

# Grundlagen der Spieleprogrammierung

Teil I: 3D-Graphik

---

## Kapitel 9: Engines, Cg und anderes

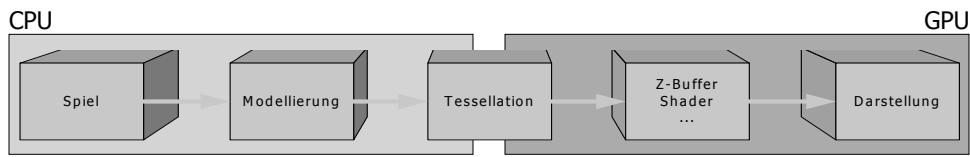
Peter Sturm  
Universität Trier

## Outline

- 
1. Übersicht und Motivation
  2. Mathematische Grundlagen
  3. Das Ideal: Photorealistisch (Raytracing, Radiosity)
  4. Die Realität: DirectX und OpenGL (Übersicht)
  5. Schritt 1: Modellierung und Drahtgitter
  6. Schritt 2: Texturen
  7. Schritt 4: Licht, Filter, etc.
  8. Schritt 5: Fortgeschrittene Techniken (Vertex-, Pixel-Shader, ...)
  9. 3D-Hardware
  10. 3D-Engines im Überblick, Cg von nvidia
  11. Spielekonsolen
  12. Zusammenfassung und Ausblick

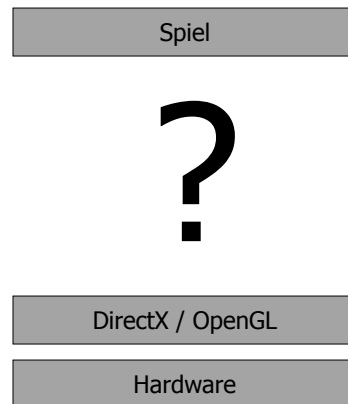
## Motivation

- Schlüsselkonzept: Rendering Pipeline
  - Leistungsverteilung auf Hardware und Software
  - CPU (Anwendung) übernimmt Modellierung etc.
  - GPU (Hardware) übernimmt Darstellung und Finish
  - Schnittstelle CPU-GPU: Dreiecke
- DirectX und OpenGL kapseln Hardware-Anteil
  - Fortschreitende Standardisierung
  - Kompensation fehlender HW-Unterstützung



## Software-Architekturen

- Unterstützung oberhalb DirectX und OpenGL
  - Keine
  - Sprachbasierte Ansätze
  - Engines
- Spezielle Sprachen
  - Cg von nvidia
- Engines
  - Viele Implementierungen
  - Sprachansatz integrierbar
  - Komplexe Architekturen

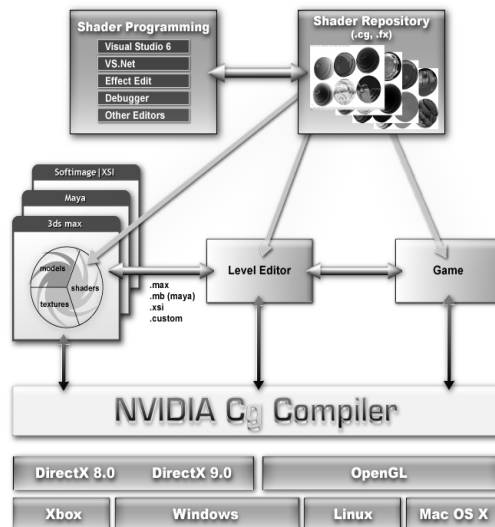


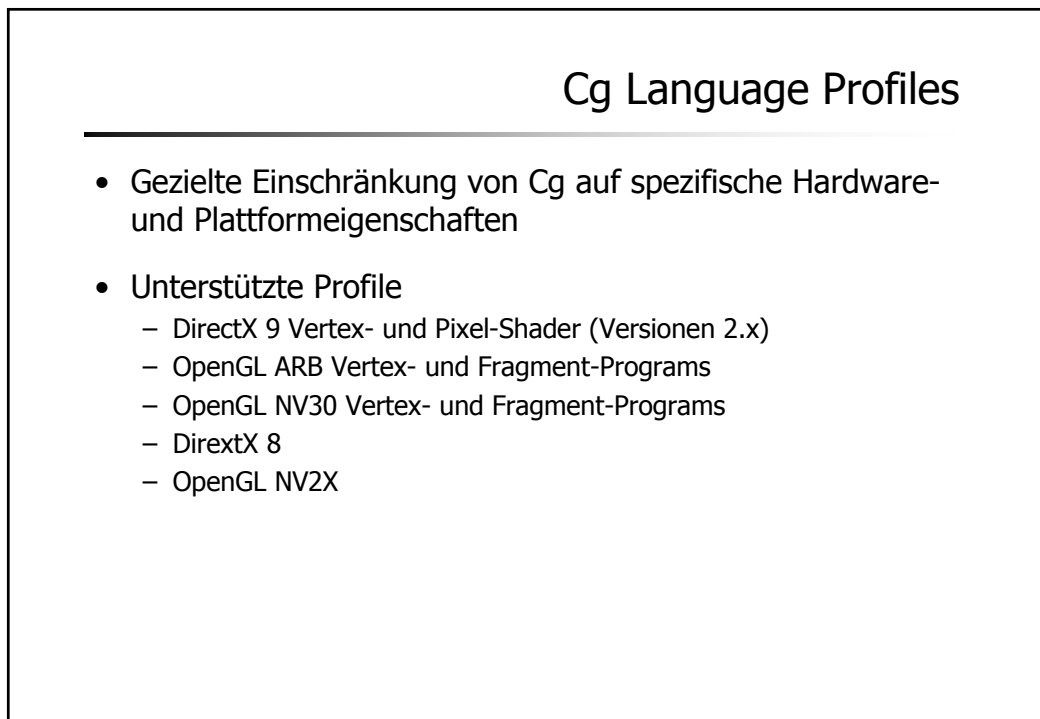
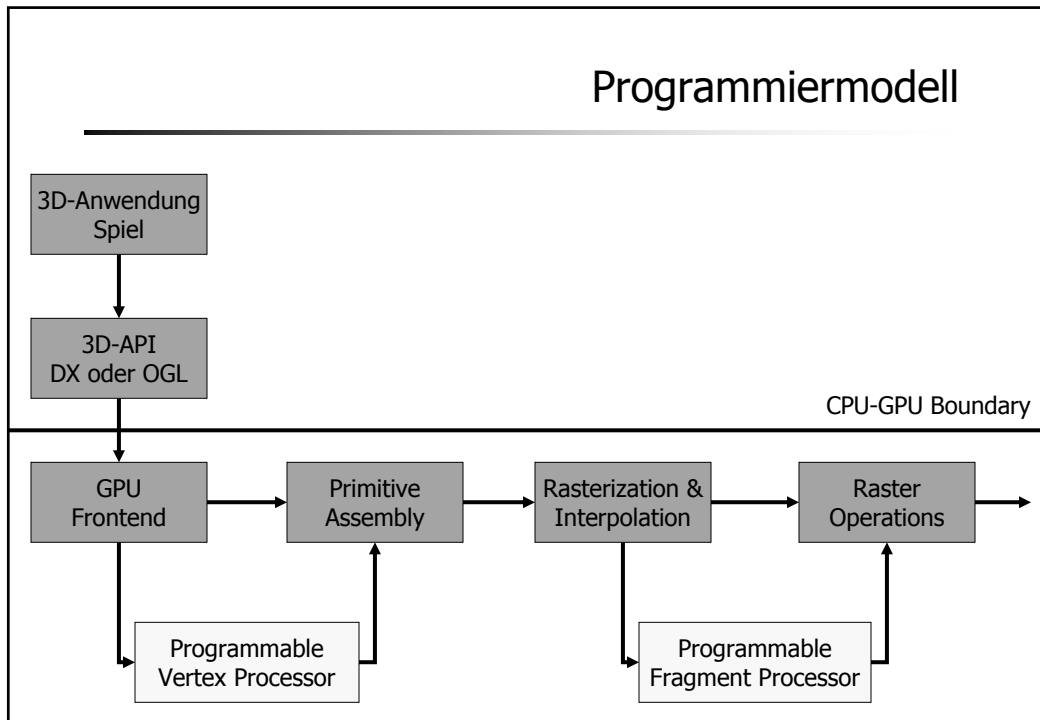
## C for graphics: Cg

- Open Source
- High-Level Shading Language
  - Ersetzt Assembler für Vertex- und Pixel-Shader
- entstand in Zusammenarbeit mit Microsoft
  - unterstützt DirectX 9 HLSL
- Vorteile
  - Cross-API (DirectX und OpenGL)
  - Cross-Plattform (Windows, Linux, Mac OS)

## Funktionsweise

- Entwicklung der gewünschten Shader
- Digital Content Creation (DCC)
  - z.B. mittels Maya, 3ds max etc.
  - Spezielle Editoren
  - Spieleprogrammierung
- Übersetzung durch Cg-Compiler
  - Zum Übersetzungszeitpunkt der Anwendung
  - Zur Laufzeit der Anwendung





## Cg Programme

---

- Ersetzen die "Assemblerroutinen" in DirectX
- Operieren auf in den Shadern definierten Ein- und Ausgaben
  - Bindung an Programmvariablen geschieht über spezielle Syntax
- Innerhalb des Codes mehr oder weniger C

## Programmeingaben

---

- Variierende Eingaben
  - Unterschiedliche Daten für jeden Aufruf des Vertex- oder Fragment-Programms
- Uniforme Eingaben
  - Konstanten, Zusatzinformationen
  - Gleichbleibend für jeden Vertex- oder Fragment-Aufrufs innerhalb eines Streams

## Variierende Eingaben für Vertex-Programm

---

- Vordefiniert (in Anlehnung an Fixed-Pipeline)
  - Position im 3D-Raum (Vertex)
  - Normalenvektor an diesem Punkt
  - Texturkoordinaten
- Zusätzliche Werte pro Vertex definierbar

```
struct myinputs {
    float3 myPosition      : POSITION;
    float3 myNormal       : NORMAL;
    float3 myTangent       : TANGENT;
    float  refractive_index : TEXCOORD3;
};

outdata foo(myinputs indata) {
    /* ... */
    // Within the program, the parameters are referred to as
    // "indata.myPosition", "indata.myNormal", and so on.
    /* ... */
}
```

## Variierende Ausgaben für Vertex-Programm

---

- ... werden variierende Eingaben für Fragment-Programm
  - Aus- und Eingabebeziehung wird ebenfalls über die Bindings hergestellt
- In allen Profilen definierte Bindings
  - POSITION
  - PSIZE
  - FOG
  - COLOR0, COLOR1
  - TEXCOORD0 – TEXCOORD7
- POSITION muß immer ausgegeben werden

## Variierende Ausgaben für Fragmente

---

- Zwingend
  - COLOR: Bestimmt die endgültige Farbe
  - DEPTH: Modifikation des Tiefenwerts

## Cg: Datentypen

---

- Grundtypen
  - float (32 Bit), half (16 Bit), int, fixed (12 Bit), bool
  - Handles auf ein Texturobjekt
  - Vektoren (1 bis 4 Elemente): z.B. float1 bis float4
  - Matrixen (maximal 4x4): float2x2, float3x2, float4x4
- Structures
- Arrays
  - Assignments kopieren ganzes Feld

## Statements und Operatoren

---

- Kontrollfluß
  - Unterprogramme, if/else, while, for
  - Keine Rekursion
  - Schleifen müssen in manchen Profilen aufrollbar sein  
(Anzahl der Durchläufe zum Übersetzungszeitpunkt bekannt)
- Unmenge an arithmetischen Operationen
  - Trigonometrische Funktionen
  - Runden, Abschneiden, etc.
  - Multiplikationen auch auf Matrizen, Vektoren, ...
  - Kreuzprodukt, Determinante, ...
  - Abbildung auf Texturen

## Beispiel

---



## Beispiel: lit()

<code>lit(ndotl, ndoth, m)</code>	<p>Computes lighting coefficients for ambient, diffuse, and specular light contributions. Returns a 4-vector as follows:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• The <b>x</b> component of the result vector contains the ambient coefficient, which is always 1.0.</li> <li>• The <b>y</b> component contains the diffuse coefficient which is zero if <math>(\mathbf{n} \bullet \mathbf{l}) &lt; 0</math>; otherwise <math>(\mathbf{n} \bullet \mathbf{l})</math>.</li> <li>• The <b>z</b> component contains the specular coefficient which is zero if either <math>(\mathbf{n} \bullet \mathbf{l}) &lt; 0</math> or <math>(\mathbf{n} \bullet \mathbf{h}) &lt; 0</math>; <math>(\mathbf{n} \bullet \mathbf{h})^m</math> otherwise.</li> <li>• The <b>w</b> component is 1.0.</li> </ul> <p>There is no vectorized version of this function</p>
-----------------------------------	---

## Beispiel: Geometrische Funktionen

<code>distance(pt1, pt2)</code>	Euclidean distance between points <i>pt1</i> and <i>pt2</i>
<code>faceforward(N, I, Ng)</code>	<i>N</i> if $\text{dot}(\mathbf{Ng}, \mathbf{I}) < 0$ ; otherwise, $-\mathbf{N}$ .
<code>length(v)</code>	Euclidean length of a vector
<code>normalize(v)</code>	Returns a vector of length 1 that points in the same direction as vector <i>v</i> .
<code>reflect(i, n)</code>	Computes reflection vector from entering ray direction <i>i</i> and surface normal <i>n</i> . Only valid for 3-component vectors.
<code>refract(i, n, eta)</code>	Given entering ray direction <i>i</i> , surface normal <i>n</i> , and relative index of refraction <i>eta</i> , computes refraction vector. If the angle between <i>i</i> and <i>n</i> is too large for a given <i>eta</i> , returns (0,0,0). Only valid for 3-component vectors.

## 3D-Engines

---

- Komfortabel nutzbare Funktions- bzw. Klassenbibliothek
  - Hohe Abstraktionen
  - Hohe Performanz
- Grundfunktionalität vergleichbar
- Unterschiede bei Features und Leistung
  - Polygonanzahl
  - Runde bzw. organische Formen
  - Transparenzeffekte
  - Realismus bei Wasser, Feuer, Rauch, etc.
- Lizenzkosten bei manchen Engines  $10^5$  Dollar und mehr

## Zusätzliche Eigenschaften

---

- Partikelsysteme
  - Schöne Explosionen
  - Wird auch von DirectX angesprochen
  - Beispiel: DirectX-Demo Point Sprites
- Physik, Kinetik
  - Schöne Beulen und Verwundungen der Androidenhaut
  - Modellierung physikalischer und physischer Eigenschaften
  - Skin- und Bone-Modelle
  - Realismus
- ...

## Zugängliche Engines

---

- "3D Engine DirectX" liefert 106000 Treffer
- WWW-Seite listet ca. 650 Engines (2001)
- Schwieriger Zugang
  - Viele Engines sind recht komplex
  - Meist wird C++ API von DirectX verwendet (unschön)
- Interessante Beispiele
  - Quake 2 Engine unter GPL
  - Andere?
  - Noch keine für C#? Wer hat Lust ☺

# Grundlagen der Spieleprogrammierung

## Teil I: 3D-Graphik

---

### Kapitel 10: Spielekonsolen

Peter Sturm  
Universität Trier

## Outline

---

1. Übersicht und Motivation
2. Mathematische Grundlagen
3. Das Ideal: Photorealistisch (Raytracing, Radiosity)
4. Die Realität: DirectX und OpenGL (Übersicht)
5. Schritt 1: Modellierung und Drahtgitter
6. Schritt 2: Texturen
7. Schritt 4: Licht, Filter, etc.
8. Schritt 5: Fortgeschrittene Techniken (Vertex-, Pixel-Shader, ...)
9. 3D-Hardware
10. 3D-Engines im Überblick, Cg von nvidia
11. Spielekonsolen
12. Zusammenfassung und Ausblick

## Motivation

---

- Eine gewisse Firma aus dem Westen der USA hat mich im Stich gelassen ☹
  - Xbox im Detail wäre bestimmt interessant gewesen
  - Programmiermodell aus unerfindlichen Gründen DirectX sehr ähnlich
  - Unterstützung durch Cg
- Interessant sind generell die Leistungsdaten der Spiele-Hardware

# Grundlagen der Spieleprogrammierung

Teil I: 3D-Graphik

---

## Kapitel 11: Zusammenfassung und Ausblick

Peter Sturm  
Universität Trier

## Outline

- 
1. Übersicht und Motivation
  2. Mathematische Grundlagen
  3. Das Ideal: Photorealistisch (Raytracing, Radiosity)
  4. Die Realität: DirectX und OpenGL (Übersicht)
  5. Schritt 1: Modellierung und Drahtgitter
  6. Schritt 2: Texturen
  7. Schritt 4: Licht, Filter, etc.
  8. Schritt 5: Fortgeschrittene Techniken (Vertex-, Pixel-Shader, ...)
  9. 3D-Hardware
  10. 3D-Engines im Überblick, Cg von nvidia
  11. Spielekonsolen
  12. Zusammenfassung und Ausblick

## Rückblick

---

- Photorealistische Darstellung immer noch um mehrere Größenordnungen zu aufwendig
- Arbeitsteilung zwischen CPU und GPU essentiell
  - Rendering Pipeline
  - Dreiecke sind die zentrale Abstraktion an der Schnittstelle
- Höhersetzen der Grenze innerhalb der Pipeline wird zunehmend schwieriger
  - Vertex- und Pixel-Shader
- “Unendlich” viele Details konnten nicht behandelt werden
  - Zeitproblem
  - Unfähigkeit (daran werde ich noch arbeiten ☺)

## Ausblick

---

- Was wird sich in den nächsten 5 Jahren ändern?