2024年10月7日 16:2:

-----Saving & Loading scene-----

》》》》更改 Premake 文件构架

这一集中 Cherno 对 premake 文件进行了操作,不过此时 Premake 文件的构架发生了改变(现在每个项目的 premake 被放置在项目的文件夹下,而不是集中放置在 Nut 根目录下的 Premake 文件中),这是因为之前的一次 pull request。

本来准备先完善引擎 UI ,后面集中对引擎进行维护,现在看来就先提交一下这个更改吧。

具体可以参考: (https://github.com/TheCherno/Hazel/pull/320)

```
Describe the issue (if no issue has been made)
A grouping of a lot of small (minor) community additions:

    Renderer maintenance

                  1- Fix uninitialized variable warning on Framebuffer.h #266 Fixed uninitialized variable warning in Framebuffer.h

| Fixed minimated variable with might provide the provided minimated variable within might provided minimated variable within might provided minimated variable within might provided minimated variable with might provide minimated variable with minimated variable 

    1 Remove redundant_get() in Renderer2D #297 Removed redundant shared_ptr __get() in Renderer2D.cp

    Small OpenGLVertexArray: AddVertexBuffer fix #307 Fixed bug in buffer layout missing the element offset

             • The Renderer fix #318 One of the Renderer20::DrawQuad functions did not use the tintColor

    I+ optimized way to check for OpenGL version in OpenGLContext.cpp #319/I+ optimize
version in OpenGLContext.cpp #312 A more optimal way of checking the OpenGL version

                                                         ts in Input system #293 Input system uses enums instead of enum classes to prevent casting every
                   + ease of use
                                               d precompiled header includes in header files #295 Cleaning up includes by removing pch from header files
                 (doesn't help)
            • 1- Added #define NOMINMAX to pch file #316 define NOMINMAX to prevent bugs with imgui compiling

    ** Change submodule references to relative paths #253 Git submodules now use relative paths instead of https

    I+ Added discord link as an issue template #299 Added discord link as an issue template for questions

    F+ Premake modularization and customization #301 Premake modularization + customisation for game use
```

<mark>》》》》一个问题:关于 premake 文件中的命名</mark>

当我将 yaml-cpp 作为键(Key),并以此来索引存储的值 (Value) ,此时会出现一个错误:

```
Error: [string "return IncludeDir.yaml-cpp"]:1: attempt to perform arithmetic on a nil value (field 'yaml') in token:
IncludeDir.yaml-cpp

(错误: [string "return IncludeDir.yaml-cpp"]: 1: 尝试对令牌中的零值(字段 "yaml")执行算术运算: IncludeDir.yaml-cpp)
```

编译器似乎将 '-' 识别为算术运算符,而不是文本符号,这导致他尝试进行算术运算操作。

```
IncludeDir = {}
IncludeDir["GLFW"] = "%{wks.location}/Nut/vendor/GLFW/include"
IncludeDir["Glad"] = "%{wks.location}/Nut/vendor/Glad/include"
IncludeDir["ImGui"] = "%{wks.location}/Nut/vendor/imgui"
IncludeDir["glm"] = "%{wks.location}/Nut/vendor/glm"
IncludeDir["stb_image"] = "%{wks.location}/Nut/vendor/stb_image"
IncludeDir["entt"] = "%{wks.location}/Nut/vendor/Entt/include"
IncludeDir["yaml-cpp"] = "%{wks.location}/Nut/vendor/yaml-cpp/include"
```

```
includedirs
{
    "src",
    "vendor/spdlog/include",
    "%{IncludeDir.GLFW}",
    "%{IncludeDir.Glad}",
    "%{IncludeDir.InGui}",
    "%{IncludeDir.glm}",
    "%{IncludeDir.sb_image}",
    "%{IncludeDir.entt}",
    "%{IncludeDir.entt}",
    "%{IncludeDir.yaml-cpp}"
}
```

但是当我将 '-' 更改为 '_' 时,这样的问题便消失了。

```
IncludeDir = {}
IncludeDir["GLFW"] = "%{wks.location}/Nut/vendor/GLFW/include"
IncludeDir["Glad"] = "%{wks.location}/Nut/vendor/Glad/include"
IncludeDir["ImGui"] = "%{wks.location}/Nut/vendor/imgui"
IncludeDir["glm"] = "%{wks.location}/Nut/vendor/glm"
IncludeDir["stb_image"] = "%{wks.location}/Nut/vendor/stb_image"
IncludeDir["entt"] = "%{wks.location}/Nut/vendor/Entt/include"
IncludeDir["yaml_cpp"] = "%{wks.location}/Nut/vendor/yaml-cpp/include"
```

```
includedirs
{
    "src",
    "vendor/spdlog/include",
    "%{IncludeDir.Glad}",
    "%{IncludeDir.ImGui}",
    "%{IncludeDir.glm}",
    "%{IncludeDir.stb_image}",
    "%{IncludeDir.entt}",
    "%{IncludeDir.yaml_cpp}"
}
```

》》》》关于最新的 YAML 导致链接错误的解决方案

编译器疑似在以动态库的方式尝试运行 yaml-cpp 库,并发出了很多警告

初步解决方案:

```
@mjthebest7294 2年前
I had to define "YAML_CPP_STATIC_DEFINE" in the premake for the newer version of YAML, otherwise it will try to compile as a DLL 我必须在新版本 YAML 的预制中定义"YAML_CPP_STATIC_DEFINE",否则它将尝试编译为 DLL.

⑤ 12 ⑦ 回复

⑥ 6 条回复

⑥ p93rk4n27 2年前
It now build yaml project but cant link it to engine... there are errors like unresolved external dllimport...

它现在构建 yaml 项目,但无法将其链接到引擎...存在诸如末解析的外部 dllimport 之类的指误...

⑥ 2 ⑦ 回复

⑥ mjthebest7294 2年前
⑥p3rk4n27 maybe the engine compiles as a .dll instead of a static .lib
⑧p3rk4n27 th许引擎编译为 .dll 而不是静态 .lib
```

»» AND..

@rio9415 1年前

With the new version of yaml-cpp, you need to change staticruntime to "on" in premake file of yaml-cpp project

使用新版本的yaml-cpp,需要在yaml-cpp项目的premake文件中将staticruntime更改为"on"

首先我已经在 yaml-cpp 的 premake 文件中声明了 "YAML CPP STATIC DEFINE" ,并且打开了 staticruntime,但我发现没有作用。

```
defines
{
    "YAML_CPP_STATIC_DEFINE"
}

filter "system:windows"
    systemversion "latest"
    cppdialect "C++17"
    staticruntime "on" --??
```

接着解决

问题是,你还需要在你所使用项目的 premake 文件中再次声明 "YAML_CPP_STATIC_DEFINE"

```
project "Nut-Editor"
    objdir ("%{wks.location}/bin-int/" .. outputdir .. "/%{prj.name}")

files
{
        "src/**.h",
        "src/**.cpp"
}

defines
{
        "YAML_CPP_STATIC_DEFINE"
}

includedirs
{
        "%{wks.location}/Nut/vendor/spdlog/include",
        "%{wks.location}/Nut/vendor",
        "%{wks.location}/Nut/vendor",
        "%{includeDir.glm}",
        "%{includeDir.gum}",
        "%{includeDir.yaml_cpp}"
}
```

```
(kingofspades9720 2階篇

If you are having issues using YAML, one fix might be adding #define YAML_CPP_STATIC_DEFINE inside of the Hazel premake file not just inside of the yaml-cpp premake file.
如果您在使用 YAML 財選到问题,一种解决方法可能是在 Hazel 预制文件内添加#define YAML_CPP_STATIC_DEFINE,而不仅仅是在 yaml-cpp 预制文件内。

② 2 「プ 自復

② YU_A_vi4427 11个月前

for new version of yaml-cpp just add a #define YAML_CPP_STATIC_DEFINE before including -yaml-cpp/yaml.h> in any file,
and turn on staticruntime in premakefile of yaml-cpp

对于新版本的 yaml-cpp, 只需在任何文件中包含 -yaml-cpp/yaml.h> 之前添加#define YAML_CPP_STATIC_DEFINE,
并在 yaml-cpp 的 premakefile 中打开 staticruntime

① 6 「プ 回復
```

总结:



》》》》什么是 .editorconfig 文件? 有什么作用?

问题引入: 在深入研究这次提交时,一个以 .editorconfig 署名的文件映入眼帘,这是什么文件?

文件介绍:

EditorConfig helps maintain consistent coding styles for multiple developers working on the same project across various editors and IDEs. The EditorConfig project consists of a file format for defining coding styles and a collection of text editor plugins that enable editors to read the file format and adhere to defined styles. EditorConfig files are easily readable and they work nicely with version control systems.

翻译:

EditorConfig 可帮助多个开发人员在不同的编辑器或 IDE 上维护同一个项目的编码风格,使其保持一致。 EditorConfig 项目包含一个用于定义编码风格的文件格式和一组文本编辑器插件,这些插件可让编辑器读取文件格式并遵循定义的风格。 EditorConfig 文件易于阅读,并且可与版本控制系统完美配合。

来自 < https://editorconfig.org/>

<u>作用:</u>

通过使用 EditorConfig 文件,团队中的每个成员可以确保他们的代码遵循相同的格式,降低因代码风格不一致而引起的问题。许多现代代码编辑器和 IDE(如 Visual Studio Code、Atom、JetBrains 系列等)都支持 EditorConfig,可以自动读取这些规则并应用到打开的文件中。

使用规范:

文件名: 文件名为 .editorconfig,通常放在项目根目录。

键值对格式:		使用 key = value 的形式定义规则,每条规则占一行。
		空行和以 # 开始的行会被视为注释。
范围选择器:		使用 [*] 表示应用于所有文件,也可以使用其他模式如 *.js 或 *.py 来指定特定文件类型。
支持的属性:	(支持的键值对)	常用属性包括:
		root: 指示是否为顶层文件。
		end_of_line: 指定行结束符 (如 lf, crlf, cr) 。
		insert_final_newline:是否在文件末尾插入换行符。
		indent_style:设置缩进样式(如 tab 或 space)。
		indent_size:指定缩进的大小,可以是数字或 tab。
		charset: 文件字符集 (如 utf-8, latin1 等) 。
		trim_trailing_whitespace: 是否修剪行尾空白。

详情参考文档: (https://spec.editorconfig.org/)

Table of Contents

- EditorConfig Specification
 - · Introduction (informative)
 - Terminology
 - File Format
 - · No inline comments
 - · Parts of an EditorConfig file
 - Glob Expressions
 - File Processing
 Supported Pairs

代码理解:

root = true:	指示这是一个顶层的 EditorConfig 文件,编辑器在找到此文件后不会再向上查找其他 EditorConfig 文件。
[*]:	表示应用于所有文件类型的规则。
end_of_line = If:	指定行结束符为 Unix 风格的换行符 (LF, Line Feed) 。这通常在类 Unix 系统(如 Linux 和 macOS)中使用。
insert_final_newline = true:	指定在每个文件的末尾插入一个换行符。这是一种良好的编码习惯,许多项目标准要求这样做。
indent_style = tab:	指定缩进样式为制表符(tab),而不是空格。这会影响代码的缩进方式。

《《《拓展:什么是 Hard tabs?什么是 Soft tabs?

Hard Tabs 是使用制表符进行缩进,具有灵活性但可能导致跨环境的不一致。
Soft Tabs 是使用空格进行缩进,保证了一致性但文件体积可能更大。

选择使用哪种方式通常取决于团队的编码标准或个人偏好。

> > > YAML U know what I'm saying

<mark>》》》》YAML YAML YAML</mark>

》》》》关于这次 premake 构架的维护,我只上传了一部分,剩下的留到之后维护时再做。现在我去了解一下 YAML。

> > YAML, What is yaml? What we can do by yaml?

介绍:

YAML is a human-readable data serialization language that is often used for writing configuration files. Depending on whom you ask, YAML stands for yet another markup language or YAML ain't markup language (a recursive acronym), which emphasizes that YAML is for data, not documents.

YAML是一种人类可读的数据序列化语言,通常用于编写配置文件。根据使用的对象,YAML可以代表另一种标记语言或者说 YAML根本不是标记语言(递归缩写),这强调了YAML用于数据,而不是文档。

来自 <<u>https://www.redhat.com/en/topics/automation/what-is-yaml</u>>

理解:

在程序中,我们可以使用 yaml 对文件进行两种操作:序列化和反序列化(Serialize & Deserialize)。 序列化意味着我们可以将复杂的数据转变为字节流,进而可以将其轻易保存到文件或数据库中。 反序列化则意味着我们可以对已经序列化的数据进行逆处理,进而将数据转换回原始的数据结构或对象状态。

基础:

至Щ . 基本结构

映射(Map):键值对的集合。	key: value
序列(Sequence):有序的元素列表。	- item1 - item2

	- item3

2. 嵌套结构

```
YAML 支持嵌套映射和序列,可以组合使用: person:
    name: John Doe
    age: 30
    hobbies:
    - reading
    - cycling
```

3. 数据类型

```
YAML 支持多种数据类型, 例如: string: "Hello, World!" number: 42 boolean: true null_value: null
```

<mark>》》》》yaml-cpp的使用(详情请阅览: https://github.com/ibeder/yaml-cpp/blob/master/docs/Tutorial.md</mark>)

在 C++ 中使用 yaml-cpp 库,可以方便地处理 YAML 数据的读取和写入。(以下是读取 Yaml 文件和写入 Yaml 文件的示例)

```
#include <iostream>
读取 YAML
                                       #include <yaml-cpp/yaml.h>
                                       int main() {
                                            YAML::Node config = YAML::LoadFile("config.yaml");
                                            std::string name = config["person"]["name"].as<std::string>();
                                            std::cout << "Name: " << name << std::endl;</pre>
                                            return 0:
                                       #include <iostream>
写入 YAML:
                                       #include <yaml-cpp/yaml.h>
使用 YAML::Emitter 可以生成 YAML 文件
                                       int main() {
    YAML::Emitter out;
                                            out << YAML::BeginMap;</pre>
                                            out << YAML::Key << "name" << YAML::Value << "John Doe";
out << YAML::Key << "age" << YAML::Value << 30;
                                            out << YAML::EndMap;</pre>
                                            std::cout << out.str() << std::endl; // 输出生成的 YAML
                                            return 0;
```

YAML::Node

定义: YAML::Node 是 YAML-CPP 中的一个核心类,表示 YAML 文档中的一个节点。一个节点可以是标量(单个值)、序列(列表)或映射(键值对)。通过 YAML::Node,你可以以编程方式访问和操作 YAML 数据结构。

创建和使用YAML::Node: Eg. #include <yaml-cpp/yaml.h> YAML::Node node = YAML::Load("key: value"); std::string value = node["key"].as<std::string>();

Sequences 和 Maps

Sequences(序列)是一个有序列表,表示一组无命名的值。它们在 YAML 中用短横线表示:	fruits: - Apple - Banana - Cherry
在 YAML-CPP 中,你可以这样处理序列:	<pre>Eg. YAML::Node sequence = YAML::Load("[Apple, Banana, Cherry]"); for (const auto& item : sequence) { std::cout << item.as<std::string>() << std::endl; }</std::string></pre>

Maps (映射) 是一组键值对,表示命名的值。它们在 YAML中用冒号分隔表示:	person: name: John Doe age: 30
在 YAML-CPP 中,你可以这样处理映射:	<pre>Eg. YAML::Node map = YAML::Load("name: John Doe\nage: 30"); std::string name = map["name"].as<std::string>(); int age = map["age"].as<int>();</int></std::string></pre>

Sequences 和 Maps 的不同之处

序列和映射都是 YAML::Node 的一种。你可以在一个映射中嵌套序列,反之亦然。不同之处:

序列: 沒有键,每个项都有顺序。 映射: 每个项都有唯一的键,顺序不重要。

Converting To/From Native Data Types

YAML-CPP 提供了方便的方法来将 YAML::Node 转换为 C++ 的原生数据类型。你可以使用 as<T>() 方法进行转换。

》》由此引出两个疑惑:

问题一:

查阅文档时,我发现当插入的索引超出当前序列的范围时,YAML-CPP 会将节点视为映射,而不是继续保持序列

结论: 动态类型: YAML::Node 的类型是动态的,可以在运行时根据操作的不同而变化。当你使用整数索引时,它保持序列。当你使用非连续的索引或字符串键时,它会转变为映射。

问题二:如何为Node添加一个映射?

在 YAML::Node node = YAML::Load("[1, 2, 3]"); 的情况下,使用 node[1] = 5 是不合适的.

如果你想让 node[1] 表示一个映射, node[1] = 5 会将序列中索引为 1 的元素 (即第二个元素) 设置为整数 5, 而不是将其更改为一个映射。

如来你心证 node[i] 农小 「成别,node[i] - 3 云初79千家173 · 自96家(邱弗二 176家)	发量力正数 3,同时不是时天文队力。一队动。
如果你想在该位置设置一个映射,你可以这样做:	YAML::Node node = YAML::Load("[1, 2, 3]"); node[1] = YAML::Node(YAML::NodeType::Map); // 创建一个新的映射 node[1]["key"] = "value"; // 向映射中添加键值对
结构:	- 1 - key: value
	- 3
或者:	YAML::Node node = YAML::Load("[1, 2, 3]"); // 将 node[1] 设置为一个新的映射 node[1] = YAML::Node(YAML::NodeType::Map); // 设置键为原来的值 2, 并赋值为 5 node[1][2] = 5; // 这里的 2 是之前 index 1 的值
结构:	- 1
	- 2: 5 - 3
	- 5

<u>注</u>意:

如果你使用了 node["1"] = 5,由于 "1" 是一个字符串键,而不是数字索引,这将使程序尝试在 node 中以 "1" 为键插入值 5。	最终结果会是 {
node 原本是一个序列,但它会因此转变为一个映射。	0: 1,
	1: 2,
	2: 3,
	"1": 5}, 其中 "1" 是一个新的字符串键。

》》》》ifstream 和 ofstream 之间的关系

二者定义在 <fstream> 头文件中,管理文件流。

std::ifstream: 用于从文件中读取数据(输入文件流)。 Std::ofstream: 用于向文件中写入数据(输出文件流)。

易混淆:_ <iostream>和文件流没有关系, <iostream> 是提供输入或输出流的标准库, 主要包括 std::cin, std::cout, std::cerr 等。

》》 ofstream 的使用: std::ofstream 用于创建和写入文件

```
// Send file-stream
std::ofstream fout(filepath); // Create and open a file from the filepath
fout << out.c_str(); // Writing data
```

》》ifstream 的使用:std::ifstream 用于读入文件,进而对读入的文件进行一些处理。

(图例:逐行读取文件内容到字符串中)

```
std::ifstream file(filepath);
std::string line;
// 逐行读取文件内容
while (std::getline(file, line)) {
std::cout << line << std::endl;
```

或者 (比上述方法更加高效,迅捷)

std::ifstream file(filepath);
std::stringstream fileContent;
fileContent << file.rdbuf();</pre>

《《《《什么是 rdbuf();

在 C++ 中,rd 通常是 "read" 的简写,意味着与读取操作相关的函数。

rdbuf()

释义:	rdbuf() 是 C++ 中的一个成员函数,可以直接访问流的底层缓冲区。它通常用于与输入输出流(如 std::ifstream, std::ofstream, std::iostream 等)交互。		
返回类型:	返回类型: std::streambuf* 返回指向与流关联的 std::streambuf 对象的指针。该指针可以用于直接进行低级别的输入输出操作。		
	rdbuf()返回一个指向当前流缓冲区的指针(即 std::streambuf 对象),允许你直接从流中读取或写入数据。 这意味着,你可以将整个文件的内容一次性读入,而不需要逐行或逐字符地读取,从而提高了效率。		
	当处理大型文件时,逐行读取会涉及多次 I/O 操作,这可能导致性能瓶颈。而使用 rdbuf() 可以减少这些 I/O 操作,因为它一次性读取整个缓冲区的数据。		

类似的 rd 开头的函数还有 rdstate() 是一个成员函数,用于获取流的状态标志。它返回一个整数,表示流的当前状态,包括是否已达到文件结束、是否发生了错误等。

) > > FIEL STRUCTURE U know what I'm saying
) > > YAML YAML YAML

》》》》YAML 文件构架,YAML 文件设置思路

```
out << YAML: BeginMap;
          + Scene: Untitled
                                                                         out << YAML::Key << "Scene" << YAML::Value << "Untitled":
           + Entities:
                Entity: 12837192831273
                TagCompo
                                                                 | out << YAML::Key << "Entites" << YAML::Value << YAML::BeginSeq;
                 Tag: Green Square
          TransformComponent:
                 Translation: [2.4000001, 0, 0]
                 Rotation: [\theta, \theta, \theta]
                                                                      void SceneSerializer::SerializeEntity(YAML::Emitter& out, const Entity
Seq
                 Scale: [1, 1, 1]
                                                                           SpriteRendererComponent:
      11
                 Color: [0, 1, 0, 1]
               Entity: 12837192831273
                                    also little maps
                TagComponent:
                 Tag: Red Square
      14
                                                                      整体构架:
                TransformComponent
                 Translation: [0, 0, 0
                                                                      Scene(Map){
Entities(Seq){
Entity1(Map)..
                 Rotation: [\theta, \theta, \theta]
                 Scale: [1, 1, 1]
      18
      19
                SpriteRendererComponent:
      20
                 Color: [1, 0, 0, 1]
                                                                               Entity2(Map)..
               Entity: 12837192831273
     22
               TagComponent:
                                                                               Entity3(Map)..
      23
                 Tag: Camera A
                TransformComponent:
      24
                 Translation: [0, 0, 0]
                 Rotation: [\theta, \theta, \theta]
      26
                  Scale: [1, 1, 1]
```

因此我们也可解释 Deserialize() 函数中做出的操作: 从 data(map) 中取出序列 entities(seq),然后通过 For 循环对序列中的 entity(map) 进行读取,随后根据读取的数据去复现场景。 需要提醒的是: Map 中的元素不能重复,Seg 中的元素可以重复。

» » » YAML::Emitter out << YAML::Flow;

概念: out << YAML::Flow 是 C++ 中使用 YAML 库(如 yaml-cpp)时的一种语法,它用来设置 YAML 输出的格式为"流式"(flow style)。

详解: YAML::Flow 是一个常量,指示输出的 YAML 数据应采用流式表示形式。

流式表示形式将集合(如数组和映射)以更紧凑的方式表示,例如使用方括号[]表示数组,使用花括号{}表示映射。

使用场景:

当你想要以更紧凑的格式输出数据时,可以使用流式表示形式。相比于块状表示(block style),流式表示在视觉上更简洁,适用于小型数据结构或在单行内表示数据。

```
假设你有一个简单的 YAML 数据结构,如果不使用 YAML::Flow,
输出可能是这样的(块状表示):
- item1
- item2
而如果使用 YAML::Flow,此时,输出将是:
items: [item1, item2]
```

示例代码:

```
#include <yaml-cpp/yaml.h>
#include <iostream>
int main() {
    YAML::Emitter out;

    out << YAML::Flow; // 设置为流式格式
    out << YAML::BeginMap
        << YAML::Key << "items" << YAML::Value
        << YAML::BeginSeq
              << "item1" << "item2"
        << YAML::EndSeq
              << YAML::EndMap;
std::cout << out.str() << std::endl;
```

》》》》设计上的理解

1.Serialize

```
if (entity.HasComponent<CameraComponent>())
{
  out << YAML::Key << "CameraComponent";
  out << YAML::BeginMap;

auto& cc = entity.GetComponent<CameraComponent>();
  auto& camera = cc.Camera;

out << YAML::Key << "Camera" << YAML::Value;
  out << YAML::BeginMap; {
    out << YAML::Key << "ProjectionType" << YAML::Value << (int)camera.GetProjectionType();
    out << YAML::Key << "PerspectiveFOV" << YAML::Value << camera.GetPerspectiveVerticalFOV();
    out << YAML::Key << "PerspectiveNear" << YAML::Value << camera.GetPerspectiveNearClip();
    out << YAML::Key << "PerspectiveFar" << YAML::Value << camera.GetPerspectiveRarClip();
    out << YAML::Key << "OrthographicSize" << YAML::Value << camera.GetOrthographicSize();
    out << YAML::Key << "OrthographicNear" << YAML::Value << camera.GetOrthographicNearClip();
    out << YAML::Key << "OrthographicPar" << YAML::Value << camera.GetOrthographicParClip();
    out << YAML::EndMap;
}

out << YAML::Key << "Primary" << YAML::Value << cc.Primary;
  out << YAML::Key << "Fixed Aspect Ratio" << YAML::Value << cc.FixedAspectRatio;
  out << YAML::EndMap;</pre>
```

2.Yaml data

```
Scene: Untitled
Entities:
- Entity: 256257383941
TagComponent:
    Tag: Clip-Camera
    TransformComponent:
    Translation: [0, 0, 0]
    Rotation: [0, 0, 0]
    Scale: [1, 1, 1]
    CameraComponent:
    Camera:
        ProjectionType: 1
        PerspectiveFoV: 0.785398185
        PerspectiveFar: 1000
        OrthographicSize: 5
        OrthographicFar: 1
        Primary: false
        Fixed Aspect Ratio: false
```

auto cameraComponent = data["CameraComponent"];
if (cameraComponent)

auto& cameraProps = cameraComponent["Camera"];
auto& cc = entity.AddComponent<CameraComponent>();

int projectionType = cameraProps["ProjectionType"].as<int>();
cc. Camera. SetProjectionType((SceneCamera::ProjectionType)projectionType);
cc. Camera. SetPerspectiveVerticalFOV(cameraProps["PerspectiveFOV"].as<float>());
cc. Camera. SetPerspectiveNearClip(cameraProps["PerspectiveNear"].as<float>());
cc. Camera. SetPerspectiveFarClip(cameraProps["PerspectiveFar"].as<float>());
cc. Camera. SetOrthographicSize(cameraProps["OrthographicSize"].as<float>());
cc. Camera. SetOrthographicNearClip(cameraProps["OrthographicNear"].as<float>());
cc. Camera. SetOrthographicFarClip(cameraProps["OrthographicNear"].as<float>());
// Unlike Camera, Primary is a separate key-value mapping,
// while Camera is a map that requires further access.
cc. Primary = cameraComponent["Frimary"].as
bool>();
cc. FixedAspectRatio = cameraComponent["Fixed Aspect Ratio"].as
bool>();

There are few issues you need to know:

1.字符匹配: 查找value所用的key需要正确无误,比如你想查找yaml文件中的 Fixed Aspect Ratio,你就必须用 Fixed Aspect Ratio 作为索引,而不是 FixedAspectRatio.

2.Map访问:如果你在map中查找其中存储的元素,你只能访问顶层的元素,而不能访问靠底层的元素。比如 CameraComponent

```
CameraComponent: — map

Camera: — element 1 (also a map)

ProjectionType: 1

PerspectiveFoV: 0.785398185

PerspectiveNear: 0.00999999978

PerspectiveFar: 1000

OrthographicSize: 5

OrthographicNear: -1

OrthographicFar: 1

Primary: false — element 2 (key - Value)
```

图例此时处于 cameraComponent,你通过这两个 key 访问其中的 value:Camera 和 Primary(比如调用 cameraComponent["Camera"])。可是如果你想通过 CameraComponent 访问

这取决于你的打开方式,现在 Hazel(或者 Nut)有能力接受这种文件,通过我们定义的函数,Hazel(或者 Nut)通过文件流合理读入文件,然后识别文件内容并且做出了相应操作。如果你使用word 打开这种文件,应用程序就会通过文本格式打开这个文件,这样也是被允许的,因为我们就是以文本的形式去设置了 yaml 文件。不过使用其他打开方式可能就会出错。

》》》》注意事项/可改进事项 is there any reason you've implemented this without reflection? Or is it just simplicity? For my engine I've added simple metaprogramming to allow for reflection, which means I don't have to write deserializers for every member variable, or write code to show it in the editor. 您是否有任何理由不加反思就实施了这一点?或者只是简单?对于我的引擎,我添加了简单的元编程以允许反射,这意味着我不必为每个成员安星编写反序列化器,或编写代码以在编辑器中显 凸 25 V **康** へ 7条回复 @qx-jd9mh 3年前 @mattmurphy7030 "gamedevs" are allergic to template metaprogramming @mattmurphy7030 "gamedevs"对模板元编程过敏 出2 9 如何? 占夕 麻 rrez410 3年前 He doesn't have a clue 凸1 9 00 @johnjackson9767 3年前 Yes. Reflection information makes this a breeze. 是的。反射信息使这变得轻而易举。 占罗 및 Is there a place where I can go to learn about this?! 有没有地方可以去学习这方面的知识?! 占罗 疃 tkarshjha9547 3年前 @johnjackson9767 Is there a place I can learn about this???? I'm fairly annoyed by having to type out the statements for each member variable @johnjackson9767有地方可以了解这个吗???我对必须为每个成员变量键入语句感到相当恼火。 占罗 釀 @NillKitty 2年前(修改过) I have the same question. This seems like needless error prone work – I'm sure at least 10 times a year you're going to add a member to a class and forget to add it to the serializer, or you add it to the serializer but forget it in the descrializer. Why do it this way when you can just enumerate over the reflected fields in the class and just use their variable/member name as the key? Then you only write code once per data type, not once per member. 我有同样的问题。这似乎是不必要的容易出错的工作——我确信每年至少有 10 次负要向类中添加成员但忘记格其添加到序列化器中,或者你将其添加到序列化器中但忘记了解弗器。当您可以枚举类中的反射字段并使用它们的变量/成员名称作为键时,为什么要这样做呢?然后,您只需为每个数据类型编写一次代码,而不是为每个成员编写一次代码。

AND

------ Save/Open file dialog ------

》》》》什么是 commdlg 库?

```
#include #i
```

概念: commdlg.h 是 Windows API 中的一个头文件,它用于实现标准对话框功能,如文件打开和文件保存对话框。这个头文件定义了与这些对话框相关的结构、常量和函数,使开发者能够方便地 在应用程序中集成文件选择功能。

在使用 commdlg.h 时,通常会涉及到以下几个函数:

GetOpenFileName: 用于显示"打开文件"对话框。 GetSaveFileName: 用于显示"保存文件"对话框。

》》》》 glfw3.h 和 glfw3native.h 这两个库之间的不同

不同:glfw3.h 和 glfw3native.h 之间的区别在于:glfw3.h 用于创建 glfw 类型的窗口, glfw3native.h 用于获取原生操作系统中的窗口的句柄,以此来进行更底层的操作。

1. <GLFW/glfw3.h>

<u>目的</u>: 这是 GLFW 的主要头文件,提供了创建窗口、处理输入、管理 OpenGL 上下文、以及其他与窗口和输入相关的功能。

内容: 包含了 GLFW 的所有核心功能,比如:创建和管理窗口和上下文、处理键盘、鼠标: 人,你可以通过它获得 HWND 句柄;在 X11 上,你可以获得相应的 X11 窗口 ID。标等输入事件、管理 OpenGL 扩展、定时器等功能

2. <GLFW/glfw3native.h>

目的: 这个头文件提供了平台特定的功能,通常用于访问底层原生窗口句柄或其他系统级别的功能。

<u>内容:</u>包含了一些函数,这些函数允许你获取与操作系统相关的窗口句柄。例如,在 Windows 系统上 你可以通过它获得 HWND 句板。在 X11 上 你可以获得相应的 X11 窗口 ID.

使用场景: 如果你需要与操作系统的原生 API 进行交互(例如,在窗口中嵌入第三方控件,或与其他库集成),则可能需要使用这个头文件。

》》》》关于 glfw3native.h 和 #define GLFW EXPOSE NATIVE WIN32

首先:glfwGetWin32Window() 是 glfw3native.h 中的函数(以下是其定义)。不过该函数在使用之前,需要通过定义 GLFW_EXPOSE_NATIVE_WIN32 将其暴露出来。

》》》》对话框函数设计思路:

```
std::string FileDialogs::OpenFile(const char* filter)
{
    OPENFILENAMEA ofn;
    CHAR szFile[260] = { 0 };
    ZeroMemory(&ofn, sizeof(OPENFILENAME));
    ofn. IstructSize = sizeof(OPENFILENAME);
    ofn. IstructSize = sizeof(OPENFILENAME);
    ofn. hwndOwner = glfwGetWin32Window((GLFWwindow*)Application::Get().GetWindow().GetNativeWindow());
    ofn. lpstrFile = szFile;
    ofn.nMaxFile = sizeof(szFile);
    ofn.nFilterIndex = 1;
    ofn.Flags = OFN_PATHMUSTEXIST | OFN_FILEMUSTEXIST | OFN_NOCHANGEDIR;
    if (GetOpenFileNameA(&ofn) == TRUE)
    {
        return ofn.lpstrFile;
    }
    return std::string();
}
```

这个函数 FileDialogs::OpenFile 的作用是打开一个文件对话框,让用户选择一个文件,并返回所选文件的路径。 下面逐句解释代码的功能:(标蓝的函数/类型名/变量有额外笔记)

std::string FileDialogs::OpenFile(const char* filter)	定义一个名为 OpenFile 的静态成员函数,接受一个字符串参数 filter,该参数用于指定文件类型过滤器(例如仅显示文本文件或图像文件 / 或者 Cherno 填入的:"Hazel Scene (*.hazel)\0*.hazel\0")
{	创建一个 OPENFILENAMEA 结构体实例 ofn,该结构体用于存储文件对话框的各种信息。
OPENFILENAMEA ofn;	
CHAR szFile[260] = { 0 };	声明一个字符数组 szFile,用于存储用户选择的文件路径,大小为 260 字节(这是 Windows 系统中路径的最大长度限制)。
ZeroMemory(&ofn, sizeof(OPENFILENAME));	将 ofn 结构体的内存清零,以确保它的所有字段都被初始化为零。
ofn.lStructSize = sizeof(OPENFILENAME);	设置 ofn 结构体的大小,以便 Windows 知道使用哪个版本的结构体
ofn.hwndOwner = glfwGetWin32Window((GLFWwindow*)	获取当前窗口的句柄并赋值给 ofn.hwndOwner,这样文件对话框会相对于这个窗口显示。
Application::Get().GetWindow().GetNativeWindow());	
ofn.lpstrFile = szFile;	将 szFile 的地址赋值给 ofn.lpstrFile,以便在用户选择文件后可以将文件路径写入这个数组中。
ofn.nMaxFile = sizeof(szFile);	设置 ofn.nMaxFile 为 szFile 的大小,以告诉对话框可以存储的最大路径长度。
ofn.lpstrFilter = filter;	设置 ofn.lpstrFilter 为传入的 filter 参数,以定义可见的文件类型(例如 ".txt;.cpp")。
ofn.nFilterIndex = 1;	设定过滤器的索引,通常设为 1 表示使用第一个过滤器。
ofn.Flags = OFN_PATHMUSTEXIST OFN_FILEMUSTEXIST	设置对话框的标志:
OFN_NOCHANGEDIR;	• OFN_PATHMUSTEXIST:用户选择的路径必须存在。
	• OFN_FILEMUSTEXIST:用户选择的文件必须存在。

	• OFN_NOCHANGEDIR:打开对话框时,不更改当前工作目录。
if (GetOpenFileNameA(&ofn) == TRUE)	调用 Windows API 函数 GetOpenFileNameA 显示文件对话框。如果用户选择了一个文件,返回值为 TRUE。
{ return ofn.lpstrFile; }	如果文件选择成功,返回 ofn.lpstrFile 中存储的文件路径。
return std::string(); }	如果用户取消了操作或发生错误,返回一个空的字符串。

《《 关于 OPENFILENAMEA 的定义

```
edef struct tagOFNA
  DWORD
                1StructSize;
                hwndOwner;
               hInstance;
               lpstrFilter;
                lpstrCustomFilter;
               nMaxCustFilter;
                nFilterIndex;
               1pstrFile;
               nMaxFile;
               1pstrFileTitle;
               nMaxFileTitle;
                1pstrInitialDir;
  DWORD
               Flags;
               nFileOffset;
               nFileExtension;
  LPCSTR
                lpstrDefExt;
               1CustData;
  LPOFNHOOKPROC 1pfnHook;
                1pTemplateName;
#ifdef _MAC
\#if (_WIN32_WINNT >= 0x0500)
                pvReserved;
                dwReserved;
               FlagsEx;
 endif // (_WIN32_WINNT >= 0x0500)
               , *LPOPENFILENAMEA;
```

《《关于 ZeroMemory 函数的定义

在 minwinbase.h 函数中:

```
39 | #define ZeroMemory Rt1ZeroMemory 20266 

#define Rt1ZeroMemory (Destination, Length) memset ((Destination), 0, (Length))
```

《《 ofn.lpstrFilter = filter; 之中,filter 为什么是 const char* ? 填入的时候有什么规范?

lpstrFilter 格式

示例:

```
const char *filter = "Hazel Files (*.hazel)\0*.hazel\0All Files (*.*)\0*.*\0\0";
```

格式:

每一组文件类型描述由两部分组成 -> 描述字符串和扩展名字符串:

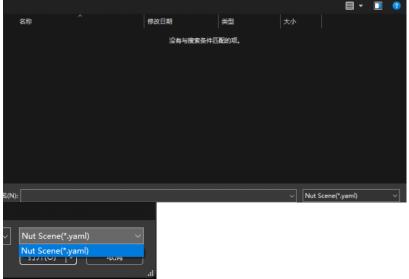
描述字符串是用户在对话框中看到的文件类型名称,扩展名字符串指定了可以被选择的文件扩展名。各组之间用 \0 分隔,最后以两个 \0 结束。

对话框如何识别和表示:

Hazel Files (*.hazel)\0*.hazel\0 -> 在文件对话框中,用户会看到 "Hazel Files (*.hazel)" 作为文件类型的选项。当选择这个选项后,对话框会过滤出所有以 .hazel 结尾的文件。 All Files (*.*)\0*.*\0 -> 如果用户选择 "所有文件 (.)" ,则会显示所有文件,包括 .hazel 文件。

例如:

std::string filepath = FileDialogs::OpenFile("Nut Scene(*.yam1)\0 * .hazel\0");



Nut Scene(*.yaml) 为显示的文本提示,通常设置为你可以选择的过滤器,通过文本提示,代码会索引到合适的过滤器 .hazel 则会根据你选择的文本索引到你设置的过滤器,然后对所有文件进行过滤,如果符合.hazel 后缀,便显示在对话窗口中。



《《 GetOpenFileNameA 函数的作用:

GetOpenFileNameA 是 Windows API 中的一个函数,用于显示一个标准的"打开文件"对话框,让用户选择一个文件。

函数原型	BOOL GetOpenFileNameA(LPOPENFILENAMEA lpofn);	
参数	lpofn: 指向 OPENFILENAMEA 结构体的指针,该结构体包含了对话框的配置信息和用户选择的文件路径。	
返回值	如果用户成功选择了一个文件并点击"确定",函数返回非零值(通常是 TRUE)。 如果用户取消对话框或发生错误,返回值为零(FALSE)。可以通过调用 GetLastError 来获取更多错误信息。	

《《 Flags 详细解释:

在 OPENFILENAME 结构体中,可以设置多个标志(Flags)来控制对话框的行为。

OFN_PATHMUSTEXIST:	含义:用户输入的路径必须存在。如果用户在对话框中输入了一个路径(而不是从浏览器中选择),这个路径必须是有效的。触发情况:当用户输入一个不存在的路径并尝试打开文件时,会出现错误提示,说明路径无效。
OFN_FILEMUSTEXIST:	含义:用户选择的文件必须存在。即使用户在对话框中选择了文件,如果该文件不存在,就会阻止选择。 触发情况:当用户选择的文件实际上在磁盘上不存在时,系统会显示错误提示,说明所选文件不存在。
OFN_NOCHANGEDIR:	含义:打开对话框时不改变当前工作目录。默认情况下,打开文件对话框可能会改变程序的当前工作目录以便于访问文件。 触发情况:这个标志的作用是确保选择文件后,程序的当前工作目录保持不变,即使用户选择了不同的文件路径。

《关于 OFN_NOCHANGEDIR 的详细说明

<u>背景:</u>在 Windows 应用程序中,当前工作目录是指程序在文件系统中默认访问的位置。当应用程序启动时,它会有一个初始的工作目录,通常是可执行文件所在的位置。

使用场景:

当用户打开文件对话框并选择一个文件时,默认情况下,Windows 会将当前工作目录更改为用户选择的文件所在的路径。这意味着如果用户选择了一个不同位置的文件,之后程序的所有文件访问操作都会基于这个新的工作目录。

然而,在某些情况下,这种行为可能会导致问题。例如:

- 依赖于相对路径: 如果程序中的文件操作使用相对路径,工作目录的变化可能会导致文件访问失败。
- 多次调用: 如果你的应用程序需要频繁打开文件,改变工作目录可能会使管理变得复杂,特别是在需要回到原始路径时。

假设你有一个文本编辑器应用程序,用户可以打开和编辑多个文件。在这个程序中,用户最开始可能在 C:\Documents 中打开一个文件。 OPENFILENAME ofn; // common dialog box structure

```
char szFile[260];
                            // buffer for file name
// Initialize OPENFILENAME
ZeroMemory(&ofn, sizeof(ofn));
ofn.lStructSize = sizeof(ofn);
ofn.hwndOwner = hwnd;
ofn.lpstrFile = szFile;
ofn.lpstrFile[0] = '\0';
ofn.nMaxFile = sizeof(szFile);
ofn.lpstrFilter = "Text Files\0*.TXT\0All Files\0*.*\0";
ofn.nFilterIndex = 1;
ofn.lpstrFileTitle = NULL;
ofn.nMaxFileTitle = 0;
ofn.lpstrInitialDir = NULL;
ofn.lpstrTitle = "Open File"
ofn.Flags = OFN_PATHMUSTEXIST | OFN_FILEMUSTEXIST | OFN_NOCHANGEDIR;
// Display the Open dialog box
if (GetOpenFileName(&ofn)) {
    // 用户选择了文件
     // 这里可以进行文件读取等操作
}
```

在此示例中:

如果没有设置 OFN_NOCHANGEDIR,选择一个位于 D:\OtherFiles 的文件可能会把当前工作目录从 C:\Documents 改为 D:\OtherFiles。 这意味着接下来如果程序尝试以相对路径访问文件(例如,读取 data.txt),它会在 D:\OtherFiles 查找,而不是在用户原本的路径 C:\Documents。

加入 OFN_NOCHANGEDIR 后的效果:

通过加入 OFN_NOCHANGEDIR,即使用户选择了位于不同文件夹的文件,程序的当前工作目录仍然保持在 C:\Documents。这样,任何依赖于该目录的文件操作都不会受到影响。

》》》》问题:触发断点 -> 为什么将 CreateRef 改为 Ref 时会触发断点异常?

```
void EditorLayer::OpenScene()
{
    std::string filepath = FileDialogs::OpenFile("Nut Scene(*.yaml)\0 * .yaml\0All Files (*.*)\0*.*\0\0");
    if (!filepath.empty())
    {
        m_ActiveScene = CreateRef(Scene>();
        m_ActiveScene->OnYievportResize((uint32_t)m_ViewportSize.x, (uint32_t)m_ViewportSize.y);// We use :
        m_SceneHierarchyPanel.SetContext(m_ActiveScene);
        SceneSerializer serializer(m_ActiveScene);
        serializer.Deserialize(filepath);
}
```

因为 Ref(std::shared_ptr<T>()) 创建了一个智能指针,但未分配内存;

而 CreateRef ($std::make_shared < T > ()$) 创建并初始化一个智能指针,同时分配内存并构造对象。

》》》》关于快捷键触发这个事件函数的设计:

1.GetRepeat() 在这里的作用: 防止处理重复按键事件。

e.GetRepeatCount() 函数用于获取按键的重复次数。当一个按键被按下并保持时(比如长按),操作系统会不断生成按键按下事件,这样会导致该事件被多次触发。 所以当检测到重复按键时,函数直接返回 false,意味着后续的代码(如处理快捷键的逻辑)将不会被执行。这可以防止同一个快捷键被多次触发,从而避免造成意外的重复操作。

2.这个函数为什么只在事件重复时返回一个布尔量,其他条件下不返回值呢。为什么 GetRepeat() 需要设置在函数最前面?

在事件触发之后,我们运行实际逻辑代码(OpenScene/NewScene),但是我们不能返回 true,因为 true 不会阻止事件运行,这将会导致事件会被连续触发。 其次,如果在逻辑代码之后返回 false,而不是在函数开头返回 false,都会导致事件被触发第二次,因为在判断是否重复触发时依旧会先运行逻辑代码,随后判断出来结果是 false(应该阻塞),不过此时已经没有用了。

```
bool ctrl * Input::IskeyPressed(NUT_KEY_LEFT_CUNINGL) | Input::IskeyPressed(NUT_KEY_RIGHT_CUNINGL);
bool shift = Input::IskeyPressed(NUT_KEY_RIGHT_SHIFT) | Input::IskeyPressed(NUT_KEY_RIGHT_SHIFT);
switch (event.GetReyCode())

case NUT_KEY_N: {
    if (ctrl)
        NewScene():
        break:
    case NUT_KEY_O: {
        if (ctrl)
            OpenScene():
        break:
        case NUT_KEY_S: {
        if (ctrl) && shift)
            SaveSceneAs():
        break:
        return false;
    return false;
    return false;
    return false;
```



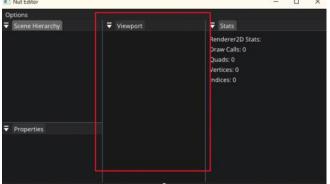
3.GetKeyCode 和 GetRepeatCount 中返回的 keycode 和 count 是在哪里自动获取的,所以我们才能使用其返回值来进行判断

在之前设置的回调函数中: WindowsWindow.cpp 中

```
glfwSetKeyCallback(m_Window, [](GLFWwindow* window, int key, int scancode, int action, int mods)
{
    WindowData& data = *(WindowData*)glfwGetWindowUserPointer(window);

    switch (action)
    {
        case GLFW_PRESS: [KeyPressedEvent] event(key, 0); data.EventCallback(event); break; }
        case GLFW_RELEASE: (KeyReleasedEvent event(key); data.EventCallback(event); break; }
        case GLFW_REPEAT: (KeyPressedEvent event(key, 1); data.EventCallback(event); break; }
    }
}
```

4.为什么只有在鼠标单击了视口这个区域时(聚焦在 Viewport 窗口时),快捷键才能使用?



因为是在 EditorLayer::OnEvent() 函数中设置的事件分发。

```
void EditorLayer::OnEvent(Event& event)

{
    m_CameraController.OnEvent(event);
    EventDispatcher dispatcher(event);
    dispatcher.Dispatch<KeyPressedEvent>(NUT_BIND_EVENT_FN(EditorLayer::OnKeyPressed));
}
```

------ ImGuizmo ------

》》》》)这段 premake 代码什么意义?

```
57
58 filter "files:vendor/ImGuizmo/**.cpp"
59 flags {"NoPCH"}
```

》》》》为什么Nut-editor 中没有包含 ImGui 库目录却可以使用 ImGui,但是没有包含 yaml-cpp 库目录的时候却不能使用 yaml-cpp?

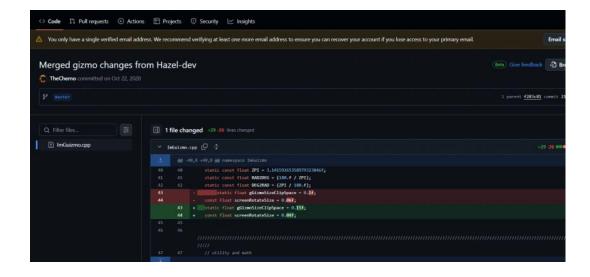
```
includedirs

[]

    "%{wks.location}/Nut/vendor/spdlog/include",
    "%{wks.location}/Nut/src",
    "%{wks.location}/Nut/vendor",
    "%{IncludeDir.glm}",
    "%{IncludeDir.entt}",
    "%{IncludeDir.yaml_cpp}",
    "%{IncludeDir.ImGuizmo}"
]
```

》》》》代码设计:gizmo库中对于 ImGuizmo.cpp 的更改:

我猜想Cherno做的是一些对于 ImGuizmo 样式的更改,并且由于时间原因,最新的 ImGuizmo.cpp 结构发生了很多改变,这让我不容易同步这个更改。 所以我决定先保持默认值,后续再查看是否需要同步此更改。



<mark>》》》》</mark>什么是万向锁,什么情况下会触发万向锁?什么是四元数,为什么四元数可以解决万向锁?glm/gtx/quaternion.hpp中处理四元数的函数怎么使用?

万向锁 (Gimbal Lock)

万向锁是一种在三维空间中旋转时遇到的现象,通常发生在使用欧拉角表示旋转的情况下。它指的是在某些特定的旋转配置下,系统的自由度减少,使得无法进行预期的旋转。

万向锁通常在以下情况下发生:

旋转轴对齐:	当一个旋转轴与另一个旋转轴对齐时,例如在俯仰角为 ±90° 时,两个旋转轴重合,这会导致系统失去一个自由度。	
极限位置:	当物体达到某个极限位置(如直立或水平),就可能会导致无法实现某些方向的旋转。	

万向锁的影响:

当发生万向锁时,物体可能会无法按预期方向旋转,或者某些旋转会变得不可用。这在动画、飞行控制和机器人运动等应用中会造成问题。

参考文档: ($\underline{\text{https://medium.com/@lalesena/euler-angles-rotations-and-gimbal-lock-brief-explanation-de1d4764170}})$

参考图片

 $\frac{https://miro.medium.com/v2/resize:fit:498/format:webp/1*7JT7g5dLeZ-Q5uOYnX8hCw.gifhttps://miro.medium.com/v2/resize:fit:400/format:webp/1*OCkqKWmTtmDtzrukAX4hSA.gifhttps://miro.medium.com/v2/resize:fit:400/format:webp/1*OCkqKWmTtmDtzrukAX4hSA.gifhttps://miro.medium.com/v2/resize:fit:400/format:webp/1*OCkqKWmTtmDtzrukAX4hSA.gifhttps://miro.medium.com/v2/resize:fit:400/format:webp/1*OCkqKWmTtmDtzrukAX4hSA.gifhttps://miro.medium.com/v2/resize:fit:400/format:webp/1*OCkqKWmTtmDtzrukAX4hSA.gifhttps://miro.medium.com/v2/resize:fit:400/format:webp/1*OCkqKWmTtmDtzrukAX4hSA.gifhttps://miro.medium.com/v2/resize:fit:400/format:webp/1*OCkqKWmTtmDtzrukAX4hSA.gifhttps://miro.medium.com/v2/resize:fit:400/format:webp/1*OCkqKWmTtmDtzrukAX4hSA.gifhttps://miro.medium.com/v2/resize:fit:400/format:webp/1*OCkqKWmTtmDtzrukAX4hSA.gifhttps://miro.medium.com/v2/resize:fit:400/format:webp/1*OCkqKWmTtmDtzrukAX4hSA.gifhttps://miro.medium.com/v2/resize:fit:400/format:webp/1*OCkqKWmTtmDtzrukAX4hSA.gifhttps://miro.medium.com/v2/resize:fit:400/format:webp/1*OCkqKWmTtmDtzrukAX4hSA.gifhttps://miro.medium.com/v2/resize:fit:400/format:webp/1*OCkqKWmTtmDtzrukAX4hSA.gifhttps://miro.medium.com/v2/resize:fit:400/format:webp/1*OCkqKWmTtmDtzrukAX4hSA.gifhttps://miro.gifhttps://wii.fit:400/format:webp/1*OCkqKWmTtmDtzrukAX4hSA.gifhttps://wii.fit:400/format:webp/1*OCkqKWmTtmDtzrukAX4hSA.gifhttps://wii.fit:400/format:webp/1*OCkqKWmTtmDtzrukAX4hSA.gifhttps://wii.fit:400/format:webp/1*OCkqKWmTtmDtzrukAX4hSA.gifhttps://wii.fit:400/format:webp/1*OCkqKWmTtmDtzrukAX4hSA.gifhttps://wii.fit:400/format:webp/1*OCkqKWmTtmDtzrukAX4hSA.gifhttps://wii.fit:400/format:webp/1*OCkqKWmTtmDtzrukAX4hSA.gifhttps://www.fit:400/format:webp/1*OCkqKWmTtmDtzrukAX4hSA.gifhttps://www.fit:400/format:webp/1*OCkqKWmTtmDtzrukAX4hSA.gifhttps://www.fit:400/format:webp/1*OCkqKWmTtmDtzrukAX4hSA.gifhttps://www.fit:400/format:webp/1*OCkqKWmTtmDtzrukAX4hSA.gifhttps://www.fit:400/format:webp/1*OCkqKWmTtmDtzrukAX4hSA.gifhttps://www.fit:400/format:webp/1*OCkqKWmTtmDtzrukAX4hSA.gifhttps://www.fit:$

四元数(Quaternion)是一种扩展了复数的数学结构,通常用于表示三维空间中的旋转。它由一个实数部分和三个虚数部分组成,形式为:

q=w+xi+yj+zkq=w+xi+yj+zk

其中: w 是实数部分, x,y,z 是虚数部分 (向量部分) , i,j,k 是虚单位。

四元数通过以下方式解决万向锁问题:

四维表示:	四元数使用四个参数(一个实数和三个虚数)来表示旋转,而不是依赖于三个独立的角度(如俯仰、偏航和滚转)。这种表示方法避免了两条旋转轴重合的情况。
组合旋转:	四元数之间的乘法可以直接组合多个旋转,而不受单一旋转轴限制。这使得在任何方向上进行旋转都不会遭遇自由度的丧失。
插值平滑:	四元数支持球形线性插值(Slerp),这使得在动画中能够平滑地过渡旋转,从而避免因插值引起的万向锁问题。

参考文档---涉及到数理知识: (https://www.cnblogs.com/HDDDDDD/p/15067619.html))

》》》》代码设计: TransformComponent 中的更改:

这可以防止通过 imGuizmo 调整物体旋转时图像极速发生变化的问题(通过 ImGuizmo 可视化工具轻轻更改欧拉角,角度却会极速增加,这会导致图像迅速旋转并闪烁) 并且防止可能出现的万向锁问题(可以查看上述的: <u>万向锁(Gimbal Lock)</u>)。

》》》》一些 ImGuizmo 函数:

» » » ImGuizmo::SetRect()

释义: ImGuizmo::SetRect() 是 ImGuizmo 库中的一个函数,用于设置 ImGuizmo 操作区域的矩形。

在使用 ImGuizmo 进行变换操作时,你需要定义一个矩形区域来限制 ImGuizmo 的界面和交互区域。这通常是你在应用程序中想要显示和使用的 GUI 区域。

函数原型:__void SetRect(float x, float y, float width, float height);

参数解析:

x:	矩形区域的左上角的 X 坐标 (屏幕坐标)。
y:	矩形区域的左上角的 Y 坐标 (屏幕坐标)。
width:	矩形区域的宽度。
height:	矩形区域的高度。

» » » ImGuizmo::SetDrawList();

ImGui 的绘制列表

定义:在ImGui 中,绘制列表(ImDrawList)是一个存储了绘制命令的对象,包含了要渲染的所有图形的信息(如线条、矩形、文本等)。

功能: 每个 ImDrawList 都包含了多种绘图命令和状态信息,例如:

顶点数据

颜色

纹理....

ImGuizmo::SetDrawList()

释义:

作用于	这个函数的主要作用是让 ImGuizmo 知道在哪个 ImDrawList 上进行绘制。这意味着,所有由 ImGuizmo 创建的图形(例如,表示变换的箭头、框和其他形状)都将被绘制到指定的	
Gizmo:	绘制列表上。	
控制绘制顺序:	通过选择不同的绘制列表,开发者可以控制 gizmo 的绘制顺序。例如,你可以将 gizmo 绘制在某个特定 UI 元素的上方或下方,这样可以实现更好的视觉效果和用户体验。	

原型:_static void SetDrawList(ImDrawList* draw_list);

参数:

draw_list: 指向 ImDrawList 的指针,这是一个 ImGui 的绘制列表,用于管理和记录图形的绘制命令。

示例:

```
ImDrawList* backgroundDrawList = ImGui::GetBackgroundDrawList();
ImDrawList* foregroundDrawList = ImGui::GetForegroundDrawList();

// 在背景绘制列表中绘制某个背景元素
backgroundDrawList->AddRectFilled(ImVec2(0, 0), ImVec2(100, 100), IM_COL32(50, 50, 50, 255));

// 在前景绘制列表中设置 gizmo 绘制
ImGuizmo::SetPrawList(foregroundDrawList);
ImGuizmo::SetRect(0, 0, ImGui::GetWindowWidth(), ImGui::GetWindowHeight());
ImGuizmo::Manipulate(viewMatrix, projectionMatrix, ImGuizmo::OPERATION::TRANSLATE, ImGuizmo::MODE::LOCAL, &modelMatrix[0][0]);
```

» » » ImGuizmo::Manipulate()

<u>释义:</u>ImGuizmo::Manipulate 是 ImGuizmo 库中用于处理物体变换的函数。这个函数可以在用户界面中允许用户通过拖动来对物体进行平移、旋转和缩放操作。

函数原型:

bool Manipulate(const float* view, const float* projection,

OPERATION operation, MODE mode,

float* matrix, float* deltaMatrix,

参数解析:

view:	相机的视图矩阵(cameraView),表示相机的位置和方向。
projection:	相机的投影矩阵(cameraProjection),用于确定场景中物体的透视效果。
operation:	变换操作类型(平移、旋转或缩放),通过 (ImGuizmo::OPERATION)m_GizmoType 指定。
mode:	变换模式,通常是 ImGuizmo::LOCAL(局部变换)或 ImGuizmo::GLOBAL(全局变换)。
matrix:	物体的变换矩阵(transform),表示物体在场景中的位置、旋转和缩放。
deltaMatrix:	可选参数,表示变化的矩阵。
snap:	可选参数,指定对变换进行捕捉的值(例如,步长)。如果为 nullptr,则不进行捕捉。
pivot:	可选参数,指定旋转的中心点。

》》》》代码设计: 窗口响应

```
216 - Application::Get().GetImGuiLayer()->BlockEvents(!m_ViewportFocused || !m_ViewportHovered);

220 + Application::Get().GetImGuiLayer()->BlockEvents(!m_ViewportFocused && !m_ViewportHovered);
```

更改前:只要不满足聚焦于窗口上/悬停在窗口上的任——个条件,便会阻塞当前窗口中的事件(不再捕获鼠标或键盘的活动)

更改后: 只有窗口没有被聚焦且鼠标没有悬停在窗口上的时候, 才会阻塞事件。

这让我们在结构面板中选中实体之后,只需要将鼠标悬停在 viewport 窗口上,便可以通过键盘调整/响应 Gizmo,这在实际使用中很舒服 (本人亲测:>

》》》》为什么这里需要使用 Const 标识?

```
Entity Scene::GetPrimaryCamera()
{
   auto view = m_Registry.view<CameraComponent>();
   for (auto entity : view)
   {
      const auto& cameraComponent = m_Registry.get<CameraComponent>(entity);
      if (cameraComponent.Primary = true)
            return Entity{ entity, this );
   }
   return ();
}
```

可能是因为不需要对 cameraComponent 进行更改吧。

》》》》这个函数的意义?

```
#pragma once

#include \( \square\) glm/glm.hpp >

Enamespace Nut \( \text{ namespace Math } \) \( \text{ bool DecomposeTransform(const glm::mat4& transform, glm::vec3& outTranslation, glm::vec3& outRotation, glm::vec3& outScale);}
```

》》》》这段代码的意义?

```
if (ImGuizmo::IsUsing())
{
   glm::vec3 translation, rotation, scale;
   Math::DecomposeTransform(transform, translation, rotation, scale);
   glm::vec3 deltaRotation = rotation - tc.Rotation;
   tc.Translation = translation;
   tc.Rotation += deltaRotation;
   tc.Scale = scale;
}
```

------ Multiple Render Targets and Framebuffer refactor------

》》》》gl_VertexID 在 GLSL 中关于顶点ID的一些细节:

gl VertexID

gl_Fosition和gl_PointSize都是輸出变量,因为它们的值是作为顶点着色器的输出被读取的。我们可以对它们进行写 入,来改变结果,顶点着色器还为我们提供了一个有趣的输入变量,我们只能对它进行读取,它叫做gl_vertexID。

整型变量gl_vertexID储存了正在绘制顶点的当前D。当(使用glDrawElements)进行索引造染的时候,这个变量会存储正在绘制顶点的当前索引。当(使用glDrawArrays)不使用索引进行绘制的时候,这个变量会储存从渲染调用开始的已处理顶点数量。

虽然现在它没有什么具体的用途,但知道我们能够访问这个信息总是好的。

------ Maintenace ------

》》》》后续会整合 Jul/22 2022 之后的维护