

Mestrado Integrado em
Engenharia Informática

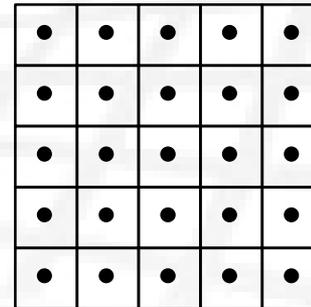
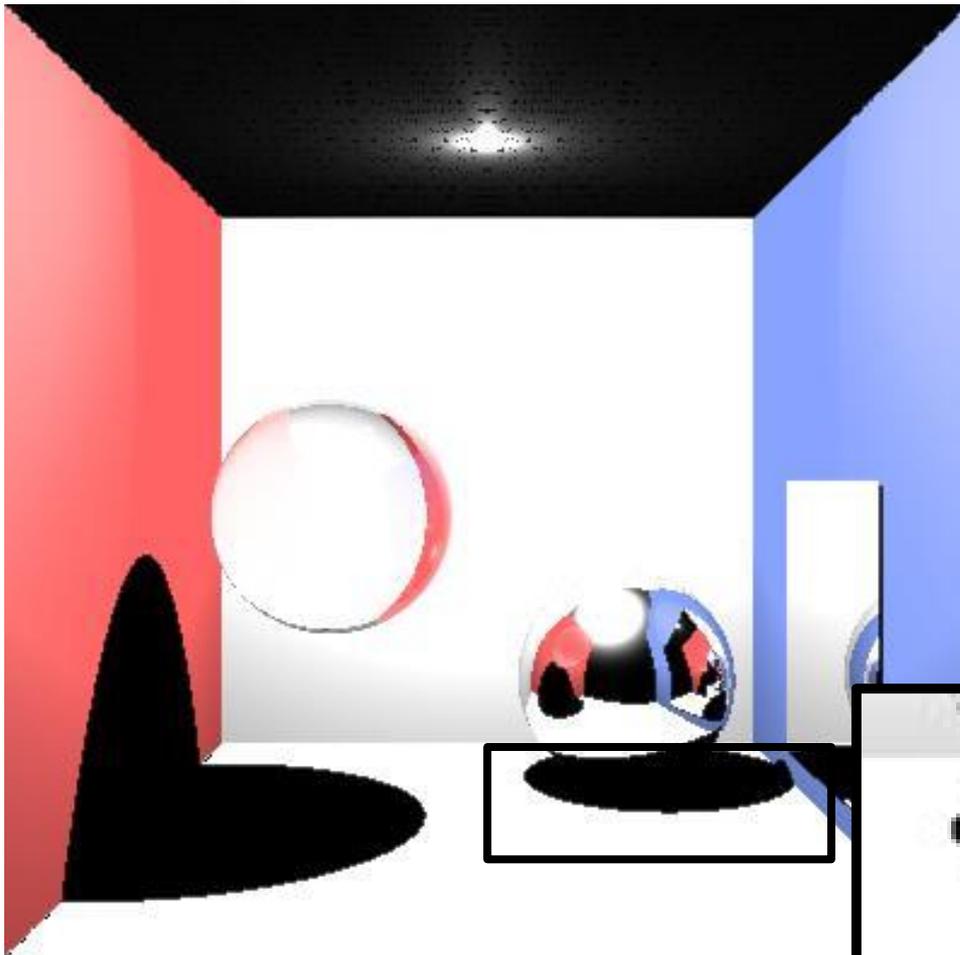
Ray Tracing Distribuído

Visualização e
Iluminação II

Luís Paulo Peixoto dos Santos

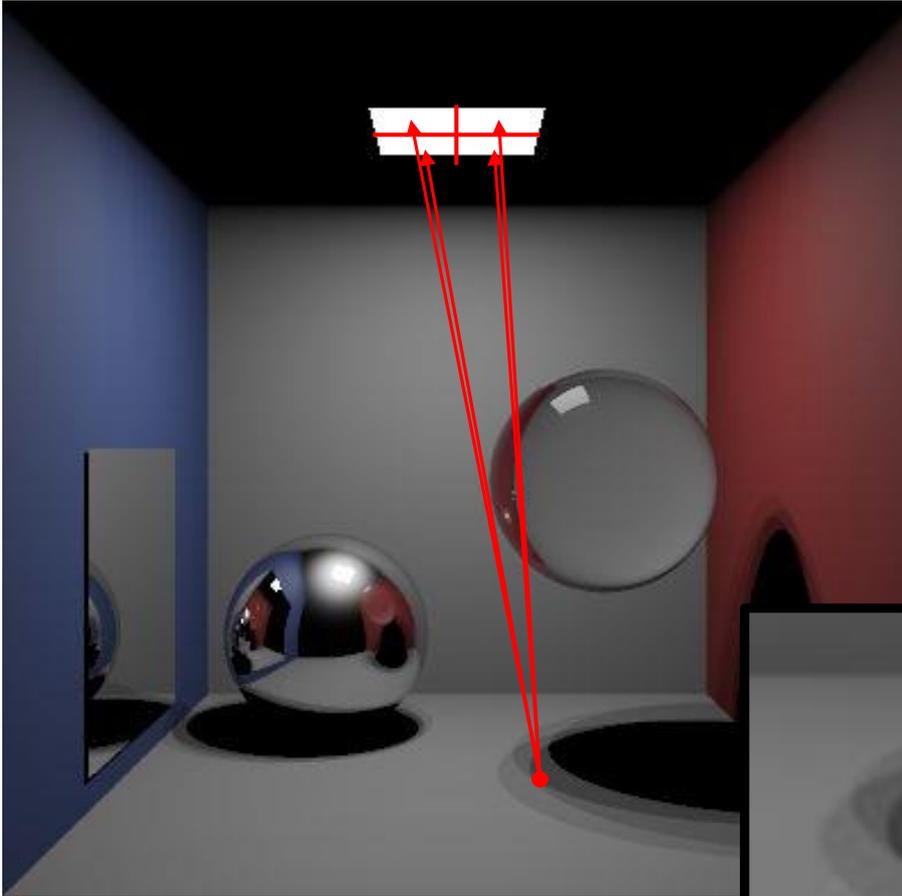
- O *rendering* implica estimar vários sinais ao longo da cena. Exemplos:
 - Estimar a radiância incidente em cada *pixel* do plano da imagem;
 - Estimar a radiância incidente directa (das fontes de luz) em pontos do mundo 3D;
 - Entre muitos outros
- Os algoritmos de iluminação global baseados em *ray tracing* estimam estes sinais **amostrando-os** em pontos bem definidos. Exemplos:
 - Disparando um raio primário através do centro da área de cada pixel;
 - Disparando um *shadow ray* através do centro de cada fonte de luz
- O carácter determinístico, uniforme e regular desta amostragem resulta em fenómenos de *aliasing* e artefactos estruturados que não têm plausibilidade física.

Ray Tracing clássico: artefactos e *aliasing*

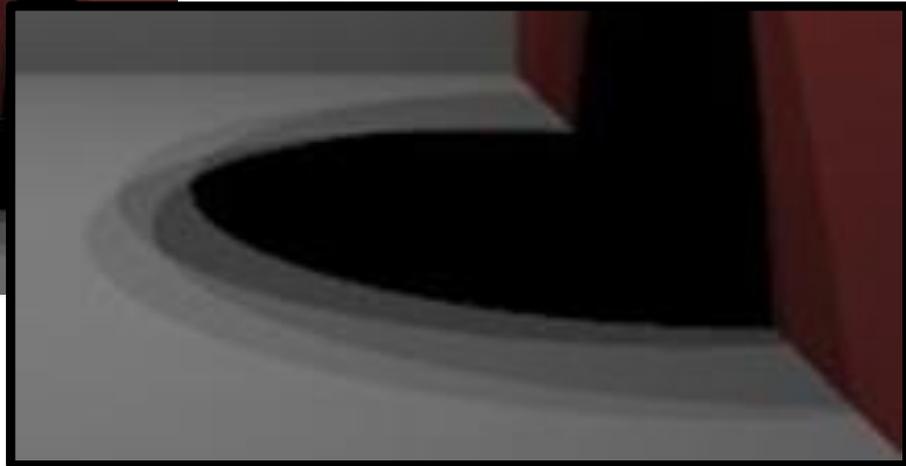


A amostragem uniforme do plano da imagem resulta em artefactos estruturados

Ray Tracing clássico: artefactos e *aliasing*



A amostragem uniforme e regular das fontes de luz resulta em sombras com contornos muito definidos, sem penumbra: artefactos estruturados



Ray Tracing clássico: artefactos e *aliasing*



A amostragem uniforme do plano da imagem resulta em *aliasing*:

- O padrão axadrezado é constante
- Quanto mais distante está da câmara, maior a frequência espacial das variações
- Quando essa frequência ultrapassa metade da frequência de amostragem do plano da imagem as variações preto/branco não são bem capturadas
- Tal acontece quando 1 ciclo preto/branco projecta em menos do que 2 pixéis:
Teorema de Nyquist: frequência de amostragem $\geq 2 * \text{frequência do sinal}$
- As altas frequências mascaram-se como baixas frequências: *aliasing*

- Selecção de pontos de amostragem de funções contínuas e utilização das amostras para construir novas funções semelhantes à original

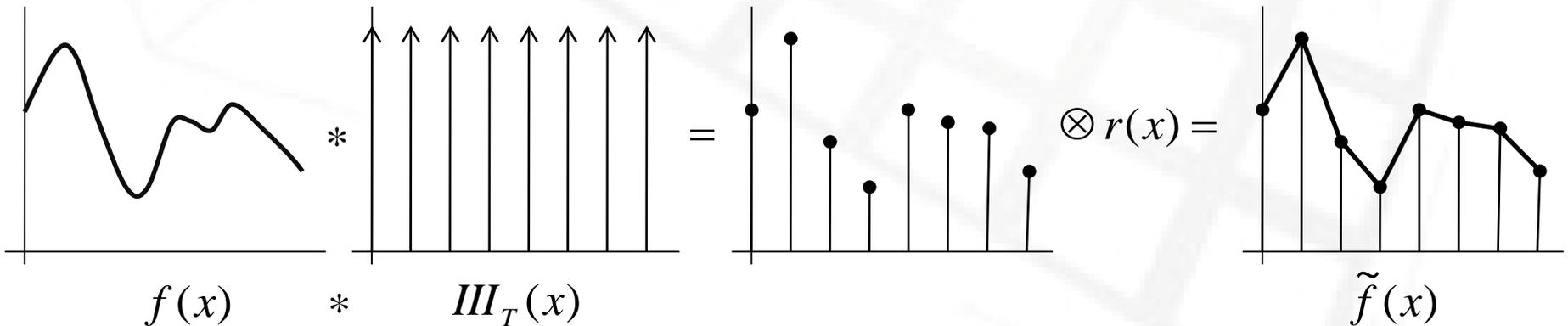
$f(x)$ - função contínua

$x' \in D_f$ - Posição da amostra

$r(x)$ - filtro reconstrução

$f(x')$ - amostra

$\tilde{f}(x)$ - função reconstruída

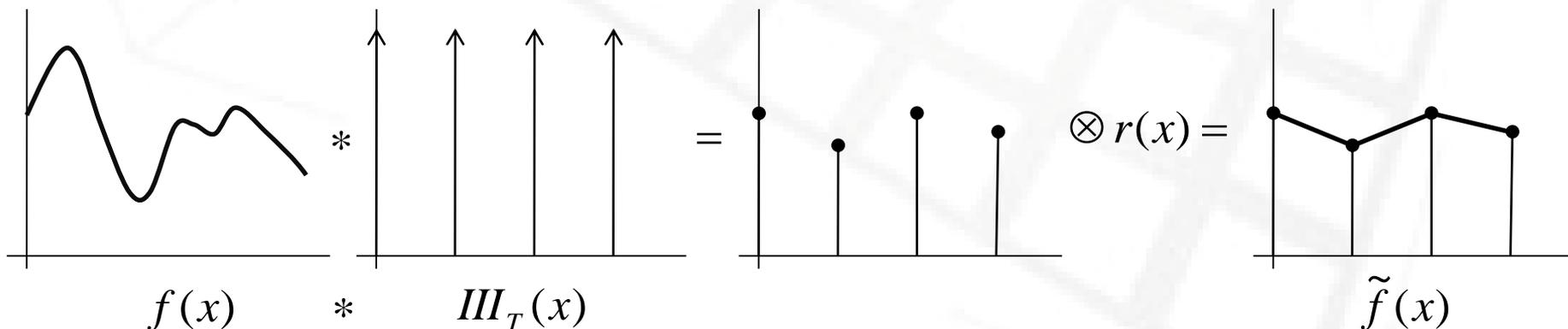


Limite de Nyquist

Limite de Nyquist

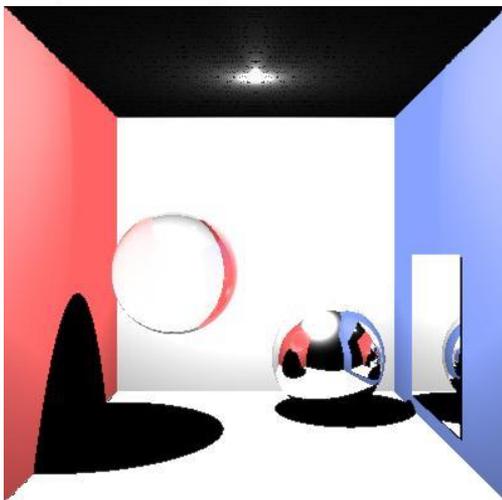
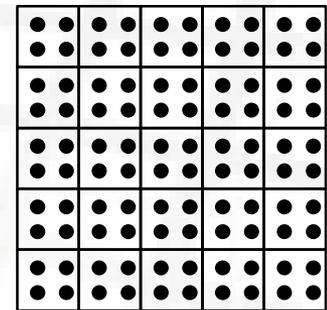
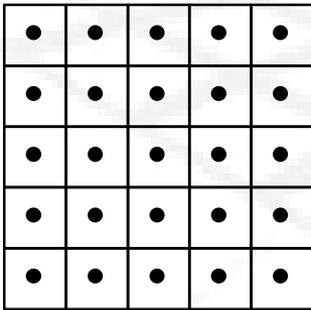
Se a frequência de amostragem, f_s , é maior ou igual ao dobro da maior frequência presente no sinal (função contínua), f_{max} , então é possível reconstruir perfeitamente o sinal original.

$$\text{se } f_s \geq 2 * f_{max} \text{ então } \tilde{f}(x) = f(x)$$

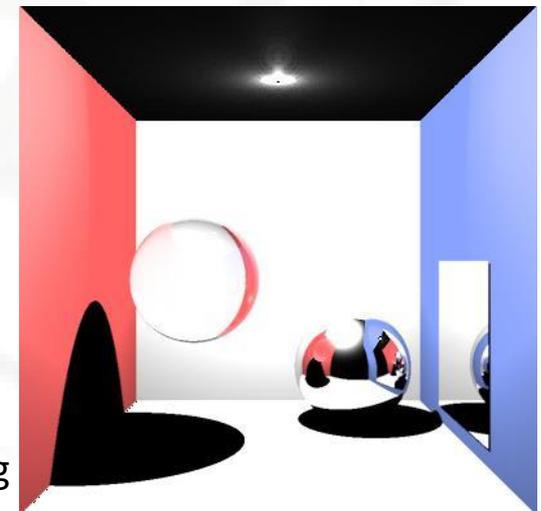


Antialiasing: Sobreamostragem

- A frequência de amostragem pode aumentar disparando mais do que um raio primário por pixel

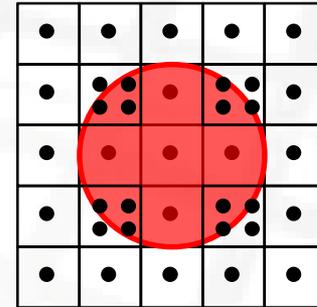
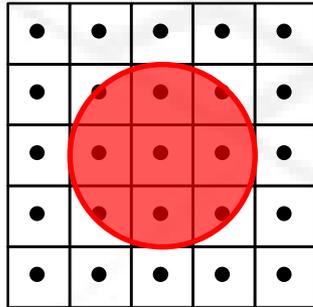


1.6 seg



6.0 seg

- Para evitar o aumento linear do tempo de execução aumenta-se a frequência de amostragem apenas quando a diferença entre 2 amostras vizinhas ultrapassa um determinado limite

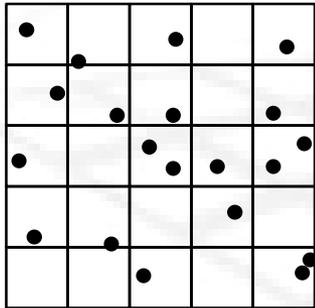


- Uma vez que uma imagem com descontinuidades não é limitada em banda, o aumento da frequência de amostragem nunca elimina o fenómeno de *aliasing*, apenas reduz o erro
- Esta redução pode resultar num erro abaixo do limite percepcionável pelo Sistema Visual Humano

- O impacto visual de *aliasing* pode ser reduzido variando o espaçamento entre amostras
 - Por exemplo seleccionando o ponto de amostragem estocasticamente
- O sinal reconstruído continua a ser incorrecto, mas é percebido como ruído e não como *aliasing*
- O ruído é a variância introduzida pelas variáveis aleatórias usadas no processo de selecção das amostras
- O sistema visual humano é mais tolerante a ruído aleatório do que a *aliasing* estruturado

Antialiasing: Amostragem não regular

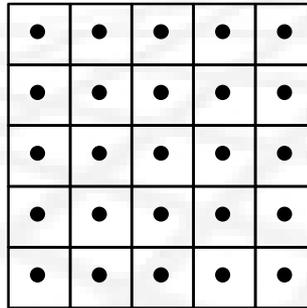
Pseudo-aleatório



$$x = \xi_1 * W$$

$$y = \xi_2 * H$$

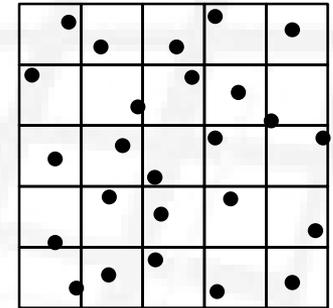
Estratificado



$$x = x_p$$

$$y = y_p$$

Jittered

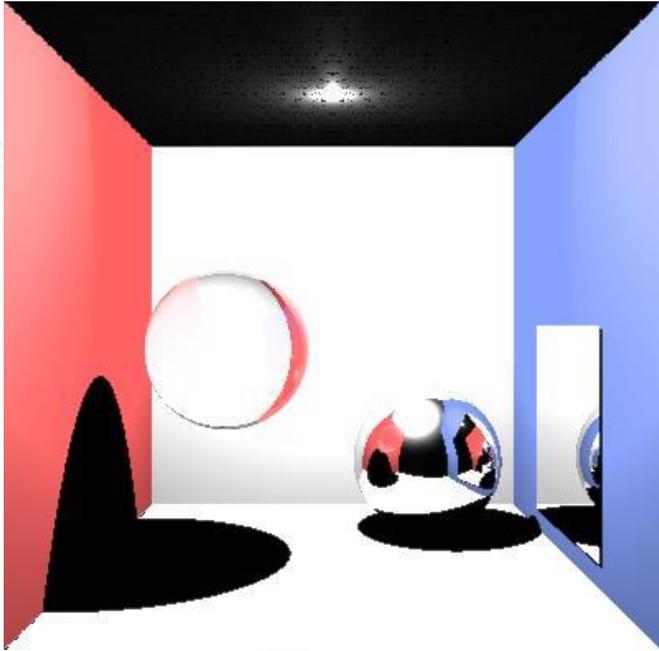


$$x = x_p - 0.5 * \xi_1$$

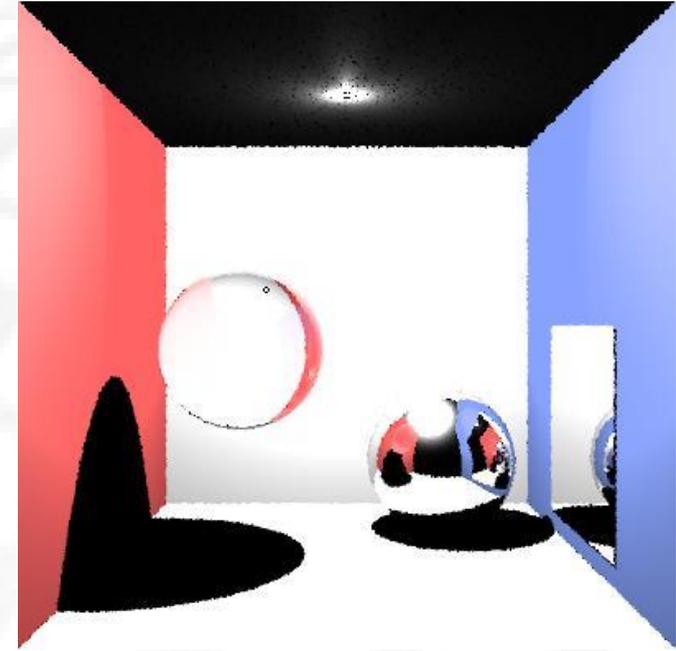
$$y = y_p - 0.5 * \xi_2$$

- ξ_1 e ξ_2 são variáveis aleatórias com distribuição uniforme no domínio [0 .. 1]

Antialiasing: Amostragem não regular



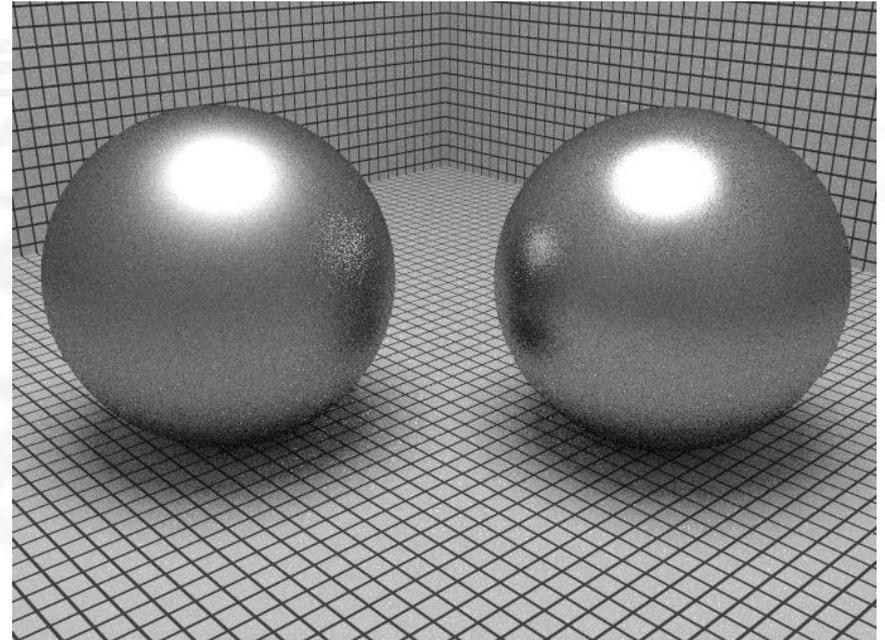
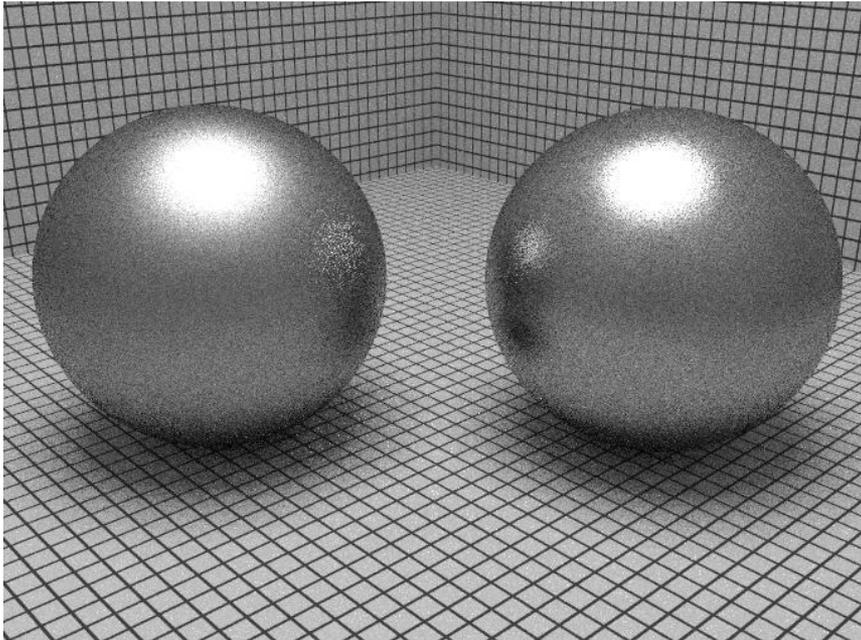
Uniform (1spp) – 1.6 seg



Jittered (1spp) – 1.6 seg

- O *aliasing* é removido introduzindo *jittering* e mantendo 1 amostra por pixel (spp: *samples per pixel*)
- É introduzido ruído no resultado
- O tempo de execução mantém-se constante

Antialiasing: Amostragem não uniforme



Imagens obtidas com o mesmo número de raios e diferentes distribuições
[Pharr & Humphreys, 2004]

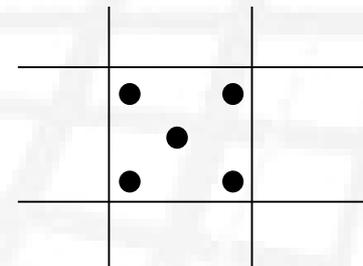
- A utilização de distribuições de amostragem apropriadas permite obter melhores resultados (menor variância) com o mesmo número de raios

- O domínio do sinal é amostrado com **N** amostras, sendo estas **amostras escolhidas de forma estocástica**
- Cada amostra ω_i é escolhida com probabilidade $p(\omega_i)$
- Se a distribuição da probabilidade é uniforme então $p(\omega_i)$ igual ao inverso da extensão do domínio:
 - Exemplo: se o domínio é a área de um pixel A_p , então a probabilidade $p(\omega_i)$ de seleccionar um ponto ω_i nessa área é igual para todos os pontos: $p(\omega_i) = 1 / A_p$
- A estimativa do valor do sinal é dada por **integração de Monte Carlo**:

$$I \approx \frac{1}{N} \sum_{i=0}^{N-1} \frac{f(\omega_i)}{p(\omega_i)}$$

Ray tracing distribuído: *antialiasing*

- Consideremos um pixel com área A_p
- O ray tracing clássico amostra este pixel com n amostras distribuídas de forma regular



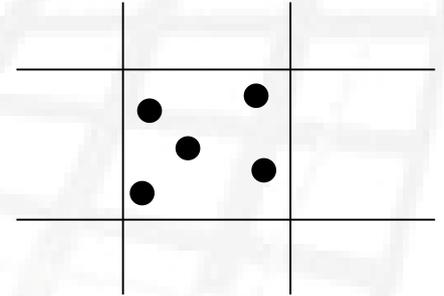
- e calcula o seu valor final como

$$I_p = \frac{A_p}{N} \sum_{i=0}^{N-1} L(\omega_i)$$

- Esta solução corresponde a sobreamostragem e não elimina o *aliasing*

Ray tracing distribuído: *antialiasing*

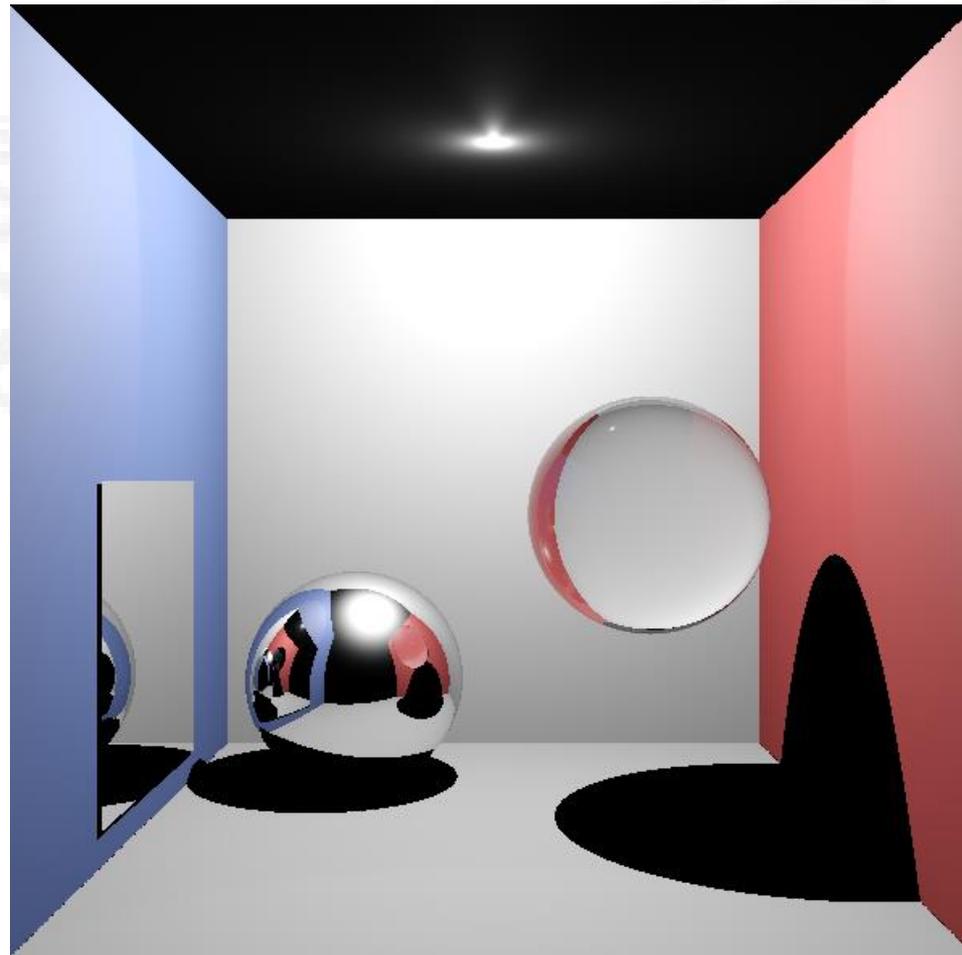
- Consideremos um pixel com área A_p
- O ray tracing distribuído amostra este pixel com n amostras seleccionadas com probabilidade $p(\omega_i)$



- e calcula o seu valor final como
$$I_p \approx \frac{1}{N} \sum_{i=0}^{N-1} \frac{L(\omega_i)}{p(\omega_i)}$$

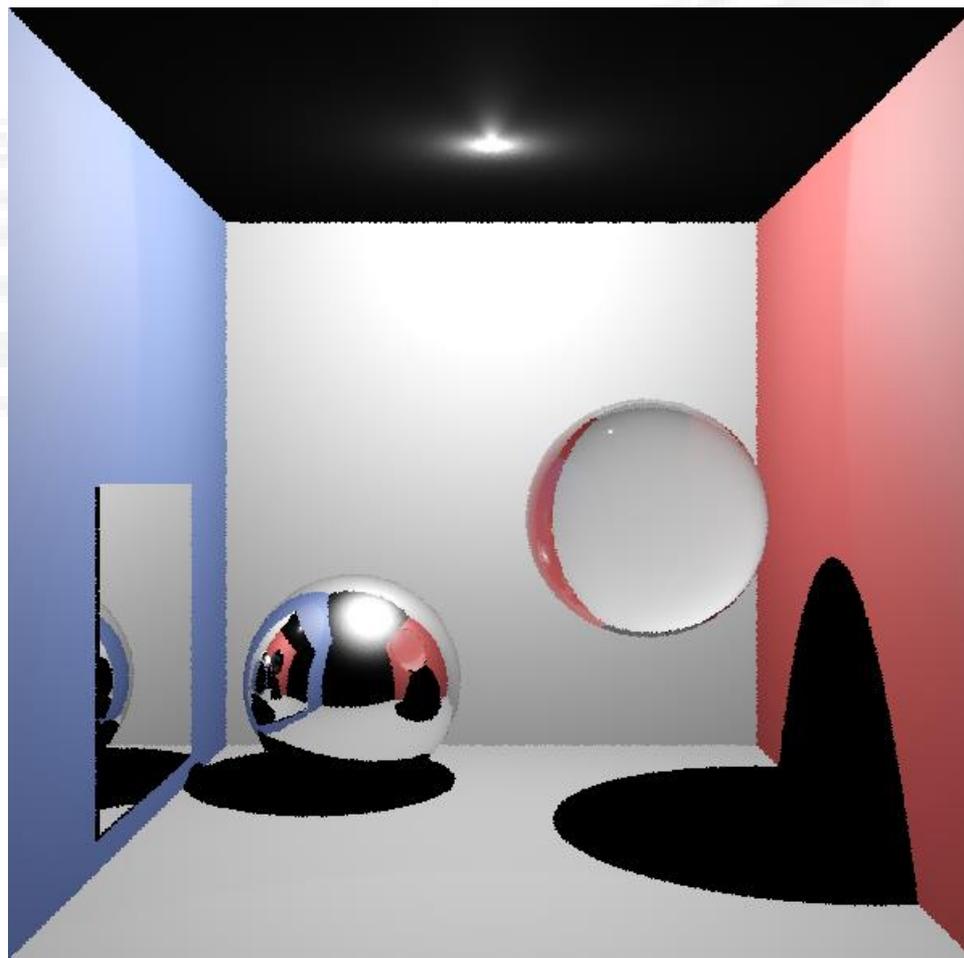
- O *aliasing* é substituído por ruído aleatório, que o Sistema Visual Humano aceita melhor

Ray tracing distribuído: *antialiasing*



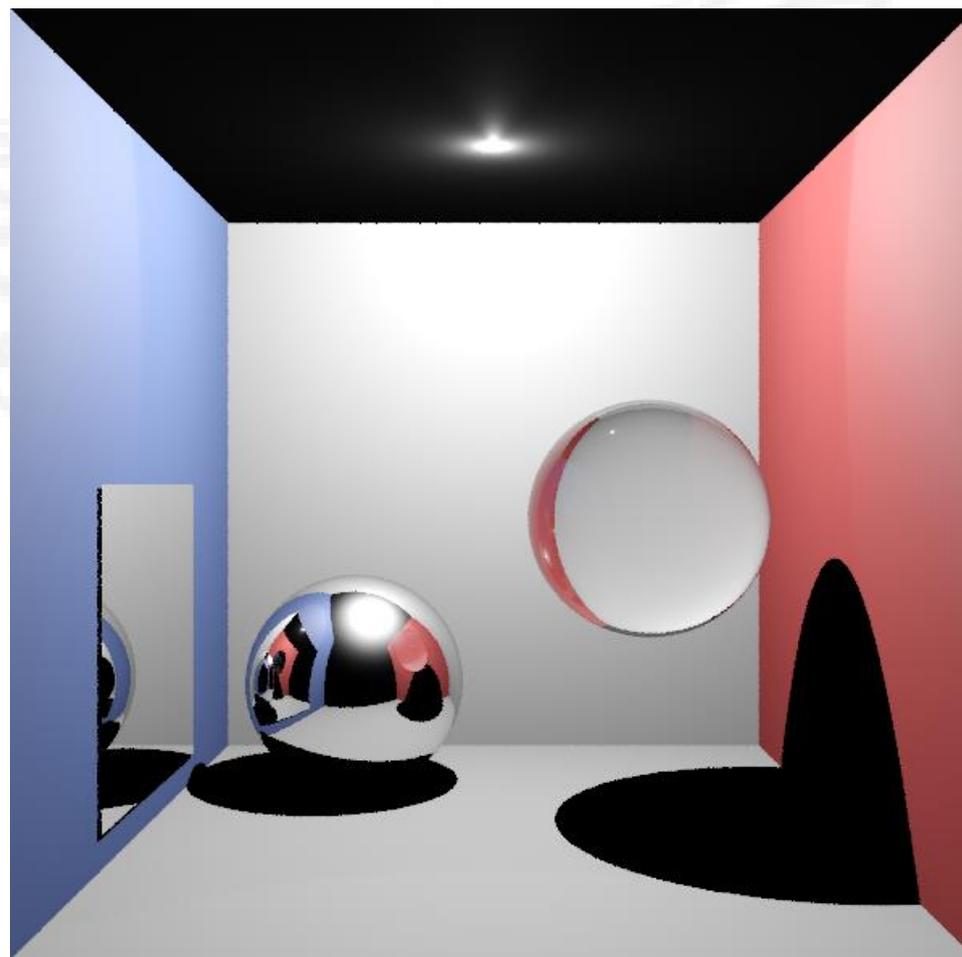
spp=1; regular

Ray tracing distribuído: *antialiasing*



spp=1; jitt

Ray tracing distribuído: *antialiasing*

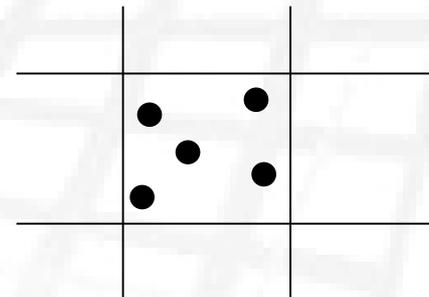


spp=3; best

Ray tracing distribuído: *antialiasing*

- Consideremos um pixel com área A_p
- A probabilidade $p(\omega_i)$ com que um ponto é escolhido na área do pixel pode ser qualquer desde que o seu integral sobre o domínio (área) seja igual a 1
- Probabilidade uniforme implica

$$p(\omega_i) = \frac{1}{A_p}$$



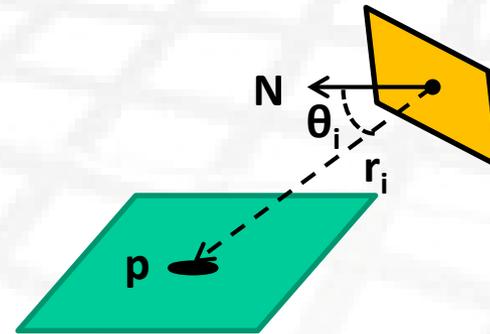
$$I_p \approx \frac{1}{N} \sum_{i=0}^{N-1} \frac{L(\omega_i)}{p(\omega_i)} = \frac{1}{N} \sum_{i=0}^{N-1} \frac{L(\omega_i)}{1/A_p} = \frac{1}{N} \sum_{i=0}^{N-1} A_p * L(\omega_i) = \frac{A_p}{N} \sum_{i=0}^{N-1} L(\omega_i)$$

A probabilidade pode ser não uniforme, privilegiando determinadas regiões do domínio

- A contribuição de cada fonte de luz para a radiância incidente no ponto p deve ser o produto da radiância emitida pelo ângulo sólido, ω_i , que a fonte de luz subtende em p .

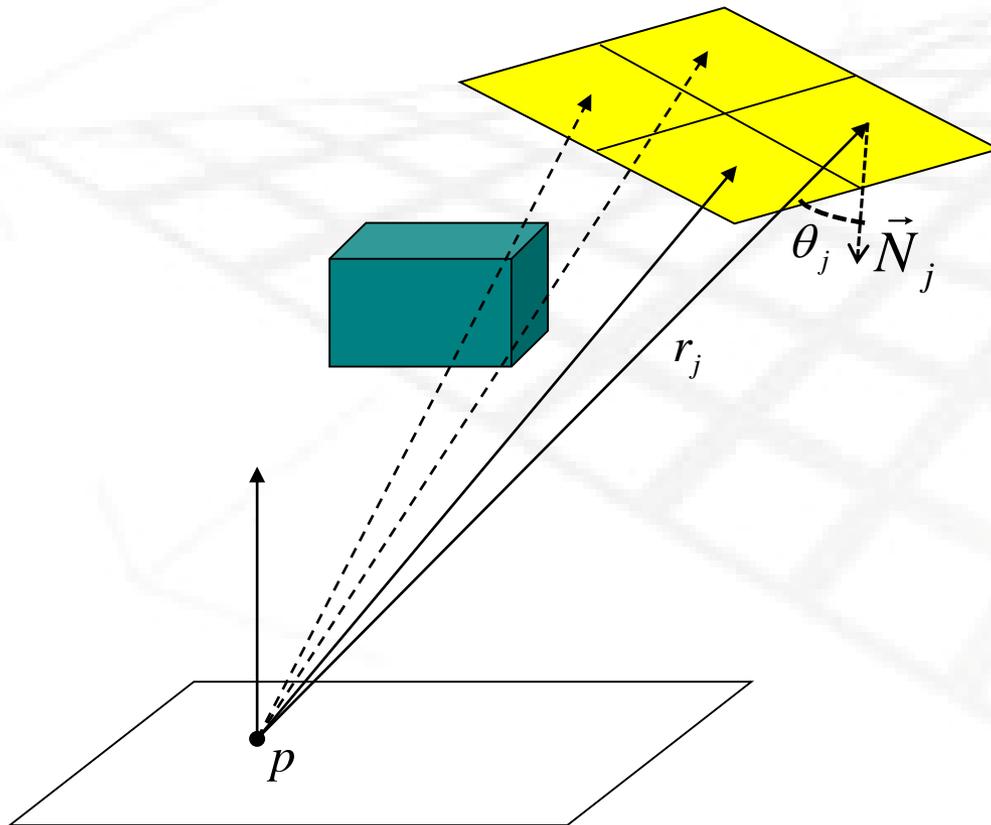
$$\omega_i = \frac{A_i \cos \theta_i}{r_i^2}$$

$$L(p \leftarrow \omega_i) = L_i * \omega_i = L_i * \frac{A_i \cos \theta_i}{r_i^2}$$



- No ray tracing clássico a direcção dos *shadow rays* é determinística e regular, correspondendo sempre ao mesmo ponto na área da fonte de luz.

RT Clássico: Fontes de luz (*hard shadows*)



São escolhidos N pontos na área da fonte de luz

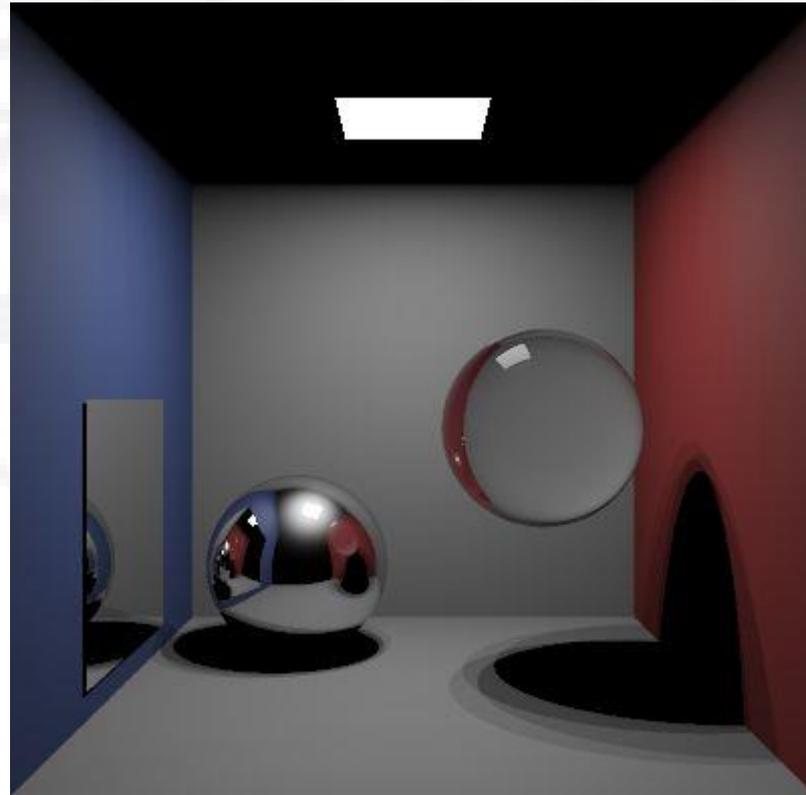
Cada *shadow ray* avalia a visibilidade de p_j a partir de p : $V(p, p_j)$

A radiância directa incidente em p devido à fonte de luz i é dada por:

$$\frac{L_i * A_L}{N} \sum_j V(p, p_j) * \frac{\cos \theta_j}{r_j^2}$$

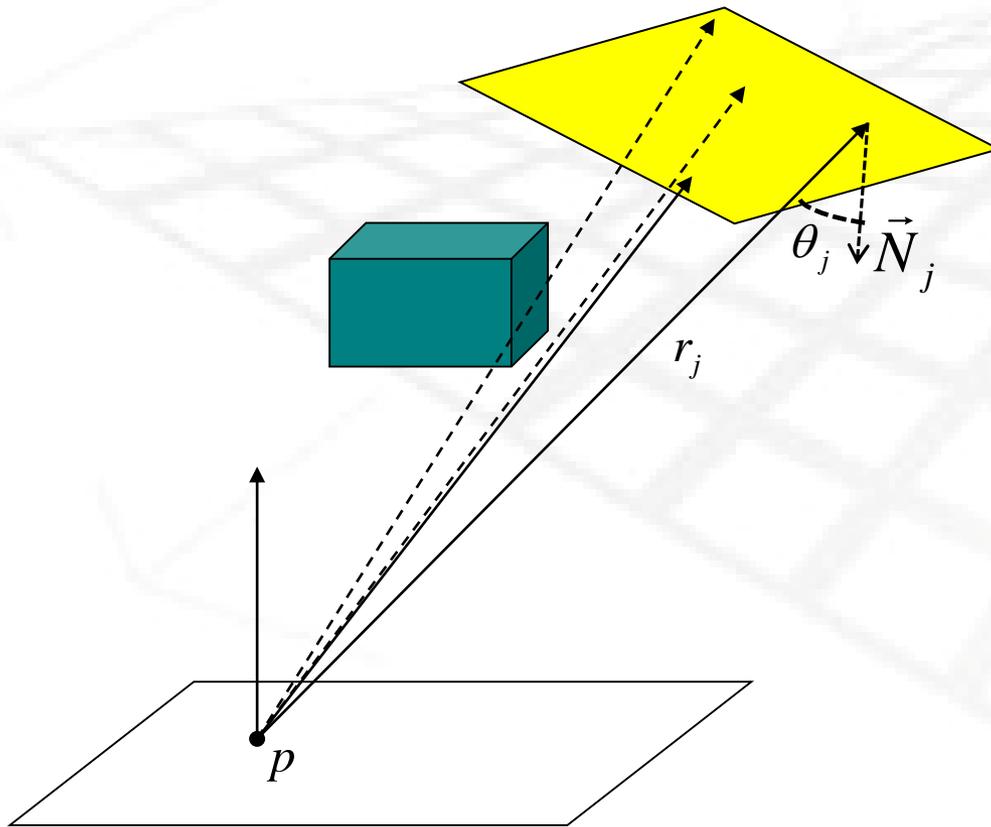
RT Clássico: Fontes de luz (*hard shadows*)

- Esta configuração equivale a ter N pontos de luz



spp=1; spl=4

Ray tracing distribuído: *soft shadows*



São escolhidos aleatoriamente N pontos na área da fonte de luz com probabilidade (uniforme)

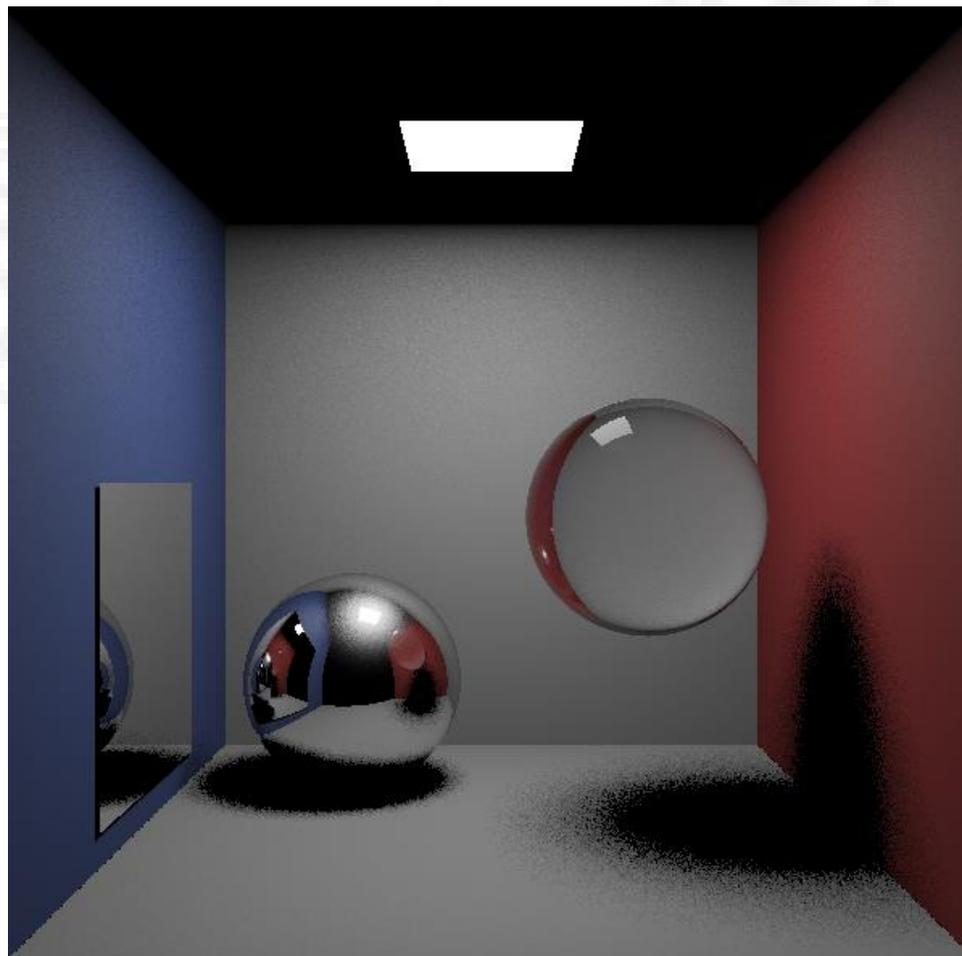
$$p(p_j) = \frac{1}{A_L}$$

Cada *shadow ray* avalia a visibilidade de p_j a partir de p : $V(p, p_j)$

A radiância directa incidente em p devido à fonte de luz i é dada por:

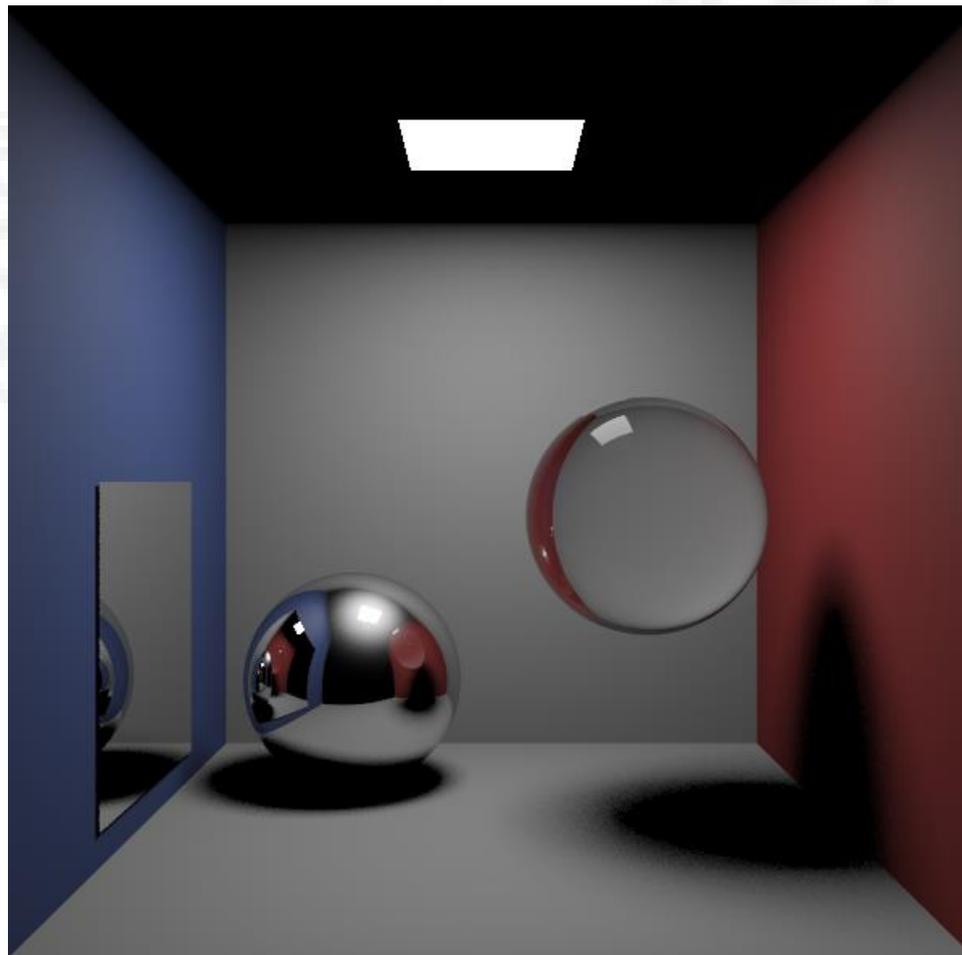
$$\frac{L_i * A_L}{N} \sum_j V(p, p_j) * \frac{\cos \theta_j}{r_j^2}$$

Ray tracing distribuído: soft shadows



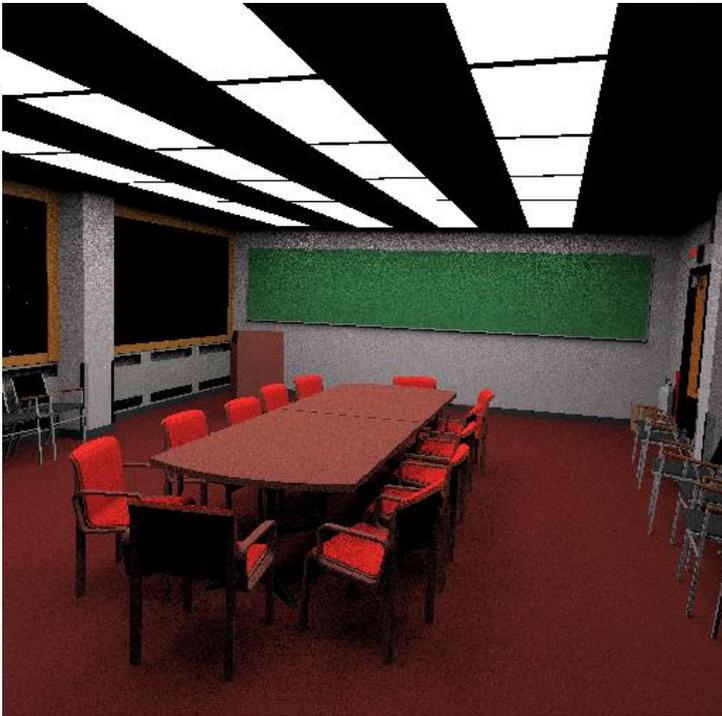
spp=1; spl=4

Ray tracing distribuído: soft shadows



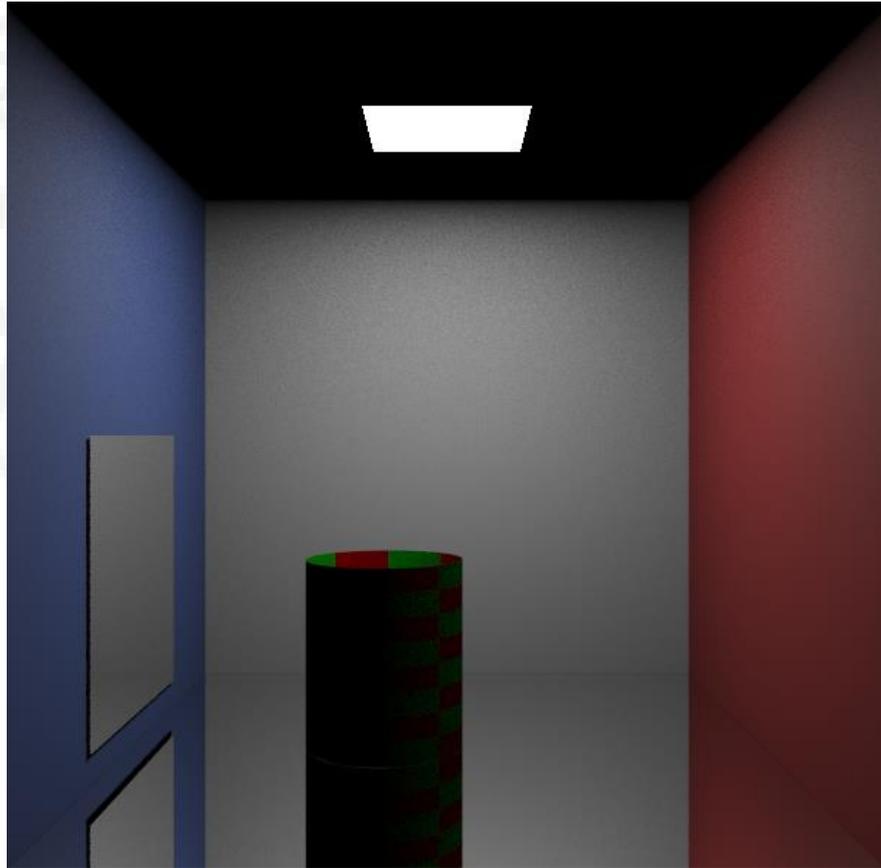
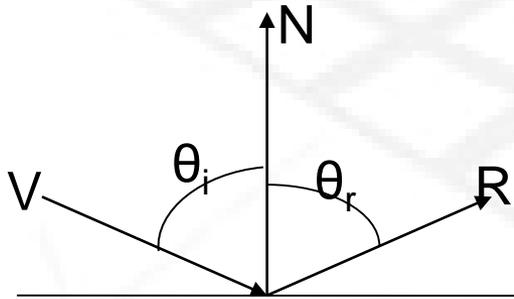
spp=64; spl=4

Ray tracing distribuído: *soft shadows*

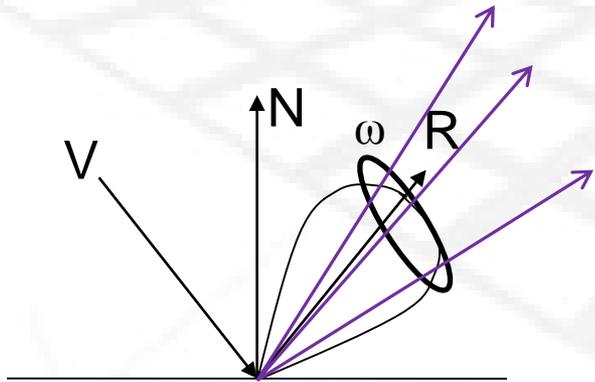


36 *shadow rays* mas com diferentes pdf's

- RT clássico amostra apenas as direcções especulares perfeitas

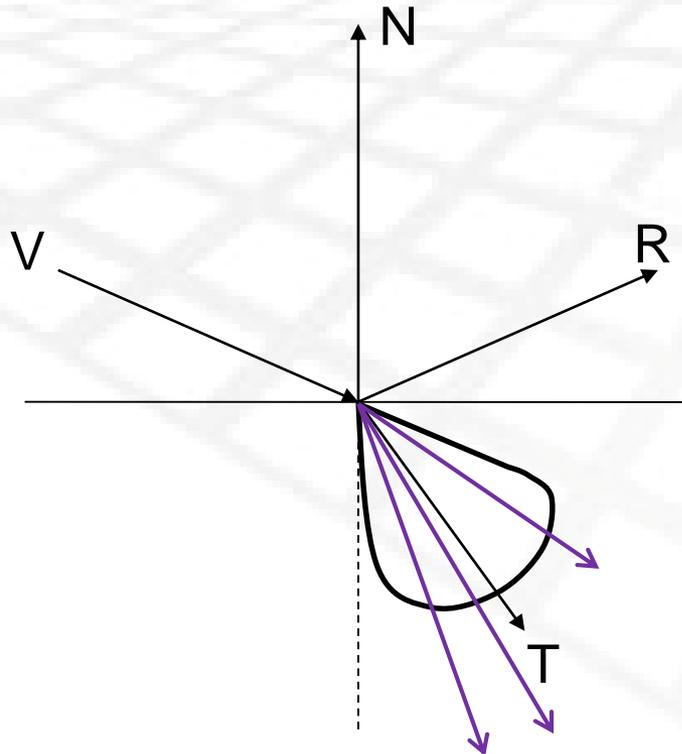


- Os materiais reais exibem *gloss*



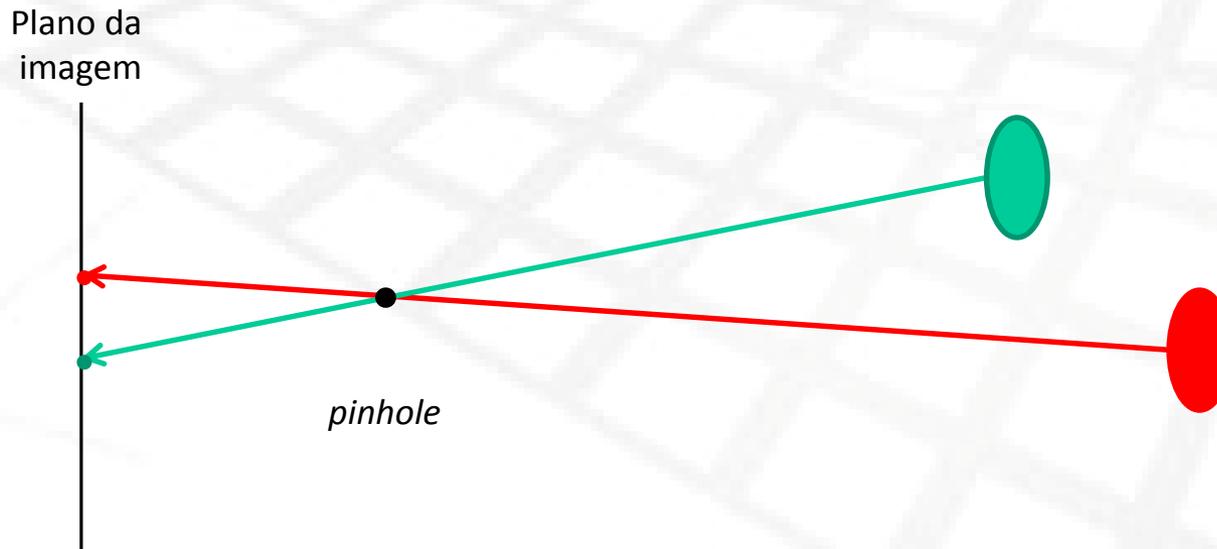
- Múltiplos raios de reflexão são distribuídos no cone (ângulo sólido ω) centrado em R





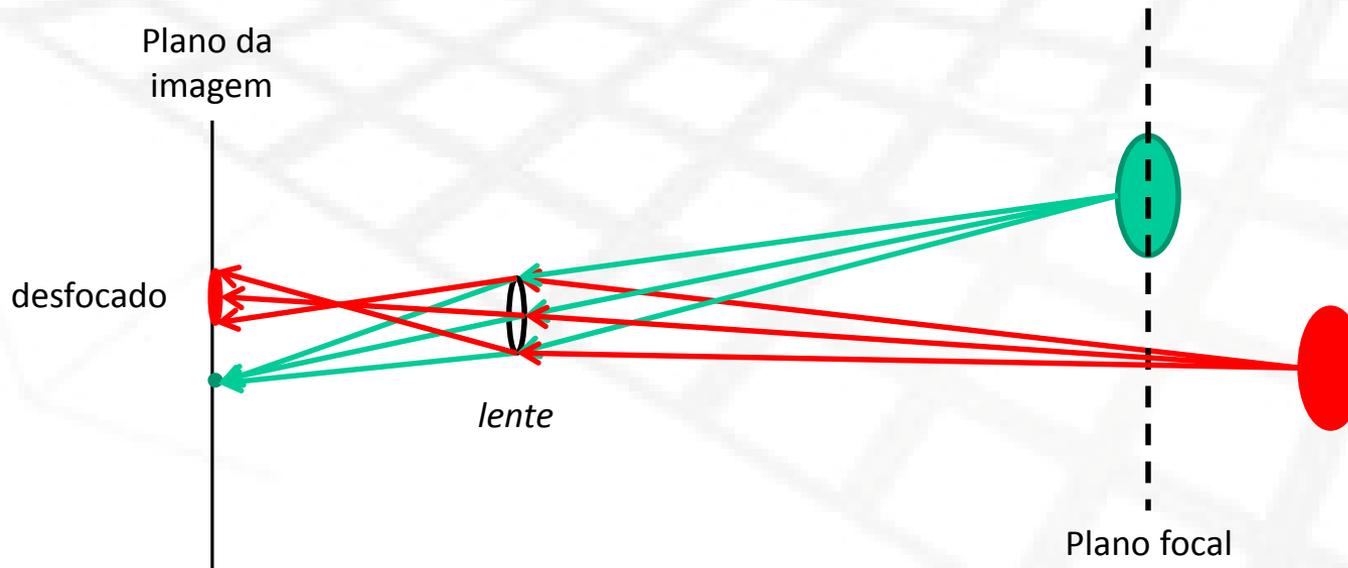
Ray tracing distribuído: *depth of field*

- Câmaras *pinhole*: abertura infinitesimal
todos os objectos em foco independentemente da distância



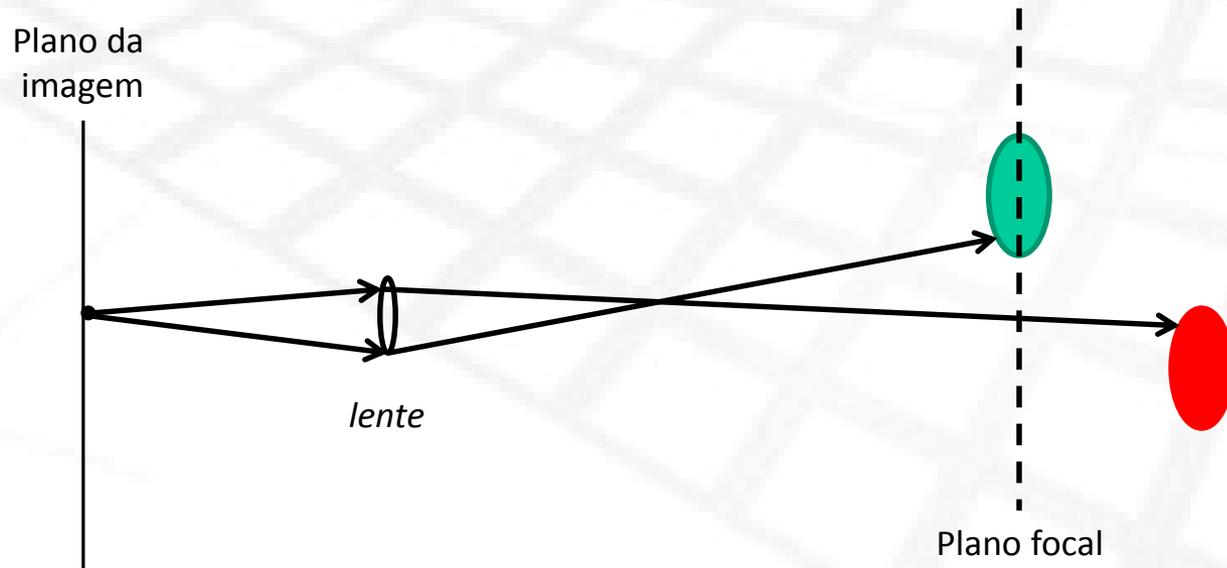
Ray tracing distribuído: *depth of field*

- Câmera com abertura finita
Apenas os objectos situados no plano focal estão em foco

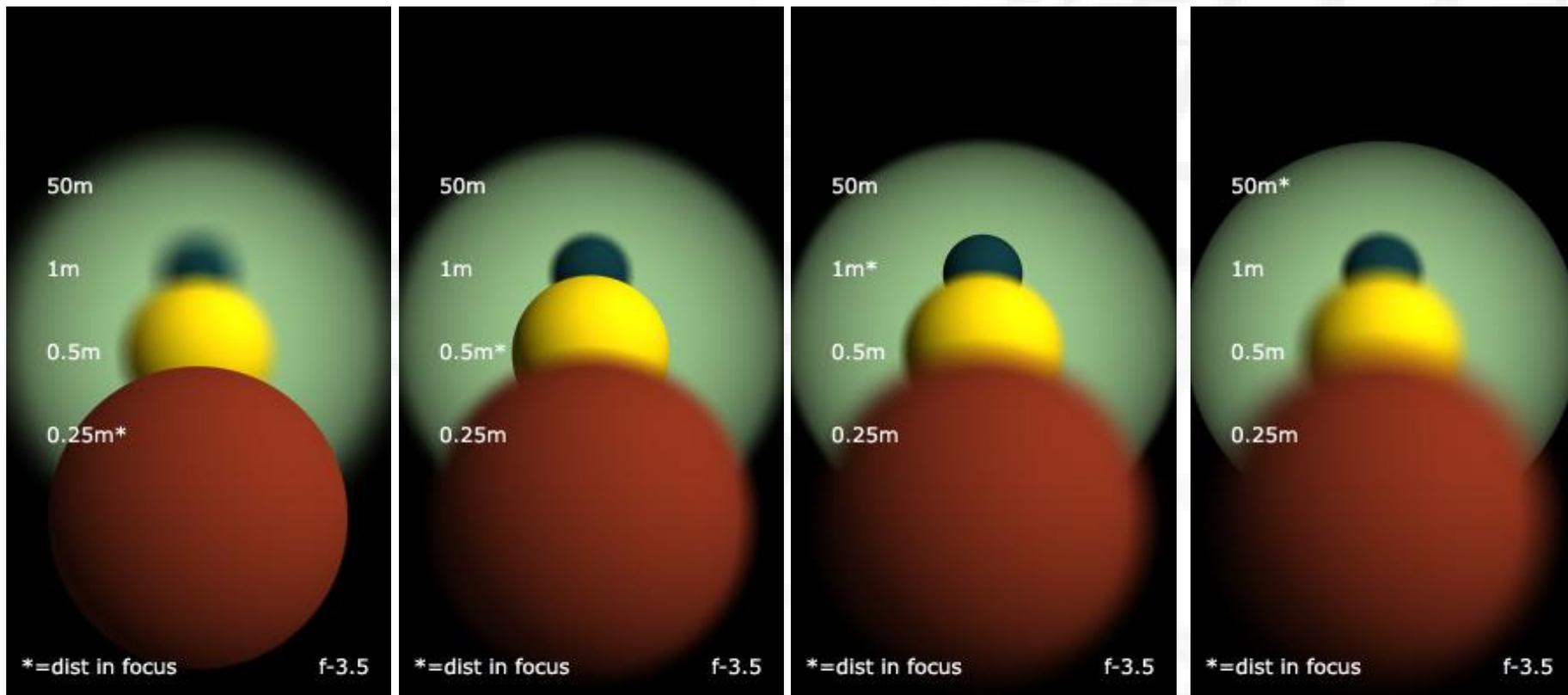


Ray tracing distribuído: *depth of field*

- Distribuir os raios primários (do mesmo pixel) no ângulo sólido subtendido pela lente



Ray tracing distribuído: *depth of field*



144 raios primários por pixel

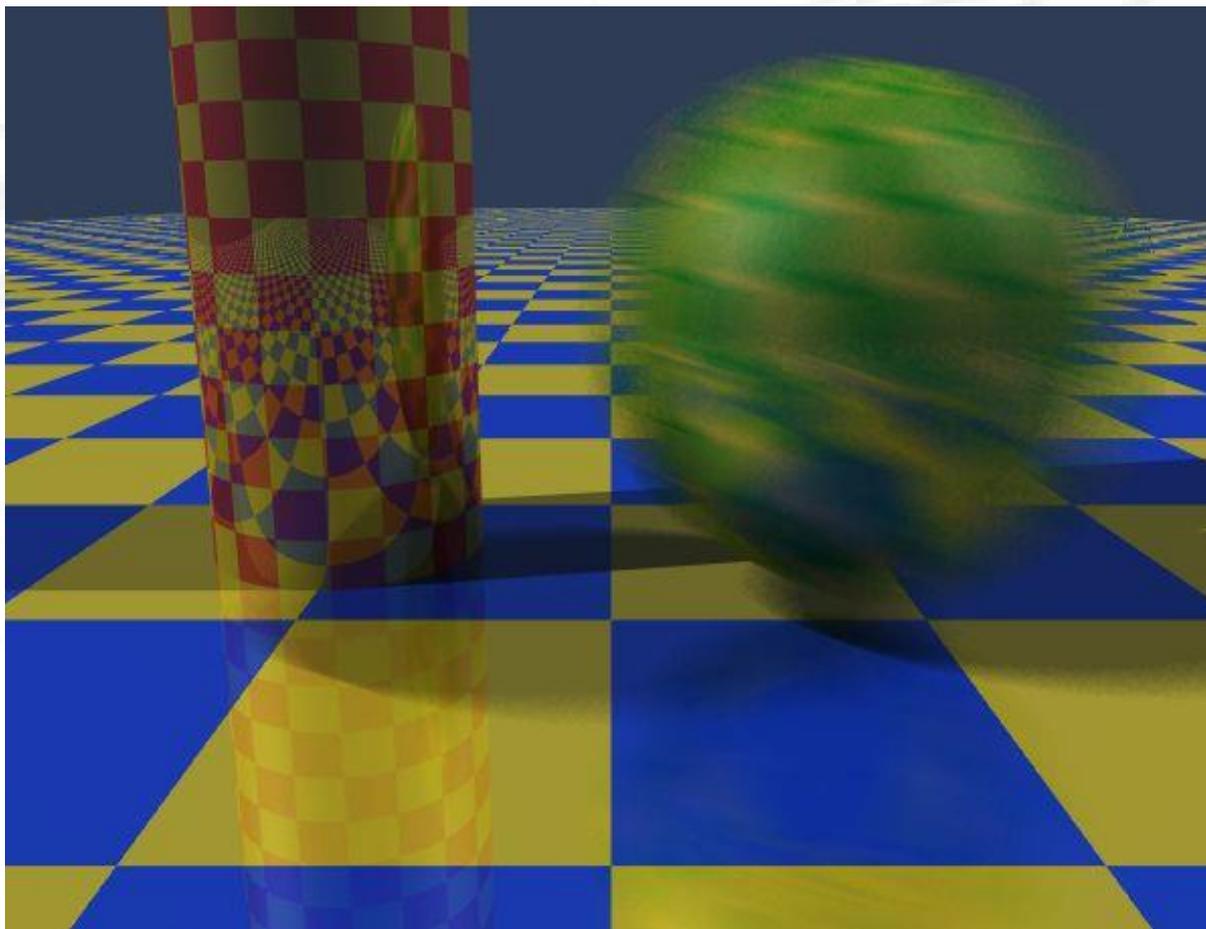
Ray tracing distribuído: *motion blur*

- A câmara virtual de um *ray tracer* modela uma câmara com um tempo de exposição infinitesimalmente pequeno
- Os objectos, mesmo que deslocando-se rapidamente relativamente à câmara, aparecem perfeitamente definidos.
- Uma câmara real apresenta os objectos com grande velocidade mal definidos, podendo-se mesmo ver parte da cena por trás desses objectos
- Este efeito é conhecido como *motion blur*

Ray tracing distribuído: *motion blur*

- Este efeito pode ser conseguido distribuindo os raios primários no tempo.
- Para cada raio, correspondente a um instante de tempo é necessário determinar a posição dos objectos em movimento
- A integração da contribuição dos vários raios reproduz com fidelidade o efeito de *motion blur*

Ray tracing distribuído: *motion blur*



Ray tracing distribuído: *motion blur*

0.1 seg



0.5 seg



0.25 seg



0.75 seg



- Distribuir as amostras no domínio de integração

Fenómeno	Domínio
Antialiasing	Plano da imagem
Soft shadows	Fonte de luz
Glossiness	Cone da BRDF
Depth of field	Lente
Motion blur	Tempo

- Seleccionar as amostras estocasticamente

- Usar Integração de Monte Carlo

$$I \approx \frac{1}{N} \sum_{i=0}^{N-1} \frac{f(w_i)}{p(w_i)}$$

- Combinar para cada trajecto (iniciado no raio primário) a distribuição sobre todos os domínios relevantes. Exemplo: estocasticamente
 1. Seleccionar o **instante** e ajustar a cena;
 2. Seleccionar o **ponto na área do pixel**;
 3. Seleccionar o **ponto na lente**;
 4. Disparar o raio primário e determinar o ponto de intersecção ;
 5. Seleccionar o **ponto na fonte de luz** e disparar *shadow ray*;
 6. Seleccionar **direcção no *glossy lobe***, disparar raio secundário e entrar recursividade (a partir do ponto 4);
 7. Seleccionar **direcção no *lobe translucente***, disparar raio secundário e entrar recursividade (a partir do ponto 4);
 8. **Integrar** contribuições usando quadratura de **Monte Carlo**.