

VŠB – Technická univerzita Ostrava
Fakulta elektrotechniky a informatiky
Katedra informatiky

Simulace davu

Crowd Simulation

Zadání bakalářské práce

Student: **Adam Lasák**

Studijní program: B2647 Informační a komunikační technologie

Studijní obor: 2612R025 Informatika a výpočetní technika

Téma: **Simulace davu
Crowd Simulation**

Jazyk vypracování: čeština

Zásady pro vypracování:

V dnešní době stále přibývá důvodů, proč se zabírat tématem počítačové simulace davu agentů a možnosti využití se stále rozšiřují. Dnes se již simulace davu využívá např. při testování návrhů veřejných budov nebo při vytváření animací davových scén ve filmu.

Cílem této práce je vytvořit grafickou testovací aplikaci, ve které bude možno simulovat, testovat a porovnávat chování davu s možností nastavení a úpravy zadání, včetně možnosti zasáhnout do chování agentů.

1. Nastudujte teorii zabývající se chováním davu, zaměřte se na algoritmy počítané v reálném čase (např. model Boids).
2. Popište základní algoritmy používané pro simulaci davu.
3. Vytvořte aplikaci simulující chování davu včetně vizualizace jednotlivých agentů.
4. Vytvořte praktické ukázky a jednotlivé testy srovnajte a vyhodnoťte.

Seznam doporučené odborné literatury:

- [1] Craig Reynolds: "Boids Background and Update", [online], <http://www.red3d.com/cwr/boids/>
[2] Addison-Wesley: "OpenGL Programming Guide", (Red book) [online].

Formální náležitosti a rozsah bakalářské práce stanoví pokyny pro vypracování zveřejněné na webových stránkách fakulty.

Vedoucí bakalářské práce: **Ing. Martin Němec, Ph.D.**

Datum zadání: 01.09.2017

Datum odevzdání: 30.04.2018


doc. Ing. Jan Platoš, Ph.D.
vedoucí katedry




prof. Ing. Pavel Brandštetter, CSc.
děkan fakulty

Prohlašuji, že jsem tuto diplomovou práci vypracoval samostatně. Uvedl jsem všechny literární
prameny a publikace, ze kterých jsem čerpal.

V Ostravě 1. dubna 2018

.....

Tímto bych rád poděkoval svému vedoucímu, Ing. Martinu Němcovi, Ph.D., za poskytnuté odborné rady, za neocenitelné zkušenosti a za všechny čas, jenž mi takto věnoval.

Abstrakt

Spousta věcí v přírodě je stejně působivých jako zvířata, která se mohou organizovat do větších a logicky orientovaných seskupení. Tím že dokážeme simulovat toto chování, můžeme vytvořit reálnou podobu davu. Toho se hojně využívá např. ve filmech, hrách či návrhu budov. Tato práce se zaměřuje na popis boidova algoritmu, který je dnes nejpoužívanější co se simulace davu týče.

Klíčová slova: dav, vizualizace, optimalizace, OpenGL, Boidův algoritmus, koheze, separace, zarovnání, agent

Abstract

Many things in nature are impressive like animals which can be organized into larger and logical oriented grouping. In that case when we can simulate the behavior, we can create real crowd form. This can be useful f.e. in movies, games or for building design. This thesis focuses on the description of boid's algorithm which is the most used crowd simulation principle today.

Key Words: crowd, visualization, optimization, OpenGL, Boid's algorithm, cohesion, separation, alignment, agent

Obsah

Seznam použitých zkratek a symbolů	2
Seznam obrázků	3
Seznam tabulek	4
Seznam výpisů zdrojového kódu	5
1 Úvod	6
2 Simulace	7
2.1 Simulace davu	7
2.2 Částečková simulace	7
2.3 Simulace na bázi AI (Artificial Intelligence)	7
2.4 Craig Reynoldův algoritmus	8
2.5 Separace	9
2.6 Zarovnání	10
2.7 Koheze	12
2.8 Aplikování tří pravidel	13
3 Implementace	15
3.1 Popis realizace demonstrační aplikace	15
3.2 Použité technologie	15
3.3 Optimalizace	15
3.4 Steering behaviors	18
3.5 Únik z budovy	19
4 Závěr	21
Reference	21

Seznam použitých zkratk a symbolů

ACM	– Association for Computing Machinery - vědecky-vzdělávací instituce pro výpočetní technologie
SIGGRAPH	– Special Interest Group on Computer GRAPHics and Interactive Techniques - výroční konference v počítačové grafice
FPS	– Frames per seconds - počet snímku za jednu sekundu
GPU	– Graphics processing unit – grafická karta, má svůj procesor i výpočetní paměť
IDE	– Integrated Development Environment - program usnadňující práci programátorům
Realtime	– Vykreslování v reálném čase – snaha vykreslovat co nejrychleji
AI	– Artificial Intelligence - umělá inteligence
GLFW	– Graphics Library Framework - Multiplatformní technologie rozšiřující OpenGL o vytváření aplikačních oken
GLEW	– OpenGL Extension Wrangler Library - poskytuje realtime prostředky pro danou platformu
GLM	– OpenGL Mathematics - poskytuje širokou škálu matematických operací pro OpenGL

Seznam obrázků

1	Ukázka simulace hejna ryb v Unreal Enginu 4 (Zdroj: [3])	8
2	Separace - vyhýbání se ostatním agentům (Zdroj: [2])	9
3	Zarovnání - určení směru agenta vůči průměrnému směru ostatních (Zdroj: [2]) .	11
4	Koheze - určení směru k průměrné lokaci okolních agentů (Zdroj: [2])	12
5	Ukázka nákresu budovy v textovém souboru	20

Seznam tabulek

1	Tabulka nárustu využití paměti RAM	15
---	--	----

Seznam výpisů zdrojového kódu

1	Pseudokód pro separaci	10
2	Pseudokód pro zarovnání	11
3	Pseudokód pro kohezi	13
4	Pseudokód pro aplikování třech pravidel	14
5	Ukázka eliminace nárustu paměti	16
6	Použití klasického cyklu	16
7	Použití optimalizovaného cyklu	17
8	Ukázka použití kopírovacího konstrukturu	17
9	Vypočtení seek vektoru	18

1 Úvod

Simulační algoritmy se používají v širokém spektru odvětví od vědy, her, výpočetních úkonů až po kinematografii či stavbě budov [7]. Herní využití mívá velmi reálně implementována armáda [9], která tímto způsobem zaškoluje vojáky ve virtuálním simulačním boji jak v taktice tak způsobu nejefektivnějšího využití dostupných zbraní.

Pokud vezmeme v potaz stavbu či projektování budov, nabízí se další subspektra druhů simulačních programů. Například projektant potřebuje nasimulovat jak velkou zátěž udrží hlavní nosníky, testování a simulování různých druhů materiálů či jak velké budou úniky tepla.

Avšak po této základní konstrukční stránce, se musí také navrhnout optimální velikost budovy a kolik bude schopna pojmout lidí v jednom okamžiku. Kde bude vést úniková cesta v případě požáru a kolik času zabere davu, než se z budovy dostane ven. A zrovna co se bezpečnosti týče, mají simulační algoritmy nejširší využití. V jistém slova smyslu by se dalo říci, že byly vytvořeny primárně pro tento účel [1].

Při těchto simulacích se tak navrhuje nejlepší varianty šířky chodeb, dostupnosti k únikovým východům, přístupu k požárnímu schodišti nebo vyladění ukazatelů směru úniku.

Pokročilejší algoritmy také reagují na různé překážky, jak horizontální tak vertikální. Dokáží simulovat dav který jde z jednoho patra do druhého různými typy cest a střetává se tak s jinými davy. Cílem projektanta je pak vybrat vhodné únikové cesty z budovy a zpracovat neoptimálnější únikový plán.

V této práci se seznámíme se základy simulování davu a hejna. Popíšeme nejpoužívanější algoritmus [2] pro tento druh simulace a realizaci výsledné aplikace.

2 Simulace

Pojem simulace lze shrnout do obecné věty: *"Počítačová simulace je napodobení skutečnosti pomocí numerického výpočtu, nezbytná součást modelování fyzikálních procesů. Dokáže předpovědět jak kvantitativní, tak kvalitativní výsledky pokusů při různých počátečních podmínkách. Umožňuje omezit výběr jevů, které celý pokus ovlivňují nejvíce a tím vysvětlit příčiny a podstatu procesů."* (Citace [6])

V našem případě se jedná o napodobení davu, kdy pomocí algoritmu dokážeme předem modifikovat nadcházející krok a tím i změnit výsledné chování celého davu. Na základě vstupních dat nebo kombinací pravidel můžeme chování měnit a tím simulovat dav při různých situacích, jako je evakuace z budovy nebo běžné chození po prostorách nákupního střediska.

2.1 Simulace davu

Simulaci davu lze zrealizovat dvěma metodami. Částicová simulace a simulace založená na umělé inteligenci. [13]

2.2 Částicová simulace

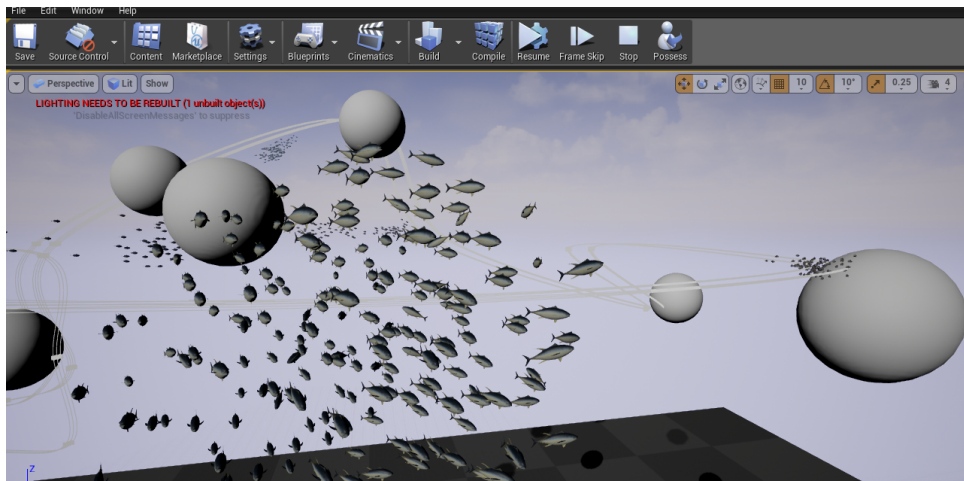
První zmíněná simulace je založena na principu přiřazení hmotného bodu každému prvku z množiny všech prvků které mají spolu iterovat¹. Hlavní výhodou využití tohoto typu simulace je možnost použití velkého množství prvků z celkové množiny, neboť výpočty základních sil nejsou příliš náročné na výpočetní výkon. Příklady pro využití jsou typy založené na: magnetických silách, buněčném modelu a sociálních silách. [13]

2.3 Simulace na bázi AI (Artificial Intelligence)

Druhý zmíněný typ je založen na bázi Agentů. Ti už nejsou reprezentováni jen obyčejnými silami (*i přesto že se jedná o diametrálně odlišný typ simulace davu, určité fyzikální vlastnosti agentů stále musí mít*) ale také přidáním vlastnostmi, kterými předchozí typ tolik nedisponoval. Mají hlavně přidané senzory, díky nimž dokáží vyhodnocovat danou situaci v reálném čase a následně se rozhodovat k dalšímu nejvýhodnějšímu kroku. Pokud do scény vložíme dva a více agentů kteří budou na sebe reagovat, můžeme říci že každý z nich má v jisté míře svůj mozek. Ať už jednodušší (*rozhodování dalšího kroku mezi zdmi*) či složitějšího (*např.: agent může v danou chvíli reagovat zda-li má jít rychleji či pomaleji aby nezpůsobil kolizi s jiným agentem či agenty*).

Tento typ simulace hojně využívá herní průmysl kdy v nějaké scéně - herní mapě, jsou nasazeny desítky agentů kteří se ve své podstatě starají sami o sebe a přímo či nepřímo komunikují s uživatelem. Obecně však platí že ve hrách je tato implementace mnohonásobně složitější

¹Iterace je v programování proces při kterém se soubor pokynů opakuje přesně daným počtem opakování, nebo dokud je splněna podmínka.[10]



Obrázek 1: Ukázka simulace hejna ryb v Unreal Engine 4 (Zdroj: [3])

než částicová simulace kvůli mnoha vlastnostem agentů. Konkrétními případy může být třeba hra *Crysis (leden 2007 - stáda jelenů)* a *FarCry (2004 - hejna tropických papoušků)*.

Je třeba také zmínit kinematografický průmysl, který simuluje davy lidí. Tím pádem animátorům odpadne kus práce kdy by museli každého agenta animovat zvlášť.

Jelikož jsem využil tento typ simulace, tak v dalších kapitolách budeme každý bod ve scéně nazývat agentem.

2.4 Craig Reynoldův algoritmus

Nejčastějším typem simulace založené na umělé inteligenci je Craig Reynoldův algoritmus vytvořený v roce 1986 a oficiálně představený roku 1987 na konferenci ACM SIGGRAPH [11, 12].

Nejčastěji se však setkáme s názvem Boidův algoritmus, který je odvozen od boidů (*boids*) čili alternativnímu názvu agentů. Jak již bylo zmíněno výše, simulace založená na umělé inteligenci obsahuje základní prvky částicové simulace, ale má také něco navíc. Výjma senzorů mají také přehled o celkové geometrii celé scény. Tzn. že každý agent (*boid*) má přehled o všech agentech v celé scéně. Pokud bychom tedy maximalizovali důležitá tři pravidla tohoto principu popsané níže, znamená to, že každý iteruje s každým.

Mezi částicové prvky Reynoldova algoritmu lze použít například tření, zrychlení nebo okamžitou rychlost. Reálně lze tření ještě rozdělit na tření válcové, tření způsobené protivětretem nebo pokud bychom určili jako objekt auto, můžeme použít další fyzikální vlastnosti jako točivý moment případně brzdná dráha.

Existuje však celá řada vylepšení která se dají s tímto algoritmem provést, například simulace chování dopravy. Ta funguje jako tzv. chování založeného na řízení (*Steering behaviors*) [14].

V této práci byla tato vylepšení použita a tím lze více přiblížit chování davu realitě. Přidané fyzikální veličiny jsou již zmíněné: tření, zrychlení a okamžitá rychlost.

Nyní se zaměříme na popis Reynoldova algoritmu, který obsahuje tři základní vlastnosti:

1. Separace (*Separation*)
2. Zarovnání (*Alignment*)
3. Koheze² (*Cohesion*)

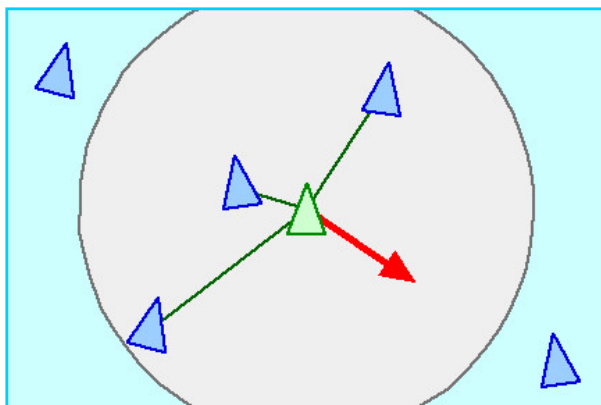
2.5 Separace

Separace slouží k tomu, aby se dva a více agentů nepřiblížili příliš blízko sebe a tím vyvolali kolizi mezi sebou. Je to první a nejzákladnější vlastnost Reynoldova algoritmu bez které by nebylo možné vytvořit kompletní simulaci.

Oddělení od ostatních agentů funguje na principu základních operací s vektory (*2D nebo 3D*) a vytvoření pomyslného kruhu kolem každého agenta, který jej upozorní zda-li není příliš blízko jiného agenta.

Následuje sled základních operací které provedou separaci od ostatních agentů.

1. Odečtení dvou vektorů podle vzorce $vSub = v1 - v2$, kde $v1$ je vektor aktuálního agenta a $v2$ je vektor agenta ke kterému jsme se přiblížili.
2. Normalizování vektoru podle vzorce $vNorm = norm(vSub)$, kde $vSub$ je výsledek z předchozího kroku.
3. Vydělení výsledku kroku č. 2 podle vzorce $vRes = vNorm/d$, kde d je vzdálenost těchto agentů mezi sebou a $vRes$ je celkový výsledek těchto základních operací, které se následně využívají v dalších krocích (*ty budou popsány v implementaci výsledné aplikace*).



Obrázek 2: Separace - vyhýbání se ostatním agentům (Zdroj: [2])

²Koheze je fyzikální síla držící pohromadě atomy či molekuly téže látky či tělesa (zejména kapalného a pevného tělesa), pozn. upraveno [15]

Následuje ukázka jak vypadá pseudokód pro separaci.

```
PROCEDURE Separation(boid bJ)

Vector result;

FOR EACH BOID b
  IF b != bJ THEN
    IF |b.position - bJ.position| < 100 THEN
      sub = b.position - bJ.position
      Normalize(sub)
      result = sum / |b.position - bJ.position|
    END IF
  END IF
END

RETURN result

END PROCEDURE
```

Výpis 1: Pseudokód pro separaci

2.6 Zarovnání

Dalším důležitým pravidlem pro fungování boidova algoritmu je zarovnání. Spolu se separací bez koheze má dav již základní podobu chování.

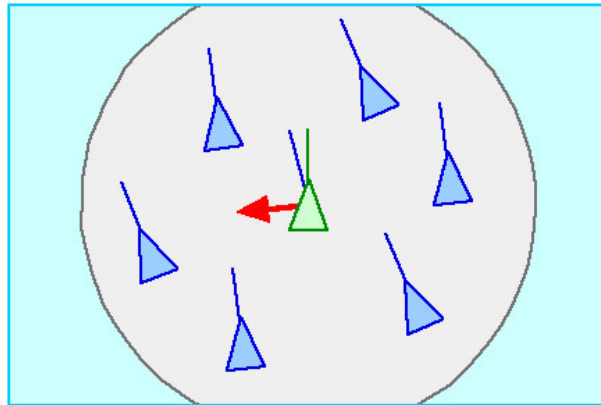
Zarovnání má za úkol soudržnost. Všem agentům ve scéně poskytuje schopnost sladit se, jak je zobrazeno na obrázku č. 3.

Princip fungování je obdobný jako u separace, pokud se v blízkosti okruhu od daného agenta objeví jiný agent případně agenti, zprůměruje se jejich rychlost a směr a na základě těchto údajů modifikujeme údaje konkrétního agenta a tím zajistíme soudržnost všech dohromady.

Pokud bychom chtěli aplikovat zarovnání a konkretizovat průběh, musíme se držet těchto kroků:

1. V cyklu, který prochází všechny agenty ve scéně se testuje vzdálenost konkrétního agenta od jiného, který je momentálně v dané iteraci cyklu pod určitým indexem. Pokud je tato vzdálenost menší než průměr kruhu, přičtou se souřadnice vektoru daného agenta k lokálnímu sumárnímu vektoru *sum*.
2. Jestliže se podmínka nesplnila a tudíž sumární vektor *sum* je roven nule pak se pravidlo zarovnání ukončuje. Pokud se alespoň jednou provedla podmínka v kroku č. 1 tak následuje sled následujících událostí.

- sumární vektor sum se vydělí skalární³ hodnotou rovné počtu splněných podmínek v kroku č. 1
- normalizování sumárního vektoru sum
- vypočtení výsledného vektoru dle kterého se upraví směr daného agenta vzorcem $v_{Res} = sum - vel$, kde sum je sumární vektor a vel je aktuální rychlost agenta.



Obrázek 3: Zarovnání - určení směru agenta vůči průměrnému směru ostatních (Zdroj: [2])

Následuje ukázka pseudokódu jak by mohla vypadat procedura Alignment.

```

PROCEDURE Alignment(boid bJ)

    Vector sum
    Integer count

    FOR EACH BOID bJ
        IF b != bJ THEN
            sum = sum + b.velocity
            count = count + 1
        END IF
    END

    IF count > 0 THEN
        sum = sum / count
        Normalize(sum)
        RETURN (sum - velocity)
    END ELSE
        RETURN sum

```

³Skalár je veličina, která je určena pouze svojí velikostí, tj. její hodnota je popsána jediným číslem (skalární veličiny ve fyzice jsou např. hmotnost, objem, teplota). (Citace [16])

END
END PROCEDURE

Výpis 2: Pseudokód pro zarovnání

2.7 Koheze

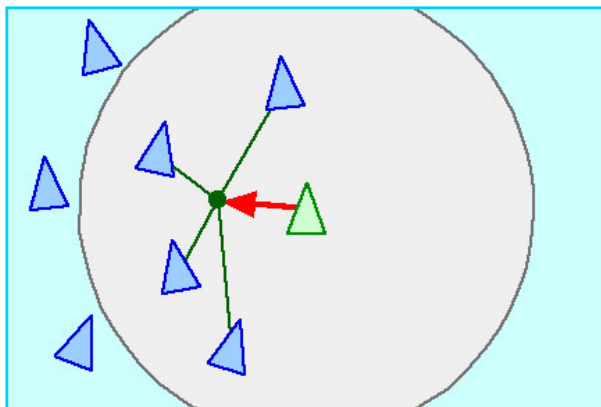
Při simulaci pomocí Reynoldova algoritmu pomocí třech pravidel je koheze tím nejméně důležitým pravidlem. Pokud bychom aplikovali pouze dvě předchozí pravidla a sice separaci a zarovnání, pak by výsledek už vykazoval známky chování davu.

Funguje na principu spojení okolních agentů (*a následně vytvoření skupiny*), kteří zasahují do dalšího pomyslného kruhu zarovnání. Aby fungovalo toto pravidlo a nekolidovalo s podmínkami separace musí platit $constCoh > constSep$, kde $constSep$ je maximální průměr kružnice ve které se při překročení tohoto průměru řeší podmínky separace a $constCoh$ je maximální průměr kružnice u koheze. Pokud by podmínka byla opačná, koheze se nikdy neprovede.

Ve výsledné fázi se tedy musí určit průměrná lokace mezi všemi agenty kteří spadají do okruhu daného (*aktuálně kontrolovaného*) agenta. Ve chvíli kdy se tyto souřadnice zjistí, agent na ně začne směřovat.

Následují dvě základní operace které provedou změnu směru daného agenta k průměrné lokaci ostatních agentů, kteří jsou v jeho okruhu.

1. Hlavní cyklus který prochází všechny agenty ve scéně a kontroluje vzdálenosti ostatních agentů vůči konkrétnímu agentovi. Pokud libovolný agent spadá do okruhu nějakého konkrétního, opět se přičítá k sumárnímu vektoru sum avšak ne rychlost, ale lokace blízkého agenta.
2. Následně se provede tentýž krok jako u zarovnání, čili sumární vektor sum se vydělí skalárem počtu splněných podmínek v kroku č. 1



Obrázek 4: Koheze - určení směru k průměrné lokaci okolních agentů (Zdroj: [2])

Následuje ukázka pseudokódu jak by vypadala procedura Cohesion. Kód je v tomto pseudokódu obdobný jako kód zarovnání výjma řádku s normalizováním sumárního vektoru, avšak v implementační části je tento kód složitější v řádku vracení výsledné hodnoty, kdy se ještě řeší fyzikální vlastnosti.

```
PROCEDURE Cohesion(boid bJ)

    Vector sum
    Integer count

    FOR EACH BOID bJ
        IF b != bJ THEN
            sum = sum + b.location
        END IF
    END

    IF count > 0 THEN
        sum = sum / count
        RETURN (sum - velocity)
    END ELSE
        RETURN sum
    END

END PROCEDURE
```

Výpis 3: Pseudokód pro kohezi

2.8 Aplikování tří pravidel

Ke kompletní simulaci dojde ve chvíli spojením třech výše zmíněných pravidel. Technicky vzato se jedná o sečtení všech třech výsledných vektorů z každé ze tří procedur a rychlosti daného agenta který je aktuálně v iteraci. Nejdříve se sčítají rychlosti a poté se z této sumy spočítá výsledná pozice (Výpis pseudokódu č. 4).

Avšak pravidel je možné použít více, jak je popsáno v publikaci od Craiga Reynolda, *Steering Behaviors For Autonomous Characters* [14]. Tudíž nemusí být nutně tři fixní pravidla, ale můžeme k sčítání výsledných vektorů jednotlivých pravidel připsat i pravidla jiná. Kombinacemi těchto pravidel lze dosáhnout různého výsledného chování agentů.

Následující pseudokód ukazuje, jak lze tato pravidla aplikovat.

```
PROCEDURE AllBoidsToNewPosition()
```

```
    Vector v1, v2, v3
```

```
    Boid b
```

```
    FOR EACH BOID b
```

```
        v1 = Separation(b)
```

```
        v2 = Alignment(b)
```

```
        v3 = Cohesion(b)
```

```
        b.velocity = b.velocity + v1 + v2 + v3
```

```
        b.position = b.position + b.velocity
```

```
    END
```

```
END PROCEDURE
```

Výpis 4: Pseudokód pro aplikování třech pravidel

Tento algoritmus se ještě aplikuje do tzv. Flocking algoritmu, který všechny agenty ve scéně vytváří a koordinuje jejich průběh s vizualizací.

3 Implementace

3.1 Popis realizace demonstrační aplikace

Cílem demonstrační aplikace je zrealizování a zvizualizování Craig Reynoldova algoritmu do využitelné podoby. Tento algoritmus lze aplikovat mnoha způsoby avšak byly použity dvě spodní varianty:

- Simulace úniku davu lidí z budovy podle nastavených únikových cest.
- Simulace hejna ryb s vyhýbáním se predátorovi.

Většinu parametrů lze měnit/kombinovat v config.cfg souboru (*lze i kombinovat jednotlivá tři pravidla postupným zapínáním/vypínáním*) a měnit mapu včetně únikových bodů lze v souboru map.txt, která je použitelná pouze pro první uvedený typ.

Při vypnutých pravidlech kromě separace se dav bude chovat stylem “každý si jde kam chce”.

3.2 Použité technologie

Výsledná aplikace je naprogramována v jazyce C++ a jako hlavní nástroj bylo použito Visual Studio verze 2017 [21], protože je nejpoužívanějším IDE pro vývoj [20].

Jako grafická knihovna byla použita OpenGL [22] s rozšířením pro aplikační okna GLFW (*verze 3.2.1*) [23] a realtime mechanismy GLEW (*verze 2.1.0*) [24].

K načítání objektů posloužila knihovna Assimp [26] (*verze 3.2*), která je vhodná kvůli velké škále podporovaných grafických formátů.

Pro matematické operace byla použita knihovna GLM [25] (*verze 0.9.8.5*) hlavně pro počítání s maticemi.

Pro zobrazování parametrů a proměnných byla použita GUI AntTweakBar knihovna (*verze 1.16*) [29] kvůli snadnému použití a intuitivnímu rozhraní.

3.3 Optimalizace

První optimalizace proběhla kvůli paměťovým nárokům. Problém byl v obrovském nárustu paměti po zhruba dvou minutách běhu aplikace. Následující tabulka zobrazuje nárůst v kB vůči času od posledního načtení objektu, tj. od počátku vizualizace scény.

Tabulka 1: Tabulka nárustu využití paměti RAM

10s	30s	1min	2min	5min
+12kB	+26kB	+51kB	+1240kB	+4281kB

Jak je patrné z hodnot, tak od druhé minuty nárůst paměti stoupá takřka exponenciálně. Důvod tak rychlého nárůstu byl ten, že jak se postupně k sobě agenti přibližovali, začínalo se aplikovat více pravidel, které ještě neměli optimalizované operace s pamětmi. Po pěti minutách byl nárůst tak obrovský, že hodnota FPS klesla na 10.

Nakonec se veškeré operace s pamětmi podařilo dostat pod kontrolu a eliminovat tak veškerý nárůst využití paměti.

Příklad ošetření jedné z mnoha částí kódu můžeme vidět zde.

```
this->tmpVector->set();
this->tmpVectorMem = this->tmpVector;
this->tmpVector = this->tmpVector->subTwoVector(location, Boidss->at(i)->
    location);
// ...operations with tmpVector
this->steer->addVector(this->tmpVector);
delete this->tmpVector;
this->tmpVector = this->tmpVectorMem;
```

Výpis 5: Ukázka eliminace nárůstu paměti

Důležitý je třetí řádek, kdy se volá metoda *subTwoVector(...)*, která vrací výsledek odečtení dvou vektoru jako odkaz na nově vytvořenou paměť. Abychom zabránili nárůstu paměti, musíme tento výpočet uložit do dočasné paměti *tmpVector* se kterou provedeme patřičné operace a ve chvíli kdy jí už nebudeme potřebovat, tak ji smažeme.

Musíme však zachovat původní adresu *tmpVector*. Pro tento účel slouží proměnná *tmpVectorMem* která slouží jako prostředník pro uchování adresy. Pak tedy můžeme tuto původní adresu přiřadit zpět, v tomto případě poslední řádek kódu.

Pro větší úsporu paměti ve třídě *Boids*, jejíž instance je volána v každé smyčce, tak jednotlivá pravidla i metody pro mezivýpočty používali mezi sebou stejné adresy pamětí.

Aby nedocházelo k neoprávněným přístupům a záměnou adres, tak byla využita pomocná proměnná do které se dočasně uložil výsledek pravidla a pak pomocí metody *set()* z třídy *MyVector* šlo bezpečně nastavit hodnoty vektoru bez jakéhokoliv úniku paměti. Tento způsob byl aplikován na všechna použitá pravidla, včetně vyhýbání se zdem.

Vůči 100 agentům ve scéně měla aplikace využití 110 MB včetně použitých textur a objektů, po těchto doposud zmíněných optimalizacích bylo využití 91 MB.

Další vylepšení bylo lepší použití cyklů. Klasický zápis cyklu který byl použit před tímto typem optimalizace je následující:

```
for (int i = 0; i < this->models->size(); i++) {...}
```

Výpis 6: Použití klasického cyklu

Po pročtení oficiálních referencí pro C++ [18] bylo zjištěno, že při každé iteraci cyklem se stále volá metoda `size()`, která tento výkon podstatně snižuje. Řešením je uložit tuto hodnotu do proměnné a tu pak následně porovnávat v podmínce. Dalším vylepšením je použití prefixové inkrementace proměnné `i`. Toto použití je mnohem účinnější než postfixová inkrementace z důvodu, že nepoužívá dočasné úložiště a vkládání potřebného kódu na pozadí [19]. Výsledný cyklus pak vypadá takto:

```
for (int i = 0, len = this->models->size(); i < len; ++i) {...}
```

Výpis 7: Použití optimalizovaného cyklu

Tyto zdánlivě bezvýznamné změny v důležitých cyklech dokázali přidat až 5 FPS.

Další problém nastal v načítání objektů. Původní verze nahrávání objektů do scény probíhala v obyčejné smyčce, takže stejné objekty (*v tomto případě objekty agentů*) se načítali vícekrát.

Řešení spočívalo v kopírovacím konstruktoru. Daný typ objektu byl načten pouze jednou a poté se v cyklu předávala adresa načteného objektu kopírovacímu konstruktoru, který tuto paměť nakopíroval pro svou instanci. Tato část optimalizace ušetřila při načítání při 100 agentech 40 sekund.

```
// loading object method in Flock class
Model *tmpBoidsModel = new Model(this->cfg->OBJ_BOID, this->cfg);
for (int i = 0; i < this->numberOfBoids; ++i) {
    if (tmpBoidsModel != NULL)
        this->boidsModel[i] = new Model(*tmpBoidsModel);
}

// copy constructor in Model class
Model(const Model& model)
:
    textures_loaded(model.textures_loaded),
    meshes(model.meshes),
    directory(model.directory),
    gammaCorrection(model.gammaCorrection),
    cfg(model.cfg)
{}
```

Výpis 8: Ukázka použití kopírovacího konstrukturu

3.4 Steering behaviors

Řízení chování [14] již zmíněné v teoretické části jsem použil pro reálnější podobu chování celého davu.

Jako první vlastnost byla použita seek (*hledání*) primárně používané u Koheze při návratové hodnotě (viz kapitola 2.7), kde bylo upozorněno na složitější implementační část oproti zarovnání.

Hledání je určeno k tomu, aby agent směřoval k nějakému cíli, tak že upravuje aktuální rychlost (*velocity*). V případě koheze je cíl průměrná lokace okolních agentů. Výsledek této operace je seek vektor.

Následující kód ukazuje jak se seek vektor vypočte.

```
this->tmpVectorMem = desired->subTwoVector(v, this->location);
this->desired->set(this->tmpVectorMem->vec.x, this->tmpVectorMem->vec.y, this->
    tmpVectorMem->vec.z);
delete this->tmpVectorMem;

this->desired->normalize();
this->desired->mulScalar(maxSpeed);

this->seekResult->set();
this->tmpVectorMem = seekResult->subTwoVector(this->desired, this->velocity);
this->seekResult->set(this->tmpVectorMem->vec.x, this->tmpVectorMem->vec.y,
    this->tmpVectorMem->vec.z);
delete this->tmpVectorMem;

seekResult->limit(maxForce);
```

Výpis 9: Vypočtení seek vektoru

Nejprve se spočte lokace na kterou má agent směřovat (*vektor desired*), a nastavíme maximální zrychlení aby se na místo dostavil co nejdříve.

Následuje vypočtení samotného seek vektoru, který je roven rozdílu mezi požadovanou a aktuální rychlostí. V poslední řadě pak musíme vektor limitovat konstantou tření (*maxForce*).

Další vlastností která byla použita je následování bodů (*Path Following*). V této práci slouží jako kontrolní body v budově.

Po určení tohoto jednoho či více bodů na ně agent začne postupně směřovat. Při následování bodů se používá funkce pro vypočtení seek vektoru, který je poté aplikován jako další pravidlo, tzn. k výsledné rychlosti se přičte další vektor (viz kapitola 2.8).

3.5 Únik z budovy

První část využití Reynoldova algoritmu je simulace úniku lidí z budovy podle nastavených únikových cest. Funkčně je tato část určena k tomu, aby po skončení simulace mohl uživatel zjistit kolik by zabralo času evakuovat lidi z budovy. V případě časově náročné evakuace může uživatel upravit plán budovy a únikové cesty tak, aby budova splňovala dané normy.

Plán budovy můžeme upravovat v souboru *map.txt* včetně definování dalších pater a únikových cest. Jelikož se jedná o textový soubor, tak každý znak reprezentuje jinou funkci. Popis funkčních znaků můžeme vidět níže:

- **G** generační místo pro dav, který lze použít vícekrát v každém patře či místnostech
- **-** reprezentuje vertikální stěnu
- **|** reprezentuje horizontální stěnu
- **+** reprezentuje spojovací stěnu jako kombinace horizontální a vertikální stěny
- ***** blok stěny ve jednoho bodu, proto ji lze použít jako reprezentaci sloupu v patře
- **=** reprezentuje začátek schématu nového patra
- **/** ukončovací znak patra
- **A-Z, a-z** únikové body podle který se dav řídí (*mimo G jako generační bod a F jako ukončovací bod zřetězeného řízení davu, viz níže*)
- **1-9, F** zřetězené řízení davu použité jako únik z labyrintu pomocí 10 únikových bodů

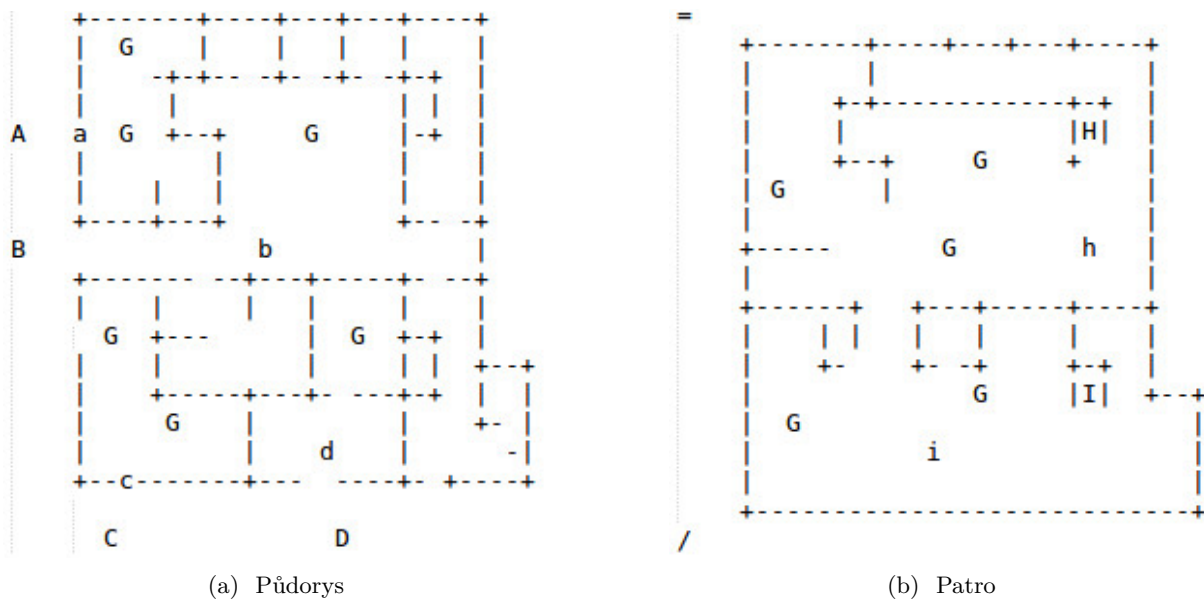
Pro únik v jedné části budovy jsou požity dva znaky (*např.: velké písmeno A a malé a*). Nejdříve dav směřuje k menšímu znaku a poté k většímu který indikuje finální bod. V každém patře může být těchto únikových bodů libovolný počet, kdy pokud v jednom patře končíme např.: znakem D, pak se v dalším patře začíná od znaku E. Jenotlivý agent určuje ke kterému bodu jít pomocí vzdálenosti od něj.

Druhým typem úniku je únik z labyrintu, tedy složitějších prostor budovy kdy je potřeba více než dva body úniku z jedné části budovy. Dav začne směřovat k nejbližšímu nejmenšímu číslu a pokud tohoto čísla dosáhne, tak poté začne směřovat k dalšímu o 1 větší dokud neskončí u písmene F. Ukázku nákresu budovy můžeme vidět na obrázku 5.

Při spuštění aplikace která vykreslí definované schéma lze scénu ovládat pomocí následujících kláves:

- **1-6** klávesou lze přepínat mezi pohledy jednotlivých pater, přičemž se neaktuální patro přepne do režimu průhlednosti
- **E** přepnutí celé budovy do režimu průhlednosti se zvýrazněním davů

- **Q** opětovné vykreslení celé budovy bez režimu průhlednosti pater
- **Mezerník** spuštění simulace, opětovným stiskem lze simulaci ukončit



Obrázek 5: Ukázka nákresu budovy v textovém souboru

4 Závěr

Reference

- [1] Journal of the royal society interface, *Crowd behaviour during high-stress evacuations in an immersive virtual environment*, [online]. 2018 [cit. 2018-2-1]
Dostupné z: <http://rsif.royalsocietypublishing.org/content/13/122/20160414>
- [2] Boids, *Background and Update by Craig Reynolds*, [online]. 2018 [cit. 2018-2-1]
Dostupné z: <https://www.red3d.com/cwr/boids/>
- [3] Unreal Engine 4 *simulace ryb*, [online]. 2018 [cit. 2018-2-1]
Dostupné z: <http://blog.csdn.net/nosix/article/details/52859160>
- [4] The nature of code, *Chapter 6. Autonomous Agents*, [online]. 2018 [cit. 2018-2-1]
Dostupné z: <http://natureofcode.com/book/chapter-6-autonomous-agents/>
- [5] Boids Pseudocode, [online]. 2018 [cit. 2018-2-1]
Dostupné z: <http://www.kfish.org/boids/pseudocode.html>
- [6] Simulace, *Glosář Aldebaran*, [online]. 2018 [cit. 2018-2-1]
Dostupné z: <http://www.aldebaran.cz/glossary/print.php?id=1299>
- [7] Oasys, *Crowd Simulation*, [online]. 2018 [cit. 2018-2-1]
Dostupné z: <http://www.oasys-software.com/products/engineering/massmotion.html>
- [8] Earthlight, *Spacewalk*, [online]. 2018 [cit. 2018-2-1]
Dostupné z: <http://www.earthlightvr.com/spacewalk/>
- [9] FAAC Military, , [online]. 2018 [cit. 2018-2-1]
Dostupné z: <https://www.faac.com/military/>
- [10] Techopedia, *Iteration*, [online]. 2018 [cit. 2018-2-1]
Dostupné z: <https://www.techopedia.com/definition/3821/iteration>
- [11] ACM, *Association for Computing Machinery*, [online]. 2018 [cit. 2018-2-1]
Dostupné z: <https://www.acm.org/about-acm/what-is-acm>
- [12] SIGGRAPH, , [online]. 2018 [cit. 2018-2-1]
Dostupné z: <https://www.siggraph.org/about/what-is-acm-siggraph>
- [13] Simulace davu, Mgr. Jan Stria,
Matematicko-fyzikální fakulta (MFF), [online]. 2018 [cit. 2018-2-1]
Dostupné z: <https://is.cuni.cz/webapps/zzp/detail/60388/>

- [14] Steering Behaviors For Autonomous Characters
Craig W. Reynolds, [online]. 2018 [cit. 2018-2-1]
Dostupné z: <http://www.red3d.com/cwr/steer/gdc99/>
- [15] Kohezní síla, *Glosář Aldebaran*, [online]. 2018 [cit. 2018-2-1]
Dostupné z: <http://www.aldebaran.cz/glossary/print.php?id=1894>
- [16] Katedra Mechaniky, *Skalár*, [online]. 2018 [cit. 2018-2-1]
Dostupné z: <https://www.kme.zcu.cz/kmet/bio/matskalvekt.php>
- [17] Techopedia, *IDE*, [online]. 2018 [cit. 2018-2-4]
Dostupné z:
<https://www.techopedia.com/definition/26860/integrated-development-environment-ide>
- [18] CppReference.com, , [online]. 2018 [cit. 2018-2-4]
Dostupné z: <http://en.cppreference.com/w/>
- [19] CppReference.com, *Increment/decrement operators*, [online]. 2018 [cit. 2018-2-4]
Dostupné z: http://en.cppreference.com/w/cpp/language/operator_indec
- [20] Top IDE Index, [online]. 2018 [cit. 2018-2-4]
Dostupné z: <https://pypl.github.io/IDE.html>
- [21] Visual Studio IDE, [online]. 2018 [cit. 2018-2-4]
Dostupné z: <https://www.visualstudio.com>
- [22] OpenGL, [online]. 2018 [cit. 2018-2-4]
Dostupné z: <https://www.opengl.org/>
- [23] GLFW, [online]. 2018 [cit. 2018-2-4]
Dostupné z: <http://www.glfw.org/>
- [24] GLEW, [online]. 2018 [cit. 2018-2-4]
Dostupné z: <http://glew.sourceforge.net//>
- [25] GLM, [online]. 2018 [cit. 2018-2-4]
Dostupné z: <https://glm.g-truc.net/0.9.8/index.html>
- [26] Assimp, [online]. 2018 [cit. 2018-2-4]
Dostupné z: <http://assimp.sourceforge.net/>
- [27] Stb image, [online]. 2018 [cit. 2018-2-4]
Dostupné z: <https://github.com/nothings/stb>
- [28] OpenCV, [online]. 2018 [cit. 2018-2-4]
Dostupné z: <https://opencv.org/>

- [29] AntTweakBar, [online]. 2018 [cit. 2018-2-13]
Dostupné z: <http://anttweakbar.sourceforge.net/doc/>