## 【学習要項】

□OBJ File format

□OBJ File parser

## 【演習手順】

- 1. シェーダーファイルの追加(static\_mesh.hlsli, static\_mesh\_vs.hlsl, static\_mesh\_ps.hlsl)
  ※内容は geometric\_primitive と同じにする(インクルードするヘッダファイル名は変更する)
- 2. OBJ ファイル(.\frac{1.44}{2.06} resources\frac{1.44}{2.06} resources\frac{
  - ①プロジェクトに static\_mesh.h と static\_mesh.cpp を追加する
  - ② static\_mesh.h に static\_mesh クラスを定義する (geometric\_primitive.h からコピーして変更する) ※必要に応じてヘッダファイルをインクルードする

```
* 1: class static_mesh
      2: {
      3: public:
      4:
           struct vertex
      5:
      6:
             DirectX::XMFLOAT3 position;
      7:
             DirectX::XMFLOAT3 normal;
      8:
           };
      9:
           struct constants
     10:
     11:
             DirectX::XMFLOAT4X4 world;
     12:
             DirectX::XMFLOAT4 material_color;
     13:
           };
     14:
     15: private:
     16:
           Microsoft::WRL::ComPtr<ID3D11Buffer> vertex_buffer;
     17:
           Microsoft::WRL::ComPtr<ID3D11Buffer> index_buffer;
     18:
     19:
           Microsoft::WRL::ComPtr<ID3D11VertexShader> vertex_shader;
           Microsoft::WRL::ComPtr<ID3D11PixelShader> pixel_shader;
     20:
     21:
           Microsoft::WRL::ComPtr<ID3D11InputLayout> input_layout;
     22:
           Microsoft::WRL::ComPtr<ID3D11Buffer> constant_buffer;
     23:
     24: public:
            static_mesh(ID3D11Device* device, const wchar_t* obj_filename);
    *25:
    *26:
           virtual ~static_mesh() = default;
     27:
           void render(ID3D11DeviceContext* immediate_context,
     28:
     29:
             const DirectX::XMFLOAT4X4& world, const DirectX::XMFLOAT4& material_color);
     30:
     31: protected:
           void create_com_buffers(ID3D11Device* device, vertex* vertices, size_t vertex_count,
             uint32_t* indices, size_t index_count);
     34: };
③ static_mesh.cpp に static_mesh コンストラクタを実装する(OBJ ファイルパーサーの実装)
    ※"cube.obj"をテキストエディタで開いて内容を確認する
    ※頂点と法線を読み込む (OBJ ファイルの仕様書 (Obj Specification.txt) を参照)
    ※必要に応じてヘッダファイルをインクルードする

    using namespace DirectX;

     2: static_mesh::static_mesh(ID3D11Device* device, const wchar_t* obj_filename)
     3: {
     4:
            std::vector<vertex> vertices;
            std::vector<uint32_t> indices;
     5:
            uint32 t current index{ 0 };
     6:
     7:
     8:
            std::vector<XMFLOAT3> positions;
     9:
            std::vector<XMFLOAT3> normals;
    10:
            std::wifstream fin(obj_filename);
    11:
            _ASSERT_EXPR(fin, L"'OBJ file not found.");
    12:
    13:
            wchar_t command[256];
            while (fin)
    14:
```

```
15:
16:
            fin >> command;
17:
            if (0 == wcscmp(command, L"v"))
18:
19:
                float x, y, z;
                fin >> x >> y >> z;
20:
21:
                positions.push_back({ x, y, z });
22:
                fin.ignore(1024, L'\u00e4n');
23:
24:
            else if (0 == wcscmp(command, L"vn"))
25:
                float i, j, k;
26:
                fin \gg i \gg j \gg k;
27:
28:
                normals.push_back({ i, j, k });
29:
                fin.ignore(1024, L'\u00e4n');
30:
            }
31:
            else if (0 == wcscmp(command, L"f"))
32:
33:
                for (size_t i = 0; i < 3; i++)
34:
                {
35:
                    vertex vertex;
36:
                    size_t v, vt, vn;
37:
38:
                    fin >> v;
39:
                    vertex.position = positions.at(v - 1);
40:
                    if (L'/' == fin.peek())
41:
42:
                        fin.ignore(1);
                        if (L'/' != fin.peek())
43:
44:
                        {
45:
                            fin >> vt;
46:
                        }
47:
                        if (L'/' == fin.peek())
48:
                        {
49:
                            fin.ignore(1);
50:
                            fin >> vn;
51:
                            vertex.normal = normals.at(vn - 1);
                        }
52:
53:
                    }
54:
                    vertices.push_back(vertex);
55:
                    indices.push_back(current_index++);
                }
56:
57:
                fin.ignore(1024, L'\u00e4n');
            }
58:
59:
            else
60:
            {
61:
                fin.ignore(1024, L'\u00e4n');
62:
            }
63:
        fin.close();
64:
65:
         create_com_buffers(device, vertices.data(), vertices.size(), indices.data(), indices.size());
66:
67:
68:
            : 省略(シェーダーオブジェクトの生成)
69:
70:
71:
72: }
```

- ④ static\_mesh.cpp に static\_mesh クラスの create\_com\_buffers メンバ関数を実装する ※内容は geometric\_primitive クラスのものと同じにする
- (5) static\_mesh.cpp に static\_mesh クラスの render メンバ関数を実装する ※内容は geometric\_primitive クラスのものと同じにする

## UNIT13: STATIC MESH - GEOMETRY

3. framework クラスのメンバ変数として static\_mesh \*型配列を要素数 8 で宣言する

std::unique\_ptr<static\_mesh> static\_meshes[8];

4. framework クラスの initialize メンバ関数で static\_mesh オブジェクトを生成する

static\_meshes[0] = std::make\_unique<static\_mesh>(device.Get(), L".\frac{1}{2}\frac{

- 5. framework クラスの render メンバ関数で static\_mesh クラスの render メンバ関数を呼び出す
  - ①拡大縮小(S)・回転(R)・平行移動(T)行列を計算する
  - ②上記3行列を合成しワールド変換行列 (world) を作成する
  - ③static\_mesh クラスの render メンバ関数を呼び出す

static\_meshes[0]->render(immediate\_context.Get(), world, { 0.5f, 0.8f, 0.2f, 1.0f });

- 6. 実行し、正立方体が描画される事を確認する
- 7. 実装完了後、別の OBJ ファイル(torus.obj)をロードして、描画されることを確認する

## 【評価項目】

□OBJファイルのロード・描画