

게임 알고리즘

좌표계

- 오브젝트의 위치를 표현하기 위한 체계.
- 원점, 축

3D를 표현하기 위한 좌표계

- 왼손 좌표계 : Window, 유니티, 언리얼
- 오른손 좌표계 : OpenGL, 3D Max

게임에서 사용되는 좌표계

- 로컬 좌표계 : 오브젝트의 원점(Pivot)을 기준으로 한 좌표계
- 월드 좌표계 : 월드의 원점을 기준으로 한 좌표계
- 스크린 좌표계 : 디스플레이의 한 점을 기준으로 한 좌표계(유니티는 화면의 왼쪽 아래 구석이 원점), 픽셀 단위로 표현됨

Vector(벡터)

- 힘의 크기(스칼라, Scalar)와 방향을 나타내는 물리량
- 단위 벡터(Unit Vector) : 힘의 크기가 1인 벡터. 벡터의 길이가 1인 벡터
- 법선 벡터(Normal Vector) : 특정 평면에 수직인 벡터

벡터 연산

$$(1,0,0) + (1,-1,0) = (2,-1,0)$$

$$(1,0,0) - (1,-1,0) = (0,1,0)$$

$$(1,2,3) * 2 = (2,4,6)$$

$$(1,2,3) / 2 = (0.5,1,1.5)$$

// 벡터와 스칼라의 곱

// 벡터와 스칼라의 나누기

// 벡터의 내적(결과는 스칼라)

$$(a,b,c) \cdot (e,f,g) = a*e + b*f + c*g \quad \vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| |\vec{b}| \cos \theta$$

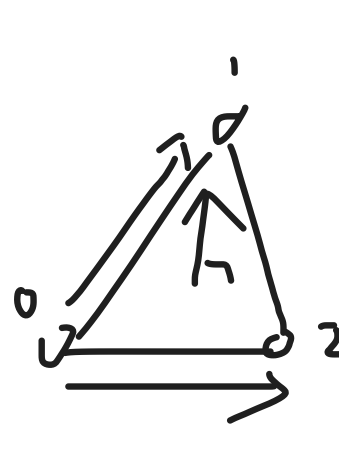
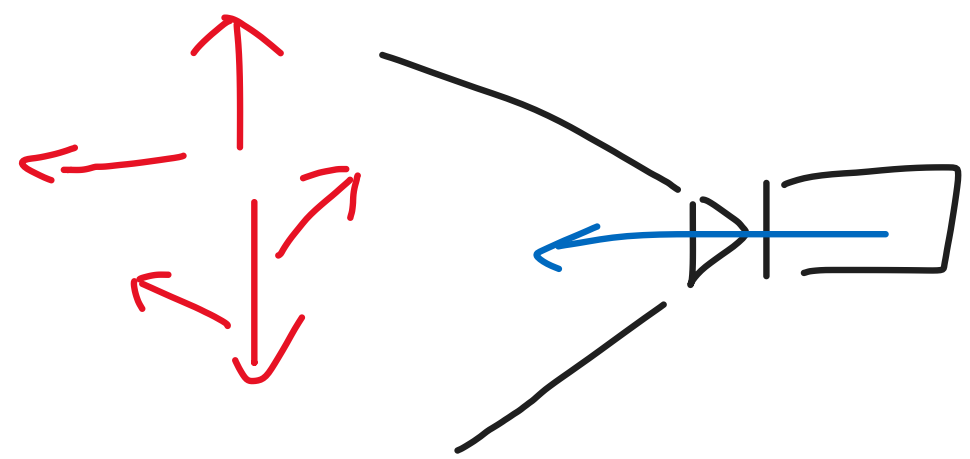
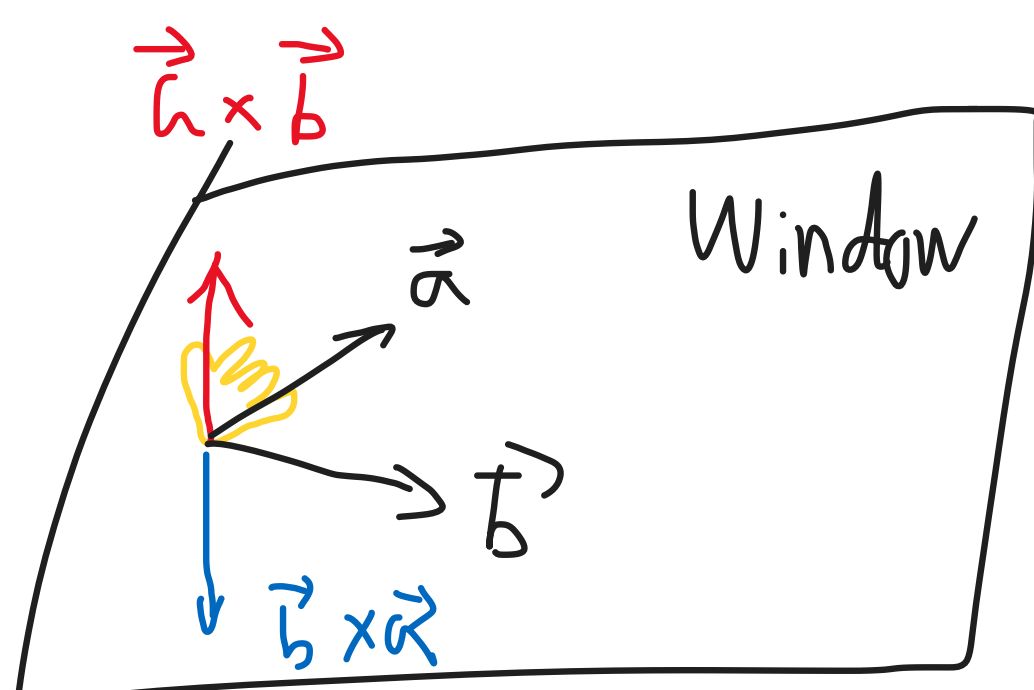
// 벡터의 내적으로 두 벡터의 사이각을 구할 수 있다.

// 벡터의 외적(결과는 벡터)

$$(a,b,c) \times (e,f,g)$$

// 벡터의 외적으로 두 벡터가 이루는 평면에 수직인 벡터를 구할 수 있다.(노멀 벡터를 구할 수 있다.)

// 그 결과로 평면의 앞과 뒤를 결정할 수 있다.



행렬

- 숫자를 행과 열로 나열한 것
- 변환(Transform)을 효율적으로 하기 위해 사용.

행렬의 종류

- 단위 행렬 : I로 표현. 다른 행렬과 곱해도 항상 곱해진 값이 나온다.
- 역행렬 : 곱했을 때 단위행렬이 나오는 행렬

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

변환 행렬

- 이동 행렬

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & Tx \\ 0 & 1 & 0 & Ty \\ 0 & 0 & 1 & Tz \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$P1 = (1,0,0)$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

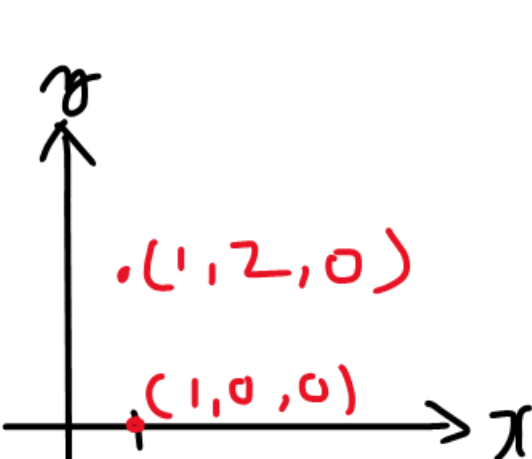
$$\begin{aligned} 1*1+0*0+0*0+1*1 &= 2 \\ 0*1+1*0+0*0+2*1 &= 2 \\ 0*1+0*0+1*0+3*1 &= 3 \\ 0*1+0*0+0*0+1*1 &= 1 \end{aligned}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

(x,y,z,w) W가 1이면 position, w가 0이면 vector

- 회전 행렬

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ 0 & \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ 0 & \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \theta & -\sin \theta & 0 \\ 0 & \sin \theta & \cos \theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



$$\begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$P1(1,0,0) \rightarrow z\text{축으로 } 90\text{도 회전} \rightarrow P1'(0,1,0)$$

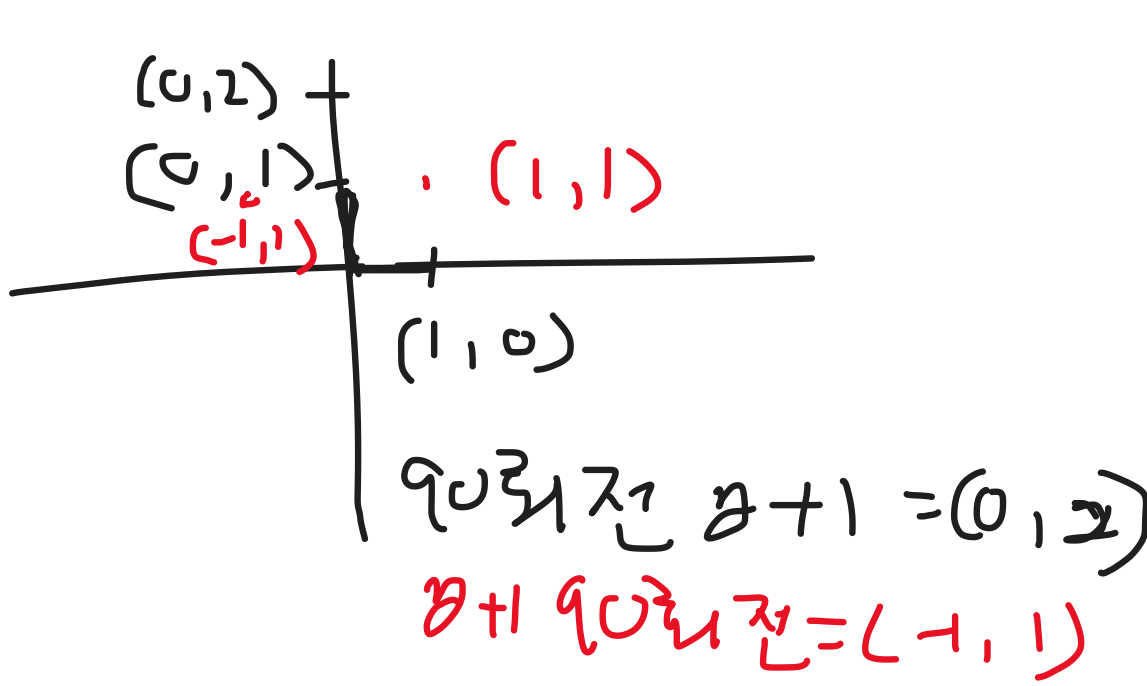
$$P2(1,2,0) \rightarrow z\text{축으로 } 90\text{도 회전} \rightarrow P2'(-2,1,0)$$

- 스케일 행렬

$$\begin{bmatrix} Sx & 0 & 0 & 0 \\ 0 & Sy & 0 & 0 \\ 0 & 0 & Sz & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

행렬은 교환법칙이 성립하지 않는다.

$$\text{변환행렬} = T(\text{이동})R(\text{회전})S(\text{스케일})$$



렌더링 파이프라인

- 3D 오브젝트를 2D래스터 이미지로 변경하는 과정

변환 행렬과 렌더링 파이프라인

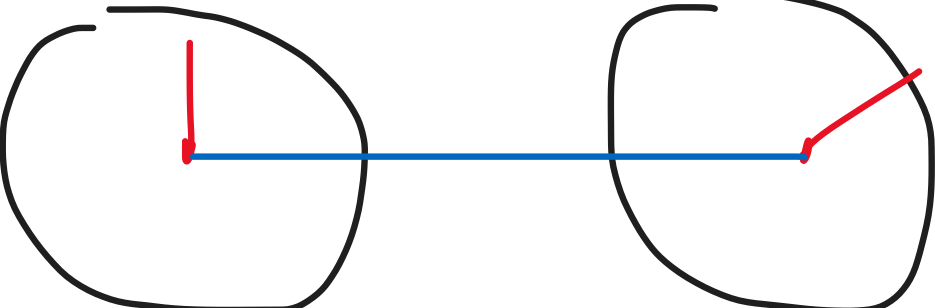
- 메시 데이터 파일(물체를 구성하는 버텍스 정보가 들어있다.(로컬좌표계 기준))
- 월드 변환(World Transform. 각 오브젝트의 버텍스를 월드 행렬에 곱해서 월드에 배치시키는 작업을 진행한다.)
- 카메라 변환(Camera Transform) - 카메라 기준으로 좌표계 변경
- 투영 변환(Projection Transform) - 원근감을 표현하기 위해 화면을 왜곡(가까이 있는 것은 크게 멀리 있는것은 작게)
- 레스터라이즈 - 2D 이미지로 만들기

쿼터니언

- 회전할 때 사용.
- 짐벌락 문제가 있어서 사용.
- 빠르고 메모리도 적게 차지함

충돌처리

- 단순한 모양의 충돌영역을 사용해서 충돌을 계산
- 생긴 모양대로 충돌 연산을 할 경우 계산할 것이 너무 많아진다.



비트 연산

- &(and) : 양 변이 둘 다 1이면 1, 아니면 0
- |(or) : 양 변이 둘 중 하나만 1이면 1, 아니면 0
- <<(left shift) : << 의 왼쪽 변에 있는 데이터를 오른쪽에 있는 값만큼 왼쪽으로 옮기기. 넘치는 부분은버림. 원본 숫자를 2배로 만들기
- >>(right shift) : >> 의 왼쪽 변에 있는 데이터를 오른쪽에 있는 값만큼 오른쪽으로 옮기기. 넘치는 부분은버림. 원본 숫자를 1/2하기

키프레임 애니메이션

- 보간 : 시작 지점과 끝 점이 있을때 전체 시간과 현재 진행시간을 안다면 중간위치는계산할 수있다.
- 애니메이션의 핵심부분만 저장하고 중간 과정은 계산으로 구하는 방식

