

作业5

代码框架分析

global.hpp

clamp()

solveQuadratic()

enum MaterialType

get_random_float()

UpdateProgress()

Vector.hpp

Light.hpp

Object.hpp

Triangle.hpp

Sphere.hpp

Renderer.cpp

reflect()

refract()

fresnel()

trace()

castRay()

代码编写

本次作业框架理解起来有些偏难，所以笔者打算先进行代码框架分析，再进行代码编写，争取尽可能地理解代码框架，熟悉光线追踪的过程

代码框架分析

global.hpp

clamp()

限制值v在[lo, hi]范围内

solveQuadratic()

根据传入的一元二次方程未知数参数a, b, c 求出该方程的解，并返回bool值判断方程是否有解

enum MaterialType

枚举材料的种类

get_random_float()

提供[0,1]的平均分布的随机数

UpdateProgress()

显示当前进程完成率

Vector.hpp

D%8D%E5%90%91%E9%87%8F%29%EF%BC%8C%CE%B7%20%28%E7%9B%B8%E5%AF%B9%E6%8A%98%E5%B0%84%E7%8E%87%29%EF%BC%8C%E4%B8%8B%E9%9D%A2%E5%B0%B1%E6%9D%A5%E6%B1%82%E8%A7%A3%E5%8D%95%E4%BD%8D%E6%8A%98%E5%B0%84%E5%90%91%E9%87%8F%E3%80%82

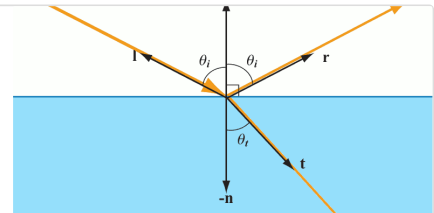
fresnel()

计算菲涅尔项

光的反射与折射--从Snell、Fresnel到Schlick

站在岸边，朝平静的湖面望去，近处的水面能看清水底，远处的水面则铺上倒影。在清澈的湖中划小船也是一样的效果。近处多参与折射，远处多参与反射，这种效果叫 菲涅尔效应（Fresnel Effect）。这种现象与湖面的深浅没什么关系，与视角有

[知 https://zhuanlan.zhihu.com/p/303168568](https://zhuanlan.zhihu.com/p/303168568)



trace()

如果光线遇到了最近的物体，则返回相交的相关信息

castRay()

迭代光线追踪

代码编写

代码框架只有两个部分需要补全

- 第一部分，将屏幕空间的中[i, j]索引对应的像素点映射到Canonical Cube，需要注意[i, j]对应的像素需要加上0.5f，并且屏幕空间的y轴方向是从上往下的，所以编写代码如下：

```
void Renderer::Render(const Scene& scene)
{
    std::vector<Vector3f> framebuffer(scene.width * scene.height);

    float scale = std::tan(deg2rad(scene.fov * 0.5f));
    float imageAspectRatio = scene.width / (float)scene.height;

    // Use this variable as the eye position to start your rays.
    Vector3f eye_pos(0);
    int m = 0;
    for (int j = 0; j < scene.height; ++j)
    {
        for (int i = 0; i < scene.width; ++i)
        {
            // generate primary ray direction
            float x;
            float y;
            // TODO: Find the x and y positions of the current pixel to get the direction
            // vector that passes through it.
            // Also, don't forget to multiply both of them with the variable *scale*, and
            // x (horizontal) variable with the *imageAspectRatio*

            x = (((i+0.5f)/((float)scene.width) * 2.f)-1.f) * imageAspectRatio * scale;
            y = (1-(j+0.5f)/(float)scene.height*2)*scale;

            Vector3f dir = normalize(Vector3f(x, y, -1)); // Don't forget to normalize this direction!
            framebuffer[m++] = castRay(eye_pos, dir, scene, 0);
        }
    }
}
```

```

    }
    UpdateProgress((j+1) / (float)scene.height);
}

```

- 第二部分，需要完成的功能为判断光线与三角形相交，并得到交点关于该三角形的重心坐标，注意最近的交点用直线方程来表示，需要满足条件 $t > 0 \ \&\& \ u > 0 \ \&\& \ v > 0 \ \&\& \ u - v \geq 0$ ，但是由于计算机在判断float类型的小数与int类型的整数0是否相等时，是存在问题的，所以笔者将条件修改为 $1.f - u - v > -_FLT_EPSILON$ ， $_FLT_EPSILON$ 表示float类型所能表示的最小精度，带上一个负号即可表示float类型所能表示的最大负数，这样渲染出来的图片就不会出现蓝点 (也就是背景颜色) 的情况，代码如下：

```

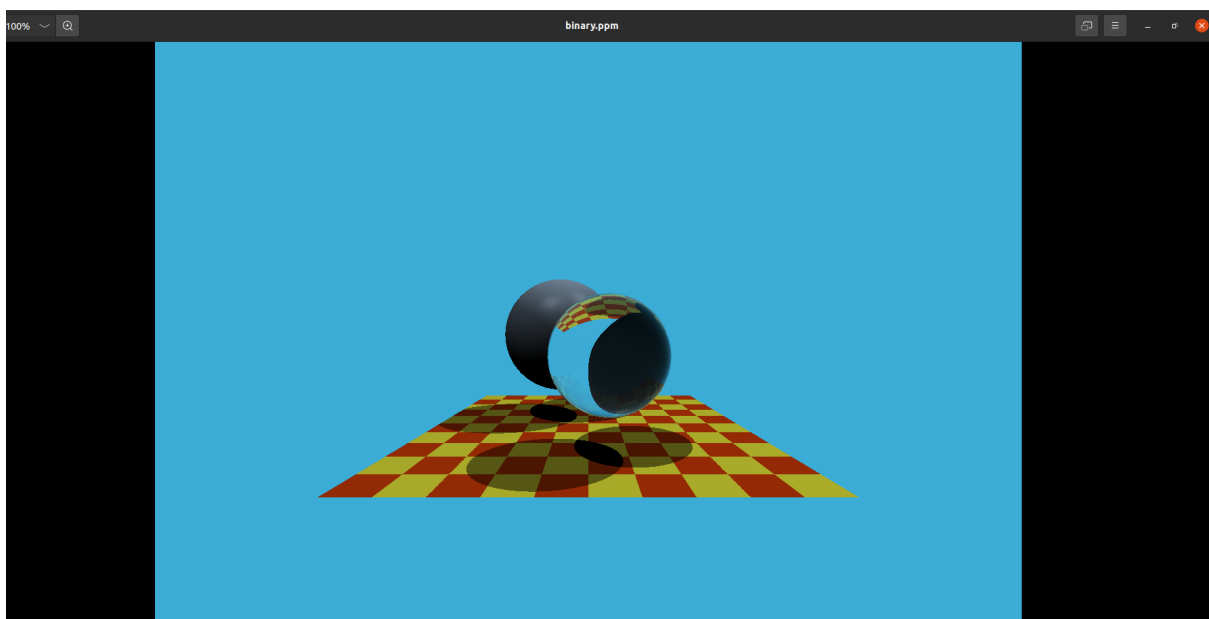
bool rayTriangleIntersect(const Vector3f& v0, const Vector3f& v1, const Vector3f& v2, const Vector3f& orig,
                          const Vector3f& dir, float& tnear, float& u, float& v)
{
    // TODO: Implement this function that tests whether the triangle
    // that's specified by v0, v1 and v2 intersects with the ray (whose
    // origin is *orig* and direction is *dir*)
    // Also don't forget to update tnear, u and v.

    Vector3f E1 = v1 - v0;
    Vector3f E2 = v2 - v0;
    Vector3f S = orig - v0;
    Vector3f S1 = crossProduct(dir, E2);
    Vector3f S2 = crossProduct(S, E1);

    float SE = dotProduct(S1, E1);
    if(SE <= 0)
        return false;
    tnear = dotProduct(S2, E2)/SE;
    u = dotProduct(S1, S)/SE;
    v = dotProduct(S2, dir)/SE;

    if(tnear > 0 && u > 0 && v > 0 && (1.f - u - v > -\_FLT\_EPSILON))
        return true;
    return false;
}

```



至此，作业5完成！