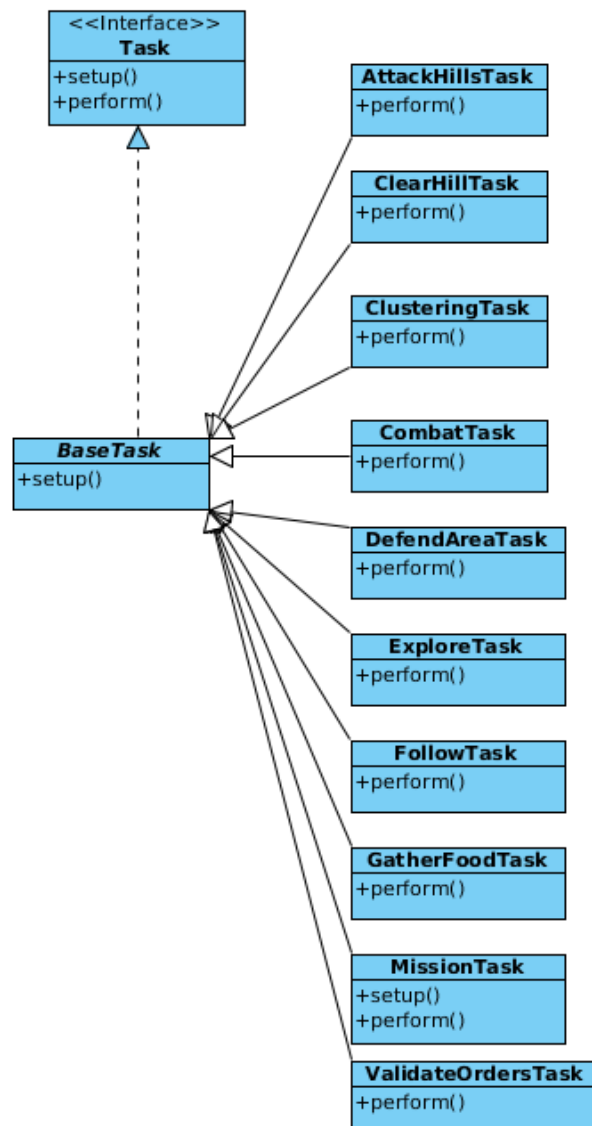


Abbildung 3.9: Tasks

3.6.0.9 DefendAreaTask

Dieser Task wäre vorgesehen um eine Region wie zum Beispiel den eigenen Ameisenhügel zu schützen. Dieser Task wurde im Zuge dieser Arbeit nicht implementiert.

3.6.0.10 ExploreTask

Für alle noch unbeschäftigten Ameisen wird mittels ManhattanDistance der nächste Ort gesucht, der noch nicht sichtbar, also unerforscht ist. Falls ein Pfad mittels Pfadsuchalgorithmus gefunden wird, wird eine ExploreMission (s. Abschnitt ??) erstellt. Die Ameise wird den gefundenen Pfad in den nächsten Spielzügen ablaufen.

3.6.0.11 FollowTask

Der FollowTask ist für Ameisen angedacht welche aktuell keine Aufgabe haben. Diese Ameisen sollen einer nahe gelegenen, beschäftigten Ameise folgen, damit diese nicht alleine unterwegs ist.



3.6.0.12 ClearHillTask

Dieser Task bewegt alle Ameisen, welche neu aus unserem Hügel "schlüpfen", vom Hügel weg. So werden nachfolgende Ameisen nicht durch diese blockiert.

3.6.0.13 ClusteringTask

Der ClusteringTask wird als Vorbereitung für den HPA* Algorithmus verwendet. Hier wird für alle sichtbaren Kartenregionen ein Clustering vorgenommen. Das Clustering wird im Kapitel ?? im Detail beschreiben.

3.7 Missionen

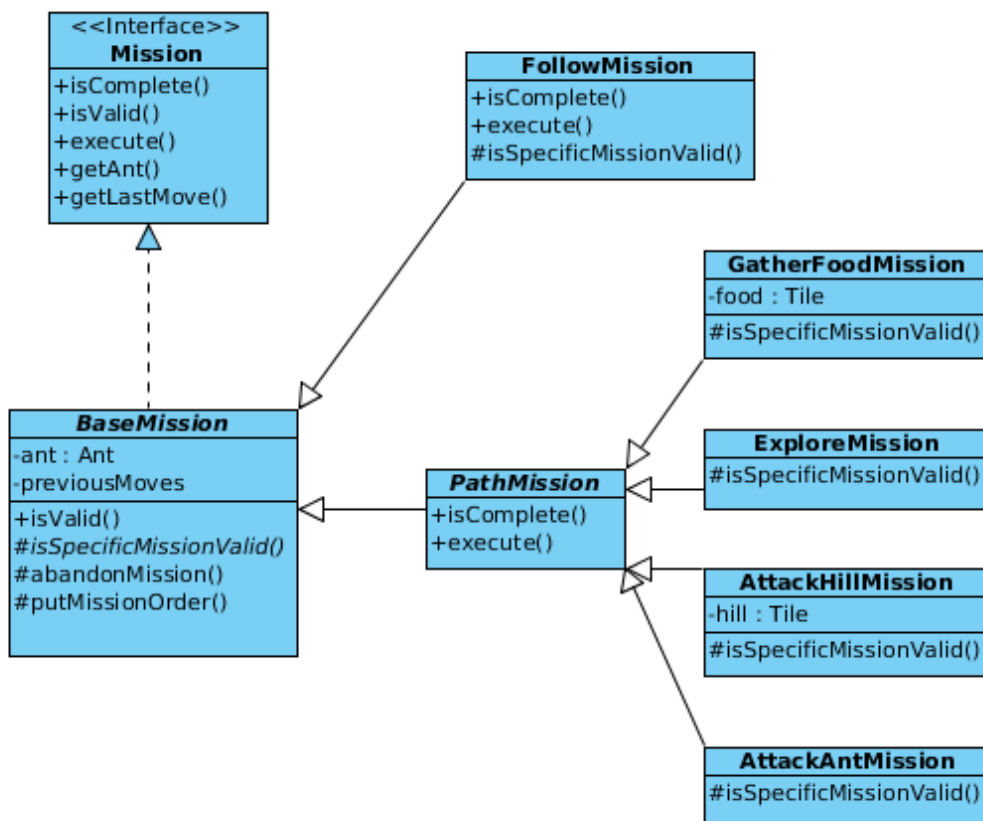


Abbildung 3.10: Missionen

Eine Mission dauert über mehrere Spielzüge. Die meisten Missionen (GatherFoodMission, ExploreMission, AttackHillMission, AttackAntMission) sind Pfadmissionen³, bei welchen die Ameise einem vorgegebenen Pfad, der bereits beim Erstellen der Mission berechnet wurde, folgt. Die FollowMission ist eine spezielle Mission, mit der eine Ameise einfach einer anderen Ameise hinterherläuft.

Eine Mission kann auch abgebrochen werden, wenn es keinen Sinn mehr macht, sie weiter zu verfolgen. Je nach spezifischer Mission sind aber die Abbruchbedingungen anders. Zum Beispiel die GatherFoodMission ist nur solange gültig wie das Futter noch nicht von einer anderen Ameise eingesammelt wurde. Abbildung 3.10 zeigt einen Überblick über die wichtigsten Missionen und ihre Hierarchie.

³Die abstrakte Klasse PathMission ist im Code unter ants.missions.PathMission.java auffindbar.



3.7.1 Profile

3.8 Logging

Nach einem absolvierten Spiel analysierten wir jeweils die Spielsituationen, welche sich ergeben haben. Dazu gehörte das Analysieren des geschriebenen Logs. Dabei bedienten wir uns den nachfolgenden Mechanismen.

3.9 Logkategorien und Loglevel

Jeder Logeintrag gehört einer Logkategorie an. Je Logkategorie kann der Loglevel definiert werden. Die Loglevel lauten TRACE, DEBUG, INFO und ERROR. Wenn also zum Beispiel bei der Logkategorie ATTACKHILLMISSION der Loglevel auf INFO gestellt ist, werden nur die Fehler auf Stufe INFO und ERROR in das Logfile geschrieben. Zudem kann, falls erwünscht, jede Logkategorie in ein eigenes Logfile geschrieben werden. Die meisten Module haben ihre eigene Logkategorie, so kann durch korrekte Logeinstellung erzwungen werden, dass nur die Logs, welche für das Analysieren eines bestimmten Spielmoduls von Bedeutung sind, ins Logfile geschrieben werden. Dadurch müssen nicht riesige Mengen an Logs durchgewälzt werden, um an die Informationen heran zu kommen.

3.10 JavaScript Addon für HMTL-Gameviewer

Das Codepaket, welches von den Challenge-Organisatoren mitgeliefert wird, bietet bereits eine hilfreiche 2D-Visualisierung des Spiels, mit welchem das Spielgeschehen mitverfolgt werden kann. Die Visualisierung wurde mit HMTL und Javascript implementiert. Leider ist es nicht möglich, zusätzliche Informationen auf die Seite zu projizieren. Deshalb haben wir den Viewer bereits im Projekt 2 mit einer solchen Funktion erweitert. Mit der Codezeile `Logger.liveInfo(...)` kann eine Zusatzinformation geschrieben werden, welche auf dem Viewer später sichtbar ist. Es muss definiert werden, mit welchem Zug und wo auf dem Spielfeld die Information angezeigt werden soll. Im Beispiel wird an der Position der Ameise (`ant.getTile()`) ausgegeben, welchen Task die Ameise hat.

```
Logger.liveInfo(Ants.getAnts().getTurn(), ant.getTile(),  
               "Task: %s ant: %s", issuer, ant.getTile());
```

Auf der Karte wird ein einfaches aber praktisches Popup mit den geschriebenen Informationen angezeigt. Dank solcher Zusatzinformationen muss nicht mühsam im Log nachgeschaut werden, welcher Ameise wann und wo welcher Task zugeordnet ist.

Das angezeigte Popup zeigt, welchen Task (GatherFoodTask) die Ameise hat, wo sie sich befindet `<r:28 c:14>`, welches Futterpixel angesteuert wird `<r:35 c:13>` und welchen Pfad dazu berechnet wurde. Im Rahmen der Bachelorarbeit wurde dieses Addon erweitert. Nun werden alle Pixel, welche in dem Popup ausgegeben werden, auf der Karte markiert. Siehe (Abb. ??)

3.11 Testreader



Abbildung 3.11: Im Popupfenster steht die Aufgabe der Ameise sowie die Pixel des Pfades (falls vorhanden), welcher die Ameise ablaufen wird.



Abbildung 3.12: Mit der erweiterten Version wird der Pfad (orange) der Ameise von <r:48 c:21> nach <r:47 c:16> auf der Karte abgebildet.



4 TestCenter

todo besserer name

4.1 Unit- und Funktionstests

4.2 Verschiedene Bots

4.3 Testreport Profile





5 Spielanleitung

Dieser Anhang beschreibt kurz, wie ein Spiel mit unserem Bot ausgeführt werden kann.

Das File `Ants.zip` enthält das Eclipse-Projekt mit dem gesamten Source-Code unserer Implementation, und der offiziellen Spiel-Engine. Zum einfachen Ausführen eines Spiels haben wir ein ANT-Buildfile (`build.xml`) erstellt. Dieses definiert 3 Targets, mit denen ein Spiel mit jeweils unterschiedlichen Parametern gestartet werden kann.

1. Das Target `testBot` ist lediglich zum einfachen Testen eines Bots sinnvoll und entspricht dem Spiel, das verwendet wird, um Bots, die auf der Website hochgeladen werden, zu testen.
2. Das Target `runTutorial` führt ein Spiel mit den Parametern aus, die im Tutorial auf der Website zur Erklärung der Spielmechanik verwendet werden.
3. Das Target `maze` führt ein Spiel auf einer komplexeren und grösseren, labyrinthartigen Karte aus und ist das interessanteste von den 3.

Im Unterordner `tools` befindet sich die in Python implementierte Spiel-Engine. Unter `tools/maps` liegen noch weitere vordefinierte Umgebungen, und unter `tools/mapgen` liegen verschiedenen Map-Generatoren, die zur Erzeugung beliebiger weiterer Karten verwendet werden können.

Im Unterordner `tools/sample_bots` befinden sich einige einfache Beispiel-Bots, gegen die man spielen kann. Viele der Teilnehmer haben zudem ihren Quellcode auf dem Internet publiziert, an möglichen Gegner besteht also auch kein Mangel.