

# ***Kurzanleitung PathNetEditor***

## **Definition Pfadnetz (PathNet)**

Ein Pfadnetz besteht aus folgenden Teilen:

### **Area (ROOM):**

Eine Area stellt ein Gebäude dar. Mehrere Areas können optisch zu einem Gebäudekomplex zusammengesetzt werden. Areas können in der jetzigen Form nur rechteckig definiert und gespeichert werden. Das PathNetModel sieht aber bereits die Verwendung von polygonalen Areas vor. Hierzu müsste allerdings das XML Format erweitert werden.

### **Target (DEST/DOOR):**

Targets stellen die Eingänge zu Gebäuden dar und werden als Entries bezeichnet. Targets können nur auf dem Rand von Areas erzeugt werden.

### **Waypoint (CROSS):**

Waypoints sind Wegpunkte mit deren Hilfe man ein Wegenetz erstellen kann. Sie sind die Kreuzungspunkte im Netz.

### **Edge (PATH):**

Edges sind Kanten innerhalb eines Pfadnetzes, die Waypoints und Targets miteinander verbinden. Jeder Kante ist von jedem Waypoint oder Target mit dem sie verknüpft ist (Quellpunkt) eine Wahrscheinlichkeit zu jedem Target (Zielpunkt) innerhalb des Wegenetzes zugeordnet. Die Summe aller Wahrscheinlichkeiten der Edges, die von einem Quellpunkt zu einem Target ausgehen muss 1.0 (100%) ergeben.

### **Inner Point (INNER):**

Inner Points sind innere Punkte einer Kante. Kanten können mit ihrer Hilfe nicht nur eine Linie zwischen 2 Punkten darstellen, sondern mehrere Knickpunkte aufweisen.

## ***Kurzreferenz zur Benutzung:***

Zoomen:

Mausrad

Verschieben:

Mittlere Maustaste gedrückt halten

Auswählen/Erzeugen neuer Objekte:

Linke Maustaste

Mehrfachauswahl:

STRG gedrückt halten

Kontextmenü:

Rechte Maustaste

Wahrscheinlichkeitstabelle  
(Model Settings Table)

Info- und Auswahlmodus

Lineal (Ruler)

Neue Area

Neuer Waypoint

Neue Edge

Objekte verschieben

Auf Seite anpassen  
(Zoom To Page)

Standardwerte

Mausposition  
im Model

Übersicht  
(Minimap)

Das Graphics Panel

Kante/Weg (Edge)

Wegpunkt (Inner Point)

Kreuzungspunkt  
(Waypoint)

Eingang (Target / Entry)

Ziel- / Endgebiet  
(Area)

Gitternetz (Grid)

Achsen (Zero Lines)

Kantenwahrscheinlichkeiten  
(Edge Probabilities)

Info- und Fehlermeldungen

