

Mnoho současných počítačových her lze popsat jako dynamické simulace běžící v reálném čase obývané autonomními inteligentními virtuálními agenty (IVA), kde většina struktury prostředí je neměnná a jednou z nejběžnějších činností je pohyb. Ačkoliv se techniky plánování zdají být ideálním přístupem pro ovládání takovýchto agentů, plánování je v současných hrách používáno jen zřídka. Tato práce se snaží zodpovědět, zda současné akademické techniky plánování jsou připraveny pro použití v existujících hrách a za jakých podmínek. Práce porovnává reaktivní techniky s klasickým plánováním pro řešení problému „co udělat teď“ u IVA v herním prostředí. Několik hotových klasických plánovačů, které obsadily přední příčky v International Planning Competition bylo připojeno k virtuálnímu prostředí Unreal Development Kit pomocí knihovny Pogamut. Výkonnost IVA využívajících tyto plánovače a IVA s reaktivní architekturou byla změřena na třídě zkušebních prostředí vycházejících z počítačových her pod různou úrovní externích zásahů. Ukázalo se, že agenti využívající klasické plánování překonají reaktivní agenty pouze když velikost plánovacího problému je malá, nebo když změny v prostředí jsou buď nepřátelské k agentu nebo nepříliš časté.