

# Bewegung: Basierend auf Potenzialfunktionen

AI for Game Developers – Kapitel 5

# Überblick

- Das „Potenzial“ von Potenzialfunktionen
- Das Lenard-Jones Potenzial
- Übertrag auf ein Spiel
- Umsetzung: Chasing/Evading
- Umsetzung: Obstacle Avoidance
- Umsetzung: Swarming
- Optimierungsansätze
- Fazit (Einsatz in der Realität)

# Das „Potenzial“ von Potenzialfunktionen

- Warum Potenzialfunktionen?
  - Reduktion des algorithmischen Aufwands
  - eine Funktion für
    - Chasing/Evading
    - Obstacle Avoidance
    - Swarming
  - leichte Implementierung
    - „nur“ Potenzialberechnung

$$U = -\frac{A}{r^n} + \frac{B}{r^m}$$

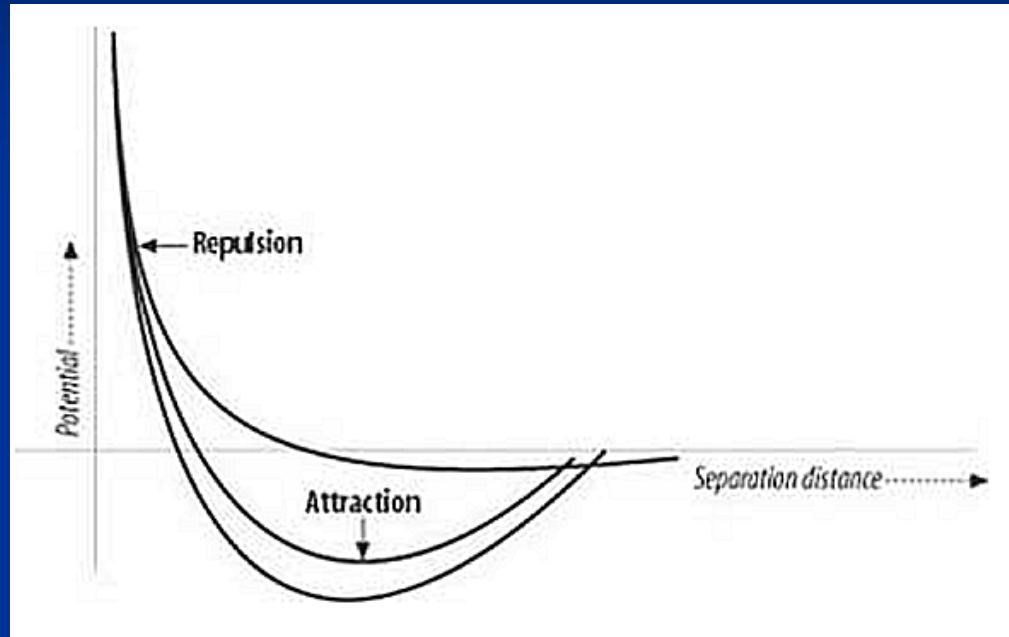
# Das Lenard-Jones Potenzial

- einfache Potenzialfunktion
  - Attraktions/Repulsions-Potenzial von Molekülen

$$U = -\frac{A}{r^n} + \frac{B}{r^m}$$

- U ist das Potenzial
- A, B, n, m Parameter der Moleküle
- r Abstand der Moleküle

# Das Lenard-Jones Potenzial



■ Attraction

$$-\frac{A}{r^n}$$

■ Repulsion

$$\frac{B}{r^m}$$

# Übertrag auf ein Spiel

- Was haben wir und brauchen wir?
  - Molekül = Spieleinheit
  - Parameter = Eigenschaften bzw. Bewertung der Spieleinheit
  - Distanz
- Was können wir dann simulieren?
  - Attraktion = Chasing/Swarming
  - Repulsion = Evading/Obstacle Avoidance

# Übertrag auf ein Spiel

- weiteres Features
  - beliebige Orientierung
    - „Front“ einer Figur kann festgelegt werden
  - Trennung Parameter und Funktion
    - einfache Erweiterbarkeit
    - einfache Optimierung

# Umsetzung: Chasing/Evading

```
■ void DoAttractCraft2(void)
{
    Vector r = Craft2.vPosition -
        Craft1.vPosition;
    Vector u = r;
    u.Normalize();
```

```
    double U, A, B, n, m, d;
```

```
    A = 2000;
```

```
    B = 4000;
```

```
    n = 2;
```

```
    m = 3;
```

```
    d = r.Magnitude()/
        Craft2.fLength;
```

```
    U = -A/pow(d, n) +
        B/pow(d, m);
```

```
    Craft2.Fa = VRotate2D(
        -Craft2.fOrientation, U * u);
    Craft2.Pa.x = 0;
    Craft2.Pa.y = Craft2.fLength /
        2;
    Target = Craft1.vPosition;
}
```



# Umsetzung: Chasing/Evading P1

- Fall A:
  - $A < B$ : Chasing und Abstand halten
- Fall B:
  - A sehr klein: Interception
- Fall C:
  - $A > B$ : Basic Chasing
- Fall D:
  - B sehr groß: Evading

# Umsetzung: Obstacle Avoidance

- Hindernisse
  - wie andere Spielfigur
  - Attraction
    - keine
  - Repulsion
    - „Material“abhängig
    - Feuer > Stein

# Umsetzung: Obstacle Avoidance

- Programm 2: Vereinzelte Hindernisse
- Programm 3: Box
  - Anwendungsbeispiel:
    - vordefinierte Stecke die abgelaufen werden soll
    - z.B.: Autorennen, Patrouillen

# Umsetzung: Swarming

- Was ist Swarming?
  - ähnlich Flocking
  - chaotisch
  - Beispiel: Bienenschwärme
- Umsetzung
  - Schwarm als Gruppe
  - Potenzial zwischen Gruppenmitgliedern

# Umsetzung: Swarming P4

- weitere Features
  - Massenverhalten
    - Anpassung der Parameter
    - weniger „chaotisch“
  - Gruppenbewegung
    - Anführereinheit
      - keine bzw. nur geringe Repulsion
    - „organisiertes“ Chaos mit Bewegungsrichtung

# Optimierungsansätze

- Problem: Viele „Einheiten“ = Viele Berechnungen  $O(n^2)$
- 1. Lösung: Berücksichtigung der Entfernung
  - einfacher Grenzwertcheck
  - weniger Rechenaufwand

# Optimierungsansätze

- 2. Lösung: Aufteilung des Spielfeldes in kleinere Felder
  - Rasterfelder
  - Listen der „Einheiten“ in den Feldern
  - nur umgebenden Feldern berücksichtigt
  - Trade Off: Speicher  $\leftrightarrow$  CPU-Last
- 3. Lösung: Berücksichtigung von „Paaren“
  - $P(i,j) = -P(j,i)$
  - Speicheraufwand: Merken der „Paare“

# Fazit (Einsatz in der Realität?)

- einfache Lösung um „realistisches“ Verhalten zu simulieren
- sehr aufwendig bei vielen Einheiten
- Mögliche Einsatzgebiete
  - 2001 Vom US-Militär getestet für Dismounted Infantry Semi-Automated Forces
    - allerdings geschlagen von „Cell decomposition“
  - in jeden beliebigen Echtzeit-Strategiespiel
    - aber zu rechenintensiv um bei den Großen eingesetzt zu werden
  - bei kleine Autorennspielen (2D)
  - in der Animationstechnik
    - Simulation von Schwärmen



# Quellen

- AI for Game Developers  
by David M. Bourg, Glenn Seeman
- Studie des US-Militärs  
[http://www.gilgameshcontribute.com/Computer\\_AI/pages/page\\_12.html](http://www.gilgameshcontribute.com/Computer_AI/pages/page_12.html)
- Artificial Life and Other Experiments  
<http://www.aridolan.com>
- Partikel Swarm Demo  
<http://ai-depot.com/Essay/SocialInsects-Abstract.html>
- Die vorgestellten Programme zur Veranschaulichung sind abgewandelte Version der Beispiel Programme aus „AI for Game Developers“  
<http://examples.oreilly.com/ai/>