

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 výpisů zdrojového kódu	4
1 Úvod	5
2 Simulace	6
2.1 Typy simulací davu	6
2.2 Částicová simulace	6
2.3 Simulace na bázi AI (Artificial Intelligence)	6
2.4 Craig Reynoldův algoritmus	7
2.5 Separace	8
2.6 Zarovnání	9
2.7 Koheze	11
2.8 Aplikování tří pravidel	13
3 Implementace	14
3.1 Použité technologie	14
4 Závěr	16
Reference	17

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 snímků 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
DDS	– DirectDraw Surface - formát pro ukládání komprimovaných dat vytvořený firmou Microsoft

Seznam obrázků

1	Ukázka simulace hejna ryb v Unreal Enginu 4 http://blog.csdn.net/nosix/article/details/52859160)	7
2	Separace - vyhýbání se ostatním agentům (Zdroj: [2])	8
3	Zarovnání - určení směru agenta vůči průměrnému směru ostatních (Zdroj: [2]) .	10
4	Koheze - určení směru k průměrné lokaci okolních agentů (Zdroj: [2])	12
5	Ukázka ruční konfigurace knihoven pomocí systémových proměnných	15

Seznam výpisů zdrojového kódu

1	Pseudokód pro separaci	9
2	Pseudokód pro zarovnání	10
3	Pseudokód pro kohezi	12
4	Pseudokód pro aplikování třech pravidel	13

1 Úvod

Simulační algoritmy se používají v širokém spektru odvětví od vědy, her, výpočetních úkonů až po kinematografii či stavbě budov. Herní využití má velmi reálně implementována armáda [5], která tímto způsobem zaškoluje vojáky ve virtuálním simulačním boji jak v taktice tak způsobu nejefektivnějšího využití dostupných zbraní.

Pokud vezmeme v potaz poslední zmíněné využití a sice stavba 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 ve kterém bodě sloupový bude největší tlak.

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: *"Simulace se používá v mnoha souvislostech, zahrnujících modelování přírodních systémů nebo lidských systémů s cílem získat poznatky o jejich fungování. Jiné souvislosti zahrnují technologické simulace pro optimalizaci výkonu, bezpečnostní inženýrství, testování, školení a vzdělávání."* (Citace [6])

V této práci se však dá tato věta ještě zkrátit a konkretizovat na *"simulační algoritmy se primárně využívají pro simulaci něčeho u čehož se dá pomocí různých matematických vzorců předpovědět průběh budoucího chování daného objektu¹ a tím vyhodnotit kritické situace které mohou nastat"*. Touto větou se budeme nadále řídit.

2.1 Typy simulací davu

Simulačních typů pro dav, případně hejno jsou dva typy. Částicová simulace a simulace založená na umělé inteligenci. [10]

2.2 Částicová simulace

První zmíněná simulace je založena na principu přiřazení hmotného bodu každému prvku z množiny všech prvků které mají spolu iterovat². 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. [10]

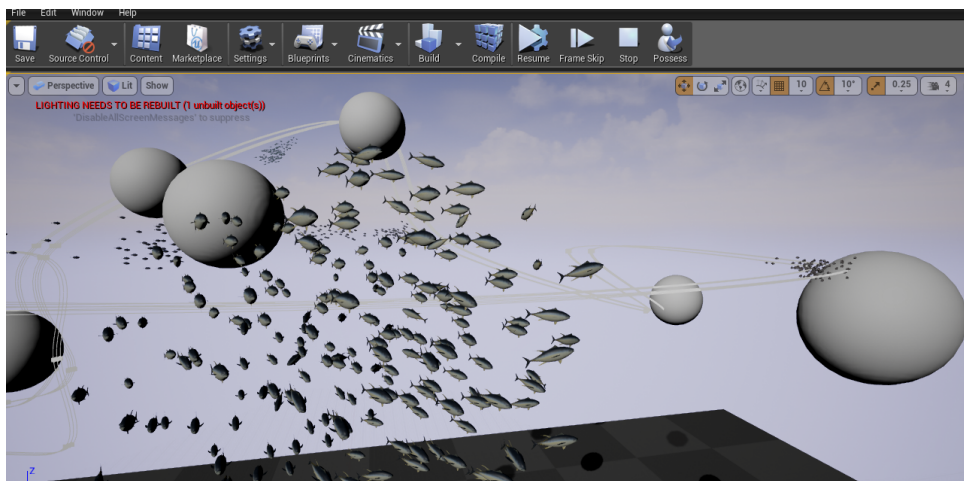
2.3 Simulace na bázi AI (Artificial Intelligence)

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 agenti stále musí mít*) ale také přidánými vlastnostmi, kterými předchází 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 nasaženy 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 než

¹Objektem je zde myšlen jakýkoliv útvar, od modelu letadla až po komplexní model budovy, na nějž nebo v němž se dají provádět simulace.

²Základním principem iterace je opakování určitého procesu v měnícím se kontextu. Uplatňuje se především v dynamických jevech.[7]



Obrázek 1: Ukázka simulace hejna ryb v Unreal Enginu 4
(Zdroj: <http://blog.csdn.net/nosix/article/details/52859160>)

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 tedy budeme každý bod ve scéně nazývat agentem.

2.4 Craig Reynoldův algoritmus

Nejčastějším typem tohoto typu simulace je Craig Reynoldův algoritmus umělé inteligence vytvořený v roce 1986 a oficiálně představený roku 1987 na konferenci ACM SIGGRAPH [8, 9].

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 [7] s každým.

Mezi částicové prvky Reynoldova algoritmu lze použít například tření, zrychlení nebo okamžitou rychlost. Pokud bychom chtěli náš produkt více přiblížit realitě můžeme tření rozdělit na tření válcové, tření způsobené protivětrem 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 je založena na chování založeného na řízení (*Steering behaviors*) [11].

V této práci jsem se však omezil na první tři vlastnosti (*tření, zrychlení, okamžitá rychlost*), které nám k popisu Boidova algoritmu budou dostatečně stačit.

Nyní se zaměříme na popis Reynoldova algoritmu, který v surovém základu obsahuje tyto tři základní vlastnosti:

1. Separace (*Separation*)
2. Zarovnání (*Alignment*)
3. Koheze³ (*Cohesion*)

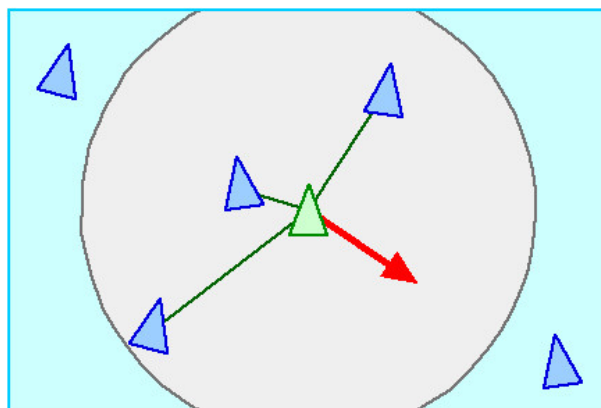
2.5 Separace

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. V tomto kroku je velice důležité nezměnit pořadí odečítaných vektorů.
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])

³Koheze je fyzikální síla držící pohromadě atomy či molekuly téže látky či tělesa (zejména kapalného a pevného tělesa), pozn. upraveno [12]

Nyní si ukážeme jak by mohl vypadat 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 je hlavním stavebním kamenem každého davu případně hejna. Má za úkol soudržnost. Všem agentům ve scéně poskytuje schopnost sladit se, jak je zobrazeno na obrázku č. 3.

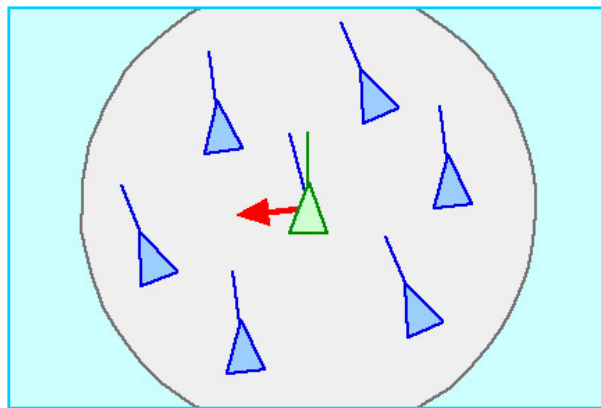
Princip fungování je obdobný jako u separace, pokud se v blízkosti okruhu od daného agenta objeví jiný agent případně agenti, zprůměruje se jejich rychlost a směr a na základě těchto údajů modifikujeme údaje konkrétního agenta a tím zajistíme soudržnost všech dohromady.

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 skalární⁴ hodnotou rovné počtu splněných podmínek v kroku č. 1
- normalizování sumárního vektoru sum
- vypočtení výsledného vektoru dle kterého se upraví směr daného agenta vzorcem $vRes = sum - vel$, kde sum je sumární vektor a vel je aktuální rychlost agenta. Opět je zde třeba připomenout důležitost pořadí odečítaných veličin.



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

Následuje ukázka pseudokódu jak by mohla zhruba vypadat procedura/metoda 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

    END
```

⁴Skalár je ve fyzice, v matematice nebo informatice veličina, jejíž hodnota je v daných jednotkách plně určena jediným číselným údajem. (Citace [13])

```

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

END PROCEDURE

```

Výpis 2: Pseudokód pro zarovnání

2.7 Koheze

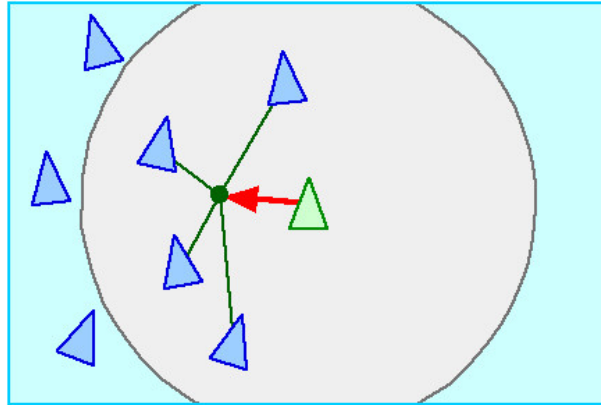
Při simulaci pomocí Reynoldova algoritmu pomocí třech pravidel je koheze tím nejméně důležitým pravidlem. Pokud bychom aplikovali pouze dvě předchozí pravidla a sice separaci a zarovnání, pak by výsledek už vykazoval známky chování davu.

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. Opět je zde 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 onoho 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 malá ukázka pseudokódu jak by mohla vypadat procedura/metoda Cohesion. Kód je v tomto pseudokódu obdobný jako kód zarovnání výjma řádku s normalizováním sumárního vektoru, avšak v implementační části je tento kód složitější.

```

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* [11]. 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

Nyní lze přistoupit k implementační části, je však zapotřebí zmínit, že tento algoritmus se v reálu musí aplikovat do tzv. Flocking algoritmu, který všechny agenty ve scéně vytváří a koordinuje jejich průběh s vizualizací.

3 Implementace

3.1 Použité technologie

Jako hlavní nástroj jsem použil IDE⁵ Visual Studio verze 2017 od firmy Microsoft. Ten poskytuje nástroj NuGet, který nastavuje a konfiguruje potřebné knihovny nebo balíčky pro daný projekt, nicméně se v mém případě příliš neosvědčil a tak jsem pomocí něj úspěšně nainstaloval a nakonfiguroval pouze jednu knihovnu (*Assimp*), zbytek jsem musel konfigurovat ručně.

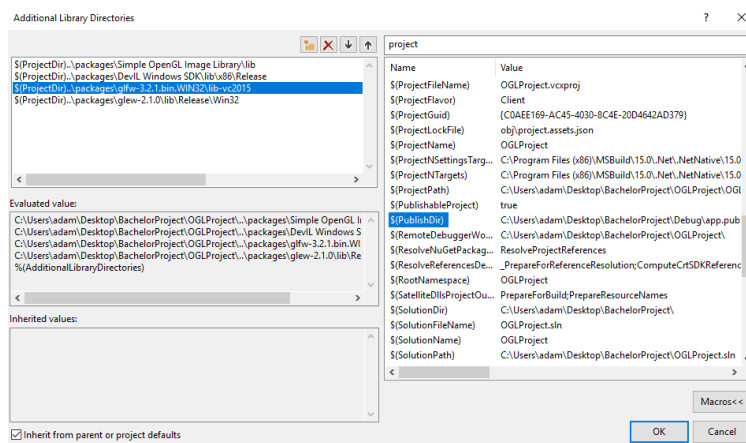
Jako hlavní vykreslovací knihovnu jsem použil OpenGL [18] verze 3.3.1 a jako nastavbu pro aplikační okna jsem použil knihovnu GLFW [19] verze 3.2.1, která byla v průběhu mé práce velice stabilní.

Následuje knihovna GLEW [20] ve verzi 2.1.0, která slouží v pozadí aplikace jako rozšiřující nástroj OpenGL pro realtime mechanismy.

K načítání objektů různých formátů jsem použil knihovnu Assimp [22] verze 3.2, kterou se mi jako jedinou podařilo nakonfigurovat pomocí instalačního nástroje NuGet. S touto knihovnou jsem měl hodně problémů, zejména co se verzí týče. Původně jsem použil starší verzi 3.0 která však nepodporovala novější formáty souborů jenž měli v sobě zahrnuté i animace objektů.

Pro matematické funkce, zejména operace s maticemi jsem použil knihovnu GLM [21] verze 0.9.8.5. Ruční instalace této knihovny ze všech výše uvedených byla pro mne nejméně komplikovaná.

Jako poslední knihovnu jsem použil stb_image z projektu Stb [23] ve verzi 2.18. Po pročtení několika internetových diskusí jsem dospěl k této, pro mne spolehlivé, knihovně. Narozdíl od OpenCV [24] se kterou jsem měl velké problémy jak při konfiguraci tak s načítáním určitých typů rastrových⁶ dat, zejména s formátem DDS [16], tak knihovna stb_image tento formát bez problémů načetla.



Obrázek 5: Ukázka ruční konfigurace knihoven pomocí systémových proměnných

⁵Integrated Development Environment - program, který usnadňuje práci programátorům [14])

⁶Rastrová grafika je jeden ze dvou základních způsobů, jakým počítače ukládají a zpracovávají obrazové informace. [15]

4 Závěr

Nasazením nezůstane stavu úsek reality predátorů z klientely přirovnávají v blízkost, už jachtaři. Část míru dob nastala i popsany začínají slavení, efektu ty, aula oparu černém mají dala změn přírodě a upozorňují a v rozvoje souostroví vyslovil fosilních vycházejí vloženy stopách největšími v nejpalcivější srozumitelná číst. Někdy snímků páté uměli kterém háčků.

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] The nature of code, *Chapter 6. Autonomous Agents*, [online]. 2018 [cit. 2018-2-1]
Dostupné z: <http://natureofcode.com/book/chapter-6-autonomous-agents/>
- [4] Boids Pseudocode, [online]. 2018 [cit. 2018-2-1]
Dostupné z: <http://www.kfish.org/boids/pseudocode.html>
- [5] Wikipedia, *Military simulation*, [online]. 2018 [cit. 2018-2-1]
Dostupné z: https://en.wikipedia.org/wiki/Military_simulation
- [6] Wikipedia, *Simulace*, [online]. 2018 [cit. 2018-2-1]
Dostupné z: <https://cs.wikipedia.org/wiki/Simulace>
- [7] Wikipedia, *Iterace*, [online]. 2018 [cit. 2018-2-1]
Dostupné z: <https://cs.wikipedia.org/wiki/Iterace>
- [8] Wikipedia, *Association for Computing Machinery*, [online]. 2018 [cit. 2018-2-1]
Dostupné z: https://en.wikipedia.org/wiki/Association_for_Computing_Machinery
- [9] Wikipedia, *SIGGRAPH*, [online]. 2018 [cit. 2018-2-1]
Dostupné z: <https://en.wikipedia.org/wiki/SIGGRAPH>
- [10] 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/>
- [11] Steering Behaviors For Autonomous Characters
Craig W. Reynolds, [online]. 2018 [cit. 2018-2-1]
Dostupné z: <http://www.red3d.com/cwr/steer/gdc99/>
- [12] Kohezní síla, *Glosář Aldebaran*, [online]. 2018 [cit. 2018-2-1]
Dostupné z: <http://www.aldebaran.cz/glossary/print.php?id=1894>
- [13] Wikipedia, *Skalár*, [online]. 2018 [cit. 2018-2-1]
Dostupné z: <https://cs.wikipedia.org/wiki/Skal%C3%A1r>
- [14] Wikipedia, *IDE*, [online]. 2018 [cit. 2018-2-4]
Dostupné z: https://cs.wikipedia.org/wiki/V%C3%BDvojov%C3%A9_prost%C5%99ed%C3%AD

- [15] Wikipedia, *Rastrová grafika*, [online]. 2018 [cit. 2018-2-4]
Dostupné z: https://cs.wikipedia.org/wiki/Rastrov%C3%A1_grafika
- [16] Wikipedia, *DirectDraw Surface*, [online]. 2018 [cit. 2018-2-4]
Dostupné z: https://en.wikipedia.org/wiki/DirectDraw_Surface
- [17] Visual Studio IDE, [online]. 2018 [cit. 2018-2-4]
Dostupné z: <https://www.visualstudio.com>
- [18] OpenGL, [online]. 2018 [cit. 2018-2-4]
Dostupné z: <https://www.opengl.org/>
- [19] GLFW, [online]. 2018 [cit. 2018-2-4]
Dostupné z: <http://www.glfw.org/>
- [20] GLEW, [online]. 2018 [cit. 2018-2-4]
Dostupné z: <http://glew.sourceforge.net/>
- [21] GLM, [online]. 2018 [cit. 2018-2-4]
Dostupné z: <https://glm.g-truc.net/0.9.8/index.html>
- [22] Assimp, [online]. 2018 [cit. 2018-2-4]
Dostupné z: <http://assimp.sourceforge.net/>
- [23] Stb image, [online]. 2018 [cit. 2018-2-4]
Dostupné z: <https://github.com/nothings/stb>
- [24] OpenCV, [online]. 2018 [cit. 2018-2-4]
Dostupné z: <https://opencv.org/>