CollisionDetection

环境说明

- Windows11
- Visual Studio 2022
- GLU工具库 1.2.2.0 Microsoft Corporation
- CUDA 12.0

VS中运行可能需要管理NuGet程序包,详见VS2022的openGL环境搭建(完整篇)- 知平 (zhihu.com)

程序模块

文件	作用
Point.h	Point类,实际可以作为一个向量使用
Wall.h Wall.cpp	Wall类,用于构造碰撞中的6面墙
Camera.h Camera.cpp	Camera类,实现相机环游
Collision.cu Collision.cuh	gpu上碰撞检测的核心方法实现于此
Ball.h Ball.cpp	Ball类,包含小球的位置、速度、质量、弹性系数等信息
main.cpp	程序入口,并负责图形界面的绘制

运行流程

程序从main函数进入,调用图形界面和相机、墙、小球等对象的初始化方法进行初始化,并绑定glut提供的一些用于交互和更新的回调函数。在glut的循环事件中,每次循环都会调用gpu上的 collisionDetection函数,进行碰撞检测并更新碰撞后小球的位置和状态。

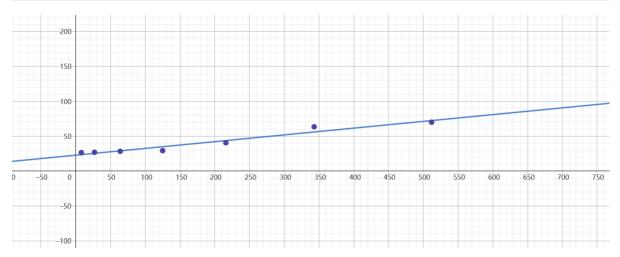
碰撞检测实现方法正如中期报告中叙述,首先构建两个数组存储球体id和cell id。对每个球体进行 hashing,得到的hash值存在cell id数组中作为每个物体的第一个cell id,该cell也是物体的H cell,同时 更新球体id数组。接下来计算每个球体的P cell并将其id更新到cell id数组中。理论上来说,每个球体最多可以拥有8个cell id,其中一个是H cell,其余的为P cell。然后对数组内容进行排序。由于希望排序后H cell在P cell前面,因此需要采用一种稳定排序,这里选择基数排序。对排序好后的cell id数组进行碰撞检测即可。

算法性能

记录了30*30*30的封闭空间内1000次渲染所耗时间

小球个数(个)	时间(s)
8	26.4242

小球个数(个)	时间(s)
27	26.929
64	28.3534
125	29.3036
216	40.6008
343	63.4627
512	70.045



可以看到,算法的性能大致保持在线性的时间内,这也比较符合中期报告中分析的算法复杂度。

使用方法

成功运行程序后,键盘上WASD前后左右移动相机,按住鼠标左键拖动可以上下左右移动相机。

小球的数量和封闭空间的尺寸通过 config.txt 文件读入,文件共4个参数,以空格分隔,依次为封闭盒的长length、宽width、高height及小球列数n。小球的初始化为每个维度上生成n个,因此总数为n^3个。**该文件必须与可执行文件置于同目录下**。

GPU上的线程块num_blocks和线程数threads_per_block写死在 Collision.cu 的 collisionDetection 中,

```
unsigned int num_blocks = 128;
unsigned int threads_per_block = 512;
```

因此小球数量不应该设置过大,config.txt中n的值不应该超过8,不应该小于2,且长宽高的数值应至少是n的1.5倍。

初速、质量、弹性系数都随机生成。由于碰撞为非弹性碰撞,因此小球的速度会越来越慢。由于没有考虑重力作用,最终小球的状态表现可能与现实有所差异。

遇到问题

- cuda的核函数无法读取全局变量,必须局部定义传入参数
- 小球越碰越快,最后发现是碰撞公式写错

参考文献

- 1. cuda安装:
- https://www.cnblogs.com/arxive/p/11198420.html
 - 。 需要先运行 nvidia-smi 确认本机支持的cuda版本
 - 。 已有VS的情况下会自动安装适配的cuda项目模板
- https://zhuanlan.zhihu.com/p/488518526
- 2. 碰撞检测
- https://developer.nvidia.com/gpugems/gpugems3/part-v-physics-simulation/chapter-32-broad-phase-collision-detection-cuda
- 3. C++相关
- https://www.cnblogs.com/zealousness/p/10324170.html
- 4. OpenGL
- 参考本人图形学课程的作业
- glut: VS2022的openGL环境搭建(完整篇) 知乎 (zhihu.com)