

УНИВЕРЗИТЕТ У БЕОГРАДУ МАТЕМАТИЧКИ ФАКУЛТЕТ



МАСТЕР РАД

на катедри за

Рачунарство и информатику

на тему

Примена неуронских поља зрачења у рендеровању

Коста Грујчић

Београд, 27. новембар 2022.

Ментор:

проф. др Младен Николић
Универзитет у Београду, Математички факултет

Чланови комисије:

проф. др Младен Николић
Универзитет у Београду, Математички факултет

проф. др Младен Николић
Универзитет у Београду, Математички факултет

проф. др Младен Николић
Универзитет у Београду, Математички факултет

Датум одбране: 27. новембар 2022.

Посвета

Наслов мастер рада: Примена неуронских поља зрачења у рендеровању

Резиме:

Кључне речи: машинско учење, неуронска поља, рендеровање

Списак слика

2.1	Интерпретација тачкастог модела камере	8
4.1	Илустрација NeRF модела према [1]	16
4.2	Поређење NeRF и Mir-NeRF модела према [2]	16
4.3	Илустрација Instant-NGP модела према [3]	17

Списак табела

Садржај

1	Увод	3
2	Основни појмови рачунарске графике	5
2.1	Светлост и боја	5
2.2	Камера	7
2.2.1	Тачкасти модел камере	7
2.3	Рендеровање	9
2.3.1	Запреминско рендеровање	9
3	Основни појмови машинског учења	11
3.1	Неуронске мреже	12
4	Неуронска поља зрачења	15
4.1	NeRF	16
4.2	Mip-NeRF	16
4.3	Instant-NGP	17
5	Скупови података	19
6	Експерименти	21
6.1	Време обучавања	21
6.2	Квалитет резултата	21
7	Закључак	23

Глава 1

Увод

Један од споредних циљева овог рада је превођење израза који су се безразложно одомаћили у српској научној заједници као англицизми. С друге стране, скраћенице остају у изворном облику и то на латиници, што читаоцу пружа могућност за непосредно претраживање навода.

Глава 2

Основни појмови рачунарске графике

2.1 Светлост и боја

Светлост представља електромагнетно зрачење чија је таласна дужина у сегменту од око 350 до 700 nm, које побуђује визуелни систем човека. То значи да људи *не виде* светлост осталих таласних дужина, тако да ћемо убудуће под видљивим спектром светлости мислити управо на овај, видљив човеку.

Потребно је увести физичке величине којима се могу квантификовати основна физичка својства светлости. Прво ћемо дефинисати радиометријске величине, а онда одговарајуће фотометријске.

Дефиниција 2.1.1. *Фотон је квант електромагнетног зрачења. Енергија фотона је:*

$$E = \frac{hc}{\lambda} [\text{J}],$$

где је h Планкова константа, c брзина светлости, а λ таласна дужина фотона.

Дефиниција 2.1.2. *Укупна енергија зрачења извора зрачења је:*

$$Q_e = \int_{S^2} E d\Omega [\text{J}].$$

Дефиниција 2.1.3. *Флукс зрачења је укупна енергија зрачења која доспе на неку површину по јединици времена:*

$$\Phi_e = \frac{\partial Q_e}{\partial t} [\text{W}].$$

Дефиниција 2.1.4. *Озраченост је укупан флукс зрачења по јединици површине:*

$$E_e = \frac{\partial \Phi_e}{\partial A} \left[\frac{\text{W}}{\text{m}^2} \right].$$

Дефиниција 2.1.5. *Јачина зрачења је укупан флукс зрачења у неком смеру по јединичном просторном углу:*

$$I_{e,\Omega} = \frac{\partial \Phi_e}{\partial \Omega} \left[\frac{\text{W}}{\text{sr}} \right].$$

Дефиниција 2.1.6. Зрачење је је укупан флуks зрачења у неком смеру по јединици површине и јединичном просторном углу:

$$L_{e,\Omega} = \frac{\partial^2 \Phi_e}{\partial \Omega \partial A} \left[\frac{\text{W}}{\text{sr} \cdot \text{m}^2} \right].$$

Спектралне величине се дефинишу у односу на таласну дужину. На пример, спектрално зрачење је $L_{e,\Omega,\lambda} = \frac{\partial L_{e,\Omega}}{\partial \lambda}$. Аналогно и за остале.

Након дефинисања мноштва физичких величина, коначно долазимо и до фотометријских, или како се још називају и *визуелне*. Кључна разлика у односу на радиометријске, или како се још називају и *енергетске*, је што се у овом случају у обзир узима и спектрална осетљивост посматрача. То одговара интуитивном поимању светлости - човек светлост разликује на основу боје, што је у директној кореспонденцији са таласном дужином.

У основи спектралне зависности посматрача је **функција релативне светлосне осетљивости** V . Помоћу ове функције изражавамо просечну осетљивост човека на светлост одређене таласне дужине. Просечна је у смислу да може варирати у популацији, али представља врло добру апроксимацију у општем случају, поготово имајући у виду да је стандардизована од стране Међународног комитета за осветљење.

Дефиниција 2.1.7. Светлосни флуks је укупна енергија која протекне кроз неку површину у јединици времена:

$$\Phi_v = K \int_0^\infty \Phi_{e,\lambda} V(\lambda) d\lambda [\text{lm}].$$

За вредност онстанте K из 2.1.7 се узима $683.002 \frac{\text{lm}}{\text{W}}$. Реч је о још једној примеру стандардизације у области фотометрије.

Дефиниција 2.1.8. Јачина светлости је укупна снага коју емитује извор светлости у одређеном смеру по јединичном просторном углу:

$$I_v = K \int_0^\infty I_{e,\lambda} V(\lambda) d\lambda [\text{cd}].$$

Дефиниција 2.1.9. Осветљеност је укупан светлосни флуks на некој површини:

$$E_v = K \int_0^\infty I_{e,\lambda} E_{e,\lambda} V(\lambda) d\lambda [\text{lx}].$$

Дефиниција 2.1.10. Сјајност је укупан светлосни флуks који напушта, пролази или пада на површину по јединичном просторном углу и по ортогоналној пројекцији јединичне површине:

$$L_v = \frac{\partial^2 \Phi_v}{\partial \Omega \partial A \cos \theta} \left[\frac{\text{cd}}{\text{m}^2} \right].$$

Сјајност је једина фотометријска величина коју човек непосредно опажа. Она представља мерило за субјективни утисак о мањој или већој сјајности светлеће или осветљене површине.

Већ смо поменули да људи разликују неке таласне дужине светлости, односно виде светлост одређене боје. Ту способност нам дају три врсте чепића који се налазе у жутој мрљи мрежњаче ока. Према томе, кроз ове рецепторе, наш мозак прима свега три врсте сигнала за сваки очни надражај. Међутим, људско око није идеалан спектрометар, па поједине таласе просто види као светлост исте боје.

Зато се боја на рачунару представља тројкама (R, G, B) где су координате удео црвене, плаве и зелене боје редом, које се узимају за основне. Постоје и други системи боја попут HSV или CMYK, али о њима неће бити речи јер ћемо надаље користити искључиво RGB систем.

На овај начин је могуће чувати тачно 255^3 боја, што је и више него довољно будући да људско око разликује до 10 милиона боја. Даља практична ограничења се тичу квалитета монитора као и графичког процесора, али се тиме нећемо бавити.

2.2 Камера

Можемо сматрати да нам је појам камере познат из стварног света. У овој глави ћемо строго дефинисати камеру и дати један од многобројних начина њеног моделовања у домену рачунарске графике.

Дефиниција 2.2.1. *Камера је пресликавање из \mathbb{R}^3 у \mathbb{R}^2 .*

У питању је врло општа, готово бескорисна дефиниција. Међутим, ако размислимо о томе да се стваран свет врло добро може представити као простор димензије 3, а да се фотографија може схватити као раван, можемо увидети да је у питању заиста исправна формулација. Оно што овом дефиницијом није обухваћено јесте како се тачно од света око нас долази до слике. Зато има смисла говорити о моделима камере као различитим парадигмама изведбе поменутог пресликавања. У овом раду ће највише бити коришћен тачкасти модел камере тако да ћемо у наставку поглавља дати његову прецизну дефиницију.

2.2.1 Тачкасти модел камере

Посматрајмо канонски Еуклидски простор димензије 3 и раван $z = f$ коју ћемо звати **раван слике**. У овом моделу камере се произвољна тачка $\mathbf{x}_w = (x, y, z)$ из простора пресликава у тачку $\mathbf{x}_p = (u, v)$ која је тачка пресека равни слике и праве која спаја \mathbf{x}_w и центар камере \mathbf{c} , који ћемо за сад поставити у координатни почетак. Другим речима, у питању је централна пројекција са центром у координатном почетку. Тривијалном применом сличности троуглова долазимо до

$$(x, y, z) \mapsto (fx/z, fy/z). \quad (2.1)$$

Права која пролази кроз центар камере и нормална је на раван слике називамо **главном осом**, а тачка у којој се главна оса и раван слике секу називамо **главном тачком**.

Приметимо још једну особину централног пројектовања - све тачке праве која пролази кроз центар камере се пројектују у исту тачку равни слике. Зато ћемо увести хомогене координате. Отуда можемо писати $\mathbf{x}_p = P\mathbf{x}_w$. Овакво пресликавање се може преписати и у матричном облику

$$\begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix} \mapsto \begin{bmatrix} fx \\ fy \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} f & 0 & 0 & 0 \\ 0 & f & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix}. \quad (2.2)$$

Ради конзистентности са наставком, раставићемо P на производ

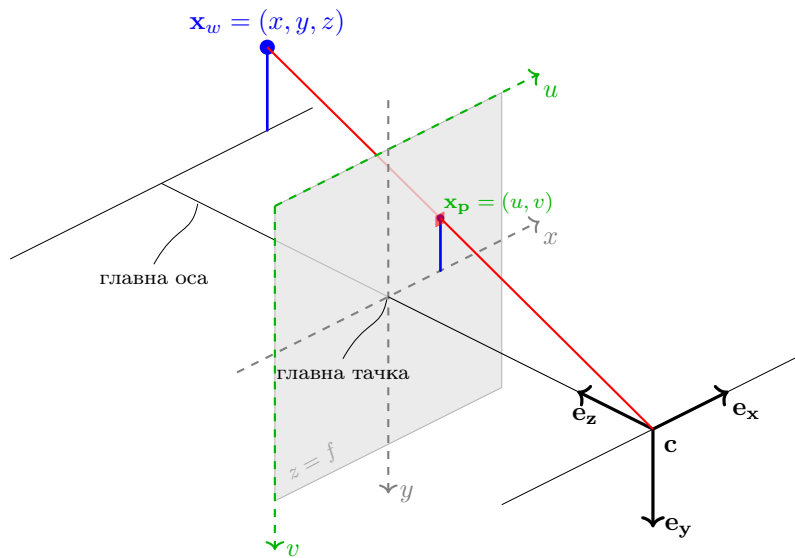
$$K \begin{bmatrix} R & t \end{bmatrix}, \quad (2.3)$$

где је $K \in M_{3,4}(\mathbb{R})$, $R \in M_{3,3}(\mathbb{R})$ и $t \in M_{3,1}(\mathbb{R})$. Уклањајући последњу колону из 2.2 добијамо матрицу K из овако измењеног пресликавања.

Уколико уопшtimo положај главне тачке и њене координате означимо са (p_x, p_y) , матрица K поприма облик

$$\begin{bmatrix} f & 0 & p_x \\ 0 & f & p_y \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}. \quad (2.4)$$

Коначно, можемо уопштити и положај центра камере. Тада уочавамо два координатна система - онај с почетка, канонски, у ком нам је лако да баратамо и други, са центром камере као координатним почетком. Није тешко увидети да се кретањем (ротацијом и транслацијом) репер камере може довести до канонског. На тај начин употпуњујемо пресликавање P . На слици 2.1 је дата интерпретација овог пресликавања.



Слика 2.1: Интерпретација тачкастог модела камере

Постоји укупно 9 слободних параметара - по 3 за сваку од матрица K , R и t . Матрица K се назива **матрица калибрације**, а њене вредности **унутрашњим параметрима** камере. Вредности матрице $\begin{bmatrix} R & t \end{bmatrix}$ се називају **спољашњим параметрима** камере.

Поменимо још једну терминолошку конвенцију. Координатни систем из којег вршимо пројекцију се назива и **светским координатним системом**, а координатни систем индукован положајем камере **координатни систем камере**. **Координатни систем слике** је онај везан за раван слике.

Корисно је дати додатни коментар у вези са нулом у првом реду матрице калибрације. У питању је коефицијент смицања којим је могуће уопштити раван слике – правоугаоник постаје паралелограм.

2.3 Рендеровање

Када смо говорили о камери, видели смо да слика није ништа друго до дводимензиона пројекција стварног света. Слично је и када комплексну сцену, овог пута виртуелног, света желимо да прикажемо на монитору. Мора доћи до пројектовања света, а слику коју видимо је уствари слика добијена посматрањем света кроз виртуелну камеру. Тај процес се назива **рендеровање**. Дакле, рендеровањем се од сцене долази до конкретне репрезентације слике у пикселима.

Пре него што се упустимо у рендеровање, вратимо се корак уназад. Светлост и камеру смо, на први поглед, увели врло неповезано. Светлост смо дефинисали више експериментално ослањајући се на физичке законе, док смо камеру увели строго геометријски. Сада ћемо оба појма ставити у контекст и објаснити њихову везу.

Праве које смо уочавали у моделу камере су светлосни зраци. Раван слике у пракси није бесконачна, већ има своју ширину и дужину којима се одређују димензије слике. Такође, услед физичких ограничења слика се мора дискретизовати. Посматрамо ли слику на тај начин, видећемо да је она матрица чије елементе називамо **пикселима**. Како ће који пиксел да изгледа, односно које ће боје бити, одређује количина зрачења која допре до камере. Зрачење смо увели у зависности од правца, што у комбинацији са пројективним особинама модела камере одређује који ће пиксел *бити погођен*. Такође, природно је увести ограничење по питању дела простора који камера може да опажа. Величину слике смо већ поменули, али не и параметар по z оси. Ради једноставности геометрије, уводимо **предњу и задњу раван одсецања**. Све испред предње и иза задње равни одсецања не утиче на резултујућу слику.

2.3.1 Запреминско рендеровање

Посматрајмо шта се дешава са светлости приликом проласка кроз неку средину. Може доћи до:

- упијања – средина упија фотоне светлосног зрака приликом чега се ослобађа топлота или неки други вид енергије.
- емисије – како је светлост зрачење, пролазак светла кроз средину је загрева. Када средина достигне одрђену температуру, може доћи до емитовања светлости.

- расипања – део фотона напушта правац зрака што доводи до мешања фотона са различитих праваца.

Према томе, више чинилаца утиче на коначно зрачење које ће путем неког светлосног зрака доћи до камере. Тачке неког светлосног зрака с почетком у \mathbf{o} и правцем \mathbf{d} једнозначно одређујемо као $\mathbf{r}_{\mathbf{o},\mathbf{d}}(t) = \mathbf{o} + t\mathbf{d}$.

Нека су предња и задња раван одсецања редом $z = t_n$ и $z = t_f$, а светлосне зраке посматрамо из положаја камере \mathbf{c} . Према томе, до камере дуж зрака $\mathbf{r}_{\mathbf{c},\mathbf{d}}$ допире следећа количина зрачења

$$\int_{t_n}^{t_f} T(t)\sigma(\mathbf{r}_{\mathbf{c},\mathbf{d}}(t))L_{e,\Omega}|_{\mathbf{r}_{\mathbf{c},\mathbf{d}}(t)}dt, \quad (2.5)$$

где је $T(t) = \exp\left(-\int_{t_n}^t \sigma(\mathbf{r}_{\mathbf{c},\mathbf{d}}(s))ds\right)$ акумулирана пропусност зрака од t_n до t . Ова величина представља вероватноћу да светлосни зрак на путу од t_n до t не удари нити у једну препреку. Напоменимо да се интеграција врши искључиво по фотонима који се налазе на светлосном зраку од интереса, или другим речима, интеграл се само по расутој светлости.

Како нам је боја пиксела крајњи циљ, једначину 2.5 ћемо преписати у колориметријском облику

$$C(\Pi_{\mathbf{r}_{\mathbf{c},\mathbf{d}}}) = \int_{t_n}^{t_f} T(t)\sigma(\mathbf{r}_{\mathbf{c},\mathbf{d}}(t))C(\mathbf{r}_{\mathbf{c},\mathbf{d}}(t))dt, \quad (2.6)$$

где је $\Pi_{\mathbf{r}_{\mathbf{c},\mathbf{d}}}$ тачка пресека светлосног зрака и равни слике, а C поље које сваку тачку пресликава у њену RGB боју.

Приказани поступак одређивања боје пиксела се назива **запреминско рендеровање**. У питању је само један од многобројних алгоритама за рендеровање који ће бити коришћен у наставку.

Глава 3

Основни појмови машинског учења

У овој глави ћемо формулисати теоријски оквир неопходан за разматрање и примену машинског учења.

Машинско учење је област *вештачке интелигенције*. Неформално говорећи, машинско учење обухвата алгоритме изведене из података или како се то често говори - научених из података. То значи да нема експлицитног програмирања, а врло често ни контроле процеса учења, већ се алгоритми дефинишу низом операција параметризованих на основу података који су изложени процесу обучавања. Процес обучавања, дакле, представља одређивање поменутих параметара којима се операције од значаја израчунавају на што исправнији начин. Приметимо да је та исправност прилично неодређен појам и зависи од примене, података и циља обучавања. Такође, врло се често не може ни квантификовати што проблем обучавања чини утолико тежим.

Имајући у виду досег овог рада, потребно је увести појам надгледаног учења. Реч је о врсти учења у којој су уз податке присутни и додатни подаци којима је директно могуће утврдити да ли је излаз алгоритма исправан или није. На пример, ако је потребно утврдити да ли је на датој слици мачка, уз слику би постојао једнобитни податак који то недвосмислено потврђује. Према томе, скуп података можемо посматрати као скуп одбирака $\mathcal{D} = \{x_i, y_i\}$, где x_i представља улаз, а y_i одговарајући излаз. То нам омогућава да посматрамо расподелу таквих одбирака, односно густину расподеле $p(x, y)$. Природно се намеће потреба за што приближнијем одређивању поменуте расподеле, што подразумева одређивање функције f којом успостављамо везу између одговарајућих парова x и y . Кандидата за f има несагледиво много, а нама је потребна она *најбоља*, при чему се овог пута то мора формално дефинисати.

Претпоставимо да су y_i узорковани из метричког простора. Зато можемо дефинисати *функцију грешке* \mathcal{L} којом меримо квалитет апроксимације y_i вредношћу $f(x_i)$. Вреднујући одбирке у складу са својом густином дефинишемо *ризик*

$$R(f) = \mathbb{E}(\mathcal{L}(y, f(x))) = \int \mathcal{L}(y, f(x))p(x, y)dx dy. \quad (3.1)$$

Проблем надгледаног учења покушава да дође до f за које се ризик минимизује. Начелно, обучавање се може извести по свим могућим функцијама f . Како је то практично немогуће, претрага функција се усмерава увођењем додатних претпоставки, односно рестрикција, скупа претраге. Ми ћемо посматрати функције параметризване скупом параметара Θ , тако да минимизовање ризика посматрамо као

$$\min_{\Theta} R(f_{\Theta}). \quad (3.2)$$

У општем случају не мора постојати само један исправан излаз за конкретан улаз, што оправдава дефинисање ризика коришћењем заједничке расподеле $p(x, y)$. То за наше потребе неће бити неопходно. Наиме, посматраћемо условну расподелу $p(y|x)$.

Расподела $p(y|x)$ је ретко кад позната. Зато се спроводи стандардни статистички третман - ризик се мења емпиријским ризиком:

$$ER(f_\Theta, \mathcal{D}) = \frac{1}{|\mathcal{S}|} \sum_{i=1}^{|\mathcal{S}|} \mathcal{L}(y_i, f_\Theta(x_i)), \quad (3.3)$$

где је \mathcal{S} узорак скупа \mathcal{D} .

Претпоставимо да се скуп параметара састоји од само једног вектора димензије свега 2, тј. $\Theta = \{\mathbf{w}\} = \{(w_1, w_2)\}$, а да је $x_i \in \mathbb{R}^1$. Имајући у виду израз 3.2, за кандидате функције f , између осталог, имамо $\sin(x_i w_1 + w_2)$, $\log(x_i w_1 w_2)$, $\exp(w_2 x_i^{w_1})$. Иако је проблем постављен као веома једноставан, а параметарском рестрикцијом начињен још једноставнијим, и даље се чини као веома тежак будући да немамо начин да за разумно коначно времена претражимо све такве кандидате. Зато је потребно посматрати тачно одређене класе функција f за које је то могуће, а међу најпознатијим су свакако *неуронске мреже*. Заправо, потребно је фиксирати конкретну архитектуру модела, а потом вршити оптимизацију параметара у складу са одабраном метриком.

3.1 Неуронске мреже

Дефиниција 3.1.1. *Неуронска мрежа је функција облика*

$$f_\Theta(\mathbf{x}) = \left(\prod_{i=1}^L a_i(\beta_i + W_i) \right) (x),$$

где је $\Theta = \{W_i\}_{i=1}^L$ скуп параметара који се обучава, $W_i \in \mathbb{R}^{d_i \times d_{i-1}}$ при чему је $d_0 = \dim(x)$ и $\{a_i\}_{i=1}^L$ функције које се примењују члан по члан. Функције $\{a_i\}_{i=1}^L$ називамо **активационим функцијама**. Параметар L називамо **бројем слојева неуронске мреже**.

Активационе функције могу бити произвољне, докле год поштују услове димензионалности. Међутим, уколико су оне линеарне, тада неуронска мрежа постаје линеарна, односно постаје линеарна регресија. У циљу добијања што разноврснијих модела, за функције активације се узимају нелинеарне функције. Један од популарних избора је $ReLU(x) = \max\{0, x\}$ [4].

Неуронске мреже су познате и под именом *вишеслојни перцептрони*, па ће убудуће бити коришћена и скраћеница MLP (енг. *multilayer perceptron*).

Значајан теоријски резултат даје следећа теорема [5]

Теорема 3.1.1. *За сваку функцију $F : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$ интеграбилну у Бохнеровом смислу и свако $\epsilon > 0$, постоји неуронска мрежа f_Θ са $ReLU$ активационим функцијама, тако да је $\{d_i = \max\{n+1, m\}\}_{i=1}^L$ и важи*

$$\int_{\mathbb{R}^n} \|f_\Theta(x) - F(x)\| dx < \epsilon.$$

Ово за последицу има да се готово свака функција може произвољно добро апроксимирати неуронском мрежом, али како доказ није конструктиван није очигледно како таква неуронска мрежа изгледа.

Уколико су активационе функције диференцијабилне функције, то ће бити и неуронска мрежа. Зато се поступак минимизације емпиријског ризика спроводи градијентним спутом. Поступак се спроводи у две етапе - прво се неуронска мрежа примени над подацима пропагацијом унапред, а потом се пропагацијом уназад користећи правило ланца изврши ажурирање параметара.

Како је градијентни спуст оптимизација првог реда, није гарантовано да ће пронађени локални минимум бити и глобални. У пракси се показује да градијентни спуст даје веома добра решења.

Када је реч о имплементацији неуронских мрежа и конкретим детаљима њиховог обучавања, важно је разматрати хардверска ограничења. Наиме, ови модели могу бити веома комплексни где се ред величине броја параметара креће и до неколико милиона, па чак и до неколико милијарди. Зато се приликом обучавања прибегава разнородним техникама, често нумеричке или хеуристичке природе, којима се смањује укупно време обучавања или смањује утрошак меморије. Еклатантан пример је *стохастички градијентни спуст* [6] - параметри се ажурирају на основу само једног одбирка уместо целог скупа података. Овај метод је сушта супротност конвенционалном градијентном спуству, тако да се углавном врши компромис.

Глава 4

Неуронска поља зрачења

Ову главу почињемо са две важне дефиниције.

Дефиниција 4.1. Поље је пресликавање $F : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$. Специјално, поље је скаларно за $m = 1$.

Дефиниција 4.2. Неуронско поље је поље макар делимично параметризовано неуронском мрежом.

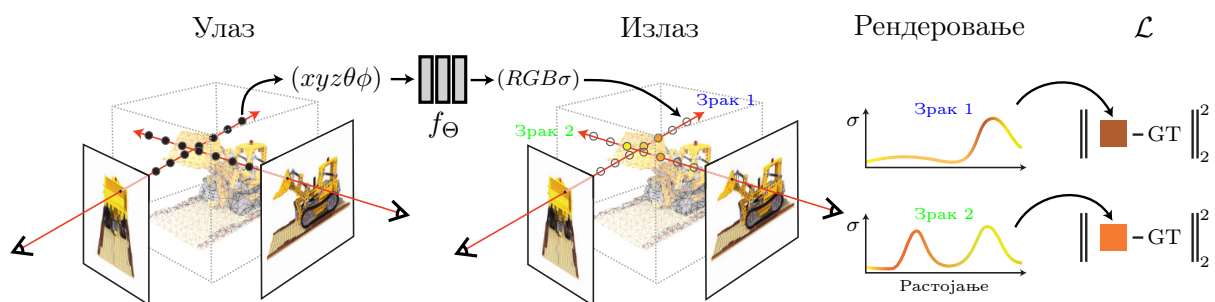
Неуронско поље зрачења је посебан случај неуронског поља за $n = 5$ и $m = 3$. У питању је параметризација пресликавања које свакој тачки (x, y, z) придружује зрачење и пропусност и то за сваки правац одређен угловима θ и ϕ . Пропусност се може видети и као вероватноћа да се зрак *зауставља* у тој тачки.

Размотримо шта добијамо оваквом поставком. Претпоставимо да је неуронско поље савршено обучено. То значи да можемо утврдити боју пиксела из сваког могућег угла гледања. Тако се сцена рендерује и из погледа који се нису нашли у скупу за обучавање.

Како је таква неуронска параметризација непозната *a priori*, имамо слободу у виду дизајнирања архитектуре параметризације. Подробно ћемо обрадити оригинални NeRF модел и његово проширење Mip-NeRF, а потом се осврнути на изузетно оптимизован модел InstantNeRF, који се намеће као оптималан избор када је реч о имплементацији неуронских поља зрачења.

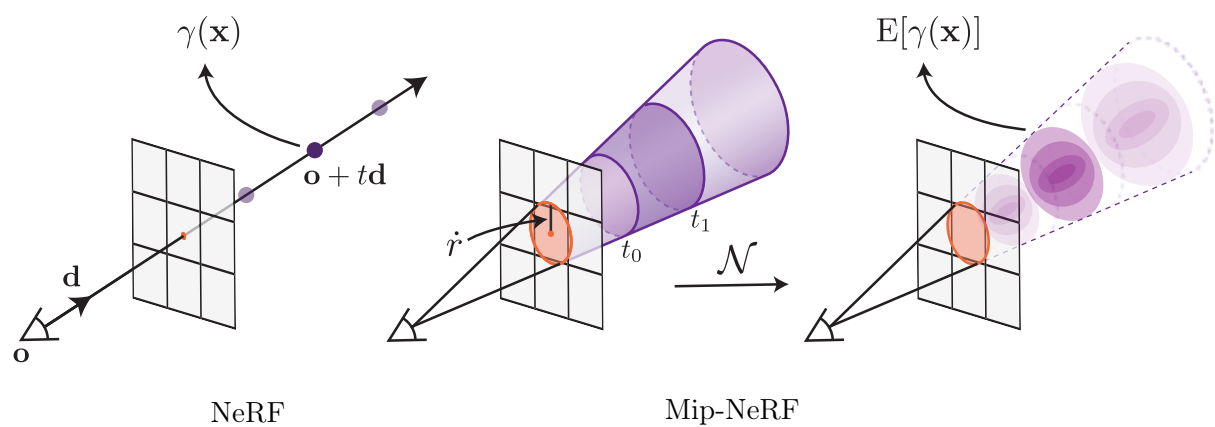
Оно што на први поглед издваја неуронска поља зрачења од осталих параметризација неуронским мрежама јесте обучавање. Узмимо за потребе илустрације ImageNet [7] скуп података. Поменути скуп је сачињен од великог броја троканалних слика, тако да је сваки узорак изворног скупа једноставан за представити. Међутим, скуп података којим ми баратамо је сачињен од различитих погледа, а уз сваки поглед је придружена одговарајућа изрендерована слика. Имајући у виду улаз неуронског поља зрачења, скупу података је неопходно увести још један слој гранулације – зрак са сваки угао гледања у одређеном погледу. Дакле, један одбирак из скупа података над којим се обучава неуронско поље зрачења се може видети као један светлосни зрак и то за један поглед уз пратећи рендер.

4.1 NeRF



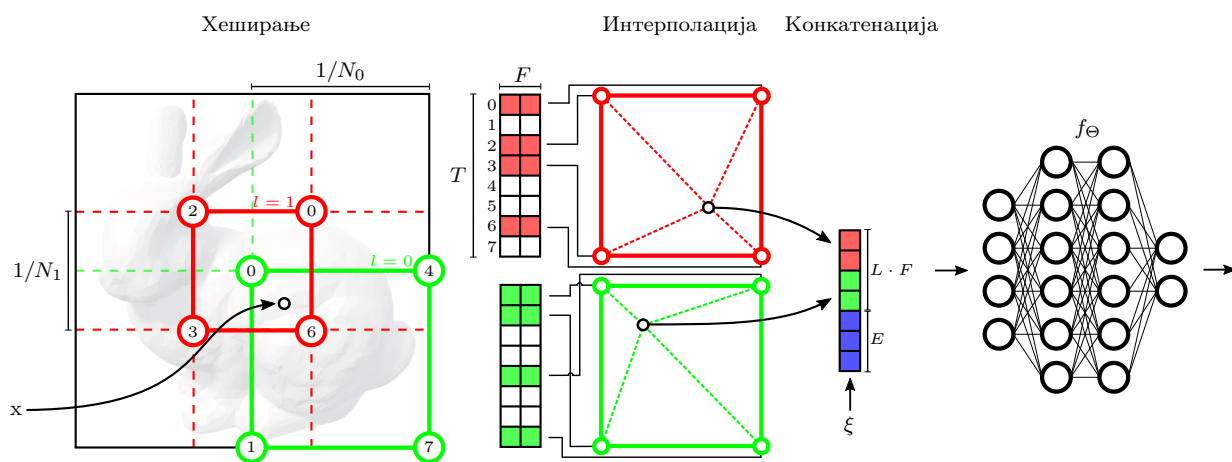
Слика 4.1: Илустрација NeRF модела према [1]

4.2 Mip-NeRF



Слика 4.2: Поређење NeRF и Mip-NeRF модела према [2]

4.3 Instant-NGP



Слика 4.3: Илустрација Instant-NGP модела према [3]

Глава 5

Скупови података

Скупови података у области неуронских поља зрачења се угрубо могу поделити на две групе – да ли је позната калибрација камере или не. У овом раду смо се определили за прву групу. Разлози су пре свега техничке природе. Проблем калибрације камере је један од централних проблема рачунарског вида и као такав је добро испитан. Може се рећи да је овај проблем *лоше условљен*. Готово незнатне разлике могу довести до значајних грешака у пројекцијама, а врло прецизна калибрација изискује и скупу опрему. Олакшавајућа околност је да су познати поступци одређивања унутрашњих и спољашњих параметара камере, али јасно је да они не могу бити ни близу прецизни као што је, на пример, роботска калибрација. С тим у вези, мишљења смо да је оправдано користити синтетички генерисане скупове података у којима ће камера бити постављена на унапред одређено место, а сви њени параметри ће бити познати по дефиницији.

За потребе овог рада, коришћени су LEGO, MATERIALS, DRUMS, CHAIR и SHIP. У питању су познати, референтни скупови података. Модели ће бити упоређени на сваком од њих у истом окружењу.

Глава 6

Експерименти

Конфигурација рачунара на ком су сви модели обучени се састоји од Intel Xeon W-2665 централног процесора са 24 језгра на фреквенцији 3.5GHz, 64GB радне меморије и Nvidia Titan Xp графичке карте са 12GB GDDR5X сопствене меморије. Обучавање је вршено у локалу са избором параметара у складу са изворним радовима. Имплементација је изведена у програмском језику Python користећи PyTorch [8], док је радно окружење Windows 11.

6.1 Време обучавања

6.2 Квалитет резултата

Глава 7

Закључак

Библиографија

- [1] B. Mildenhall, P. P. Srinivasan, M. Tancik, J. T. Barron, R. Ramamoorthi, and R. Ng, “Nerf: Representing scenes as neural radiance fields for view synthesis,” in *ECCV*, 2020.
- [2] J. T. Barron, B. Mildenhall, M. Tancik, P. Hedman, R. Martin-Brualla, and P. P. Srinivasan, “Mip-nerf: A multiscale representation for anti-aliasing neural radiance fields,” *ICCV*, 2021.
- [3] T. Müller, A. Evans, C. Schied, and A. Keller, “Instant neural graphics primitives with a multiresolution hash encoding,” *ACM Trans. Graph.*, vol. 41, pp. 102:1–102:15, July 2022.
- [4] K. Fukushima, “Cognitron: A self-organizing multilayered neural network,” *Biological Cybernetics*, vol. 20, pp. 121–136, 1975.
- [5] J. L. Sejun Park, Chulhee Yun and J. Shin, “Minimum width for universal approximation,” in *Proceedings of American Federation of Information Processing Societies: 1977 National Computer Conference*, ICLR, 2021.
- [6] J. Kiefer and J. Wolfowitz, “Stochastic estimation of the maximum of a regression function,” *The Annals of Mathematical Statistics*, vol. 23, pp. 462–466, 1952.
- [7] J. Deng, W. Dong, R. Socher, L.-J. Li, K. Li, and L. Fei-Fei, “Imagenet: A large-scale hierarchical image database,” in *2009 IEEE conference on computer vision and pattern recognition*, pp. 248–255, Ieee, 2009.
- [8] A. Paszke, S. Gross, F. Massa, A. Lerer, J. Bradbury, G. Chanan, T. Killeen, Z. Lin, N. Gimsheine, L. Antiga, A. Desmaison, A. Kopf, E. Yang, Z. DeVito, M. Raison, A. Tejani, S. Chilamkurthy, B. Steiner, L. Fang, J. Bai, and S. Chintala, “Pytorch: An imperative style, high-performance deep learning library,” in *Advances in Neural Information Processing Systems 32*, pp. 8024–8035, Curran Associates, Inc., 2019.