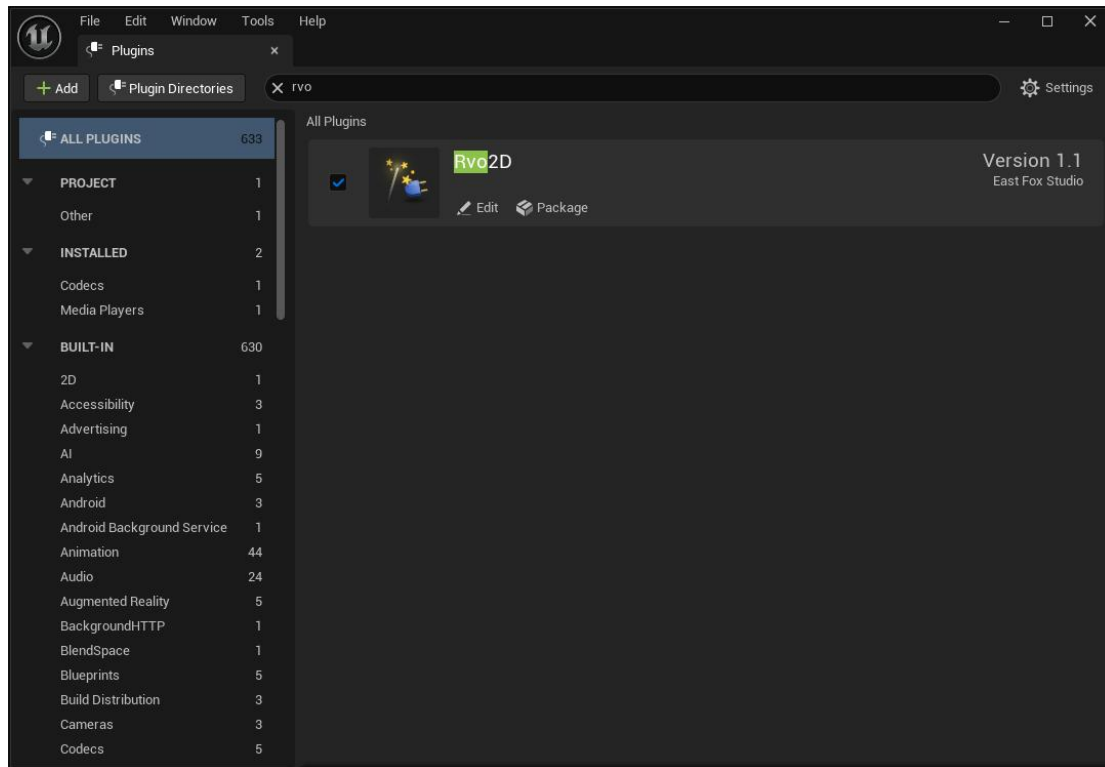


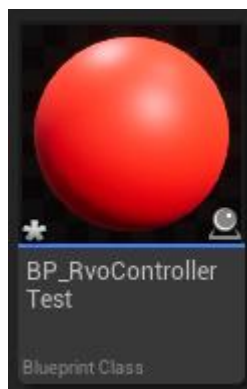
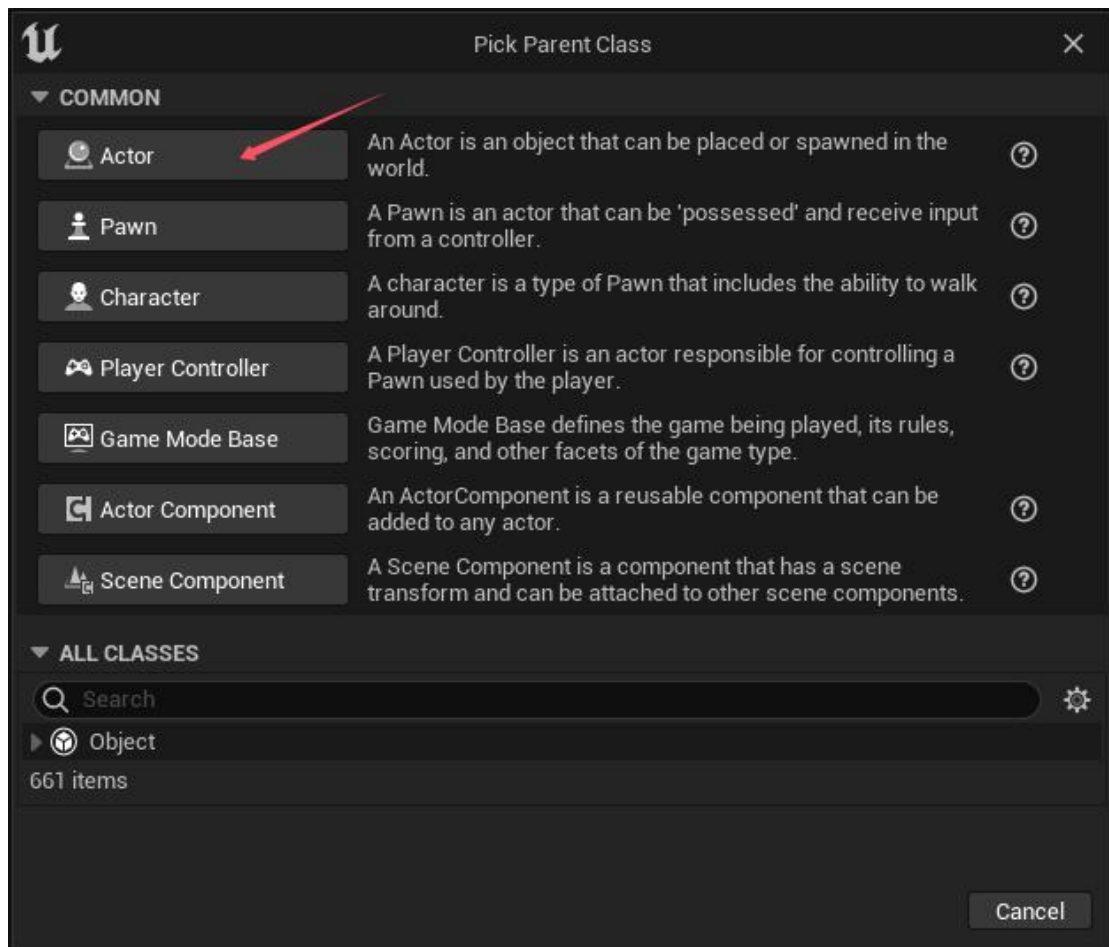
第一步，Edit->Plugins 中找到并打开插件

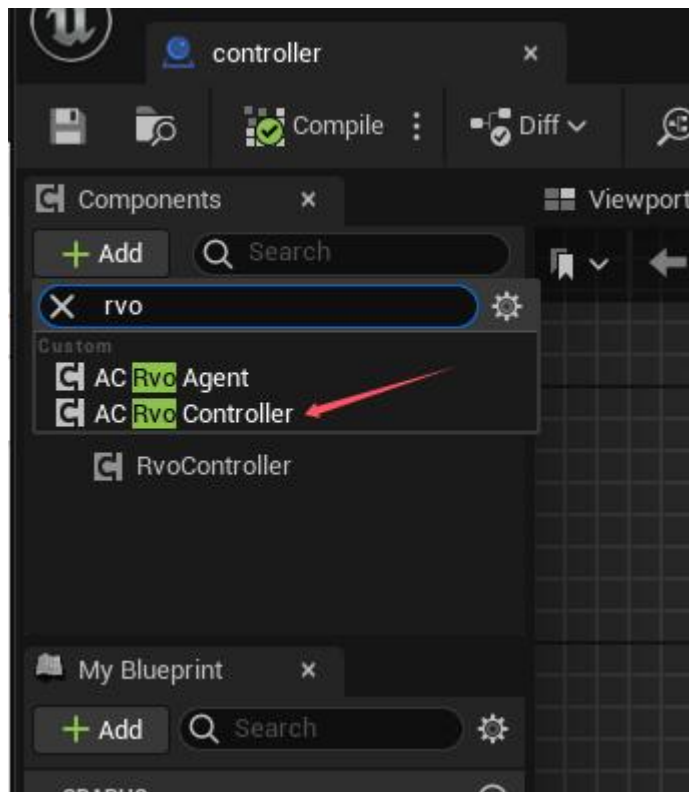
Step 1, find and open the plugin in Edit ->Plugin



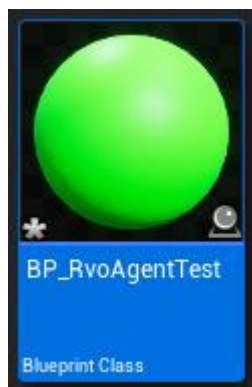
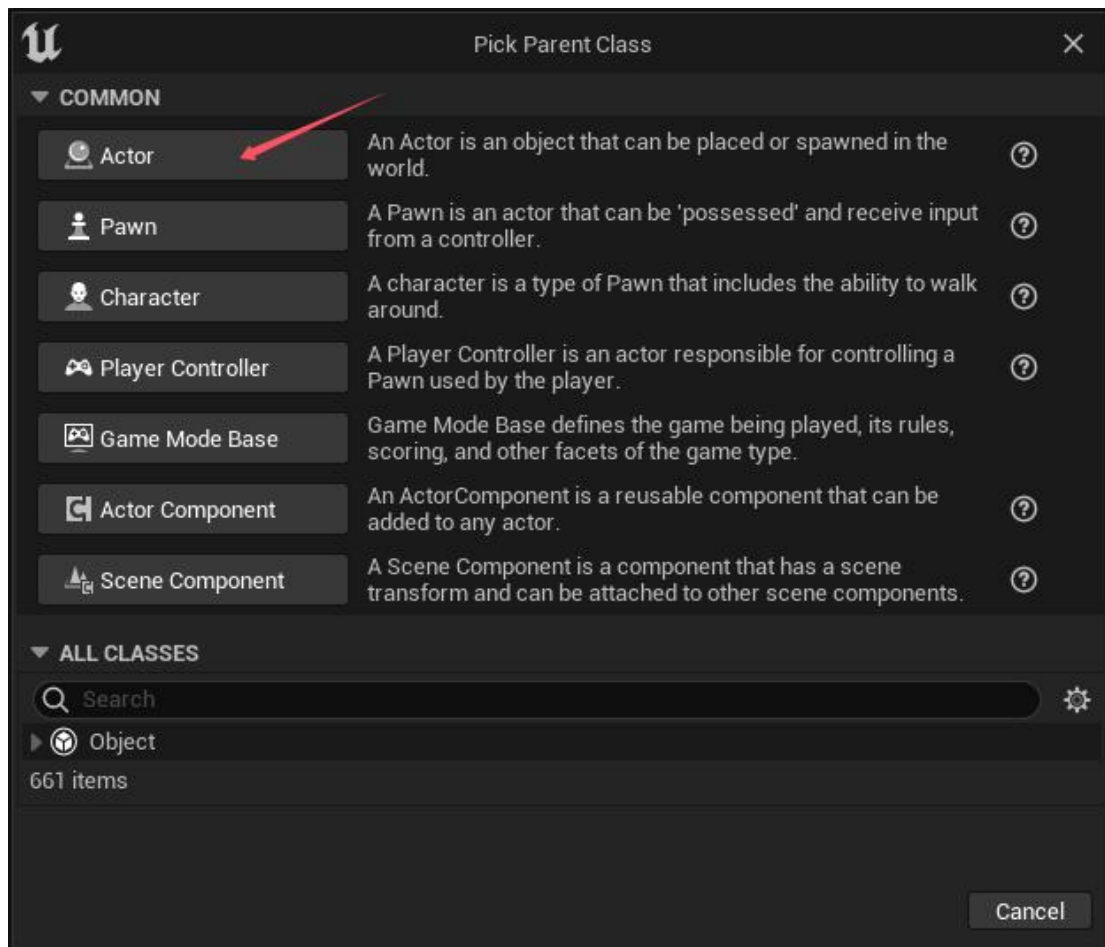
第二步：创建 RvoController，添加 RvoController 组件

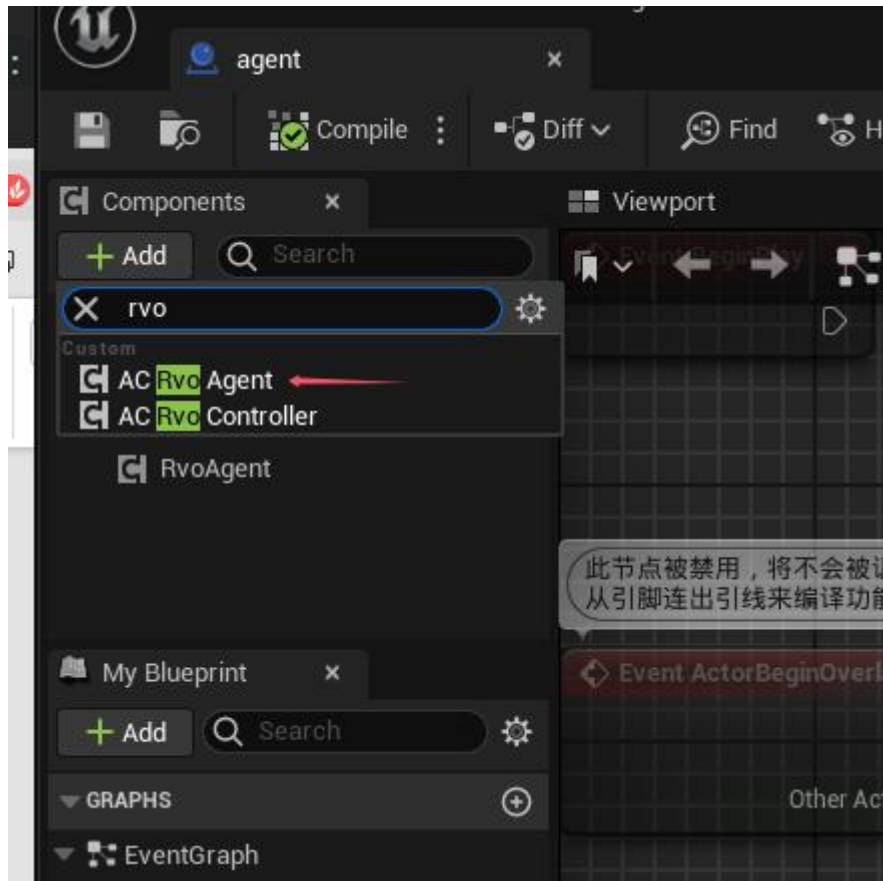
Step 2, Create RvoController, Add RvoController Component





第三步：创建 RvoAgent，添加 RvoAgent 组件
Step 3, Create RvoAgent, Add RvoAgent Component



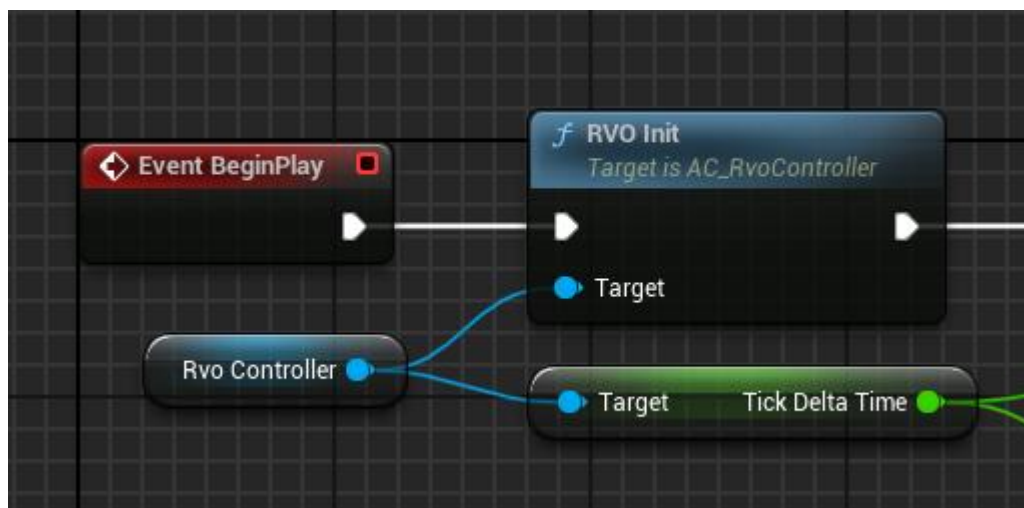


第四步：添加 Controller 蓝图内容

Step 4, Add Controller Blueprint

初始化

1,Init



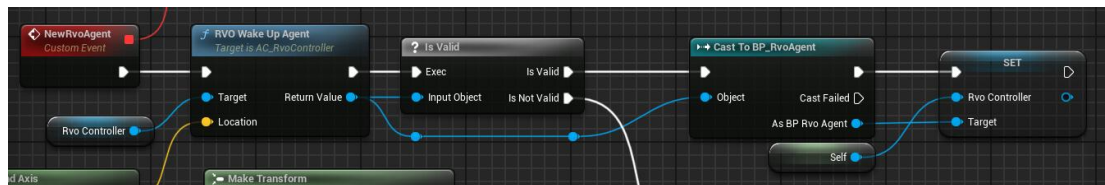
Tick 事件，可以通过计时器或 Actor 的 Tick 事件

2, Tick event, You can use the timer or Actor's Tick event



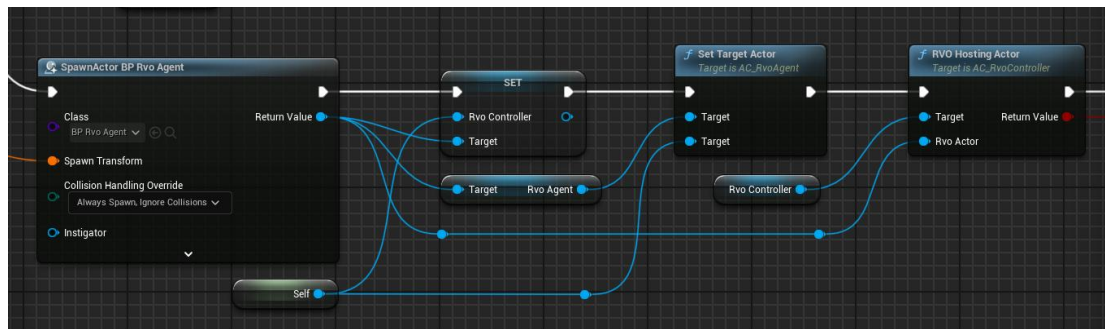
激活休眠的 Agent

WakeUpAgent



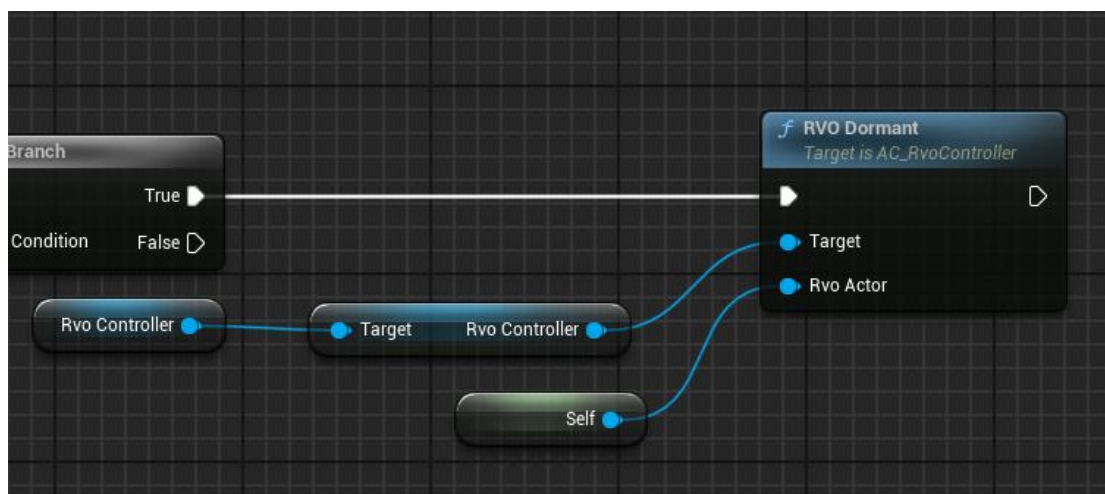
如果没有可以激活的 Agent，创建新的 Agent

If not have dormant agent,create new agent



第五步：添加 Agent 死亡蓝图，判定死亡后，由 Rvo 回收进入非激活状态

Step 5,Add agent death blueprint,After determining death, Rvo will retrieve and enter a dormant state



第六步：调整参数

Step 6, adjustable parameters

1、RvoController

▼ RVO	
RVO Time Step	20.0
RVO Location Scale	20.0
RVO Neighbor Dist	15.0
RVO Max Neighbors	10
RVO Time Horizon	5.0
RVO Time Horizon Obst	5.0
RVO Radius	50.0
RVO Max Speed	30.0
Tick Delta Time	0.0302
RVO Movement Range	3000.0

- 1、TickDeltaTime:** 可以用做 Rvo 计时器 Tick 的时间参数 (Can be used as a time parameter for the Rvo timer Tick)
- 2、RvoMovementRange:** 活动范围，当进入休眠状态后，Agent 会被移动到活动外围以外 (Activity scope: When entering mode, the agent will be moved outside the activity perimeter)
- 3、**其余参数为 Rvo 默认参数，可以查看 Rvo 官方文档 (The remaining parameters are default parameters of Rvo, which can be found in the official Rvo documentation)

2、RvoAgent

▼ RVO	
Rvo ID	-1
Rvo Speed	20.0
Rvo Radius	50.0
Is Death	<input type="checkbox"/>

RvoSpeed: Agent 的移动速度

RvoRadius: Agent 的体积

IsDeath: 是否死亡标记，默认由 RVO_Dormant 和 RVO_WakeUpAgent 管理 (By default, it is managed by RVO-Dormant and RVO-WakeUpAgent)