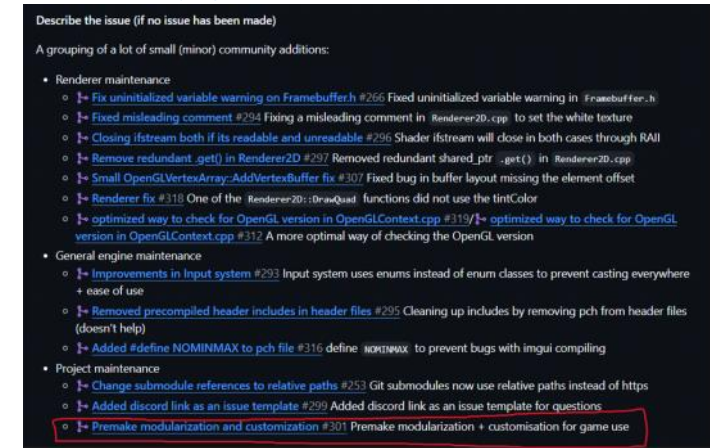


-----Saving & Loading scene-----

》》》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>）

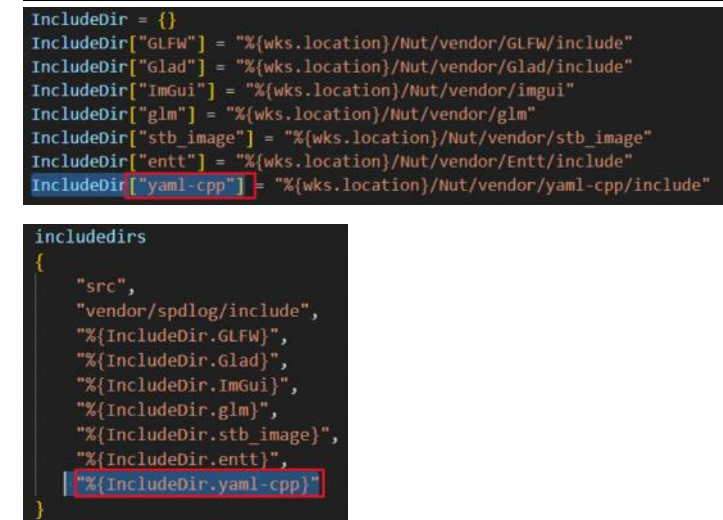


》》》一个问题：关于 premake 文件中的命名

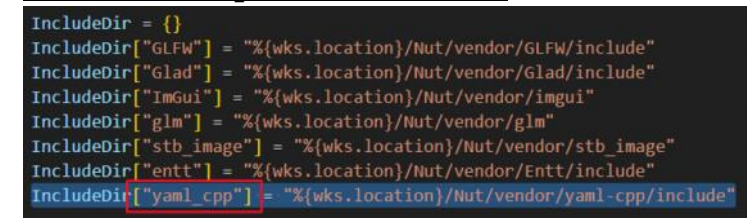
当我将 yaml-cpp 作为键（Key），并以此来索引存储的值（Value），此时会出现一个错误：

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。



但是当我将 '-' 更改为 '_' 时，这样的问题便消失了。



```

includedirs
{
    "src",
    "vendor/spdlog/include",
    "%{IncludeDir.GLFW}",
    "%{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

```

yaml-cpp\include\yaml-cpp\parser.h(86,28): warning C4251: "YAML::Parser::m_Scanner": class "std::unique_ptr<YAML::Scanner, std::default_delete<YAML::Scanner>>" 需要有 dll 接口由 class "YAML::Parser" 的客户端使用 (编译源文件 src\Wut\Scene\SceneSerializer.cpp)
yaml-cpp\include\yaml-cpp\parser.h(86,31): warning C4251: "YAML::Parser::m_Directives": class "std::unique_ptr<YAML::Directives, std::default_delete<YAML::Directives>>" 需要有 dll 接口由 class "YAML::Parser" 的客户端使用 (编译源文件 src\Wut\Scene\SceneSerializer.cpp)
yaml-cpp\include\yaml-cpp\parser.h(86): message : 参见 "std::unique_ptr<YAML::Directives, std::default_delete<YAML::Directives>>" 的声明 (编译源文件 src\Wut\Scene\SceneSerializer.cpp)
yaml-cpp\include\yaml-cpp\binary.h(65,30): warning C4251: "YAML::Binary::m_data": class "std::vector<unsigned char, std::allocator<unsigned char>>" 需要有 dll 接口由 class "YAML::Binary" 的客户端使用 (编译源文件 src\Wut\Scene\SceneSerializer.cpp)
yaml-cpp\include\yaml-cpp\binary.h(18): message : 参见 "std::vector<unsigned char, std::allocator<unsigned char>>" 的声明 (编译源文件 src\Wut\Scene\SceneSerializer.cpp)
yaml-cpp\include\yaml-cpp\ostream_wrapper.h(48,29): warning C4251: "YAML::ostream_wrapper::m_buffer": class "std::vector<char, std::allocator<char>>" 需要有 dll 接口由 class "YAML::ostream_wrapper" 的客户端使用 (编译源文件 src\Wut\Scene\SceneSerializer.cpp)
yaml-cpp\include\yaml-cpp\ostream_wrapper.h(49): message : 参见 "std::vector<char, std::allocator<char>>" 的声明 (编译源文件 src\Wut\Scene\SceneSerializer.cpp)
yaml-cpp\include\yaml-cpp\emitter.h(132,33): warning C4251: "YAML::Emitter::m_State": class "std::unique_ptr<YAML::EmitterState, std::default_delete<YAML::EmitterState>>" 需要有 dll 接口由 class "YAML::Emitter" 的客户端使用 (编译源文件 src\Wut\Scene\SceneSerializer.cpp)
yaml-cpp\include\yaml-cpp\emitter.h(132): message : 参见 "std::unique_ptr<YAML::EmitterState, std::default_delete<YAML::EmitterState>>" 的声明 (编译源文件 src\Wut\Scene\SceneSerializer.cpp)
yaml-cpp\include\yaml-cpp\exceptions.h(155,58): warning C4275: 非 dll 接口 class "std::runtime_error" 用作 dll 接口 class "YAML::Exception" 的基 (编译源文件 src\Wut\Scene\SceneSerializer.cpp)
36) Microsoft Visual Studio\2019\Community\VC\Tools\MSVC\14.29.30133\include\stdexcept(101): message : 参见 "std::runtime_error" 的声明 (编译源文件 src\Wut\Scene\SceneSerializer.cpp)
yaml-cpp\include\yaml-cpp\exceptions.h(155): message : 参见 "YAML::Exception" 的声明 (编译源文件 src\Wut\Scene\SceneSerializer.cpp)
yaml-cpp\include\yaml-cpp\exceptions.h(164,15): warning C4251: "YAML::Exception::msg": class "std::basic_string<char, std::char_traits<char>, std::allocator<char>>" 需要有 dll 接口由 class "YAML::Exception" 的客户端使用 (编译源文件 src\Wut\Scene\SceneSerializer.cpp)
38) Microsoft Visual Studio\2019\Community\VC\Tools\MSVC\14.29.30133\include\xstring(4871): message : 参见 "std::basic_string<char, std::char_traits<char>, std::allocator<char>>" 的声明 (编译源文件 src\Wut\Scene\SceneSerializer.cpp)
yaml-cpp\include\yaml-cpp\node.h(135,15): warning C4251: "YAML::Node::m_invalidKey": class "std::basic_string<char, std::char_traits<char>, std::allocator<char>>" 需要有 dll 接口由 class "YAML::Node" 的客户端使用 (编译源文件 src\Wut\Scene\SceneSerializer.cpp)
38) Microsoft Visual Studio\2019\Community\VC\Tools\MSVC\14.29.30133\include\xstring(4871): message : 参见 "std::basic_string<char, std::char_traits<char>, std::allocator<char>>" 的声明 (编译源文件 src\Wut\Scene\SceneSerializer.cpp)
yaml-cpp\include\yaml-cpp\node.h(136,40): warning C4251: "YAML::Node::m_Memory": class "std::shared_ptr<YAML::detail::memory_holder>" 需要有 dll 接口由 class "YAML::Node" 的客户端使用 (编译源文件 src\Wut\Scene\SceneSerializer.cpp)

```

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 的预编译中定义 "YAML_CPP_STATIC_DEFINE", 否则它将尝试编译为 DLL

12 回复

6 条回复

@p3rk4n27 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... 存在诸如未解析的外部 dllimport 之类的错误...

2 回复

@mjthebest7294 2年前

@p3rk4n27 maybe the engine compiles as a .dll instead of a static .lib

@p3rk4n27 也许引擎编译为 .dll 而不是静态 .lib

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"
    cpdialect "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/src",
    "%{wks.location}/Nut/vendor",
    "%{IncludeDir.glm}",
    "%{IncludeDir.entt}",
    "%{IncludeDir.yaml_cpp}"
}
```

@kingofspades9720 2周前

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 时遇到问题，一种解决方法可能是在 Hazel 预置文件内添加 `#define YAML_CPP_STATIC_DEFINE`，而不仅仅是在 yaml-cpp 预置文件内。

👍 2 🗨 回复

@yu_a_v4427 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`

👍 6 🗨 回复

》》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"

》》》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.

来自 <<https://editorconfig.org/>>

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。

作用：

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：

```
8  .editorconfig
...  @@ -0,0 +1,8 @@
1  + # top-most EditorConfig file
2  + root = true
3  +
4  + # Unix-style newlines with a newline ending every file
5  + [*]
6  + end_of_line = lf
7  + insert_final_newline = true
8  + indent_style = tab
```

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 = lf:	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。

》》》Y A M L U know what I'm saying

》》》YAML YAML YAML

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

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：

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，包括：字符串，数字，布尔值，Null 值。	例如： string: "Hello, World!" number: 42 boolean: true null_value: null
-------------------------------------	---

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

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）

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

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

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：	Eg. <pre>YAML::Node sequence = YAML::Load("[Apple, Banana, Cherry]"); for (const auto& item : sequence) { std::cout << item.as<std::string>() << std::endl; }</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：	Eg. <pre>YAML::Node map = YAML::Load("name: John Doe\nage: 30"); std::string name = map["name"].as<std::string>(); int age = map["age"].as<int>();</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：	没有键，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。

示例：从 YAML::Node 转换到原生数据类型	YAML::Node node = YAML::Load("name: John Doe\nage: 30"); std::string name = node["name"].as<std::string>(); int age = node["age"].as<int>();
示例：从原生数据类型转换到 YAML::Node	YAML::Node newNode; newNode["name"] = "Jane Doe"; newNode["age"] = 28; // 序列 YAML::Node fruits; fruits.push_back("Apple"); fruits.push_back("Banana"); newNode["fruits"] = fruits; // 输出为 YAML 格式 std::cout << newNode << std::endl;

》》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

Indexing a sequence node by an index that's not in its range will *usually* turn it into a map, but if the index is one past the end of the sequence, then the sequence will grow by one to accommodate it. (That's the only exception to this rule.) For example,

添加新元素:

node[3] = 4; 试图在索引 3 的位置插入 4。由于索引 3 在当前序列中不存在，所以 node 仍然被认为是序列，结果是 [1, 2, 3, 4]。

```
YAML::Node node = YAML::Load("[1, 2, 3]");  
node[3] = 4; // still a sequence, [1, 2, 3, 4]  
node[10] = 10; // now it's a map! {0: 1, 1: 2, 2: 3, 3: 4, 10: 10}
```

插入非连续索引:

node[10] = 10; 尝试将值 10 插入到索引 10 的位置，因为 10 远大于当前序列的最大索引 (3)，这导致 node 变成了一个映射。最终结果是 {0: 1, 1: 2, 2: 3, 3: 4, 10: 10}。

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。

如果你想在当前位置设置一个映射，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

注意：

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。node 原本是一个序列，但它会因此转变为一个映射。	最终结果会是 { 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();
```

《《《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()

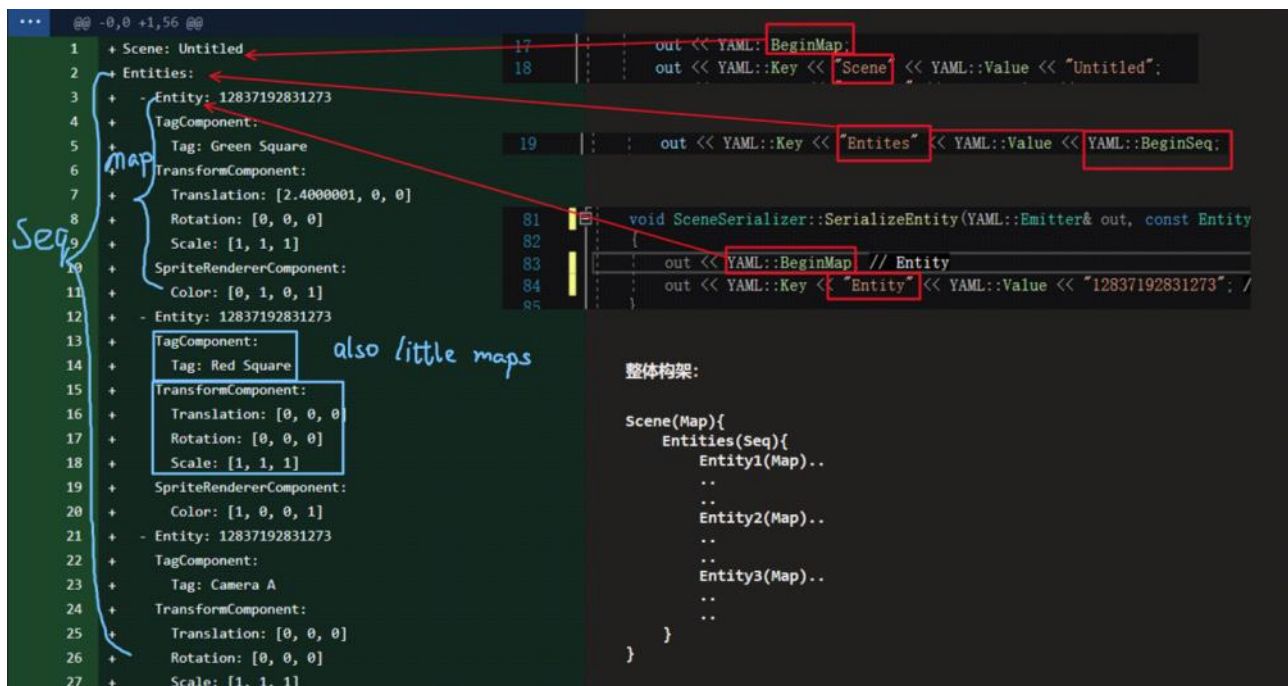
释义:	rdbuf() 是 C++ 中的一个成员函数, 可以直接访问流的底层缓冲区。它通常用于与输入输出流 (如 std::ifstream, std::ofstream, std::iostream 等) 交互。
返回类型:	std::streambuf* 返回指向与流关联的 std::streambuf 对象的指针。该指针可以用于直接进行低级别的输入输出操作。
优点: 直接访问缓冲区	rdbuf() 返回一个指向当前流缓冲区的指针 (即 std::streambuf 对象), 允许你直接从流中读取或写入数据。 这意味着, 你可以将整个文件的内容一次性读入, 而不需要逐行或逐字符地读取, 从而提高了效率。 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()	含义: 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



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, Seq 中的元素可以重复。

```

// According to data, we reproduce the scene
auto entities = data["Entity"];
if(entities)
{
  for (auto entity : entities)
  {
    // reproduce codes
  }
}
return true;

```

》》》》 YAML::Emitter out << YAML::Flow;

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

1. YAML::Flow:

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。

2. 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。

示例

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):

```

items:
- item1
- item2

```

而如果使用 YAML::Flow:

```

#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;
}

```

此时, 输出将是: {items: [item1, item2]}

》》》》 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.GetPerspectiveFarClip();
        out << YAML::Key << "OrthographicSize" << YAML::Value << camera.GetOrthographicSize();
        out << YAML::Key << "OrthographicNear" << YAML::Value << camera.GetOrthographicNearClip();
        out << YAML::Key << "OrthographicFar" << YAML::Value << camera.GetOrthographicFarClip();
    }
    out << YAML::EndMap;

    out << YAML::Key << "Primary" << YAML::Value << cc.Primary;
    out << YAML::Key << "Fixed Aspect Ratio" << YAML::Value << cc.FixedAspectRatio;

    out << YAML::EndMap;
}

```

2.Yaml data

```

- Entity: 12837192831273
  TagComponent:
    Tag: Camera B
  TransformComponent:
    Translation: [0, 0, 0]
    Rotation: [0, 0, 0]
    Scale: [1, 1, 1]
  CameraComponent:
    Camera:
      ProjectionType: 1
      PerspectiveFOV: 0.785398185
      PerspectiveNear: 0.00999999978
      PerspectiveFar: 1000
      OrthographicSize: 10
      OrthographicNear: -1
      OrthographicFar: 1
    Primary: false
    FixedAspectRatio: false

```

3.Deserialize

```

auto cameraComponent = data["CameraComponent"];
if(cameraComponent)
{
    auto& cameraProps = data["Camera"]; // One of the submap of camera component
    auto& cc = entity.GetComponent<CameraComponent>();

    cc.Camera.SetProjectionType((SceneCamera::ProjectionType)cameraProps["ProjectionType"].as<int>());
    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["OrthographicFar"].as<float>());
    // Unlike Camera, Primary is a separate key-value mapping,
    // while Camera is a map that requires further access.
    cc.Primary = cameraComponent["Primary"].as<bool>();
}

```

》》》Cherno 将文件保存在 .hazel 后缀的文件中，这可以吗？为什么？只有Hazel能处理这种文件？？

```

+                 if (ImGui::MenuItem("Serialize"))
+                 {
+                     SceneSerializer serializer(m_ActiveScene);
+
+                     serializer.Serialize("assets/scenes/Example.hazel");
+                 }
+
+                 if (ImGui::MenuItem("Deserialize"))
+                 {
+                     SceneSerializer serializer(m_ActiveScene);
+
+                     serializer.Deserialize("assets/scenes/Example.hazel");
+                 }

```

》》》注意事项/可改进事项

@KarimNordine 3年前

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变量编写反序列化器，或编写代码以在编辑器中显示它。

👍 25 🗨 回复

^ 7 条回复

@qx-jd9mh 3年前

@mattmurphy7030 "game devs" are allergic to template metaprogramming

@mattmurphy7030 "game devs"对模板元编程过敏

👍 2 🗨 回复

@ipotrick6686 3年前

how?

如何？

👍 🗨 回复

@erniegutierrez410 3年前

He doesn't have a clue

他不知道

👍 1 🗨 回复

@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。

👍 🗨 回复

@utkarshja9547 3年前

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？！

👍 🗨 回复

@utkarshja9547 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.....

👍 🗨 回复

@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 deserializer. 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 次你要向类中添加成员但忘记将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串器。当您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

@wakeupthesun3 1年前 (修改过)

Another thing to note (I'm not sure if this is covered later) is the scene is being deserialized in inverse order in which the original entities were added to the scene. You can see this by the original scene has the red square on top, covering the green square. When deserialized, the green square is on top. You can either serialize your entities backwards, or deserialize them backwards. I think deserializing backwards is better, because then the serialized file will match the order of your hierarchy panel. To deserialize backwards, you can make a vector of the entity nodes and then get a reverse iterator to that vector:

```
auto entitiesNode = data["Entities"];

// reverse it to add the entities in the order they were
// originally added
std::vector<YAML::Node> entitiesRev(entitiesNode.begin(),
    entitiesNode.end());

for (auto it = entitiesRev.rbegin(); it != entitiesRev.rend(); ++it)
{
    s_deserializeEntity(*it, mp_scene.get());
}
```

Have fun!

另一件需要注意的事情（我不确定稍后是否会介绍这一点）是场景正在以与原始实体添加到场景相反的顺序进行反序列化。您可以通过原始场景看到顶部有红色方块，覆盖了绿色方块。反序列化时，绿色方块位于顶部。您可以向后序列化实体，也可以向后反序列化它们。我认为向后反序列化更好，因为这样序列化的文件将与层次结构面板的顺序匹配。要向后反序列化，您可以创建实体节点的向量，然后获取该向量的反向迭代器：

自动实体节点=数据["实体"];

```
// 反转它以按实体的顺序添加实体
// 最初添加的
std::vector<YAML::Node> EntityRev(entitiesNode.begin(),
    实体节点.end());

for (auto it = EntityRev.rbegin(); it != entitiesRev.rend(); ++it)
{
    s_deserializeEntity(*it, mp_scene.get());
}
```

玩得开心！

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

》》》》gl_VertexID 在 GLSL 中关于顶点ID的一些细节：

gl_VertexID

gl_Position和gl_PointSize都是**输出变量**，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ID。当（使用glDrawElements）进行索引渲染的时候，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。