

3d Game Programming with DirectX 11

ianaesthetic

October 15, 2017

1 向量 (Vector)

1.1 正交化 (Orthogonalization)

对于一组向量 $\{\mathbf{v}_0, \mathbf{v}_1 \cdots \mathbf{v}_n\}$ ，正交化的过程为：

$$\begin{aligned}\mathbf{w}_0 &= \mathbf{v}_0 \\ \mathbf{w}_i &= \mathbf{v}_i - \sum_{j=0}^i \text{proj}_{\mathbf{w}_j}(\mathbf{v}_i) \\ \mathbf{w}_i &= \frac{\mathbf{w}_i}{\|\mathbf{w}_i\|}\end{aligned}$$

1.2 数学库 DirectXMath

数学库已经从原来的 XNAMath 转变为集成到 Windows SDK 的 DirectXMath。相较于使用 `<xnamath.h>`，现在是使用 `<DirectXMath.h>` 并且在所有的函数都将在命名空间 `DirectX` 下。

使用 SIMD 的向量 `XMVECTOR` 用于计算，而相对应的储存由专门的其他类型来储存，以 3D 为例 `XMVECTOR`。整形向量使用数组来定义。之间的转换定义为：

```
XMVECTOR XMLoadFloat3(const XMVECTOR *source);
void XMStoreFloat3(XMVECTOR* destination, FXMVECTOR v);
```

单独获取一个分量或者修改一个分量的定义为（分量替换为 X, Y, Z, W）：

```
FLOAT XMVectorGetX(FXMVECTOR v, FLOAT x);
FLOAT XMVectorGetY(FXMVECTOR v);
```

在定义函数的时候，参数需要使用 `FXMVECTOR` 或者 `CXMVECTOR` 以更好的利用 SIMD。函数的前三个 `XMVECTOR` 参数为 `FXMVECTOR`，后面的一律使用 `CXMVECTOR`。引用参数依然为 `XMVECTOR`。常量 `XMVECTOR` 定义为

```
XMVECTORF32 v = {1.0f, 1.0f, 1.0f, 1.0f};
XMVECTORU32 u = {1, 1, 1, 1};
```

一些很常用的 3D 函数列表（注意有一些返回标量的函数为了保持 SIMD 选择依然返回一个 `XMVECTOR`，并且将所有的分量都设置为结果标量）：

```
XMVECTOR XMVectorSet(
    FLOAT x, FLOAT y, FLOAT z, FLOAT w
);
XMVECTOR XMVector3Length(FXMVECTOR v);
XMVECTOR XMVector3LengthSq(FXMVECTOR v);
XMVECTOR XMVector3Dot(FXMVECTOR v, FXMVECTOR u);
XMVECTOR XMVector3Cross(FXMVECTOR v, FXMVECTOR u);
XMVECTOR XMVector3Normalize(FXMVECTOR v);
BOOL XMVectorEqual(FXMVECTOR v, FXMVECTOR u);
```

2 矩阵 (Matrix)

类似于 DirectXMath 中的向量的命名方式，同时实质上在运算时是由 4 个 XMVECTOR 构成。参数一律为 CXMMATRIX 类型。一些函数的定义：

```
XMMATRIX XMMatrixSet(
    FLOAT m00, FLOAT m01, FLOAT m02, FLOAT m03,
    FLOAT m10, FLOAT m11, FLOAT m12, FLOAT m13,
    FLOAT m20, FLOAT m21, FLOAT m22, FLOAT m23,
    FLOAT m30, FLOAT m31, FLOAT m32, FLOAT m33
);
XMMATRIX XMMatrixIdentity();
BOOL XMMatrixIsIdentity(CXMMATRIX a);
XMMATRIX XMMatrixMultiply(CXMMATRIX a, CXMMATRIX b);
XMMATRIX XMMatrixTranspose(CXMMATRIX a);
XMMATRIX XMMatrixDeterminant(CXMMATRIX a);
XMMATRIX XMMatrixInverse(XMMATRIX *p, CXMMATRIX a);
```

3 矩阵变化 (Transformation)

在 DirectXMath 这个库中，所有的向量都是行向量。这也就导致所有的变化矩阵都和列向量时的矩阵呈转置关系，下面的笔记仍然按照列向量来标记。针对于点的坐标轴旋转要加上点的坐标偏移量，对于点 $p = v + o$ ：

$$\begin{pmatrix} u_x & u_y & u_z & o_x \\ v_x & v_y & v_z & o_y \\ w_x & w_y & w_z & o_z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

一些在 DirectXMath 中定义的旋转矩阵：

```
XMMATRIX XMMatrixScaling(FLOAT x, FLOAT y, FLOAT z);
XMMATRIX XMMatrixScalingFromVector(FXMVECTOR v);
XMMATRIX XMMatrixRotationX(FLOAT angleX);
XMMATRIX XMMatrixTranslation(FLOAT x, FLOAT y, FLOAT z);
XMMATRIX XMMatrixTranslationFromVector(FXMVECTOR v);
XMMATRIX XMVector3Transform(FXMVECTOR v, CXMMATRIX m);
```

4 初始化 DirectX3D

组件对象模型 (Component Object Model, COM) 表示抽象出来, 具有接口的模型。在编程过程中, 我们不会对于这个模型进行内部访问, 而是向对类一样通过接口进行内部的访问以及删除操作。

数据的储存类型有:

```
DXGI_FORMAT_R32G32B32_FLOAT;  
DXGI_FORMAT_R16G16B16_UNORM;  
DXGI_FORMAT_R32G32_UINT;  
DXGI_FORMAT_R8G8B8_UNORM;  
DXGI_FORMAT_R8G8B8_SNORM;  
DXGI_FORMAT_R8G8B8_UINT;  
DXGI_FORMAT_R8G8B8_SINT;
```

对于每一个像素, 都会有一个深度缓存 (depth-buffering) 用来处理隐藏平面。所有的深度缓存会记录当前的深度值 (在区间 $[0, 1]$ 之间), 并记录对应的数据。这实际上被储存为一种材质, 有以下的几种类型:

```
DXGI_FORMAT_D32_FLOAT_S8X24_UINT;  
DXGI_FORMAT_D32_FLOAT;  
DXGI_FORMAT_D24_UINT_S8_UINT;  
DXGI_FORMAT_D16_UNORM ;
```

对于每一个材质, 一定要转化为资源视图 (resource view) 才能被硬件在管道中使用。对于材质来说, 会有不同的标签 (binding flag) 来表示可以被用作何种材质, 如 shader resource, render target:

```
D3D11_BIND_RENDER_TARGET;  
D3D11_BIND_SHADER_RESOURCE;
```

材质的反锯齿, 在 MSAA 模式下有一个 DXGI_SAMPLE_DESC 的结构需要设定。其中有两个成员, Count 表示每一个像素会被分为几个子像素, 而 Quality 是一个定义最后反锯齿质量的值, 有材质本身的存储格式和 Count 决定, 对于 Quality 上限的查询为 $[0, *pNumQualityLevels - 1]$:

```
HRESULT ID3D11Device::CheckMultisampleQualityLevels(  
    DXGI_FORMAT format,  
    UINT sampleCount,  
    UINT *pNumQualityLevels  
);
```