BLENDER GAME B

Tutorium von Raphael Menges

ZIEL

- Charakter kann laufen und springen
- Charakter bewegt passend die Arme und Beine
- Charakter dreht sich in Laufrichtung
- Charakter kann Hirn (stücke) aufsammeln
- Aufgesammeltes Hirn wird in HUD angezeigt



DISCLAIMER

 Folgende Umsetzung muss nicht optimal sein, ich habe mich selbst erst für diese Veranstaltung in das Thema vertieft

THEMEN

- Vorbereitung
- Bewegung
- Animation
- Aufsammeln
- HUD

VORBEREITUNG

 Template von meiner userpage (http://userpages.unikoblenz.de/~raphaelmenges/BGE1415/05) herunterladen



ORTHOGRAPHISCHE KAMERA



Schon vorbereitet im Template

CHARAKTER

- Vorgehen ist wegen Physik etwas kompliziert
 - Man benötigt das Charaktermodell
 - Die Armature, welche das Parent vom Modell ist
 - Eine einfache Kollisionshülle
- Da das Modell an der Armature / dem Skelett hängt, bewegt sich das Modell nicht, noch kollidiert es selbst mit der Umwelt
- Die Armature selbst sollte auch nicht kollidieren
- Daher benutzt man eine Hülle, für welche man Physik und Logik erstellt. Das Skelett wird dann an diese Hülle gehängt



CHARAKTER

- Bis auf letzten Punkt soweit im Template vorbereitet...
- Einfach beim Skelett die Kollisionshülle ("CollisionHull") als Parent eintragen

*	田子 回日 子 ● ○ ○ 六 子 谷 ○ ◇ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ □
	Armature
	Levels of Detail
	► Transform
	► Delta Transform
	► Transform Locks
	▼ Relations
	Layers: Parent:
	Pas Bod Camera
	F Gr CollisionHull
	▶ Dis Cube
	▼ Du ^{Sun}
	Non
	- Ro
	► Mg
	► Cusum ropences

CHARAKTER

- Jetzt noch die Physik der Kollisionshülle justieren
- Wenn man das Spiel startet, merkt man: Hülle ist zu lang. Daher noch etwas kürzer skalieren, und zwar im Edit Mode der Hülle, nicht im Object Mode



BEWEGTER CHARAKTER

• Nun wird die Kollisionshülle via Keyboard steuerbar gemacht

	Sensors 🛟 🗹 Sel 🗹 Act 🗹 Link 🗹 Sta CollisionHull Add Sensor	ate Controllers Sel CAct Link	Acti	uators Sel Act Link State CollisionHull Add Actuator
	Keyboard Right Image: Constraint of the second	And; And 1; C × And; And 1; C × K	•	Motion ↓ LeftMotion ♪ ✓ ∞ Motion Type: Simple Motion ↓ ↓ ↓ Loc: (10.05) (Y:0.00) ↓ 0.00) ↓ Rot: (X: 0°) (Y: 0°) ↓ 0.00) ↓ Dynamic Object Settings: ↓ 0.00) ↓ Torque: (10.00) (Y: 0.00) ↓ 0.00) ↓ Linear V (10.00) (Y: 0.00) ↓ 0.00) ↓ Angular (10.00) (Y: 0.00) ↓ 0.00) ↓
	Key: Left Arrow All Keys First Modifier:		٥	D Motion RightMoti A A A ▼ Motion + Jump A A Motion Type: Simple Motion + Loc: <: 0.00 > < 'Y.0.00 > <: 0.00 > L
	Keyboard Up Image: Constraint of the second	Tap: Wird nur einmal ausgelöst (auch		Rot: (X: 0° > <y: 0°=""> <z: 0°=""> L Dynamic Object Settings: Force: (: 0.00 > <y:0.00> <600.0 >) L</y:0.00></z:></y:>
Logik des Objektes "CollisionHull"	First Modifier: Second Modifier: Log Toggle:	wenn z.B. Taste gedrückt bleibt)		Torque: (*: 0.00 > (*Y:0.00 > (*: 0.00 >) L Linear V (*: 0.00 > (*Y:0.00 > (*: 0.00 >) L Angular (*: 0.00 > (*Y:0.00 > (*: 0.00 >) L Opmoing Frames: 0 >) 0 >)
	larget:	· ·		U Damping Hames:

- Nun kann man den Charakter zwar bewegen, aber die Figur selbst verbleibt starr
- Das Armature wird von der Kollisionshülle nur "mitgezogen" und macht selbst noch nichts
- Damit das Armature mitbekommt, welche Animation abgespielt werden soll, kann die Kollisionshülle das Armature zum Beispiel mit dem Message Actuator informieren
- Dabei wird zum einen der Empfänger und zum anderen das Subject der Nachricht angegeben (nächste Folie)

Dope Sheet Summary		•	*****	•	
D Root	102		000000		
▶ Hip.I	d))]_		•	•	
Upperlea.l	d))]	•	•	•	
Lowerleg.l	d))]	•	•	•	
Foot-A.I	d))]_	•		•	
Food-B.I	u)) 🖬	•		•	
Hip.r	u)) 🖬	•	•	•	
Upperleg.r	d)» 🕞	•	٠	•	
Lowerleg.r	ut» 🕞	•	•	•	
Foot-A.r	d)) 🕞	•	•	٠	
Food-B.r	u()) 🖬	•		•	
D Back	U 0 🔁	•	♦	•	
Head	u()) 🖬	•	•	•	
Shoulder.l	u(» 🕞	•	•	♦	
Upperarm.l	u()) 🖬	•	•	•	
Lowerarm.l	u(» 🕞	•		•	
Hand.I	d)) 🖬	•		•	
Thumb.I	d» 🕞	•		•	
Belly	ut » 🖬	•	•	•	
Shoulder.r	d)) 🖬	•	•	•	
Upperarm.r	d)) 🖻	•	•	•	
Lowerarm.r	u) 🖿	•		•	
Hand.r	d))]=	•		•	
Thumb.r	d)) 🖬	0		→	
	G10 J-5	0 5	10 15	20 25 3	0 35
Key 🥡 Action Editor	🗘 🔯 Summary 🗎	h 🔐 😥 😤	tdle dle	2 F 中 🛠 🛛	Nearest Frame 🛛 🗍
🔚 🛊 🛅 🔮 🕷 📦	の 🛧 📌 🌝 🐼 🖋	FI	dle		Ň
🖈 🐉 Game		F	Walk		
Embedded Player					
	Start				
Resolution:					
(•x:		1920 px ⊧ < Y:			1080 px 🕨
▼ Standalone Player					
	Start		91		
Resolution:					

Vorhandene Actions für das Armature



Erweiterte Logik des Objektes "CollisionHull"

- Es folgt die Logik innerhalb des Armatures
- Nun müssen die Nachrichten des Objekts "CollisionsHull" (aka Kollisionshülle) vom Objekt "Armature" mit Hilfe eines Sensors entgegengenommen werden
- Nach der Auswertung durch einen Controller soll dann die passende Action (in denen die Animationen gespeichert sind) ausgeführt werden
- Zuletzt soll das Armature noch zur Laufrichtung gedreht werden
- Im Folgenden sind die Titel der Logikblöcke wichtig, da sie mit einem Script angesprochen werden sollen!

- Message Sensoren in Armature nehmen die Nachrichten von der Kollisionshülle entgegen
- Es muss kein Sender angegeben werden, aber das gleiche Subject wie beim sendenden Actuator
- Always wir benötigt, damit am Anfang schon die Idle-Animation abgespielt wird



Sensoren des Objektes "Armature"

ALWAYS SENSOR

- Der Always Sensor sendet standardmäßig einen einzelnen Impuls zu Spielbeginn
- Linke "…": Löst pro Intervall einen TRUE/positiven Impuls aus
- Rechte "…": Löst pro Intervall einen FALSE/negative Impuls aus
- Freq: Einstellung des Intervalls



ACTION ACTUATOR

- Vor der Logik im Contoller müssen noch Actuators zum Ansprechen erstellt werden. Pro Action wird jeweils einer in der Armature benötigt
- Wichtige Einstellungen im Action Actuator
 - Action Playback Type
 - Play: Spielt die Action einmal ab
 - Loop Stop: Spielt die Action, bis abgebrochen wird
 - Loop End: Spielt die Action, bis abgebrochen wird. Spielt sie da aber noch bis zum letzten Keyframe
 - Value: Name der Action
 - End Frame: Letzter Frame der Action bzw. die Länge
 - Blendin: Anzahl der Frames für Überblendung der Actions
 - Layer: Jede Action sollte in einen eignen Layer

Act	uators 🛊 🗹 Sel 🗹 Act	🗹 Link 📄 State
	Armature	Add Actuator
θ	✓ Action	Action 🔊 🗹 🔀
	Loop Stop 🛊 Force	Add L
	😵 Walk 🛞 🚺	Continue
	Start F: 0.00 End F: 17	Child
	Blendin: 5)	Priority: 0
	▲ Layer: 0 ▶ ▲ Layer: 0.	000 Dend
	Frame Property:	
0	Cartion	tion 🖈 🗹 🗙
	Loop Stop 🗘 Force	Add
	🔗 Idle 🛛 🕅	Continue
	Start F: 0.00 ► End F: 24	L.00 D Child
	Blendin: 5)	Priority: 0)
	Layer: 1 > Layer: 0.	000 Blend
	Frame Property:	

Actuators des Objektes "Armature"

- Nun sollen die erstellten Sensoren und Actuators miteinander durch einen Controller verbunden werden
- Dazu wird ein Controller mit Python Script benötigt
- Erstmal sollte man die System Console öffnen und ein Viewport mit Text Editor



	8 r:	ightMessage = cont.sensors['RightMessage']
	Edit	torType trainers PythonConsole ont act ators['WalkAction'] PythonConsole ont act ators['IdleAction']
	iii	File Browser ON
	€ €	Info
1222		Outliner Properties electivate (mathematica)
	*	Logic Editor Logic Editor Node Editor
		Text Editor
	- 	Movie Clip E Terre Edits scripts and in-file documentation Video Seque Control
	-	UV/Image Editor
NU STRAN	11 8 .	NLA Editor Dope Sheet
Â.	ž	Graph Editor
	(Timeline
	۹	3D View
E	ä ‡	View Text Edit Format Templates 📑 🕴 BobLogic 🕂 🔂 🔀

- Im Text Editor wird mit dem Plus in der Fußleiste einer neuer Text erstellt, hier "BobLogic" genannt
- Im Armature wird in der Logik ein Controller erstellt und das neue Python Script zugewiesen
- Alle benötigten Sensoren und Actuators werden dann mit dem neuen Controller verknüpft

	Arma	ature	Add Sensor	÷ •	Armature	Add Controller	•		Armature		Add Actuator 💲
Þ	Message	LeftMessa 🔬	- AV (()			; 🖬 🗹 🕅	~	Þ	Action	WalkAction	x av v x
►	Message	RightMess 🔬	> _ 	•/	Script 💠 🗮 BobLogic		0	⊳	Action	IdleAction	* 🗖 🗹 🗙
►	Always	Always 🛒	- av v 🗙	•							

- Das Script selbst ist einfach
- Es gibt in Blender aber keine Code-Completion oder ähnliches
- Außerdem wird der Code nicht kompiliert sondern Zeile f
 ür Zeile w
 ährend dem Spiel ausgef
 ührt
- Daher immer die System Console im Blick haben, da kommen Fehlerausgaben während dem Spiel raus
- Jetzt sollten im Spiel die passenden Animationen bzw. Actions abgespielt werden

1 import bge

```
# get controller
cont = bge.logic.getCurrentController()
```

```
# get sensors
leftMessage = cont senso
```

```
leftMessage = cont.sensors['LeftMessage']
rightMessage = cont.sensors['RightMessage']
```

```
10 # get actuators
```

```
1 walkAction = cont.actuators['WalkAction']
2 idleAction = cont.actuators['IdleAction']
```

BobLogic

 Optional kann man die Armature während dem Laufen noch in die passende Richtung drehen. Dazu muss nur das Python Script der Armature erweitert werden



- Oben rechts liegt im Template ein Klumpen Hirn
- Dieser soll beim Darüberlaufen verschwinden (aufgesammelt werden)
- Das erfolgreiche Aufsammeln wird dem Spieler dann noch in einem HUD angezeigt



- Als erstes soll das Aufsammeln durch Darüberlaufen umgesetzt werden
- Dabei meldet das Hirn eine Kollision mit dem Spieler (bzw. dessen Kollisionshülle) und blendet sich dann selbst aus
- Das Hirn muss als Physik Typ auf Static oder ähnliches gestellt werden, damit eine Kollision erkannt werden kann

	100000	≅ ¥ 🖌
🖈 🎖 + 🛛 🞯 Brain		
▼ Physics		
Physics Type:	Static	\$
Actor		
Ghost		
Record Animation		
6	Invisible	
Attributes:	Aniso	tropic Friction
Radius:	1.000 🕨	1.000
		1.000
		1.000

Phyiscs Settings von "Brain"

view

- Dann braucht das Objekt, mit dem man kollidiert, *irgendeine* Game Property
- In unserem Fall bekommt "Collision Hull" die Game Property "player"

90	🖌 Sel	🗹 Act 🛛 🗹 Link 🗹 State	Controllers 🛊 🗹 Sel 🗹 Act 🗹 Link	Actuato	s ¢⊘s	el 🗹 Act 🗹 Link 🚺		Properties			
ollis	onHull	Add Sensor \$	CollisionHull Add Controller		CollisionH	uli Add Actuar		(+	Add Game F	Property	
rd	Right	* 🖙 🛯 🗶 🛀	- And; And 1; 🗃 🗹 🗵	_● [▶	Motion	LeftMotion 🖈 🛆		player	Float 🗘	(4	0.000) 🛈 🗙
rd	Left	x ev « » 🖛		-	Motion	RightMoti 🔗 🦳	H			_	
rd	Up	* 🗢 🛛 🗶 🛀			Motion	Jump 🖈 🔼					
				\checkmark	Message	LeftMess 🔗 🛆 s					
				> P	Message	RightMes 🔗 🛆 🕈					
						L	J				
					_						

Logic von "CollisionHull"

- Daraufhin im Objekt "Brain" einen Sensor für Kollisionen erstellen und als Property "player" angeben
- Nur Objekte mit dieser Property lösen den Sensor aus
- Der Sensor löst dann einen Controller aus, welcher ein Python Script benutzt (siehe rechts)



ensors 🛊 🗹 Sel 🗹 Act	🗹 Link 🗹 Sta	te	Controllers	🗘 🗹 Sel	🗹 Act 🛛 🗹 Lin	ık
Brain	Add Sensor	¢	•	Brain	Add Controller	ŧ
Collision Collision	p Invert	•	Script	Pyth 1	• 🖻 🗹 🗙	
Pulse M/P Property: play	er					

Logik von "Brain"

- Nun soll nach dem Aufsammeln das Hirn im HUD sichtbar werden
- Es gibt aber kein explizites HUD oder GUI in der Blender Game Engine
- Man kann aber mehrere Szenen übereinander anzeigen
- Das wird jetzt etwas komplizierter, folgendes Vorgehen:
 - Die aktuelle Szene sinnvoll benennen ("Game")
 - Eine neue Szene erstellen ("HUD") und eine orthographische Kamera anbringen
 - Ein Stück Hirn platzieren, benennen ("HUD_Brain") und auf invisble stellen
 - Mithilfe eines Controller-Scripts der Kamera der Szene "Game" die Szene "HUD" als Overlay benutzen
 - Beim Aufsammeln von "Brain" in "Game" das "HUD_Brain" in "HUD" auf visible setzen

Die aktuelle Szene sinnvoll benennen ("Game")



• Eine neue Szene erstellen ("HUD") und eine orthographische Kamera anbringen



Szene "HUD"

- Ein Stück Hirn platzieren, benennen ("HUD_Brain") und auf invisble stellen
 - "Brain" in "Game" duplizieren und via Outliner und Drag'n'Drop in "HUD" verschieben
 - Logik aus kopierten "Brain" löschen und umbenennen
- Nicht die Beleuchtung in der neuen Szene vergessen..



Szene "HUD"

 Mithilfe eines Controller-Scripts in der Kamera der Szene "Game" die Szene "HUD" als Overlay benutzen

Sensors 🛟 🗹 Sel 🔇	🖌 Act 🗹 Link 🗹 State	Controllers	🗘 🗹 Sel	🗹 Act 🛛 🗹 Link						
Camera	Add Sensor 🗍	•	Camera	Add Controller	¢					
Always Alwa	ays 🔊 🗹 🔀 vel Tap Invert	€ Py Script	t 🗘 Pyth 1		•					
Szene "Game" 1 import bge 2 3 # use scene "HUD" as overlay 4 bge.logic.addScene("HUD",True)										
8	at Templates 🔳 🕈 InitLogic	+ 🗄 🗙 📰 🗉 💧	Run Script							
	InitLogic									

 Beim Aufsammeln von "Brain" in "Game" das "HUD_Brain" in "HUD" auf visible setzen

```
import bge
  # get controller
 4 cont = bge.logic.getCurrentController()
 6 # get owner of controller
  own = cont.owner
 9 # end object
L0 own.endObject()
  # get hud scene
13 hud = bge.logic.getSceneList()[1]
15 # get object from hud
16 hud.objects["HUD Brain"].setVisible(True)
🗐 🗘 View Text Edit Format Templates 🗐 🕯 BrainLogic
                              수 📇 🗶) 🔚 🗉 🔒 🤅 Run Script 🔵 Register
```

Erweiterte BrainLogic

ZIEL

- Charakter kann laufen und springen
- Charakter bewegt passend die Arme und Beine
- Charakter dreht sich in Laufrichtung
- Charakter kann Hirn (stücke) aufsammeln
- Aufgesammeltes Hirn wird in HUD angezeigt



ANREGUNGEN

- Man könnte einen Mehrfachsprung mit einen Ray Sensor verhindern
 - Nur wenn Boden unter den Füßen ist, kann man hochspringen
- Aufgesammeltes Stück Hirn kann im Kopf des Charakters auftauchen
 - Man könnte es von Anfang an unsichtbar an den Kopf-Bone hängen und beim Aufsammeln des Stückes sichtbar machen
- Bemerkung: Action Actuator funktioniert nicht, wenn es neben Armature noch andere Modifier im Objekt gibt