

Programowanie Gier Komputerowych

Wykład 12: AI przeciwników i NPC

mgr inż. Hubert Staniszewski

Czym jest AI przeciwnika lub NPC?

- ▶ W grach AI to system, który steruje zachowaniem postaci niekontrolowanych bezpośrednio przez gracza.
- ▶ Ważne aby sztuczna inteligencja tworzyła, **czytelne, przewidywalne i interesujące zachowanie.**

AI w grach a sztuczna inteligencja jako dziedzina

AI w grach

- ▶ ma być czytelne*,
- ▶ działa w czasie rzeczywistym,
- ▶ jest ograniczone budżetem CPU,
- ▶ często jest projektowane ręcznie,
- ▶ ma tworzyć ciekawe sytuacje gameplayowe.

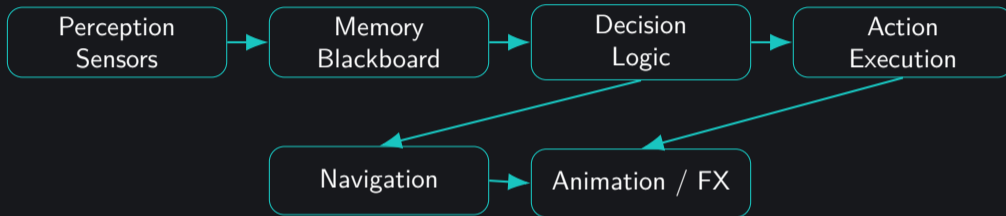
AI akademickie / ML

- ▶ może optymalizować wynik,
- ▶ może uczyć się z danych,
- ▶ nie zawsze musi być czytelne,
- ▶ często wymaga innych narzędzi,
- ▶ nie zawsze pasuje do gameplayu.

Cele projektowe AI przeciwników

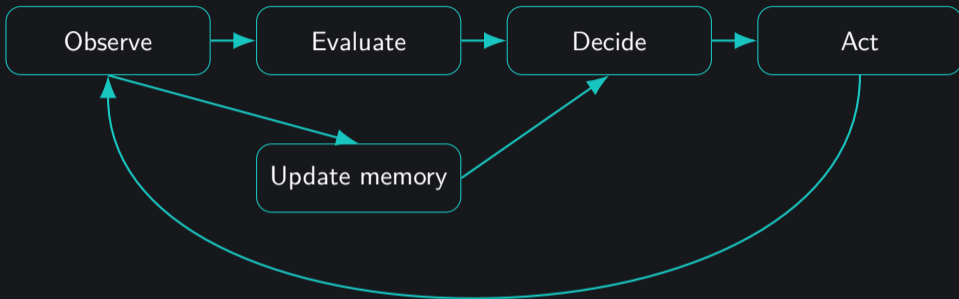
- ▶ AI powinno tworzyć sytuacje, w których gracz podejmuje decyzje.
- ▶ Przeciwnik powinien być wystarczająco sprawny, ale nie powinien sprawiać wrażenia nieuczciwego.
- ▶ Właściwe AI przeciwnika zwykle jest:
 - czytelne - gracz rozumie, co się dzieje,
 - reaktywne - odpowiada na działania gracza,
 - ograniczone - ma zasady i słabości,
 - testowalne - można odtworzyć i zdebugować zachowanie.

Architektura agenta AI



- ▶ Agent AI zbiera informacje, zapisuje stan, wybiera decyzję i wykonuje akcję.
- ▶ Błędy AI często wynikają z pomieszania tych warstw w jednym skrypcie.

Pętla decyzyjna AI



- ▶ Nawet proste AI powinno mieć czytelny cykl: obserwacja, ocena, decyzja, akcja.
- ▶ Dzięki temu łatwiej rozdzielić sensory, pamięć i logikę zachowania.

Percepcja: co AI „widzi” i „słyszy”?

- ▶ AI nie powinno zwykle znać całego stanu gry bez ograniczeń.
- ▶ Typowe sensory to:
 - pole widzenia,
 - słuch lub hałas,
 - wykrywanie obrażeń,
 - bliskość obiektów,
 - pamięć ostatniej pozycji gracza.
- ▶ Ograniczona percepcja sprawia, że AI jest bardziej sprawiedliwe i czytelne.



Percepcja: przykład z gry



Przykład: prosta detekcja gracza

```
1 bool CanSeePlayer(const Enemy& enemy, const Player& player) {
2     Vector3 toPlayer = player.position - enemy.position;
3
4     if (Length(toPlayer) > enemy.viewDistance)
5         return false;
6
7     float angle = AngleBetween(enemy.forward, Normalize(toPlayer));
8     if (angle > enemy.viewAngle * 0.5f)
9         return false;
10
11     return !Physics::RaycastBlocked(enemy.position, player.position);
12 }
```

- ▶ Detekcja zwykle łączy dystans, kąt widzenia i przeszkody w świecie.
- ▶ Dzięki temu AI nie ma „magicznej wiedzy” o graczu.

Pamięć i blackboard

- ▶ Blackboard to współdzielony zestaw danych używany przez logikę AI.
- ▶ Może przechowywać:
 - ostatnią znaną pozycję gracza,
 - aktualny cel,
 - poziom zagrożenia,
 - stan alarmu,
 - wybraną akcję lub intencję.
- ▶ Pozwala rozdzielić sensory od podejmowania decyzji.

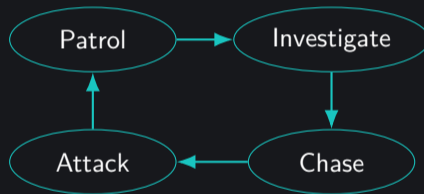
Blackboard: przykład struktury

```
1 struct AIBlackboard {
2     bool canSeePlayer = false;
3     Vector3 lastKnownPlayerPosition;
4     float timeSincePlayerSeen = 0.0f;
5
6     int currentTargetId = -1;
7     float threatLevel = 0.0f;
8     bool isAlerted = false;
9 };
```

- ▶ Blackboard nie powinien zawierać całej logiki AI.
- ▶ To raczej miejsce przechowywania danych, na podstawie których inne moduły podejmują decyzje.

Finite State Machine w AI

- ▶ FSM jest dobrym rozwiązaniem dla prostych i średnio złożonych zachowań.
- ▶ Stan określa, co agent robi teraz.
- ▶ Przejścia określają, kiedy agent może zmienić zachowanie.



FSM: przykład kodu

```
1 enum class AIState { Patrol, Investigate, Chase, Attack };
2
3 void EnemyAI::Update(float dt) {
4     switch (state) {
5         case AIState::Patrol:
6             UpdatePatrol(dt);
7             if (blackboard.canSeePlayer) state = AIState::Chase;
8             break;
9
10        case AIState::Chase:
11            MoveTo(player.position);
12            if (IsInAttackRange()) state = AIState::Attack;
13            break;
14
15        case AIState::Attack:
16            PerformAttack();
17            if (!IsInAttackRange()) state = AIState::Chase;
18            break;
19    }
20 }
```

Kiedy FSM zaczyna przeszkadzać?

- ▶ FSM jest czytelny, dopóki liczba stanów i przejść pozostaje mała.
- ▶ Problemy pojawiają się, gdy:
 - każdy wyjątek staje się nowym stanem,
 - przejścia zaczynają zależeć od wielu warunków naraz,
 - jeden stan zaczyna wykonywać zbyt wiele logiki,
 - debugowanie wymaga śledzenia kilkunastu możliwych przejść.
- ▶ Wtedy warto rozważyć behavior tree, utility AI albo podział logiki na mniejsze warstwy.

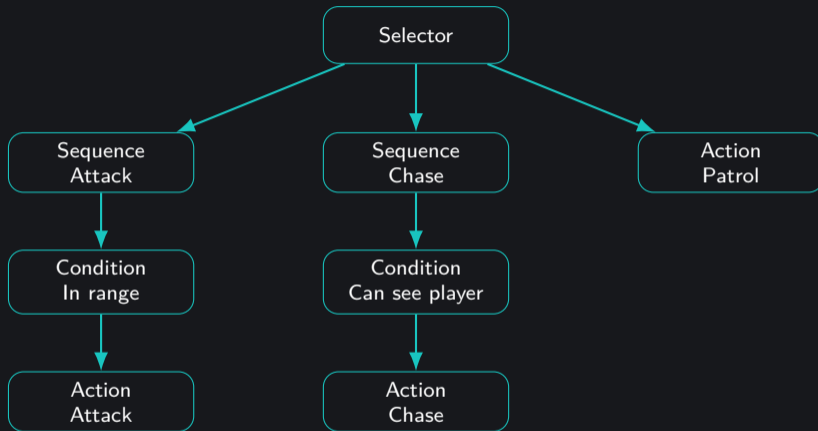
Problem skali

Jeżeli dodanie jednego zachowania wymaga zmiany wielu istniejących przejść, FSM przestaje skalować się dobrze.

Behavior Tree: idea

- ▶ Behavior Tree opisuje zachowanie jako drzewo decyzji i akcji.
- ▶ Zamiast jednego dużego switcha mamy kompozycję mniejszych węzłów.
- ▶ Typowe typy węzłów:
 - **Selector** - wybiera pierwsze działające zachowanie,
 - **Sequence** - wykonuje kroki po kolei,
 - **Condition** - sprawdza warunek,
 - **Action** - wykonuje czynność.

Behavior Tree: przykład struktury



- ▶ Drzewo najpierw próbuje atakować, potem gonić, a na końcu patrolować.
- ▶ Kolejność węzłów wpływa na priorytet zachowań.

Selector i Sequence

Selector

- ▶ próbuje gałąź po gałęzi,
- ▶ kończy sukcesem, gdy jedna opcja się powiedzie,
- ▶ dobrze nadaje się do priorytetów zachowań.

Sequence

- ▶ wykonuje gałąź po gałęzi,
- ▶ kończy porażką, gdy jeden krok się nie powiedzie,
- ▶ dobrze nadaje się do procedur i planów.

- ▶ Behavior tree jest czytelne tylko wtedy, gdy projektujemy proste, małe węzły.

Behavior Tree: uproszczony pseudokod

```
1 Status Selector::Tick() {  
2     for (Node* child : children) {  
3         Status result = child->Tick();  
4  
5         if (result == Status::Success)  
6             return Status::Success;  
7  
8         if (result == Status::Running)  
9             return Status::Running;  
10    }  
11  
12    return Status::Failure;  
13 }
```

- ▶ Węzły zwracają zwykle: Success, Failure albo Running.
- ▶ To pozwala zachowaniom trwać przez wiele klatek.

Utility AI

- ▶ Utility AI wybiera akcję na podstawie wyniku punktowego.
- ▶ Każda możliwa akcja dostaje score zależny od kontekstu.
- ▶ Przykładowe czynniki:
 - zdrowie agenta,
 - dystans do gracza,
 - zagrożenie,
 - dostępność osłony,
 - liczba sojuszników,
 - cooldowny akcji.
- ▶ AI wybiera akcję o najwyższej użyteczności, zamiast przechodzić po sztywnych stanach.

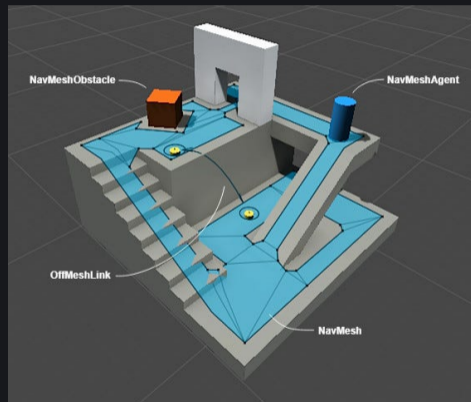
Utility AI: przykład oceny akcji

Akcja	Kiedy rośnie score?	Ryzyko
Atak	gracz blisko, agent ma HP	spam ataku bez przerwy
Ucieczka	niskie HP, brak wsparcia	AI może wyglądać tchórzliwie
Szukaj osłony	silny ostrzał, osłona blisko	AI może zbyt często przerywać walkę
Wezwij pomoc	przewaga gracza, sojusznicy w pobliżu	zbyt trudne starcia

- ▶ Utility AI dobrze sprawdza się, gdy decyzja zależy od wielu miękkich czynników.
- ▶ Wymaga jednak dobrego debugowania score'ów.

Nawigacja i pathfinding

- ▶ AI musi nie tylko zdecydować, co zrobić, ale też dotrzeć do miejsca wykonania akcji.
- ▶ Najczęściej spotykane rozwiązania:
 - graf waypointów,
 - siatka i A*,
 - navmesh,
 - steering behaviours,
 - lokalne unikanie przeszkód.
- ▶ Pathfinding odpowiada za trasę, a steering za lokalny ruch i korekty.



NavMesh vs grid

Grid

- ▶ łatwy do zrozumienia,
- ▶ dobry w grach taktycznych,
- ▶ naturalny dla tilemap,
- ▶ może być kosztowny przy dużej rozdzielczości.

NavMesh

- ▶ dobry dla światów 3D,
- ▶ opisuje powierzchnie dostępne dla ruchu,
- ▶ ułatwia naturalne ścieżki,
- ▶ wymaga poprawnego bake'u i testów.

AI w walce

- ▶ AI przeciwnika w walce powinno tworzyć decyzje dla gracza, a nie tylko zadawać obrażenia.
- ▶ Typowe elementy combat AI:
 - wybór dystansu,
 - decyzja: atak, obrona, unik, cofnięcie,
 - cooldowny i okna akcji,
 - telegraphing zamiaru,
 - reakcje na zachowanie gracza,
 - ograniczanie naraz aktywnych przeciwników.
- ▶ Właściwe combat AI często celowo nie wykorzystuje wszystkich informacji i możliwości.

Fair AI: inteligentne, ale uczciwe

- ▶ AI może być technicznie skuteczne, ale jednocześnie frustrujące.
- ▶ Gracz zwykle akceptuje porażkę, jeśli rozumie:
 - co przeciwnik zrobił,
 - kiedy pojawił się sygnał ostrzegawczy,
 - jak można było odpowiedzieć,
 - czy przeciwnik działał według reguł gry.
- ▶ AI powinno mieć ograniczenia: czas reakcji, błąd, zasięg percepcji i przewidywalne wzorce.

Telegraphing i czytelność zamiaru

- ▶ Telegraphing to komunikowanie graczowi, że przeciwnik zaraz wykona akcję.
- ▶ Może przyjmować formę:
 - animacji przygotowania,
 - dźwięku,
 - zmiany postawy,
 - efektu wizualnego,
 - krótkiego opóźnienia przed atakiem.
- ▶ Bez telegraphingu nawet poprawne AI może wydawać się nieuczciwe.

AI bossów: fazy i wzorce

- ▶ Boss AI często łączy state machine, behavior tree i skrypty faz.
- ▶ Elementy AI Bossów:
 - fazy zależne od HP,
 - zestawy ataków dla każdej fazy,
 - ograniczenia cooldownów,
 - sekwencje specjalne,
 - momenty odpoczynku i podatności na kontrę.
- ▶ Fazy bossów są narzędziem kontroli rytmu walki.



AI grupowe i koordynacja

- ▶ Gdy wielu przeciwników atakuje naraz, problemem nie jest tylko AI pojedynczego agenta.
- ▶ Potrzebna jest koordynacja pomiędzy agentami wewnątrz grupy.
- ▶ Bez koordynacji walka może stać się chaotyczna lub niesprawiedliwa.

Director AI i kontrola intensywności

- ▶ Niektóre gry używają systemu sterującego daną sceną sceną.
- ▶ Director może decydować o:
 - liczbie przeciwników,
 - momencie pojawienia się fali,
 - intensywności presji,
 - nagłych przerwach,
 - rozmieszczeniu zasobów lub zagrożeń.
- ▶ Taki system nie zastępuje AI agentów, ale zarządza kontekstem, w którym działają.

Update AI i wydajność

- ▶ AI bywa kosztowne, zwłaszcza gdy wielu agentów podejmuje decyzje jednocześnie.
- ▶ Ważne optymalizacje:
 - różna częstotliwość update'u dla bliskich i dalekich agentów,
 - LOD AI,
 - cache wyników percepcji,
 - ograniczenie kosztownych raycastów,
 - rozłożenie obliczeń na wiele klatek.
- ▶ AI nie musi podejmować pełnej decyzji w każdej klatce.

Przykład: rzadszy update decyzji

```
1 void EnemyAI::Update(float dt) {
2     perception.UpdateFastSensors(dt);
3
4     decisionTimer -= dt;
5     if (decisionTimer <= 0.0f) {
6         blackboard = perception.BuildBlackboard();
7         currentAction = decisionSystem.ChooseAction(blackboard);
8         decisionTimer = decisionInterval;
9     }
10
11     currentAction.Update(dt);
12 }
```

- ▶ Percepcja i wykonanie akcji mogą działać częściej niż pełna decyzja.
- ▶ To zmniejsza koszt CPU bez dużej utraty jakości zachowania.

Data-driven AI

- ▶ AI często warto konfigurować danymi, a nie twardo kodować wszystkie parametry.
- ▶ Do danych można przenieść:
 - zasięg widzenia,
 - reakcję na hałas,
 - priorytety zachowań,
 - cooldowny akcji,
 - zestawy ataków,
 - parametry agresji i ostrożności.
- ▶ Kod powinien wykonywać logikę, a dane powinny opisywać warianty zachowania.

Data-driven AI: przykład danych

```
1 struct EnemyAIConfig {
2     float viewDistance;
3     float viewAngle;
4     float hearingRadius;
5
6     float attackRange;
7     float attackCooldown;
8
9     float aggression;
10    float caution;
11    float decisionInterval;
12 };
```

- ▶ Ta sama logika AI może działać inaczej dla strażnika, potwora i bossa.
- ▶ Różnice wynikają z konfiguracji, a nie z kopiowania kodu.

Debugowanie AI

- ▶ AI musi być obserwowalne, bo wiele błędów wynika z ukrytego stanu.
- ▶ Przydatne narzędzia:
 - podgląd aktualnego stanu lub węzła BT,
 - debug draw pola widzenia,
 - log decyzji i score'ów,
 - wizualizacja ścieżki,
 - podgląd blackboarda.
- ▶ Debugowanie AI polega na sprawdzeniu, co agent **wiedział**, co **wybrał** i dlaczego.

Debugowanie AI

The screenshot displays the Behavior Tree editor interface. The main workspace shows a tree structure starting from a ROOT node (BB_ChasingBlackboard). The tree branches into two parallel paths:

- Left Path:** ROOT → Selector (UpdateChasing) → Check Bool Variable (absorb both, inverted) [CheckBoolVariable] → Move To (MoveTo: Player).
- Right Path:** ROOT → Selector (UpdateChasing) → Check Bool Variable (absorb both, inverted) [CheckBoolVariable] → Selector → Sequence → Find Random Location (DestinationKey: Destination, Radius: 3000.0) → Move To (MoveTo: Destination).

The right side of the interface includes a Blackboard panel with the following data:

- Player: Player_2
- Destination: X= 990.003 Y=630.000 Z=128.411
- CanSeePlayer: true
- SelfActor: AI_ChasingAgent_2

The interface also features a menu bar (File, Edit, Asset, Window, Help), a toolbar with navigation and execution controls, and a search/details panel on the right.

Testowanie AI

- ▶ AI warto testować nie tylko w pełnej rozgrywce, ale też w izolowanych scenariuszach.
- ▶ Przykładowe testy:
 - agent widzi gracza tylko w polu widzenia,
 - agent traci gracza za przeszkodą,
 - agent wybiera atak tylko w zasięgu,
 - agent nie blokuje się na przeszkodzie,
 - grupa przeciwników nie atakuje jednocześnie ponad limit.
- ▶ Testy AI powinny obejmować zarówno logikę decyzji, jak i zachowanie w świecie gry.

Typowe błędy AI przeciwników

Błędy techniczne

- ▶ AI widzi przez ściany,
- ▶ agent blokuje się na ścieżce,
- ▶ decyzje zmieniają się zbyt często,
- ▶ wiele agentów wybiera tę samą pozycję,
- ▶ stan nie wraca do neutralnego zachowania.

Błędy projektowe

- ▶ AI jest zbyt idealne,
- ▶ brak telegraphingu,
- ▶ przeciwnik nie ma słabości,
- ▶ trudność wynika z oszustwa,
- ▶ zachowanie nie wspiera głównej pętli gry.

Podsumowanie

- ▶ AI przeciwników i NPC powinno być projektowane jako system: percepcja, pamięć, decyzja i wykonanie.
- ▶ FSM dobrze działa dla prostych zachowań, behavior tree dla kompozycji działań, a utility AI dla decyzji opartych na wielu czynnikach.
- ▶ Nawigacja, telegraphing, ograniczenia i debugowanie są równie ważne jak sama logika decyzji.
- ▶ Najważniejsza zasada: AI ma tworzyć dobre sytuacje dla gracza, a nie tylko grać optymalnie.