



3D Game Programming 22

- Height Field: Picking

afewhee@gmail.com





- 지형 Picking (Height Field) 방법
 - ◆ 마우스의 위치를 3차원으로 환원
 - ◆ 카메라의 위치와 3차원으로 환원된 마우스의 위치를 충돌 직선으로 설정
 - ◆ 위의 직선의 y 값을 0으로 하고 이와 충돌 xz 평면상의 하는 Tile List들을 구함
 - ◆ 위에서 구한 Tile들의 삼각형을 직선과 삼각형 충돌 테스트 진행
 - 삼각형으로 평면을 구성하고 이 평면과 직선이 충돌하는 위치 구함
 - 이 위치가 삼각형의 내부에 있는지 검사
 - ◆ 직선과 충돌한 삼각형을 Sorting
 - ◆ 카메라에서 가장 가까운 삼각형 선택
- 필요한 기술
 - ◆ 마우스의 3차원 환원
 - ◆ 직선과 삼각형의 충돌
 - 3점으로 구성된 평면의 방정식 구하기
 - 점과 삼각형 충돌
 - D3DXIntersectTri() 함수로 삼각형과 직선의 충돌을 간단하게 구함
 - ◆ STL Vector와 Generic 알고리즘의 Sorting



- 3차원 좌표를 2차원으로 변경하는 방법
 - ◆ 뷰 행렬, 투영 행렬을 구한다.
 - ◆ 뷰포트 행렬을 만든다.
 - ◆ 변환 행렬 = 뷰 행렬 * 투영 행렬 * 뷰포트 행렬
 - ◆ 정점을 변환한다.
 - ◆ 변환된 정점의 x, y 를 화면 좌표로 사용한다.
- 오브젝트의 이름 출력
 - ◆ 이름은 문자열이고 문자열은 화면에 의존하므로 오브젝트의 위치 3차원 값을 2차원 화면 좌표로 바꾸어야 함
 - ◆ 정점의 변환 원리를 이용
 - ◆ 3차원 뷰 볼륨 안의 정점은 변환을 거치면 화면 좌표계로 변경되므로 이것을 CPU를 통해서 계산

● 프로그램 방법

```
// 뷰포트 행렬을 구하는 것은 DirectX SDK에서 지원이 안되므로 직접 만들  
void D3DXMatrixViewport(D3DXMATRIX* pOut, const D3DVIEWPORT9* pV /*Viewport*/)  
{  
    float fW = 0;  
    float fH = 0;  
    float fD = 0;  
    float fY = 0;  
    float fX = 0;  
  
    float fM = FLOAT(pV->MinZ);  
  
    fW = FLOAT(pV->Width) * .5f;  
    fH = FLOAT(pV->Height) * .5f;  
    fD = FLOAT(pV->MaxZ) - FLOAT(pV->MinZ);  
    fX = FLOAT(pV->X) + fW;  
    fY = FLOAT(pV->Y) + fH;  
  
    *pOut = D3DXMATRIX( fW, 0.f, 0, 0,  
                       0.f, -fH, 0, 0,  
                       0.f, 0.f, fD, 0,  
                       fX, fY, fM, 1);  
}  
...  
D3DXMATRIX mtView;  
D3DXMATRIX mtProj;  
  
pDev->GetTransform(D3DTS_VIEW, &mtView);  
pDev->GetTransform(D3DTS_PROJECTION, &mtProj);  
  
// 뷰포트 행렬 설정  
D3DXMATRIX mtVp;  
D3DVIEWPORT9 vp;  
pDev->GetViewport(&vp);  
D3DXMatrixViewport(&mtVp, &vp);  
  
// 변환 행렬 = 월드 행렬 * 뷰행렬 * 투영 행렬 * 뷰포트 행렬  
D3DXMATRIX mtTMpt = mtView * mtProj * mtVp;  
...  
// 정점 변환  
D3DXVec3TransformCoord(&vcOut, &vcIn, &mtTMpt);  
RECT rc={ int(vcOut.x), int(vcOut.y), 0,0};  
...
```

DirectX SDK 함수: D3DXVec3Project()





● 2차원 마우스의 3차원 환원

◆ 변환을 이용한 방법

- 마우스를 뷰포트 역 변환, 투영 역 변환, 뷰잉 역 변환을 거쳐 3차원 좌표로 만든다. == 마우스의 위치를 근접 평면(Near Plan) 안의 위치로 바꾼다.
- 뷰잉 변환 행렬 * 투영 변환 행렬 * 뷰포트 변환 행렬의 곱을 구하고 이의 역 행렬을 이용하면 뷰 포트, 투영, 뷰잉 변환 행렬의 역 행렬을 다 구하지 않아도 된다.
- 마우스의 3차원 좌표 = (Mouse X, Mouse Y, 0.f) * (뷰 행렬 * 투영 행렬 * 뷰포트 행렬)⁻¹

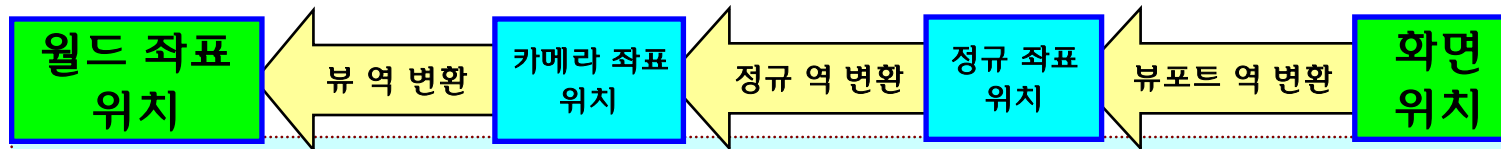
◆ 직접 계산 방법

- 마우스의 위치를 투영 변환에 맞게 [-1,1]로 정규화한다.
- 이 값을 뷰 행렬의 역 행렬과 연산을 한다.
- 카메라의 위치를 더한다.



2. Picking - 마우스의 3차원 환원

● 변환을 이용한 마우스의 3차원 좌표 프로그램



```
D3DXMATRIX mtViw;
D3DXMATRIX mtPrj;
D3DXMATRIX mtVpt; // 뷰포트 행렬
```

```
D3DVIEWPORT9 vp;
GDEVICE->GetViewport(&vp);
D3DXMatrixViewport(&mtVpt, &vp);
```

```
GDEVICE->GetTransform(D3DTS_VIEW, &mtViw);
GDEVICE->GetTransform(D3DTS_PROJECTION, &mtPrj);
```

```
// 변환 행렬 = 월드 행렬 * 뷰행렬 * 투영 행렬 * 뷰포트 행렬
D3DXMATRIX mtTMpt = mtViw * mtPrj * mtVpt;
D3DXMATRIX mtTMptI;
```

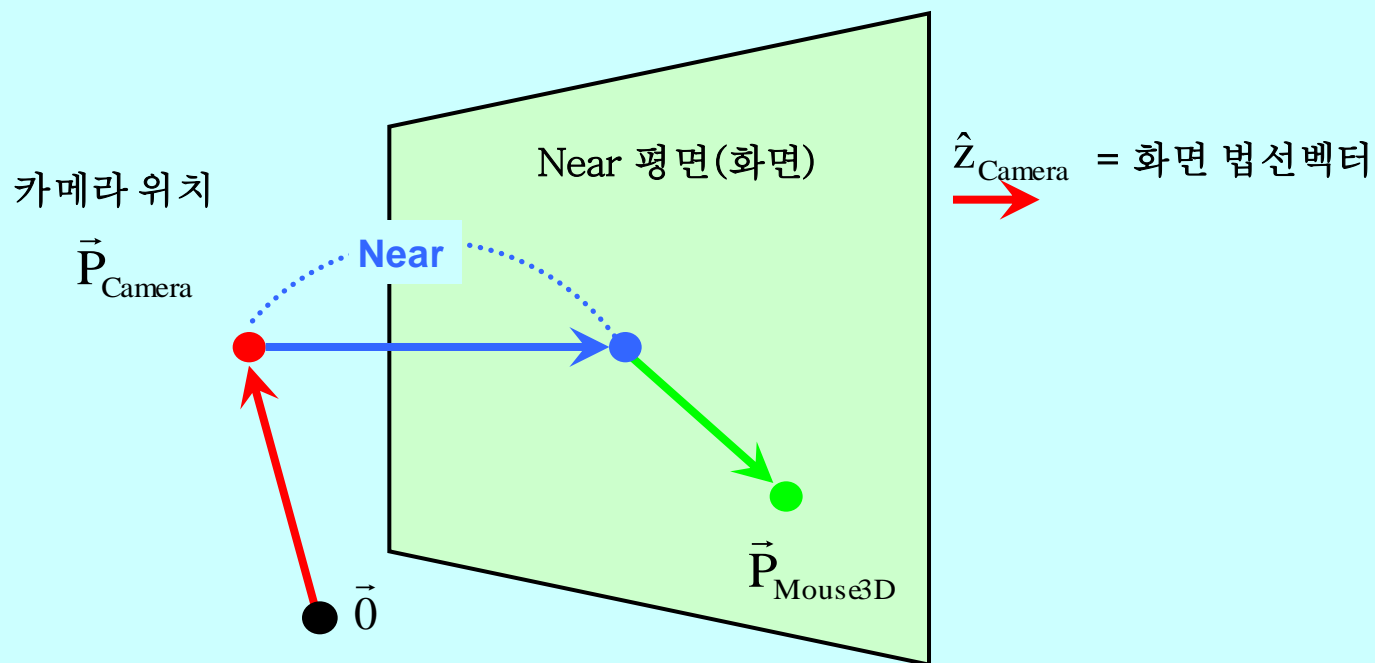
```
// 변환 행렬의 역 행렬을 구한다.
D3DXMatrixInverse(&mtTMptI, NULL, &mtTMpt);
```

```
// 스크린의 좌표를 설정한다.
// (z=0인 것은 Near 평면의 점들은 투영 변환을 거치면 깊이가 0인 점을 이용)
D3DXVECTOR3 vcScn(MouseX, MouseY, 0.f);
```

```
// 앞서 구한 역 행렬을 이용해서 3차원 좌표로 만든다.
D3DXVec3TransformCoord(&vcScn, &vcScn, &mtTMptI);
```

DirectX SDK 함수: D3DXVec3Unproject()

2차원 마우스의 3차원 환원



$$\vec{P}_{Mouse3D} = \vec{P}_{Camera} + \text{Near} * \hat{z}_{Camera} + \vec{P}_{UnTMmouse}$$

● 직접 계산한 마우스의 3차원 좌표 프로그램

```
D3DXMATRIX    mtViw;  
D3DXMATRIX    mtPrj;  
D3DVIEWPORT9 vp;
```

```
GDEVICE->GetViewport(&vp);
```

```
// 뷰 행렬과 투영 행렬을 구한다.
```

```
GDEVICE->GetTransform(D3DTS_VIEW, &mtViw);  
GDEVICE->GetTransform(D3DTS_PROJECTION, &mtPrj);
```

```
// 뷰 행렬의 역 행렬을 구한다.
```

```
D3DXMatrixInverse(&mtViwl, NULL, &mtViw);  
FLOAT fScnW = vp.Width;           // 화면의 너비  
FLOAT fScnH = vp.Height;         // 화면의 높이  
FLOAT w = mtPrj._11;  
FLOAT h = mtPrj._22;
```

```
// 스크린 좌표의 값을 [-1,1]로 정규화
```

```
vcScn.x = ( 2.f * p2.x / fScnW - 1 ) / w;  
vcScn.y = -( 2.f * p2.y / fScnH - 1 ) / h;  
vcScn.z = 1.f;           // Near Value
```

```
// 뷰 행렬의 역 행렬 값들과 연산 (UnViewing Transform)
```

```
vcPickRayDir.x = D3DXVec3Dot(&vcScn, &VEC3(m_mtViwl._11, m_mtViwl._21, m_mtViwl._31));  
vcPickRayDir.y = D3DXVec3Dot(&vcScn, &VEC3(m_mtViwl._12, m_mtViwl._22, m_mtViwl._32));  
vcPickRayDir.z = D3DXVec3Dot(&vcScn, &VEC3(m_mtViwl._13, m_mtViwl._23, m_mtViwl._33));
```

```
// 카메라의 위치를 더한다.
```

```
vcScn = vcPickRayDir + m_vcEye;
```

```
HAL (sw vp): NVIDIA GeForce 9500 GT (1024x768), X8R8G8B8 (D24S8) 60 fps  
Camera Pos: 1968 862 -20
```

```
3D Mouse Position: 1966.936890 861.756470 -19.319324 - (Manual)  
3D Mouse Position: 1966.936646 861.756409 -19.319294 - (UnProjection)
```


● 직선과 삼각형 충돌

◆ D3DXIntersectTri() 함수 이용

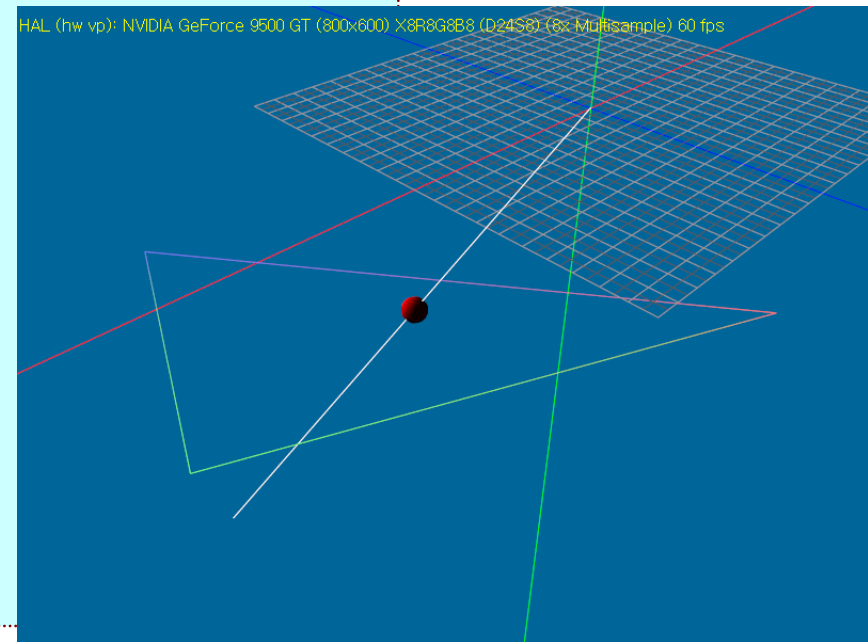
- 충돌 판정, 충돌 위치, 직선의 시작점에서 충돌 점까지의 거리를 구할 수 있음.

```
INT hr;  
D3DXVECTOR3 LineBegin   = m_pLine[0].p;           // 직선의 시작점  
D3DXVECTOR3 LineDirection = m_pLine[1].p - m_pLine[0].p; // 직선의 방향  
FLOAT      u, v, d;
```

```
hr = D3DXIntersectTri(  
    &V0  
    , &V1  
    , &V2  
    , &LineBegin  
    , &LineDirection  
    , &u  
    , &v  
    , &d // Line Begin에서 충돌 지점까지의 거리  
);
```

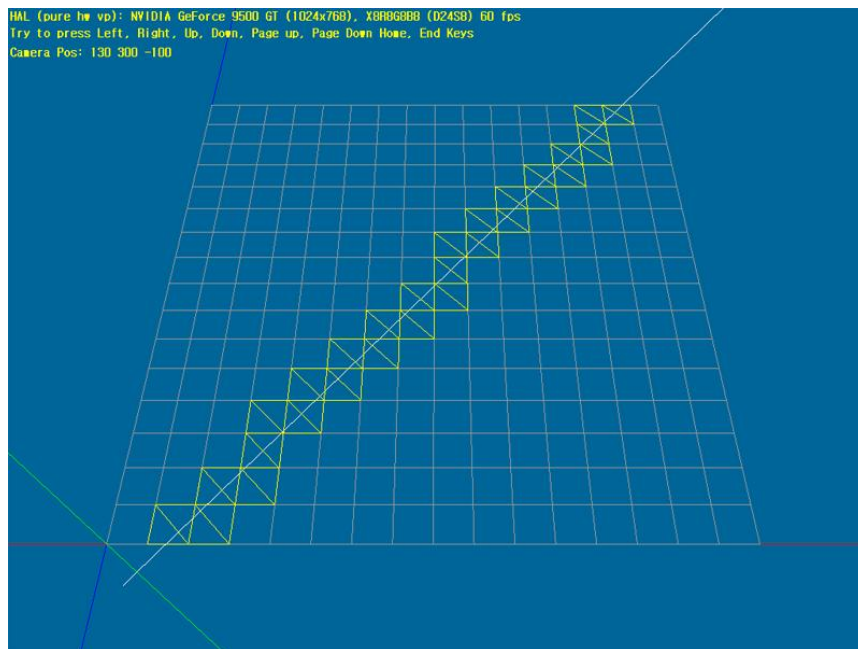
// 충돌 위치 구하기

```
if(TRUE == hr)  
    m_vcPick = V0 + u * (V1 - V0) + v * (V2 - V0);
```



● 충돌 테스트할 Tile List 구하기

- ◆ 카메라의 위치를 직선의 시작 위치, 카메라의 시선 방향으로 하는 직선을 만들 때 y 값은 0으로 한다.
- ◆ 이 직선과 충돌하는 xz평면상의 타일들을 구한다.
- ◆ 각 타일에 해당하는 2개의 삼각형을 벡터에 넣는다.



```
// Picking Tile Structure
```

```
struct LcRect
```

```
{
```

```
    VtxD    pVtx[4]; // Tile Position
```

```
};
```

```
// Picking structure
```

```
struct LcPck
```

```
{
```

```
    VtxD    pVtx[3]; // Picking Triangle
```

```
    FLOAT   fR;      // Picking Distance from Camera
```

```
    VEC3    vcP;     // Picking Position
```

```
};
```

INT Picking(...)

```
{
  ...
  // Setup Line
  pLine[0] = vcCamPos;
  ...
  // Gether Tile List
  for(int i=0; i<iNx; ++i)
  {
    ...
    if( z>=0 && z<(iNx-1) && i<(iNx-1))
    {
      ...
      if( ...)
        vRect.push_back(rc);
    }
  }
  //There are Tile Lists
  if(!vRect.empty())
  {
    ...
    for(int i=0; i<iSize; ++i)
    {
      V0 = vRect[i].pVtx[0].p;
      V1 = vRect[i].pVtx[1].p;
      V2 = vRect[i].pVtx[2].p;

      // Triangle and Line Collision Test
      if( D3DXIntersectTri( &V0, &V1, &V2, &vcCamPos, &vcRayDir, &U, &V, &D))
      {
        // Pick Position
        Pck.vcP = V0 + U * (V1-V0) + V * (V2-V0);
        ...
        vPck.push_back( Pck );
      }

      V0 = vRect[i].pVtx[3].p;
      V1 = vRect[i].pVtx[2].p;
      V2 = vRect[i].pVtx[1].p;
      if( D3DXIntersectTri( &V0, &V1, &V2, &vcCamPos, &vcRayDir, &U, &V, &D))
      {
        Pck.vcP = V0 + U * (V1-V0) + V * (V2-V0);
        ...
      }
    }
  }
  // Sorting
  if(!vPck.empty())
  {
    sort(vPck.begin(), vPck.end(), TsrtL<LcPck >());
    ...
    return 1;
  }
}
```

