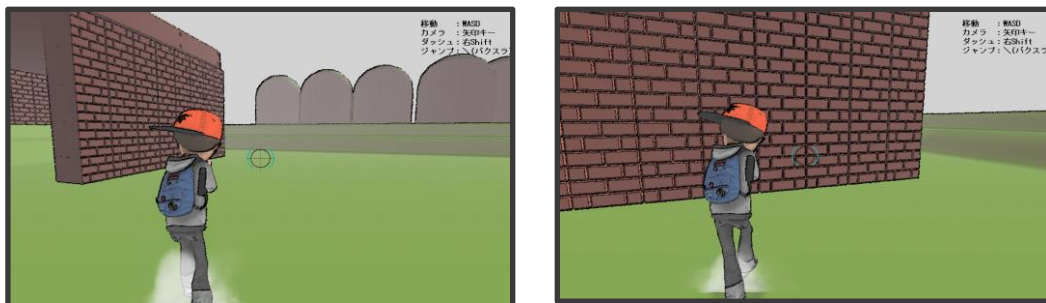


カメラの設定

カメラは3Dワールドのどの場所を映し出すかを定めるための最も重要な設定になります。

キャラクターが動いたり、向きを変えたりすると、画面もそれに応じて、写す内容を変えるゲームが多いかと思います。



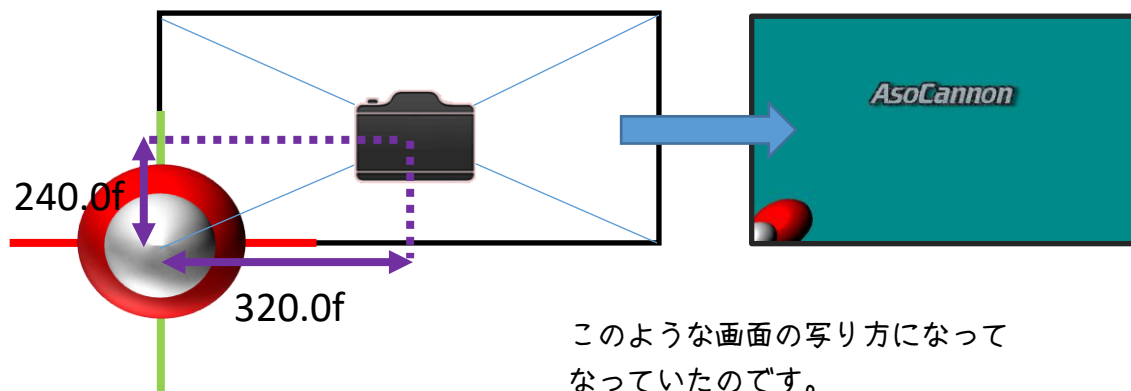
右の画面は、前進して、ちょっと左を向いた後の画面。
これは、キャラクターが移動していると同時にカメラも移動したり、回転して向きを変えているため。

頻繁にカメラの位置を移動させたり、角度を変えたり、しっかり制御する必要がありますので、カメラクラスを作成していきます。

ちなみに、
球体が $\{ 0.0f, 0.0f, 0.0f \}$ に設定されているのに
左下に表示されている理由としては、DxLibでは、カメラの初期位置が

$x = 320.0f, y = 240.0f, z = (\text{画面のサイズによって変化})$

向きが真正面となっておりますので、



それではカメラクラスを作成して、カメラ位置を設定していきましょう。

DxLibでカメラの位置を設定する方法はいくつかありますが、今回は、最も直感的な下記の関数を使用していきます。

```
int SetCameraPositionAndAngle(  
    VECTOR Position, float VRotate, float HRotate, float TRotate);
```

VECTOR Position : カメラの位置

float VRotate : 垂直回転角度(単位:ラジアン)

float HRotate : 水平回転角度(単位:ラジアン)

float TRotate : 捻り回転角度(単位:ラジアン)

必要な要素は、カメラの位置(x, y, z)、カメラの角度(x, y, z)になりますので、逆算して、VECTOR構造体を2つ、メンバ変数に定義していきます。

```
Camera.h
```

```
#pragma once
```

```
#include <DxLib.h>
```

```
class Camera
```

```
{
```

```
public:
```

```
// コンストラクタ
```

```
Camera(void);
```

```
// デストラクタ
```

```
~Camera();
```

```
// 初期処理(基本的に最初の1回だけ実装)
```

```
void Init(void);
```

```
// 更新処理(毎フレーム実行)
```

```
void Update(void);
```

```
// カメラ設定(毎フレーム実行)
```

```
void SetBeforeDraw(void);
```

```

// 描画処理(毎フレーム実行)
void Draw(void);

// 解放処理(基本的に最後の1回だけ実装)
void Release(void);

private:

// カメラの位置
VECTOR pos_;

// カメラの角度
VECTOR angles_;

};

```

3Dゲームにおいて、ほぼ全てのシーンでカメラを使う形になりますので、Sceneクラス1つ1つにカメラ機能を付けるのではなく、全てのSceneを統括する、SceneManagerにカメラ機能で実体を作っていきます。

SceneManager.h

```

~ 省略 ~

private:

~ 省略 ~

// カメラ
Camera* camera_;           ※前方宣言を忘れずに

```

宣言が終わりましたら、SceneManager.cppの方に組み込んでください。
インスタンスの生成、Init、Update、Draw、Release。

今回新しく登場した概念なのですが、

```
// カメラ設定(毎フレーム実行)  
void SetBeforeDraw(void);
```

Drawの前に、必ずカメラ設定を行いましょう、という意味で、
上記関数を追加しています。

この関数の中で、カメラの位置や角度を設定していきます。

なぜかといいますと、
ダブルバッファリングを行うために、背面スクリーンに描画対象領域を
設定しているかと思いますが、

```
// 描画先グラフィック領域の指定  
// (3D描画で使用するカメラの設定などがリセットされる)  
SetDrawScreen(DX_SCREEN_BACK);
```

この関数、『カメラの位置や角度がリセットされます』。

せっかくカメラの設定をプログラムしても、設定する場所によっては、
効果がかき消されてしまうため、なかなか3Dモデルが画面に映らない、
原因がわからないトラブルになりやすいです。

そういった事故をできるだけ無くするために、

```
SceneManager.cpp
```

```
void SceneManager::Draw(void)
{
    // 描画先グラフィック領域の指定
    // (3D描画で使用するカメラの設定などがリセットされる)
    SetDrawScreen(DX_SCREEN_BACK);

    // 画面を初期化
    ClearDrawScreen();

    // カメラ設定
    camera_>SetBeforeDraw();

    // 描画
    scene_>Draw();

    // カメラデバッグ等
    camera_>Draw();

    // 暗転・明転
    fader_>Draw();
}
```

この処理順番を崩さないようにしていきたいと思います。

それではいよいよ、カメラクラスにカメラ設定を実装していきます。

```
Camera.cpp
```

```
void Camera::Init(void)
{
    // カメラの位置
    pos_ = { 0.0f, 500.0f, -500.0f };

    // カメラの角度
    angles_ = { 40.0f * DX_PI_F / 180.0f, 0.0f, 0.0f };
}
```

```

void Camera::SetBeforeDraw(void)
{

    // クリップ距離を設定する(SetDrawScreenでリセットされる)
    SetCameraNearFar(10.0f, 30000.0f);

    // カメラの設定(位置と角度による制御)
    SetCameraPositionAndAngle(
        pos_,
        angles_.x,
        angles_.y,
        angles_.z
    );
}

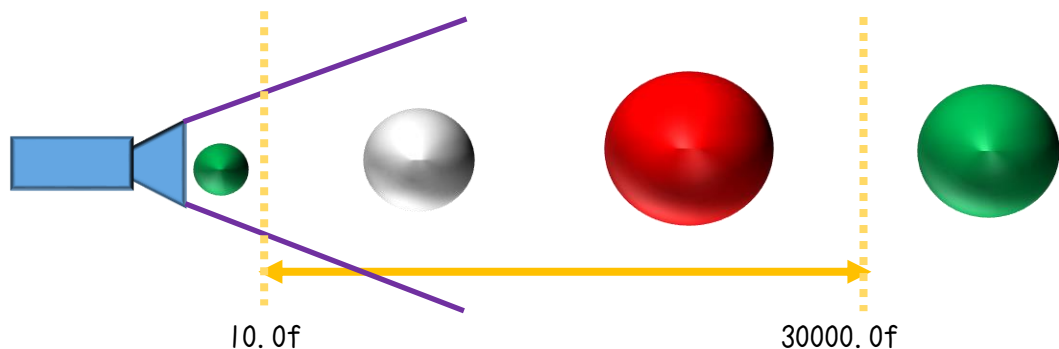
```

ここで急に出てきたクリップ距離ですが、
カメラで写す奥行きが無限だと、処理も無限になりますので、
キリがありません。そこで、映し出す奥行きを最小と最大を設定します。

```

// クリップ距離を設定する(SetDrawScreenでリセットされる)
SetCameraNearFar(10.0f, 30000.0f);

```



上図の例ですと、緑の球体は写りません。
無限という言葉を使ってしまいましたので、Farを制限すれば良い、と
思われがちですが、距離が近ければ近いほど、
精密な計算を行う必要があります。(近くでハッキリ大きく見えてしまうため)
ですので、意外にNearの設定も大切になってきますのでご注意ください。
許容できる範囲で、いくらかは設定するようにしてください。(0.0fにはしない)

このカメラ設定もリセットされてしまいますので、このタイミングで設定します。

あと、角度の設定についても、しばらく皆さんを悩ませる種になるかと思います。

```
// カメラの角度
angles_ = { 40.0f * DX_PI_F / 180.0f, 0.0f, 0.0f };
```

角度の単位は、度数(デグリー)ではなく、弧度(ラジアン)である必要があります。Unityなどのゲームエンジンは別ですが、プログラム上で角度を使用する場合、ラジアンの方が都合が良いですので、C++を扱う際には、角度 = ラジアンと覚えて貰って良いかと思います。

度数(DEG)	0	45	90	135	180	225	270	315	360
弧度(RAD)	0.00	0.79	1.57	2.36	3.14	3.93	4.71	5.50	6.28

度数は人間的にわかりやすいですが、弧度はなかなかどのくらいの角度なのか、イメージするのが難しいかもしれません。そんな場合は、度数から弧度に変換するようにしましょう。

【デグリー／ラジアンの変換式】

度数(デグリー)から弧度(ラジアン)へ変換

$$\text{度数} \times \pi \div 180\text{度} = \text{弧度}$$

40度の場合だと、

$$40.0f * DX_PI_F / 180.0f = 0.698...f$$

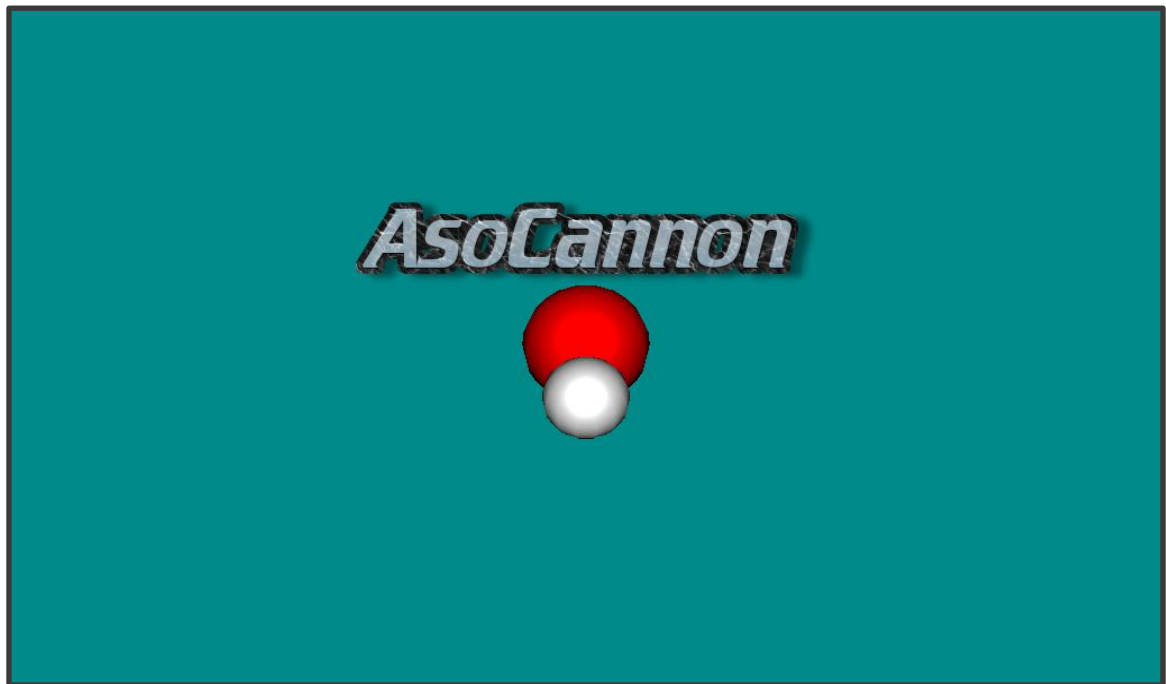
弧度(ラジアン)から度数(デグリー)へ変換

$$\text{弧度} \times 180\text{度} \div \pi = \text{度数}$$

0.698... ラジアンの場合だと、

$$0.698...f * 180.0f / DX_PI_F = 40\text{度}$$

※DX_PI_Fは、DxLibで定義されている円周率(3.141592...)の定数です



やっとそれっぽく描画されたのではないのでしょうか。
カメラと球体の位置関係は、現在、このようになっています。

