

## 备忘录

笔记本: DirectX 12

创建时间: 2022/8/2 0:42

更新时间: 2022/8/2 18:58

作者: handsome小赞

- **COM** (组件对象模型 Component Object Model) , 通常将COM对象视为一种接口, 当前暂时将它当作一个C++来使用

COM类接口大都以 "I" 开头

- **数据格式**一般以 "DXGI\_FORMAT" 开头, 也有以 "D3D12" 开头的

例如, 纹理格式 (深度缓冲区也是一种纹理)

- **描述符** (view / descriptor) / **描述符堆** (descriptor heap)

1. CBV/SRV/ UAV 描述符分别表示的是常量缓冲区视图 (constant buffer view)、着色器资源视图 (shader resource view) 和无序访问视图 (unordered access view) 这 3 种资源。
2. 采样器 (sampler, 亦有译为取样器) 描述符表示的是采样器资源 (用于纹理贴图)。
3. RTV 描述符表示的是渲染目标视图资源 (render target view)。
4. DSV 描述符表示的是深度/模板视图资源 (depth/stencil view)。

- **多重采样**

在创建交换链缓冲区和深度缓冲区时都需要填写 DXGI\_SAMPLE\_DESC 结构体。当创建后台缓冲区和深度缓冲区时, 多重采样的有关设置一定要相同<sup>①</sup>。

注意, 上方描述不准确, Direct3D 12 并不支持创建MSAA交换链!

- **DirectX 图形基础结构/设施 (DXGI)** , 使多种图形API种所共有得底层任务能借助一组通用API来处理。
- **显示适配器 (display adapter)** , 适配器用接口 IDXGIAdapter 来表示
- **显示输出 (display output)** , 用接口 IDXGIOutput 来表示
- **资源驻留 (residency)**
- **命令队列 / 命令列表 / 命令分配器 (command allocator)**

记录在命令列表内的命令, 实际上是存储在与之关联的命令分配器上。当通过 `ID3D12CommandQueue::ExecuteCommandLists` 方法执行命令列表的时候, 命令列表就会引用分配器里的命令

注意, 在没有缺点GPU执行完 command allocator 中所有命令前, 千万不要重置命令分配器!

- **IID\_PPV\_ARGS** 辅助宏

```
#define IID_PPV_ARGS(ppType) __uuidof(**(ppType)), IID_PPV_ARGS_Helper(ppType)
```

其中, `__uuidof(**(ppType))` 将获取 `(**(ppType))` 的 COM 接口 ID (globally unique identifier, 全局唯一标识符, GUID), 在上述代码段中得到的即为 `ID3D12CommandQueue` 接口的 COM ID。 `IID_PPV_ARGS` 辅助函数的本质是将 `ppType` 强制转换为 `void**` 类型。我们在全书中都会见到此宏的身影, 这是因为在调用 `Direct3D 12` 中创建接口实例的 API 时, 大多都有一个参数是类型为 `void**` 的待创接口 COM ID。

- **围栏 (fence)**, **刷新命令队列**, 强制CPU等待, 直到GPU完成所有命令的处理, 达到某个指定的围栏点为止。围栏用 **ID3D12Fence** 接口来表示
- **资源屏障**
- **初始化Direct3D**

1. 用 `D3D12CreateDevice` 函数创建 `ID3D12Device` 接口实例。
2. 创建一个 `ID3D12Fence` 对象, 并查询描述符的大小。
3. 检测用户设备对 **4X MSAA** 质量级别的支持情况。
4. 依次创建命令队列、命令列表分配器和主命令列表。
5. 描述并创建交换链。
6. 创建应用程序所需的描述符堆。
7. 调整后台缓冲区的大小, 并为它创建渲染目标视图。
8. 创建深度/模板缓冲区及与之关联的深度/模板视图。
9. 设置视口 (viewport) 和裁剪矩形 (scissor rectangle)。

1. 创建设备, 利用函数 `D3D12CreateDevice` 创建接口实例 **md3dDevice**

2. 创建围栏, `md3dDevice -> CreateFence` 创建围栏 **mFence**

3. 获取描述符大小, 示例如下

1. **渲染目标描述符大小** `mRtvDescriptorSize = md3dDevice ->`

`GetDescriptorHandleIncrementSize ( D3D12_DESCRIPTOR_HEAP_TYPE_RTV )`

2. **深度/模板描述符大小** `mDsvDescriptorSize = md3dDevice ->`

`GetDescriptorHandleIncrementSize ( D3D12_DESCRIPTOR_HEAP_TYPE_DSV )`

3. **常量缓冲区描述符大小** `mCbvDescriptorSize = md3dDevice ->`

`GetDescriptorHandleIncrementSize ( D3D12_DESCRIPTOR_HEAP_TYPE_CBV_SRV_UAV )`

4. 检测对 **4X MSAA** 质量级别的支持, `md3dDevice -> CheckFeatureSupport`

5. 创建命令队列和命令列表, 直接参考 `D3DAPP::CreateCommandObjects`

6. 描述并创建交换链, `IDXGIFactory::CreateSwapChain`

注意描述 `SampleDesc` 的 `Quality`, 其值需要通过 (4 来获取

7. 创建描述符堆, 以 `ID3D12DescriptorHeap` 接口来表示, 用

`ID3D12Device::CreateDescriptorHeap` 方法来创建, 示例如下 (参考 `D3DAPP::CreateRtvAndDsvDescriptorHeaps`)

1. **mRtvHeap**, 存储 `SwapChainBufferCount` 个 RTV

2. **mDsvHeap**, 存储 DSV (暂时用一个)

3.

在本书的应用框架中有以下定义：

```
static const int SwapChainBufferCount = 2;
int mCurrBackBuffer = 0;
```

其中，mCurrBackBuffer 是用来记录当前后台缓冲区的索引（由于利用页面翻转技术来交换前台缓冲区和后台缓冲区，所以我们需要对其进行记录，以便搞清楚哪个缓冲区才是当前正在用于渲染数据的后台缓冲区）。

创建描述符堆之后，还要能访问其中所存的描述符。在程序中，我们是通过句柄来引用描述符的，并以 ID3D12DescriptorHeap::GetCPUDescriptorHandleForHeapStart 方法来获得描述符堆中第一个描述符的句柄。借助下列函数即可获取当前后台缓冲区的 RTV 与 DSV：

```
D3D12_CPU_DESCRIPTOR_HANDLE D3DApp::CurrentBackBufferView() const
{
    // CD3DX12 构造函数根据给定的偏移量找到当前后台缓冲区的 RTV
    return CD3DX12_CPU_DESCRIPTOR_HANDLE(
        mRtvHeap->GetCPUDescriptorHandleForHeapStart(), // 堆中的首个句柄
        mCurrBackBuffer, // 偏移至后台缓冲区描述符句柄的索引
        mRtvDescriptorSize); // 描述符所占字节的大小
}

D3D12_CPU_DESCRIPTOR_HANDLE D3DApp::DepthStencilView() const
{
    return mDsvHeap->GetCPUDescriptorHandleForHeapStart();
}
```

通过这段示例代码，我们就能够看出描述符大小的用途了。为了用偏移量找到当前后台缓冲区的 RTV 描述符<sup>①</sup>，我们就必须知道 RTV 描述符的大小。

## 8. 创建渲染目标视图 / 描述符

1. **IDXGISwapChain::GetBuffer**，可用于获得存于交换链中的缓冲区资源
2. **ID3D12Device::CreateRenderTargetView**，为获取的后台缓冲区创建渲染目标描述符。（仅仅有交换链和描述符堆还不够，还需要有描述符）

```
ComPtr<ID3D12Resource> mSwapChainBuffer[SwapChainBufferCount];
CD3DX12_CPU_DESCRIPTOR_HANDLE rtvHeapHandle(
    mRtvHeap->GetCPUDescriptorHandleForHeapStart());
for (UINT i = 0; i < SwapChainBufferCount; i++)
{
    // 获得交换链内的第 i 个缓冲区
    ThrowIfFailed(mSwapChain->GetBuffer(
        i, IID_PPV_ARGS(&mSwapChainBuffer[i])));

    // 为此缓冲区创建一个 RTV
    md3dDevice->CreateRenderTargetView(
        mSwapChainBuffer[i].Get(), nullptr, rtvHeapHandle);

    // 偏移到描述符堆中的下一个缓冲区
    rtvHeapHandle.Offset(1, mRtvDescriptorSize);
}
```

## 9. 创建深度 / 模板缓冲区及其视图 / 描述符，

1. 深度缓冲区其实是一种2D纹理，纹理是一种GPU资源，因此需要填写 **D3D12\_RESOURCE\_DESC** 结构体来描述纹理资源，通过 **ID3D12Device::CreateCommittedResource** 方法来创建它。
2. 在使用深度/模板缓冲区前，一定要创建相关的深度/模板描述符，并绑定到渲染流水线上，类似于 (8
3. 在创建深度/模板描述符后，需要将深度 / 模板缓冲区资源从初始状态转换为深度缓冲区

```
// 将资源从初始状态转换为深度缓冲区
mCommandList->ResourceBarrier(
    1,
    &CD3DX12_RESOURCE_BARRIER::Transition(
        mDepthStencilBuffer.Get(),
        D3D12_RESOURCE_STATE_COMMON,
        D3D12_RESOURCE_STATE_DEPTH_WRITE));
```

4. 注意，所有创建描述符的函数，第二位参数如果指定为 nullptr，表示将采用该资源创建时的格式，为它的第一个 mipmap 层级创建一个描述符

**10. 设置视口**，通过 `ID3D12GraphicsCommandList::RSSetViewports` 方法来设置 Direct3D 中的视口

- 命令列表一旦被重置，视口也就需要随之重置

**11. 设置剪裁矩形**，通过 `ID3D12GraphicsCommandList::RSSetScissorRects` 方法来设置剪裁矩形，例如，剔除被矩形 UI（UI 位于某块区域的最上层）遮挡的 3D 空间中的像素，这部分像素将不会再被光栅化处理

- 命令列表一旦被重置，剪裁矩形也就需要随之重置

## 12. 观察空间

综上所述，只要给定摄像机的位置、观察目标点以及世界空间中“向上”方向的向量，我们就能构建出对应的摄像机局部坐标系，并推导出相应的观察矩阵。

DirectXMath 库针对上述计算观察矩阵的处理流程提供了以下函数：

```
XMMATRIX XM_CALLCONV XMMatrixLookAtLH( // 输出观察矩阵 V
    FXMVECTOR EyePosition, // 输入虚拟摄像机位置 Q
    FXMVECTOR FocusPosition, // 输入观察目标点 T
    FXMVECTOR UpDirection); // 输入世界空间中向上方向的向量 j
```

一般来说，世界空间中的  $y$  轴方向与虚拟摄像机“向上”向量的方向相同，所以，我们通常将“向上”向量定为  $j = (0, 1, 0)$ 。举个例子，假设我们希望把虚拟摄像机架设于世界空间内点  $(5, 3, -10)$  的位置，并令它观察世界空间的原点  $(0, 0, 0)$ ，则构建相应观察矩阵的过程为：

```
XMVECTOR pos = XMVectorSet(5, 3, -10, 1.0f);
XMVECTOR target = XMVectorZero();
XMVECTOR up = XMVectorSet(0.0f, 1.0f, 0.0f, 0.0f);

XMMATRIX V = XMMatrixLookAtLH(pos, target, up);
```

## 13. 投影和齐次裁剪空间

我们可以利用 DirectXMath 库内的 `XMMatrixPerspectiveFovLH` 函数来构建透视投影矩阵：

```
// 返回投影矩阵
XMMATRIX XM_CALLCONV XMMatrixPerspectiveFovLH(
    float FovAngleY, // 用弧度制表示的垂直视场角
    float Aspect, // 纵横比 = 宽度 / 高度
    float NearZ, // 到近平面的距离
    float FarZ); // 到远平面的距离
```

下面的代码片段详细解释了 `XMMatrixPerspectiveFovLH` 函数的用法。在此例中，我们将垂直视场角指定为  $45^\circ$ ，近平面位于  $z = 1$  处，远平面位于  $z = 1000$  处（这些长度皆以观察空间中的单位表示）。

```
XMMATRIX P = XMMatrixPerspectiveFovLH(0.25f * XM_PI,
    AspectRatio(), 1.0f, 1000.0f);
```

纵横比采用的是我们窗口的宽高比：

```
float D3DApp::AspectRatio() const
{
    return static_cast<float>(mClientWidth) / mClientHeight;
}
```

