네비게이션 매시를 이용한 3D게임 길찾기 전략

유영천

https://megayuchi.com

tw:@dgtman

목표

- WSAD 이동 방식 기반 위에서 길찾기를 구현한다.
 - 서버-클라이언트의 이동 방식은 WSAD기반으로 강하게 묶여있다.
 - 따라서 길찾기는 Auto pilot에 가깝고 이동처리의 근간이 아니다.
 - WSAD가 기본이고 3D충돌처리를 사용하므로 캐릭터는 길찾기 경로 그대로 움직이지 않는다.
- 복셀맵에서도 길찾기를 수행해야한다. 복셀맵의 경우 지형지물의 일부가 변형될 수 있다.

기본 전략

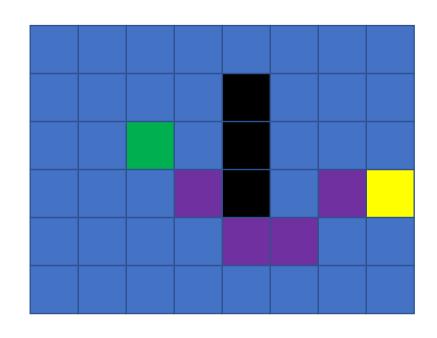
- A* 알고리즘을 사용한다.
- 네비게이션 매시를 사용한다.
- 네비게이션 매시로 사용하는 각 삼각형의 무게중심을 way point로 사용한다.
- 복셀맵의 경우 삼각형 복셀의 요철을 무시하고 네비게이션 매시를 사용.
 - 이동시 요철에 걸리는 문제는 길찾기와 별도로 다른 방법으로 해결.

A* 알고리즘

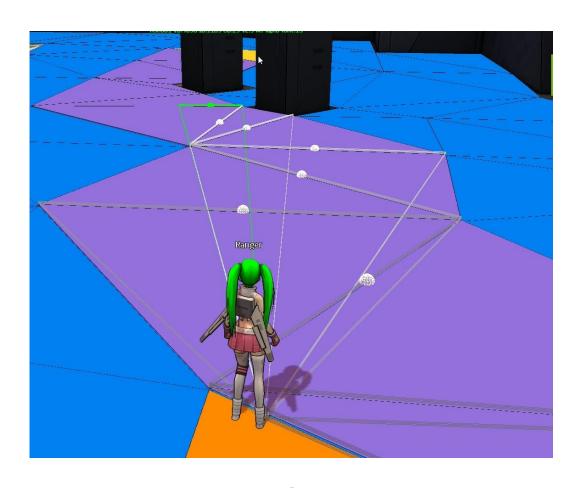
- 주어진 출발 꼭짓점에서부터 목표 꼭짓점까지 가는 최단 경로를 찾아내는(다시 말해 주어진 목표 꼭짓점까지 가는 최단 경로임을 판단할 수 있는 테스트를 통과하는) <u>그래프 탐색 알고리즘</u> 중하나이다.
- A* 알고리즘은 출발 꼭짓점으로부터 목표 꼭짓점까지의 최적 경로를 탐색하기 위한 것이다. 이를 위해서는 각각의 꼭짓점에 대한 평가 함수를 정의해야 한다. 이를 위한 평가 함수 f(n)은 다음과 같다.
 - f(n)=g(n)+h(n)
 - g(n) : 출발 꼭짓점으로부터 꼭짓점 n까지의 경로 가중치
 - h(n): 꼭짓점 n으로부터 목표 꼭짓점까지의 추정 경로 가중치

A* 알고리즘 - 위키백과, 우리 모두의 백과사전 (wikipedia.org)

A* 알고리즘



2D배열에서 경로탐색



3D 삼각형 집합에서 경로탐색

네비게이션 매시

- 경로의 기본 단위인 노드가 될 삼각형 집합
- 렌더링용 지형 매시를 그대로 사용해도 되지만
 - 메모리 낭비가 심하다.
 - CPU자원을 많이 소모한다.
 - 의도하지 않은 결과가 나올 수 있다 길이 아닌 곳으로 가려고 한다거나..
- 길이 될만한 매시를 직접 만들어주는 편이 깔끔하다.

A* 알고리즘 + 네비게이션 매시

2D배열일때

- 주변 8개 노드를 탐색
- 배열의 좌표로 거리(비용)와 목표를 설정.

3D 삼각형일때

- 엣지에 인접한 3개 노드-삼각형을 탐색
- 삼각형의 무게중심 좌표를 way point로 사용
- F, G비용은 way point와 way point의 거리로 계산
- 엣지별로 인접한 삼각형을 연결해주는 자료구조가 필요함.

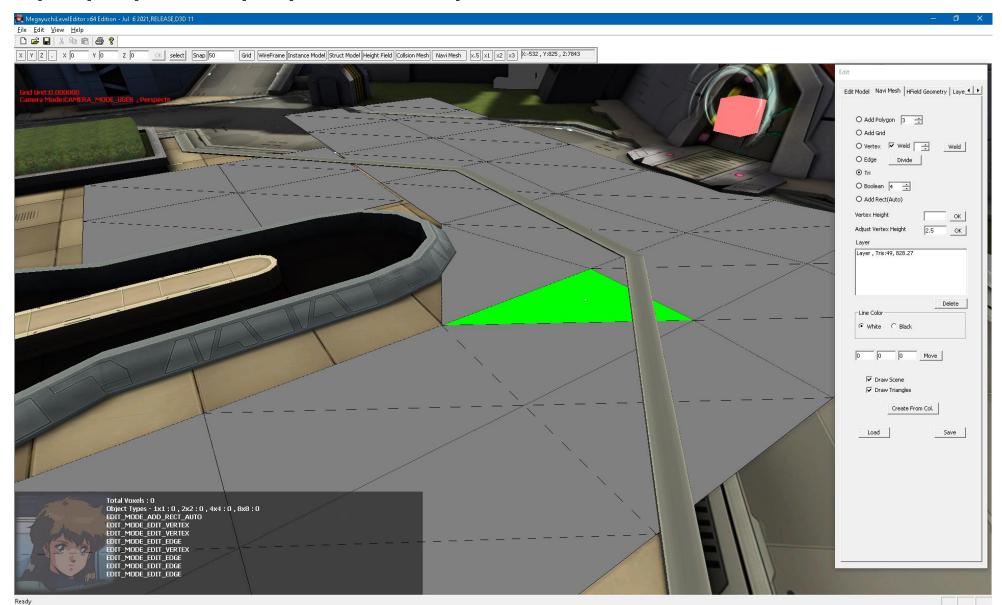
네비게이션 매시 제작

- 자동생성 이런저런 논문들이 나와있긴 한데 아직 완벽한 방법은 없어 보인다(완벽한 방법이 있다한들 나 혼자 구현이 가능할까).
- 수동으로 만드는게 확실한데 노가다가...

네비게이션 매시 제작

- 맵툴에서 네비게이션 매시 편집 기능을 구현하는 것이 합리적이다.
- 주요 기능
 - 폴리곤 생성
 - 버텍스 이동
 - 버텍스 용접
 - 엣지 분할
 - 다각형에 구멍 뚫는 기능 Boolean(subtractoin)
 - 지형지물의 빈 공간을 삼각형으로 채우는 기능

네비게이션 매시 편집 데모



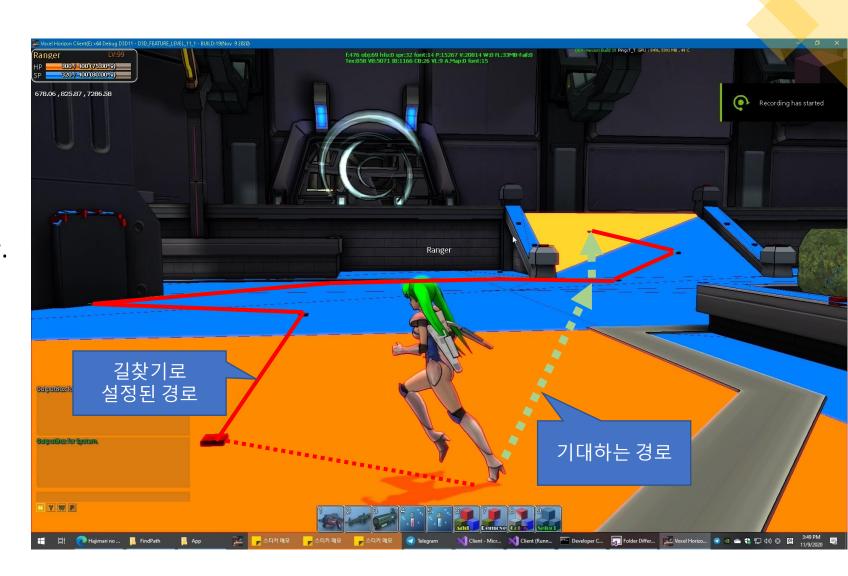
길찾기 적용

기본구현



무게중심을 따라 움직일 때의 문제점

- 네비게이션 매시의 삼각형의 사이즈가 조밀하지 않으면 지그재그로 움직인다.
- 네비게이션 매시의 삼각형의 위치가 균일하게 분포하지 않으면 지그재그로 움직인다.



개선안 – 한번에 이동 가능한 경로 찾기

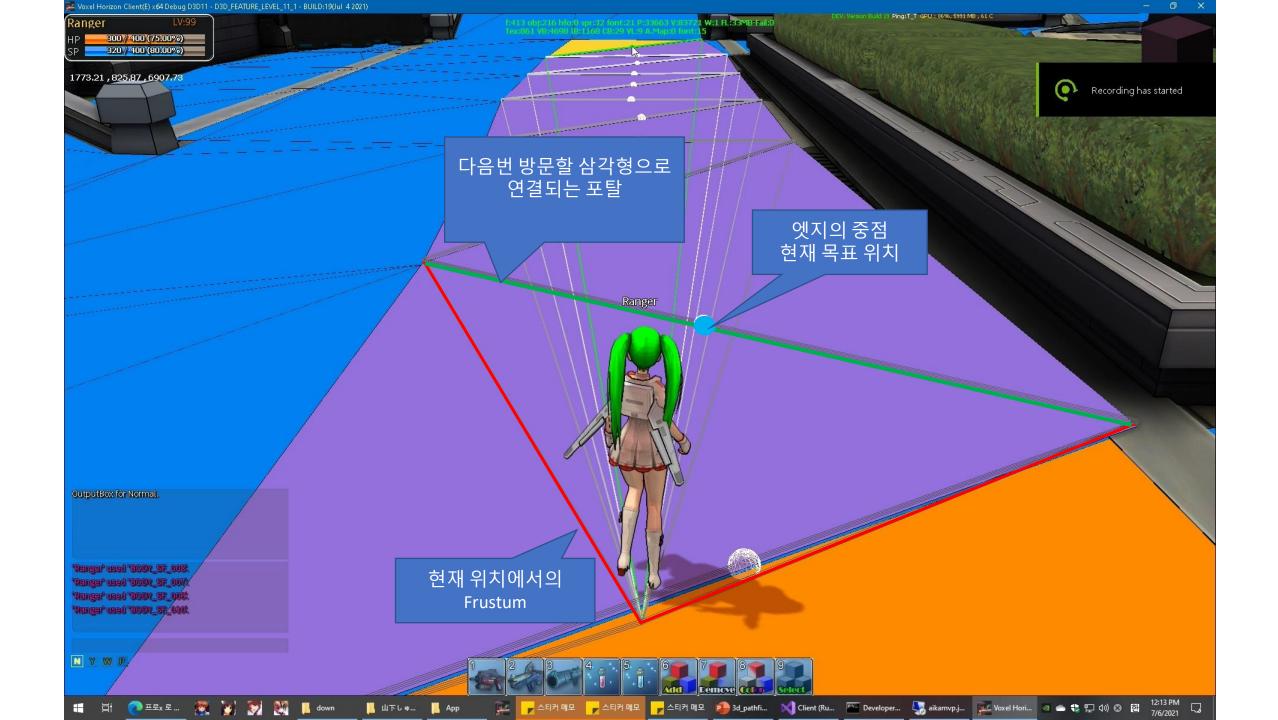
- 오브젝트 culling을 위한 ROOM/PORTAL기법을 길찾기 경로에 적용
 - Edge-> 2D portal 에 대응
 - Frustum -> 시작위치과 목표 삼각형의 엣지를 연결하는 삼각형에 대응
- 경로를 따라 Frustum을 Portal에 맞춰서 Frustum을 갱신한다.
- 경로를 따라 진행하면서 Frustum은 계속 좁아진다.
- Frustum의 폭이 캐릭터의 폭보다 좁아지지 않는 한, 계속 직진 이동이 가능하다.
- Frustum의 폭이 캐릭터의 폭보다 좁아지면 방향을 틀어서 직진경로를 찾는다.

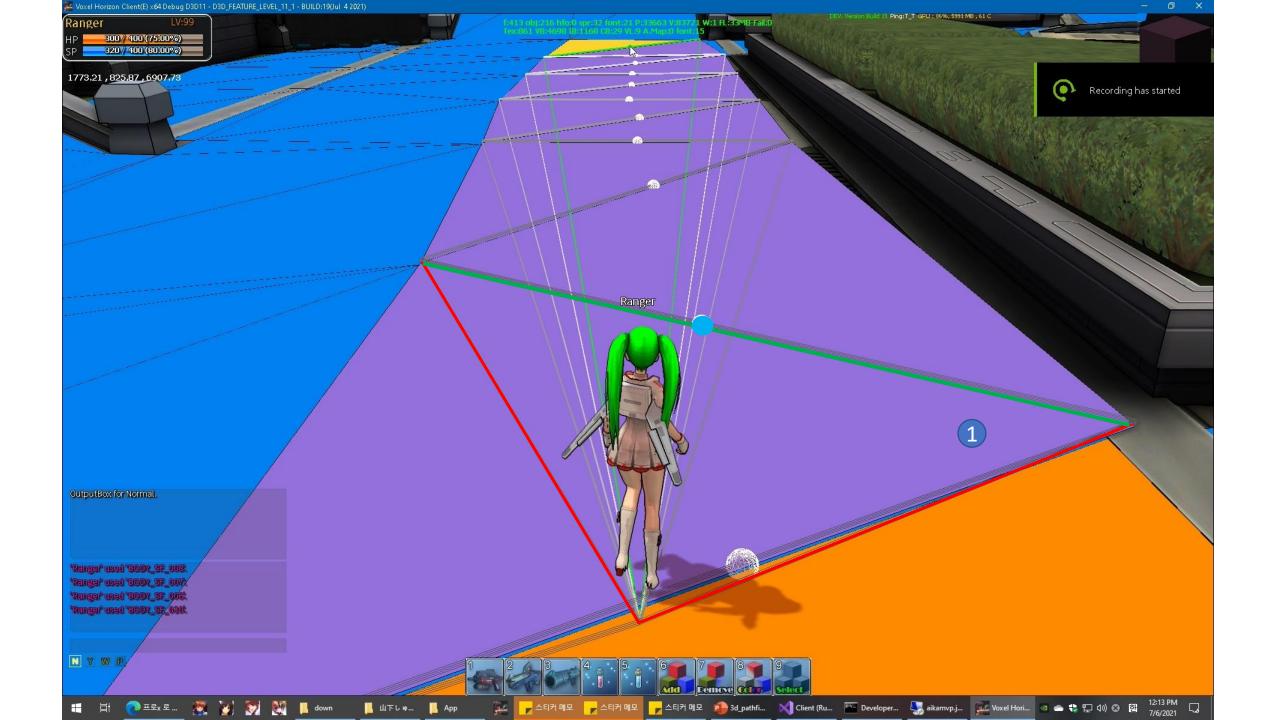
한번에 이동 가능한 경로 찾기

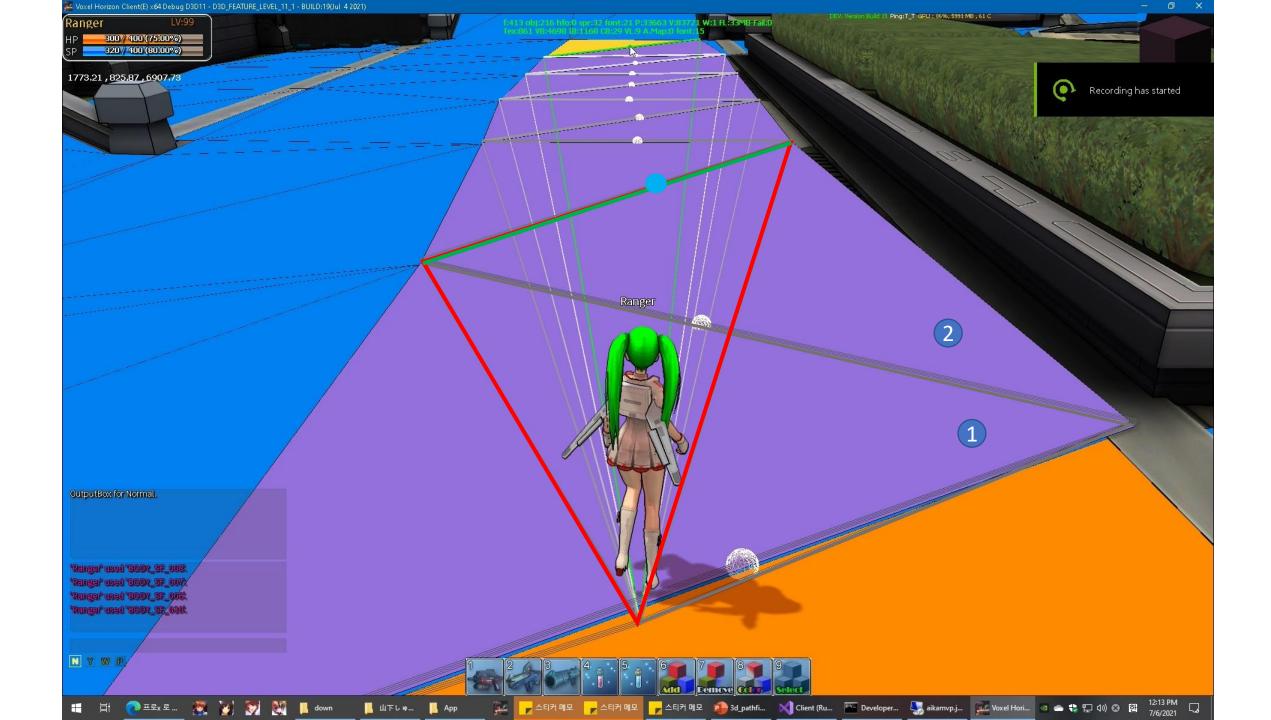
- 1. 경로상의 삼각형을 순서대로 방문하며 Frustum생성
- 2. 새로 방문하는 삼각형의 portal이 이전 Frustum과 교차할 경우 Frustum에 맞게 portal을 절단
- 3. 다음 삼각형의 Portal이 Frustum과 교차하지 않으면 이동할 수 있는 경로 종료
- 4. 새로 생성한 Frustum의 폭이 캐릭터의 폭보다 좁으면 한번에 이동할 수 있는 경로 종료
- 5. 3,4에서 종료 후 남은 경로에 대해 1부터 다시 시작

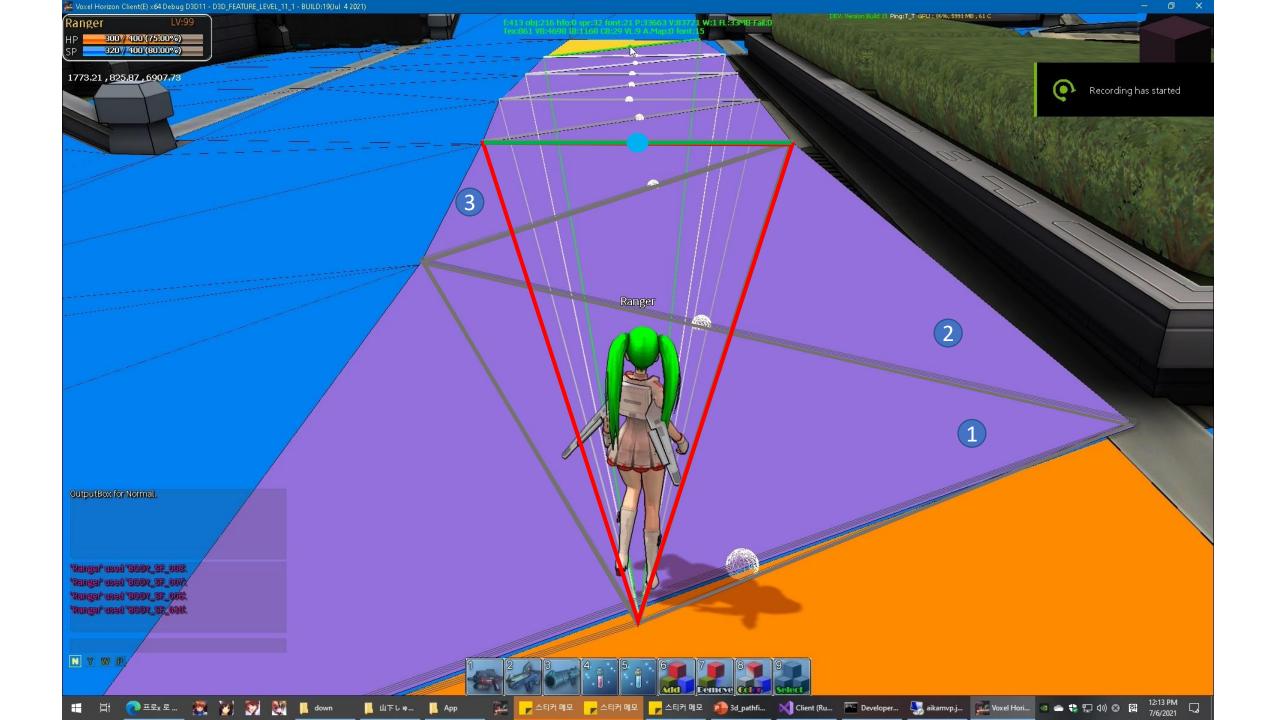
Case 1

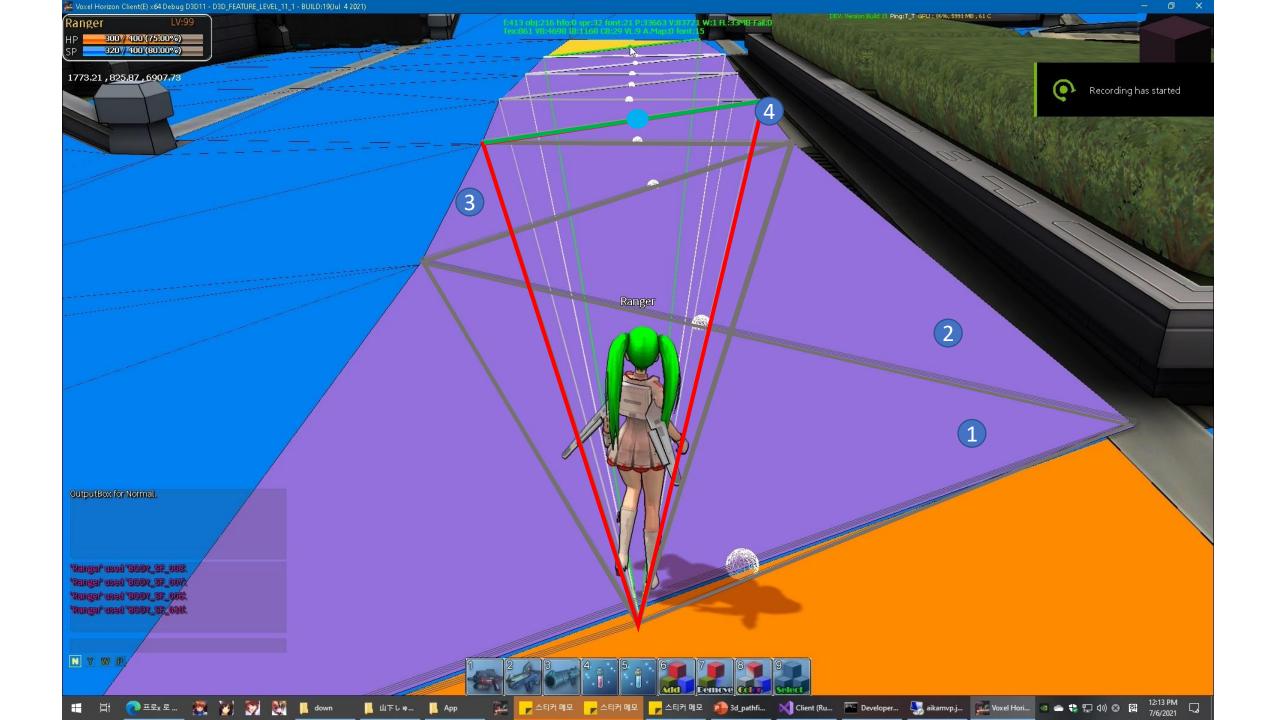


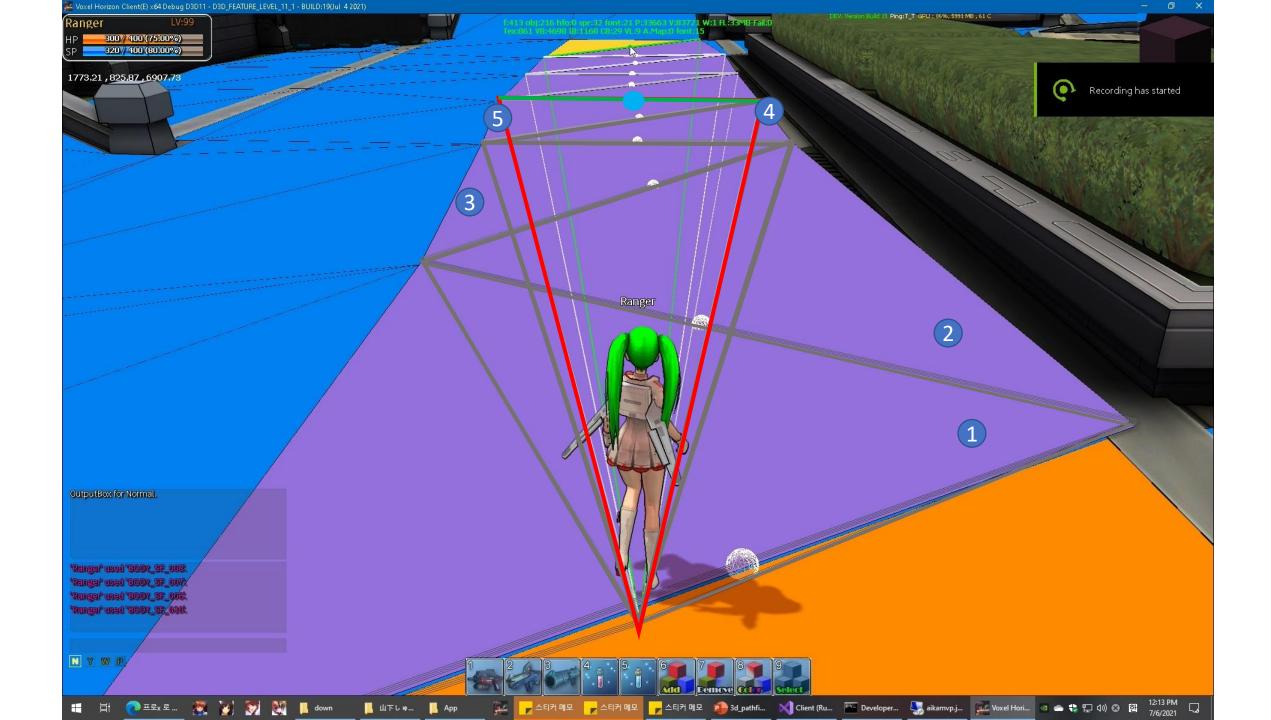


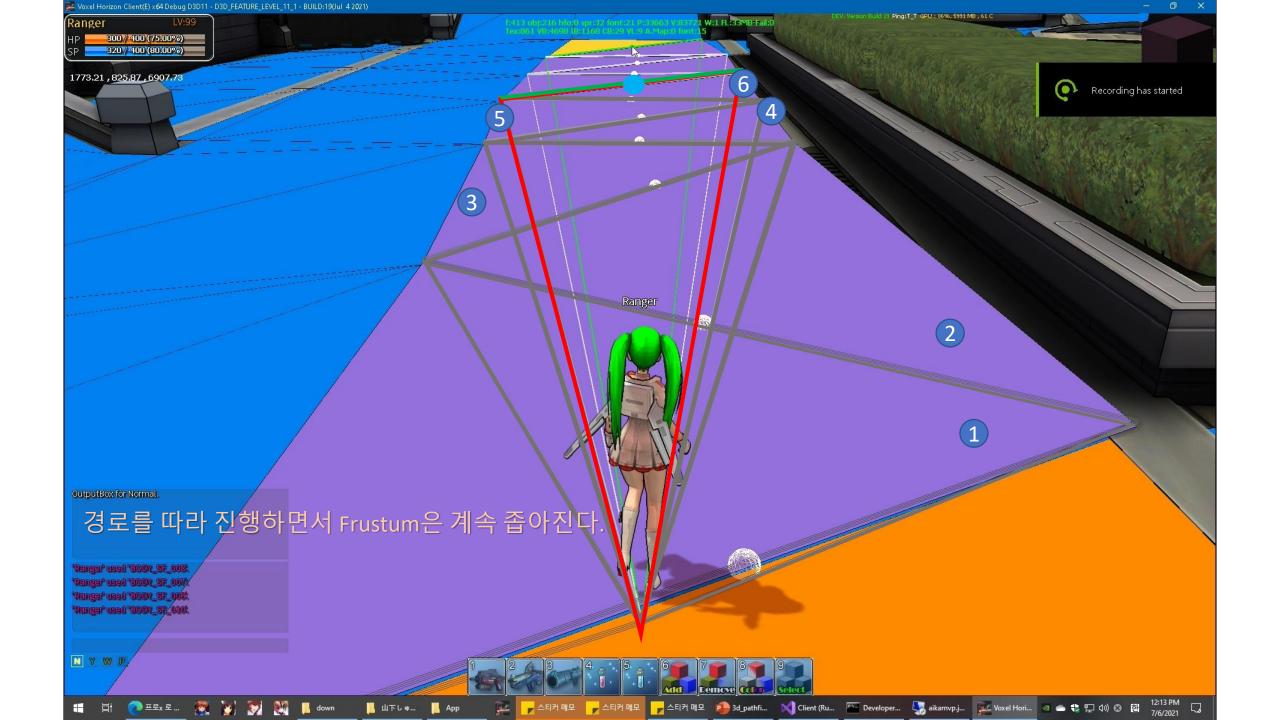




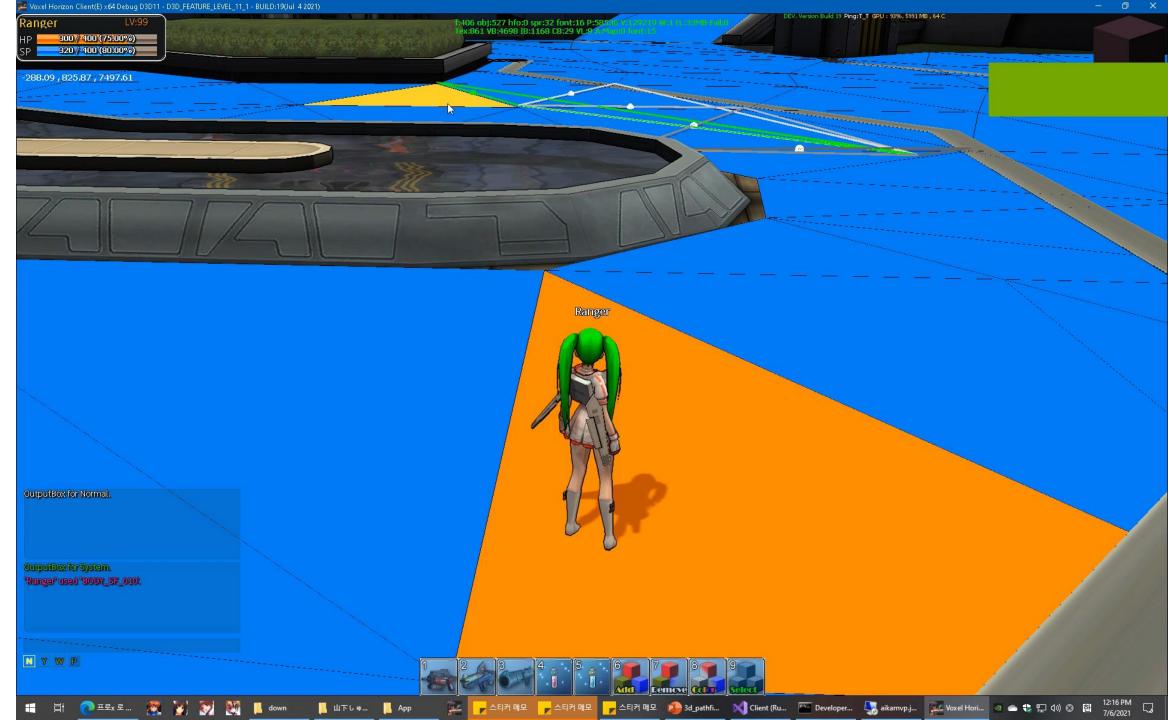








Case 2











복셀맵에서의 길찾기

복셀맵에 길찾기를 적용하려니...

 네비게이션 매시를 그대로 사용하면 캐릭터 이동중 복셀의 요철에 걸린다.

Marching Cube를 이용한 Voxel ->삼각형 변환

- 빗면이 자동생성 되니까 요철 문제는 일단 해결 가능
- 삼각형이 너무 조밀하게 많이 나온다.
- 빗면을 타고 올라가는 이동처리 자체가 서버-클라이언트 이동처리 규칙과 다르다. 충돌 및 이동처리에 예외상황을 둬야 한다.
- 결국 폐기됨

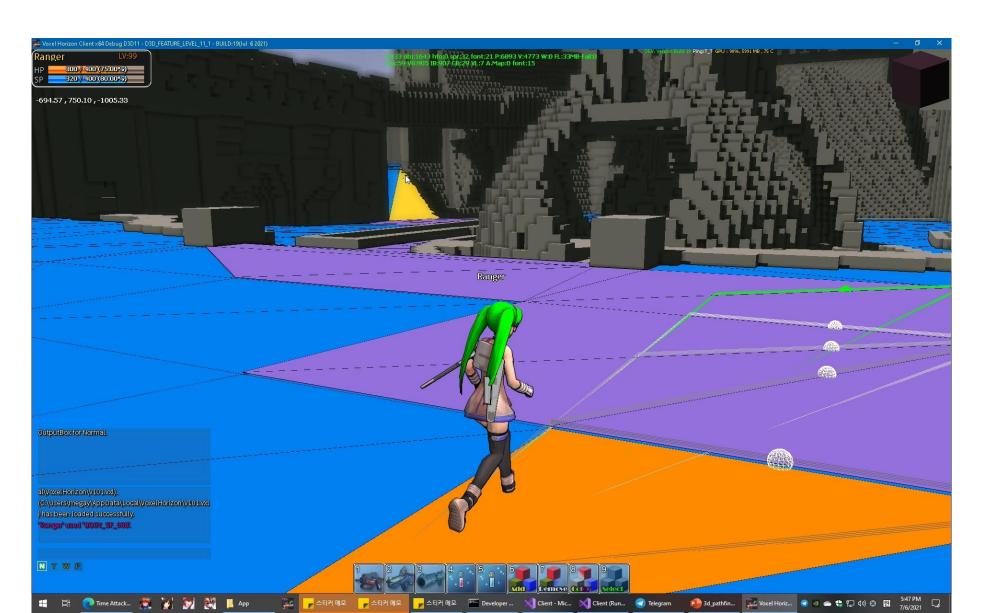
Marching Cube를 이용한 Voxel ->삼각형 변환



네비게이션 매시를 그대로 사용하되 예외처리

- 삼각형 네비게이션 매시를 그대로 사용.
- 당연히 요철에 걸린다.
- 요철에 걸렸을 경우
 - 1. N ms만큼 전진을 못하고 있나? -> stuck상태로 전환
 - 2. stuck상태인 경우 -> 점프시도.
 - 3. stuck상태에서 점프시도를 했는데 여전히 stuck상태인가? -> 로켓을 쏴서 전방 복셀을 파괴
 - 4. 그래도 stuck상태인가? -> 초기위치로 워프

삼각형 네비게이션 매시를 그대로 사용.



복셀맵에서의 길찾기

- 새로운 복셀 장애물이 생겼을 경우
 - 복셀이 위치한 네비게이션 삼각형의 비용을 높인다.(비용상수를 곱한다)

새로운 복셀 장애물이 생겼을 경우





결론

- WSAD 이동, 복셀맵의 제약 조건 때문에 계속 미뤄뒀는데 진작 만들걸.
- 길찾기를 넣고나니 bot이 무서워졌어요.

- A*알고리즘
- 네비게이션 매시
- 네비게이션 매시 제작
- A*알고리즘 + 네비게이션 매시
- 예외처리
 - 네비게이션 매시 위에 있지 않을때
 - 목표 삼각형에 도착했을때
 - 목표 삼각형을 지나쳤을때
 - 경로에서 벗어났을때
- 복셀 지형에 적용
 - 네비게이션 삼각형 위에 복셀이 추가됐을때
 - 걸렸을때 처리