

Hierarchické reaktívne plánovanie (HRP) je oblúbená metóda pre riadenie správania umelých bytostí. Výhodou HRP je, že sa v ňom i komplexné správania zapisujú pomerne jednoducho. HRP má však v určitých situáciách problémy s biologickou vierohodnosťou. Toto je zčasti spôsobené tým, že sa v HRP obtiažne zapisujú tzv. prechodné správania a odloženie správania. Prechodné správania sú krátke činnosti, ktoré by simulované bytosti mali vykonávať medzi dvoma hlavnými správaniami a zabezpečiť hladký prechod medzi nimi. Odloženie správania je vhodné v prípade, keď bežiacie správanie bude čoskoro končiť a preto by nemalo byť prerušené. V tejto práci rozšírime model HRP o prechodné správania a odloženie správania a popíšeme implementovaný prototyp.