

<<VR-Forces想定管理指南>>

图书基本信息

书名：<<VR-Forces想定管理指南>>

13位ISBN编号：9787118084955

10位ISBN编号：7118084956

出版时间：2012-12

出版时间：李斌、王良春、王月平、张锦刚 国防工业出版社 (2012-12出版)

版权说明：本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问：<http://www.tushu007.com>

<<VR-Forces想定管理指南>>

内容概要

《VR-Forces想定管理指南》系统介绍了利用VR—FOrces的图形用户界面进行想定编辑的步骤、方法及注意事项。

全书包括10章和1个附录，从想定创建和运行、对象和实体管理、任务分配、数据设置、计划编写、目标探测以及环境设置等方面对VR—FOrces想定管理进行了阐述，并结合两个样例想定详细介绍了想定的编辑过程。

<<VR-Forces想定管理指南>>

书籍目录

第1章创建及运行想定 1.1创建想定 1.1.1指定多个仿真模型集 1.1.2合并想定 1.2加载想定 1.2.1加载近期使用的想定 1.2.2从命令行加载想定 1.2.3想定负载均衡 1.2.4示例想定 1.3保存想定 1.3.1保存现有想定 1.3.2想定另存 1.3.3保存检查点 1.3.4删除检查点 1.4开始仿真 1.4.1开始或恢复暂停的仿真 1.4.2更改仿真速度 1.4.3仿真暂停 1.4.4回退想定 1.4.5关闭想定 1.5批处理模式运行VR—Forces 1.5.1创建批处理文件 1.5.2编辑批处理文件 1.5.3批处理模式运行VR—Forces 1.5.4记录批处理想定 1.6使用MAKLogger记录VR—Forces仿真 第2章创建和放置对象 2.1创建对象 2.1.1选择创建对象 2.1.2放置对象 第3章创建和管理实体 第4章使用聚合实体 第5章蒙版和战术图标 第6章分配任务 第7章发布设计数据请求 第8章编写计划 第9章目标探测和战斗特征 第10章环境设置 附录A

<<VR-Forces想定管理指南>>

章节摘录

版权页：插图：许多实体的行为是在它们的模型中构建的。

碰撞和障碍规避就是这些行为之一。

在默认情况下，实体会避开地形上的其他实体和障碍对象（从“创建障碍（Create Obstacle）”菜单项创建）。

正在执行任务的地面实体、有生力量实体或者旋转翼飞行器实体如果探测到规划的路径上会与其他的实体或障碍发生碰撞，该实体将改变路线避免碰撞的发生，然后再执行先前的任务。

实体避开障碍时不必绕着障碍的轮廓线走，避开障碍的包围盒即可，包围盒是一个能够包含障碍所有顶点的最小矩形。

地面实体也能够避开地形特征，例如建筑、植被等。

在默认情况下，实体会避开其他实体、建筑、水域和植被（气垫登陆艇默认不规避植被）。

碰撞规避功能有如下的限制性条件：欲设定地面实体不从地形中穿过（例如，穿过墙或穿过洞），则设置自动激励组件（powertrain）中的check—terrain—collisions参数为True。

出于对性能的考虑，该参数的默认值为False，这样不关心地形碰撞的实体就不用进行检测。

如果实体被赋予移动到某点的任务，而该点位于一个障碍物内部，或者十分接近障碍物，实体有可能永远无法到达该点。

但是只要任务有效，实体会持续尝试到达该点。

实体如果被赋予了沿路线行进的任务，路线中的部分顶点位于障碍物中时，也会导致这种行为的发生。

如果地形包括像点向量那样的几何特征，特征规避有可能无效，因为放置在地形上的点位于存在的几何体之上，也就是在几何特征之上。

如果“激活道路行驶（Enable Road Driving）”（在设置机动策略（Set MovementStrategy）窗口）设为“NO”，路线跟随（path following）和障碍规避有可能无法一起正常工作。

沿道路机动的实体有可能寻找躲避的障碍，例如树木或者灯杆等（虽然距离道路很近但只要实体在路上行进就不会发生碰撞）。

为了防止上述现象的出现，地面碰撞规避控制器的优先级小于沿道路机动（Move To Path）控制器的优先级。

<<VR-Forces想定管理指南>>

编辑推荐

《VR-Forces想定管理指南》是VR—Forces使用和开发人员的必备手册，同时也可作为仿真想定生成和计算机生成兵力研究人员的参考用书。

<<VR-Forces想定管理指南>>

版权说明

本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问:<http://www.tushu007.com>