

Rinnakkainen reitinhaku tietokonepeleissä

Santeri Martikainen

Helsinki 24.10.2016

HELSINGIN YLIOPISTO
Tietojenkäsittelytieteen laitos

HELSINGIN YLIOPISTO – HELSINGFORS UNIVERSITET – UNIVERSITY OF
HELSINKI

Tiedekunta – Fakultet – Faculty	Laitos – Institution – Department	
Matemaattis-luonnontieteellinen tiedekunta	Tietojenkäsittelytieteen laitos	
Tekijä – Författare – Author		
Santeri Martikainen		
Työn nimi – Arbetets titel – Title		
Rinnakkainen reitinhaku tietokonepeleissä		
Oppiaine – Läroämne – Subject		
Tietojenkäsittelytiede		
Työn laji – Arbetets art – Level	Aika – Datum – Month and year	Sivumäärä – Sidoantal – Number of pages
		11 sivua
Tiivistelmä – Referat – Abstract		
Avainsanat – Nyckelord – Keywords		
kandidaatintutkielma		
Säilytyspaikka – Förvaringsställe – Where deposited		

Sisältö

1 Johdanto	1
2 Reitinhaku	1
2.1 A*	2
3 Rinnakkainen reitinhaku	2
3.1 Local Repair A*	2
3.2 Cooperative A*	3
3.3 Hierarchical Cooperative A*	4
3.4 Windowed Hierarchical Cooperative A*	5
3.5 Conflict-based Search	5
Lähteet	7

1 Johdanto

Tässä aineessa keskitytään tarkastelemaan reitinhakua tietokonepelien saralla ja siinä erityisesti algoritmeja jotka on suunniteltu tilanteeseen, missä monta eri toimijaa (agent) jakaa saman tilan ja joille kaikille on löydettävä reitti kohteesensa joillakin reunaehdolla.

Reitinhaussa on pohjimmiltaan kyse mahdollisimman suoran ja/tai nopean polun löytämisestä kahden pisteen välillä jossakin topologiassa. Pelimaailman topologia, ts. kenttä, alue, jolla pelaaja ja mahdolliset ei-pelaajahahmot voivat liikkua, voi olla ulkoasultaan hyvin abstrakti ja pelkistetty, tai toisaalta vaikuttaa hyvinkin realistiselta maastolta puineen, vesistöineen, rakennuksineen ja niin edelleen. Kenttä voidaan muodostaa soluista, käytännössä monikulmioista, jotka ovat joko kolmioita, neliöitä tai kuusikulmioita. Edellämainitut muodot ovat ainotarmonikulmiot, joita yhdistelemällä voidaan jokin alue kattaa ilman väliin jääviä aukkoja.

Rakenteellisesti kenttä kuitenkin tyypillisesti muodostuu verkosta $G=(V, E)$, missä V (vertex) edustaa solmuja ja E (edge) näitä yhdistäviä kaaria. Liikkuminen voi tapahtua joko solmusta toiseen, tai sitten nämä voivat edustaa kiintopisteitä joiden välittömässä läheisyydessä voidaan liikkua ilman erillistä reitinhakua. Solmut voivat myös toimia esteinä, jolloin niihin liikkuminen on estetty. Tämä voi myös olla vain väliaikainen tila esimerkiksi jonkun toisen toimijan ollessa liikkumisen tiellä. Molemmissa tapauksissa täytyy luonnollisesti löytää reitti esteen ympäri. Topologia voi siis olla dynaaminen, eli sen rakenne saattaa muuttua, jopa koko ajan, mikä asettaa omat haasteensa reitinhaulle [1].

2 Reitinhaku

Realismia tavoittelevassa pelimaailmassa esteitä ovat luonnollisesti kaikki sellaiset objektit, jotka olisivat reaalimaailmassakin esteitä, kuten puut tai seinät. Siten pelissä liikuva hahmo ei usein voi kulkea kahden pisteen välillä suoraan, vaan esteiden ympäri on löydettävä jokin reitti, jonka löytämiseen sovelletaan reitinetsintäalgoritmeja.

Reitinetsintä kokonaisuutena jakaantuu kahteen vaiheeseen: Toimintaympäristöstä muodostetaan ensin yksinkertaistettu malli, minkä jälkeen sitä käydään läpi jollakin algoritmilla halutun reitin löytämiseksi. Tunnetuin näistä algoritmeista on nimeltään A* (eli A-star tai A-tähti), josta on kehitetty lukuisia eri variantteja eri toimintaympäristöjä silmälläpitäen [1].

2.1 A*

A* toteuttaa niin sanottua paras ensin-tyyliä, jossa jokaisen solmun tai solun kohdalla pyritään ensiksi etenemään suoraan kohti maalia. Jos tiellä on jokin este, algoritmi pyrkii kiertämään sen pyrkimällä viereisiin soluihin ja sieltä jälleen maalia kohti kunnes joko päästään kohteeseen, tai reittiä ei voida löytää.

Algoritmin läpikäymille solmuille lasketaan arvo kaavalla $f(n) = g(n) + h(n)$, missä $g(n)$ on lyhin tunnettu reitti lähtösolmusta solmuun n ja $h(n)$ on heuristinen arvio etäisyydestä maalisolmuun [2][3]. Näin jokaisen läpikäydyn solmun kohdalla tiedetään sille lasketusta arvosta kuinka suoralla reitillä kohteeseen ollaan. Solmuille voidaan myös asettaa edellämainittuun kaavaan lisättävä arvo tekemään siihen siirtymisestä hintavampaa ja näin mallintaa hitaampaa kulkuyhteyttä kahden paikan välillä.

3 Rinnakkainen reitinhaku

Videopeleissä on yleensä useita, jopa satoja tai tuhansia, eri toimijoita, joille on löydettävä reitit kohteisiinsa. Tällainen monen toimijan rinnakkainen reitinhaku (multi-agent pathfinding, MAPF) tuo yksittäisen toimijan reitinhakuun verrattuna uusia ongelmia, kuten sallitaanko reittien risteäminen, voiko kaksi tai useampi toimija olla samaan aikaan samassa paikassa ja tuleeko liikkumista porrastaa odottamalla että reitti edessä vapautuu [4]. Näiden ongelmien ratkaisemiseen on kehitetty useita eri algoritmeja, joista useimmat hyödyntävät A*-algoritmia [2].

3.1 Local Repair A*

LRA* on itse asiassa yleistermi joukolle A*-pohjaisia algoritmeja, jotka jakavat saman toimintaperiaatteen: Jokainen toimija etsii reitin A*:lla ja seuraa sitä siihen asti kunnes siirtyminen seuraavaan solmuun saisi aikaan yhteentörkeyksen jonkin toisen toimijan kanssa, eli solmu johon pitäisi siirtyä on varattu. Tällöin tehdään uusi A*-haku ja jatketaan niin kauan kunnes on tultu maaliin.

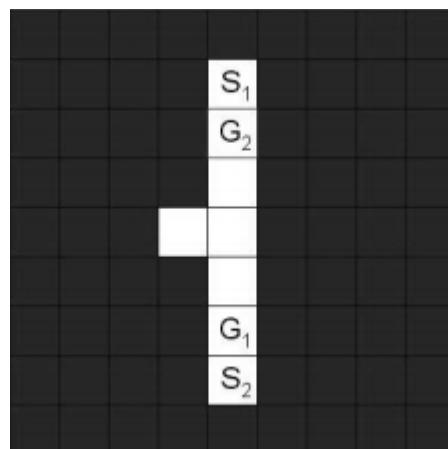
Syklit ovat tässä menetelmässä sekä mahdollisia että yleisiä, joten ongelmaa on pyritty ratkaisemaan lisäämällä nk. kohinaa etäisyysheuristiikkaan joka kerta kun yhteentörkeyys havaitaan [5]. Nyt siis jos jatkuvasti kohdataan esteitä jossakin solmussa tai jollakin alueella, niin algoritmin laskeman kustannuksen sinne etenemisestä pitäisi ennenpitkää nousta niin suureksi, että toimija hakeutuu ongelma-alueen ympäri tai etsii kokonaan uuden reitin.

Tällainen lähestymistapa johtaa ruuhkatalanteissa helposti epäälylliseltä näyttävään poukkoiluun, ja sen myötä prosessoriajan hävikkiin kun jokaisen yhteentörmäyksen yhteydessä reitti pitää laskea uudestaan.

3.2 Cooperative A*

CA* pyrkii estämään yhteentörmäykset ennalta ottamalla aikaulottuvuuden huomioon reittejä suunniteltaessa. Jokaiselle toimijalle lasketaan reitti A*-algoritmilla ja suunnitellun reitin solut merkitään taulukkoon, esimerkiksi kolmiulotteiseen hajautustauluun, missä kaksi ensimmäistä alkiota merkitsevät x- ja y-koordinaatteja, ja kolmas alkio aikaa milloin kyseinen solmu on tämän toimijan käytössä. Nyt seuraavien toimijoiden reittejä laskettaessa voidaan verrata suunniteltuja askeleita edellämainittuun taulukkoon ja odottamalla havaituissa törmäystilanteissa halutun reittisolmun vapautumista.

Tämän algoritmin heikkoutena on kyvyttömyys ratkaista joitakin verrattaen yksinkertaisia tilanteita. Kuvassa 1 nähdään tilanne, missä toimijat S₁ ja S₂ pyrkivät vastaavasti maaleihin G₁ ja G₂. Vaikka intuitiivisesti nähdään, että jommankumman toimijan olisi mahdollista joko välttää sivulle tai vaihtaa paikkoja törmätessään ja siten ratkaista kohtaamisongelma, ei Cooperative A* pysty tällaiseen ratkaisuun, vaan toimijat eivät koskaan pääse maaliin.



Kuva 1: Esimerkki kohtaamisongelmasta, jossa toimijat S₁ ja S₂ voivat päästää maalisolmuihin G₁ ja G₂ vain jos jompikumpi välttää sivulle.

3.3 Hierarchical Cooperative A*

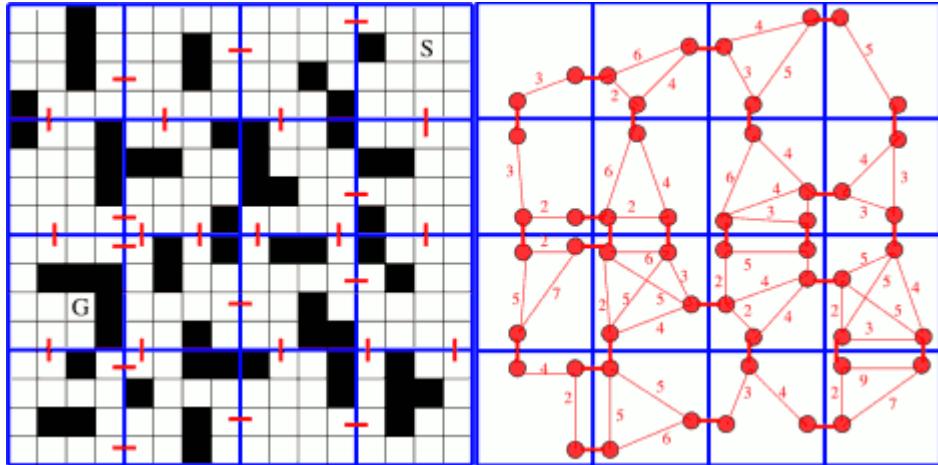
R.C.Holte et al. esitteli vuonna 1996 hierarkkisen A*-reitinetsintääalgoritmin HA*[6] ratkaisemaan CA*-algoritmin ongelmia. Siinä varsinaisen topologian rinnalla käytetään toista, abstraktia, topologiaa auttamaan A*:a löytämään kohteeseen. Alkuperäisen topologian solmut ryhmitetään halutun abstraktioetäisyyden perusteella isommiksi abstraktiosolmuiksi, ja tästä jatketaan rekursiivisesti niin kauan, kunnes koko topologiasta on muodostettu yksittäinen abstraktiosolmu. Varsinaisen topologian rinnalla on nyt siis monitasoinen abstraktiohierarkia, jonka alimmalla tasolla on alkuperäinen topologia. Tätä monitasoista hierarkiaa käytetään heuristiikan apuna ja liikkumalla siinä tasolta toiselle sen mukaan miten tarkkaa jakoa esimerkiksi esteiden ympärillä tarvitaan, ja käyttämällä sen antamia etäisyyksiä reitinhakualgoritmin apuna. Etäisyydet kohteeseen lasketaan vain tarvittaessa dynaamisesti muuttuvasta ympäristöstä johtuen[5].

HCA* eli hierarkkinen yhteistoiminnallinen A*-reitinetsintääalgoritmi puolestaan käyttää yksinkertaistettua hierarkiaa, joka koostuu vain yhdestä topologian kaksiulotteisesta abstraktiosta jättäen huomiotta niin aikaulottuvuuden, solmujen varaustaulun, kuin muut toimijat. Kuvassa 2 nähdään esimerkki topologian abstraktiosta, missä vasemmalla oleva ruudukko on mallinnettu graafiksi jakamalla se isommiksi abstraktiosolmuiksi (siniset kehykset). Kirjaimet S ja G viittaavat lähtö- ja maalisolmuuihin. Oikeanpuoleisessa kuvaan on puolestaan merkitty punaisella jokaisen abstraktiosolmun sisällä olevat solmut ja niitä yhdistävät kaaret. Kaaren vierellä oleva luku tarkoittaa kaaren painoa, eli kuinka suuri hinta kaaren kuljemisella on.

Kun reitti on laskettava uudelleen esimerkiksi jonkun toisen toimijan tullessa eteen, pyritään säästämään resursseja käyttämällä käänteistä jatkettavaa A*-hakua RRA* (Reverse Resumable A*) abstraktiotasolla. Siinä missä alkuperäinen reitti haettiin lähtöpisteestä maaliin, RRA* etsii reitin maalista haluttuun solmuun, kuten toimijaa lähimpään abstraktiotason solmuun[5]. Mikäli tässä vaiheessa optimaalisen reitin varrella on muita toimijoita, tulee lasketusta reitistä näiden väistämisen vuoksi luonnollisesti pidempi, aivan kuten alkuperäisen reitinhaunkin suhteen.

Ongelmana tämän algoritmin käytössä on reitinhaun lopettamisen määritteleminen, sillä vaikka jokin toimija olisi jo tullut päämääräänsä, sen täytyy mahdollisesti vielä väistää jotain toista toimijaa ja hakeutua tämän jälkeen uudestaan maaliin[7]. Niinikään toimijoiden vuorojärjestyksellä on väliä: Staattinen vuorottelu voi johtaa siihen, ettei reittiä maaliin koskaan löydetä jonkun toimijoiden

sulkiessa toisiltaan tien. Tämä voidaan välttää antamalla toimijoille erilaiset prioriteetit jo alun alkaen, tai sitten sitten korkeampi prioriteetti voidaan antaa halutuille toimijoille vuorotellen lyhyeksi aikaa[5]. Tässä, kuten aiemmissakin yhteistoiminnallisissa reitinhakualgoritmmeissa, on resurssien käytön suhteen ongelmana potentiaalisesti turhaan tehty työ.



Kuva 2: Vasemmalla olevasta ruudukosta on muodostettu hierarkiallin mukainen abstraktio [8].

3.4 Windowed Hierarchical Cooperative A*

WHCA* eroaa HCA*:sta siinä, että konkreettisen topologian tasolla reittejä ei lasketa maaliin asti, vaan reitinhaku on rajoitettu johonkin ennaltamääriteltyyn syvyyteen. Jotta toimijat saadaan hakeutumaan varmasti oikeaan suuntaan, lasketaan reitti abstraktotasolla sen sijaan maaliin asti [5][7]. Kun reittiä on kuljettu johonkin ennaltamääriteltyyn raja-arvoon asti, kuten puolet aiemmin lasketusta reitistä, lasketaan uusi osittainen reitti ja niin edelleen. "Windowed" tarkoittaa tässä siis aikaikkunaa tai kehystä, mihin asti konkreettinen reitti on nähtävillä ja mitä siirretään aina tarpeen mukaan. Resurssien käyttöä voidaan myös tasata antamalla toimijoille erikokoiset ikkunat, niin että taakka reittien laskemisesta jakautuu mahdollisimman tasaisesti ajan suhteen. Kuten HCA*, myös WHCA* hyödyntää RRA*:ta ja hyödyntää edellisen ikkunan aikana tehtyä hakua, mikä luonnollisesti tarkoittaa toimijakohtaista kirjanpitoa läpikäydyistä solmuista.

3.5 Conflict-based Search

Rinnakkaisen reitinhaun optimoimiseen pyrkivä CBS-algoritmi [2] käyttää kaksitasoista lähestymistapaa, missä ensin käydään läpi ylemmän tason binääristä rajoituspuuta (constraint tree). Rajoituspuun jokaisessa solmussa on joukko rajoitteita (tieto siitä

milloin joku topologian solmu on jonkun toimijan varaama), jotka kuuluvat jollekin yksittäiselle toimijalle. Toisekseen rajoituspuun solmuihin on myös talletettu joukko alemmalta tasolta saatuja reittejä, yksi jokaista toimijaa kohti, joiden tulee olla vapaita tiedetyistä yhteentörmäyksistä. Kolmantena niissä on myös yhteenlaskettu solmun reittikustannus, joka koostuu yksittäisen toimijan koko siihenastisen polun kustannuksesta. Rajoituspuu on järjestetty reittikustannuksen mukaan.

Alemmalla tasolla puolestaan voidaan käyttää tavanomaista yhden toimijan reitinhakualgoritmia kuten A* käytäen samalla hyväksi ylemmältä tasolta saatua tietoa siitä, milloin ja missä on odotettavissa yhteentörmäys jonkun toisen toimijan kanssa. Mikäli kaikesta huolimatta alemmallalla tasolla havaitaan yhteentörmäyksiä, päivitetään ylemmän tason rajoituspuuta vastaavasti ja laajennetaan rajoituspuuta lisäämällä siihen solmuja uusin rajoittein.

Lähteet

- [1] Algfoor, Z.A.; Sunar, M.S.; Kolivand, H., A Comprehensive Study on Pathfinding Techniques for Robotics and Video Games
International Journal of Computer Games Technology Volume 2015, Article ID 736138
- [2] Sharon, G.; Stern, R.; Felner, A.; Sturtevant, N.R., Conflict-based search for optimal multi-agent pathfinding
Artificial Intelligence, 2015
- [3] Stout, Bryan, Smart Moves: Intelligent Pathfinding
Game Developer Magazine, July 1997
- [4] Erdem, E.; Kisa, D.G.; Oztok, U.; Schüller, P., A General Formal Framework for Pathfinding Problems with Multiple Agents
AAAI, 2013
- [5] Silver, D., Cooperative Pathfinding
In Proc. of AIIDE, 117-122, 2005
- [6] Holte, R.C.; Perez, M.B.; Zimmer, R.M.; MacDonald, A.J.
Hierarchical A*: Searching Abstraction Hierarchies Efficiently
AAAI/IAAI, Vol. 1, 1996
- [7] Botea, A.; Bouzy, B.; Buro, M.; Bauckhage, C.; Nau, D.,
Pathfinding in Games
Artifcial and Computational Intelligence in Games, ss. 21–31, 2013
- [8] <http://aigamedev.com/open/review/near-optimal-hierarchical-pathfinding/>