

Springhead Users Manual

Yuichi Tazaki and Springhead Development Team.

Contents

List of Figures

Chapter 1

はじめに

このドキュメントはSpringheadのマニュアルです。 Springheadは物理シミュレーションやコンピュータグラフィクスなど使用するソフトウェアの作成を総合的に支援するC++ライブラリです。

Springheadは多数のモジュールから成り立っており、中には仕様が流動的なものもあります。本ドキュメントでは、中でも使用頻度が高く、安定性の高い機能に焦点をしづって解説します。

Chapter 2

Getting Started

Springheadをダウンロードしてから使えるようにするまでの流れを説明します。

2.1 ダウンロード

Springheadのウェブサイト <http://springhead.info/wiki/> から zip アーカイブをダウンロードできます。ただし、アーカイブの更新は必ずしも頻繁ではありません（よくないことですが）ので、最新のコードが入手できない可能性があります。常に最新のコードを使用したい人は、次に説明する Subversion レポジトリからコードを入手してください。

2.2 SVNから入手する

SpringheadはSubversionを用いてバージョン管理を行っています。この文書の執筆時点でSpringheadのSubversion レポジトリは

<http://springhead.info/spr2/Springhead2/trunk>

です。レポジトリからのコードのダウンロードは任意のユーザが行えますが、コードをコミットするには開発者として登録されている必要があります。

2.3 開発環境

Springheadは処理系非依存の思想のもとで開発されています。このため、原則的にはWindows, Mac, Unixなどの多くの処理系で動作するはずです。しかしながら、ほとんどの開発メンバーがWindows上のVisual Studioを用いて開発を行っているため、それ以外の環境で問題無く動作する保証は残念ながらありません（多分動かないでしょう）。したがって、現状ではユーザーにもWindows + Visual Studioという環境での使用を推奨します。WindowsやVisual Studioのバージョンについては、Windows 7/8/10, Visual Studio 2015では問題なく動作します。

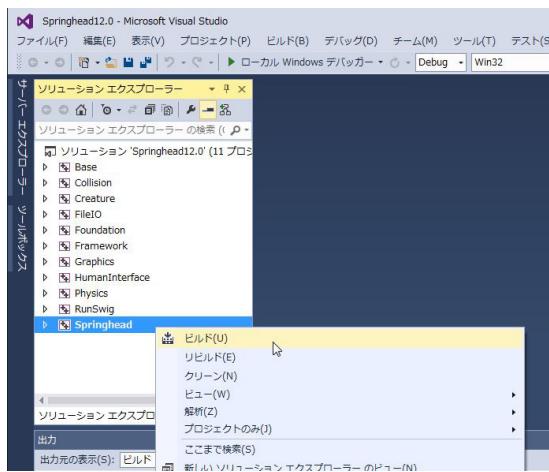


Fig. 2.1: Building the library

2.4 ライブラリのビルド

以下では、Springheadを保存したディレクトリをC:\Springhead2と仮定して話を進めます。Springheadを入手したら、まずライブラリをビルドします。ただし、サンプルプログラムをビルドする場合に限りここでの作業は不要です（ライブラリは自動的に作成されます）。

まず、Visual Studioで以下のソリューションファイルを開いて下さい。

C:\Springhead2\src\Springhead14.0.sln

【補足】ファイル名末尾の数字はVisual Studioのバージョン番号を示しています。ただし、Visual Studio 2010より古いバージョンについてはメジャーバージョン番号のみです。その他のソリューションファイル、プロジェクトファイルも同様の規則でナンバリングしてあります。Visual Studio 2013より以前のVisual Studioを使用する場合には適宜読み替えてください。

ソリューションを開いたらFig. ??に示すようにSpringheadプロジェクトをビルドしてください。ビルドに成功したらC:\Springhead2\lib\win32\またはC:\Springhead2\lib\win64\ディレクトリにライブラリファイルが作成されるはずです。

Table ??に示すように、ビルドの設定ごとに異なるいくつかの構成が用意されています。ユーザアプリケーションの都合に合わせて使い分けてください。

Table 2.1: Build configurations

| 構成名 | ビルト設定 | 作成されるライブラリファイル名 |
|---------|-------------------------|-------------------------|
| Release | multithread, DLL | Springhead14.0\#\#.lib |
| Debug | multithread, Debug, DLL | Springhead14.0\#\#D.lib |
| Trace | multithread, Debug, DLL | Springhead14.0\#\#T.lib |

- ・ \#\# はプラットフォームを表す Win32 又は x86 となります。
- ・ Trace 構成とは、フレームポインタ情報付き Release 構成のことです。

【補足】ライブラリファイルのビルト設定及び名称はこれまでの開発経緯による理由で、少々複雑になっています。

- ・ Visual Studio 2008 では、すべての構成が Static Link 設定です。
- ・ Visual Studio 2010 では、 Release / Debug 構成が Static Link 設定、 ReleaseD11 / DebugD11 / Trace 構成が DLL 設定です。
- ・ Visual Studio 2012 では、すべての構成が DLL 設定です。
- ・ Visual Studio 2010 以前のバージョンでは、プラットフォームが 32ビットの場合、ライブラリファイル名に Win32 が付きません。
- ・ Visual Studio 2010 の ReleaseD11 構成及び DebugD11 構成では、.lib の前にそれぞれ M 及び MD が付きます。

2.5 サンプルプログラムのビルド

サンプルプログラムをビルトするには

```
C:\Springhead2\src\Samples\All14.0.sln
```

を開きます。ビルトしたいサンプルをスタートアッププロジェクトに設定し、ビルト、実行してください。

残念なことですが、すべてのサンプルプログラムが問題なく動作する状態には維持されていません。 Physics/BoxStack や Physics/Joints が比較的良くメンテナンスされていますので試してみてください。

実行時に DLL が見つからないためにエラーが起こるかもしれません。

```
Springhead2\bin\win32Springhead2\bin\win64
```

に Path を通してください。

2.6 アプリケーションの作成

Springhead を使って簡単なアプリケーションプログラムを作成する道筋を説明します。以下では Visual Studio 2013 を想定します。

プロジェクトの作成

「Visual C++ Win32 プロジェクト」を作成します。作成するディレクトリを C:\Experiments と仮定します。他のディレクトリに作成する場合には、プロジェクトに指定するインクルードファイル及びライブラリファイルのパス

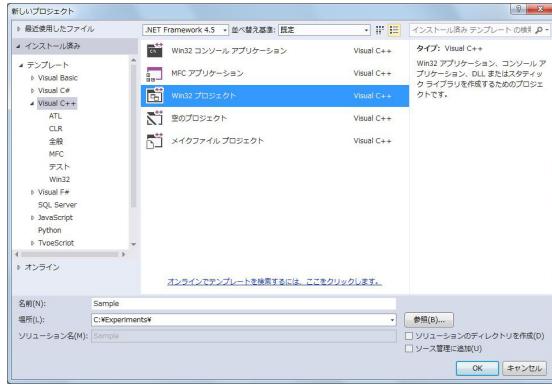


Fig. 2.2: Create new project

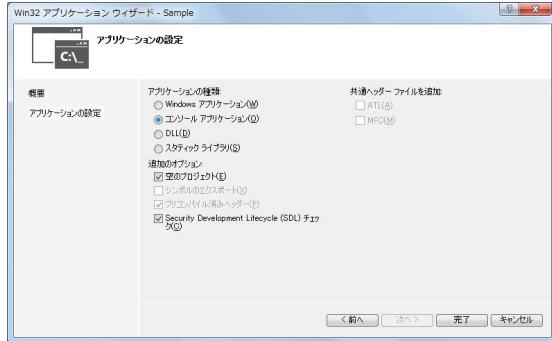


Fig. 2.3: Project configuration

が、保存した Springhead を正しく参照するように注意してください。プロジェクト名は好きな名前を付けてください。アプリケーションの設定で「コンソールアプリケーション」を選び、空のプロジェクトをチェックします。

プロジェクトを作成したら「プロジェクト > 新しい項目の追加 > C++ ファイル(.cpp)」としてソースファイルを作成します。ここでは仮に `main.cpp` とします。

ソースコードの編集

作成した `main.cpp` に Table ?? に示すコードを書き込んでください。これが Springhead を使用した（ほぼ）最小のプログラムコードです。

プロジェクト設定

ビルドするまえにいくつかのプロジェクト設定が必要です。64ビットプラットフォームを使用する場合には、プロパティ一ページの「構成マネージャー」で「x64」プラットフォームを新規作成して選択しておきます。また、?? で説明したライブラリのビルドは済んでいるものとします。

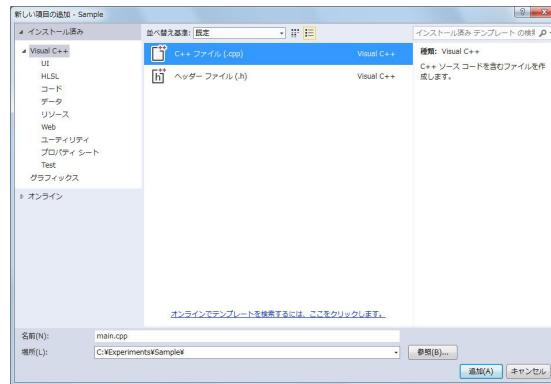


Fig. 2.4: Create source file

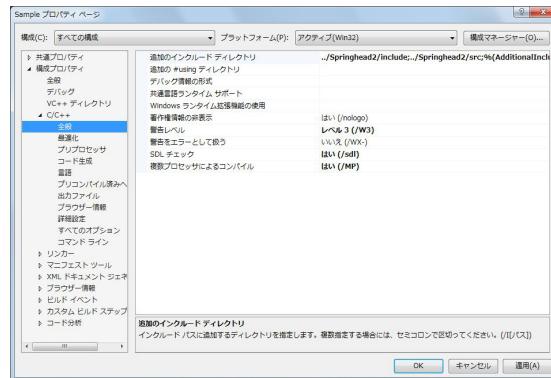


Fig. 2.5: Add include path

まずプロジェクトのプロパティページを開き、構成を「すべての構成」としてください。次に「C/C++ > 全般 > 追加のインクルードディレクトリ」に、Fig. ??のようにSpringheadのインクルードファイルへのパスを指定してください。さらに、「リンクバー > 全般 > 追加のライブラリディレクトリ」にFig. ??のようにSpringheadのライブラリファイルへのパスを指定します(64ビット構成場合はwin32の代わりにwin64を指定します)。

今度は構成を「Debug」にします。「C/C++ > コード生成 > ランタイムライブラリ」を「マルチスレッドデバッグ DLL (/MDd)」にします。次に「リンクバー > 入力 > 追加の依存ファイル」にSpringhead14.0DWin32.libを追加してください。

最後に構成を「Release」に切り替えて同様の設定をします。ランタイムライブラリを「マルチスレッド DLL (/MD)」として、追加の依存ファイルにSpringhead14.0Win32.libを追加します。

Table 2.2: Simplest program code

```

#include <Springhead.h>
#include <Framework/SprFWApp.h>
using namespace Spr;

class MyApp : public FWApp{
public:
    virtual void Init(int argc = 0, char* argv[] = 0){
        FWApp::Init(argc, argv);

        PHSdkIf* phSdk = GetSdk()->GetPHSdk();
        PHSceneIf* phscene = GetSdk()->GetScene()->GetPHScene();
        CDBoxDesc bd;

        // 床を作成
        PHSolidIf* floor = phscene->CreateSolid();
        floor->SetDynamical(false);
        bd.boxsize = Vec3f(5.0f, 1.0f, 5.0f);
        floor->AddShape(phSdk->CreateShape(bd));
        floor->SetFramePosition(Vec3d(0, -1.0, 0));

        // 箱を作成
        PHSolidIf* box = phscene->CreateSolid();
        bd.boxsize = Vec3f(0.2f, 0.2f, 0.2f);
        box->AddShape(phSdk->CreateShape(bd));
        box->SetFramePosition(Vec3d(0.0, 1.0, 0.0));

        GetSdk()->SetDebugMode(true);
    }
} app;

int main(int argc, char* argv[]){
    app.Init(argc, argv);
    app.StartMainLoop();
    return 0;
}

```

ビルド・実行

以上で準備完了です。ビルド(F7)して、実行(F5)してみてください。Fig. ??のような画面が出てくれば成功です。

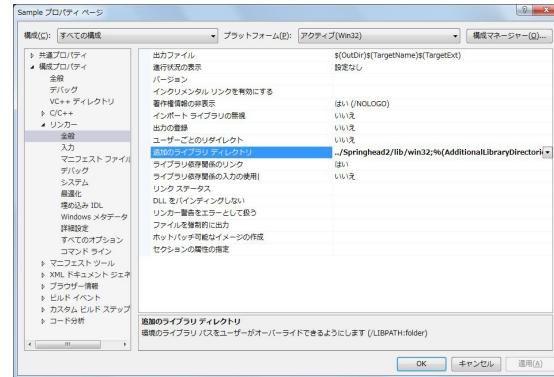


Fig. 2.6: Add library path

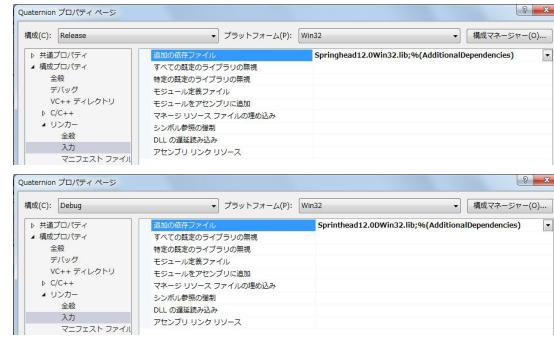


Fig. 2.7: Specify library file

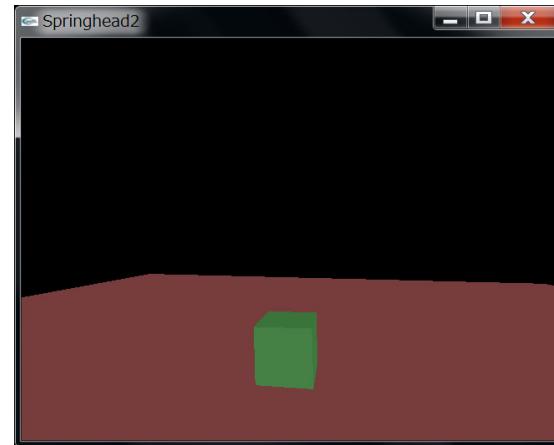


Fig. 2.8: Program running

Chapter 3

Springheadの構成

3.1 ディレクトリ構成

Springheadのディレクトリ構成をFig. ??に示します.

3.2 ライブラリ構成

Springheadは複数のモジュールから構成されています。 Table ??にモジュール一覧を示します。 Table ??にモジュール間の依存関係を示します。通常、ユーザはSpringheadを使用するにあたってこれらの依存関係を陽に意識する必要はありません。また、何らかの事情でSpringheadの特定の機能（たとえば物理シミュレーション）のみを用いたいという場合に対応できるように、モジュール間の依存関係はなるべく疎になるように設計されています。したがってこのような場合には用途に応じて必要なモジュールのみを使えるようになっています。

3.3 クラス・APIの命名規則

各モジュールに含まれるクラスの名前には、Table ??に示されるようなモジュール固有のプリフィックスがつきます（例: PhysicsモジュールのPHSolid, CollisionモジュールのCDShape）。一部にはこのルールにしたがわないクラスも存在します（例: FoundationモジュールのObject）。

API（クラスのメンバ関数）にも緩い命名規則があります。API名は基本的に（動詞 + 目的語）という形式で処理内容を端的に表現します。また、単語の先頭文字のみ大文字、その他は小文字で表記します。例としてはPHSolid::SetMass, GRSdk::CreateSceneなどです。

3.4 インタフェースとディスクリプタ

Springheadでは仕様と実装を明確に分離するために、インターフェースクラスと実装クラスが分けられています。ユーザはインターフェースクラスのみを使用してSpringheadの機能を利用します。ただし、BaseとFoundationモジュールにあるごく基本的なクラス、およびFrameworkのアプリケーションクラスは例外となっています。

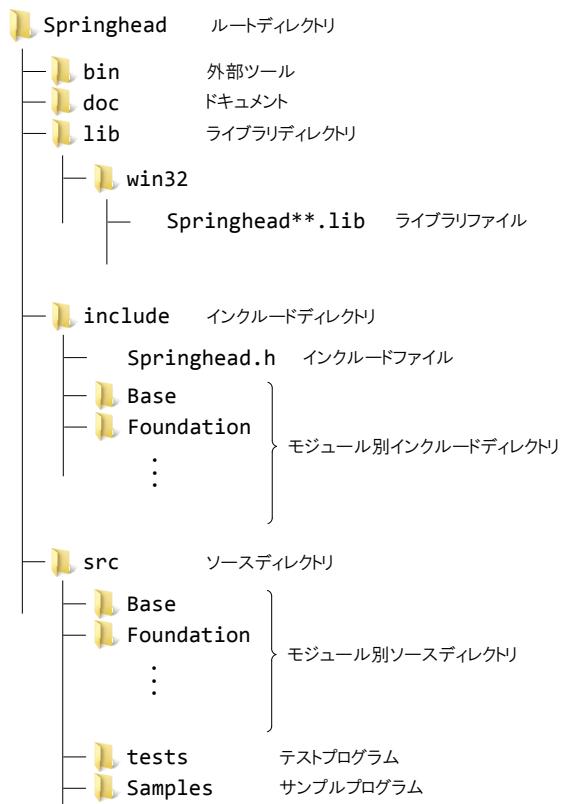


Fig. 3.1: Directory tree of Springhead

また、Springheadのクラスにはそれぞれにディスクリプタが用意されています。ディスクリプタとは、そのクラスの読み書き可能な属性のみを集めた構造体です。ディスクリプタを利用することで、同じ設定のインスタンスを多数設定することができます。また、ディスクリプタはファイルへのデータの保存や読み込みにおいても役立ちます。

以下にPhysicsモジュールの剛体を表すPHSolidクラスを例にとって説明します。

```

// given PHSolidIf* phScene,
PHSolidDesc desc;
desc.mass = 1.0;

PHSolidIf* solid = phScene->CreateSolid(desc);

```

上のコードでPHSolidDescはPHSolidクラスのディスクリプタです。まずそのメンバ変数massに値をセットすることで剛体の質量を設定しています。次に、剛体を作成するためにCreateSolid関数が呼ばれます。ここでCreateSolidは物理シーンを表すPHSceneクラスのメンバ関数です。實際にはPHSceneクラスのインターフェースPHSceneIfを取得する必要があります。

Table 3.1: Springhead modules

| モジュール名 | プリフィックス | 機能 |
|-----------------------|---------|------------------------------|
| Base | - | 行列・ベクトル演算, スマートポインタ, その他基本機能 |
| Foundation | UT | Springheadの基本クラス, 実行時型情報 |
| Collision | CD | 衝突判定 |
| Physics | PH | 物理計算 |
| Graphics | GR | シーディングラフ, 描画 |
| FileIO | FI | ファイル入出力 |
| HumanInterface | HI | ヒューマンインターフェースデバイスや インタラクション |
| Creature | CR | バーチャルクリーチャ |
| Framework | FW | モジュール間の連携と アプリケーション作成支援 |

Table 3.2: Module dependencies

| モジュール名 | Base | Foundation | Collision | Physics | Graphics | FileIO | HumanInterface | Creature | Framework |
|-----------------------|------|------------|-----------|---------|----------|--------|----------------|----------|-----------|
| Base | - | - | - | - | - | - | - | - | - |
| Foundation | o | - | - | - | - | - | - | - | - |
| Collision | o | o | - | - | - | - | - | - | - |
| Physics | o | o | o | - | - | - | - | - | - |
| Graphics | o | o | - | - | - | - | - | - | - |
| FileIO | o | o | - | - | - | - | - | - | - |
| HumanInterface | o | o | - | - | - | - | - | - | - |
| Creature | o | o | - | o | - | - | - | - | - |
| Framework | o | o | - | o | o | o | o | - | - |

ますが、ここでは既に得られているとしています。剛体が作成されると、`CreateSolid`からインターフェース`PHSolidIf`のポインタが返されます。これ以降の剛体の操作はこのインターフェースを介して行います。

```
solid->SetMass(5.0);
```

基本的に、ディスクリプタを介して設定可能な属性はインターフェースの`Get/Set`系関数を使って取得、設定ができるようになっています。場合に応じて便利な方を使ってください。

Springheadオブジェクトはすべて内部でメモリ管理されていますので、ユーザが明示的に`delete`する必要はありません（また、してはいけません）。`Create`されたオブジェクトはプログラムの終了時に自動的に破棄されます。

より詳しく知りたい人は

以降の章では各モジュールについてより詳しく説明します。Springheadを利用する上で、すべてのモジュールを詳しく理解する必要はありません。必要に応じて参照してください。

Chapter 4

Base

Baseモジュールは基本機能の集合体です。以下では項目別にそれについて解説します。

4.1 行列・ベクトル演算

Table ??によく使われる行列・ベクトルクラスを示します。末尾の整数はベクトルや行列のサイズを表し、`f`, `d`はそれぞれ`float`型, `double`型に対応します。

ベクトル

ベクトル型は物体の位置や速度、力などの物理量を表現するために頻繁に使われます。例えば`double`型の要素からなる3次元ベクトル`x`を定義するには

```
Vec3d x;
```

とします。要素アクセスは`[]`演算子を用います。

```
x[0]; // 0-th element
```

この他、`Vec[2|3][f|d]`については`.x`, `.y`, `.z`でも要素アクセスできます。任意の固定サイズのベクトルも使えます。`float`型の10次元ベクトルは

```
TVector<10, float> x; // 10-dimensional float vector
```

とします。可変長ベクトルは

```
VVector<float> x;
x.resize(10); // can be resized at any time
```

Table 4.1: Matrix and vector classes

| クラス名 | 機能 |
|---------------------|---------------------|
| Vec[2 3 4] [f d] | ベクトル |
| Matrix[2 3 4] [f d] | 行列 |
| Quaternion[f d] | 単位クオータニオン |
| Affine[f d] | アフィン変換 |
| Pose[f d] | 3次元ベクトルとクオータニオンの複合型 |

で使えます。ただし `VVector::resize` によりサイズ変更を行うと既存の内容は破棄されますので注意して下さい。
基本的な演算は一通りサポートされています。

```
Vec3d a, b, c;
double k;

c = a + b;           // addition
a += b;

c = a - b;           // subtraction
a -= b;

b = k * a;           // multiply vector by scalar
a *= k;

k = x * y;           // scalar product

x % y;               // vector product (3D vector only)
```

すべてのベクトル型について以下のメンバ関数が使えます。

```
a.size();           // number of elements
a.norm();           // norm
a.square();         // square of norm
a.unitize();        // normalize
b = a.unit();       // normalized vector
```

行列

行列は平行移動や回転などの変換や、剛体の慣性モーメントを表現するためを使われます。例えば、`double`型の要素からなる 3×3 行列 A は次のように定義します。

```
Matrix3d A;
```

要素アクセスは[]演算子を用います。

```
x[0][1]; // element at 0-th row, 1-th column
```

任意の固定サイズの行列も使えます。メモリ上に列方向に要素が整列した行列は

```
TMatrixCol<2, 3, float> M; // column-oriented 2x3 matrix
```

要素が行方向に整列した行列は

```
TMatrixRow<2, 3, float> M; // row-oriented 2x3 matrix
```

となります。ちなみにさきほどMatrix3dはTMatrixCol<3,3,double>と等価です。

可変サイズ行列は

```
VMatrixCol<float> M;
M.resize(10, 13); // column-oriented variable matrix
```

で使えます。VMatrixColでは要素はメモリ上で列方向に並びます。一方VMatrixRowでは行方向に要素が並びます。

行列型についても、ベクトル型と同様の四則演算がサポートされています。行列とベクトル間の演算は次のようにになります。

```
Matrix3d M;
Vec3d a, b;

b = M * a; // multiplication
```

すべての行列型について以下のメンバ関数で行数および列数が取得できます。

```
M.height(); // number of rows
M.width(); // number of columns
```

2x2, 3x3行列については以下の静的メンバ関数が用意されています。

```

Matrix2d N;
Matrix3d M;
double theta;
Vec3d axis;

// methods common to Matrix2[f|d] and Matrix3[f|d]
M = Matrix3d::Zero();           // zero matrix; same as M.clear()
M = Matrix3d::Unit();           // identity matrix
M = Matrix3d::Diag(x,y,z);    // diagonal matrix

N = Matrix2d::Rot(theta);      // rotation in 2D

M = Matrix3d::Rot(theta, 'x');  // rotation w.r.t. x-axis
                                // one can specify 'y' and 'z' too
M = Matrix3d::Rot(theta, axis); // rotation along arbitrary vector

```

アフィン変換

アフィン変換は主にグラフィクスにおける変換を指定するために使用します。アフィン変換型Affine[f|d]は4x4行列としての機能を備えています。加えて以下のメンバ関数が使えます。

```

Affinef A;
Matrix3f R;
Vec3f p;

R = A.Rot();                  // rotation part
p = A.Trn();                  // translation part

```

また、よく使用するアフィン変換を生成する静的メンバが用意されています。

```

A = Affinef::Unit();           // identity transformation
A = Affinef::Trn(x, y, z);    // translation
A = Affinef::Rot(theta, 'x');  // rotation w.r.t. x-axis
                                // one can specify 'y' and 'z' too
A = Affinef::Rot(theta, axis); // rotation w.r.t. arbitrary axis
A = Affinef::Scale(x, y, z);  // scaling

```

クオータニオン

クオータニオンは主に物理計算における剛体の向きや回転を表現するために使用します。クオータニオンは4次元ベクトルの基本機能を備えています。

要素アクセスは[]演算子に加えて以下の方法が使えます。

```

Quaterniond q;
q.w;                      // same as q[0]
q.x;                      // same as q[1]
q.y;                      // same as q[2]

```

```

q.z;                      // same as q[3]
q.V();                    // vector composed of x,y,z elements

```

演算は以下のように行います。まず、クオータニオン同士の積は回転の合成を表します。

```

Quaterniond q, q0, q1;
q0 = Quaterniond::Rot(Rad(30.0), 'x'); // 30deg rotation along x-axis
q1 = Quaterniond::Rot(Rad(-90.0), 'y'); // -90deg rotation along y-axis
q = q1 * q0;

```

つぎに、クオータニオンと3次元ベクトルとの積は、ベクトルの回転を表します。

```

Vec3d a(1, 0, 0);
Vec3d b = q0 * a;

```

このように、クオータニオンは基本的に回転行列を同じような感覚で使えます。Quaterniond[f|d]には以下のメンバ関数があります。まず回転軸と回転角度を取得するには

```

Vec3d axis = q.Axis();           // rotation axis
double angle = q.Theta();        // rotation angle

```

とします。また、逆回転を表す共役クオータニオンを得るには

```

q.Conjugate();                // conjugate (reverse rotation)

Quaterniond y;
y = q.Conjugated();           // return conjugated quaternion
y = q.Inv();                  // return inverse (normalized conjugate)

```

とします。Conjugateはそのクオータニオン自体を共役クオータニオンに変換するのに対し、Conjugatedは単位共役クオータニオンを返します。InvはConjugatedとほぼ等価ですが、戻り値のノルムが1となるように正規化を行います。回転を表すクオータニオンは理論上は必ずノルムが1なので正規化は不要ですが、実際は数値計算における誤差で次第にノルムがずれてくることがあります。このような誤差を補正するために適宜正規化を行う必要があります。

回転行列と相互変換するには以下のようにします。

```
Matrix3d R = Matrix3d::Rot(Rad(60.0), 'z');
q.FromMatrix(R);           // conversion from rotation matrix
q.ToMatrix(R);           // conversion to rotation matrix
```

`FromMatrix`は渡された回転行列`R`と等価なクオータニオンとして`q`を設定します。一方`ToMatrix`は、参照渡しされた`R`を`q`と等価な回転行列として設定します。

同様に、以下はオイラー角との相互変換を行います。

```
Vec3d angle;
q.ToEuler(angle);      // to Euler angle
q.FromEuler(angle);   // from Euler angle
```

最後に、以下の関数は2つのベクトルに対し、片方をもう片方に一致されるような回転を表すクオータニオンを求めます。一般に2つのベクトルを一致させる回転は一意ではありませんが、`RotationArc`は両方のベクトルに直交する軸に関する回転、いわば最短距離の回転を求めます。

```
Vec3d r0(1, 0, 0), r1(0, 1, 0);
q.RotationArc(r0, r1);    // rotation that maps r0 to r1
```

ポーズ

ポーズは位置と向きの複合型です。役割としてはアフィン変換に似ていますが、全部で7つの成分で表現できるためアフィン変換よりもコンパクトです。ポーズは物理計算での剛体の位置と向きを表現するためなどに用います。

`Pose[f|d]`型のメンバ変数は`Pos`と`Ori`の2つのみで、それぞれポーズの並進成分(`Vec3[f|d]`)と回転成分(`Quaternion[f|d]`)への参照を返します。

```
Posed P;
P.Pos() = Vec3d(1, 2, 3);
P.Ori() = Quaterniond::Rot(Rad(45.0), 'x');
Vec3d p = P.Pos();
Quaterniond q = P.Ori();
```

初期値について

`Vec[2|3|4][f|d]`型はゼロベクトルに初期化されます。`Matrix[2|3][f|d]`型および`Affine[f|d]`型は単位行列に初期化されます。また、`Quaternion[f|d]`は恒等写像を表すクオータニオンに初期化されます。

4.2 スマートポインタ

参照カウントにもとづくスマートポインタです。参照カウントが0になったオブジェクトのメモリを自動的に解放するためにユーザが手動で`delete`を実行する手間が省け、メモリリークの危険が低減できます。

参照カウントクラスは`UTRefCount`です。Springheadのほとんどのクラスは`UTRefCount`を継承しています。スマートポインタはテンプレートクラス`UTRef`です。以下に例を示します。

```
class A : public UTRefCount{};  
UTRef<A> a = new A();  
// no need to delete a
```

4.3 その他の機能

UTString

文字列型です。現状では`std::string`と等価です。

UTTypeDesc

Springheadのクラスが持つ実行時型情報です。

UTTreeNode

ツリー構造の基本クラスです。

Chapter 5

Foundation

FoundationモジュールはすべてのSpringheadクラスの基本クラスを定義します。普通に使っている限り、ユーザがFoundationの機能を直接利用することは少ないでしょう。

5.1 実行時型情報

(ほとんど)すべてのSpringheadオブジェクトは実行時型情報 (RTTI) を持っています。C++にもdynamic_castなどのRTTI機能がありますが、これよりも大幅にリッチな型情報が提供されます。

実行時型情報のクラスはIfInfoです。IfInfoは次節で紹介するObjectクラスから取得できます。

5.2 オブジェクト

ほとんどすべてのSpringheadオブジェクトはObjectクラスから派生します。オブジェクトは複数の子オブジェクトを持つことができます。Springheadのデータ構造はオブジェクトが成すツリー構造によって出来上がっています。FoundationモジュールにおけるObjectからのクラス階層をFig. ??に示します。

まずObjectクラスの子オブジェクトの作成・管理に関係する関数を紹介します。

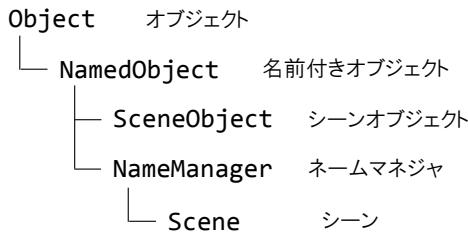


Fig. 5.1: Object class hierarchy

ObjectIf**size_t NChildObject()**

子オブジェクトの数を取得する。

ObjectIf* GetChildObject(size_t pos)

pos番目の子オブジェクトを取得する。

bool AddChildObject(ObjectIf* o)

オブジェクトoを子オブジェクトとして追加する。正しく追加されたらtrue, それ以外はfalseを返す。

bool DelChildObject(ObjectIf* o)

オブジェクトoを子オブジェクトから削除する。正しく削除されたらtrue, それ以外はfalseを返す。

void Clear();

クリアする。

これらの関数は派生クラスによって実装されますので、追加できる子オブジェクトの種類や数などはクラスごとに異なります。また、Springheadを普通に使用する範囲内ではユーザがこれらの関数を直接呼び出す場面はないでしょう。

ストリーム出力のために以下の機能があります。

ObjectIf**void Print(std::ostream& os) const**

オブジェクトの内容をストリームosに出力する。

Printは、基本的にはそのオブジェクトの名前を出力し、子オブジェクトの**Print**を再帰的に呼び出します。ただし派生クラスによって**Print**で出力される内容がカスタマイズされている場合はその限りではありません。

NamedObjectは名前付きオブジェクトです。**NamedObject**の派生クラスには名前を文字列で与えることができ、名前からオブジェクトを検索することができます。名前付きオブジェクトには、直接の親オブジェクト以外に、名前を管理するためのネームマネージャが対応します。

NamedObjectIf**const char* GetName()**

名前を取得する。

void SetName(const char* n)

名前を設定する。

NameManagerIf* GetNameManager()

ネームマネジャを取得する。

名前付きオブジェクトからはさらにシーンオブジェクトが派生します。シーンオブジェクトからは周辺モジュールのオブジェクト(PHSolid, GRVisualなど)が派生します。

SceneObjectIf**SceneIf* GetScene()**

自身が所属するシーンを取得する。

5.3 ネームマネジャとシーン

ネームマネジャは名前付きオブジェクトのコンテナとして働き、それらの名前を管理します。また、ネームマネジャはそれ自身名前付きオブジェクトです。

NameManagerIf**NamedObjectIf* FindObject(UTString name)**

名前がnameのオブジェクトを検索し、見つかればそのオブジェクトを返す。見つからなければNULLを返す。

シーンはシーンオブジェクトのコンテナです。シーンの基本クラスはSceneで、ここから各モジュールのシーン(PHScene, GRScene, FWSceneなど)が派生します。Sceneクラスは特に機能を提供しません。

5.4 タイマ

タイマ機能もFoundationで提供されます。タイマクラスはUTTimerです。タイマを作成するには

```
UTTimerIf* timer = UTTimerIf::Create();
```

とします。UTTimerには以下のAPIがあります。

| | |
|---------------------|----------------|
| [Get Set]Resolution | 分解能の取得と設定 |
| [Get Set]Interval | 周期の取得と設定 |
| [Get Set]Mode | モードの取得と設定 |
| [Get Set]Callback | コールバック関数の取得と設定 |
| IsStarted | 動いているかどうか |
| IsRunning | コールバック呼び出し中 |
| Start | 始動 |
| Stop | 停止 |
| Call | コールバック呼び出し |

SetModeで指定できるモードには以下があります。

| | |
|-----------|--------------------------|
| MULTIEDIA | マルチメディアタイマ |
| THREAD | 独立スレッド |
| FRAMEWORK | Frameworkが提供するタイマ |
| IDLE | Frameworkが提供するアイドルコールバック |

マルチメディアタイマはWindowsが提供する高機能タイマです。独立スレッドモードでは、タイマ用のスレッドが実行されSleep関数により周期が制御されます。FRAMEWORKとIDLEモードを利用するにはFWAppのCreateTimer関数を用いる必要があります。基本的にFRAMEWORKモードではGLUTのタイマコールバックが使われ、IDLEモードではGLUTのアイドルコールバックが使われます。

FrameworkモジュールのFWAppを利用する場合は、FWAppのCreateTimer関数を利用する方が便利でしょう。

5.5 状態の保存・再現

シミュレーションを行うと、シーンを構成するオブジェクトの状態が変化する。ある時刻での状態を保存しておき、再現することができると、数ステップ前に戻ったり、あるステップのシミュレーションを、力を加えた場合と加えない場合で比べたりといった作業ができる。Springheadでは、ObjectStatesIfを用いることで、以下のようにシーン全体の状態をまとめてメモリ上に保存、再現することができる。

```

PHSceneIf* phScene;
省略: phScene (物理シミュレーションのシーン) の構築
UTRef<ObjectStatesIf> states;
states = ObjectStatesIf::Create();           // ObjectStatesオ
プロジェクトの作成
states->AllocateState(phScene);           // 保存用の
メモリ確保
states->SaveState(phScene);           // 状態
の保存
phScene->Step();           // 仮
のシミュレーションを進める
省略: 加速度の取得など
states->LoadState(phScene);           // 状態
の再現
states->ReleaseState();           // メ
モリの開放

```

```
省略：力を加えるなどの処理  
phScene->Step();  
// 本  
番のシミュレーションを進める
```

5.5.1 保存・再現のタイミング

Springheadのシーン(PHSceneやCRScene)は、複数のエンジン(PHEngineやCREngineの派生クラス)を呼び出すことで、シミュレーションを進める。シーンは、エンジンの呼び出し中以外のタイミングであればいつでも状態を保存・再現することができる。

5.5.2 シーン構成変更の制約

状態保存用のメモリは、シーンの構成に依存している。AllocateState(), SaveState(), LoadState()だけでなく、ObjectStatesIf::ReleaseState()も依存するので、ObjectIf::AddChildObject()などのAPIによってシーンの構成を変化させてしまうと、保存・再現だけでなくメモリの開放もできなくなる。変更前に開放するか、シーン構成を戻してから開放する必要がある。

Chapter 6

Collision

6.1 概要

Collisionモジュールは物理計算の基礎となる衝突判定機能を提供します。事実上CollisionモジュールはPhysicsモジュールのサブモジュールとなっており、両者は密接に依存しています。ユーザは主として剛体に衝突判定用形状を割り当てる際にCollisionモジュールの機能を利用することになります。

Collisionモジュールのクラス階層をFig. ??に示します。衝突判定形状はすべてCDShapeから派生します。アルゴリズムの性質上、形状はすべて凸形状でなければなりません。

6.2 形状の作成

衝突判定形状は次の手順で作成・登録します。

1. 形状を作成する
2. 剛体へ形状を追加する
3. 形状の位置を設定する

以下に順を追って説明します。

まず形状を作成するには次のようにします。

```
// given PHSdkIf* phSdk

CDBoxDesc desc;
desc.boxsize = Vec3d(1.0, 1.0, 1.0);

CDBoxIf* box = phSdk->CreateShape(desc)->Cast();
```

衝突判定形状のオブジェクトはPhysicsモジュールが管理します。このため、形状を作成するにはPHSdkクラスのCreateShape関数を使います。PHSdkについては??章を参照してください。形状を作成するには、まず種類に応じたディスクリプタを作成し、寸法などのパラメータを設定します。この例では直方体クラスCDBoxのディスクリプタを作成して一辺が1.0の立方



Fig. 6.1: Class hierarchy of Collision module

体を作成します。ディスクリプタを指定してCreateShapeを呼び出すと、対応する種類の形状が作成され、そのインターフェースが返されます。ただし戻り値は形状の基底クラスであるCDShapeのインターフェースですので、派生クラス（ここではCDBox）のインターフェースを得るには上のようにCast関数で動的キャストする必要があります。

形状を作成したら、次にその形状を与える剛体に登録します。

```

// given PHSolidIf* solid
solid->AddShape(box);           // first box

```

剛体クラスPHSolidについては??章を参照してください。ここで重要なことは、一度作成した形状は1つの剛体にいくつでも登録でき、また異なる複数の剛体にも登録できるということです。つまり、同じ形状を複数の剛体間で共有することで、形状の作成コストやメモリ消費を抑えることができます。

AddShape関数で登録した直後の形状は、剛体のローカル座標系の原点に位置しています。これを変更したい場合はSetShapePose関数を使います。

```

solid->AddShape(box);           // second box
solid->AddShape(box);           // third box

// move first shape 1.0 in x-direction
solid->SetShapePose(0, Posed(Vec3d(1.0, 0.0, 0.0), Quaterniond()));

// rotate second shape 30 degrees along y-axis
solid->SetShapePose(1, Posed(Vec3d(),
    Quaterniond::Rot(Rad(30.0), 'y')));

```

SetShapePoseの第1引数は操作する形状の番号です。最初にAddShapeした形状の番号が0で、AddShapeするたびに1増加します。形状の位置や向きは剛体のローカル座標系で指定します。また、形状の位置・向きを取得するにはGetShapePose関数を使います。

以下ではSpringheadでサポートされている形状を種類別に解説します。

直方体

直方体(Fig. ??)のクラスはCDBoxです。

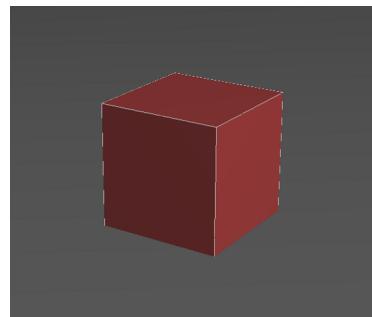


Fig. 6.2: Box geometry

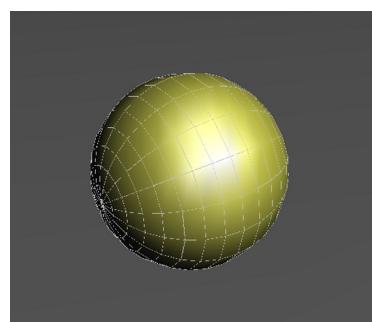


Fig. 6.3: Sphere geometry

CDBoxDesc

Vec3f boxsize 各辺の長さ

CDBoxIf

Vec3f GetBoxSize()
void SetBoxSize(Vec3f)

球

球(Fig. ??)のクラスはCDSphereです.

CDSphereDesc

float radius 半径

CDSphereIf

float GetRadius()
void SetRadius(float)

カプセル

カプセル(Fig. ??)のクラスはCDCapsuleです. カプセルは円柱の両端に半球が

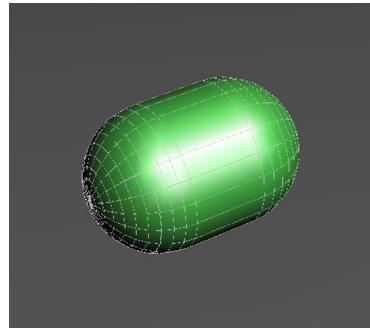


Fig. 6.4: Capsule geometry

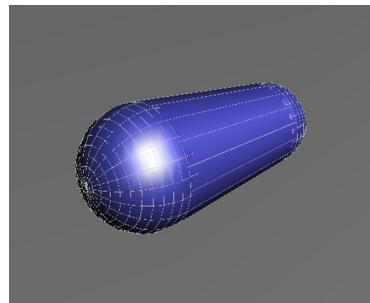


Fig. 6.5: Round cone geometry

ついた形をしています。

CDCapsuleDesc

| | |
|--------------|-------|
| float radius | 半球の半径 |
| float length | 円柱の長さ |

CDCapsuleIf

| | |
|-----------------------|--|
| float GetRadius() | |
| void SetRadius(float) | |
| float GetLength() | |
| void SetLength(float) | |

丸コーン

丸コーン(Fig. ??)のクラスはCDRoundConeです。丸コーンはカプセルの両端の半径が非対称になったものです。

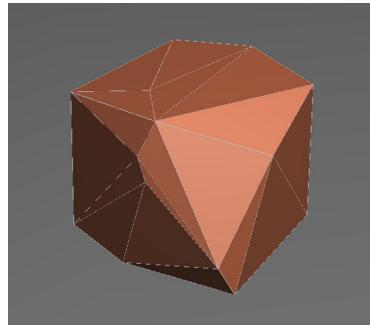


Fig. 6.6: Convex mesh geometry

| CDRoundConeDesc | |
|-----------------------|--------|
| Vec2f radius | 各半球の半径 |
| float length | 半球間の距離 |
| CDRoundConeIf | |
| Vec2f GetRadius() | |
| void SetRadius(Vec2f) | |
| float GetLength() | |
| void SetLength(float) | |
| void SetWidth(Vec2f) | |

`SetWidth`関数は、丸コーンの全長を保存したまま半径を変更します。

凸メッシュ

凸メッシュ(Fig. ??)のクラスは`CDConvexMesh`です。凸メッシュとは凹みや穴を持たない多面体です。頂点座標を指定することで自由な形を作成することができます。

| CDConvexMeshDesc | |
|--------------------------|-------------|
| vector<Vec3f> vertices | 頂点座標の配列 |
| CDConvexMeshIf | |
| Vec3f* GetVertices() | 頂点配列の先頭アドレス |
| int NVertex() | 頂点数 |
| CDFaceIf* GetFace(int i) | i番目の面 |
| int NFace() | 面数 |

凸メッシュが作成される際、`CDConvexMeshDesc::vertices`に格納された頂点を内包する最小の凸多面体（凸包）が作成されます。多面体の面を表す`CDFace`のインターフェースを以下に示します。

| CDFaceIf | |
|-------------------|-------------------|
| int* GetIndices() | 頂点インデックス配列の先頭アドレス |
| int NIndex() | 面の頂点数 |

`NIndex`は面を構成する頂点の数を返します（通常3か4です）。面は頂点配列を直接保有せず、インデックス配列として間接的に頂点を参照します。したがって、面の頂点座標を得るには

```
// given CDConvexMeshIf* mesh
CDFaceIf* face = mesh->GetFace(0);           // get 0-th face
int* idx = face->GetIndices();
Vec3f v = mesh->GetVertices()[idx[0]];        // get 0-th vertex
```

とします。

6.3 物性の指定

形状には摩擦係数や跳ね返り係数などの物性を指定することができます。形状の基本クラスである`CDShape`のディスクリプタ`CDShapeDesc`は`PHMaterial`型の変数`material`を持っています。

PHMaterial

| | |
|-----------------------------------|-------------------|
| <code>float density</code> | 密度 |
| <code>float mu0</code> | 静止摩擦係数 |
| <code>float mu</code> | 動摩擦係数 |
| <code>float e</code> | 跳ね返り係数 |
| <code>float reflexSpring</code> | 跳ね返りバネ係数（ペナルティ法） |
| <code>float reflexDamper</code> | 跳ね返りダンパ係数（ペナルティ法） |
| <code>float frictionSpring</code> | 摩擦バネ係数（ペナルティ法） |
| <code>float frictionDamper</code> | 摩擦ダンパ係数（ペナルティ法） |

形状作成後に物性を指定するには`CDShapeIf`の関数を使います。

CDShapeIf

| |
|---|
| <code>void SetDensity(float)</code> |
| <code>float GetDensity()</code> |
| <code>void SetStaticFriction(float)</code> |
| <code>float GetStaticFriction()</code> |
| <code>void SetDynamicFriction(float)</code> |
| <code>float GetDynamicFriction()</code> |
| <code>void SetElasticity(float)</code> |
| <code>float GetElasticity()</code> |
| <code>void SetReflexSpring(float)</code> |
| <code>float GetReflexSpring()</code> |
| <code>void SetReflexDamper(float)</code> |
| <code>float GetReflexDamper()</code> |
| <code>void SetFrictionSpring(float)</code> |
| <code>float GetFrictionSpring()</code> |
| <code>void SetFrictionDamper(float)</code> |
| <code>float GetFrictionDamper()</code> |

物性に基づいた接触力の具体的な計算法については第??節を参照して下さい。

6.4 幾何情報の計算

形状に関する幾何情報を計算する関数を紹介します。

CDShapeIf

| | |
|--------------------------------|---------|
| float CalcVolume() | 体積を計算 |
| Vec3f CalcCenterOfMass() | 質量中心を計算 |
| Matrix3f CalcMomentOfInertia() | 慣性行列を計算 |

`CalcVolume`は形状の体積を計算します。体積に密度（`GetDensity`で取得）を掛けば質量が得られます。`CalcCenterOfMass`関数は、形状のローカル座標系で表された質量中心の座標を計算します。`CalcMomentOfInertia`関数は、形状のローカル座標系で表された質量中心に関する慣性行列を計算します。ただし、密度を1とした場合の値が返されますので、実際の慣性行列を得るには密度を掛ける必要があります。

Chapter 7

Physics

7.1 概要

Physicsモジュールは物理シミュレーション機能を提供します。主にサポートされているのは、マルチボディダイナミクスと呼ばれる剛体と関節などの拘束からなる動力学シミュレーションです。今のところソフトボディや流体、パーティクルなどの機能はサポートされていません。

7.2 Physics SDK

PhysicsモジュールのすべてのオブジェクトはSDKクラスPHSdkによって管理されます。PHSdkクラスは、プログラムの実行を通してただ1つのオブジェクトが存在するシングルトンクラスです。PHSdkオブジェクトを作成するには以下のようにします。

```
PHSdkIf* phSdk = PHSdkIf::CreateSdk();
```

通常この操作はプログラムの初期化時に一度だけ実行します。また、Frameworkモジュールを使用する場合はユーザが直接PHSdkを作成する必要はありません。

PHSdkの機能はシーンと形状の管理です。シーンに関する機能は次節で説明します。また、形状に関する機能は以下の通りです。

| PHSdkIf | |
|--|-------|
| CDShapeIf* CreateShape(const CDShapeDesc&) | 形状を作成 |
| CDShapeIf* GetShape(int) | 形状を取得 |
| int NShape() | 形状の数 |

異なるシーン間で形状を共有できるように、形状管理はシーンではなくPHSdkの機能になっています。詳しくは??章を参照してください。

7.3 シーン

シーンは物理シミュレーションを行う環境を表します。複数のシーンを作成できますが、シーン同士は互いに独立しており、ユーザが直接橋渡し処理をしない限りは影響を及ぼしあうことはありません。シーンクラスはPHSceneで、PHSceneオブジェクトはPHSdkにより管理されます。

PHSdkIf

| | |
|--|--------|
| PHSceneIf* CreateScene(const PHSceneDesc& desc) | シーンを作成 |
| int NScene() | シーンの数 |
| PHSceneIf* GetScene(int i) | シーンを取得 |
| void MergeScene(PHSceneIf* scene0, PHSceneIf* scene1) | シーンを統合 |

シーンを作成するには以下のようにします。

```
PHSceneIf* phScene = phSdk->CreateScene();
```

引数にディスクリプタを指定することもできます。MergeSceneは、scene1が保有するオブジェクトをすべてscene0に移動した後にscene1を削除します。

シーンは剛体や関節などの様々な構成要素の管理を行うほか、物理シミュレーションに関する設定を行う機能を提供します。各構成要素の作成についてはそれぞれの節で説明しますので、以下ではシミュレーション設定機能について述べます。

PHSceneDesc

| | |
|--------------------------|-----------------|
| double timeStep | 時間ステップ幅 |
| unsigned count | シミュレーションしたステップ数 |
| Vec3d gravity | 重力加速度 |
| double airResistanceRate | 空気抵抗係数 |
| int numIteration | LCPの反復回数 |

PHSceneIf

| | |
|-----------------------------------|--|
| double GetTimeStep() | |
| void SetTimeStep(double) | |
| unsigned GetCount() | |
| void SetCount(unsigned) | |
| void SetGravity(const Vec3d&) | |
| Vec3d GetGravity() | |
| void SetAirResistanceRate(double) | |
| double GetAirResistanceRate() | |
| int GetNumIteration() | |
| void SetNumIteration() | |

`timeStep`は一度のシミュレーションステップで進める時間幅です。小さいほどシミュレーションの精度は上がりますが、同じ時間シミュレーションを進めるのにかかる計算コストは増大します。

`count`はシーン作成後にシミュレーションした累積ステップ数です。`count`と`timeStep`の積が経過時間を表します。

`gravity`は重力加速度ベクトルです。

`airResistanceRate`は、シミュレーションの安定性を向上するために毎ステップに各剛体の速度に掛けられる係数です。例えば`airResistanceRate`が0.95であればステップごとに速度が95%になります。このように強制的に減速をかけることで、精度を犠牲に安定性を得ることができます。

`numIteration`は、拘束力を計算するために内部で実行されるアルゴリズムの反復回数です。一般に、反復回数に関して指数関数的に拘束力の精度が向上し、計算コストは比例的に増大します。

シミュレーションの実行

シミュレーションを1ステップ進めるには`Step`関数を呼びます。

PHSceneIf

| | | |
|------|---------------------|-------------------|
| void | <code>Step()</code> | シミュレーションを1ステップ進める |
|------|---------------------|-------------------|

`Step`を実行すると、おおまかに述べて内部で次の処理が行われます。

- 衝突判定と接触拘束の生成
- 拘束力の計算
- 剛体の速度および位置の更新

7.4 剛体

剛体は物理シミュレーションの基本要素です。剛体のクラスは`PHSolid`です。まず剛体を作成・管理するための`PHScene`の関数を示します。

PHSceneIf

| | | |
|--------------------------|--|-------------|
| <code>PHSolidIf*</code> | <code>CreateSolid(const PHSolidDesc&)</code> | 剛体を作成する |
| <code>int</code> | <code>NSolids()</code> | 剛体の数 |
| <code>PHSolidIf**</code> | <code>GetSolids()</code> | 剛体配列の先頭アドレス |

剛体を作成するには

```
PHSolidIf* solid = phScene->CreateSolid();
```

とします。ディスクリプタを指定して作成することもできます。また、`GetSolids`は作成した剛体を格納した内部配列の先頭アドレスを返します。したがって、例えば0番目の剛体を取得するには

```
PHSolidIf* solid = phScene->GetSolids()[0]; // get 0-th solid
```

とします。
つぎに剛体自身の機能を説明します。

物性

PHSolidDesc

| | | |
|----------|-----------|------------|
| double | mass | 質量 |
| Matrix3d | inertia | 慣性行列 |
| Vec3d | center | 質量中心 |
| bool | dynamical | 物理法則にしたがうか |

PHSolidIf

| | |
|----------|-------------------------------|
| double | GetMass() |
| double | GetMassInv() |
| void | SetMass(double) |
| Vec3d | GetCenterOfMass() |
| void | SetCenterOfMass(const Vec3d&) |
| Matrix3d | GetInertia() |
| Matrix3d | GetInertiaInv() |
| void | SetInertia(const Matrix3d&) |
| void | CompInertia() |
| void | SetDynamical(bool) |
| bool | IsDynamical() |

`GetMassInv`と`GetInertiaInv`はそれぞれ質量の逆数と慣性行列の逆行列を返します。`CompInertia`は、その剛体が持つ形状とそれらの密度をもとに剛体の質量、質量中心と慣性行列を計算し、設定します。`dynamical`は、その剛体が物理法則に従うかどうかを指定するフラグです。もし`dynamical`が`true`の場合、その剛体に加わる力が計算され、ニュートンの運動法則にしたがって剛体の速度が変化します。一方、`dynamical`が`false`の場合は外力による影響を受けず、設定された速度で等速運動します。これはちょうど∞の質量をもつ場合と同じです。

状態

PHSolidDesc

| | | |
|-------|-------------|-------|
| Vec3d | velocity | 速度 |
| Vec3d | angVelocity | 角速度 |
| Posed | pose | 位置と向き |

PHSolidIf

| | |
|-------------|------------------------------------|
| Vec3d | GetVelocity() |
| void | SetVelocity(const Vec3d&) |
| Vec3d | GetAngularVelocity() |
| void | SetAngularVelocity(const Vec3d&) |
| Posed | GetPose() |
| void | SetPose(const Posed&) |
| Vec3d | GetFramePosition() |
| void | SetFramePosition(const Vec3d&) |
| Vec3d | GetCenterPosition() |
| void | SetCenterPosition(const Vec3d&) |
| Quaterniond | GetOrientation() |
| void | SetOrientation(const Quaterniond&) |

`velocity`, `angVelocity`, `pose`はそれぞれグローバル座標系に関する剛体の速度, 角速度, 位置および向きを表します。[Get|Set]FramePositionはグローバル座標系に関する剛体の位置を取得/設定します。これに対して[Get|Set]CenterPositionは剛体の質量中心の位置を取得/設定します。偏心している剛体はローカル座標原点と質量中心が一致しないことに注意してください。[Get|Set]Orientationはグローバル座標系に関する剛体の向きを取得/設定します。

力の印加と取得

剛体に加わる力には

- ユーザが設定する外力
- 重力
- 関節や接触から加わる拘束力

の3種類があり、それについて並進力とトルクがあります。ここで、重力は重力加速度と剛体の質量より決まり、拘束力は拘束条件を満たすように内部で自動的に計算されます。以下ではユーザが剛体に加える外力を設定・取得する方法を示します。

PHSolidIf

| | |
|-------|------------------------|
| void | AddForce(Vec3d) |
| void | AddTorque(Vec3d) |
| void | AddForce(Vec3d, Vec3d) |
| Vec3d | GetForce() |
| Vec3d | GetTorque() |

並進力を加えるにはAddForceを使います。

```
solid->AddForce(Vec3d(0.0, -1.0, 0.0));
```

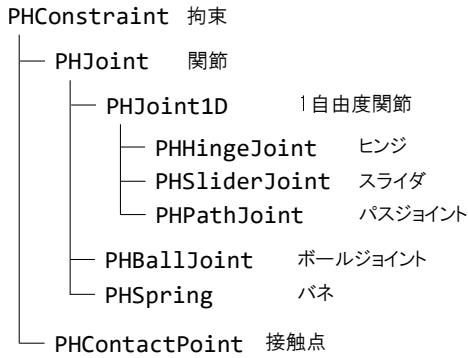


Fig. 7.1: Constraint class hierarchy

とすると剛体の質量中心に並進力 $(0, -1, 0)$ が加わります。ただし力はグローバル座標系で表現されます。一方

```
solid->AddTorque(Vec3d(1.0, 0.0, 0.0));
```

とすると剛体の質量中心に関してモーメント $(1, 0, 0)$ が加わります。作用点を任意に指定するには

```
solid->AddForce(Vec3d(0.0, -1.0, 0.0), Vec3d(0.0, 0.0, 1.0));
```

とします。この場合は並進力 $(0, -1, 0)$ が作用点 $(0, 0, 1)$ に加わります。ここで作用点の位置は剛体のローカル座標ではなくグローバル座標で表現されることに注意してください。**AddForce**や**AddTorque**は複数回呼ぶと、それぞれで指定した外力の合力が最終的に剛体に加わる外力となります。

外力を取得するには**GetForce**, **GetTorque**を使います。ただし、これらの関数で取得できるのは直前のシミュレーションステップで剛体に作用した外力です。したがって直前のシミュレーションステップ後に**AddForce**した力は取得できません。

7.5 関節

拘束とは剛体と剛体の間に作用してその相対的運動に制約を加える要素です。拘束のクラス階層をFig. ??に示します。まず拘束は関節と接触に分かれます。関節はユーザが作成しますが、接触は衝突判定結果にもとづいて自動的に生成・削除されます。関節はさらにいくつかの種類に分けられます。

細かな説明は後回しにして、まずは関節の作成方法から見ていきます。

関節の作成

以下ではもっとも使用頻度の高いヒンジの作成を例にとって関節の作成方法を説明します。ヒンジを作成するには次のようにします。

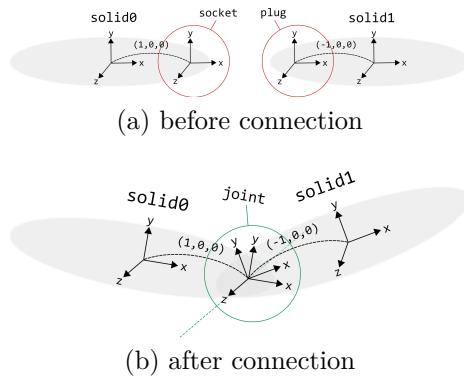


Fig. 7.2: Socket and plug

```

PHSolidIf* solid0 = phScene->GetSolids()[0];
PHSolidIf* solid1 = phScene->GetSolids()[1];

PHHingeJointDesc desc;
desc.poseSocket.Pos() = Vec3d( 1.0, 0.0, 0.0);
desc.posePlug.Pos() = Vec3d(-1.0, 0.0, 0.0);
PHHingeJointIf* joint
    = phScene->CreateJoint(solid0, solid1, desc)->Cast();

```

作成したい関節の種類に応じたディスクリプタを作成し、これをPHSceneのCreateJoint関数に渡して関節を作成します。このとき、ディスクリプタとともに連結したい剛体のインターフェースも渡します。CreateJointはPHJointIf*を返しますので、作成した関節のインターフェースを得るにはCastで動的キャストします。

関節に関するPHSceneの関数を以下に示します。

PHSceneIf

```

PHJointIf* CreateJoint(PHSolidIf*, PHSolidIf*, const
                      PHJointDesc&)
int NJoint()
PHJointIf* GetJoint(int i)

```

NJointはシーン中の関節の個数を返します。GetJointはi番目の関節を取得します。

ソケットとプラグ

さて、上の例でディスクリプタに値を設定している箇所に注目してください。この部分で関節の取り付け位置を指定しています。Springheadでは、ソケットとプラグと呼ばれるローカル座標系を用いて関節の取り付け位置を表現します。ソケットとプラグとは、その名前から連想するように、連結する剛体に取り付ける金具のようなものです。CreateJointの第1引数の剛体に

ソケットがつき、第2引数の剛体にプラグがつきます。ソケットとプラグがそれぞれの剛体のどの位置に取り付けられるかを指定するのがディスクリプタのposeSocketとposePlugです。上の例ではソケットの位置が(1, 0, 0)、プラグの位置が(-1, 0, 0)でした(Fig. ??(a))。この場合はFig. ??(b)のように剛体が連結されます。後述するように、ヒンジはソケットとプラグのz軸を一致させる拘束です。したがって連結された剛体同士はソケットとプラグのz軸を回転軸として相対的に回転することができます。

ソケットとプラグに関するディスクリプタとインターフェースを紹介します。

PHConstraintDesc

| | | |
|-------|------------|------------|
| Posed | poseSocket | ソケットの位置と向き |
| Posed | posePlug | プラグの位置と向き |

PHConstraintIf

| | | |
|------------|-------------------------------------|-----------|
| PHSolidIf* | GetSocketSolid() | ソケット側の剛体 |
| PHSolidIf* | GetPlugSolid() | プラグ側の剛体 |
| void | GetSocketPose(Posed&) | |
| void | SetSocketPose(const Posed&) | |
| void | GetPlugPose(Posed&) | |
| void | SetPlugPose(const Posed&) | |
| void | GetRelativePose(Posed&) | 相対的な位置と向き |
| void | GetRelativeVelocity(Vec3d&, Vec3d&) | 相対速度 |
| void | GetConstraintForce(Vec3d&, Vec3d&) | 拘束力 |

GetRelativePoseはソケット座標系から見たプラグ座標系の相対的な位置と向きを取得します。同様に、GetRelativeVelocityはソケットからみたプラグの相対速度をソケット座標系で取得します。ここで第1引数が並進速度、第2引数が角速度です。GetConstraintForceはこの拘束が剛体に加えた拘束力を取得します(第1引数が並進力、第2引数がモーメント)。具体的には、ソケット側剛体に作用した拘束力をソケット座標系で表現したものが得られます。プラグ側剛体には作用反作用の法則によって逆向きの力が作用しますが、これを直接取得する関数は用意されていません。

関節の種類

Springheadで使用可能な関節の種類は

- ヒンジ (PHHingeIf)
- スライダ (PHSliderIf)
- パスジョイント (PHPathJointIf)
- ボールジョイント (PHBallJointIf)
- バネ (PHSpringIf)

の5種類です。種類ごとに、自由度・拘束の仕方・変位の求め方が異なります。

ヒンジ

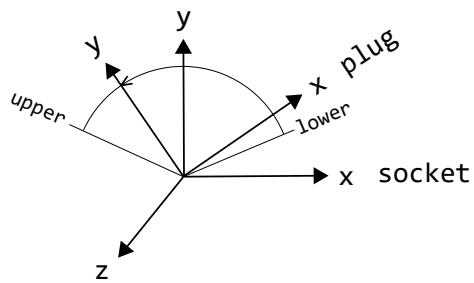


Fig. 7.3: Hinge joint

ヒンジは1軸回転関節です。ヒンジは、Fig ??に示すようにソケットとプラグのz軸が一致するように拘束します。このときソケットのy軸とプラグのy軸の成す角(x軸同士でも同じことですが)が関節変位となります。

関節変位を取得するAPIは1自由度関節(PH1DJointIf)で共通です。そのためヒンジに限らずスライダ・パスジョイントでも使用できます。

PH1DJointIf クラス

double GetPosition()

関節の変位を取得します。変位のはかり方は関節の種類に依存します。

スライダ

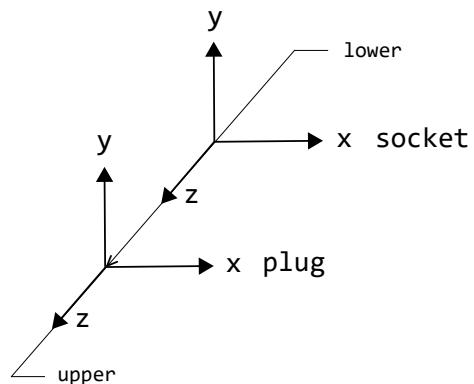


Fig. 7.4: Slider joint

スライダは1自由度の直動関節です。スライダは、Fig ??に示すようにソケットとプラグのz軸が同一直線上に乗り、かつ両者のx軸、y軸が同じ向きを向くように拘束します。このときソケットの原点からプラグの原点までが関節変位となります。

パスジョイント

パスジョイントはソケットとプラグの相対位置関係を1パラメータの自由曲線で表現する関節です。詳しくは後述します。

T.B.D.

ボールジョイント

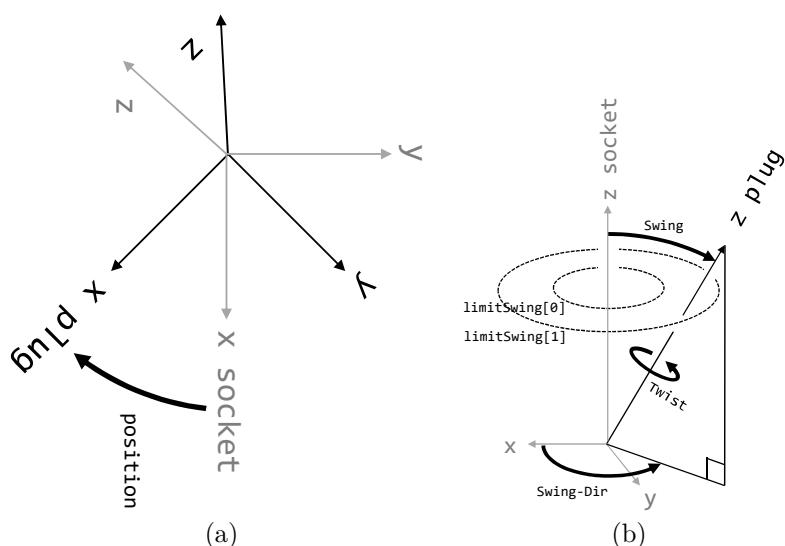


Fig. 7.5: Ball Joint

ボールジョイントは3自由度の回転関節です。ボールジョイントはFig ??(a)に示すようにソケットとプラグの原点が一致するように拘束します。ソケット座標系をプラグ座標系に変換するようなクオータニオンが変位となります。

一方で、ボールジョイントの変位はオイラー角の一種であるSwing-Twist座標系(Fig ??(b))で取得することもできます。ソケットとプラグのz軸同士がなす角をスイング角(Swing)，プラグのz軸をソケットのx-y平面への射影がソケットのx軸となす角をスイング方位角(Swing-Dir)，プラグのz軸周りの回転角度をツイスト角(Twist)と呼びます。Swing-Twist座標系は、後述するボールジョイントの関節可動範囲の指定に用います。

この2種類の変位は、それぞれに対応した関数で取得することができます。

PHBallJoint クラス

Quaterniond GetPosition()

ソケット座標系をプラグ座標系に変換するようなクオータニオンを返します。

Vec3d GetAngle()

Swing-Twist座標系で表現された関節変位を返します。

バネ

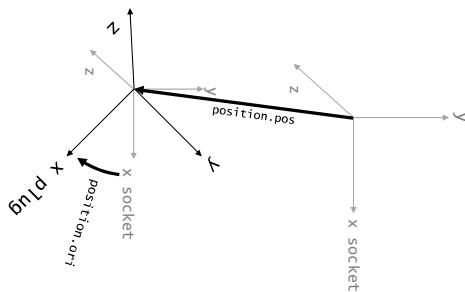


Fig. 7.6: Spring

剛体間を連結するダンパ付きバネです。ソケット座標系とプラグ座標系が一致するときが自然状態で、位置の変位・姿勢の変位に比例して自然状態に戻すような力・モーメントを発生します。並進運動に作用するバネ・ダンパ係数と、回転運動に作用するバネ・ダンパ係数はディスクリプタによってそれぞれ設定できます。

PHSpringDesc

| | |
|-------------------------------|---------------|
| <code>Vec3d spring</code> | 並進運動に対するバネ係数 |
| <code>Vec3d damper</code> | 並進運動に対するダンパ係数 |
| <code>double springOri</code> | 回転運動に対するバネ係数 |
| <code>double damperOri</code> | 回転運動に対するダンパ係数 |

有効化と無効化

PHConstraintDesc

| | | |
|-------------------|-----------------------|----------|
| <code>bool</code> | <code>bEnabled</code> | 有効/無効フラグ |
|-------------------|-----------------------|----------|

PHConstraintIf

| | |
|-------------------|---------------------------|
| <code>void</code> | <code>Enable(bool)</code> |
| <code>bool</code> | <code>IsEnabled()</code> |

有効な拘束は拘束力を生じます。無効化された拘束は存在しないのと同じ状態になりますが、削除するのと異なりいつでも再度有効化することができます。作成直後の拘束は有効化されています。

関節制御

1自由度関節の場合

PHJoint1DDesc

| | | |
|--------|----------------|---------------|
| double | spring | 可動範囲下限 |
| double | damper | 可動範囲上限 |
| double | targetPosition | 可動範囲制限用バネ係数 |
| double | targetVelocity | 可動範囲制限用ダンパー係数 |
| double | offsetForce | |
| double | fMax | |

PHJoint1DIF

| | | |
|--------|---------------------------|------------|
| double | GetPosition() | 関節変位を取得 |
| double | GetVelocity() | 関節速度を取得 |
| void | SetSpring(double) | |
| double | GetSpring() | |
| void | SetDamper(double) | |
| double | GetDamper() | |
| void | SetTargetPosition(double) | |
| double | GetTargetPosition() | |
| void | SetTargetVelocity(double) | |
| double | GetTargetVelocity() | |
| void | SetOffsetForce(double) | |
| double | GetOffsetForce() | |
| void | SetTorqueMax(double) | 最大関節トルクを設定 |
| double | GetTorqueMax() | 最大関節トルクを取得 |

関節を駆動する力 f は次式で与えられます.

$$f = K(p_0 - p) + D(v_0 - v) + f_0$$

ここで p , v はそれぞれ関節変位と関節速度でGetPosition, GetVelocityで取得できます. その他の記号とディスクリプタ変数との対応は以下の通りです.

| | |
|-------|----------------|
| K | spring |
| D | damper |
| p_0 | targetPosition |
| v_0 | targetVelocity |
| f_0 | offsetForce |

上の式はバネ・ダンパモデルとPD制御則の二通りの解釈ができます. 前者としてとらえるなら K はバネ係数, D はダンパ係数, p_0 はバネの自然長, v_0 は基準速度となります. 後者としてとらえる場合は K はPゲイン, D はDゲイン, p_0 は目標変位, v_0 は目標速度となります. また, f_0 は関節トルクのオフセット項です. 上の式で得られた関節トルクは最後に $\pm fMax$ の範囲に収まるようにクランプされます.

ボールジョイントの場合

ヒンジと同様に、バネダンパモデル・PD制御を実現します。ボールジョイントの変位はクオータニオンで表されるため、目標変位targetPositionはクオータニオンで、目標速度targetVelocityは回転ベクトルで与えます。

PHBallJointDesc

| | |
|----------------------------|----------|
| double spring | バネ係数 |
| double damper | ダンパ係数 |
| Quaterniond targetPosition | 目標変位 |
| Vec3d targetVelocity | 目標速度 |
| Vec3d offsetForce | モータトルク |
| double fMax | 関節トルクの限度 |

可動域制限

CreateLimitは可動範囲制約オブジェクトのディスクリプタを引数にとります。1自由度関節の可動範囲制約の場合、Vec2d rangeが可動域を表します。range[0]が可動域の下限、range[1]が上限です。range[0] < range[1]が満たされているときに限り可動範囲制約が有効となります。デフォルトではrange[0] > range[1]となる値が設定されていて、可動範囲制約は無効となっています。

関節の変位が可動範囲限界に到達したとき、範囲を超過しないように可動範囲制約の拘束力が作用します。このとき、関節変位を範囲内に押し戻す力はバネ・ダンパモデルで計算されます。このバネ係数とダンパ係数はそれぞれディスクリプタのspring, damperで指定します。

tips

可動範囲用のspring, damperは初期値でも十分大きな値が設定されていますが、関節制御において非常に大きなバネ・ダンパ係数を用いると可動範囲制約のバネ・ダンパが負けてしまうことがあります。その場合には関節制御より大きな係数を適切に再設定すると、可動範囲内で関節を制御する事ができるようになります。

1自由度関節の場合

PH1DJointLimitDesc クラス

Vec2d range

可動範囲を表します。range[0]が下限、range[1]が上限です。

double spring

double damper

可動範囲を制限するためのバネ・ダンパモデルの係数です。

PH1DJointLimitIf クラス

IsOnLimit()

現在の関節姿勢が可動範囲外にある時にtrueを返します。この関数がtrueを返すような時、関節には可動域制約を実現するための拘束力が発生しています。

ボールジョイントの場合

ボールジョイントの可動範囲はFig ??(b)に示す Swing-Twist 座標系によって指定します。

ボールジョイントに対しては2種類の可動範囲制約を使用することができます。

- ConeLimitは円錐形の可動範囲制約で、主に関節のスイング角を一定範囲内に制約します。
- SplineLimitは自由曲線形の可動範囲制約で、プラグ座標系z軸の可動範囲を閉曲線で指定することができます。

ここではConeLimitについて説明します(SplineLimitについては後述します)。

PHBallJointConeLimitDesc クラス

`Vec2d limitSwing`

スイング角の可動範囲です。概念的には、関節が一定以上に折れ曲がらないようにする制約です(スイング角の下限を設定する事もできるので、実際には一定以上にまっすぐにならないようにする機能も有しています)。

`limitSwing[0]`が下限、`limitSwing[1]`が上限です。`limitSwing`を取得・設定するためのAPIは

`PHBallJointConeLimitIf::[Set|Get]SwingRange(range)`

です。

`limitSwing[0] > limitSwing[1]`となる時は無効化されます。デフォルトでは`limitSwing[0] > limitSwing[1]`となる値がセットされています。

`Vec2d limitTwist`

ツイスト角の可動範囲です。概念的には、関節が一定以上にねじれないようにするための制約です。

`limitTwist[0]`が下限、`limitTwist[1]`が上限です。`limitTwist`を取得・設定するためのAPIは

`PHBallJointConeLimitIf::[Set|Get]TwistRange(range)`

です。

`limitTwist[0] > limitTwist[1]`となる時は無効化されます。デフォルトでは`limitTwist[0] > limitTwist[1]`となる値がセットされています。

`double spring`

`double damper`

可動範囲を制限するためのバネ・ダンパモデルの係数です。1自由度関節の場合と同じです。

PHBallJointConeLimitIf クラス**IsOnLimit()**

現在の関節姿勢が可動範囲外にある時にtrueを返します。1自由度関節の場合と同じです。

ボールジョイントの自由曲線可動域

パスジョイント

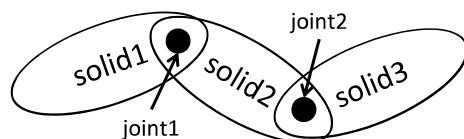
弾塑性変形バネダンパー

7.6 関節系の逆運動学

逆運動学(IK)は、剛体関節系において剛体が目標位置に到達するよう関節を制御する機能です。

Springheadでは、関節系のヤコビアンを用いたIK機能が使用可能です。物理シミュレーションの1ステップごとに関節系のヤコビアンを計算し、それに基づいて剛体を目標位置・姿勢に近づけるような各関節の角速度を計算します。シミュレーションを続けることで、最終的に剛体が目標位置・姿勢となった状態が得られます。

Springhead上の剛体関節系に対してIKを使用するには、少々下準備が必要です。次のように3つの剛体が直線状につながった関節系を例にとって解説します。



IKを使用するには、まずIKに用いるための関節を「アクチュエータ」として登録する必要があります。

```

// given PHSceneIf* phScene
// given PHSolidIf* solid1, solid2, solid3
// given PHHingeJointIf* joint1 (solid1 <-> solid2)
// given PHHingeJointIf* joint2 (solid2 <-> solid3)

PHIKHingeActuatorDesc descIKActuator;

PHIKHingeActuatorIf* ikActuator1
    = phScene->CreateIKActuator(descIKActuator);
ikActuator1.AddChildObject(joint1);

PHIKHingeActuatorIf* ikActuator2
    = phScene->CreateIKActuator(descIKActuator);
ikActuator1.AddChildObject(joint2);

```

PHIKHingeActuatorIfはPHHingeJointIfに対応するアクチュエータクラスです。

次に、関節系の親子関係を登録します。親アクチュエータに、子アクチュエータを登録します。

```
ikActuator1.AddChildObject(ikActuator2);
```

また、IKを用いて到達させる先端の剛体を「エンドエフェクタ」として登録する必要があります。

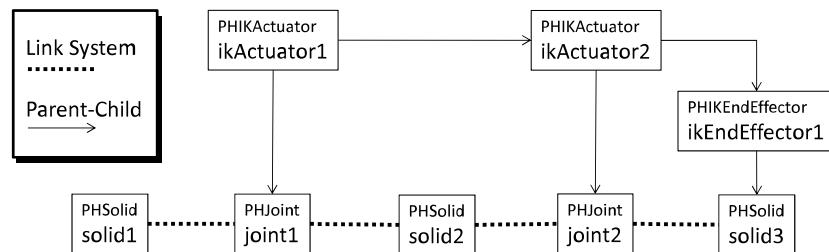
```
PHIKEndEffectorDesc descEndEffector;
PHIKEndEffectorIf* ikEndEffector1
= phScene->CreateIKEndEffector(descEndEffector);
ikEndEffector1.AddChildObject(solid3);
```

最後に、剛体関節系の親子関係において、エンドエフェクタの直接の親にあたるアクチュエータに対し、エンドエフェクタを登録します。

```
ikActuator2.AddChildObject(ikEndEffector1);
```

この例では solid1 -(joint1)-> solid2 -(joint2)-> solid3 のように関節が接続されていますから、関節系の末端である solid3 をエンドエフェクタにした場合、直接の親にあたるアクチュエータは joint2 に対応するアクチュエータ、すなわち ikActuator2 ということになります。

ここまででの作業で、生成されたオブジェクトの関係は以下のようになっているはずです。



これで下準備は終わりです。

目標位置をセットし、IKエンジンを有効にするとIKが動き始めます。

```
// solid3 goes to (2, 5, 0)
ikEndEffector1->SetTargetPosition(Vec3d(2, 5, 0));
phScene->GetIKEngine()->Enable(true);

...
phScene->Step(); // IK is calculated in physics step
...
```

IKエンジン

IKの計算は、`PHScene`が持つIKエンジン(`PHIKEngine`)によって実現されています。

IKエンジンはデフォルトでは無効となっています。

```
phScene->GetIKEEngine()->Enable(true);
```

を実行することで有効となります。`GetIKEEngine()`は、`PHScene`が持つIKエンジンを取得するAPIです。

SpringheadにおけるIKの計算原理は、関節系のヤコビ行列（ヤコビアン）に基づきます。全アクチュエータの関節角度に微小変化量 $\Delta\theta$ を与えた時、全エンドエフェクタの位置の微小変化量 Δr は、関節系のヤコビアン J を用いて

$$\Delta r = J \Delta\theta$$

と表されます。毎ステップごとに関節系ヤコビアン J および目標位置に向かう微小変位 Δr を計算し、上記の線形連立方程式を解くことで各関節に与える角速度を求めます。

線形連立方程式の求解にはガウス＝ザイデル法による繰り返し解法を用いています。そのため1ステップあたりの繰り返し計算の回数によって計算速度と計算精度のトレードオフがあります。繰り返しの回数は、

```
// 20 iteration per 1 physics step
phScene->GetIKEEngine()->SetNumIter(20);
```

のようにして設定することができます。

PHSceneIf クラス

```
PHIKEngineIf* GetIKEEngine()
    IKエンジンを取得します.
```

PHIKEngineIf クラス

```
Enable(bool b)
    IKエンジンの有効・無効を切り替えます。引数がtrueならば有効化し、falseならば無効化します.

SetNumIter(int n)
    IKの繰り返し計算回数を1ステップあたりn回にセットします.
```

アクチュエータ

Springheadでは、IKに使用する各関節をアクチュエータと呼びます。IKは、アクチュエータを駆動させて剛体を目標位置に到達させます。

<オブジェクト関係図>

IKエンジンはアクチュエータを複数保持し、各アクチュエータが各関節を保持します。アクチュエータオブジェクト一つにつき、関節が一つ対応します。アクチュエータオブジェクトの具体的な役割は、関節の状態をIKエンジンに伝え、IKの計算のうち関節ヤコビアンの計算など関節ごとに行う部分を実行し、IKの計算結果に従って関節を動かす事です。

アクチュエータクラスの種類と作成

本稿執筆時点では、IK用アクチュエータとして使用できるのはヒンジとボールジョイントのみです。それぞれに対応したアクチュエータクラスがあります。

- `PHIKHingeActuator`は`PHHingeJoint`に対するアクチュエータです。ヒンジジョイントの1自由度を駆動に用います。
- `PHIKBallActuator`は`PHBallJoint`に対するアクチュエータです。ボールジョイントは3自由度の関節ですが、後述するエンドエフェクタの姿勢制御を行わない(エンドエフェクタの位置のみを制御する)場合は、エンドエフェクタの位置を変化させることのできる2自由度のみを駆動に用います(使用する2自由度の軸は1ステップごとに更新されます)。

```
// given PHSceneIf* phScene
PHIKHingeActuatorDesc descIKActuator;
PHIKHingeActuatorIf* ikActuator
    = phScene->CreateIKActuator(descActuator);
```

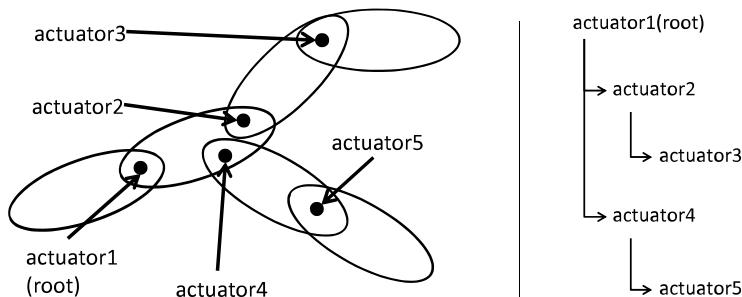
アクチュエータを作成するには、`PHSceneIf`の`CreateIKActuator`関数を用います。引数はアクチュエータのディスクリプタです。`PHIKHingeActuatorDesc`型のディスクリプタを渡すとヒンジ用のアクチュエータが作成され、`PHIKBallActuatorDesc`型のディスクリプタを渡すとボールジョイント用のアクチュエータが作成されます。

作成された時点では、アクチュエータは関節と対応付けがされていません。アクチュエータの子要素に関節を登録することで対応付けが行われます。

```
// given PHHingeJointIf* joint
ikActuator->AddChildObject(joint);
```

アクチュエータの親子関係の登録

次のように二股に分岐したリンクを例にとります：



計算上、IKで駆動する関節系は木構造でなければなりません。Springheadでは、アクチュエータの親子関係を作ることで関節の木構造を設定します。

```
// given PHIKActuator ikActuator1, ikActuator2
ikActuator1->AddChildObject(ikActuator2);
```

`AddChildObject`を呼び出すと、アクチュエータに対し「子要素」となるアクチュエータを登録することができます。これを全てのアクチュエータに対して行うことでアクチュエータの木構造が設定されます。このときアクチュエータの親子関係は、前出の図の右側のようになります。

関節のダンパ係数とIK

関節の運動は、IK機能によって計算された目標関節角速度を関節に`SetTargetVelocity`することで実現します。目標速度に関する関節の振る舞いは、関節の`damper`パラメータによって変化します。一般に`damper`が大きいほど関節は固くなり、外乱の影響を受けづらくなります。この性質はそのままIKの振る舞いにも受け継がれます。

重み付きIK

通常、IKは全ての関節を可能な限り均等に使用して目標を達成するよう計算されます。一方、キャラクタの動作に用いる場合などで、手先を優先的に動かし胴体はあまり動かさない、といった重み付けが要求される場面があります。

SpringheadのIKには、このような重み付けを設定することができます。

```
// given PHIKActuator ikActuator1, ikActuator2
ikActuator1->SetBias(2.0);
ikActuator2->SetBias(1.0);
```

`SetBias`は、指定した関節をあまり動かさないように設定する関数です。Biasには1.0以上の値を設定します。大きな値を設定した関節ほど、IKによる動作は小さくなります。デフォルトではどのアクチュエータも1.0となっており、全関節が均等に使用されます。

エンドエフェクタ

剛体・関節系を構成する剛体の一部を、「エンドエフェクタ」に指定することができます。エンドエフェクタには目標位置・姿勢を指示することができます。IKエンジンは、エンドエフェクタ剛体が指定された目標位置・姿勢を達成するようアクチュエータを制御します。

エンドエフェクタの作成

エンドエフェクタはPHSceneIfのCreateIKEndEffectorを用いて作成します。引数にはPHIKEEndEffectorDescを渡します。

```
// given PHSceneIf* phScene
PHIKEEndEffectorDesc descEndEffector;
PHIKEEndEffectorIf* ikEndEffector
    = phScene->CreateIKEndEffector(descEndEffector);
```

アクチュエータ同様、エンドエフェクタも作成時点では剛体との対応を持ちません。AddChildObjectにより剛体を子要素として登録する必要があります。

```
// given PHSolidIf* solid
ikEndEffector.AddChildObject(solid);
```

次に、エンドエフェクタ剛体を親剛体に連結しているアクチュエータに対し、エンドエフェクタを子要素として登録します。

```
// given PHIKEActuatorIf* ikActuatorParent
ikActuatorParent.AddChildObject(ikEndEffector);
```

こうすることでエンドエフェクタはアクチュエータ木構造の葉ノードとなり、IKの計算に使用できるようになります。

なお、エンドエフェクタは一つの関節系に対して複数作成することができます。この場合、IKは複数のエンドエフェクタが可能な限り同時に目標位置・姿勢を達成できるようアクチュエータを制御します。また、エンドエフェクタは関節系の先端剛体に限りません。

目標位置の設定

エンドエフェクタの目標位置はSetTargetPositionによって指定します。

```
// solid3 goes to (2, 5, 0)
ikEndEffector->SetTargetPosition(Vec3d(2, 5, 0));
```

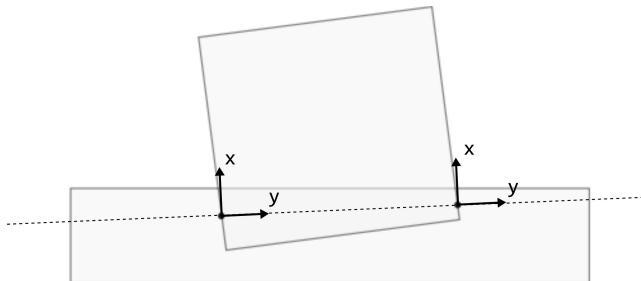


Fig. 7.7: Contact configuration

エンドエフェクタに目標姿勢を指示し、エンドエフェクタが特定の姿勢をとるように関節系を動作させることもできます。

```
ikEndEffector->SetTargetOrientation( Quaterniond::Rot('x', rad(30)) );
ikEndEffector->EnableOrientationControl(true);
```

目標姿勢はQuaterniondで設定します。姿勢制御はデフォルトでは無効になっており、使用するにはEnableOrientationControlを呼んで有効化する必要があります。

EnablePositionControlおよびEnableOrientationControlを用いると、位置制御・姿勢制御の両方を個別に有効・無効化することができます。

```
// 位置制御あり、姿勢制御なし（デフォルト）
ikEndEffector->EnablePositionControl(true);
ikEndEffector->EnableOrientationControl(false);
```

```
// 位置制御なし、姿勢制御あり
ikEndEffector->EnablePositionControl(false);
ikEndEffector->EnableOrientationControl(true);
```

```
// 位置制御あり、姿勢制御あり
ikEndEffector->EnablePositionControl(true);
ikEndEffector->EnableOrientationControl(true);
```

7.7 接触

接触モデル

Springheadで採用している接触モデルについて説明します。第??節で述べたように、PHSceneIf::Stepによってシミュレーションを1ステップ進めると、

初めに形状の交差判定と接触拘束の生成が行われます。交差する二つの形状の交差断面と、接触拘束の関係についてFig. ??に示します。図では簡単のために二次元で描いていますが、実際には接触断面を表す多角形の各頂点に接触拘束が作られます。接触拘束も他の拘束と同様にソケットとプラグで構成されます。一方で、他の拘束とは違い接触拘束は交差判定アルゴリズムによって動的に生成・破棄されます。このため、接触し合う剛体のどちらにソケットあるいはプラグが取り付けられるかは状況依存であり、外部から選択することはできません。

プラグおよびソケットの向きは次のようにして決まります。まず、 x 軸は接触法線と平行に向きます。ただしどちらが正の向きかは状況依存です。次に、 y 軸は接触点における二つの剛体の相対速度ベクトルを接触断面へ投影した向きに向きます。最後に z 軸は x 、 y 軸に直交するように決まります。

以下では各接触拘束が課す条件について具体的に述べます。まず、法線方向の進入速度の大小に応じて衝突モデルと静的接触モデルのいずれかが選択されます。

$$\begin{aligned} v^x < -V^{\text{th}} &\Rightarrow \text{衝突モデル} \\ v^x \geq -V^{\text{th}} &\Rightarrow \text{静的接触モデル} \end{aligned}$$

ここで v^x はソケットから見たプラグの相対速度の x 軸（接触法線）成分で、近づき合う向きを負とします。また、 V^{th} は衝突モデルへ切り替わる臨界速度です。

衝突モデルでは、1ステップ後の相対速度 $v^{x'}$ が跳ね返り係数 e にもとづいて決まり、それを満たすような接触力が計算されます。

$$v^{x'} = -e v^x \quad (7.1)$$

ここで、跳ね返り係数は衝突する形状の物性値に定義された跳ね返り係数の平均値です。

静的接触モデルでは、形状同士の進入深度 d が1ステップで所定の割合で減少するような接触力を求めます。つまり、1ステップ後の進入深度を d' とすると

$$d' = d - \gamma \max(d - d^{\text{tol}}, 0) \quad (7.2)$$

となります。ここで γ は接触拘束の誤差修正率です。また、 d^{tol} は許容進入深度です。

最後に、接触力が満たすべき条件について述べます。まず、法線方向には反発力のみ作用することから、接触力の x 軸成分 f^x には

$$f^x \geq 0$$

が課せられます。一方で接触力の y 軸成分 f^y 、 z 軸成分 f^z は摩擦力を表します。摩擦力に関しては、その向きの相対速度にもとづき静止摩擦か動摩擦かが判定され、それに応じて最大摩擦力の制約が課されます。

$$\begin{aligned} -\mu_0 f^x \leq f^y \leq \mu_0 f^x &\quad \text{if } -V^f \leq v^y \leq V^f, \\ \mu f^x \leq f^y \leq \mu f^x &\quad \text{otherwise} \end{aligned}$$

ここで、静止摩擦係数 μ_0 および動摩擦係数 μ は跳ね返り係数と同様に各形状の物性値の平均値が用いられます。また、 V^f は静止摩擦と動摩擦が切り替わる臨界速度です。 z 軸方向についても同様の制約が課されます。

接触モデルの関係するインターフェースには以下があります。

CDShapeIf

| | | |
|-------|------------------------------|-----------|
| void | SetElasticity(float e) | 跳ね返り係数を設定 |
| float | GetElasticity() | 跳ね返り係数を取得 |
| void | SetStaticFriction(float mu0) | 静摩擦係数を設定 |
| float | GetStaticFriction() | 静摩擦係数を取得 |
| void | SetDynamicFriction(float mu) | 動摩擦係数を設定 |
| float | GetDynamicFriction() | 動摩擦係数を取得 |

PHSceneIf

| | | |
|--------|---------------------------------|------------|
| void | SetContactTolerance(double tol) | 許容交差深度を設定 |
| double | GetContactTolerance() | 許容交差深度を取得 |
| void | SetImpactThreshold(double vth) | 最小衝突速度を設定 |
| double | GetImpactThreshold() | 最小衝突速度を取得 |
| void | SetFrictionThreshold(double vf) | 最小動摩擦速度を設定 |
| double | GetFrictionThreshold() | 最小動摩擦速度を取得 |

備考

- 接觸断面の向きについては、形状同士の進入速度をもとに決定しますが、ここでは詳しく述べません。
- 摩擦力に関してはy軸、z軸が個別に扱われますが、実際の摩擦力はy成分とz成分の合力として与えられますので、合力が最大摩擦力を超過する可能性があります。このようにSpringheadの摩擦モデルはあくまで近似的なものですので注意して下さい。

接触力の取得

特定の剛体に作用する接触力を直接取得するためのインターフェースは用意されていません。このため、ユーザサイドである程度の計算を行う必要があります。以下に、ある剛体に作用する接触力の合力を求める例を示します。

```
// given PHSceneIf* scene
// given PHSolidIf* solid

Vec3d fsum;      //< sum of contact forces applied to "solid"
Vec3d tsum;      //< sum of contact torques applied to "solid"

int N = scene->NContacts();
Vec3d f, t;
Posed pose;

for(int i = 0; i < N; i++){
    PHContactPointIf* con = scene->GetContact(i);
    con->GetConstraintForce(f, t);
```

```

if(con->GetSocketSolid() == solid){
    con->GetSocketPose(pose);
    fsum -= pose.Ori() * f;
    tsum -= pose.Pos() % pose.Ori() * f;
}
if(con->GetPlugSolid() == solid){
    con->GetPlugPose(pose);
    fsum += pose.Ori() * f;
    tsum += pose.Pos() % pose.Ori() * f;
}
}

```

まず、シーン中の接触拘束の数をPHSceneIf::NConstraintsで取得し、forループ中で*i*番目の接触拘束をPHSceneIf::GetContactで取得します。次にPHConstraintIf::GetConstraintForceで接触力の並進力fとモーメントtを取得しますが、接触拘束の場合モーメントは0ですので用いません。また、得られる拘束力はソケット/プラグ座標系で表したもので、作用点はソケット/プラグ座標系の原点です。これを考慮して剛体に作用する力とモーメントへ変換し、合力に足し合わせていきます。剛体がソケット側である場合は作用・反作用を考慮して符号を反転することに注意して下さい。

接触力計算の有効/無効の切り替え

多くのアプリケーションでは、すべての剛体の組み合わせに関して接触を取り扱う必要はありません。このような場合は必要な剛体の対に関してのみ接触を有効化することで計算コストを削減できます。Springheadでは、剛体の組み合わせ毎に交差判定および接触力計算を行うかを切り替えることができます。これにはPHSceneIf::SetContactModeを用います。

PHSceneIf

```

void      SetContactMode(PHSolidIf* lhs, PHSolidIf* rhs, int mode)
void      SetContactMode(PHSolidIf** group, size_t length, int mode)
void      SetContactMode(PHSolidIf* solid, int mode)
void      SetContactMode(int mode)

```

一番目は剛体lhsとrhsの対に関してモードを設定します。二番目は配列[group, group + length]に格納された剛体の全組み合わせに関して設定します。三番目は剛体solidと他の全剛体との組み合わせに関して設定します。四番目はシーン中のすべての剛体の組み合わせに関して設定します。

設定可能なモードは以下の内の一つです。

PHSceneDesc::ContactMode

| | |
|--------------|----------------------|
| MODE_NONE | 交差判定および接触力計算を行わない |
| MODE_LCP | 交差判定を行い、拘束力計算法を用いる |
| MODE_PENALTY | 交差判定を行い、ペナルティ反力法を用いる |

デフォルトではすべての剛体対に関してMODE_LCPが選択されています。例として、床面との接触以外をすべてオフにするには

```
// given PHSolidIf* floor
scene->SetContactMode(PHSceneDesc::MODE_NONE);
scene->SetContactMode(floor, PHSceneDesc::MODE_LCP);
```

とします。

7.8 関節座標系シミュレーション

T.B.D.

7.9 ギア

T.B.D.

7.10 内部アルゴリズムの設定

以下では物理シミュレーションの内部で用いられているアルゴリズムの詳細な設定項目について説明します。

拘束力計算エンジン

拘束力計算エンジンは、関節や接触などの拘束を満足するための拘束力の計算を行います。拘束力計算エンジンのクラスはPHConstraintEngineIfで、これを取り扱うには以下の関数を用います。

PHConstraintEngineIfのインターフェースを以下に示します。

| PHConstraintEngineIf | | |
|----------------------|----------------------------------|---------------|
| void | SetVelCorrectionRate(double) | 関節拘束の誤差修正率を設定 |
| double | GetVelCorrectionRate() | 関節拘束の誤差修正率を取得 |
| void | SetContactCorrectionRate(double) | 接触拘束の誤差修正率を設定 |
| double | GetContactCorrectionRate() | 接触拘束の誤差修正率を取得 |

誤差修正率とは、1ステップで拘束誤差どの程度修正するかを示す比率で、通常[0, 1]の値を設定します。誤差修正率を1にすると、1ステップで拘束誤差

を0にするような拘束力が計算されますが、発振現象などのシミュレーションの不安定化を招く傾向があります。逆に修正率を小さ目に設定すればシミュレーションは安定化しますが、定常誤差が増大します。

拘束力計算エンジンは、内部で反復型のアルゴリズムで拘束力を計算します。アルゴリズムの反復回数はPHSceneIf::SetNumIterationで設定します(第??節参照)。

PHSceneIf::SetContactToleranceで設定可能です。

PHConstraintEngineIf::SetContactCorrectionRateで設定可能です(第??節参照)。

Chapter 8

Graphics

8.1 概要

Graphicsは3Dシーンの描画機能を提供するモジュールです。

8.2 Graphics SDK

GraphicsモジュールのすべてのオブジェクトはSDKクラスGRSdkによって管理されます。 GRSdkクラスは、プログラムの実行を通してただ1つのオブジェクトが存在するシングルトンクラスです。 GRSdkオブジェクトを作成するには以下のようにします。

```
GRSdkIf* grSdk = GRSdkIf::CreateSdk();
```

通常この操作はプログラムの初期化時に一度だけ実行します。また、Frameworkモジュールを使用する場合はユーザが直接GRSdkを作成する必要はありません。

GRSdkには以下の機能があります。

- レンダラの作成
- デバイスの作成
- シーンの管理

レンダラとは処理系に依存しない抽象化された描画機能を提供するクラスです。レンダラのクラスはGRRenderです。

一方、デバイスは処理系ごとの描画処理の実装を行うクラスです。現在のSpringheadではOpenGLによる描画のみがサポートされています。OpenGL用デバイスクラスはGRDeviceGLです。

レンダラをデバイスに関するGRSdkの関数を以下に示します。

GRSdkIf

| | | |
|---------------|------------------|---------------|
| GRRenderIf* | CreateRender() | レンダラを作成 |
| GRDeviceGLIf* | CreateDeviceGL() | OpenGLデバイスを作成 |

GRRenderIf

| | | |
|-------------|------------------------|---------|
| void | SetDevice(GRDeviceIf*) | デバイスの設定 |
| GRDeviceIf* | GetDevice() | デバイスの取得 |

初期化

Graphicsモジュールを使用するには以下の初期化処理を必ず実行する必要があります.

```
GRRenderIf* render = grSdk->CreateRender();
GRDeviceIf* device = grSdk->CreateDeviceGL();
device->Init();
render->SetDevice(device);
```

GRRenderのSetDevice関数でデバイスを登録すると、レンダラは実際の描画処理をそのデバイスを用いて行います。将来的に処理系ごとにデバイスを使い分けることを想定し、上の処理はユーザが行うことになっています。Frameworkモジュールを使用する場合はユーザ自身で上の手続きを行う必要はありません。

8.3 シーン**シーンの作成**

Graphicsモジュールのシーンは、コンピュータグラフィクスにおけるいわゆるシーディングラフと同等のものです。シーンクラスはGRSceneです。シーンを作成するには次のようにします。

```
GRSceneIf* grScene = grSdk->CreateScene();
```

GRSceneはディスクリプタによる設定項目を持ちません。また、Fig. ??に示すようにGRSdkオブジェクトは任意の数のシーンを保持できます。

シーン作成に関するGRSdkの関数は以下の通りです。

GRSdkIf

| | | |
|------------|---------------------------------------|--------|
| GRSceneIf* | CreateScene() | シーンを作成 |
| GRSceneIf* | GetScene(size_t) | シーンを取得 |
| size_t | NScene() | シーンの数 |
| void | MergeScene(GRSceneIf*, GRSceneIf*) | シーンの統合 |

シーンの機能

シーンを作成したら、次はそのコンテンツであるフレームやメッシュ、カメラやライトなどを作成してシーンに加えていきます。この方法としては完全に手動でシーンを構築する他にもFileIOモジュールを使用してファイルからシーンをロードする方法もあります。以下にGRSceneの関数を示します。

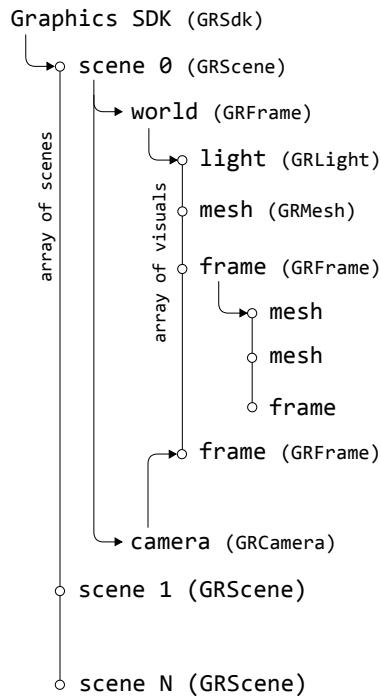


Fig. 8.1: Graphics data structure

GRSceneIf

| | |
|---|-------------|
| GRFrameIf* GetWorld() | ワールドフレームの取得 |
| GRCameraIf* GetCamera() | カメラの取得 |
| void SetCamera(const GRCameraDesc&) | カメラの設定 |
| GRVisualIf* CreateVisual(const GRVisualDesc&, GRFrameIf*) | 描画アイテムの作成 |
| void Render(GRRenderIf*) | 描画 |

Fig. ??に示すように、1つのシーンはただ1つのワールドフレームを持ち、それを基点として任意の数の描画アイテムがツリー状に連なります。ワールドフレームはGetWorldで取得します。

特殊な描画アイテムにカメラがあります。カメラはワールドフレーム以下のツリーとは別に、GRSceneが保持します(Fig. ??)。カメラの設定はSetCameraで行います。カメラを取得するにはGetCameraを使います。また、カメラはシンググラフ中の1つのフレームを参照し、これを視点の設定に用います。イメージとしてはカメラが参照先のフレームに取り付けられていると考える方が自然でしょう。参照先のフレームの移動に応じてカメラもシーン中を移動することになります。



Fig. 8.2: Class hierarchy of visual items

シーンの描画

描画処理はプログラムの描画ハンドラで行います。GLUTを使う場合は`glutDisplayFunc`で登録したコールバック関数がこれにあたり、またFrameworkモジュールのFWAppを使う場合は`Display`仮想関数がこれにあたります。以下が典型的な描画処理です。

```

render->ClearBuffer();           // clear back buffer
render->BeginScene();           // begin rendering

grScene->Render(render);        // render scene

render->EndScene();             // end rendering
render->SwapBuffers();          // swap buffers

```

`ClearBuffer`は描画バッファを所定の色で塗りつぶします。塗りつぶし色の取得/設定は`GRRender`の`GetClearColor`, `SetClearColor`を使います。

```

render->SetClearColor(Vec4f(1.0f, 0.0f, 0.0f, 1.0f));
render->ClearBuffer();           // clear back buffer in red

```

`BeginScene`と`EndScene`はシーンの描画の前後で必ず呼び出します。`SwapBuffers`はフロントバッファとバックバッファを切り換えることで描画内容を画面上に表示します。

`GRScene`の`Render`関数は、カメラ(`GRCamera`)の`Render`とワールドフレーム(`GRFrame`)の`Render`を順次呼び出します。まずカメラの描画によって視点と投影変換が設定され、次にワールドフレームの描画によってシーディングラフが再帰的に描画されます。

8.4 描画アイテム

シーディングラフを構成する描画アイテムの基本クラスは`GRVisual`です。`GRVisual`から派生するクラスをFig. ??に示します。描画アイテムには以下の共通の機能があります。

GRVisualIf

| | |
|------|------------------------------------|
| void | <code>Render(GRRenderIf*)</code> |
| void | <code>Rendered(GRRenderIf*)</code> |
| void | <code>Enable(bool)</code> |
| bool | <code>IsEnabled()</code> |

`Render`はアイテムの描画を行い、`Rendered`は描画の後処理を行います。描画処理は描画アイテムの種類ごとに異なります。これについては次節以降で説明します。

`Enable`関数は描画処理の有効化/無効化を行います。無効化されたアイテムは描画されません。`IsEnabled`関数は有効/無効状態を返します。

描画アイテムを作成するには`GRScene`の`CreateVisual`関数に種類ごとのディスクリプタを指定して呼び出します。

8.5 フレーム

フレームは座標変換を定義すると同時に他の描画アイテムのコンテナとしての役割を持ちます。フレームのクラスは`GRFrame`です。次のコードは、フレームを作成してワールドフレームの子として登録します。

```
GRFrameDesc desc;
GRFrameIf* frame =
    grScene->CreateVisual(desc, grScene->GetWorldFrame())->Cast();
```

`CreateVisual`関数は指定されたディスクリプタに対応する描画アイテムを作成し、指定された親フレームの子として登録します。親フレームを省くとデフォルトでワールドフレームに登録されます。したがって上のコードは`CreateVisual(desc)`としてもかまいません。

`GRFrame`の`Render`関数は、子描画アイテムの`Render`を順次呼び出します。

親子関係

フレーム間の親子関係を管理する関数には次のものがあります。

GRFrameIf

| | |
|---------------------------|------------------------------------|
| <code>GRFrameIf*</code> | <code>GetParent()</code> |
| <code>void</code> | <code>SetParent(GRFrameIf*)</code> |
| <code>int</code> | <code>NChildren()</code> |
| <code>GRVisualIf**</code> | <code>GetChildren()</code> |

`GetParent`は親フレームを取得します。`SetParent`はそのフレームの親フレームを変更するために使います。`NChildren`はそのフレームの子である描画アイテムの数を返します。これらにはフレーム以外の描画アイテムも含まれることに注意してください。`GetChildren`は子描画アイテムの配列を取得します。

座標変換

フレームの座標変換を操作する関数は以下の通りです。

GRFrameIf

| | |
|----------------------|---|
| <code>Affinef</code> | <code>GetTransform()</code> |
| <code>Affinef</code> | <code>GetWorldTransform()</code> |
| <code>void</code> | <code>SetTransform(const Affinef&)</code> |

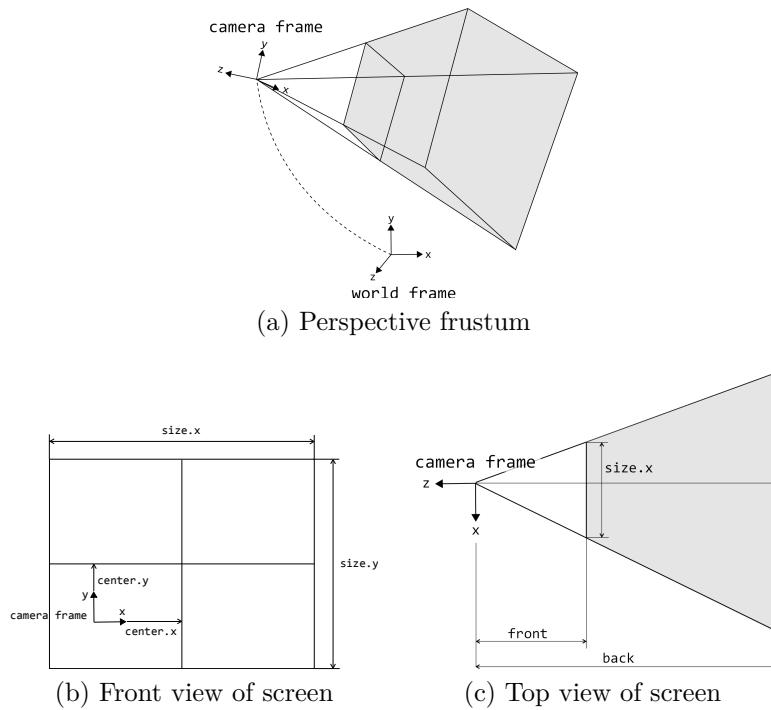


Fig. 8.3: Camera parameters

`GetTransform`, `SetTransform`はそれぞれフレームとその親フレームとの間の相対的な座標変換を取得/設定します。例えば

```
frame->SetTransform(Affinef::Trn(1.0, 0.0, 0.0));
とすると親フレームに対して相対的にx方向に1.0移動します。
```

8.6 カメラ

カメラは描画における視点の設定と投影変換を管理します。はじめにカメラのディスクリプタを見ていきます。

GRCameraDesc

| | | |
|--------------------|---------------------|-----------|
| <code>Vec2f</code> | <code>size</code> | スクリーンサイズ |
| <code>Vec2f</code> | <code>center</code> | スクリーン中心座標 |
| <code>float</code> | <code>front</code> | 前方クリップ面 |
| <code>float</code> | <code>back</code> | 後方クリップ面 |

各変数の定義はFig. ??(b),(c)を参照してください。設定を変更するには以下のようにします。

```
GRCameraDesc desc;
grScene->GetCamera()->GetDesc(&desc);
desc.front = 3.0f;
grScene->SetCamera(desc);
```

上ではGetDesc関数で既存の設定をディスクリプタにコピーし, `front`を変更してから SetCamera関数で再設定しています。

一方, GRCameraの関数は以下の通りです。

GRCameraIf

| | |
|-------------------------|-----------------------------------|
| <code>GRFrameIf*</code> | <code>GetFrame()</code> |
| <code>void</code> | <code>SetFrame(GRFrameIf*)</code> |

`GetFrame`, `SetFrame`関数はカメラフレームを取得/設定します。Fig. ??(a)のように, カメラフレームはカメラの視点を定義します。

8.7 ライト

ライトはシーンの照明を設定するための描画アイテムです。ライトのクラスGRLightのディスクリプタの代表的な変数を以下に示します。

GRLightDesc

| | | |
|--------------------|-----------------------|-------|
| <code>Vec4f</code> | <code>ambient</code> | 環境光 |
| <code>Vec4f</code> | <code>diffuse</code> | 拡散光 |
| <code>Vec4f</code> | <code>specular</code> | 鏡面光 |
| <code>Vec4f</code> | <code>position</code> | ライト位置 |

減衰係数やスポットライトなどのより詳細な設定項目についてはソースファイルを参照してください。OpenGLの仕様と同様, `position`の第4成分`position.w`が0の場合は平行光源となり, (x, y, z) 方向の無限遠にライトがあることになります, `position.w`が1の場合は (x, y, z) の位置に点光源がおかれます。

8.8 マテリアル

マテリアルは材質を指定するためのアイテムです。マテリアルのクラスはGRMaterialです。通常, マテリアルは次節で説明するメッシュの子描画アイテムとなります。ファイルからメッシュをロードする場合は, メッシュの作成と同時にマテリアルも自動的に作成され, メッシュの子として追加されます。GRMaterialのディスクリプタは以下の通りです。

GRMaterialDesc

| | | |
|-----------------------|-----------------------|------------|
| <code>Vec4f</code> | <code>ambient</code> | 環境色 |
| <code>Vec4f</code> | <code>diffuse</code> | 拡散色 |
| <code>Vec4f</code> | <code>specular</code> | 鏡面色 |
| <code>Vec4f</code> | <code>emissive</code> | 自己発光 |
| <code>float</code> | <code>power</code> | 鏡面係数 |
| <code>UTString</code> | <code>texname</code> | テクスチャファイル名 |

レンダラにマテリアルを設定すると, 次に別のマテリアルを設定するまでの間の形状描画にそのマテリアルの描画属性が適用されます。マテリアルを

設定するにはいくつかの方法があります。一つ目はGRMaterialIfのRender関数を呼ぶ方法です：これに加え、以下に示すGRRenderの関数のいずれかを用いることもできます。

GRRenderIf

| | | |
|------|---------------------------------------|------------|
| void | SetMaterial(const GRMaterialDesc&) | 描画マテリアルの設定 |
| void | SetMaterial(const GRMaterialIf*) | 描画マテリアルの設定 |
| void | SetMaterial(int) | 描画マテリアルの設定 |

以下の例はマテリアルを設定する3通りの方法を示しています。どの方法を用いても結果は変わりません。

```
// given GRRenderIf* render, GRSceneIf* scene
GRMaterialDesc md;
md.diffuse = Vec4f(1.0f, 0.0f, 0.0f, 1.0f);
// 1.
render->SetMaterial(md);
// 2.
GRMaterialIf* mat = scene->CreateVisual(md)->Cast();
mat->Render(render);
// 3.
render->SetMaterial(mat);
```

毎回マテリアルを作成するのは煩わしいことがあります。そのような場合はレンダラの予約色を指定することも可能です。

```
// 4.
render->SetMaterial(GRRenderBaseIf::RED);
```

使用可能な予約色はX11 web colorにもとづいています。詳しくはSprGRRender.hヘッダファイルを
GRRenderBaseIfが持つ予約色（全24色、Table ??参照）です。

8.9 メッシュ

メッシュは多面体形状を表現するための描画アイテムです。メッシュのクラスはGRMeshです。メッシュを作成する方法には

- ディスクリプタを用いて手動で作成する
- FileIOモジュールを利用してファイルからメッシュをロードする

の二通りがあります。後者の方法では、モデリングソフトで作成し、Direct3DのX形式などで出力したファイルから形状をロードすることができます。詳しくは??章を参照してください。また、メッシュのみをロードする簡易機能としてFWObjectIf::LoadMeshが用意されています。

以下では前者の手動構築の方法について説明します。メッシュのディスクリプタは次の通りです。

GRMeshDesc

| | | |
|--------------------|--------------|----------|
| vector<Vec3f> | vertices | 頂点 |
| vector<GRMeshFace> | faces | 面 |
| vector<Vec3f> | normals | 法線 |
| vector<GRMeshFace> | faceNormals | 面法線 |
| vector<Vec4f> | colors | 色 |
| vector<Vec2f> | texCoords | テクスチャ座標 |
| vector<int> | materialList | マテリアルリスト |

vectorはC++の可変長配列コンテナです。 verticesは頂点座標を格納した配列です。 ただし頂点座標を設定しただけでは形状は定義されません。 メッシュは面の集合ですので、 facesを設定する必要があります。 GRMeshFaceの定義は以下の通りです。

GRMeshFace

| | | |
|-----|------------|----------|
| int | nVertices | 頂点数 |
| int | indices[4] | 頂点インデックス |

nVerticesは1つの面を構成する頂点数で、 3か4を設定します。 indicesにはnVertices個の頂点インデックスを設定します。 このとき

vertices[faces[i].indices[j]]

が*i*番目の面の*j*番目の頂点座標となります。

GRMeshDescのメンバ変数の中でverticesとfacesは必須ですが、 その他のメンバは必ずしも設定する必要はありません。 normalsは各頂点の法線の向きをを格納する配列です。 normals[i]がvertices[i]の法線を与えます。 normalsを省略した場合、 法線は自動生成されます。 このとき、 各頂点の法線はその頂点を共有する面の法線の平均で与えられます。

normalsに加えてfaceNormalsを設定した場合、 異なる方法で法線が与えられます。 このとき

normals[faceNormals[i].indices[j]]

が*i*番目の面の*j*番目の頂点に対応する法線となります。

colorsは頂点色です。 colors[i]が*i*番目の頂点の色を与えます。

texCoordsは頂点ごとのテクスチャUV座標を与えます。 テクスチャを描画するには、 メッシュに割り当てるマテリアルにテクスチャファイル名が設定されている必要があります。

materialListは面ごとに異なるマテリアルを割り当てるために用います。 materialList[i]が*i*番目の面のマテリアル番号を与えます。 ただし、 番号に対応するマテリアルは別途メッシュに割り当てておく必要があります。

メッシュへのマテリアルの割当て

ファイルからメッシュをロードする場合、 もしファイル中にマテリアル情報が含まれていればそれをもとに自動的にマテリアルがメッシュへ割り当てられます。

手動でメッシュに割り当てるには、 AddChildObjectを使います。 以下に例を示します。

```

// given GRSceneIf* scene, GRFrameIf* frame
GRMeshDesc meshDesc;
// ... setup descriptor here ...

// create mesh and attach it to frame
GRMeshIf* mesh = scene->CreateVisual(meshDesc, frame)->Cast();

GRMaterialDesc matDesc0, matDesc1;
// ... setup materials here ...
GRMaterialIf* mat0 = scene->CreateVisual(matDesc0, frame)->Cast();
GRMaterialIf* mat1 = scene->CreateVisual(matDesc1, frame)->Cast();

// attach materials to mesh
mesh->AddChildObject(mat0);    //< material no.0
mesh->AddChildObject(mat1);    //< material no.1

```

最初に割り当てられたマテリアルを0番として昇順でマテリアル番号が決まります。前述のマテリアルリストを用いる場合はこのマテリアル番号を面毎に指定してください。

8.10 レンダラ

レンダラの機能を項目別に説明します。レンダラは提供するプリミティブな描画機能は非常に多岐に渡りますが、これらのほとんどの関数は特別な描画処理を必要としない限りユーザが直接呼び出すことはありません。個々の関数を詳しく説明していくと膨大な量になりますので、ここでは一覧程度にとどめます。詳細な仕様はソースコードのコメントを参照してください。

基本機能

描画時のお決まりの処理です。??節を参照してください。

GRRenderIf

| | | |
|------|-----------------------------|-------------|
| void | GetClearColor(Vec4f&) | 背景色の取得 |
| void | SetClearColor(const Vec4f&) | 背景色の設定 |
| void | ClearBuffer() | 描画バッファをクリア |
| void | BeginScene() | 描画の開始 |
| void | EndScene() | 描画の完了 |
| void | SwapBuffers() | 描画バッファのスワップ |

ディスプレイリスト

ディスプレイリストに関する機能です。GRMeshが内部で使用します。

GRRenderIf

| | | |
|------|------------------|---------------|
| int | StartList() | ディスプレイリスト作成開始 |
| void | EndList() | ディスプレイリスト作成完了 |
| void | DrawList(int) | ディスプレイリストの描画 |
| void | ReleaseList(int) | ディスプレイリストの解放 |

デプステスト, アルファブレンディング, ライティング

描画機能を切り替えるための関数です。

GRRenderIf

| | | |
|------|---|---------------------|
| void | SetDepthWrite(bool) | デプスバッファへの書き込みOn/Off |
| void | SetDepthTest(bool) | デプステストのOn/Off |
| void | SetDepthFunc(TDepthFunc) | デプスバッファの判定条件 |
| void | SetAlphaTest(bool) | アルファブレンディングのOn/Off |
| void | SetAlphaMode(TBlendFunc, TBlendFunc) | アルファブレンディングのモード |
| void | SetLighting(bool) | ライティングのOn/Off |

テクスチャ

GRRenderIf

| | | |
|------|--|-----------|
| int | LoadTexture(UTString) | テクスチャのロード |
| void | SetTextureImage(UTString, int, int, int, char*) | テクスチャの設定 |

シェーダ

GRRenderIf

| | | |
|-----------|---|---------------|
| void | InitShader() | シェーダの初期化 |
| void | SetShaderFormat(ShaderType) | シェーダフォーマットの設定 |
| bool | CreateShader(UTString, UTString, GRHandler&) | シェーダオブジェクトの作成 |
| GRHandler | CreateShader() | シェーダオブジェクトの作成 |
| bool | ReadShaderSource(GRHandler, UTString) | シェーダプログラムをロード |
| void | GetShaderLocation(GRHandler, void*) | ロケーション情報の取得 |

直接描画

GRRenderIf

| | | |
|------|---|----------------------------------|
| void | SetVertexFormat(const GRVertexElement*) | 頂点フォーマットの指定 |
| void | SetVertexShader(void*) | 頂点シェーダーの指定 |
| void | DrawDirect(TPrimitiveType, void*, size_t, size_t) | 頂点を指定してプリミティブを描画 |
| void | DrawIndexed(TPrimitiveType, size_t*, void*, size_t, size_t) | 頂点とインデックスを指定してプリミティブを描画 |
| void | DrawArrays(TPrimitiveType, GRVertexArray*, size_t) | 頂点の成分ごとの配列を指定して、プリミティブを描画 |
| void | DrawArrays(TPrimitiveType, size_t*, GRVertexArray*, size_t) | インデックスと頂点の成分ごとの配列を指定して、プリミティブを描画 |

基本形状描画

GRRenderIf

| | | |
|------|---|------------|
| void | DrawLine(Vec3f, Vec3f) | 線分を描画 |
| void | DrawArrow(Vec3f, Vec3f, float, float, float, int, bool) | 矢印を描画 |
| void | DrawBox(float, float, float, bool) | 直方体を描画 |
| void | DrawSphere(float, int, int, bool) | 球体を描画 |
| void | DrawCone(float, float, int, bool) | 円錐の描画 |
| void | DrawCylinder(float, float, int, bool) | 円筒の描画 |
| void | DrawCapsule(float, float, int, bool) | カプセルの描画 |
| void | DrawRoundCone(float, float, float, int, bool) | 球円錐の描画 |
| void | DrawGrid(float, int, float) | グリッドを描画 |
| void | SetFont(const GRFont&) | フォントの設定 |
| void | DrawFont(Vec2f, UTString) | 2次元テキストの描画 |
| void | DrawFont(Vec3f, UTString) | 3次元テキストの描画 |
| void | SetLineWidth(float) | 線の太さの設定 |

カメラ

GRRenderIf

| | | |
|------------------------|-----------------------------------|--------|
| void | SetCamera(const GRCameraDesc&) | カメラの設定 |
| const GRCameraDesc& | GetCamera() | カメラの取得 |

ライト

GRRenderIf

| | | |
|------|-------------------------------|----------|
| void | PushLight(const GRLightDesc&) | ライトをプッシュ |
| void | PushLight(const GRLightIf*) | ライトをプッシュ |
| void | PopLight() | ライトをポップ |
| int | NLights() | ライトの数 |

座標変換

GRRenderIf

| | | |
|-------|--|------------------------|
| void | Reshape(Vec2f, Vec2f) | ウィンドウサイズの変更 |
| void | SetViewport(Vec2f, Vec2f) | ビューポートの設定 |
| Vec2f | GetViewportPos() | ビューポート原点の取得 |
| Vec2f | GetViewportSize() | ビューポートサイズの取得 |
| Vec2f | GetPixelSize() | 1ピクセルの物理サイズを 取得 |
| Vec3f | ScreenToCamera(int, int, float, bool) | スクリーン座標からカメラ 座標への変換 |
| void | EnterScreenCoordinate() | スクリーン座標系へ切り替 える |
| void | LeaveScreenCoordinate() | スクリーン座標系から戻る |

GRRenderIf

| | | |
|------|--|------------------|
| void | SetViewMatrix(const Affinef&) | 視点行列の設定 |
| void | GetViewMatrix(Affinef&) | 視点行列の取得 |
| void | SetProjectionMatrix(const Affinef&) | 投影行列の設定 |
| void | GetProjectionMatrix(Affinef&) | 投影行列の取得 |
| void | SetModelMatrix(const Affinef&) | モデル行列の設定 |
| void | GetModelMatrix(Affinef&) | モデル行列の取得 |
| void | MultModelMatrix(const Affinef&) | モデル行列に変換をか ける |
| void | PushModelMatrix() | モデル行列をプッシュ |
| void | PopModelMatrix() | モデル行列をポップ |
| void | ClearBlendMatrix() | ブレンド変換行列のク リア |
| bool | SetBlendMatrix(const Affinef&, int) | ブレンド変換行列の設 定 |

Table 8.1: Reserved colors

| | | | |
|----------------------|-----------------|-----------------|-----------------|
| INDIANRED | ■ (205 92 92) | AQUA | ■ (0 255 255) |
| LIGHTCORAL | ■ (240 128 128) | CYAN | ■ (0 255 255) |
| SAFETYORANGE | ■ (250 128 114) | LIGHTCYAN | ■ (224 255 255) |
| DARKSALMON | ■ (233 150 122) | PALETURQUOISE | ■ (175 238 238) |
| LIGHTSALMON | ■ (255 160 122) | AQUAMARINE | ■ (127 255 212) |
| RED | ■ (255 0 0) | TURQUOISE | ■ (64 224 208) |
| CRIMSON | ■ (220 20 60) | MEDIUMTURQUOISE | ■ (72 209 204) |
| FIREBRICK | ■ (178 34 34) | DARKTURQUOISE | ■ (0 206 209) |
| DARKRED | ■ (139 0 0) | CADETBLUE | ■ (95 158 160) |
| PINK | ■ (255 192 203) | STEELBLUE | ■ (70 130 180) |
| LIGHTPINK | ■ (255 182 193) | LIGHTSTEELBLUE | ■ (176 196 222) |
| HOTPINK | ■ (255 105 180) | POWDERBLUE | ■ (176 224 230) |
| DEEPPINK | ■ (255 20 147) | LIGHTBLUE | ■ (173 216 230) |
| MEDIUMVIOLETRED | ■ (255 21 133) | SKYBLUE | ■ (135 206 235) |
| PALEVIOLETRED | ■ (255 112 147) | LIGHTSKYBLUE | ■ (135 206 250) |
| CORAL | ■ (255 127 80) | DEEPSKYBLUE | ■ (0 191 255) |
| TOMATO | ■ (255 99 71) | DODGERBLUE | ■ (30 144 237) |
| ORANGERED | ■ (255 69 0) | CORNFLOWERBLUE | ■ (65 105 225) |
| DARKORANGE | ■ (255 140 0) | ROYALBLUE | ■ (65 105 225) |
| ORANGE | ■ (255 165 0) | BLUE | ■ (0 0 255) |
| GOLD | ■ (255 215 0) | MEDIUMBLUE | ■ (0 0 205) |
| YELLOW | ■ (255 255 0) | DARKBLUE | ■ (0 0 139) |
| LIGHTYELLOW | ■ (255 255 224) | NAVY | ■ (0 0 128) |
| LEMONCHIFFON | ■ (255 250 205) | MIDNIGHTBLUE | ■ (25 25 112) |
| LIGHTGOLDENRODYELLOW | ■ (250 250 210) | CORNSILK | ■ (255 248 220) |
| PAPAYAWHIP | ■ (255 239 213) | BLANCHEDALMOND | ■ (255 235 205) |
| MOCCASIN | ■ (255 228 181) | BISQUE | ■ (255 228 196) |
| PEACHPUFF | ■ (255 218 185) | NAVAJOWHITE | ■ (255 222 173) |
| PALEGOLDENROD | ■ (238 232 170) | WHEAT | ■ (245 222 179) |
| KHAKI | ■ (240 230 140) | BURLYWOOD | ■ (222 184 135) |
| DARKKHAKI | ■ (189 183 107) | TAN | ■ (210 180 140) |
| LAVENDER | ■ (230 230 250) | ROSYBROWN | ■ (188 143 143) |
| THISTLE | ■ (216 191 216) | SANDYBROWN | ■ (244 164 96) |
| PLUM | ■ (221 160 221) | GOLDENROD | ■ (218 165 32) |
| VIOLET | ■ (238 130 238) | DARKGOLDENROD | ■ (184 134 11) |
| ORCHID | ■ (218 112 214) | PERU | ■ (205 133 63) |
| FUCHSIA | ■ (255 0 255) | CHOCOLATE | ■ (210 105 30) |
| MAGENTA | ■ (255 0 255) | SADDLEBROWN | ■ (139 69 19) |
| MEDIUMMORCHILD | ■ (186 85 211) | SIENNA | ■ (160 82 45) |
| MEDIUMPURPLE | ■ (147 112 219) | BROWN | ■ (154 42 42) |
| BLUEVIOLET | ■ (138 43 226) | MAROON | ■ (128 0 0) |
| DARKVIOLET | ■ (148 0 211) | WHITE | ■ (255 255 255) |
| DARKORCHILD | ■ (153 50 204) | SNOW | ■ (255 250 250) |
| DARKMAGENTA | ■ (139 0 139) | HONEYDEW | ■ (240 255 240) |
| PURPLE | ■ (128 0 128) | MINTCREAM | ■ (245 255 250) |
| INDIGO | ■ (75 0 130) | AZURE | ■ (240 255 255) |
| DARKSLATEBLUE | ■ (72 61 139) | ALICEBLUE | ■ (240 248 255) |
| SLATEBLUE | ■ (106 90 205) | GHOSTWHITE | ■ (248 248 255) |
| MEDIUMSLATEBLUE | ■ (123 104 238) | WHITESMOKE | ■ (245 245 245) |
| GREENYELLOW | ■ (173 255 47) | SEASHELL | ■ (255 245 238) |
| CHARTREUSE | ■ (127 255 0) | BEIGE | ■ (245 245 220) |
| LAWNGREEN | ■ (124 252 0) | OLDLACE | ■ (253 245 230) |
| LIME | ■ (0 255 0) | FLORALWHITE | ■ (255 250 240) |
| LIMEGREEN | ■ (50 205 50) | IVORY | ■ (255 255 240) |
| PALEGREEN | ■ (152 251 152) | ANTIQUEWHITE | ■ (250 235 215) |
| LIGHTGREEN | ■ (144 238 144) | LINEN | ■ (250 240 230) |
| MEDIUMSPRINGGREEN | ■ (0 250 154) | LAVENDERBLUSH | ■ (255 240 245) |
| SPRINGGREEN | ■ (0 255 127) | MISTYROSE | ■ (255 228 225) |
| MEDIUMSEAGREEN | ■ (60 179 113) | GAINSBORO | ■ (220 220 220) |
| SEAGREEN | ■ (46 139 87) | LIGHTGRAY | ■ (211 211 211) |
| FORESTGREEN | ■ (34 139 34) | SILVER | ■ (192 192 192) |
| GREEN | ■ (0 128 0) | DARKGRAY | ■ (169 169 169) |
| DARKGREEN | ■ (0 100 0) | GRAY | ■ (128 128 128) |
| YELLOWGREEN | ■ (154 205 50) | DIMGRAY | ■ (105 105 105) |
| OLIVEDRAB | ■ (107 142 35) | LIGHTSLATEGRAY | ■ (119 136 153) |
| OLIVE | ■ (128 128 0) | SLATEGRAY | ■ (112 128 144) |
| DARKOLIVEGREEN | ■ (85 107 47) | DARKSLATEGRAY | ■ (47 79 79) |
| MEDIUMAQUAMARINE | ■ (102 205 170) | BLACK | ■ (0 0 0) |
| DARKSEAGREEN | ■ (143 188 143) | | |
| LIGHTSEAGREEN | ■ (32 178 170) | | |
| DARKCYAN | ■ (0 139 139) | | |
| TEAL | ■ (0 128 128) | | |

Chapter 9

FileIO

9.1 概要

FileIOはファイル入出力機能を提供するモジュールです。 Frameworkから利用するのが簡単ですが、単体で用いるとより細かな作業ができます。

9.2 FileIO SDK

FileIOモジュールのすべてのオブジェクトはSDKクラスFISdkによって管理されます。 FISdkクラスは、プログラムの実行を通してただ1つのオブジェクトが存在するシングルトンクラスです。 FISdkオブジェクトを作成するには以下のようにします。

```
FISdkIf* fiSdk = FISdkIf::CreateSdk();
```

通常この操作はプログラムの初期化時に一度だけ実行します。また、Frameworkモジュールを使用する場合はユーザが直接FISdkを作成する必要はありません。

FISdkには以下の2つの機能があります。

- ファイルオブジェクトの作成
- インポートオブジェクトの作成

ファイルオブジェクトは、ファイルからのシーンのロードおよびセーブを担います。ファイルの基底クラスはFIFileで、ファイルフォーマットの種類ごとに専用のファイルクラスが派生します (Fig ??).

ファイル作成に関するFISdkの関数を以下に示します。

FISdkIf

| | |
|------------------|--------------------------------------|
| FIFileSprIf* | CreateFileSpr() |
| FIFileBinaryIf* | CreateFileBinary() |
| FIFileXIf* | CreateFileX() |
| FIFileVRMLIf* | CreateFileVRML() |
| FIFileCOLLADAIf* | CreateFileCOLLADA() |
| FIFileIf* | CreateFileFromExt(UTString filename) |



Fig. 9.1: Class hierarchy of file objects

`CreateFileFromExt`は`filename`の拡張子からファイルフォーマットを判別して対応するファイルオブジェクトを作成します。

9.3 ファイルフォーマット

この節ではSpringheadでロード・セーブできるファイルのファイルフォーマットを紹介します。

9.3.1 sprファイル

拡張子 `.spr` のファイルは、Springhead独自のファイル形式です。人が読み書きしやすく、Springheadの仕様が変化しても余り影響を受けないような形式になっています。ファイルを手書きする場合はこの形式を使ってください。

`spr`ファイルはノード定義の繰り返しです。`spr`ファイルの例を示します。

```

PHSdk{
    CDSphere sphere{           #PHSdkノード
        material = {           # CDSphere の material(PHMaterial型)の
            mu = 0.2            # 摩擦係数 mu に0.2を代入
        }
        radius = 0.5           # radiusに0.5を代入
    }
    CDBox bigBox{             # CDBoxノード
        boxsize = 2.0 1.1 0.9
    }
}

```

`Spr`ファイルのノードはディスクリプタ（第??節）を参照）に1対1で対応します。ディスクリプタさえ用意すれば自動的に使えるノードの型が増えます。ファイルで値を代入しないと、ディスクリプタの初期値になります。上の例では、`PHSdk`に追加される`sphere`(`CDSphere`型)は、

```

CDSphereDesc desc;
desc.material.mu = 0.2;
desc.radius = 0.5;

```

としたディスクリプタ `desc` で作るのと同じことになります。
`Spr`ファイルの文法をBNF+正規表現で書くと

```

spr  = node*
node = node type, (node id)?, block
block = '{' (node|refer|data)* '}'*
refer = '*' node id
data = field id, '=', (block | right)
right = '[' value*, ']' | value
value = bool | int | real | str | right

```

となります。right以降の解釈はfieldの型に依存します。

9.3.2 Xファイル

「Xファイル」は、Direct3Dのファイルフォーマットで、拡張子は.xです。モデリングソフトXSIで使われており、多くのモデリングツールで出力できます。3Dの形状データ、マテリアル、テクスチャ、ボーンなどを含めることができます。Springhead2では、標準的なXファイルのロードと、Springhead2独自のノードのロードとセーブができます。ただし独自ノードを手書きする場合はSprファイルの方が書きやすく便利ですのでそちらの使用をおすすめします。

Xファイルの例を示します。

```

xof 0302txt 0064      #最初の行はこれから始まる

#  ノードは,
#    型名, ノード名 { フィールドの繰り返し 子ノード }
#    からなる.
PHScene scene1{
    0.01;0;;           #フィールドは 値; の繰り返し
    1;0;-9.8;0;;       #値は 数値, 文字列またはフィールド
    PHSolid soFloor{  #子ノードは, ノードと同じ
        (省略)
    }
}
# コメントは #以外に // も使える

```

9.3.2.1 独自ノードの定義

Springhead2の通常のノードは、オブジェクトのディスクリプタ（第??節節）に1対1で対応します。ロード時には、ディスクリプタに対応するオブジェクトが生成され、シンググラフに追加されます。セーブ時には、オブジェクトからディスクリプタを読み出し、ノードの形式でファイルに保存されます。

オブジェクトのディスクリプタには、必ず対応するノードがあります。例えば、SprPHScene.hには、

```

struct PHSceneState{
    double timeStep;      ///< 積分ステップ
    unsigned count;        ///< 積分した回数
};

```

```

struct PHSceneDesc:PHSceneState{
    /// 接触・拘束解決エンジンの種類
    enum ContactMode{ MODE_NONE, MODE_PENALTY, MODE_LCP};
    Vec3f gravity;      ///< 重力加速度ベクトル。デフォルト値
    は(0.0f, -9.8f,0.0f).
};

```

のように、ステートとディスクリプタが宣言されています。この PHSceneDesc に対応する X ファイルのノードは、

```

PHScene scene1{
    0;; #PHSceneState::count      最後の;はPHSceneState部の終
    わりを示す。
    1;      #PHSceneDesc::ContactMode
    0;-9.8;0;;#PHSceneDesc::gravity      最後の;はPHSceneDesc部の終わ
    りを示す。
}

```

のようになります。クラスのメンバ変数がそのままフィールドになります。また、基本クラスは、先頭にフィールドが追加された形になります。

通常ノードの一覧は TBW: デスクリプタ一覧のページを参照下さい。

9.3.2.2 Xファイルのノード

Springhead2の独自ノードだけでなく、普通のXファイルのノードもロードできます。Xファイルには、

```

Frame{
    FrameTransfromMatrix{ 1,0,0,0, 0,1,0,0, 0,0,1,0, 0,0,0,1; }
}

```

のようなフレームのノード型がありますが、Sprinhead2 には対応するディスクリプタやオブジェクトがありません。そこで、これらは、GRFrameやPHFrameに変換されてロードされます。TBW ノード一覧のページ(pageNodeDefList) を参照下さい。

9.4 ファイルのロード・セーブ

Fig ??は、ファイルのロード・セーブの手順を示しています。ロード時にはまずファイルをパースしてディスクリプタのツリーを作ります。次にディスクリプタのツリーをたどりながら、オブジェクトのツリーを作ります。一方、セーブ時には、ディスクリプタツリーは作りません。オブジェクトツリーをたどりながらオブジェクトからディスクリプタを作り、その場でファイルに書きだしていきます。

ファイルのノードとディスクリプタツリーのノードは 1 対 1 に対応しますが、オブジェクトのツリーではそうとは限りません。

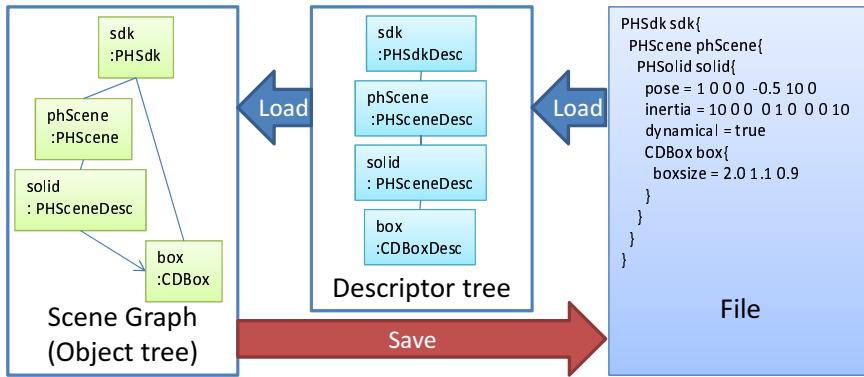


Fig. 9.2: Overview of file operation

9.4.1 ファイルロードの仕組み

9.4.1.1 ファイルのパース

ファイルのロードは、`FIFileSpr`や`FIFileX`のような`FIFile`の派生クラスの`LoadImp()`メソッドが行います。ファイルパースの実装は、`boost::spirit`を用いて実装されています。`Init()`メソッドでパーサの文法を定義しています。

9.4.1.2 ディスクリプタの生成

パーサは`FILoadContext`をコンテキストとして用いながらパースを進めます。`fieldIts`にロード中のデータの型情報をセットしていきます。ノード名やメンバ名からディスクリプタやメンバの型を知る必要がありますが、ビルト時にSWIGで生成しているディスクリプタの型情報を`??Sdk::RegisterSdk()`が登録したものを用いています。新しいノードが出てくる度に`FILoadContext::datas`にディスクリプタを用意し、データをロードするとそこに値をセットしていきます。他のノードへの参照は、この時点ではノード名の文字列で記録しておきます。

9.4.1.3 参照のリンク

ファイルをすべてロードし終わると、`LoadImp()`から抜けて、`FIFile::Load(FILoadContext*)`に戻ってきます。他のノード(他のディスクリプタ)への参照をノード名の文字列を頼りにポインタでつないでいきます。

9.4.1.4 オブジェクトの生成

オブジェクト生成は、`FILoadContext::CreateScene()`が、ディスクリプタツリーを根本からたどりながら順に行います。ディスクリプタからオブジェクトを生成するのは、そのオブジェクトの先祖オブジェクトです。先祖オブジェクトが生成できない場合はSDKの生成を試みます。SDK以外が一番根本にあるファイルをロードするためには、予め先祖オブジェクトを用意しておく必要があります。`FIFile::Load(ObjectIofs& objs, const char* fn)`の`objs`引数はその役割をします。

生成されたオブジェクトは、親のAddChildObject()ですぐに子として追加されます。

9.4.1.5 参照のリンク

ディスクリプタ間の参照はポインタになっていますが、シーネグラフは繋がっていません。ディスクリプタの参照に従って、ディスクリプタから生成されたオブジェクト間に参照を追加します。リンクは、AddChildObject()関数を呼び出すことで行われます。親子と参照の区別はつかなくなります。あるノードの下に子ノードを書いても、別のところに書いたノードへの参照を書いても同じシーケンスになるわけです。

9.4.2 ファイルロードの実際

Frameworkを使うのと簡単です。

```
virtual void FWMyApp::Init(int argc, char* argv[]){
    UTRef<ImportIf> import = GetSdk()->GetFISdk()->CreateImport();
    GetSdk()->LoadScene(fileName, import); // ファイルのロード
    GetSdk()->SaveScene("save.spr", import); // ファイルのセーブテスト
```

FISdk単体で使う場合は次のようになります。

```
int main(){
    // ファイルローダで生成できるように、各SDKの型情報を登録
    PHSdkIf::RegisterSdk();
    GRSdkIf::RegisterSdk();
    FWSDKIf::RegisterSdk();
    // ファイルのロード
    UTRef<FISdkIf> fiSdk = FISdkIf::CreateSdk();
    FIFileIf* file = fiSdk->CreateFileFromExt(".spr");
    ObjectIfs objs; // ロード用オブジェクトスタック
    fwSdk = FWSDKIf::CreateSdk(); // FWSDKを用意
    // 子オブジェクト作成用にfwSdkをスタックに積む
    objs.push_back(fwSdk);
    // FWSDK以下全体をファイルからロード
    if (! file->Load(objs, "test.spr") ) {
        DSTR << "Error: Cannot open load file. " << std::endl;
        exit(-1);
    }
    // ファイル中のルートノード（複数の可能性あり）がobjsに積まれる。

    for(unsigned i=0; i<objs.size(); ++i){
        objs[i]->Print(DSTR);
    }
    ...
```

9.4.3 ファイルセーブの仕組み

ファイルセーブは、FIFileがシーケンスグラフをたどりながら、オブジェクトをセーブしていきます。各オブジェクトのGetDescAddress()か、実装されて

いなければGetDesc()を呼び出してディスクリプタを読み出します。シーングラフには、あるノードが複数のノードの子ノードになっている場合があるため、2重にセーブしないように2度目以降は参照としてセーブします。

ディスクリプタを取り出したら、ディスクリプタの型情報をを利用して、ディスクリプタのメンバを順番にセーブしていきます。実際にデータをファイルに保存するコードは、FiFileSprなどFiFileの派生クラスにあります。

9.4.4 ファイルセーブの実際

Frameworkを使うのと簡単です。

```
virtual void FWMyApp::Save(const char* filename){  
    UTRef<ImportIf> import = GetSdk()->GetFISdk()->CreateImport();  
    GetSdk()->SaveScene(filename, import); // filenameにシーンをセーブ
```

FISdk単体で使う場合は次のようにになります。

```
void save(const char* filename, ImportIf* ex, ObjectIf* rootNode){  
    // ファイルのセーブ  
    UTRef<FISdkIf> fiSdk = FISdkIf::CreateSdk();  
    FIFileIf* file = fiSdk->CreateFileFromExt(".spr");  
    ObjectIfs objs; // ロード用オブジェクトスタック  
    objs.push_back(rootNode);  
    file->SetImport(ex);  
    file->Save(*objs, filename);  
}
```

9.5 インポート情報の管理

T.B.W. (Importを使うと別のファイルに書いたノードを呼び出すことができる。Importを使ってロードしたシーンをセーブ場合、ファイル保存時にどこまでをファイルに保存するのかが問題になる。これを管理するのがImportの役割だと思う。by 長谷川)

Chapter 10

HumanInterface

10.1 概要

HumanInterfaceモジュールは、ハードウェアや入力デバイスを利用するための処理系に依存しないインターフェースを提供します。

ほとんどの場合、HumanInterfaceの機能はFrameworkモジュールを介してアクセスすることになります。この場合は、後述するヒューマンインターフェースオブジェクトやデバイスの作成をユーザ自身で行う必要はありません。

10.2 HumanInterface SDK

HumanInterfaceモジュールのすべてのオブジェクトはSDKクラスHISdkによって管理されます。HISdkクラスは、プログラムの実行を通してただ1つのオブジェクトが存在するシングルトンクラスです。HISdkオブジェクトを作成するには以下のようにします。

```
HISdkIf* hiSdk = HISdkIf::CreateSdk();
```

通常この操作はプログラムの初期化時に一度だけ実行します。また、Frameworkモジュールを使用する場合はユーザが直接HISdkを作成する必要はありません。

10.3 クラス階層とデータ構造

HumanInterfaceモジュールのクラス階層をFig. ??に示します。

デバイスには実デバイスと仮想デバイスがあります。実デバイスは現実のハードウェアに対応し、例えばWin32マウスやあるメーカーのA/D変換ボードを表す実デバイスがあります。一方、仮想デバイスは実デバイスが提供する機能単位を表し、処理系に依存しません。例えば、1つのA/D変換ポートや抽象化されたマウスインターフェースがこれにあたります。基本的に、初期化時を除いてはユーザは実デバイスに触れることはなく、仮想デバイスを通じてそれらの機能を利用することになります。

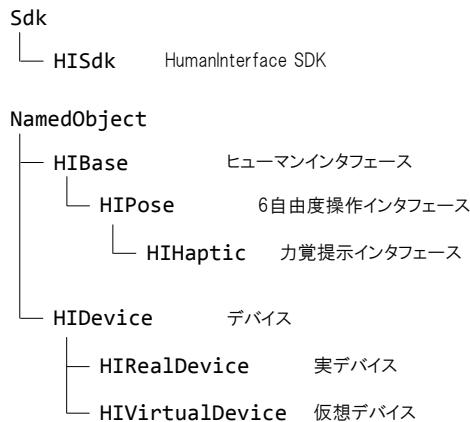


Fig. 10.1: HumanInterface class hierarchy



Fig. 10.2: HumanInterface module data structure

ヒューマンインターフェースはデバイスよりも高度で抽象化された操作インターフェースを提供します。

次にHumanInterfaceモジュールのデータ構造をFig.??に示します。HISdkオブジェクトはヒューマンインターフェースプールとデバイスプールを持っています。デバイスプールとは実デバイスの集まりで、それぞれの実デバイスはその機能をいくつかの仮想デバイスとして外部に提供します。

デバイスの機能を使うには、

1. 実デバイスを作成する
2. 実デバイスが提供する仮想デバイスにアクセスする

という2段階の手順を踏みます。以下にそれに関係するHISdkの関数を紹介します。

HISdkIf

```
HIRealDeviceIf* AddRealDevice(const IfInfo* ii, const
                               void* desc = NULL)
HIRealDeviceIf* FindRealDevice(const char* name)
HIRealDeviceIf* FindRealDevice(const IfInfo* ii)
```

`AddRealDevice`は型情報`ii`とディスクリプタ`desc`を指定して実デバイスを作成します。`FindRealDevice`は名前か型情報を指定して、既存の実デバイスを検索します。たとえば、内部でGLUTを用いるキーボード・マウス実デバイスを取得するには

```
hiSdk->FindRealDevice(DRKeyMouseGLUTIf::GetIfInfoStatic());
```

とします。

仮想デバイスを取得および返却する方法には`HISdk`を介する方法と`HIRealDevice`を直接呼び出す方法の2通りがあります。

HISdkIf

```
HIVirtualDeviceIf* RentVirtualDevice(const IfInfo* ii, const
                                       char* name, int portNo)
bool             ReturnVirtualDevice(HIVirtualDeviceIf*
                                       dev)
```

`RentVirtualDevice`はデバイスプールをスキャンして型情報に合致した最初の仮想デバイスを返します。実デバイスを限定したい場合は`name`で実デバイス名を指定します。また、複数の仮想デバイスを提供する実デバイスもあります。この場合はポート番号`portNo`で取得したい仮想デバイスを指定できます。デバイスの競合を防ぐために、一度取得された仮想デバイスは利用中状態になります。利用中のデバイスは新たに取得することはできません。使い終わったデバイスは`ReturnVirtualDevice`で返却することによって再び取得可能になります。

HIRealDeviceIf

```
HIVirtualDeviceIf* Rent(const IfInfo* ii, const char* name,
                        int portNo)
bool             Return(HIVirtualDeviceIf* dev)
```

こちらは実デバイスから直接取得、返却するための関数です。機能は同様です。

10.4 実デバイス

Springheadではいくつかのメーカー製のハードウェアが実デバイスとしてサポートされていますが、処理系に強く依存する部分であるため本ドキュメントの対象外とします。興味のある方はソースコードを見てください。

10.5 キーボード・マウス

キーボードおよびマウスの機能は包括して1つのクラスとして提供されています。キーボード・マウスの仮想デバイスはDVKeyMouseです。実デバイスとしてはWin32 APIを用いるDRKeyMouseWin32とGLUTを用いるDRKeyMouseGLUTがあります。提供される機能に多少の差異があるので注意して下さい。

仮想キーコード

Ascii外の特殊キーには処理系依存のキーコードが割り当てられています。この差を吸収するために以下のシンボルがDVKeyCode列挙型で定義されています。

DVKeyCode

| | |
|-----------|-----------|
| ESC | エスケープ |
| F1 - F12 | ファンクションキー |
| LEFT | ← |
| UP | ↑ |
| RIGHT | → |
| DOWN | ↓ |
| PAGE_UP | Page Up |
| PAGE_DOWN | Page Down |
| HOME | Home |
| END | End |
| INSERT | Insert |

必要に応じてシンボルが追加される可能性がありますので、完全なリストはヘッダファイルで確認してください。

コールバック

DVKeyMouseからのイベントを処理するにはDVKeyMouseCallbackクラスを継承し、イベントハンドラをオーバーライドします。DVKeyMouseCallbackはいくつかのヒューマンインターフェースクラスが継承しているほか、後述するアプリケーションクラスFWAppも継承しています。

DVKeyMouseCallback

| | |
|--------------|---|
| virtual bool | OnMouse(int button, int state, int x, int y) |
| | マウスボタンプッシュ/リリース |
| virtual bool | OnDoubleClick(int button, int x, int y) |
| | ダブルクリック |
| virtual bool | OnMouseMove(int button, int x, int y, int zdelta) |
| | マウスカーソル移動/マウスホイール回転 |
| virtual bool | OnKey(int state, int key, int x, int y) |
| | キープッシュ/リリース |

`OnMouse`はマウスボタンのプッシュあるいはリリースが生じたときに呼び出されます。 `button`はイベントに関するマウスボタンおよびいくつかの特殊キーの識別子を保持し、その値はDVButtonMask列挙子の値のOR結合で表現されます。 `state`はマウスボタン状態変化を示し、DVButtonSt列挙子のいずれかの値を持ちます。 `x`, `y`はイベント生成時のカーソル座標を表します。 例として、左ボタンのプッシュイベントを処理するには次のようにします。

```
// inside your class definition ...
virtual bool OnMouse(int button, int state, int x, int y){
    if(button & DVButtonMask::LBUTTON && state == DVButtonSt::DOWN){
        // do something here
    }
}
```

`OnDoubleClick`はマウスボタンのダブルクリックが生じたときに呼ばれます。引数の定義は`OnMouse`と同様です。

`OnMouseMove`はマウスカーソルが移動するか、マウスホイールが回転した際に呼ばれます。 `button`は直前のマウスプッシュイベントにおいて`OnMouse`に渡されたのと同じ値を持ちます。 `x`, `y`は移動後のカーソル座標、`zdelta`はマウスカーソルの回転量です。

`OnKey`はキーボードのキーがプッシュされるかリリースされた際に呼ばれます。 `state`はDVKeySt列挙子の値を持ちます。 `key`はプッシュあるいはリリースされたキーの仮想キーコードを保持します。

以下に関連する列挙子の定義を示します。

DVButtonMask

| | |
|---------|-------------|
| LBUTTON | 左ボタン |
| RBUTTON | 右ボタン |
| MBUTTON | 中ボタン |
| SHIFT | Shiftキー押し下げ |
| CONTROL | Ctrlキー押し下げ |
| ALT | Altキー押し下げ |

DVButtonSt

| | |
|------|---------|
| DOWN | ボタンプッシュ |
| UP | ボタンリリース |

DVKeySt

| | |
|-----------|----------|
| PRESSED | 押されている |
| TOGGLE_ON | トグルされている |

APIとして提供される機能

以下にDVKeyMouseの関数を示します。

```

DVKeyMouseIf
void      AddCallback(DVKeyMouseCallback*)
void      RemoveCallback(DVKeyMouseCallback*)
int       GetKeyState(int key)
void      GetMousePosition(int& x, int& y, int& time, int
                           count=0)

```

AddCallbackはコールバッククラスを登録します。一つの仮想デバイスに対して複数個のコールバックを登録できます。RemoveCallbackは登録済のコールバッククラスを解除します。

GetKeyStateはDVKeyCodeで指定したキーの状態をDVKeyStの値で返します。

GetMousePositionはcountステップ前のマウスカーソルの位置を取得するのに用います。ただしcountは0以上63以下でなければなりません。x, yにカーソル座標が、timeにタイムスタンプが格納されます。

サポート状況に関する注意

使用する実デバイスによっては一部の機能が提供されないので注意して下さい。

OnMouseMoveにおいてマウスホイールの回転量を取得するには、実デバイスとしてDRKeyMouseWin32を使用するか、freeglutとリンクしてビルドしたSpringhead上でDRKeyMouseGLUTを使用する必要があります。

OnKeyにおいてキーのトグル状態を取得するには実デバイスとしてDRKeyMouseWin32を使用する必要があります。

GetKeyStateはDRKeyMouseWin32でのみサポートされます。

GetMousePositionにおいて、タイムスタンプを取得するにはDRKeyMouseWin32を用いる必要があります。

10.6 ジョイスティック

ジョイスティックの仮想デバイスはDVJoyStickです。実デバイスとしてはGLUTを用いるDRJoyStickGLUTのみがあります。

T.B.D.

10.7 トラックボール

トラックボールはキーボード・マウスにより並進・回転の6自由度を入力するヒューマンインターフェースです。トラックボールを使うことにより、カメラを注視点まわりに視点変更することができるようになります。

トラックボールを操作する方法には、APIを直接呼び出す方法と、仮想マウスにコールバック登録する方法の二通りがあります。同様に、トラックボールの状態を取得する方法にもAPI呼び出しとコールバック登録の二通りがあります。仮想マウスとトラックボールおよびユーザプログラムの関係をFig. ??に示します。

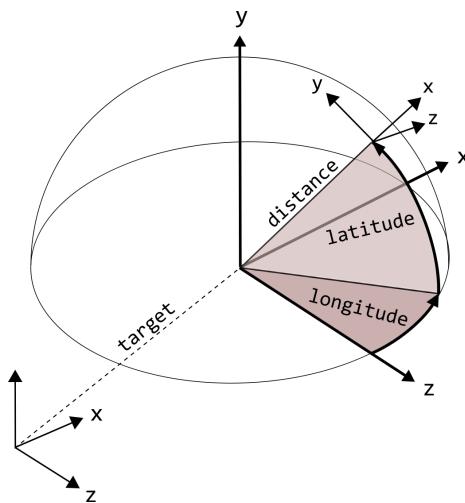


Fig. 10.3: Trackball

回転中心と回転角度

カメラの位置と向きは、注視点、経度角、緯度角および注視点からの距離によって決まります。

HITrackballDesc

| | | |
|-------|-----------|---------|
| Vec3f | target | 回転中心 |
| float | longitude | 経度[rad] |
| float | latitude | 緯度[rad] |
| float | distance | 距離 |

HITrackballIf

| | |
|-------|----------------------------------|
| Vec3f | GetTarget() |
| void | SetTarget(Vec3f) |
| void | GetAngle(float& lon, float& lat) |
| void | SetAngle(float lon, float lat) |
| float | GetDistance() |
| void | SetDistance(float dist) |

範囲指定

以下の機能で角度および距離に範囲制限を加えられます。

HITrackballDesc

| | | |
|-------|-----------|------|
| Vec2f | lonRange | 経度範囲 |
| Vec2f | latRange | 緯度範囲 |
| Vec2f | distRange | 距離範囲 |

HITrackballIf

```
void      GetLongitudeRange(float& rmin, float& rmax)
void      SetLongitudeRange(float rmin, float rmax)
void      GetLatitudeRange(float& rmin, float& rmax)
void      SetLatitudeRange(float rmin, float rmax)
void      GetDistanceRange(float& rmin, float& rmax)
void      SetDistanceRange(float rmin, float rmax)
```

コールバック登録

HITrackballIf

```
DVKeyMouseIf* GetKeyMouse()
void      SetKeyMouse(DVKeyMouseIf*)
void      SetCallback(HITrackballCallback*)
```

トラックボールをマウス操作するにはDVKeyMouseクラスにコールバック登録する必要があります。コールバック登録するにはSetKeyMouse、登録先の仮想マウスを取得するにはGetKeyMouseを呼びます。

また、ユーザプログラムがトラックボールにコールバック登録して状態変化に反応できるようにするには、HITrackballCallbackクラスを継承し、SetCallback関数に渡します。HITrackballCallbackは以下の単一の仮想関数を持ちます。

HITrackballCallback

```
virtual void  OnUpdatePose(HITrackballIf* tb)
```

OnUpdatePoseはトラックボールの位置・向きに変化が生じる度に呼ばれます。引数のtbは呼び出し元のトラックボールを示します。

マウスボタン割当て

HITrackballは内部でDVKeyMouseCallbackを継承します。SetKeyMouseによりDVKeyMouseにコールバック登録すると、マウスカーソルが移動するたびにOnMouseMoveイベントハンドラが呼び出され、トラックボールの内部状態が更新されます。マウス移動時のボタン状態に応じてトラックボールのどの状態が変化するかはある程度カスタマイズが可能です。以下に関連する機能を示します。

HITrackballDesc

| | | |
|-----|----------|---------------|
| int | rotMask | 回転操作のボタン割当て |
| int | zoomMask | ズーム操作のボタン割当て |
| int | trnMask | 平行移動操作のボタン割当て |

HITrackballIf

```
void      SetRotMask(int mask)
void      SetZoomMask(int mask)
void      SetTrnMask(int mask)
```

`rotMask`, `zoomMask`, `trnMask`はそれぞれ回転操作, ズーム操作, 平行移動操作に割り当てたいマウスボタンに対応する `OnMouseMove`の`button`引数の値を表します。以下に対応関係をまとめます。

| マウス移動方向 | button値 | 変化量 |
|---------|-----------------------|--------|
| 左右 | <code>rotMask</code> | 経度 |
| 上下 | <code>rotMask</code> | 緯度 |
| 上下 | <code>zoomMask</code> | 距離 |
| 左右 | <code>trnMask</code> | 注視点x座標 |
| 上下 | <code>trnMask</code> | 注視点y座標 |

デフォルトのボタン割当ては以下の通りです。

| | |
|-----------------------|---------------|
| <code>rotMask</code> | LBUTTON |
| <code>zoomMask</code> | RBUTTON |
| <code>trnMask</code> | LBUTTON + ALT |

したがって、左ボタンドラッグで回転操作、右ボタンドラッグでズーム操作、
[ALT]キー+左ドラッグで平行移動となります。

なお、現状ではマウスの移動方向との対応をカスタマイズすることはできません。また、マウスホイールの回転とト ラッ ク ボー ルを連動させる機能も未実装です。

マウス操作に対する極性と感度

マウス移動量と角度変化量、距離変化量との比例係数を下記の機能で設定できます。

HITrackballDesc

| | | |
|--------------------|-----------------------|-------------------|
| <code>float</code> | <code>rotGain</code> | 回転ゲイン[rad/pixel] |
| <code>float</code> | <code>zoomGain</code> | ズームゲイン[rad/pixel] |
| <code>float</code> | <code>trnGain</code> | 平行移動ゲイン |

HITrackballIf

| | |
|--------------------|-----------------------------------|
| <code>float</code> | <code>GetRotGain()</code> |
| <code>void</code> | <code>SetRotGain(float g)</code> |
| <code>float</code> | <code>GetZoomGain()</code> |
| <code>void</code> | <code>SetZoomGain(float g)</code> |
| <code>float</code> | <code>GetTrnGain()</code> |
| <code>void</code> | <code>SetTrnGain(float g)</code> |

ト ラッ ク ボー ル で 視 点 を 動 か す

ト ラッ ク ボー ル の 位 置 と 向 き を カ メ ラ に 反 映 す る に は、描 画 处 理 の 冒 頭 で 以 下 の よ う に し ま す。

```
// given GRRenderIf* render
render->SetViewMatrix(trackball->GetAffine().inv());
```

10.8 Spidar

Spidarはワイヤ駆動型の3軸・6軸力覚提示ヒューマンインターフェースです。
T.B.D.

Chapter 11

Creature

Creatureモジュールは、物理シミュレータを用いてバーチャルクリーチャ（自律動作するキャラクタ）を作成する機能を提供します。

Springheadの物理シミュレーション機能は、人間・動物・キャラクタ・ロボット等の身体動作をシミュレーションすることにおいても利用価値があります。剛体・関節系で身体モデルを作成し、関節に組み込まれた制御機能や関節系のIK機能を用いて身体動作を生成することができます。物理シミュレータ内の情報（物体の運動・形状・接触力等）を利用してバーチャルな感覚（センサ）情報の生成もできます。感覚・制御のループを回すことで自律動作するキャラクタやロボットが実現できます。

こうしたバーチャルなキャラクタ・ロボット等を総称して、バーチャルクリーチャ（Creature：生き物）と呼びます。

11.1 Creatureモジュールの構成

下図にCreatureモジュールのシーンツリー構造を示します。

```
CRSdk
+- CRCreature
|   +- CRBody
|   |   +- CRBone
|   +- CREngine (CRSensor, CRController)
```

CRSdkはCreatureの機能を使用する根本となるオブジェクトです。

```
CRSdkIf* crSdk = CRSdkIf::CreateSdk();
```

CRCreatureは、バーチャルクリーチャ1体分の機能を統括するオブジェクトです。身体、感覚器、制御器を有しています。CRCreatureDescには特に設定すべき項目はありません。

```
CRCreatureIf* crCreature = crSdk->CreateCreature(
    CDCreatureIf::GetIfInfoStatic(), CRCreatureDesc());
```

CRCreatureを作成したら、物理シミュレーションのシーンと関連づけるために、PHSceneを子オブジェクトとしてセットしてください。

```
// PHSceneIf* phScene; // should be taken from somewhere
crCreature->AddChildObject(phScene);
```

シミュレーション実行時は、1ステップに1回、CRCreatureのStepを呼んでください。これを呼ぶとCreatureが持つ各EngineのStepが実行されます。

```
// Every time after simulation step
crCreature.Step();
```

11.1.1 身体

CRBodyは、バーチャルクリーチャの身体モデルを統括します。身体モデルは身体構成部品の集合体です。

```
CDBodyIf* crBody = crCreature->CreateBody(
    CRBodyIf::GetIfInfoStatic(), CRBodyDesc());
```

CRBoneは、身体構成部品ひとつひとつに対応するオブジェクトです。剛体と関節、IKのためのアクチュエータ（場合によってはエンドエフェクタ）をセットにしたものです。

```
CRBoneIf* crBone = crBody->CreateObject(
    CDBoneIf::GetIfInfoStatic(), CRBoneDesc());
```

CRBoneに関連づけるべきオブジェクトはすべて子オブジェクトとしてください。

```
// このBoneに対応する剛体
// PHSolidIf* phSolid;
crBone->AddChildObject(phSolid);

// このBoneを親Boneに接続する関節。Root Boneの場合は存在しないので追加不要。
// PHJointIf* phJoint;
crBone->AddChildObject(phJoint);
```

```
// IKのエンドエフェクタ（手先など）である場合は対応するPHIKEndEffector
// PHiKEndEffectorIf* phIKEff;
crBone->AddChildObject(phIKEff);

// phJointに対応するIKアクチュエータ
// PHiKActuatorIf* phIKAct;
crBone->AddChildObject(phIKAct);
```

11.1.2 感覚器

感覚器(CRSensor)はCREngineの一種です。CREngineは、バーチャルクリーチャのステップ処理の実行主体です。CRCreatureのStep関数が1回呼ばれたびに、CRCreatureが保持する全てのCREngineのStep関数が順に実行されます。

CRSensorには視覚(CRVisualSensor)、触覚(CRTouchSensor)があります。

視覚 視野内にある剛体を1Stepごとにリストアップする機能です。

```
// 設定
CRVisualSensorDesc descVisualSensor;
/// 視野の大きさ：水平角度、垂直角度
descVisualSensor.range = Vec2d(Rad(90), Rad(60));
// 中心視野の大きさ：水平角度、垂直角度
descVisualSensor.centerRange = Vec2d(Rad(10), Rad(10));
// 視覚センサを対象剛体に貼り付ける位置・姿勢
descVisualSensor.pose = Posed();
// この距離を越えたものは視野外
descVisualSensor.limitDistance = 60;

// 作成
CRVisualSensorIf* crVisualSensor = crCreature->CreateEngine(
    CRVisualSensorIf::GetIfInfoStatic(), descVisualSensor);
```

視覚情報を読み出すにはNVisibles()とGetVisible(int n)を用います。視覚情報を利用する前には必ずUpdateを実行してください。Updateを実行すると視覚情報が最新のStepに基づく情報に更新されます。

```
crVisualSensor->Update();
for (int i=0; i<crVisualSensor->NVisibles(); ++i) {
    CRVisualInfo info = crVisualSensor->GetVisible(i);
    // 可視剛体一個分の視覚情報
    info.posWorld; // 可視剛体のワールド座標
    info.posLocal; // 頭を基準とした可視剛体のローカル座標
    info.velWorld; // 速度
    info.velLocal; // ローカル座標での速度
    info.angle; // 視野中心から剛体までの視角（たぶん）
    info.solid; // 可視剛体
    info.solidSensor; // 視覚センサ剛体（頭とか目とか）
```

```
    info.sensorPose; // 視覚センサ剛体の位置・姿勢 (たぶん)
    info.bMyBody;   // 自分の身体を構成する剛体であればtrue
    info.bCenter;   // 中心視野に入っていればtrue
}
```

11.1.3 制御器

CRControllerはCREngineの一種で、バーチャルクリーチャの身体制御を担当します。実際の制御機能はCRControllerを継承した各クラスが担当します。到達運動制御、眼球運動制御などがあります。

Chapter 12

Framework

12.1 概要

Frameworkはモジュール間の連携を促進してアプリケーションの作成を支援するためのモジュールです。

Frameworkモジュールのデータ構造をFig. ??に示します。最上位にはアプリケーションクラスFWAppがあります。ユーザはFWAppを継承することで独自のアプリケーションを作成します。FWAppその中にトップレベルウィンドウ(FWWin)の配列、Framework SDK (FWSdk)，およびウィンドウマネージャ(FWGraphicsAdaptee)を持ちます。

FWWinはトップレベルウィンドウで、そのウィンドウに対応する入力デバイスやビューポート情報を保持するレンダラ、そのウィンドウと関連付けられたシーンへの参照などを持ります。また、図中では省略されていますがサブウィンドウやGUIコントロールを持つこともできます。

FWSdkの役割は周辺モジュールの機能統合です。その中に周辺モジュールのSDKクラスやFrameworkシーン(FWScene)の配列を持ちます。

ウィンドウマネージャは処理系に依存するデバイスの初期化やイベントハンドリングを行います。ウィンドウマネージャはインターフェースを公開していますのでユーザはその存在を陽に意識する必要はありません。図ではデータ構造の説明のためにあえて記載しています。

以下では個々の構成要素について説明していきます。

12.2 Framework SDK

FrameworkモジュールのすべてのオブジェクトはSDKクラスFWSdkによって管理されます。FWSdkクラスは、プログラムの実行を通してただ1つのオブジェクトが存在するシングルトンクラスです。FWSdkオブジェクトを作成するには以下のようにします。

```
FWSdkIf* fwSdk = FWSdkIf::CreateSdk();
```

通常この操作はプログラムの初期化時に一度だけ実行します。FWSdkを作成すると、同時にPHSdk, GRSdk, FISdk, HISdkも作成されます。したがって

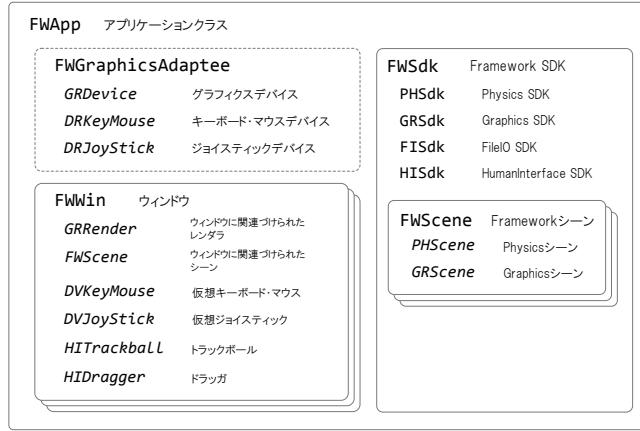


Fig. 12.1: Framework data structure

これらをユーザが手動で作成する必要はありません。各モジュールの機能にアクセスするには以下の関数によりSDKを取得します。

FWSdkIf

`PHSdkIf* GetPHSdk()`
Physics SDKを取得する。

`GRSdkIf* GetGRSdk()`
Graphics SDKを取得する。

`FISdkIf* GetFISdk()`
FileIO SDKを取得する。

`HISdkIf* GetHISdk()`
HumanInterface SDKを取得する。

12.3 Framework シーン

Frameworkモジュールの主な機能の1つにPhysicsシーンとGraphicsシーンの同期があります。Fig. ??に3つのモジュールのSDKとシーンの関係を示します。FWSdkは任意の数のシーン(FWSceneクラス)を保持します。また、シーンは任意の数のオブジェクト(FWObjectクラス)を保持します。Fig. ??に示すように、オブジェクトはPhysicsモジュールの剛体とGraphicsモジュールのトップフレームを一対一に対応づけます。ここでトップフレームとはワールドフレームの直下にあるフレームのことです。物理シミュレーションにより計算される剛体の運動をフレームの座標変換に反映させることで、シミュレーションの様子をGraphicsモジュールの機能を利用して可視化することができるようになります。

シーン作成に関するFWSdkの関数を以下に示します。

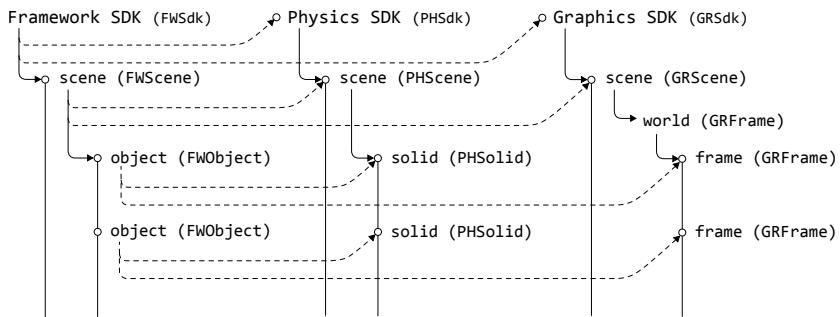


Fig. 12.2: Data structure of Framework, Physics and Graphics modules

HITrackballIf

```
FWSceneIf* CreateScene(const PHSceneDesc&, const GRSceneDesc&)
シーンを作成する.
```

```
int NScene()
シーンの数を取得する
```

```
FWSceneIf* GetScene(int i)
i番目のシーンを取得する.
```

```
void MergeScene(FWSceneIf* scene0, FWSceneIf* scene1)
scene1の子オブジェクトをscene0に移す.
```

シーンを作成するには以下のようにします.

```
FWSceneIf* fwScene = fwSdk->CreateScene();
```

FWSceneを作成すると、同時にPHSceneとGRSceneも作成され、FWSceneとリンクされます。CreateSceneにディスクリプタを指定することもできます。NSceneは作成したシーンの数を返します。

シーンを取得するにはGetSceneを使います。GetSceneに指定する整数は作成された順番にシーンに与えられる通し番号です。

```
fwSdk->CreateScene();           // create two scenes
fwSdk->CreateScene();
FWSceneIf *fwScene0, *fwScene1;
fwScene0 = fwSdk->GetScene(0);   // get 1st scene
fwScene1 = fwSdk->GetScene(1);   // get 2nd scene
```

MergeSceneを使うと2つのシーンを統合して1つのシーンにできます。

```
fwSdk->MergeScene(fwScene0, fwScene1);
```

上のコードでは`scene1`が持つ`FWObject`が`scene0`に移され、同時にシーンが参照する`PHScene`と`GRScene`に関してもそれぞれの`MergeScene`関数により統合が行われます。

次に、`FWScene`の基本機能を以下に示します。

FWSceneIf

| | |
|---|----------------|
| <code>void SetPHScene(PHSceneIf*)</code> | Physicsシーンの設定 |
| <code>PHSceneIf* GetPHScene()</code> | Physicsシーンの取得 |
| <code>void SetGRScene(GRSceneIf*)</code> | Graphicsシーンの設定 |
| <code>GRSceneIf* GetGRScene()</code> | Graphicsシーンの取得 |
| <code>FWObjectIf* CreateFWObject()</code> | オブジェクトの作成 |
| <code>int NObject()const</code> | オブジェクトの数 |
| <code>FWObjectIf** GetObjects()</code> | オブジェクト配列の取得 |
| <code>void Sync(bool)</code> | 同期 |

[Set|Get] [PH|GR] Scene関数はシーンに割り当てられた`PHScene`や`GRScene`を取得したり、別のシーンを割り当てたりするのに使用します。

`CreateFWObject`関数は`FWObject`オブジェクトを作成します。このとき、新たに作成された`FWObject`には`PHSolid`および`GRFrame`は割り当てられていない状態になっているので注意してください。これらも同時に作成するには、以下のコードを1セットで実行します。

```
FWObjectIf* fwObj = fwScene->CreateFWObject();
fwObj->SetPHSolid(fwScene->GetPHScene()->CreateSolid());
fwObj->SetGRFrame(
    fwScene->GetGRScene()->CreateVisual(GRFrameDesc())->Cast);
```

`Sync`関数は`PHScene`と`GRScene`の同期に用います。

```
fwScene->Sync(true);
```

とすると、このシーンが参照する`PHScene`中の剛体の位置と向きが、同じくこのシーンが参照する`GRScene`中のトップフレームの位置と向きに反映されます。このときの剛体とトップフレームとの対応関係は`FWObject`により定義されます。

逆に

```
fwScene->Sync(false);
```

とすると、同様のメカニズムで各トップフレームの位置と向きが対応する剛体に反映されます。

12.4 シーンのロードとセーブ

FileIOモジュールを利用してシーンをロード, セーブするための関数が用意されています。まずロードには以下の関数を用います。

FWSdkIf

```
bool LoadScene(UTString path, ImportIf* imp, const IfInfo* ii,
ObjectIfs* objs)
シーンをロードする.
```

`path`はロードするファイルへのパスを格納した文字列です。 `imp`にはインポート情報を格納するためのImportオブジェクトを与えます。インポート情報を記憶する必要のない場合はNULLで構いません。 `ii`はロードするファイルの種類を明示するための型情報です。 NULLを指定するとパスの拡張子から自動判別されます。 `objs`はロードによって作成されるオブジェクトツリーの親オブジェクトを格納した配列です。

ロードに成功すると`true`, 失敗すると`false`が返されます。ロードされたシーンはFWSdkのシーン配列の末尾に加えられます。

次に, シーンをセーブするには以下の関数を使います。

FWSdkIf

```
bool SaveScene(UTString path, ImportIf* imp, const IfInfo* ii,
ObjectIfs* objs)
シーンをセーブする.
```

引数の意味は`LoadScene`と同様です。 `imp`にはロード時に記憶したインポート情報を与えます。省略するとシーン全体が单一のファイルにセーブされます。

セーブに成功すると`true`, 失敗すると`false`が返されます。

12.5 Framework オブジェクト

FWObjectはPHSolidとGRFrameの橋渡しが主な役割ですので, それ自体はそれほど多くの機能を持っていません。

12.6 アプリケーションクラス

Springheadを利用するアプリケーションの作成を容易にするために, アプリケーションクラスFWAppが用意されています。 ??にFWAppを使って簡単なアプリケーションを作成する方法について説明しましたのでそちらも合わせて参考にしてください。

冒頭で説明した通り, Springheadのほとんどのオブジェクトは, 親オブジェクトのCreate系関数を使って作成しますが, FWAppは例外的に, C++のクラス継承を用いてユーザのアプリケーションクラスを定義する方法をとります。この方が仮想関数によって動作のカスタマイズがフレキシブルに行えるからです。

以下ではFWAppの機能やユーザが実装すべき仮想関数について順に見ていきます。

初期化

FWAppの初期化処理は仮想関数Initで行います。

FWApp

```
virtual void Init(int argc, char* argv[])
```

以下にInit関数のデフォルトの実装を示します。

```
void FWApp::Init(int argc, char* argv[]){
    // create SDK
    CreateSdk();
    // create a single scene
    GetSdk()->CreateScene();
    // initialize window manager
    GRInit(argc, argv);
    // create main window
    CreateWin();
    // create timer
    CreateTimer();
}
```

はじめに

```
CreateSdk();
```

でSDKを作成します。つぎに

```
GRInit(argc, argv);
```

でウィンドウマネージャが作成されます。デフォルトではGLUTを用いるウ
ィンドウマネージャが作成されます。さらに

```
GetSdk()->CreateScene();
```

でFWSceneを1つ作成します。つづいて

```
CreateWin();
```

でメインウィンドウを作成します。最後に

```
CreateTimer();
```

でタイマを作成します。

この基本処理に追加してなんらかの処理を行う場合は

```
virtual void Init(int argc = 0, char* argv[] = 0){
    // select GLUI window manager
    SetGRAdaptee(TypeGLUI);

    // call base Init
    FWApp::Init(argc, argv);

    // do extra initialization here

}
```

のように、`FWApp::Init`を実行してから追加の処理を行うのが良いでしょう。一方、以下に挙げるようなカスタマイズが必要な場合は`Init`関数の処理全体を派生クラスに記述する必要があります。

- シーン生成をカスタマイズしたい
- ウィンドウの初期サイズやタイトルを変更したい
- 異なる種類のタイマが使いたい

この場合は、上に載せた`Init`のデフォルト処理をもとに必要な部分に修正を加えるのが良いでしょう。

プログラムの全体の構造は通常以下のようになります。

```
MyApp app;

int main(int argc, char* argv[]){
    app.Init(argc, argv);
    app.StartMainLoop();
    return 0;
}
```

ここで`MyApp`はユーザが定義した`FWApp`の派生クラスです（もちろん他の名前でも構いません）。`MyApp`のインスタンスをグローバル変数として定義し、`main`関数で`Init`、`StartMainLoop`を順次実行します。`StartMainLoop`関数はアプリケーションのメインループを開始します。

タイマ

タイマの作成には`CreateTimer`関数を使います。通常、`CreateTimer`は`Init`の中で呼びます。

`FWApp`

`UTTimerIf* CreateTimer(UTTimerIf::Mode mode)`

引数modeに指定できる値はUTTimerのSetModeと同じです。??節を参照してください。戻り値としてUTTimerのインターフェースが返されます。周期などの設定はこのインターフェースを介して行います。

シミュレーション用と描画用に2つのタイマを作成する例を以下に示します。

```
UTTimerIf *timerSim, *timerDraw;
timerSim = CreateTimer(MULTIMEDIA);
timerSim->SetInterval(10);
timerDraw = CreateTimer(FRAMEWORK);
timerDraw->SetInterval(50);
```

この例ではシミュレーション用には周期を10[ms]のマルチメディアタイマを使い、描画用には周期50[ms]のフレームワークタイマ(GLUTタイマ)を使っています。

タイマを始動すると、周期ごとに以下の仮想関数が呼ばれます。

FWApp

```
virtual void TimerFunc(int id)
```

タイマの判別は引数idで行います。

TimerFuncのデフォルトの振る舞いでは、カレントウィンドウのシーンのStepを呼び、つぎにPostRedisplayで再描画要求を発行します(その結果、直後にDisplay関数が呼び出されます)。この振る舞いをカスタマイズしたい場合はTimerFunc関数をオーバーライドします。

```
void TimerFunc(int id){
    // proceed simulation of scene attached to current window
    if(id == timerSim->GetID()){
        GetCurrentWin()->GetScene()->Step();
    }
    // generate redisplay request
    else if(id == timerDraw->GetID()){
        PostRedisplay();
    }
}
```

この例ではシミュレーションと描画に異なる2つのタイマを使用しています。

描画

描画処理は次の仮想関数で行います。

FWApp

```
virtual void Display()
```

Displayは描画要求が発行されたときに呼び出されます。描画要求はPostRedisplay関数で行います。

FWApp

```
virtual void PostRedisplay()
```

Display関数のデフォルトの振る舞いではカレントウィンドウのDisplay関数が呼ばれます。

キーボード・マウスイベント

FWAppは各ウィンドウに関連付けられた仮想キーボード・マウスデバイスDVKeyMouseにコールバック登録されています。したがって以下の仮想関数をオーバーライドすることでキーボード・マウスイベントを処理できます。

FWApp

```
virtual bool OnMouse(int button, int state, int x, int y)
virtual bool OnDoubleClick(int button, int x, int y)
virtual bool OnMouseMove(int state, int x, int y, int zdelta)
virtual bool OnKey(int state, int key, int x, int y)
```

各イベントハンドラの詳細については??節を参照して下さい。

12.7 ウィンドウ

ウィンドウやその他のGUIコントロールの作成もFrameworkによってサポートされています。すでに述べてきたとおり、FWAppはトップレベルウィンドウの配列を持ちます。

12.8 Frameworkを用いたシミュレーションと描画

Frameworkモジュールを介して物理シミュレーションを行うには以下の関数を使います。

FWSdkIf

```
void Step()
```

FWSdkのStepはアクティブシーンのStepを呼びます。したがってGetScene()->Step()と等価です。一方FWSceneのStepは、保持しているPHSceneのStepを呼びます。したがってGetPHScene()->Step()と等価です。両方とも薄いラッパー関数ですが、ユーザのタイプ回数節約のために用意されています。

Frameworkを用いた描画には2通りの方法があります。1つはGraphicsのシンググラフを用いる方法、もう1つはPhysicsシーンを直接描画する方法です。後者はデバッグ描画とも呼ばれています。

FWSdkIf

```
void Draw()
void SetDebugMode(bool)
bool GetDebugMode()
```

Draw関数は描画モードに応じた描画処理を行います。Drawは通常アプリケーションの描画ハンドラから呼び出します。[Set|Get]DebugModeは通常描画モード(false)とデバッグ描画モード(true)を切り替えます。

通常描画モードにおいてDraw関数を呼ぶと、はじめにアクティブシーンについてSync(true)が呼ばれ、剛体の状態がシーディングラフに反映されます。次にアクティブシーンが参照するGRSceneのRender関数が呼ばれ、シーディングラフが描画されます。この方法ではシーディングラフが持つライトやテクスチャなどの情報を最大限利用してフォトリアリスティックな描画が可能です。その反面、物理シミュレーションが主目的である場合にはシーディングラフの構築という付加的なコストを支払わなければならないというデメリットもあります。

デバッグ描画については次節で説明します。

12.9 デバッグ描画

デバッグ描画モードではPHSceneの情報だけを用いて描画が行われるので、シーディングラフ構築の手間が省けます。また、剛体に加わる力などの物理シミュレーションに関する情報を可視化することができます。一方で、予約色しか使えないなど、描画の自由度には一定の制約が生じます。

デバッグ描画モードではFWSceneのDrawPHScene関数により描画処理が行われます。

FWSceneIf
void DrawPHScene(GRRenderIf* render)

DrawPHSceneは、各剛体に割り当てられている衝突判定形状、座標軸、作用している力、接触断面などを描画します。項目別に描画を行ったり、描画色を設定するには後述する描画制御関数を用います。

デバッグ描画時のカメラとライト

デバッグ描画においてもカメラの情報はGRSceneが参照されます。もしGRSceneがカメラを保有している場合はそのカメラのRenderが呼ばれ、視点と投影変換が設定されます。GRSceneがカメラを持たない場合は手動で設定する必要があります。

ライトについては、もし外部でレンダラに対してライト設定がされている場合はその設定が優先され、レンダラが1つもライトを持たない場合は内部でデフォルトライトが設定されます。

個別の描画

以下の関数はDrawPHSceneから呼び出されますが、ユーザが個別に呼び出すこともできます。

FWSceneIf

| | |
|--|---------|
| void DrawSolid(GRRenderIf*, PHSolidIf*, bool) | 剛体を描画 |
| void DrawShape(GRRenderIf*, CDShapeIf*, bool) | 形状を描画 |
| void DrawConstraint(GRRenderIf*, PHConstraintIf*) | 拘束を描画 |
| void DrawContact(GRRenderIf*, PHContactPointIf*) | 接触を描画 |
| void DrawIK(GRRenderIf*, PHIKEngineIf*) | IK情報を描画 |

描画制御

以下の関数は描画のOn/Offを切り替えます。

FWSceneIf

| |
|---|
| void SetRenderMode(bool solid, bool wire) |
| void EnableRender(ObjectIf* obj, bool enable) |
| void EnableRenderAxis(bool world, bool solid, bool con) |
| void EnableRenderForce(bool solid, bool con) |
| void EnableRenderContact(bool enable) |
| void EnableRenderGrid(bool x, bool y, bool z) |
| void EnableRenderIK(bool enable) |

`SetRenderMode`はソリッド描画（面を塗りつぶす）とワイヤフレーム描画（面の輪郭）のOn/Offを切り替えます。

`EnableRender`は指定したオブジェクトの描画のOn/Offを切り替えます。項目ではなくオブジェクトレベルで描画制御したい場合に便利です。 `obj`に指定できるのは剛体(`PHSolidIf*`)か拘束(`PHConstraintIf*`)です。

`EnableRenderAxis`は項目別に座標軸の描画を設定します。 `world`はワールド座標軸, `solid`は剛体, `con`は拘束の座標軸です。

`EnableRenderForce`は力とモーメントの描画を設定します。 `solid`は剛体に加わる力（ただし外力のみで拘束力は除く）、`con`は拘束力です。

`EnableRenderGrid`は各軸に関してグリッドの描画を設定します。

`EnableRenderIK`はIK情報を描画を設定します。

以下の関数は描画属性を指定するのに使います。

FWSceneIf

```

void SetSolidMaterial(int mat, PHSolidIf* solid)
void SetWireMaterial (int mat, PHSolidIf* solid)
void SetAxisMaterial(int matX, int matY, int matZ)
void SetAxisScale(float world, float solid, float
con)
void SetAxisStyle(int style)
void SetForceMaterial(int matForce, int matMoment)
void SetForceScale(float scaleForce, float
scaleMoment)
void SetContactMaterial(int mat)
void SetGridOption(char axis, float offset, float
size, int slice)
void SetGridMaterial(int matX, int matY, int matZ)
void SetIKMaterial(int mat)
void SetIKScale(float scale)

```

`SetSolidMaterial`は指定した剛体のソリッド描画色を指定します。`mat`に指定できる値は??節で述べた予約色です。`solid`にNULLを指定するとすべての剛体の色が指定された値になります。`SetWireMaterial`は同様に剛体のワイヤフレーム描画色を指定します。

`SetAxisMaterial`は座標軸の色をx, y, z個別に指定します。`SetAxisScale`は座標軸の縮尺を指定します。`SetAxisStyle`は座標軸のスタイルを指定します。

`SetForceMaterial`, `SetForceScale`はそれぞれ力（並進力とモーメント）の描画色と縮尺を指定します。

`SetContactMaterial`は接触断面の描画色を指定します。

`SetGridOption`はグリッドのオプションを指定します。`SetGridMaterial`はグリッドの描画色を指定します。

`SetIKMaterial`, `SetIKScale`はIK情報の描画色と縮尺を指定します。

12.10 力覚インタラクションのためのアプリケーション

Springhead2にはシーンとの力覚インタラクションのためのエンジンPHHapticEngineが含まれています。ここでは力覚インタラクションのためのアプリケーションの作成方法について説明します。まずは、通常のFrameworkアプリケーションの作成と同様に、ひな形クラスであるFWAppを継承してアプリケーションを作成します。そして、Init関数内で力覚インタラクションを有効化と、力覚インタラクションシステムのモードを設定します。

```

// given PHSceneIf* phScene,
phScene->GetHapticEngine()->EnableHapticEngine(true);
phScene->GetHapticEngine()->
SetHapticEngineMode(PHHapticEngineDesc::MULTI_THREAD);

```

力覚インタラクションシステムのモードはシングルスレッドアプリケーションのためのSINGLE_THREAD, マルチメディアアプリケーションのためのMULTI_THREAD, 局所シミュレーションを利用したLOCAL_DYNAMICSの3種類があります。標準ではMULTI_THREADが設定されています。MULTI_THREAD, LOCAL_DYNAMICSのモードはマルチスレッドを利用したアプリケーションとなり, 物理シミュレーションを実行する物理スレッド, 力覚レンダリングを実行する力覚スレッドが並列に動きます。そのため, それぞれのスレッドをコールバックするためにタイマを設定し直す必要があります。

```

// given PHSceneIf* phScene,
int physicsTimerID, hapticTimerID // 各タイマのID
// FWApp::TimerFuncをオーバーライドしたコールバック関数
void MyApp::TimerFunc(int id){
    if(hapticTimerID == id){
        // 力覚スレッドのコールバック
        phScene->StepHapticLoop();
    }else{
        // 物理スレッドのコールバック
        phScene->GetHapticEngine()->StepPhysicsSimulation();
        PostRedisplay(); // 描画
    }
}

```

次にユーザがオブジェクトとインタラクションするためのポインタ、力覚ポインタPHHapticPointerを作ります。そして、どのインターフェースと結合するのかを設定します。PHHapticPointerはPHSceneから作ることができます。PHHapticPointerはPHSolidを継承したクラスでPHSolidの関数を利用して、質量、慣性テンソル、形状などを合わせて設定します。例えばSpidar-G6と接続する場合には、

```

// given PHSceneIf* phScene,
// given HISpiderIf* spg,
PHHapticPointerIf* pointer = phScene->CreateHapticPointer();
/*
 * 質量、慣性テンソル、形状などを設定する
 */
pointer->SetHumanInterface(spg);

```

とします。さらにPHHapticPointerについて以下の関数を用いて、力覚提示のためのパラメータを設定します。

PHHapticPointerIf

```

void SetHumanInterface(HIBaseIf* interface)
void SetDefaultPose(Posed pose)
void SetPosScale(double scale)
void SetReflexSpring(float s)
void SetReflexDamper(float s)
void EnableFriction(bool b)
void EnableVibration(bool b)
void SetLocalRange(float s)
void SetHapticRenderMode(PHHapticPointerDesc::HapticRenderMode
m )

```

`SetHumanInterface`は力覚ポインタにヒューマンインターフェースを割り当てます。`SetDefaultPose`はシーン内での力覚ポインタの初期位置を指定します。`SetPosScale`はシーン内での力覚ポインタの可動スケールを指定します。`SetReflexSpring`は力覚レンダリング（反力計算）のためのバネ係数値を設定します。`SetReflexDamper`は力覚レンダリングのためのダンパ

係数値を設定します。 `EnableFriction` は力覚ポインタの摩擦力提示を有効化します。 `EnableVibration` は力覚ポインタの振動提示を有効化します。 `SetLocalRange` は局所シミュレーションシステムを使用時の局所シミュレーション範囲を指定します。 `SetHapticRenderMode` は力覚レンダリングのモードを指定します。

最後の `SetHapticRenderMode` には `PENALTY`, `CONSTRAINT` のモードがあります。 `PENALTY` は力覚ポインタが剛体に接触した時の各接触点の侵入量とバネダンパ係数を乗じたものを足しあわせたものが反力として計算され、 インタフェースから出力されます。 `CONSTRAINT` は力覚ポインタが剛体に侵入していない状態（プロキシ）を求め、 力覚ポインタとプロキシの距離の差分にバネダンパ係数を乗じたものを反力として計算します。

Chapter 13

Python言語との連携

EmbPythonモジュールは、スクリプト言語Pythonとの連携機能を提供します。PythonインタプリタからSpringheadの機能を呼び出したり、SpringheadアプリケーションにPythonインタプリタを組み込んでスクリプティングエンジンとして使用するといった事ができます。

EmbPythonモジュールの使用により、Pythonインタプリタ上にSpringhead APIクラスへのインターフェースクラスが提供されます。ユーザはPythonインターフェースクラスを使用してSpringheadの各機能にアクセスします。Pythonインターフェースクラスは内部的にSpringheadの機能を呼び出し、結果をPythonインターフェースクラスに変換して返します。

13.1 利用法

大きく分けて二通りの利用法を想定しています。

一つは、C++で実装されたSpringheadアプリケーションに対し、Pythonインタプリタを組み込むことです。Springheadアプリケーションの機能の一部をPythonスクリプト記述し、拡張性を高めます。

もう一つは、Pythonインタプリタに対する外部拡張モジュール(Python DLL, pyd)として提供されたSpringheadを利用して、PythonアプリケーションにSpringheadの機能を組み込む利用法です。

どちらの場合においても、EmbPythonモジュールはPython側からSpringheadの関数を呼び出すためのインターフェースを提供します。関係をFig ??に示します。

13.1.1 環境変数PATHの設定

Springheadの動作は、Springhead2\core\bin\win64フォルダ、およびSpringhead2\dependency\bin\win64フォルダ内のdll群に依存しています。これらのフォルダの絶対パスを環境変数PATHに追加してください。

SpringheadへのPython組込み

SpringheadアプリケーションにPythonインタプリタを組み込んで利用する方法を解説します。本節ではまずSpringheadに同梱されたPythonインタプリタ組み込みサンプルを紹介し、簡単な使い方を説明します。その後、サンプル

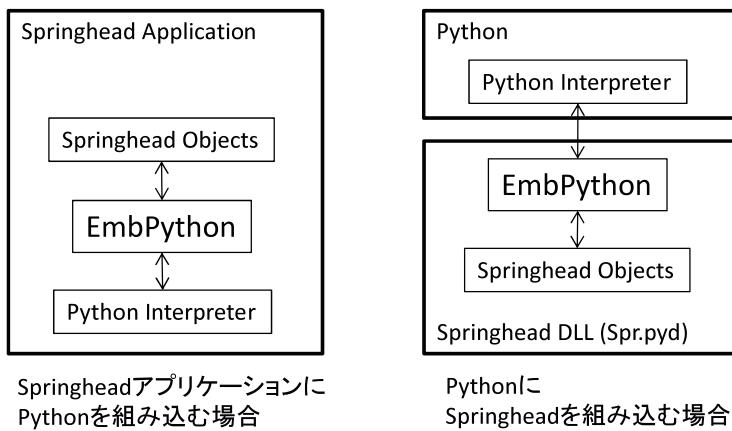


Fig. 13.1: Python連携とEmbPythonモジュールの位置づけ

におけるPythonインタプリタ組み込みのためのソースコードについて解説します。

PythonSprサンプルのビルドと実行

Pythonインタプリタ組み込みサンプルは `src\Samples\EmbPython\PythonSpr` にあります。ビルドすると `PythonSpr.exe` ができます。

`PythonSpr`サンプルは標準的なSpringheadサンプルアプリケーションフレームワークにPythonインタプリタを組み込んだもので、物理シーンを構築・シミュレーション・描画することができます。PythonインタプリタからはphSdkやfwSdkにアクセスすることができ、表示機能を切り替えたりシーンにオブジェクトを作成したりといったことがPythonから行えます。

実行の前に、環境変数を設定します。これは、Springheadアプリケーションに組み込まれたPythonインタプリタがPythonの標準ライブラリ群にアクセスするために必要です。

SPRPYTHONPATH環境変数

Springheadリリースを展開したフォルダ内の`bin\src\Python32\Lib`へのフルパスを指定します。Python3.2を`c:\Python32`にインストールしてある場合、`C:\Python32\Lib`でもかまいません。

`PythonSpr.exe`を実行すると次のような画面が現れます。

〈スクリーンショット〉

右がSpringheadの実行画面、左のコンソールがPythonプロンプトです。起動時には、Springhead実行画面には何のシーンも構築されていないため、ワールド座標系を示す矢印のみが描画されています。

操作法は以下の通りです。

マウス左ドラッグ 視点変更（回転）

マウス右ドラッグ 視点変更（拡大縮小）

スペースキー シミュレーション開始・一時停止（起動直後は停止しています）

PythonSprサンプルの遊び方

この節では、Pythonコードを中心としてSpringheadの機能を利用する具体的な方法を紹介します。PythonからのSpringhead API利用に関する詳しい仕様は第??節を参照してください。

Pythonプロンプト上にSpringheadのコードを入力して実行することができます。以下のように入力してシミュレーションを開始（スペースキー）すると、剛体が作成されて落ちていきます。

```
# 刚体が落ちるだけのサンプル

»> fwScene ← 初期状態で定義されている変数で、アプリケーションが保持
      するfwSceneにアクセスできます
<Framework.FWScene object at 0x05250A40>
»> phScene = fwScene.GetPHScene()
»> desc = Spr.PHSolidDesc()
»> desc.mass = 2.0
»> solid0 = phScene.CreateSolid(desc)
```

形状を与えることもできます。なお、最後の行のsolid0.AddShape(box0)を実行するまで剛体に形状は割り当てられないで、この行を入力し終わるまではスペースキーを押さずにシミュレーションを一時停止状態にしておくとよいでしょう。

```
# 形状のある剛体が落ちるだけのサンプル

»> phScene = fwScene.GetPHScene()
»> phSdk = phScene.GetSdk()
»> descSolid = Spr.PHSolidDesc()
»> solid0 = phScene.CreateSolid(descSolid)
»> descBox = Spr.CDBoxDesc()
»> descBox.boxsize = Spr.Vec3f(1,2,3)
»> box0 = phSdk.CreateShape(Spr.CDBox.GetIfInfoStatic(), descBox)
»> solid0.AddShape(box0)
```

床（位置が固定された剛体）を作成すると、さらにそれらしくなります。

```
»> phScene = fwScene.GetPHScene()
»> phSdk = phScene.GetSdk()

# 床をつくる
»> descSolid = Spr.PHSolidDesc()
»> solid0 = phScene.CreateSolid(descSolid)
»> descBox = Spr.CDBoxDesc()
»> descBox.boxsize = Spr.Vec3f(10,2,10)
»> boxifinfo = Spr.CDBox.GetIfInfoStatic()
»> solid0.AddShape(phSdk.CreateShape(boxifinfo, descBox))
»> solid0.SetFramePosition(Spr.Vec3d(0,-1,0))
»> solid0.SetDynamical(False)

# 床の上に箱をつくって載せる
```

```
>> solid1 = phScene.CreateSolid(descSolid)
>> descBox.boxsize = Spr.Vec3f(1,1,1)
>> boxifinfo = Spr.CDBox.GetIfInfoStatic()
>> solid1.AddShape(phSdk.CreateShape(boxifinfo, descBox))
```

力を加えることもできます。

```
>> solid1.AddForce(Spr.Vec3d(0,200,0))
```

PythonのForやWhileを使って継続して力を加えることもできます。

```
>> import time
>> for i in range(0,100):
>>     solid1.AddForce(Spr.Vec3d(0,20,0))
>>     time.sleep(0.01)
```

応用として、簡単な制御ループを走らせることもできます。

```
>> import time
>> for i in range(0,500):
>>     y = solid1.GetPose().getPos().y
>>     dy = solid1.GetVelocity().y
>>     kp = 20.0
>>     kd = 3.0
>>     solid1.AddForce(Spr.Vec3d(0, (2.0 - y)*kp - dy*kd, 0))
>>     time.sleep(0.01)
```

ここまで剛体のみでしたが、関節も作成できます。

```
>> phScene = fwScene.GetPHScene()
>> phSdk = phScene.GetSdk()

>> descSolid = Spr.PHSolidDesc()
>> solid0 = phScene.CreateSolid(descSolid)
>> descBox = Spr.CDBoxDesc()
>> descBox.boxsize = Spr.Vec3f(1,1,1)
>> boxifinfo = Spr.CDBox.GetIfInfoStatic()
>> solid0.AddShape(phSdk.CreateShape(boxifinfo, descBox))
>> solid0.SetDynamical(False)

>> solid1 = phScene.CreateSolid(descSolid)
>> solid1.AddShape(phSdk.CreateShape(boxifinfo, descBox))

>> descJoint = Spr.PHHingeJointDesc()
>> descJoint.poseSocket = Spr.Posed(1,0,0,0, 0,-1,0)
>> descJoint.posePlug = Spr.Posed(1,0,0,0, 0, 1,0)
>> hingeifinfo = Spr.PHHingeJoint.GetIfInfoStatic()
>> joint = phScene.CreateJoint(solid0, solid1, hingeifinfo, descJoint)
```

PythonSpr.exeに引数を与えると、pythonファイルを読み込んで実行することもできます。ここまでに書いた内容を `test.py` というファイルに書いて保存し、コマンドプロンプトから以下のように実行すると、`test.py`に書いた内容が実行されます（スペースキーを押すまでシミュレーションは開始されないことに注意してください）。

```
C:\src\Samples\EmbPython\PythonSpr> Release\PythonSpr.exe test.py  
»>
```

Pythonインタプリタ組み込みのためのコード例

PythonSprサンプルにおいて、Pythonインタプリタを組み込むためのコードについて紹介します。

tips

Pythonインタプリタ組み込みの詳細を理解するためにはSpringheadだけでなくPythonのC言語APIについて知る必要があります。詳しく知りたい方はPython/C APIリファレンスマニュアル^{*1}等も参照してください。

^{*1} ... <http://docs.python.org/py3k/c-api/index.html>

PythonSprサンプルにおいて、Python組み込みのためのコードは `main.cpp` に記述されています。関連箇所を抜粋して紹介します。

Python組み込み関連の機能を使用するには、`EmbPython.h` ヘッダをインクルードします。

```
#include <EmbPython/EmbPython.h>
```

Pythonインタプリタは、Springheadアプリケーション本体とは異なるスレッドで動作します。物理シミュレーションステップの実行中や描画の最中にPythonがデータを書き換えてしまうことがないよう、排他ロックをかけて保護します。

```
virtual void OnStep(){  
    UTAutoLock critical(EPCriticalSection);  
    ...  
}  
virtual void OnDraw(GRRenderIf* render) {  
    UTAutoLock critical(EPCriticalSection);  
    ...  
}  
virtual void OnAction(int menu, int id){  
    UTAutoLock critical(EPCriticalSection);  
    ...  
}
```

`EPCriticalSection`はアプリケーションに一つしか存在しないインスタンスで、`EPCriticalSection`による排他ロックを取得できるのは全アプリケーション中で一つのスコープのみです。PythonからSpringheadの機能が呼び

出される際には必ずEPCriticalSectionの取得を待つようになっているので、排他ロックを取得したOnStepの実行中にPythonがSpringheadの機能を実行することはありません¹。

次に、Pythonインタプリタ初期化用の関数を定義します。

```
void EPLoopInit(void* arg) {
    PythonSprApp* app = (PythonSprApp*)arg;

    // Pythonでモジュールの使用宣言
    PyRun_SimpleString("import Spr");

    // PythonからCの変数にアクセス可能にする準備
    PyObject *m = PyImport_AddModule("__main__");
    PyObject *dict = PyModule_GetDict(m);

    // PythonからfwSceneにアクセス可能にする
    PyObject* pyObj = (PyObject*)newEPFWSceneIf(app->fwScene);
    Py_INCREF(pyObj);
    PyDict_SetItemString(dict, "fwScene", pyObj);

    // Pythonファイルをロードして実行する
    if (app->argc == 2) {
        ostringstream loadfile;
        loadfile << "__mainfilename__" = ",";
        loadfile << app->argv[1];
        loadfile << ",";
        PyRun_SimpleString("import codecs");
        PyRun_SimpleString(loadfile.str().c_str());
        PyRun_SimpleString(
            "__mainfile__ = codecs.open(__mainfilename__,'r','utf-8')");
        PyRun_SimpleString(
            "exec(compile( __mainfile__.read() , __mainfilename__ , 'exec'))"
            ",globals()"
            ",locals())");
        PyRun_SimpleString("__mainfile__.close()");
    }
}
```

この関数は関数ポインタの形でインタプリタオブジェクトに渡され、実行開始時にコールバックされます。中身はPython上でSpringheadを使用可能にするための手続きと、C上の変数をブリッジするためのコード、そして起動時に指定された.pyファイルをロードするコードなどです。

上の例ではapp->fwSceneのみをPythonに渡していますが、他にも受け渡したい変数が複数出てきた場合は、以下のようなマクロが便利でしょう。

```
#define ACCESS_SPR_FROM_PY(cls, name, obj) \
{ \
    PyObject* pyObj = (PyObject*)newEP##cls((obj)); \
    Py_INCREF(pyObj); \
    PyDict_SetItemString(dict, #name, pyObj); \
}
```

¹ ナイーブな実装のため少々過剰なロックとなっています。実際の競合リソースに根ざした排他制御ができるよう、将来のバージョンで変更がなされる可能性もあります。

```
// 使い方:  
// ACCESS_SPR_FROM_PY(型名, Python側での変数名, アクセスする変数)  
ACCESS_SPR_FROM_PY(FWSceneIf, fwScene, app->fwScene);
```

実際のPythonSprサンプルでは、このマクロを用いていくつかの変数をPythonから呼び出せるようにしています。

ループ関数も定義します。これについては変更することは稀でしょう。

```
void EPLoop(void* arg) {  
    PyRun_InteractiveLoop(stdin, "SpringheadPython Console");  
}
```

最後に、`main`関数内でPythonインタプリタクラスである`EPIInterpreter`を作成してコールバックを設定し、初期化・実行を行います。

```
int main(int argc, char *argv[]) {  
    app.Init(argc, argv);  
  
    EPIInterpreter* interpreter = EPIInterpreter::Create();  
    interpreter->Initialize();  
    interpreter->EPLoopInit = EPLoopInit;  
    interpreter->EPLoop = EPLoop;  
    interpreter->Run(&app);  
  
    app.StartMainLoop();  
    return 0;  
}
```

PythonへのSpringhead組込み

PythonのDLLインポート機能を利用してSpringheadをPythonにロードして用いることができます。

Springheadの機能は`Spr.pyd`というDLLファイルにまとめられています。`Spr.pyd`は、`bin\win32\Spr.pyd`または`bin\win64\Spr.pyd`としてSpringheadリリースに含まれていますが、`src\EmbPython\SprPythonDLL.sln`をビルドして生成することもできます。

Spr.pydの使い方

`Spr.pyd`は、Pythonのインストールフォルダ内にある`DLLs`フォルダにコピーして用います。

`import`でロードします。

```
Python 3.2.2 [MSC v.1500 64 bit (AMD64)] on win32  
Type "help", "copyright", "credits" or "license" for more information.  
=> import Spr
```

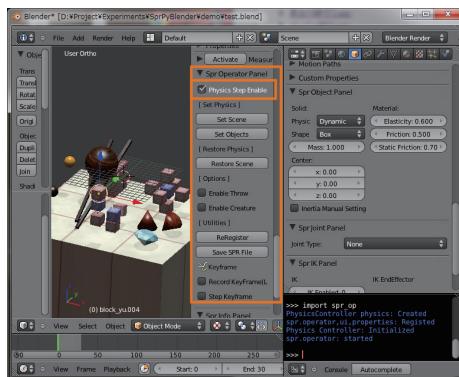
Springheadアプリケーションに組み込む場合と違い、ロード時点では何のオブジェクトも生成されていません。まずPHSdkを生成し、次にPHSceneを生成することで、PHSolidが生成できるようになります。

```
>>> phSdk = Spr.PHSdk.CreateSdk()
>>> phScene = phSdk.CreateScene(Spr.PHSceneDesc())
>>> solid0 = phScene.CreateSolid(Spr.PHSolidDesc())
>>> for i in range(0,10):
...     print(solid0.GetPose().getPos())
...     phScene.Step()
...
Vec3d(0.000,0.000,0.000)
Vec3d(0.000,-0.000,0.000)
Vec3d(0.000,-0.001,0.000)
...(中略)...
Vec3d(0.000,-0.011,0.000)
>>
```

APIの呼び出し方はSpringheadアプリケーション組み込みの場合と変わりません。ただし、この状態ではグラフィクス表示が使えないため出力はテキストやファイルに限られます。グラフィクス表示を使うためには、pyopengl等の描画ライブラリと組み合わせるコードを書く必要があります。

応用例

Spr.pydの応用例の一つにSprBlenderがあります。



SprBlenderは、3DCGソフトBlenderにロードすることでSpringheadを使用可能にする拡張機能で、Springhead開発チームによって公式に開発されています。

BlenderはUI機能の大半がPythonで記述されており、公開されたPython APIを通じて各種の機能を利用することができます。そこで、Blender上のPythonでSpr.pydをロードし、Blender上のCGオブジェクトをSpringheadでシミュレーションできるように書かれたPythonスクリプトがSprBlenderです。

詳しくはWebサイト²を参照してください。

²<http://springhead.info/wiki/SprBlender>

13.2 PythonからのSpringhead API使用法

PythonからSpringhead APIを呼び出す際の詳細な方法といくつかの注意点について解説します。

Sprモジュールについて

Springheadの全クラスはSprモジュールにパッケージされています。

```
import Spr
```

を行うことで使用可能となります (Springheadアプリケーションに組み込む場合はEPLoopInitの中でインポートを実行します)。

Springheadに関するクラスは全てSprモジュールの直下に定義されます。Springheadのインターフェースクラスはクラス名からIfを取ったもの(*****If→*****), ベクトルやクオータニオン等はそのままのクラス名で定義されています。

現時点では、すべてのSpringheadクラスがPythonからの利用に対応しているわけではありません。Pythonから利用できるSpringheadクラスは、dir関数で確認できます。

```
>> import Spr
>> dir(Spr)
```

オブジェクトの生成

C++でSpringheadを利用する場合と同様、まずはSdkを作成する必要があります。Sdkを作成するには、PHSdkクラスのインスタンスからCreateSdkを呼び出す必要があります。

```
phSdk = Spr.PHSdk().CreateSdk()
grSdk = Spr.GRSdk().CreateSdk()
# ... etc.
```

シーンのCreateはSpringhead同様sdkのインスタンスから行います。

```
phScene = phSdk.CreateScene(Spr.PHSceneDesc())
grScene = grSdk.CreateScene(Spr.GRSceneDesc())
# ... etc.
```

IfInfo, 自動ダウンキャスト

オブジェクトをCreateするAPIの中には、引き渡すディスクリプタの型によって生成するオブジェクトの種類を判別するものがあります。例えばPHScene::CreateJointは、PHHingeJointDescを渡すとヒンジジョイントを生成し、PHBallJointDescを渡すとボールジョイントを生成します。

これらのCreate関数をPythonから利用する場合、ディスクリプタの型を判別する機能は現時点では用意されていないため、生成したいオブジェクトの型に対応するIfInfoオブジェクトを同時に引数に渡します。

```
# Hinge
phScene.CreateJoint(so1,so2, Spr.PHHingeJoint.GetIfInfoStatic(), desc)

# Ball
phScene.CreateJoint(so1,so2, Spr.PHBallJoint.GetIfInfoStatic(), desc)
```

IfInfoオブジェクトはクラス名.GetIfInfoStatic()で取得することができます。

より正確には、ディスクリプタ型によって返すオブジェクトを変えるようなCreate関数は、以下のようにAPIヘッダファイルにおいてテンプレートを用いて記述されています。Python APIでは、非テンプレート版のCreate関数のみがポートされているため、IfInfo* iiに相当する引数が必要になります。

```
// in SprPHScene.h
PHJointIf* CreateJoint(PHSolidIf* lhs, PHSolidIf* rhs,
    const IfInfo* ii, const PHJointDesc& desc);

template <class T> PHJointIf* CreateJoint
(PHSolidIf* lhs, PHSolidIf* rhs, const T& desc){
    return CreateJoint(lhs, rhs, T::GetIfInfo(), desc);
}
```

なお、複数種類のクラスのオブジェクトを返しうるAPI関数の場合、C++では共通するスーパークラス(関節ならPHJointIfなど)が返るため自分でDCAST等を用いてダウンキャストする必要がありますが、Pythonにおいてははじめから個々のクラス(PHHingeJoint, PHBallJointなど)の型情報を持つように自動的にダウンキャストされたものが返されます。よって、ユーザが意識してダウンキャストする必要はありません。

enumの扱い

PHSceneIf::SetContactModeのように、enum型を引数にとる関数があります。残念ながら、現時点ではenumの定義はPythonへポートされていません。これらの関数を呼び出す場合は、対応する整数値を渡してください。

```
# C++で
の phScene->SetContactMode(so1, so2, PHSceneDesc::MODE_NONE) と同じ
phScene.SetContactMode(so1, so2, 0)
```

ベクトル、ポーズ

Vec3d, Quaterniond, Posed等はSpringheadと同じクラス名で使用できます。各要素は.x .y 等のプロパティによりアクセスでき、値の変更も可能です。

```
>> v = Spr.Vec3d(1,2,3)
>> v
(1.000,2.000,3.000)
>> v.x
1.0
>> v.x = 4.0
>> v
(4.000,2.000,3.000)
```

Posed, Posefについては, w, x, y, zプロパティがクオータニオン成分, px, py, pzプロパティがベクトル成分へのアクセスとなります. また, Posed::Pos(), Posed::Ori()に対応する関数として

- .getOri()
- .setOri()
- .getPos()
- .setPos()

が用意されています.

Chapter 14

C#との連携およびUnity上で の利用

ゲームエンジンUnity上でSpringheadを利用する方法について述べます。この機能は開発中のため、予告なく大きな仕様変更をする場合があります。

専用のDLLをロードすることにより、Springheadの機能をC#から利用することができます。また、SpringheadにはUnityのGameObjectとSpringheadのオブジェクトを接続・同期するための一連のC#スクリプトが含まれます。

以降では、Unity上でSpringheadを利用するためのDLLと一連のC#スクリプト群をまとめて SprUnity と呼びます。

14.1 Springhead C# DLLのビルド

Springheadの機能をC#で使うためには以下の3つのDLLファイルが必要になります。

- Springhead2\bin\win64\SprExport.dll
- Springhead2\bin\win64\SprImport.dll
- Springhead2\bin\win64\SprCSharp.dll

これらのDLLはSprUnityアセットには含まれているのでビルドする必要はありませんが、うまく動かない場合や、最新のソースを使いたい場合などは、ビルドする必要があります。これらのファイルをビルドするには、以下のソリューションファイルをVisual Studio 2013で開き、Release構成・x64プラットフォームでビルドします。

```
Springhead2\src\SprCSharp\SprCSharp12.0.sln
```

14.2 利用法

14.2.1 環境変数PATHの設定

Springheadの動作は、Springhead2\core\bin\win64 フォルダ、および Springhead2\dependency\bin\win64 フォルダ内のdll群に依存しています。これらのフォルダの絶対パスを環境変数PATHに追加してください。

環境変数の設定を避けたい場合は、Unityプロジェクト内のフォルダAssets\Springhead\Pluginsに必要なdllを全てコピーするという方法も使えるはずです。

14.2.2 動くか試してみる

UnityプロジェクトSpringhead2\src\UnityをUnityエディタで開き、Scenesの中からRigidBodyを選んで開き、ゲームを実行してみてください。

うまく動けば、箱が落ちたり、ボールが転がったりするはずです。

14.2.3 アセットのエクスポート

UnityプロジェクトSpringhead2\src\UnityをUnityエディタで開き、AssetsのSpringheadフォルダを右クリックしてExport Packageを実行します。¹

出てきたダイアログでSpringhead以下の全てのフォルダにチェックを入れ、Exportボタンを押し、適当な場所に適当なファイル名で保存します。拡張子は.unitypackageになります。ここでは、Springhead2\SprUnity.unitypackageに保存したものとして進めます。

14.2.4 自分のUnityプロジェクトにアセットをインポート

SprUnityを使いたいプロジェクトをUnityで開き、Assetsを右クリックしてImport Package→Custom Packageを選びます。ファイル選択ダイアログが開くので、先ほどエクスポートしたSprUnity.unitypackageを選びます。インポート対象は特段の理由がなければ全てのファイルにチェックを入れます。インポートを実行すると、Assets内にSpringheadフォルダができます。

14.2.5 シーンの作成

PHSceneに対応するGameObjectを作成する必要があります。GameObjectメニュー→Create Emptyを実行します。作ったオブジェクトには分かりやすい名前をつけるとよいです。ここではSpringheadSceneという名前を付けたものとします。

SpringheadSceneオブジェクトを選択し、インスペクタでAdd Component→Scripts→PH Scene Behaviourを選びます。これで、SpringheadSceneオブジェクトにPHSceneスクリプトが対応付けられました。PHSceneのプロパティは、PHSceneBehaviourスクリプトインスペクタでPh Scene Descriptorを展開すると表示されます。重力の向きや各種閾値などをここで変更することができます。

14.2.6 剛体の作成

GameObject→3D Object→Cubeなどを選び、オブジェクトを作成します。ここでは名前をCubeとします。Cubeオブジェクトは、SpringheadSceneオブジェクトの子オブジェクトとしてください。

次にCubeオブジェクトのインスペクタから、Add Component→Scripts→PH Solid Behaviourを選びます。

PHSolidBehaviourのインスペクタでは、Solid Descriptorを展開することで剛体のパラメータ（質量や、静止するかどうかなど）を設定できます。例え

¹将来的には、最初からエクスポートしたパッケージを配布することになると思います。

ばDynamicalのチェックを外すと、床のように動かないオブジェクトになります。

この時点でゲームを実行すると、箱が落ちていくはずです。

14.2.7 コリジョンの付与

Springheadで物理衝突判定を使うには、UnityオブジェクトのColliderとは別に、CDBoxBehaviourなどのスクリプトを紐付ける必要があります。

Cubeオブジェクトを選択し、インスペクタで Add Component → Scripts → CD Box Behaviour を選びます。衝突判定形状のサイズはBox Colliderの大きさが使われます。

Springhead剛体オブジェクトを2個用意し、片方のDynamicalのチェックを外して床とし、ゲームを実行すると、衝突の様子が確認できるでしょう。

14.2.8 関節の作成

TBW

14.2.9 IKの作成

TBW

14.3 デバッグの方法

SprUnityを利用するときに、Springhead DLL内部のデバッグを行いたい場合、DLLをDebug構成でビルドしておく必要があります。

Unityエディタを起動した状態で、Springhead C# DLLをビルドしたソリューションファイルをVisual Studioで開き、Unity.exeプロセスにアタッチします。この状態でゲームを実行すると、DLL内部でエラーが発生した時にVisual Studioでデバッグを行うことができます。

14.4 SprUnityを開発する方へ

14.4.1 開発用Unityプロジェクト

SprUnityを開発するためのUnityプロジェクトが Springhead2\src\Unity にあります。SprUnityに必要なスクリプトはできるだけこのUnityプロジェクト内で開発してください（もし異なるUnityプロジェクトで開発した場合も最終的にこのプロジェクトに含めてください）。

プロジェクトのフォルダ構成は以下の通りです。

```
+- Scenes/      開発用の各種シーン
+- Springhead/ Springheadアセット一式。このフォルダをエクスポートする想定
    +- Editor/   SpringheadのためのUnityエディタ拡張スクリプト
    +- Plugins/  Springhead C# DLLがここに入る
    +- PHxxxx.cs  PHxxxxを使うためのUnity Script
    +- ...
```

Springhead C# DLLをビルドするとSpringhead2\bin\win64に出力されるので、開発用Unityプロジェクトで利用するにはSpringhead2\src\Unity\Assets\Springhead\Pluginsにコピーする必要があります。

14.4.2 Behaviour開発の手引き

Unity上で利用したいSpringheadクラスごとに²Behaviourスクリプトを作り、そのスクリプトにSpringheadオブジェクトの作成・Unityとの同期等を担当させてください。例えばPHSolidを担当するスクリプトはPHSolidBehaviourで、このスクリプトはゲーム開始時にSpringheadシーン内にPHSolidを作成し、1ステップごとにPHSolidの位置に応じてゲームオブジェクトの位置を変更します。

Behaviourスクリプトの各変数・関数の役割を、 PHSceneBehaviourを題材に解説します。

```
using UnityEngine;
using SprCs;

public class PHSolidBehaviour : SprSceneObjBehaviour {
```

Springheadの機能を利用するのにSprCs名前空間をusingしておくと便利です。

PHSdkやPHSceneの子要素を作成するBehaviourスクリプトは、 SprSceneObjBehaviourを継承してください。これによりPHSceneBehaviourを探してPHSceneを取得するphSceneプロパティや、 phSdkプロパティが使えるようになるほか、 インスペクタの値が変更された時に自動的にSpringheadオブジェクトのSetDescが呼ばれる機能などが実装されます。

```
public PHSolidDescStruct desc = null;

public override CsObject descStruct {
    get { return desc; }
    set { desc = value as PHSolidDescStruct; }
}

public override void ApplyDesc(CsObject from, CsObject to) {
    (from as PHSolidDescStruct).ApplyTo(to as PHSolidDesc);
}

public override CsObject CreateDesc() {
    return new PHSolidDesc();
}
```

XXXDescStruct型のpublic変数を作ることで、 デスクリプタの内容が設定項目としてインスペクタに表示されます。ここではXXXDescではなくXXXDescStructを利用してください。また、 初期値は必ずnullとして下さい。

SprSceneObjBehaviourを継承するクラスは、 descStructプロパティ、 ApplyDesc関数、 CreateDesc関数を定義しなければなりません。これらはインスペクタの

²議論の余地あり

値が変更されたときに自動でSpringheadオブジェクトに反映されるようにするために必要です（必要が無い場合は中身のない（あるいはnullを返す）関数を定義して下さい）。

```
public override ObjectIf Build() {
    PHSolidIf so = phScene.CreateSolid (desc);
    so.SetName("so:" + gameObject.name);

    Vector3 v = gameObject.transform.position;
    Quaternion q = gameObject.transform.rotation;
    so.SetPose (new Posed(q.w, q.x, q.y, q.z, v.x, v.y, v.z));

    return so;
}
```

Build()は、ゲーム開始時に、Awake()のタイミングで実行されます³。ここでdescに従ってSpringheadオブジェクトを作成し、作成したオブジェクトをreturnしてください。

Build()の戻り値はBehaviourのsprObjectプロパティに代入され、Behaviour内部や他のBehaviourからアクセス可能になります。

```
void Link () {
    // PHSolid場合は特にやることはない
}
```

Link()はあらゆるオブジェクトのBuild()より後で呼ばれます。具体的には、Build()がAwake()のタイミングで実行されるのに対し、Link()はStart()のタイミングで実行されます。

全オブジェクトの構築が終了した後に、構築されたオブジェクト同士の関係を設定（“Link”）する作業をここで行います。例えばPHIKEndEffectorをPHIKActuatorにAddChildObjectするなど、全オブジェクト作成後でないと行えないような処理をここに記述します。

```
public void Update () {
    if (sprObject != null) {
        PHSolidIf so = sprObject as PHSolidIf;
        if (so.IsDynamical()) {
            // Dynamicalな剛体はSpringheadのシミュレーション結果
            // をUnityに反映
            Posed p = so.GetPose();
            gameObject.transform.position = new Vector3((float)p.px, (float)p.py, (float)p.pz);
            gameObject.transform.rotation = new Quaternion((float)p.x, (float)p.y, (float)p.z, (float)p.w);
        } else {
            // Dynamicalでない剛体はUnityの位置をSpringheadに反映（操作可能）
            Vector3 v = gameObject.transform.position;
            Quaternion q = gameObject.transform.rotation;
        }
    }
}
```

³スクリプトのイベント関数については <http://docs.unity3d.com/ja/current/Manual/ExecutionOrder.html> を参照

```
        so.SetPose(new Posed(q.w, q.x, q.y, q.z, v.x, v.y, v.z));  
    }  
}
```

Updateには、Springheadのシミュレーション結果をUnityのオブジェクトに反映するコードを書いて下さい。

※なお、実際のPHSolidBehaviourでは、UpdateではなくUpdatePose関数が定義され、PHSceneBehaviourのUpdateが各SolidのUpdatePoseを呼ぶようになっています。これは剛体オブジェクトの位置の反映をPHSolidBehaviourのUpdateで行った場合、スキンメッシュの描画がうまくいかないためです。

14.4.3 スクリプト実行順序の設定

各Stepにおいて、PHSceneBehaviourは他のPhysics系スクリプトより先に実行される必要があります。新たにスクリプトを追加した場合などは、開発者が適切な実行順序を設定してください。設定したスクリプト実行順序はエクスポートされる情報に含まれるので、SprUnityのユーザは特に気にせず利用できます。

実行順序の設定は Editメニュー→ Project Settings → Script Execution Order から行います。

Chapter 15

トラブルシューティング

15.1 概要

本章ではよくあるトラブルとその対処方法を紹介します。

15.2 プログラムのビルド

主にVisual Studio上でSpringheadをビルド際によく遭遇するトラブルと対処法について述べます。

- | | |
|-----|---|
| 現象 | 「include ファイルを開けません」というコンパイルエラーが表示される |
| 解 決 | プロジェクト設定でSpringheadのインクルードパスが設定されているか確認してください。 |
| 現象 | 「未解決の外部シンボル～が～で参照されました」というリンクエラーが表示される |
| 解 決 | プロジェクト設定でSpringheadのライブラリパスが設定されているか確認してください。 |
| 現象 | 「～は既に～で定義されています」というリンクエラーが表示される |
| 解 決 | プロジェクト設定で、ランタイムライブラリがユーザプログラムとSpringheadライブラリとで同一か確認してください。 |

15.3 物理シミュレーション関連

15.4 ファイル関連

- | | |
|------|---|
| 現象 | ファイルがロードできない |
| 解決策1 | プログラムの実行ディレクトリを確認し、ファイルのパスが適切か確認してください。 |
| 解決策2 | バイナリ形式のXファイルは読めません。テキスト形式で保存してください。 |
| 解決策3 | 特殊な方言が使われていて読めないこともあります。開発者に問い合わせてください。 |

15.5 その他のトラブル

- | | |
|-----|--|
| 現象 | なぜか動かない |
| 解決策 | バージョンが古い可能性があります。まずsvn updateを実行してコードを最新にし、次にSpringheadライブラリのリビルドを行ってください。 |
| 現象 | それでも動かない |
| 解決策 | たまに(?)Springheadのバグがあることがあります。開発者に問い合わせてください。 |