

Emil Keränen

**Vertaileva tutkimus koneoppimisen hyödyntämisestä
videopelien reitinhaussa**

Tietotekniikan pro gradu -tutkielma

11. marraskuuta 2022

Jyväskylän yliopisto

Informaatioteknologian tiedekunta

Tekijä: Emil Keränen

Yhteystiedot: `emil.a.keranen@student.jyu.fi`

Ohjaaja: Tommi Kärkkäinen

Työn nimi: Vertaileva tutkimus koneoppimisen hyödyntämisestä videopelien reitinhaussa

Title in English: Comparative study of utilizing machine learning in video games' pathfinding

Työ: Pro gradu -tutkielma

Opintosuunta: Tietotekniikka

Sivumäärä: 43+0

Tiivistelmä: TODO: tiivistelmä suomeksi

Avainsanat: koneoppiminen, videopeli, reitinhaku, syvä vahvistusoppiminen

Abstract: TODO: In english

Keywords: machine learning, video game, pathfinding, deep reinforcement learning, Soft Actor Critic, Machine Learning Agents, Unity

Kuviot

Kuvio 1. Ruudukko, jossa mustat ruudut ovat esteruutuja ja valkoiset ruudut vapaita ruutuja. Vihreä ruutu on aloitusruutu ja punainen ruutu on maaliruutu.	4
Kuvio 2. Ruudukkoalue, jossa sininen reitti on A*-algoritmin laskema optimaalisin reitti. Keltaiset ruudut ovat käsitellyt solmut, jotka on tallennettu muistiin.	8
Kuvio 3. Vahvistusoppimisympäristön oppimissilmukka yhdellä aika-askeleella.....	15
Kuvio 4. Lista peliobjekteista avoimessa näkymässä. Sisäkkäiset peliobjektit ovat lapsiobjekteja.	24
Kuvio 5. Lista peliobjektin komponenteista.	27
Kuvio 6. Lohkokaavio Unity ML-Agents toiminnasta.....	28

Sisällys

1	JOHDANTO	1
2	REITINHAKU VIDEOPELEISSÄ	3
2.1	Pelialueen esitystavat.....	3
2.2	Reitinhakualgoritmit	5
2.2.1	A*-algoritmi	5
2.2.2	A*-algoritmin variaatiot	6
2.3	Reitinhaun haasteet.....	7
2.3.1	Suorituskyky	7
2.3.2	Dynaamisen alueen reitinhaku	9
2.3.3	Moniagenttireitinhaku	9
3	KONEOPPIMINEN	11
3.1	Koneoppimisen perusteet	11
3.2	Koneoppimisen paradigmat.....	12
3.2.1	Ohjattu oppiminen	12
3.2.2	Ohjaamaton oppiminen.....	14
3.2.3	Vahvistusoppiminen	14
3.3	Syväoppiminen	17
3.3.1	Neuroverkkojen perusteet	17
3.3.2	Syväoppimisen haasteet	19
3.4	Syvä vahvistusoppiminen	19
3.4.1	Syvän vahvistusoppimisen perusteet.....	20
3.4.2	Soft actor-critic	20
4	UNITY	22
4.1	Unityn hierarkia	22
4.1.1	Unity-projekti	22
4.1.2	Näkymät.....	23
4.1.3	Peliobjektit ja Prefabit	23
4.1.4	Komponentit	24
4.1.5	Skriptit	25
4.2	Machine Learning Agents	25
4.2.1	ML-Agents SDK.....	25
4.2.2	Python API ja PyTorch	26
5	TUTKIMUKSEN EMPIIRINEN OSUUS	29
5.1	Tutkimuksen kuvaus	29
5.2	Tutkimusasetelma	30
5.3	Agentin havainnot ja palkkiot	30
5.4	Tulosten mittaaminen	31
6	TULOKSET JA JOHTOPÄÄTÖKSET	32

7	YHTEENVETO.....	33
	LÄHTEET	34
8	LIITTEET	38

1 Johdanto

Reitinhaku on robotiikan ja videopelien tekoälyn yksi suurimmista ongelmista, jota on tutkittu jo vuosikymmeniä (Abd Algfoor, Sunar ja Kolivand 2015; Cui ja Shi 2011). Reitinhaulla tarkoitetaan kahden pisteen välisen reitin selvittämistä. Useimmissa tapauksissa halutaan etsiä nopein ja tehokkain reitti, mutta ongelman haastavuuden vuoksi voidaan tyytyä myös epäoptimaalisiin ratkaisuihin. Reitinhakuongelma on ajan mittaan muuttunut lyhyimmän reitin löytämisestä myös reitin selvittämiseen muuttuvassa eli dynaamisessa alueessa. Erityisesti robottien suorittamaa dynaamisen alueen reitinhakua on tutkittu viime vuosina. Robotiikassa ja videopeleissä reitinhaun prioriteetit voivat vaihdella. Robotiikassa reitinhaun turvallisuus ja tarkkuus voivat olla tärkeimmät piirteet, kun taas videopeleissä nopeus ja tehokkuus.

Usein perinteinen reitinhakuongelma pystytään ratkaisemaan A*-algoritmilla, jota käytetään etenkin videopeleissä, mutta myös robotiikassa (Abd Algfoor, Sunar ja Kolivand 2015; Botea ym. 2013; Cui ja Shi 2011). A*-algoritmi löytää optimaalisen reitin heuristiikkafunktion ansiosta. Heuristiikkafunktion avulla algoritmin ei tarvitse tutkia selvästi huonompia vaihtoehtoja, jolloin reitinhausta saadaan kevyempää muistinkäytön kannalta.

Videopeleissä reitinhaku ilmenee usein erillisten tekoälyagenttien toimintana. Näitä kutsutaan myös ei-pelaaja-hahmoiksi (engl. non-player-character, NPC) (Cui ja Shi 2011). Videopelien reitinhaussa suorituskky nousee suurimmaksi ongelmaksi. Tietokoneen suorituskky osoittautuu rajalliseksi vaativien grafiikka- ja fysiikkalaskelmien vuoksi. Joissain peleissä, kuten reaaliaikaisissa strategiapeleissä (engl. Real-Time Strategy, RTS), pelaajan ohjaamia liikkuvia hahmoja voi olla samanaikaisesti jopa satoja, joten esimerkiksi pelkkä A*-algoritmi sovellettuna jokaiselle agentille osoittautuu äärimmäisen haastavaksi laskennallisesti. Siksi vuosien mittaan on kehitetty ratkaisuksi erilaisia pelialueen esitystavan muokkauksia, algoritmien variaatioita ja lopulta jopa koneoppimisratkaisuja.

Koneoppimista ja sen menetelmiä on myös tutkittu viime vuosina hyvin paljon eri sovelusten parissa. Koneoppimisen avulla pystytään hyödyntämään aiempaa kokemusta uusissa toiminnoissa. Etenkin neuroverkkoja ja syväoppimista on pystytty hyödyntämään monis-

sa erilaisissa ongelmissa luokittelusta robotiikkaan. Tässä tutkimuksessa on tarkoitus soveltaa Unity-pelinkehitystyökalun valmista ML-agents -pakettia reitinhakuagenttien luomiseen. ML-agents käyttää PyTorch-kirjastoa syväoppimismallin luomiseen. ML-agents -paketin avulla agenteja voidaan opettaa reitinhakuun käyttäen syvää vahvistusoppimista ja siihen perustuvaa Soft Actor Critic -algoritmia. Tarkoitus on selvittää, pystyykö koneoppimisagentti suorittamaan reitinhakua yhtä tehokkaasti kuin A*-algoritmi. Tutkimuksessa pyritään myös huomioimaan mahdolliset tilanteet, joissa A*-algoritmillä olisi vaikeuksia suorittaa reitinhakua tehokkaasti. Agentin oppimista ja sen saamia palkkioita havainnoidaan Tensorboard-työkalun avulla.

Luvussa 2 kerrotaan yleisesti reitinhakuongelmasta videopeleissä pelialueiden esitystavan ja käytettyjen reitinhakualgoritmien muodossa. Luvussa 3 käsitellään yleisesti koneoppimista, sen eri paradigmoja ja syväoppimista. Luvussa 4 esitellään pelinkehitysalusta Unity, sen rakenne ja tässä tutkimuksessa käytetyt paketit. Luvussa 5 käydään läpi tutkimuksen empiirinen osuus menetelmien ja tutkimusasetelman kannalta. Luvussa 6 esitellään ja analysoidaan empiirisessä osuudessa saadut tulokset. Lopuksi luvussa 7 käydään läpi tutkimuksen yhteenveto lyhyesti.

2 Reitinhaku videopeleissä

Reitinhaulla tarkoitetaan yksinkertaisimmillaan reitin tai polun selvittämistä kahden pisteen välillä. Se on yksi videopelien tekoälyn ja myös robotiikan tunnetuimmista ja haastavimmista ongelmista, jota on tutkittu jo muutaman vuosikymmenen ajan (Abd Algfoor, Sunar ja Kolivand 2015; Cui ja Shi 2011). Reitinhakua esiintyy monissa eri peligenreissä, kuten roolipeleissä ja reaaliaikaisissa strategiapeleissä, joissa ei-pelaaja-hahmoja määrätään liikkumaan ennaltamäärättyyn tai pelaajan määräämään sijaintiin väistellen samalla vastaantulevia esteitä. Reitinhaun ja yleisesti tekoälyn on oltava realistista, jotta pelaaja pystyy syventymään videopelin maailmaan eikä pelaajan kokema immersio esty.

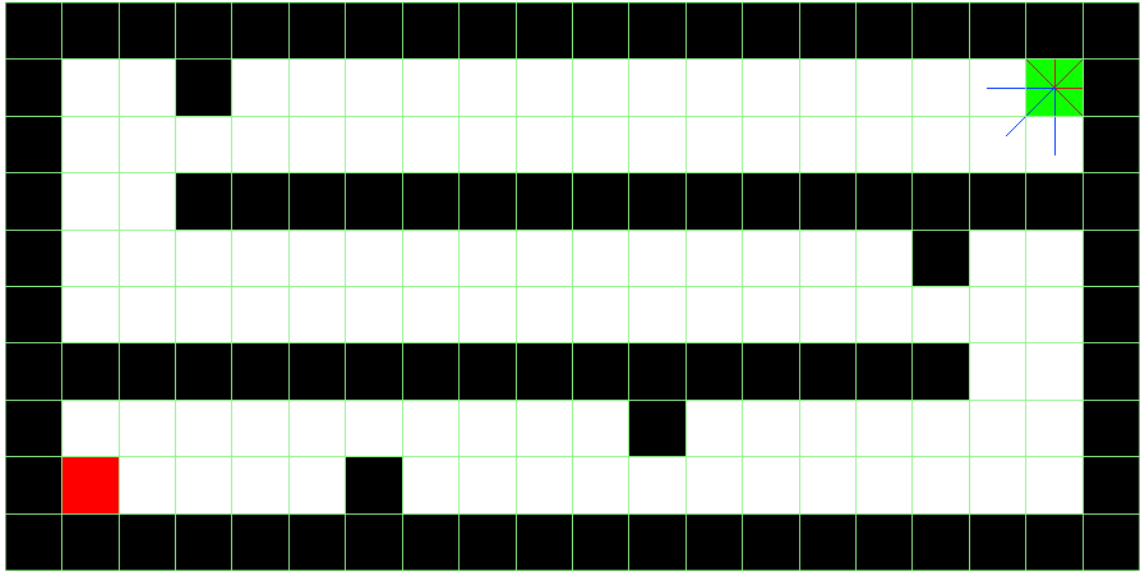
2.1 Pelialueen esitystavat

Pelialue esitetään reitinhakua varten aina graafina, joka koostuu solmuista ja kaarista (Lawande ym. 2022). Kaaret yhdistävät solmut toisiinsa ja mahdollistavat liikkumisen solmujen välillä. Graafista voidaan muodostaa erilaisia kokonaisuuksia, joita kutsutaan ruudukoiksi (engl. grid). Ruudukot voivat olla kuvioltaan säännöllisiä tai epäsäännöllisiä. Säännölliset ruudukot sisältävät esimerkiksi kolmioita, kuusikulmioita, neliöitä tai kuutioita riippuen onko kyseessä 2D- vai 3D-alue. Epäsäännölliset ruudukot voivat koostua esimerkiksi reittipisteistä (engl. waypoint) tai navigointiverkosta (engl. navigation mesh). Selvästi käytetyin esitystapa videopeleissä on 2D-neliöruudukko.

Yleisesti ruudukot sisältävät yksittäisiä vapaita ruutuja tai esteruutuja (engl. tile) (Botea ym. 2013). Vapaat ruudut muodostavat graafin, jolloin jokainen vapaa ruutu vastaa yhtä graafin solmuista. Vierekkäisiä ruutuja yhdistävät kaaret, joita pitkin reitinhaku ja liikkuminen tapahtuu. Solmujen vierekkäisyys voi tarkoittaa horisontaalista ja vertikaalista vierekkäisyyttä (neljä suuntaa) tai näiden lisäksi myös diagonaalista vierekkäisyyttä (kahdeksan suuntaa) (Abd Algfoor, Sunar ja Kolivand 2015; Botea ym. 2013). Kuva 1 havainnollistaa yksinkertaista ruudukkoaluetta, jossa liikkuminen tapahtuu neljään tai kahdeksaan suuntaan.

Vaikka neliöruudukkoa pidetään tunnetuimpana ja käytetyimpänä esitystapana, se voi kuitenkin osoittautua ongelmalliseksi tilanteessa, jossa hahmo voi liikkua myös diagonaalisesti,

jolloin kaikki vierekkäiset ruudut eivät ole saman etäisyyden päässä toisistaan. Ruudukossa, jossa ruudut ovat kooltaan 1×1 , diagonaalinen etäisyys on $\sqrt{2}$, kun taas vertikaalinen ja horisontaalinen etäisyys on 1 (Panov, Yakovlev ja Suvorov 2018). Jos yhdellä aika-askeleella hahmo voi liikkua vain yhden ruudun verran, niin diagonaalinen liikkuminen voi olla vaikea toteuttaa.



Kuvio 1. Ruudukko, jossa mustat ruudut ovat estaruutuja ja valkoiset ruudut vapaita ruutuja. Vihreä ruutu on aloitusruutu ja punainen ruutu on maaliruutu.

Vähemmän tunnettuja pelialueen esitystapoja ovat kolmiointi ja kuusikulmiointi (Abd Algfoor, Sunar ja Kolivand 2015). Alueen kolmiointi ja siihen perustuvat TA^* - ja TRA^* -algoritmi ovat kuitenkin osoittautuneet moninkertaisesti nopeammiksi suurissa pelialueissa verrattuna A^* -algoritmiin (Demyen ja Buro 2006). Kuusikulmioihin perustuvat alueet ja reitinhakualgoritmit ovat myös tuottaneet lupaavia tuloksia robotiikan tutkimuksessa sekä yleisesti suoriutuneet paremmin muistinkäytön ja ajankäytön suhteen verrattuna neliöruudukkoihin (Abd Algfoor, Sunar ja Kolivand 2015; Lawande ym. 2022). Epäsäännöllisistä ruudukoista navigointiverkkoa on käytetty suurimmaksi osin videopeleissä ja esimerkiksi Unity tarjoaa dokumentaationsa laajat ohjeet ja menetelmät navigaatioverkon luomiseen (Lawande ym. 2022; “Unity Docs” 2022).

2.2 Reitinhakualgoritmit

Graafin lyhyimmän polun ongelmaa ja eri reitinhakualgoritmeja on tutkittu jo vuosikymmenten ajan. Vanhimmat ja tunnetuimmat algoritmit, Dijkstran algoritmi (Dijkstra ym. 1959) ja A*-algoritmi (Hart, Nilsson ja Raphael 1968), esiteltiin jo 50- ja 60-luvuilla ja ne pystyivät ratkaisemaan lyhimmän polun ongelman staattisessa graafissa. Uudemmat reitinhaun sovellukset, kuten itseohjautuvat autot ja robotit, toivat kuitenkin alkuperäiselle ongelmanratkaisulle lisää vaatimuksia. Lyhimmän polun löytämisen lisäksi reitinhakualgoritmin täytyy ottaa huomioon sovelluksesta riippuen reitin turvallisuus, tehokkuus ja mahdollisten esteiden välttäminen (Karur ym. 2021).

A*-algoritmi on selvästi tunnetuin videopelien ja robottien reitinhaussa nopeutensa ansiosta (Cui ja Shi 2011; Abd Algfoor, Sunar ja Kolivand 2015; Botea ym. 2013). A*-algoritmista on kehitetty jo monia eri variaatioita, jotka pyrkivät vastaamaan jatkuvasti kasvaviin vaatimuksiin. Tässä tutkimuksessa keskitytään tarkemmin A*-algoritmiin ja sen variaatioihin. (TODO: tähän vielä muutoksia, kuulostaa toistolta)

2.2.1 A*-algoritmi

A*-algoritmi on hyvin tunnettu paras-ensin -reitinhakualgoritmi, joka hyödyntää heuristista arviointifunktiota lyhimmän reitin etsimiseen (Cui ja Shi 2011; Duchoň ym. 2014). A*-algoritmia voidaan pitää käytetyimpänä graafien etsintäalgoritmina etenkin videopeleissä (Botea ym. 2013; Lawande ym. 2022).

Algoritmin toiminta tapahtuu seuraavasti: jokainen aloitussolmun vierekkäinen solmu arvioidaan kaavan

$$f(n) = h(n) + g(n)$$

mukaisesti, jossa n on solmu, $h(n)$ on heuristinen etäisyys solmusta n maalisolmuun ja $g(n)$ on todellinen etäisyys aloitussolmusta solmuun n . Näistä solmuista matalimman $f(n)$ -arvon solmu käsitellään seuraavaksi, jolloin kyseisen solmun vierekkäisten solmujen $f(n)$ -arvot lasketaan. Tämä prosessi jatkuu, kunnes maalisolmu saavutetaan. Heuristiikan ollessa nolla A*-algoritmista tulee Dijkstran algoritmi.

A*-algoritmillä on kolme esitettyä ominaisuutta (Hart, Nilsson ja Raphael 1968). Ensiksi A*-algoritmi löytää reitin, jos sellainen on olemassa. Toiseksi reitti on optimaalinen, jos heuristiikka on luvallinen eli arvioitu etäisyys on lyhyempi tai yhtä suuri kuin todellinen etäisyys. Viimeisenä mikään muu algoritmi samalla heuristiikalla ei käy läpi vähemmän solmuja kuin A*-algoritmi eli A* käyttää heuristiikkaa tehokkaimmalla mahdollisella tavalla. (Hart, Nilsson ja Raphael 1968; Cui ja Shi 2011). Luvallisia heuristiikkoja ovat solmujen vierekkäisyydestä riippuen Euklidinen etäisyys, Manhattan-etäisyys, Chebyshev-etäisyys ja Octile-etäisyys (Duchon ym. 2014; Botea ym. 2013). Manhattan-etäisyyttä käytetään pääasiassa neljän suunnan ja Octile- sekä Chebyshev-etäisyyttä kahdeksan suunnan vierekkäisyyksissä (Botea ym. 2013). Euklidista etäisyyttä voidaan käyttää tilanteessa, jossa agentti voi siirtyä seuraavaan soluun mistä kulmasta tahansa.

2.2.2 A*-algoritmin variaatiot

Reitinhakualgoritmeja toteutettiin alunperin valmiisiin ja tarkkoihin ympäristöihin, joka ei kuitenkaan ole verrattavissa reaali maailman tilanteisiin, joissa ympäristö voi muuttua arvaamattomasti (Lawande ym. 2022). A*-algoritmia ja sen rajoitteita onkin tutkittu jo useita vuosikymmeniä, joka on mahdollistanut useiden eri variaatioiden kehittämisen. Useimmiten variaatiot keskittyvät korjaamaan yleisimpiä A*-algoritmin reitinhakuongelmia, kuten suoritusnopeuden optimointia ja sopeutumista muuttuviin alueisiin (Stentz 1994).

Stentz (1994, 1995) esitti 90-luvulla kaksi A*-algoritmin variaatiota: D*-algoritmi (Dynamic A*) ja Focussed D*-algoritmi (Stentz 1994; Stentz ym. 1995). Uudet variaatiot pyrkivät ratkaisemaan etenkin muuttuvan ja tuntemattoman alueen ongelmat robotiikan tutkimuksessa. Alkuperäinen D*-algoritmi teki mahdolliseksi reitin korjaamisen esteen tai muutoksen tullessa reitille (Stentz 1994). Focussed D*-algoritmi tehosti alkuperäisen D*-algoritmin toimintaa ajallisesti ja näin ollen saattoi loppuun D*-algoritmin kehittämisprosessin (Stentz ym. 1995).

Vuonna 2005 Koenig ja Likhachev (2005) esittelivät D* Lite -algoritmin, joka nimestään huolimatta ei varsinaisesti perustu suoraan D*-algoritmiin, vaan A*- ja LPA*-algoritmiin (Koenig ja Likhachev 2005). D* Lite -algoritmi osoittautui yksinkertaisemmaksi ja hieman

tehokkaammaksi kuin D*- ja Focussed D*-algoritmit, jonka vuoksi sen toteuttaminen ja soveltaminen oli helpompaa (Koenig ja Likhachev 2005). (TODO: tämän kappaleen viilaus kuntoon, lainaukset, kieliasu, eteneminen jne.)

2.3 Reitinhaun haasteet

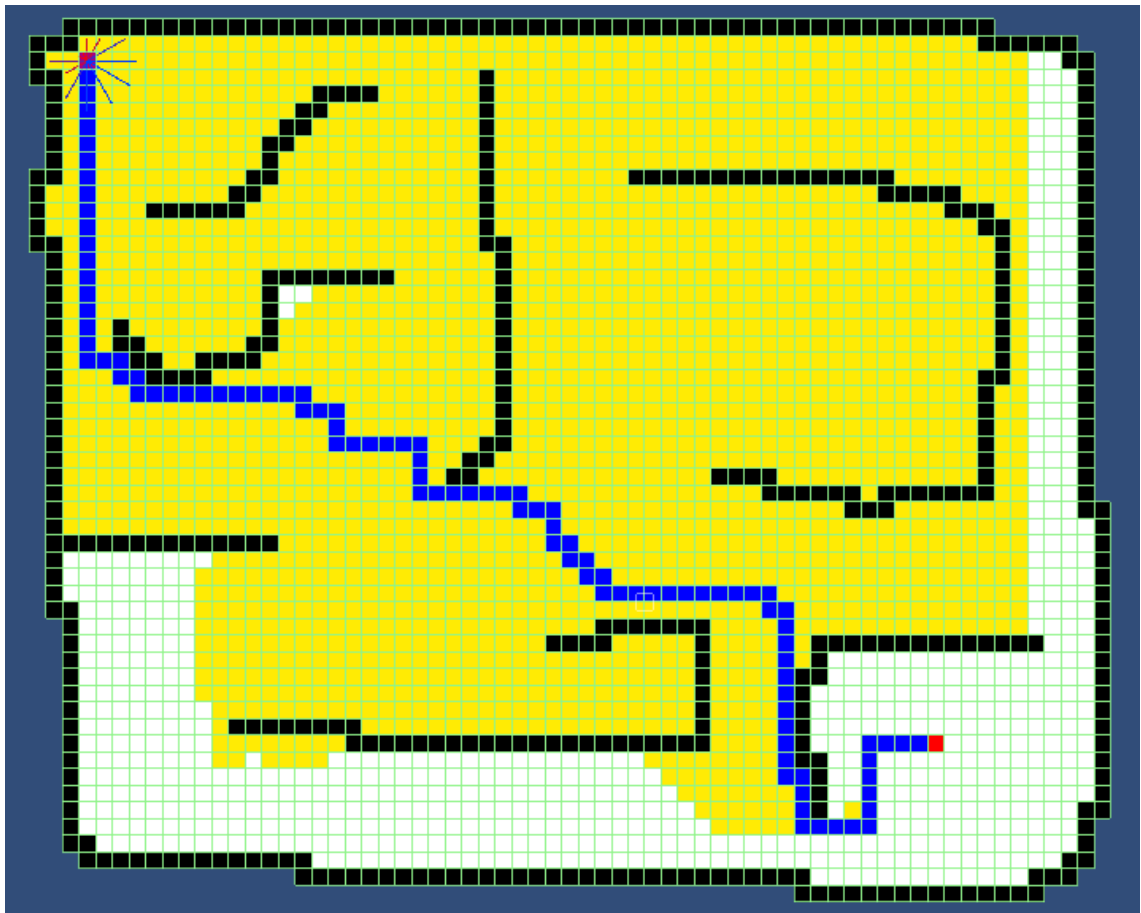
Yhden agentin staattisen ruudukkoalueen reitinhakuongelma on ratkaistavissa optimaalisesti heuristisilla reitinhakualgoritmeilla, mutta nykyään videopeleissä reitinhakuongelmat ovat monimutkaisempia ja saattavat vaatia useiden eri kriteerien täyttymisen. Suurimpia haasteita ovat esteiden järkevä väistäminen, optimaalisen reitin löytäminen ja suorituskyykyvaatimusten minimointi (Abd Algfoor, Sunar ja Kolivand 2015; Cui ja Shi 2011). Näiden lisäksi reitinhakuongelmat pitävät sisällään esimerkiksi useamman agentin samanaikaista reitinhakua ja reaaliajassa muuttuvan alueen reitinhakua. Siksi videopeleissä onkin käytössä monia eri reitinhakualgoritmeja, joista osa on kehitetty toimimaan dynaamisissa ympäristöissä, osa staattisissa ympäristöissä ja osa molemmissa (Lawande ym. 2022). Reitinhakualgoritmin valinta on siis riippuvainen käyttötarkoituksesta. Nykytutkimus keskittyy pääasiassa monimutkaisten reitinhakuongelmien ratkaisemiseen ja algoritmien vertailuun erilaisissa reitinhakutilanteissa.

2.3.1 Suorituskyky

Reitinhakualgoritmin täytyy minimoida suoritustehon ja tallennustilan käyttö. Vaikka komponentit ovatkin kehittyneet vuosi vuodelta nopeasti, myös videopelit ovat monimutkaistuneet ja niiden laskennalliset vaatimukset kasvaneet. Reitinhakualgoritmeille varatut resurssit ovat videopeleissä rajatut, koska resursseja käytetään hyvin paljon myös graafisiin ja fysiikkaalisiin ominaisuuksiin (Lawande ym. 2022). Suoritustehoon liittyen etenkin muistinkäyttöä ja laskentatehoa pidetään yleisesti rajoittavina tekijöinä videopelien reitinhaussa (Botea ym. 2013). Ongelmia voidaan ratkaista erilaisilla algoritmeilla tai pelialueen esitystapaan liittyvillä ratkaisulla (Botea ym. 2013; Cui ja Shi 2011).

Yksi suorituskyykyyn liittyvistä ongelmista on reitinhakualgoritmien huono skaalautuvuus etenkin muistinkäytön suhteen. Jos agentin reitinhakuun sovelletaan A*-algoritmia suurella

TODO: tarkista vielä kuva ja sen käyttö esim. tarvitaanko? havainnollistaako tarpeeksi?



TODO: lisää esimerkkejä, lisää suorituskkyongelmia

2.3.2 Dynaamisen alueen reitinhaku

Dynaamisen eli muuttuvan alueen reitinhaussa pyritään löytämään optimaalisin reitti jatkuvasti muuttuvassa alueessa (Lawande ym. 2022). Dynaamisen alueen reitinhakua esiintyy erityisesti robotiikassa, mutta myös videopeleissä. Robottien reitinhaussa ympäröivää tilaa mitataan erilaisten sensorien avulla, jonka perusteella reitinhakua suoritetaan. Videopeleissä pelialue on kokonaisuudessaan usein valmiiksi reitinhakuagentin tiedossa eikä erillisiä sensoreita käytetä pelialueen havainnoimiseen, ellei haluta vähentää epäreiluutta ja matkia ihmismäistä käyttäytymistä. (Rahmani ja Pelechano 2022).

Videopeleissä pelialue voi muuttua toisten pelaajien, ei-pelaaja-hahmojen tai muuten vain liikkuvien esteiden takia. Esimerkiksi kilpa-ajoneuvopeleissä pelaaja voi kisata ei-pelaaja-hahmon kanssa, joka joutuu väistelemään sekä pelaajan ajoneuvoa että muita alueen liikkuvia esteitä (Sazaki, Primanita ja Syahroyni 2017). Jokainen alueen muutos rikkoo reitinhakugraafin rakenteen, jolloin graafi ja valittu reitti täytyy korjata. Graafin luominen voi olla isoissa pelialueissa kallis operaatio, joten jatkuva uudelleenluominen ja uuden reitin etsiminen ei välttämättä ole vaihtoehto. Nykyään videopelien reitinhaun tutkimuksissa painotetaan dynaamisia reitinhakualgoritmeja.

Graafin jatkuva päivittäminen on tuonut erilaisia ideoita tutkimuksissa. Luvussa 2.2.2 mainittu D*-algoritmi on kehitetty juuri tuntemattoman ja muuttuvan alueen reitinhakuun.

TODO: artikkeleita dynaamisesta hausta ja sen ongelmista

2.3.3 Moniagenttireitinhaku

Moniagenttireitinhaussa alueella on useampi kuin yksi agentti ja jokaisella niistä on oma aloitus- ja lopetuspisteensä graafissa. Jokaisella aika-askeleella agentti voi joko liikkua toiseen solmuun tai pysyä paikallaan nykyisessä solmussaan. (Sharon ym. 2015; Stern ym. 2019). Tarkoituksena on samaan aikaan ratkaista moniagenttireitinhakuongelma ja minimoida reitinhaun kustannusfunktio (engl. cost function). Yleinen kustannusfunktio on *sum-of-costs*, joka on agenttien aika-askelten summa kun ne saapuvat kohteisiinsa. Kustannusfunktiona voi olla myös *makespan*, joka minimoi ajan kunnes viimeinen agentti on saapunut kohdesolmuun tai *fuel*, joka minimoi agenttien kulkeman matkan. Erityisenä huomiona fuel-

kustannusfunktiossa on se, että paikallaan odottaminen ei nosta kustannuksia. (Sharon ym. 2015).

Moniagenttireitinhaun rajoitteet voivat vaihdella tutkimusalasta riippuen, kuten esimerkiksi saavatko agentit kulkea samaa reittiä pitkin seuraten toisiaan, mutta yleensä perusrajoitteet ovat samat (Sharon ym. 2015; Stern ym. 2019). Perinteisesti agenttien täytyy liikkua lopeuspisteeseen törmäämättä toisiinsa matkalla ts. yhdellä solmulla ei saa olla samanaikaisesti enempää kuin yksi agentti. Kaksi agenttia eivät myöskään saa kulkea saman kaaren kautta samalla aika-askeleella. Moniagenttireitinhakuongelman sovelluksia esiintyy videopelien lisäksi esimerkiksi robotiikassa, ilmailussa, liikennesuunnittelussa ja itseohjautuvissa ajoneuvoissa, joten se on saanut viime vuosina paljon huomiota tutkimuksissa ja akateemisissa yhteisöissä. (Sharon ym. 2015; Stern ym. 2019).

Moniagenttireitinhakuongelmaan on sekä optimaalisia että epäoptimaalisia ratkaisuja. Optimaaliset ratkaisut ovat luonteeltaan NP-kovia, koska agenttien lukumäärä kasvattaa ongelman tila-avaruutta eksponentiaalisesti. A*-algoritmi on esimerkiksi optimaalinen ratkaisu, mutta moniagenttireitinhaussa sen suoritusaika voi olla hyvin pitkä ja muistinkäyttö liian suurta. (Sharon ym. 2015). Tämän vuoksi ongelmissa, joissa agenttien lukumäärä on suuri, käytetään usein epäoptimaalisia ratkaisuja.

TODO: moniagenttireitinhaku oikea termi?

3 Koneoppiminen

Koneoppiminen on tällä hetkellä yksi teknisten tutkimusalojen suosituimmista aihealueista. Sen ydin rakentuu kysymykselle, pystyykö tietokone jäljittelemään ihmismielen oppimisprosessia ja täten oppia automaattisesti kokemuksen kautta. (Das ja Behera 2017; Jordan ja Mitchell 2015). Automaattisella oppimisella pyritään vähentämään manuaalista, tapaus tapauksen perään ohjelmoimista. Sen sijaan konetta opetetaan syöte-tuloste -parien avulla. Vuosikymmenten aikana koneoppimisen tutkimus on edistynyt hyvin paljon eikä loppua ole toistaiseksi näkymässä. Uudet sovellukset ja algoritmit, laskentatehon kasvu ja big data eli hyvin suuret, keskittyneet datamäärät ovat tuoneet tarpeen sekä teorian tutkimukselle että kehittyneille käytännön ratkaisuille.

3.1 Koneoppimisen perusteet

Koneoppiminen on tieteenalana yhdistelmä tietotekniikkaa ja tilastotieteitä. Tietotekniikka ja tietokoneet mahdollistavat ongelmanratkaisun. Suurista datajoukoista oppiminen, erilaisten ennusteiden tekeminen ja päätöksenteko vaativat sen sijaan tilastotieteellisiä menetelmiä. (Das ja Behera 2017; Jordan ja Mitchell 2015). Myös neurotieteiden ja psykologian roolit ovat kasvamassa koneoppimisen tutkimuksessa. Esimerkiksi ihmisaivojen ja sitä kautta oppimisprosessin tutkiminen ja hyödyntäminen koneoppimisessa ovat tulevaisuudessa merkittäviä tutkimuksen kohteita. (Das ja Behera 2017). Koneoppimisen sovellukset ovat nykyään hyvin laaja-alaiset. Tunnettuja esimerkkejä ovat konenäkö, puheentunnistus ja robotiikka. Konenäköä hyödynnetään etenkin terveydenhoidon alalla anomalioiden tunnistamiseen kuvissa. Mainonnassa koneoppimista käytetään personoitujen suositusten luomiseen ja markkinoinnissa erilaisissa ennusteissa.

Tietoteknisten laitteiden suosio ja sitä kautta datan räjähdysmäinen kasvu ovat olleet suuressa roolissa koneoppimisen hyödyntämisessä. Kyseisiä suuria datamassoja eli big dataa on mahdotonta tarkastella manuaalisesti, joten niiden käsittelyyn on otettu käyttöön koneoppimisen menetelmiä. Koneoppimisalgoritmit pystyvät muokkaamaan palveluita vastaamaan jokaisen henkilökohtaisiin tarpeisiin personoidun datan avulla. Esimerkiksi mainoksia voidaan koh-

dentaa tietyille ryhmille ja vanhoja potilastietoja voidaan hyödyntää hoitotyyppin valitsemiin tietyille potilaille. (Jordan ja Mitchell 2015). Personoitu data tuo tosin tietoturvallisia haasteita. Henkilödatasta on pyrittävä tekemään anonymia, jottei sitä pysty yhdistämään suoraan henkilöihin. Samalla kuitenkin data voi olla niin tarkkaa, että jokaisella sanotaan olevan oma digitaalinen sormenjälki suuressa datamassassa. Myös suorituskykyvaatimukset ovat nousseet datan kasvun myötä, joten algoritmit täytyy kehittää mukautuviksi (Jordan ja Mitchell 2015).

Koneoppimisella yritetään perinteisesti ratkaista luokitteluongelmia, joissa datajoukosta voidaan päätellä, kuuluuko käsiteltävä asia tiettyyn luokkaan vai ei (Jordan ja Mitchell 2015). Esimerkiksi sähköposti voidaan luokitella roskapostiksi tai aidoksi sähköpostiksi riippuen mitkä ovat luokittelun vaihtoehdot. Koneoppimisen avulla kasvatetaan luokittelun tarkkuutta, joka on kyseisen luokitteluongelman tärkein mittari. Esimerkkidata, jolla konetta opetetaan, voi koostua kokoelmasta erilaisia sähköposteja, jotka on valmiiksi luokiteltu roskapostiksi tai aidoksi sähköpostiksi. Syötteenä on siis sähköposti ja tulosteena "roskaposti" tai "aito". Koneoppimisen avulla kone opetetaan tunnistamaan malleja ja kuvioita datassa, jolloin se pystyy myöhemmin tunnistamaan samoja kuvioita oikeissa tilanteissa.

3.2 Koneoppimisen paradigmat

Koneoppiminen voidaan jakaa eri osiin oppimistyylin mukaan. Oppimistyyliä ovat esimerkiksi ohjattu oppiminen, puoliohjattu oppiminen, ohjaamaton oppiminen, transduktio ja vahvistusoppiminen (Das ja Behera 2017). Näistä tunnetuimpia ovat ohjattu oppiminen, ohjaamaton oppiminen ja vahvistusoppiminen.

3.2.1 Ohjattu oppiminen

Käytetyin oppimistyyli on ohjattu oppiminen ja siihen liittyvät menetelmät (Jordan ja Mitchell 2015; Nasteski 2017). Ohjatun oppimisen tehtävät voidaan jakaa luokitteluun ja regressioon. Luokitteluongelmissa vastaukset ovat kategorisia, esimerkiksi "lintu", "koira" tai jokin kokonaisluku, ja regressiossa jatkuvia lukuarvoja, esimerkiksi hinta. Ohjatussa oppimisessa opetusaineisto tuodaan (x,y) pareina, jossa x on syöte ja y on tulos. Oppijan tavoitteena

on approksimoida funktio, joka kuvaa kaikki syötteet niitä vastaaviin tuloksiin. Yksittäisessä luokittelutehtävässä oppija luo mahdollisimman tarkan ennusteen y syötteen x perusteella ja vertaa ennustetta oikeaan tulokseen. Jos ennuste epäonnistuu, niin mallia muokataan tarpeen mukaisesti. Yleisesti ohjatun oppimisen heikkoutena voidaan pitää luokitellun datan saatavuutta ja laatua (Das ja Behera 2017). Data täytyy esikäsitellä ja luokitella ennalta muilla menetelmillä, joka nostaa lopullista laskentakustannusta. Toisaalta jotkin menetelmät, kuten naiivi Bayes-luokittelija, eivät vaadi suuria datamääriä tuottaakseen tarkkoja vastauksia (Osisanwo ym. 2017). Naiivi Bayes-luokittelijan lisäksi tunnettuja ratkaisu-algoritmeja ovat päätöspuut ja tukivektorikoneet.

Päätöspuu (engl. decision tree) on tiedonlouhinnassa ja koneoppimisessa käytetty luokittelualgoritmi, jolla luokitellaan asioita ominaisuuksien perusteella (Nasteski 2017; Osisanwo ym. 2017). Päätöspuu koostuu juurisolmuista, oksasolmuista ja lehdistä. Juuri- ja oksasolmuissa sijaitsee yksittäisiä ominaisuuksia ja lehtisolmuissa mahdollisia tuloksia. Luokittelu alkaa juurisolmusta ja päättyy johonkin lehtisolmuun eli yksittäiseen tulokseen. Tarvittaessa päätöspuun yleistä arviointi- ja suorituskkyä voidaan parantaa karsimalla (engl. prune). Karsimisessa päätöspuun tarpeettomia solmuja poistetaan kokonaan käytöstä, jolla vähennetään esimerkiksi ylisovittamista.

Naiivi Bayes-luokittelija (engl. Naive-Bayes) on ohjatussa oppimisessa käytetty luokittelumenetelmä, jolla luokitellaan asioita piirteiden perusteella käyttäen Bayesin todennäköisyysteoreemaa (Nasteski 2017; Rish ym. 2001). Yksinkertaistamisen vuoksi naiivi Bayes-luokittelijassa piirteet oletetaan tilastollisesti riippumattomiksi toisistaan, jolloin tuloksena saadaan approksimaatio luokittelusta. Tästä huolimatta naiivi Bayes-luokittelija on osoittautunut tehokkaaksi menetelmäksi käytännön luokitteluongelmissa, kuten tekstin luokittelussa ja lääketieteellisessä diagnosoinnissa (Rish ym. 2001).

Tukivektorikone (engl. support vector machine, SVM) on yksi tunnetuimmista ja tehokkaimista ohjatun oppimisen menetelmistä luokitteluun ja regressiotehtäviin (Cervantes ym. 2020; Osisanwo ym. 2017). Opetusaineistosta saaduista ominaisuuksista muodostetaan piirreavaruus (engl. feature space), josta luokat erotellaan toisistaan piirteiden perusteella. Luokkia erottelevaa rajapintaa kutsutaan tasoksi (engl. plane) ja etäisyyttä tasoa lähimpänä olevaan datapisteeseen marginaaliksi (engl. margin). Kaksi vektoria, jotka kulkevat tason molem-

pien puolien lähimpien pisteiden kautta, muodostetaan yhdensuuntaisesti tasoon nähden ja näiden vektorien etäisyys toisistaan pyritään maksimoimaan, jolloin pyritään minimoimaan luokitteluvirhe ja parantamaan yleistämistä.

TODO: tarkistetaan vielä sisältö kuntoon

3.2.2 Ohjaamaton oppiminen

Ohjaamattomassa oppimisessä analysoidaan luokittelematonta dataa (Das ja Behera 2017; Jordan ja Mitchell 2015). Tarkoituksena on tehdä päätelmiä datan rakenteesta ja malleista ilman ulkopuolista ohjeistusta. Klusterointi ja dimension redusointimenetelmät ovat yleisiä datan strukturointimenetelmiä.

Klusteroinniksi kutsutaan menetelmiä, joissa datapisteet jaetaan ominaispiirteidensä perusteella klustereihin. Yksittäiset klusterit sisältävät siis ominaisuuksiltaan samankaltaiset datapisteet. *K-means* -klusterointi on tunnettu klusterointimenetelmä, jossa datapisteet n jaetaan K :hon klusteriin. Klusterin keskipistettä lähimpänä oleva datapiste toimii eräänlaisena prototyyppinä, johon muiden datapisteiden etäisyyksiä verrataan. Uusi datapiste katsotaan kuuluneeksi siihen klusteriin, jonka keskipisteeseen on pienin etäisyys.

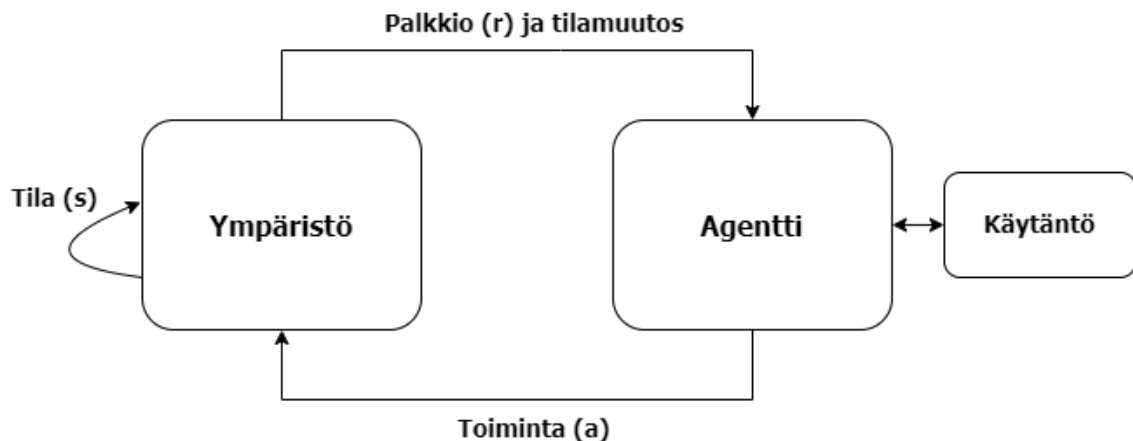
Dimension redusointimenetelmät pyrkivät tihentämään datajoukkoa ja helpottamaan sen analysointia. Niiden periaatteena on vähentää datajoukossa tarkasteltavia ominaispiirteitä ja näin ollen vähentää datajoukon kokonaisulottuvuutta, jolloin datajoukon analysointi yksinkertaistuu. Uuteen datajoukkoon pyritään sisällyttämään keskeisimmät piirteet siten, ettei relevanttia informaatiota katoaisi. Pääkomponenttianalyysi on yksi tunnetuimmista ja vanhimmista dimension redusointimenetelmistä, jossa olemassaolevasta datajoukosta poimitaan tärkeimmät piirteet ja luodaan niistä pääkomponentteja (engl. principal components) (Abdi ja Williams 2010).

3.2.3 Vahvistusoppiminen

Vahvistusoppiminen on kolmas suuri koneoppimisen paradigma, jossa oppijana toimii agentti ja agentin toimintaa ohjaavat palkkiot (Jordan ja Mitchell 2015). Vahvistusoppimisen ope-

tusaineisto eroaa muiden paradigmojen opetusaineistoista siten, ettei tietylle syötteelle x anneta valmiiksi oikeaa tulosta y tai etsitä rakenteellisia malleja datajoukosta, vaan agentti saa jokaisesta suorittamastaan toiminnosta positiivisen tai negatiivisen palkkion (Jordan ja Mitchell 2015). Palkkiot ohjaavat agentin oppimisprosessia ja käyttäytymistä ympäristössä. Toimintojen ja niistä saatujen palkkioiden lisäksi agentti on jatkuvassa vuorovaikutuksessa ympäristönsä kanssa siten, että agentti tarkkailee toimintojensa vaikutuksia ja ympäristön tilamuutoksia. Näin agentti pystyy muokkaamaan toimintojaan saamiensa palkkioiden perusteella. (Arulkumaran ym. 2017). Vahvistusoppimistehtävän ideaaliratkaisu on palkkiot maksimoivan käytännön (engl. policy) selvittäminen.

Vahvistusoppiminen voidaan kuvata Markovin päätösprosessina (engl. Markov decision process, MDP) tilojen S , toimintojen A ja palkkiosignaalien r avulla. Jokaisella aika-askeleella t agentti suorittaa toiminnon a , jolloin ympäristön tila s muuttuu ja muutos viestitään agentille palkkiosignaalin r kautta. Palkkiosignaalin lisäksi ympäristö viestii agentille tilamuutoksesta, jolloin agentti saa tiedon uudesta tilasta $s + 1$. Palkkion ja uuden tilan perusteella agentti valitsee jälleen seuraavan toimintonsa. Agentin lopullisena tavoitteena on saavuttaa paras mahdollinen käytäntö (engl. policy), joka maksimoi saadun palkkion määrän. Kuva 3 havainnollistaa vahvistusoppimisen toimintaa.



Kuvio 3. Vahvistusoppimisympäristön oppimissilmukka yhdellä aika-askeleella.

Oppiakseen optimaalisen käytännön agentin tekemät päätökset vaativat jonkin ennusteen tulevien toimintojen arvosta. Yleisesti tämän ennusteen laskemista kutsutaan nimellä *action-value function*, ja yksi tunnettu menetelmä sen laskemiseen on Q-oppiminen (engl. Q-learning).

Q-oppiminen on malliton (engl. model-free) menetelmä eli se ei tarvitse toimiakseen erillistä mallia ympäristöstä. Q-oppimisessa jokaisen tilan eri toimintoa arvioidaan Arulkumaran ym. (2017) esittämän kaavan

$$Q(s, a) = r_t + \gamma \max_a Q^\pi(s_{t+1}, a)$$

mukaisesti, jossa s on tila, a on toiminto, r_t on tilan palkkio, γ on erillinen vähennys, joka määrittelee tulevien toimintojen tärkeyden aiempiin verrattuna ja $\max_a Q^\pi(s_{t+1}, a)$ on ennakkoarvio tulevasta, optimaalisesta palkkiosta.

TODO: tarkista vielä q-oppimiseen liittyvät asiat

Funktiosta saatuja arvoja päivitetään erillisessä Q-aulussa. Oppimisepisodien aikana agentti pystyy ennakoimaan Q-aulun avulla jokaisen mahdollisen toimintonsa tulevaa lopullista palkkiota ja tarvittaessa päivittämään Q-aulun arvoja. Ongelmaksi osoittautuu kuitenkin uuden tutkimisen (engl. exploration) ja olemassa olevan tiedon hyödyntämisen (engl. exploitation) tasapainotus (Arulkumaran ym. 2017). *Epsilon-Greedy* on menetelmä, jossa tietyllä todennäköisyydellä ϵ agentti valitsee pienemmän arvon tilan, jolloin voidaan löytää uusia, parempia ratkaisuja haluttuun lopputulokseen. Agentti voi myös jatkaa aiemman käytännön hyödyntämistä todennäköisyydellä $1 - \epsilon$.

Vahvistusoppimiseen liittyy haasteita optimaalisen käytännön löytämisessä ja agentin satunnaisissa toiminnoissa (Arulkumaran ym. 2017). Optimaalinen käytäntö on mahdollista löytää vain jatkuvan yrittämisen kautta, ja ainoana oppimisen signaalina toimivat saadut palkkiot. Riippuen tehtävän haastavuudesta lukuisatkaan yritykset eivät välttämättä takaa optimaalisinta ratkaisua. Toiseksi agentin palkkioon johtavissa toiminnoissa saattaa olla paljon turhia toimintoja eli toisin sanoen agentti ei välttämättä tiedä, mitkä toiminnot oikeasti johtivat palkkion saamiseen. Esimerkiksi robotin liikkuesssa sisätiloissa sen havainnot riippuvat vahvasti siitä, kohtaako se matkalla umpikujia vai siirtyykö se satunnaisilla toiminnoilla suoraan kohteeseen. Jos palkkio annetaan maaliin pääsyn yhteydessä, niin robotti olettaa, että umpikujan päätyminen kuului palkkion saamiseen vaativien toimintojen joukkoon. Tätä ongelmaa kutsutaan nimellä (*temporal credit assignment problem*).

3.3 Syväoppiminen

Koneoppimisen ja sitä kautta myös syväoppimisen tutkimus on ollut viime vuosina hyvin aktiivista (Pouyanfar ym. 2018). Syväoppimisella ollaan onnistuttu ratkaisemaan ongelmia, joita tekoälyn tutkimuksessa on yritetty ratkaista vuosia (LeCun, Bengio ja Hinton 2015; Pouyanfar ym. 2018). Erityisesti tuloksia on tullut kuvantunnistuksessa, puheentunnistuksessa ja erilaisissa luonnollisen kielen prosessoinnin tehtävissä (LeCun, Bengio ja Hinton 2015; Pouyanfar ym. 2018). Suurimpia syväoppimisen tutkimuksen askeleita viime vuosikymmenillä ovat vastavirta-algoritmi (engl. backpropagation), konvoluutioneuroverkon (engl. Convolutional Neural Network, CNN) inspiraationa tunnettu neocogitron-neuroverkko, siitä hieman myöhemmin kehitetty takaisinkytketty neuroverkko (engl. Recurrent Neural Network, RNN) ja syvä uskomusverkko (engl. Deep Belief Network, DBM). Syvä uskomusverkko mahdollisti entistä syvemmän neuroverkon oppimisen, jonka seurauksena siirryttiin yleisesti käyttämään termiä syväoppiminen. Viime vuosien yksi tunnetuimpia syväoppimisen sovelluksia on muun muassa Googlen AlphaGo, joka onnistui päihittämään useita Go-pelin ammattilaisia pelin äärimmäisestä strategisesta haastavuudesta huolimatta. Tässä luvussa kerrotaan neuroverkkojen, syväoppimisen ja syvän vahvistusoppimisen toiminnan perusteet sekä esitellään Soft Actor Critic -algoritmi, jota myöhemmin sovelletaan tutkimuksen empiirisessä osuudessa.

3.3.1 Neuroverkkojen perusteet

Neuroverkkojen perusosiin kuuluvat perseptronit (engl. perceptron), jotka ovat keinotekoisia neuroneita (Nielsen 2015). Perseptronit koostuvat binäärisistä syötteistä x_1, x_2, x_3, \dots , ja yksittäisestä binäärisestä tuloksesta. Syötteiden relevanttius määritellään erillisten painoarvojen (engl. weight) w_1, w_2, w_3, \dots , perusteella. Syötteet ja painoarvot lasketaan painotettuna summana $\sum_j w_j x_j$ ja tulokseen lisätään neuronin vakiotermi (engl. threshold tai bias), joka on neuronille parametrina annettu luku ja määrittää onko lopullisena tuloksena 0 vai 1. Yksinkertaistettuna Nielsen (2015) kuvaa perseptronia "laitteeksi, joka tekee päätökset punnitsemalla todisteita".

Yleisesti neuroverkko koostuu syötekerroksesta, piilokerroksesta ja ulostulokerroksesta (Niel-

sen 2015). Piilokerros koostuu yhdestä tai useammasta perseptroni-kerroksesta. Ensimmäisellä perseptroni-kerroksella tehdään yksinkertaisimmat päätökset ja jokaisella seuraavalla kerroksella tehdään toinen toistaan monimutkaisempia päätöksiä. Kerrosten suuri lukumäärä mahdollistaa siis vaativienkin päätösten tekemisen.

Oppiminen on mahdollista painoarvoja muuttamalla, jolloin koko neuroverkon lopullinen tulos muuttuu (Nielsen 2015). Vaarana kuitenkin on, että pienet muutokset muuttavat neuroverkon tulosta radikaalisti vastakkaiseen suuntaan. Korvaamalla alkuperäiset, binääriset perseptronit Sigmoid-neuroneilla painoarvojen muutokset eivät aiheuta suurta muutosta tuloksessa. Sigmoid-neuronit käyttävät sigmoid-funktiota porrasfunktion sijaan, jolloin tulos voi olla mitä tahansa 0 ja 1 välillä.

Kuten koneoppimisessa, myös syväoppimisessa neuroverkon opettaminen tapahtuu opetusaineiston avulla (Nielsen 2015). Luokitteluongelman suoran ratkaisemisen sijaan neuroverkon opettamisessa keskitytään ensin painoarvojen ja vakiotermien muodostaman virhefunktion minimiarvon löytämiseen ja vasta sen jälkeen luokittelun tarkkuuteen. Virhefunktion minimin löytämiseen käytetään tunnettua optimointikeinoa, gradienttimenetelmää (engl. gradient descent) ja vastavirta-algoritmia (engl. backpropagation). Vastavirta-algoritmillä voidaan laskea kerralla gradienttimenetelmään tarvittavat osittaisderivaatat painoarvojen ja vakiotermien suhteen virhefunktiossa. Tuloksena saadaan virhefunktion gradientti, jonka jälkeen painoarvot ja vakiotermit päivitetään neuroneissa takaperin iteroiden viimeisestä kerroksesta lähtien ja menetelmä toistetaan.

Gradienttimenetelmällä pyritään yleisellä tasolla selvittämään virhefunktion minimi suorittamalla pieniä askeleita kohti globaalia tai lokaalia minimiä (Nielsen 2015). Askeleiden pituus määritellään oppimisnopeudella (engl. learning rate), joka on usein pieni vakioluku. Oppimisnopeus ei saa kuitenkaan olla liian pieni, koska muuten algoritmi toimii hyvin hitaasti. Oppimisnopeutta voidaan tehostaa myös käyttämällä stokastista gradienttimenetelmää, jossa painoarvot ja vakiotermit päivitetään vasta pienen opetusaineistojoukon jälkeen. Tästä saatu tulos toimii hyvänä arviona todelliselle gradienttivektorille.

3.3.2 Syväoppimisen haasteet

Yksi suurimmista syväoppimisen haasteista on ylisovittaminen (engl. overfitting) (Nielsen 2015). Ylisovittamisessa neuroverkko oppii opetusaineiston liiankin täsmällisesti ja menettää sen johdosta kykynsä yleistää oppimaansa toisiin tapauksiin esimerkiksi testiesimerkkidatassa. Ylisovittamista ilmenee usein jos opetusaineiston luokittelun tarkkuus nousee lähelle sataa prosenttia, mutta testiesimerkkidatan luokittelun tarkkuus pysyy ennallaan. Ylisovittamista voidaan estää esimerkiksi neuroverkon pienentämisellä tai opetusaineiston kasvattamisella. Joskus opettaminen voidaan myös keskeyttää, jos testiesimerkkidatan tarkkuus ei tunnu enää kasvavan.

Ylisovittamista voidaan hillitä myös säännöstelyllä (engl. regularization), jossa pyritään pienentämään neuronien painoarvoja virhefunktion minimin löytämiseen (Nielsen 2015). Suurten painoarvojen pienet muutokset voivat aiheuttaa suuria muutoksia neuroverkon toimintaan, jolloin se voi ajautua ylisovittamaan opetusaineistoa. Säännöstely toisin sanoen tehostaa neuroverkon kykyä tehdä yleistyksiä. Yleisiä säännöstelymenetelmiä ovat L1- ja L2-säännöstely sekä neuronien poistaminen (engl. dropout). Neuronien poistaminen eroaa muista mainituista siten, ettei siinä keskitytä virhefunktion muokkaamiseen, vaan neuroverkon piilokerroksesta poistetaan hetkellisesti neuroneita. Neuroverkon toiminta pysyy muuten ennallaan, mutta vain osaa neuroneista käytetään ja niiden parametreja päivitetään. Seuraavalla iteraatiolla neuronit palautetaan ja jälleen osa piilokerroksen neuroneista poistetaan väliaikaisesti. (Jokainen iteraatio käyttää opettamiseen rakenteeltaan erilaista neuroverkkoa, koska osa neuroneista on piilotettu. Tämän avulla saadaan luotua tilanne, jossa samaa neuroverkkoa opettaessa opetetaan useita erilaisia neuroverkkoja ja näiden neuroverkkojen ylisovittamiset kumoavat toisensa.)

TODO: Tarkista neuroverkkoteorian sisältö, onko riittävä?

3.4 Syvä vahvistusoppiminen

Yksi tekoälyn tutkimuksen suurimpia tavoitteita on luoda täysin autonominen ja ohjailtava agentti, joka pystyy toimimaan erilaisissa ympäristöissä samalla oppien ja kehittämällä käyttäytymistään paremmaksi (Arulkumaran ym. 2017). Alunperin vahvistusoppimisella pystyttiin

kehittämään oppivia agenteja, mutta ongelmaksi osoittautui ongelmien ja ratkaisujen suppeus, koska pelkällä vahvistusoppimisella ei pystytty käsittelemään ja hyödyntämään moniulotteista dataa, kuten robotin raakaa sensoridataa tai kuvan pikseleitä. Syväoppimisella onnistuttiin vastaamaan tähän vaatimukseen, ja pian syvän vahvistusoppimisen sovelluksilla pystyttiin jo pelaamaan Atari 2600:n videopelejä käyttämällä hyväksi kuvan pikselidataa.

3.4.1 Syvän vahvistusoppimisen perusteet

Syvä vahvistusoppiminen hyödyntää syväoppimista ja neuroverkkoja suurten tila- ja havaintoavaruuksien vahvistusoppimistapauksissa (Li 2018). Se eroaa vahvistusoppimisesta pääasiassa funktioapproksimaation suhteen. Esimerkiksi tavallisessa Q-oppimisessa muodostetaan taulu tila-toiminta -pareista ja niiden Q-arvoista, mutta syvässä Q-oppimisessä (engl. deep Q-learning) taulu korvataan neuroverkolla. Syvässä Q-oppimisessä tila, esimerkiksi pikselidata, syötetään neuroverkolle ja tuloksena saadaan mahdolliset toiminnot ja niiden arvot. Oppiminen tapahtuu neuroverkon tapaisesti eli selvitetään funktion maksimi-arvot ja päivitetään neuroverkon painoarvoja sen mukaisesti.

TODO: policy search, experience replay, bootstrapping..

3.4.2 Soft actor-critic

Soft actor-critic (SAC) on Haarnoja, Zhou, Abbeel ym. (2018) kehittämä malliton (oikea termi?) ja *off-policy* syvä vahvistusoppimis-algoritmi. Se kehitettiin vastaamaan yleisiin vahvistusoppimis-algoritmien ongelmiin reaalimaailmassa, kuten opetusaineiston kompleksisuuteen (engl. sample complexity) ja hyperparametrien herkkyyteen (Haarnoja, Zhou, Hartikainen ym. 2018). Yksinkertaisetkin tehtävät saattoivat vaatia satoja tuhansia ellei jopa miljoonia opetusaskeleita ennen kuin sopiva lopputulos saavutettiin. Tämän lisäksi eri tehtävien välillä joutui virittelemään monien eri hyperparametrien arvoja, jotta oppiminen olisi edes mahdollista. SAC pyrkii mahdollisimman satunnaisiin toimintoihin samalla maksimoiden odotetun palkkio määrän, jota kutsutaan myös nimellä *maximum entropy*. Tavallisesti parhaimman käytännön löytämisessä halutaan maksimoida saatu palkkio, mutta *maximum entropy* -periaatteessa yhtälöön lisätään erillinen entropia-termi. Entropian suuruutta kontrolloidaan erillisen kertoi-

men α avulla, joka voidaan asettaa myös nolaksi, jolloin yhtälö palauttaa jälleen maksimipalkkion antavan käytännön.

TODO: SAC testauksesta, suoriutui paremmin kuin muut DRL-algoritmit, ehkä lisää teoriaustausta?

4 Unity

Unity on Unity Technologiesin kehittämä pelinkehitysalusta, joka sisältää oman renderöinti- ja fysiikkamoottorin sekä Unity Editor -nimisen graafisen käyttöliittymän (Juliani ym. 2018). Unityllä on mahdollista kehittää perinteisten 3D- ja 2D-pelien lisäksi myös esimerkiksi VR-pelejä tietokoneille, mobiililaitteille ja pelikonsoleille. Unitystä onkin vuosien mittaan tullut yksi tunnetuimmista pelinkehitysalustoista, jonka parissa työskentelee kuukausittain jopa 1.5 miljoonaa aktiivista käyttäjää (”Unity” 2022).

Viime vuosina Unityä on käytetty simulointialustana tekoälytutkimuksen parissa. Unity mahdollistaa lähes mielivaltaisten tilanteiden ja ympäristöjen simuloinnin 2D ruudukkokartoista monimutkaisiin pulmanratkaisutehtäviin, joka on sen suurimpia vahvuuksia simulointialustana. Kehitystyö ja prototypointi ovat Unityllä myös erityisen nopeaa. (Juliani ym. 2018).

4.1 Unityn hierarkia

Tässä luvussa käsitellään Unityn hierarkiaa. Aliluvuissa käydään läpi hierarkian osat ylimmästä lähtien.

4.1.1 Unity-projekti

Unityn hierarkian ylin osa on projekti, jonka luomisesta kehitystyö aina alkaa. Unityssä on mahdollista luoda projekti valmiista pohjista, joita ovat esimerkiksi 2D-, 3D- ja VR-pohjat. Pohjien avulla projekteihin saa lisättyä suoraan suositeltavat, parhaita käytäntöjä mukailevat asetukset.

Unity-projekteja voidaan hallinnoida ja avata erillisellä Unity Hub -sovelluksella. Unity Hub kertoo muun muassa mitä Unityn versiota projekti tukee. Projekteja voi tarvittaessa siirtää (engl. migrate) toimimaan uusimmilla Unityn versioilla, mutta siirto voi aiheuttaa toiminnallisuuden muutoksia tai virheitä projektissa.

4.1.2 Näkymät

Projektista seuraavana hierarkiassa ovat näkymät (engl. scene). Näkymät toimivat työskentelyalustoina projektissa. Projekti sisältää aina yhden tai useamman näkymän, koska ilman niitä mitään ei pysty luomaan. Tavallisesti yksittäinen näkymä kuvaa aina yhtä kenttää, tasoa tai aluetta pelissä, ja siirryttäessä toiselle alueelle Unity pystyy lataamaan ajon aikana uuden skenen. Näkymän lataaminen voi tosin viedä aikaa, joten lataus peitetään useimmiten latausruuduilla, jotka voivat myös olla omia, yksinkertaisia näkymiä. Yksinkertaisimmillaan peli voi kuitenkin sisältää vain yhden näkymän, joka muokkautuu ja jota muokataan ajon aikana.

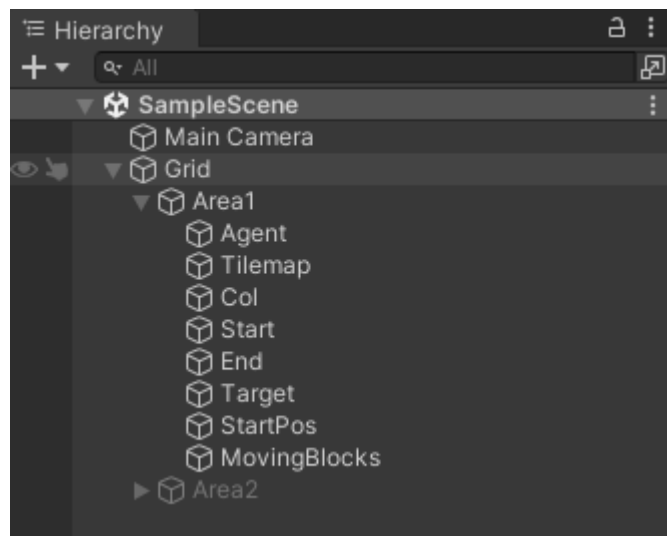
Projektin luonnin jälkeen Unity lisää siihen automaattisesti aloitusnäkymän, joka sisältää kamera- ja valonlähde-peliobjektin. Tätä näkymää voi lähteä muokkaamaan lisäämällä siihen erilaisia peliobjekteja, esimerkiksi maata ja erilaisia geometrisia muotoja.

4.1.3 Peliobjektit ja Prefabit

Peliobjektit (engl. GameObject) ovat tärkein osa Unityn pelinkehitysprosessia, koska kaikki peliin luotavat objektit ovat taustaltaan peliobjekteja. Peliobjektit eivät itsessään tee mitään tai näytä miltään, vaan ne toimivat säiliöinä komponenteille. Peliobjekteja voidaan järjestellä vanhempi-lapsi -periaatteella. Lapsiobjektit liikkuvat vanhemman mukana, jolloin niitä ei tarvitse liikutella näkymässä erikseen. Kuva 4 havainnollistaa esimerkinäkymän peliobjekteja ja niiden vanhempi-lapsi -suhteita.

Prefabit ovat peliobjektien valmiita malleja, joita luodaan peliobjektien tavoin. Prefabit vähentävät toistuvaa työtä peliobjektien luomisen yhteydessä. Prefabeille voidaan lisätä komponentteja ja lapsiobjekteja kuten peliobjekteille. Kun prefabi lisätään näkymään, sen komponentteja ja arvoja voidaan muuttaa tarvittaessa ilman, että alkuperäisen prefabin arvot ja komponentit muuttuvat.

Peliobjekteja voi lisätä "GameObject-valikosta Unityn ylävalikosta joko tyhjinä objekteina tai valmiina kokonaisuuksina. Valmiita peliobjekteja ovat esimerkiksi erilaiset valonlähteet tai 3D-objektit, ja ne sisältävät automaattisesti tarvittavat komponentit.



Kuvio 4. Lista peliobjekteista avoimessa näkymässä. Sisäkkäiset peliobjektit ovat lapsiobjekteja.

4.1.4 Komponentit

Komponentit antavat peliobjekteille ominaisuuksia ja toiminnallisuuksia kuten muodon, värin tai fysiikan. Komponentteja voi olla rajattomasti, mutta peliobjektilla on luonnin jälkeen vähintään Transform-komponentti, joka määrittää peliobjektin sijainnin, suunnan ja skaalan. Transform-komponenttia ei voi poistaa peliobjektilta. Esimerkiksi valmis 3D-objekti pallo (sphere) saa automaattisesti Mesh Filter-, Mesh Renderer- ja Sphere Collider-komponentit. Kaksi ensimmäistä komponenttia keskittyvät pallon graafisiin ominaisuuksiin ja Sphere Collider fyysisiin törmäysominaisuuksiin. Sphere Collider-komponentti asettuu automaattisesti pallon graafisen ulkomuodon kokoiseksi.

Usein komponenteilla on erilaisia arvoja, kuten koko tai väri, joita voi muokata käyttöliittymäelementtien avulla. Komponentit voivat sisältää myös viittauksia muihin peliobjekteihin, tiedostoihin tai asetteihin(käännös?). Esimerkiksi Sprite Renderer -komponenttiin voidaan lisätä viittaus kuvatiedostoon, jolloin Unity renderöi peliobjektin kohdalle lisätyn kuvan. Kuvassa 5 on lista peliobjektin komponenteista ja

4.1.5 Skriptit

Ohjelmoinnin merkitys Unityn käytössä tulee skripteistä. Skriptit ovat ohjelmakooditiedostoja, joita voi lisätä peliobjektiin komponentin tavoin, jos valmiit komponentit eivät riitä toiminnallisuuksiltaan. Skripteissä voi esimerkiksi määritellä ominaisuuksia ja arvoja, joita voi muokata komponenttilistauksessa tai ajon aikana. Unity tukee tällä hetkellä vain C# -ohjelmointikieltä, mutta ennen myös Javascriptiin pohjautuvaa UnityScript-ohjelmointikieltä.

Unity tarjoaa skripteihin MonoBehaviour-pohjaluokan, joka mahdollistaa pelinkehityksen tärkeimmät osat eli Start()-aloitusfunktion ja Update()-päivitysfunktion. Start()-funktio ajetaan ennen yhtäkään päivitysfunktiota, joten siinä voidaan määrittää ja alustaa tarvittavat alkuarvot. Update()-funktio ajetaan joka ruudunpäivityskerralla, joten siihen sijoitetaan usein pelilogiikka ja mahdollisesti fyysiset toiminnallisuudet.

Skriptien avulla voidaan tehdä lähes kaikki samat asiat kuin Unity Editorissa. Peliobjekteja voidaan etsiä tagien tai nimien kautta ja niille voidaan lisätä ja poistaa komponentteja ajon aikana. Käyttämättömät peliobjektit voidaan tuhota tai asettaa epäaktiivisiksi jos niitä ei tarvita.

4.2 Machine Learning Agents

Machine Learning Agents on Unitylle kehitetty ilmainen koneoppimispaketti, joka mahdollistaa Unity Editorilla luotujen simulaatioympäristöjen ja Python API:n välisen vuorovaikutuksen. ML-Agents SDK (Software Development Kit) tarjoaa kaikki toiminnallisuudet ja skriptit toimivan koneoppimisympäristön luomiseen. (Juliani ym. 2018). Kuva 6 havainnollistaa Unity Editorilla luodun yksinkertaisen ML-Agents koneoppimisympäristön toimintaa. TODO: "unity editorilla luodun"vai pelkästään "ML-agentsin toimintaa/rakennetta"

4.2.1 ML-Agents SDK

ML-Agents SDK sisältää kolme ydinosaa: sensorit, agentit ja akatemiat. Agentti-komponentti voidaan lisätä suoraan Unityn peliobjektille, jolloin se pystyy keräämään havaintoja, suorittamaan toimintoja ja vastaanottamaan palkkioita. Sensorit mahdollistavat havaintojen kerää-

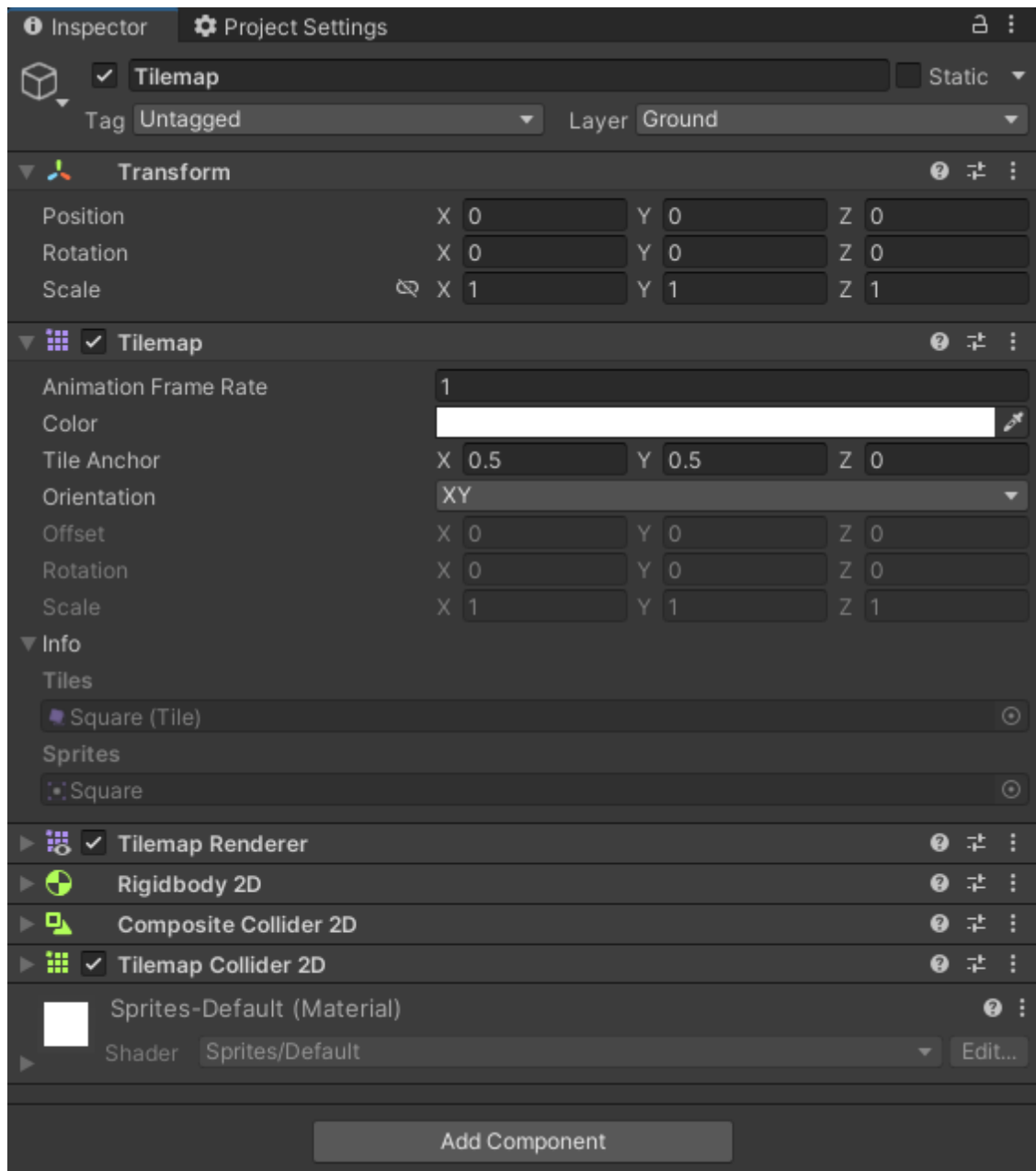
misen eri tavoin. Akatemia ylläpitää tietoa simulaation askelmäärästä ja ympäristön parametreista sekä ohjaa agenttien toimintaa.

Agentin käytäntö määritellään Behavior Name -nimikkeen avulla. Eri agenteilla voi olla sama käytäntö, jolloin agentit käyttävät kyseistä käytäntöä päätöksentekoon. Myös useiden erilaisten agenttien toiminta voidaan mahdollistaa erinimisillä käytännöillä.

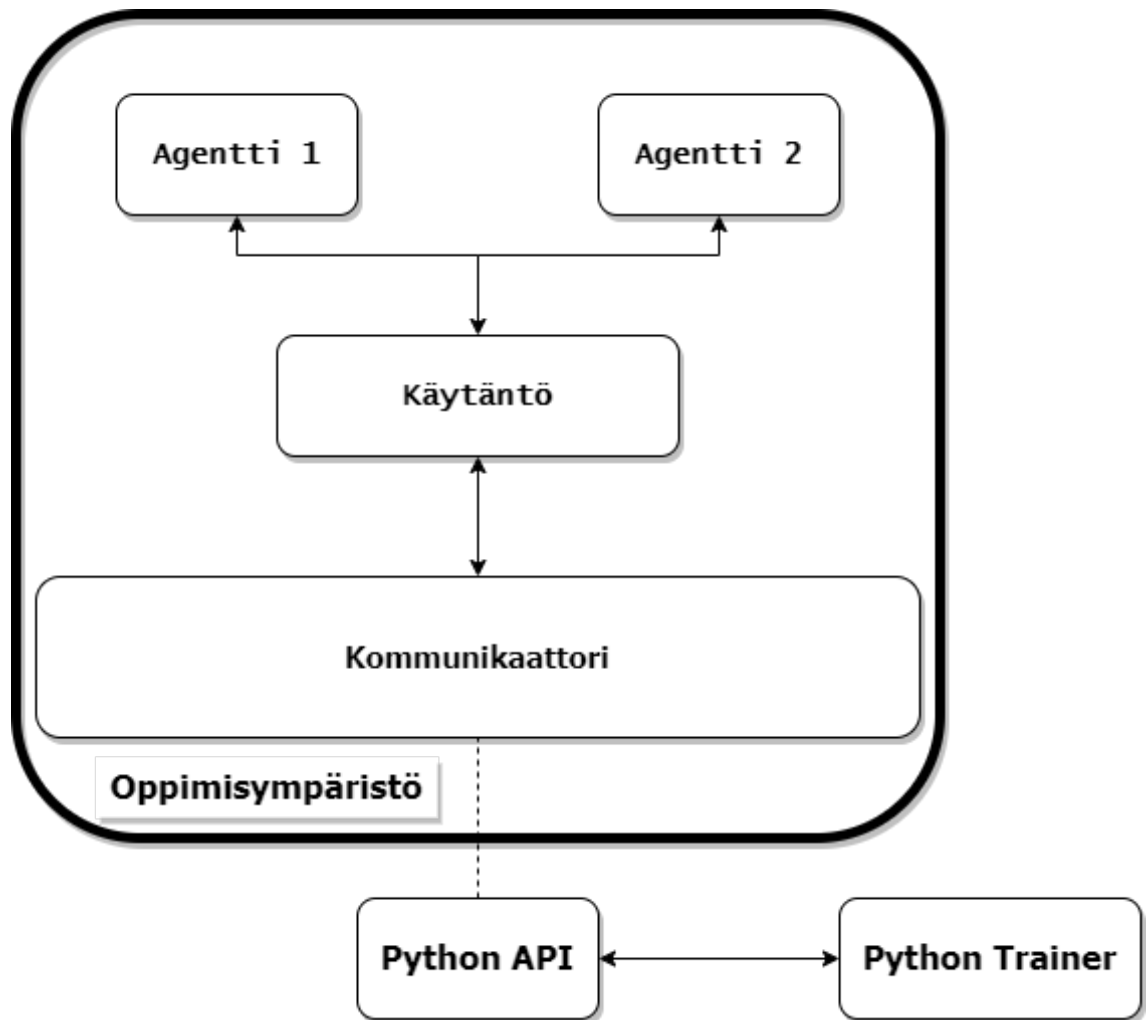
4.2.2 Python API ja PyTorch

Python APIa käytetään Unityllä tehdyn simulaatioympäristön ja koneoppimissilmukan käsittelyyn. API:n avulla tekijän ei tarvitse itse olla suoraan yhteydessä Pythonin koneoppimiskouluttajaan, vaan API tarjoaa helppokäyttöiset, valmiit menetelmät koneoppimissilmukan luomiseen. Tarkemmin APIsta ja sen toiminnasta voi lukea dokumentaatiosta (tähän linkki sivun alalaitaan tulevasta docsista?).

PyTorch on avoimen lähdekoodin koneoppimiskehys, johon pohjautuen Unity ML-agents -paketin koneoppimiseen liittyvät toteutukset on tehty (Unity ML agents docs). PyTorch sisältää kaikki syvän koneoppimisen perusosat datan kanssa työskentelystä ja koneoppimismallin luomisesta mallin parametrien optimointiin ja oppimismallien tallentamiseen (PyTorch docs).



Kuvio 5. Lista peliobjektin komponenteista.



Kuvio 6. Lohkokaavio Unity ML-Agents toiminnasta.

5 Tutkimuksen empiirinen osuus

Tässä kappaleessa käsitellään tutkimuksen empiiristä osuutta. Tutkimus toteutettiin empiirisenä vertailevana tutkimuksena. Vertailun kohteena olivat Unityn ML-agentin suorittama reitinhaku ja heuristiseen A*-algoritmiin perustuva reitinhaku. Kappaleessa 5.1 kuvaillaan tutkimusta yleisellä tasolla ja esitellään tutkimuksessa käytetyt työkalut. Kappaleessa 5.2 käydään läpi simulaatioympäristöt ja koneoppimiseen liittyvät konfiguraatiot. Lopuksi kappaleessa 5.4 käsitellään tulosten mittaamista ja käytettyjä suureita.

5.1 Tutkimuksen kuvaus

Tutkimuksen simulaatioalustana käytettiin Unityä, koska sen käyttö oli ennestään tuttua ja se soveltuu hyvin erilaisten ympäristöjen ja tilanteiden simuloimiseen. Tutkimusta varten Unity Hubissa luotiin valmis 2D-projekti ja projektiin lisättiin Unity Package Managerin kautta ML-Agents -paketti, jotta tarvittavat toiminnallisuudet saatiin käyttöön koneoppimista varten. Unityn valmiiden menetelmien avulla luotiin yksinkertaisia ruudukkoalueita, jonne sijoitettiin esteruutuja, kävelykelpoisia ruutuja ja alku- ja loppuruudut sekä joihinkin alueisiin liikkuvia esteitä. Reitinhaun vertailua varten luotiin A*-algoritmi. Agentille annettiin yhteensä neljä liikkumissuuntaa vaaka- ja pystysuunnassa, joten A*-algoritmin heuristiikaksi valittiin Manhattan-etäisyys. ML-agents -paketin avulla agentille annettiin *Behavior Parameters*, *Agent Script*, *Decision Requester* ja *Ray Perception Sensor 2D* -skriptitiedostot, jotka antavat tarvittavat toiminnallisuudet koneoppimista varten. Agentin opettamiseen käytetään syvään vahvistettuun oppimiseen perustuvaa SAC-algoritmia.

A*-algoritmia täytyi muokata tutkimukseen sopivaksi. Pelialueet voivat muuttua reaaliaikaisesti, jolloin perinteinen A*-algoritmi ei pysty reagoimaan muutoksiin välittömästi. Algoritmia muokattiin tutkimukseen siten, että esteen ilmestyessä laskelmoidulle reitille A*-algoritmi ajetaan uudestaan, mutta lähtöpisteeksi asetetaan agentin uusi sijainti. Uusi sijainti on agentin siihen asti kulkema matka, jolloin seuraava reitinhakuiteraatio vaatii lyhyemmän matkan ja on kevyempi muistinkäytön kannalta. Ratkaisu ei kuitenkaan ole järkevä suuremmissa pelialueissa, mutta soveltuu hyvin tämän tutkimuksen esimerkkeihin.

5.2 Tutkimusasetelma

AddObservation()-funktion avulla agentti kerää tietoa omasta tilastaan ympäristössään.

Actions, toiminnot, yksinkertaisen pelialueen takia käytetään Discrete Actions ja viittä eri vaihtoehtoa (ylös, alas, oikealle, vasemmalle, paikallaan).

Agentin opettaminen aloitetaan komentoriviltä komennolla mlagents-learn (polku konfiguraatio -tiedostoon) --run-id=(opetussession nimi). Komentorivi näyttää käyttäjän asettamien opetusaskelten välein mm. agentin keskiarvopalkkion ja keskihajonnan(std of reward?) askelten aikana. Tässä tutkimuksessa asetettiin väliksi 10000, tensorboard päivittyy myös 10000 välein ts. piirtää kuvaajan pisteen?

Beginner-aluetta 2712 sekuntia, 500 000 askelta.

Intermediate-aluetta 5600 sekuntia, miljoona askelta.

5.3 Agentin havainnot ja palkkiot

Koneoppimisagentin oppimista ohjaavat sen tekemät havainnot ja sen saamat palkkiot. Havaintoja voi tallentaa suoraan skriptitiedostossa käsin *AddObservation()*-metodilla, jolle annetaan parametrina datatyypin ja sen arvo. Tämän tutkimuksen reitinhakutehtävissä agentti havainnoi omaa ja kohteen sijaintia kaksiulotteisessa vektorimuodossa (x,y) , jolloin jokaisella askeleella neuroverkko saa tiedon näistä sijainneista. Tähän havaintoon käytetään Unityn omaa datatyyppiä *Vector2*, joka sisältää x ja y arvot *float*-tyyppisinä. Lisäksi agentti havainnoi sen etäisyyttä kohteeseen, jonka laskemiseen käytetään Unityn valmista *Vector2.Distance()*-funktia. Agentille lisättiin myös kaksi *RayPerceptionSensor2D*-komponenttia, jotka lähettävät agentista osumatietoja kerääviä säteitä. Ensimmäinen sensori sisältää kaksitoista sädetä, jotka ovat pituudeltaan 15 yksikköä ja tunnistavat ainoastaan kohderuudun. Toinen sensori sisältää kahdeksan sädetä etäisyydeltään viisi yksikköä ja tunnistavat vain esteruutuja. Tunnistaminen määritellään erillisen *Detectable Tags*-kentän avulla, johon kirjoitetaan tunnistettavan kohteen tagi eli esteet ovat tagilla "Col" ja kohderuutu "End". Lisäksi sensorille annetaan *Ray Layer Mask*-valintalistaan tieto, mihin alueen kerrokseen säteet voivat fyysisesti osua ja mitkä kerrokset jätetään huomiotta. Tässä tutkimuksessa esteet on asetettu kerroksel-

le "Collision" ja kohderuutu kerrokselle "End". Näiden tietojen perusteella sensori lähettää automaattisesti säteiden osumadatan *float*-taulukkona neuroverkolle, jolloin sitä ei tarvitse itse toteuttaa skriptitiedostossa.

Agentin saamat palkkiot ovat vahvistusoppimisen ydin ja tässä tapauksessa agenttia palkitaan sen nopeuden ja yleisen suoriutumisen perusteella. Jokaisen agentin päätöksen yhteydessä annetaan pieni negatiivinen palkkio, jolloin agenttia ohjataan suorittamaan tehtävä niin nopeasti kuin mahdollista. Palkkio määritellään skriptitiedostossa *AddReward(-1/MaxStep)*, jossa *MaxStep* on yhden opetusjakson maksimipituus eli kuinka monta päätöstä agentti voi yhden jakson aikana tehdä. Tässä tutkimuksessa pelialueet ovat melko pieniä, joten maksimipituudeksi asetettiin 1000. Jos agentti ei saa suoritettua tehtävää ja maksimi askelmäärä saavutetaan, agentti saa palkkioksi yhteensä -1. Jos agentti osuu kohteeseen, sille annetaan palkkioksi +1 eli *AddReward(1)*. Jos agentti yrittää liikkua matkalla esteruutuun, sille annetaan palkkioksi -1 ja jakso opetusjakso pysäytetään. Tällä halutaan estää agentin turha liikkuminen kohti esteitä.

5.4 Tulosten mittaaminen

- Reitinhakutehtävästä otetaan talteen aika (sekuntia) ja onnistuiko reitinhaku vai ei (onnistui/epäonnistui).

6 Tulokset ja johtopäätökset

TODO: Tähän oikeat Tensorboard-kuvat ja niiden selitys. Lopuksi vielä vertailua A*-algoritmin ratkaisuihin.

7 Yhteenveto

Lähteet

- Abd Algfoor, Zeyad, Mohd Shahrizal Sunar ja Hoshang Kolivand. 2015. “A comprehensive study on pathfinding techniques for robotics and video games”. *International Journal of Computer Games Technology* 2015.
- Abdi, Hervé ja Lynne J Williams. 2010. “Principal component analysis”. *Wiley interdisciplinary reviews: computational statistics* 2 (4): 433–459.
- Arulkumaran, Kai, Marc Peter Deisenroth, Miles Brundage ja Anil Anthony Bharath. 2017. “A brief survey of deep reinforcement learning”. *arXiv preprint arXiv:1708.05866*.
- Botea, Adi, Bruno Bouzy, Michael Buro, Christian Bauckhage ja Dana Nau. 2013. “Pathfinding in games”. Schloss Dagstuhl-Leibniz-Zentrum fuer Informatik.
- Cervantes, Jair, Farid Garcia-Lamont, Lisbeth Rodriguez-Mazahua ja Asdrubal Lopez. 2020. “A comprehensive survey on support vector machine classification: Applications, challenges and trends”. *Neurocomputing* 408:189–215.
- Cui, Xiao ja Hao Shi. 2011. “A*-based pathfinding in modern computer games”. *International Journal of Computer Science and Network Security* 11 (1): 125–130.
- Das, Kajaree ja Rabi Narayan Behera. 2017. “A survey on machine learning: concept, algorithms and applications”. *International Journal of Innovative Research in Computer and Communication Engineering* 5 (2): 1301–1309.
- Demyen, Douglas ja Michael Buro. 2006. “Efficient triangulation-based pathfinding”. *Teoksessa Aaai*, 6:942–947.
- Dijkstra, Edsger W ym. 1959. “A note on two problems in connexion with graphs”. *Numerische mathematik* 1 (1): 269–271.
- Duchoň, František, Andrej Babinec, Martin Kajan, Peter Beňo, Martin Florek, Tomáš Fico ja Ladislav Jurišica. 2014. “Path planning with modified a star algorithm for a mobile robot”. *Procedia Engineering* 96:59–69.

- Haarnoja, Tuomas, Aurick Zhou, Pieter Abbeel ja Sergey Levine. 2018. “Soft actor-critic: Off-policy maximum entropy deep reinforcement learning with a stochastic actor”. Teoksessa *International conference on machine learning*, 1861–1870. PMLR.
- Haarnoja, Tuomas, Aurick Zhou, Kristian Hartikainen, George Tucker, Sehoon Ha, Jie Tan, Vikash Kumar, Henry Zhu, Abhishek Gupta, Pieter Abbeel ym. 2018. “Soft actor-critic algorithms and applications”. *arXiv preprint arXiv:1812.05905*.
- Hart, Peter E, Nils J Nilsson ja Bertram Raphael. 1968. “A formal basis for the heuristic determination of minimum cost paths”. *IEEE transactions on Systems Science and Cybernetics* 4 (2): 100–107.
- Jordan, Michael I ja Tom M Mitchell. 2015. “Machine learning: Trends, perspectives, and prospects”. *Science* 349 (6245): 255–260.
- Juliani, Arthur, Vincent-Pierre Berges, Ervin Teng, Andrew Cohen, Jonathan Harper, Chris Elion, Chris Goy, Yuan Gao, Hunter Henry, Marwan Mattar ym. 2018. “Unity: A general platform for intelligent agents”. *arXiv preprint arXiv:1809.02627*.
- Karur, Karthik, Nitin Sharma, Chinmay Dharmatti ja Joshua E Siegel. 2021. “A survey of path planning algorithms for mobile robots”. *Vehicles* 3 (3): 448–468.
- Koenig, Sven ja Maxim Likhachev. 2005. “Fast replanning for navigation in unknown terrain”. *IEEE Transactions on Robotics* 21 (3): 354–363.
- Lawande, Sharmad Rajnish, Graceline Jasmine, Jani Anbarasi ja Lila Iznita Izhar. 2022. “A Systematic Review and Analysis of Intelligence-Based Pathfinding Algorithms in the Field of Video Games”. *Applied Sciences* 12 (11): 5499.
- LeCun, Yann, Yoshua Bengio ja Geoffrey Hinton. 2015. “Deep learning”. *nature* 521 (7553): 436–444.
- Li, Yuxi. 2018. “Deep reinforcement learning”. *arXiv preprint arXiv:1810.06339*.
- Nasteski, Vladimir. 2017. “An overview of the supervised machine learning methods”. *Horizons. b* 4:51–62.

- Nielsen, Michael A. 2015. *Neural networks and deep learning*. Nide 25. Determination press San Francisco, CA, USA.
- Osisanwo, FY, JET Akinsola, O Awodele, JO Hinmikaiye, O Olakanmi ja J Akinjobi. 2017. “Supervised machine learning algorithms: classification and comparison”. *International Journal of Computer Trends and Technology (IJCTT)* 48 (3): 128–138.
- Panov, Aleksandr I, Konstantin S Yakovlev ja Roman Suvorov. 2018. “Grid path planning with deep reinforcement learning: Preliminary results”. *Procedia computer science* 123:347–353.
- Pouyanfar, Samira, Saad Sadiq, Yilin Yan, Haiman Tian, Yudong Tao, Maria Presa Reyes, Mei-Ling Shyu, Shu-Ching Chen ja Sundaraja S Iyengar. 2018. “A survey on deep learning: Algorithms, techniques, and applications”. *ACM Computing Surveys (CSUR)* 51 (5): 1–36.
- Rahmani, Vahid ja Nuria Pelechano. 2022. “Towards a human-like approach to path finding”. *Computers & Graphics* 102:164–174.
- Rish, Irina ym. 2001. “An empirical study of the naive Bayes classifier”. Teoksessa *IJCAI 2001 workshop on empirical methods in artificial intelligence*, 3:41–46. 22.
- Sazaki, Yoppy, Anggina Primanita ja Muhammad Syahroyni. 2017. “Pathfinding car racing game using dynamic pathfinding algorithm and algorithm A”. Teoksessa *2017 3rd International Conference on Wireless and Telematics (ICWT)*, 164–169. IEEE.
- Sharon, Guni, Roni Stern, Ariel Felner ja Nathan R Sturtevant. 2015. “Conflict-based search for optimal multi-agent pathfinding”. *Artificial Intelligence* 219:40–66.
- Stentz, Anthony. 1994. “Optimal and efficient path planning for partially-known environments”. Teoksessa *Intelligent unmanned ground vehicles*, 203–220. Springer.
- Stentz, Anthony ym. 1995. “The focussed d^* algorithm for real-time replanning”. Teoksessa *IJCAI*, 95:1652–1659.
- Stern, Roni, Nathan R Sturtevant, Ariel Felner, Sven Koenig, Hang Ma, Thayne T Walker, Jiaoyang Li, Dor Atzmon, Liron Cohen, TK Satish Kumar ym. 2019. “Multi-agent pathfinding: Definitions, variants, and benchmarks”. Teoksessa *Twelfth Annual Symposium on Combinatorial Search*.

“Unity”. 2022. Viitattu 4. huhtikuuta 2022. <https://unity.com/>.

“Unity Docs”. 2022. Viitattu 7. syyskuuta 2022. <https://docs.unity3d.com/2023.1/Documentation/Manual/nav-InnerWorkings.html>.

8 Liitteet

- Kuvat tai mallinnokset pelialueesta.
- Tensorboardin kuvaajat mm. agentin palkkioiden kehityksestä.
- AgentScript-kooditiedosto?