Técnicas de Busca e Ordenação (TBO)

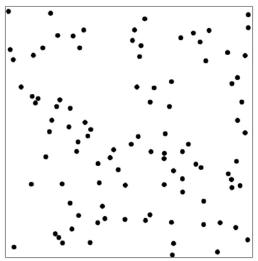
Laboratório - Simulação Dirigida por Eventos

Departamento de Informática (DI) Centro Tecnológico (CT) Universidade Federal do Espírito Santo (UFES)

(Material baseado nos slides dos Professores Eduardo Zambon e Giovanni Comarela)

Simulação de colisões de partículas

Objetivo: Simular o movimento 2D de N partículas que se comportam segundo as leis de colisão elástica.



Simulação de colisões de partículas

Objetivo: Simular o movimento 2D de *N* partículas que se comportam segundo as leis de colisão elástica.

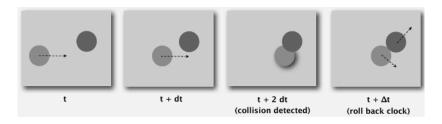
Modelo físico:

- Partículas em movimento interagem entre si e com as paredes via colisões elásticas. (Veja Física I - Mecânica.)
- Cada partícula é um disco com posição, velocidade, massa e raio.
- Nenhuma outra força atuando.

Simulação dirigida por tempo (time-driven simulation)

Funcionamento:

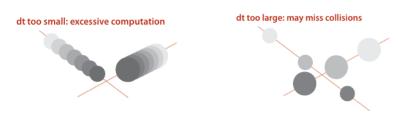
- Discretizar o tempo em intervalos de tamanho dt.
- Atualizar a posição de cada partícula depois de cada dt unidades de tempo, verificando sobreposições.
- Se há sobreposição, retorne o relógio até o momento da colisão, atualize a velocidade das partículas que colidiram e continue a simulação.



Simulação dirigida por tempo (time-driven simulation)

Principais desvantagens:

- Aproximadamente N²/2 verificações de sobreposição por intervalo de tempo.
- Simulação é muito lenta se dt é muito pequeno.
- Podemos perder colisões se dt é muito grande. (Se as partículas em rota de colisão não se sobrepõem quanto estamos olhando.)



Simulação dirigida por eventos (*event-driven sim.*)

Modifique o estado do sistema somente quanto algo de interessante acontece.

- Entre colisões, as partículas se movem em linha reta.
- Focar somente nos instantes de tempo em que uma colisão ocorre.
- Manter uma fila com prioridades (PQ) de eventos de colisão, ordenados por tempo.
- Remover o mínimo = buscar próxima colisão.

Previsão de colisão: Dados a posição, velocidade e raio da partícula, quando será a sua próxima colisão com uma parede ou outra partícula.

Resolução de colisão: Se uma colisão ocorreu, atualize as informações da(s) partícula(s) de acordo com as leis da física.

Previsão e resolução de colisões

Modelo físico é complicado, mas já foi implementado!

Previsão de colisão:

- time_to_hit(Particle *p, Particle *q)
- time_to_hit_vertical_wall(Particle *p)
- time_to_hit_horizontal_wall(Particle *p)

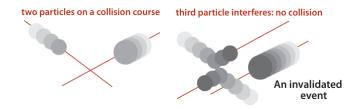
Resolução de colisão:

- bounce_off(Particle *p, Particle *q)
- bounce_off_vertical_wall(Particle *p)
- bounce_off_horizontal_wall(Particle *p)

Sistema de colisões: inicialização

Inicialização:

- Preencher PQ com as colisões potenciais com as paredes.
- Preencher PQ com as colisões potenciais entre partículas.
- Potenciais porque uma colisão pode ser invalidada.



Sistema de colisões: loop principal

Loop principal:

- Remova o próximo evento de PQ (menor prioridade = t).
- Se o evento foi invalidado, ignore-o.
- Avance todas as partículas para o tempo t, em uma linha reta.
- Atualize as velocidades das partículas em colisão.
- Preveja as futuras colisões das partículas envolvidas e insira os eventos em PQ.

Atividade

Realize os seguintes passos para completar a atividade deste laboratório.

- Baixe o código de template e os arquivos de entrada do Classroom.
- Leia e entenda o código fornecido. Os comentários marcados com TODO indicam os locais que você deve modificar.
- Implemente (e teste) uma fila com prioridade mínima para ordenar os eventos. Veja o arquivo PQ.c fornecido.
- Implemente a simulação de eventos. Veja o arquivo colsys.c fornecido.
- **5** Comece testado a simulação para a entrada pendulum4.txt, que é a mais simples.
- Inicialmente, desative a GUI para os seus primeiros testes. Quando tudo estiver OK, ative-a novamente.