# 动画大作业报告 游乐场模拟

张雯莉 OviliaZhang@gmail.com

## 创意来源

本课题的创意来自于《过山车游戏》,在游戏中,玩家需要建造不同的游 乐设施和商店来满足游客的需求。这一应用场景涉及到群体动画、碰撞识别等 动画知识,因此我选择了这个课题作为动画大作业。

## 功能说明

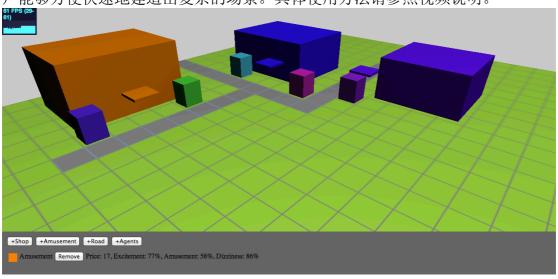
在本课题中,我最终实现了一下主要功能:

- 1. 交互式编辑场景(包括新建、删除游乐设施、商店、游客、水泥路)
- 2. 根据 A 星算法进行寻路,作为游客行走的大致路线
- 3. 在行走过程中调整路线,避免人与人的碰撞
- 4. 根据游客饥饿、口渴、体力等特征值,决策游客行为
- 5. 对于全局事件(如,假设游客通过地图等渠道了解到游乐设施的位置, 因此可以前往很远处的游乐设施)和局部事件(如,假设游客不会跑到 很远的地方去购买饮料和食物)都有所响应
- 6. 模拟了游客通常不会多次前往同一个游乐设施的行为
- 7. 模拟了游客在没有明确目的时随意闲逛的行为
- 8. 模拟了不同偏好的游客使用不同性质的游乐设施后的满意度

## 实现方法

1. 交互界面

本课题借鉴《过山车大亨》在创建、删除场景时的一些交互技巧,使得用户能够方便快速地建造出复杂的场景。具体使用方法请参照视频说明。



#### 2. 寻路算法

在本课题中,我学习了著名的 A 星寻路算法。该算法是一种贪心算法,其 主要思想是,通过计算当前点到可到达的邻居节点的距离,以及邻居节点离目 标的曼哈顿距离来估计路径距离,从而选择一条最近的路。

而在学习了该算法之后,由于本课题其他方面也有很大的任务量,因此,寻路部分使用了现有的 A 星算法 https://github.com/bgrins/javascript-astar。该算法是一个改进版的 A 星算法,使用了二叉堆来加快算法。

#### 3. 碰撞避免

碰撞避免部分主要参考了论文《Crowd Simulation: Extended Oriented Bounding Boxes for Geometry and Motion Representation》(IVCNZ 2012),并根据我的理解做了相应的调整。

该算法的主要思想是,使用 OBB 作为每个人的包围盒,用行走的速度设置包围盒的长度,从而在碰撞之前、包围盒碰撞的时候,采取一些手段来达到避免碰撞的效果。

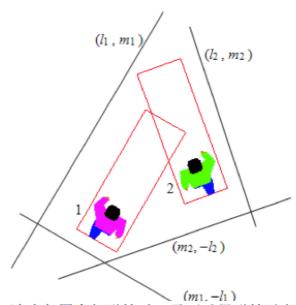
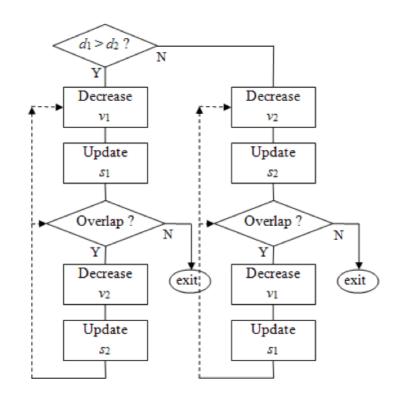


图 1 速度包围盒相碰撞时、需要采用碰撞避免

两 0BB 相交的判断使用了分离轴的方法,分别计算出每个包围盒在两个包围盒四个边的方向上的投影,如果在四个方向上至少有一个方向是不相交的,那么这两个包围盒是不相交的,否则则是相交的。

在图 1 中,在判断出两人的包围盒相碰撞后,需要对其速度进行调整,达到避免碰撞的效果。具体的调整流程如图 2 所示。首先,计算出两人离目标距离的大小  $d_1$ 和  $d_2$ 。对于离目标距离较大的人,将优先对其减速,这对于一群人向同一个目标前进尤其有效。以此减小两人的速度,直至包围盒不再相交,或者两人的速度为 0。

当然,只减速而不改变速度的方向不能从根本上解决问题。因此,将其速度方向改变 45°,然后判断是否相交,如图 3 所示。





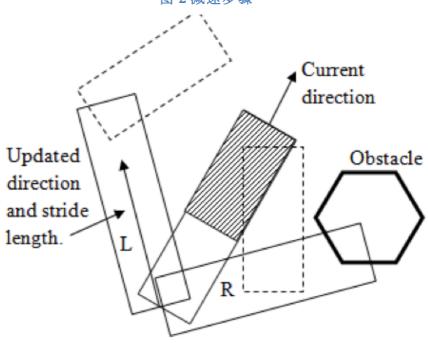


图 3 向两个方向改变 45°角

但是,从我实际实现的结果来看,该算法的效果并不好。首先,由于在避免碰撞时采用了减速的方法,造成的结果往往是两人的速度都减至 0,此时将发生死锁,两人都在原地不动,往往很难再分开。而改变线路的效果往往也会有抖动或者突变,所以总体效果不是很好。当然,这也可能是我理解原文不够彻底导致的,但我也想不出什么改进的方法了,尤其是在人多的时候,真实世界里都会发生挤不出人群的情况。

#### 4. 行为决策

行为决策决定用户将在什么时间、地点、环境下作何举动。在本课题中,游客的行为决策主要有:选择游乐设施、购买饮料食物、回家、闲逛等。这主要是通过有限状态机实现的,此外,我加入了一些随机因素,使得选择显得不那么确定,这也符合人在真实世界中的决策。

具体来说,当游客整体满意度低于 20%,或劳累度高于 90%,或现金少于 10元时,将有 90%的可能性离开乐园。当游客口渴、饥饿程度超过一定阈值 (每个人不一样)时,前往商店的可能将大大增加。其他情况下有 75%的可能性会前往游乐设施。如果都不满足,则到处闲逛。

#### 5. 全局局部

有些决策是要在一定区域内才会发生的,这种称为局部的决策。比如,我假设游客不会跑到很远的地方去购买饮料和食物,因此在超过 5 格距离外的商店,该游客将不会光顾。要是过了会儿,他到那附近玩了游乐设施,就可能到该商店购买了。而游乐设施则是全局的,因为高大的摩天轮,你在哪里都能看到。

#### 6. 反复游览

我注意到有些游客会刚刚出了某个游乐设施,还没闲逛几步就直接又进了 该设施。当然,现实生活中不排除这样的存在,但是至少概率不会很大。因此, 我记录了每个游客使用过哪些设施,对于这些使用过的设施,重复使用的概率 会减少80%。

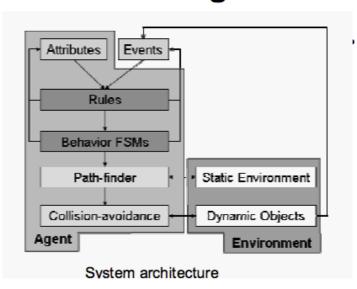
#### 7. 随意闲逛

对于乐园内似乎暂时没什么吸引他的游客,他们往往会随意闲逛一会儿。 这里,我每次随机选择一块水泥马路区域,并将其设置为终点,来实现随意闲 逛的功能。

#### 8. 游客偏好

每个游客对于兴奋、欢乐和晕眩等是有不同偏好的,因此游客的满意度是 根据不同游乐设施的兴奋指数、欢乐指数和晕眩指数、价格,以及游客的偏好 共同决定的。

## **Behavior engine**



## 小结

通常来说,行为决策包括图 4 中的几部分。由人的属性和环境的事件对应 到规则,根据有限自动机进行初步决策。然后使用寻路算法计算出大致路线, 再经过碰撞避免,再与环境中的动态物体进行交互。

而在本课题中,几乎对这些环节都有所涉及。虽然这个项目做的内容不是很深入,但是对这些方面我从完全不了解到到能够做出一个完整的系统,这个项目的确让我学到了很多。而且使我对 Three. js 的掌握更加深刻,对数字艺术方向的研究内容都更感兴趣。

感谢杨老师和助教在这门课程中给予我的悉心指导!