

Dnešní virtuální světy obsahují velké množství virtuálních agentů. To s sebou přináší i nutnost koordinace jejich pohybu. V této práci navrhujeme algoritmy pro řízení pohybu skupiny agentů ve formaci. Důraz je kladen na takové metody, které umožňují udržovat vlastnosti formace a zároveň překonávat rozličné terénní překážky. Tyto metody poté porovnááme pomocí vhodně zvolené hodnotící funkce na vzorových scénářích.