



Řešení radiační soustavy rovnic

© 1996-2016 Josef Pelikán CGG MFF UK Praha

pepca@cgg.mff.cuni.cz
http://cgg.mff.cuni.cz/~pepca/





$$\underline{B_i} - \rho_i \cdot \sum_{j=1}^{N} \underline{B_j} \ F_{ij} = E_i \qquad i = 1..N$$

$$\begin{bmatrix} 1 - \rho_1 F_{1,1} & -\rho_1 F_{1,2} & \dots & -\rho_1 F_{1,N} \\ -\rho_2 F_{2,1} & 1 - \rho_2 F_{2,2} & \dots & -\rho_2 F_{2,N} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ -\rho_N F_{N,1} & -\rho_N F_{N,2} & \dots & 1 - \rho_N F_{N,N} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} B_1 \\ B_2 \\ \dots \\ B_N \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} E_1 \\ E_2 \\ \dots \\ E_N \end{bmatrix}$$

vektor neznámých [B_i]

Veličiny



- **B**_i .. neznámé **radiosity** jednotlivých plošek
 - při barevném výpočtu je třeba spočítat radiosity pro všechny požadované vlnové délky (barevné složky - např. R,G,B)
- ► E_i .. vlastní (emitované) radiosity (R,G,B)
- ρ_i .. faktory odrazivosti materiálu (R,G,B)
- → F_{ij} .. konfigurační faktory
 - závislé pouze na geometrii scény



Vlastnosti matice soustavy M

- matice M je poměrně řídká pro složitější scény
- M je diagonálně dominantní a dobře podmíněná
 - lze ji úspěšně řešit iteračními metodami (Jacobi, Gauss-Seidel)

$$\sum_{\substack{j=1\\j\neq i}}^{N} \rho_i \, F_{ij} \, \leq \, 1 - \rho_i \, F_{ii}$$



Gauss-Seidelova metoda

Maticový tvar soustavy:

$$\mathbf{M} \cdot \mathbf{B} = \mathbf{E} \qquad \mathbf{M} = \left[\mathbf{M}_{ij} \right]_{i,j=1}^{N}$$

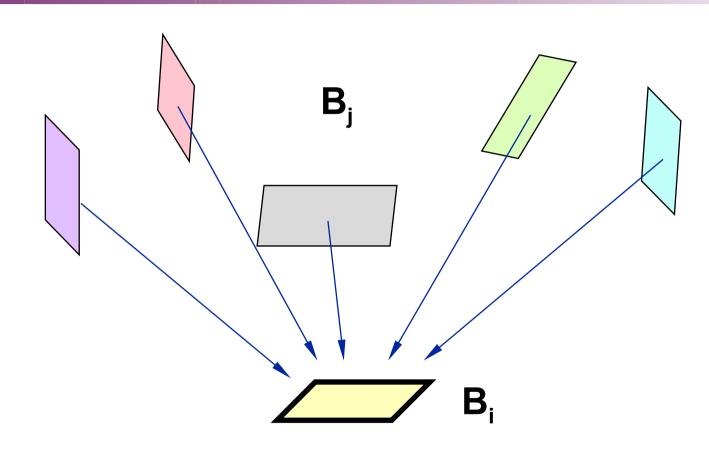
První odhad:
$$B_i^{(0)} = E_i$$

$$B_i^{(k+1)} = \; \frac{E_i}{M_{ii}} - \sum_{j=1}^{i-1} \frac{M_{ij}}{M_{ii}} \; B_j^{(k+1)} - \sum_{j=i+1}^{N} \frac{M_{ij}}{M_{ii}} \; B_j^{(k)}$$

$$B_i = E_i + \rho_i \cdot \sum_{j=1}^{N} B_j F_{ij} \qquad i = 1.. N$$



Fyzikální interpretace (sbírání)



$$B_i = \ E_i + \underline{\rho_i} \cdot \sum_{j \neq i} \underline{B_j \ F_{ij}}$$

Reziduum



Reziduum (odhad chyby) k-té iterace:

$$r^{(k)} = E - M \cdot B^{(k)}$$

V jednom kroku výpočtu se aktualizuje jedna složka vektoru řešení **B**_i:

$$B_i^{(k+1)} = B_i^{(k)} + \frac{r_i^{(k)}}{M_{ii}}$$

(Jacobiho metoda .. rezidua se opravují po dokončení iterace, Gauss-Seidel .. oprava po každém kroku)



Southwellova iterační metoda

- Jacobiho i Gauss-Seidelova metoda v každém kroku výpočtu vynulují jednu složku rezidua (na úkor ostatních!)
 - složky se aktualizují v pořadí 1, 2, ... N
- Southwellova metoda vybírá k aktualizaci vždy složku s největší absolutní hodnotou rezidua
- složky s velkou chybou se opravují častěji
 - rychlejší konvergence vektoru řešení



Southwellova iterační metoda

- výběr složky s maximálním reziduem:
 - $|\mathbf{r}_{i}| = \max_{j} \{ |\mathbf{r}_{j}| \}$
- aktualizace i-té složky řešení B_i
- aktualizace vektoru reziduí r
- 4 kroky 1 až 3 se opakují, dokud soustava nesplňuje konvergenční kriterium



Inkrementální výpočet rezidua

Aktualizace vektoru řešení v jednom kroku výpočtu:

$$B^{(p+1)} = B^{(p)} + \Delta B^{(p)}$$

Oprava rezidua:

$$\underline{\mathbf{r}^{(\mathsf{p}+1)}} = \mathbf{E} - \mathbf{M} \cdot \left(\mathbf{B}^{(\mathsf{p})} + \Delta \mathbf{B}^{(\mathsf{p})} \right) = \underline{\mathbf{r}^{(\mathsf{p})} - \mathbf{M} \cdot \Delta \mathbf{B}^{(\mathsf{p})}}$$

Protože se změnila pouze i-tá složka vektoru řešení:

$$r_{j}^{(p+1)} = r_{j}^{(p)} - M_{ji} \cdot \frac{r_{i}^{(p)}}{M_{ii}}$$
 $j = 1...N$



Southwellův algoritmus

```
double B[N], E[N], r[N], M[N][N];
  // inicializace řešení a rezidua
for ( int i=0; i<N; i++ ) {</pre>
  B[i] := 0.0;
  r[i] := E[i]:
while ( "nezkonvergovalo" ) {
    // jeden krok výpočtu:
  "výběr i tak, aby fabs(r[i])== max(fabs(r[i]))"
  double delta = r[i]/M[i][i];
  B[i] += delta;
  <u>for</u> ( <u>int</u> j=0; j<N; j++ )
    r[j] -= M[j][i]*delta;
```

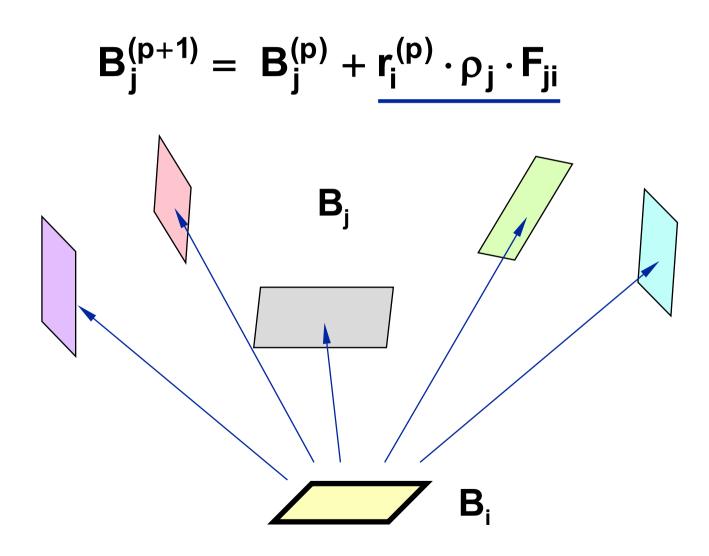


Fyzikální interpretace (střílení)

- → **B**_i .. radiosita i-té plošky (přímá i nepřímá)
- jeden krok výpočtu .. rozdělení (výstřel) radiosity z i-té plošky do okolí
- r_i .. dosud nevystřelená radiosita i-té plošky
- konvergence metody .. celková nevystřelená energie ve scéně se zmenšuje



Fyzikální interpretace (střílení)





Celková nevystřelená energie

Podle recipročního pravidla pro konfigurační faktory:

$$\underline{r_j^{(p+1)}} = r_j^{(p)} + \rho_j \cdot F_{ji} \cdot r_i^{(p)} = r_j^{(p)} + \rho_j \cdot F_{ij} \frac{A_i}{A_j} \cdot r_i^{(p)}$$

Distribuce energie v jednom kroku výpočtu:

$$\begin{aligned} r_i^{(p+1)} \cdot A_i &= 0 \\ r_j^{(p+1)} \cdot A_j &= r_j^{(p)} \cdot A_j + \rho_j \cdot F_{ij} \cdot r_i^{(p)} \cdot A_i \qquad j = 1...N \end{aligned}$$



Progresivní radiační metoda

- M. Cohen at al., SIGGRAPH '88
- interaktivní výpočet osvětlení
 - po každém kroku se nakreslí průběžný výsledek
 - snaha dobře odhadnout řešení již v několika prvních krocích
- modifikace Southwellovy metody
 - výběr plošky s největší dosud nevystřelenou energií
 - použití okolní složky osvětlení



Progresivní radiační metoda

```
<u>double</u> B[N], E[N], dB[N], F[N][N], A[N], ro[N];
for ( int i=0; i<N; i++ ) { // inicializace B, dB</pre>
  B[i] := E[i]:
  dB[i] := E[i]:
while ( "nezkonvergovalo" ) { // jeden krok výpočtu
  "výběr i tak, aby dB[i]*A[i] == max(dB[i]*A[i])"
  for ( int j=0; j<N; j++ ) {</pre>
    double dRad = dB[i]*ro[j]*F[j][i];
    B[j] += dRad;
    dB[j] += dRad;
  dB[i] = 0.0;
  "zobrazení mezivýsledku pomocí radiosit B[i]"
```



Okolní složka ("ambient term")

- vylepšení vzhledu průběžně kreslených mezivýsledků
- aproximace dosud nespočítaných odrazů světla

Celková dosud nevystřelená radiosita:

$$\overline{\Delta B} = \frac{\sum r_i \cdot A_i}{\sum A_i}$$





Průměrný koeficient odrazu:

$$\overline{\rho} = \frac{\sum \rho_i \cdot A_i}{\sum A_i}$$

Odhad zbytkové (okolní) radiosity:

$$\mathbf{B}_{amb} = \overline{\Delta B} \cdot \left(1 + \overline{\rho} + \overline{\rho}^2 + \ldots \right) = \overline{\frac{\Delta B}{1 - \overline{\rho}}}$$

Pro zobrazení se radiosita každé plošky upraví:

$$B_i^{disp} = B_i + \rho_i \cdot B_{amb}$$





- urychlení konvergence iterační metody (Jacobi, Gauss-Seidel, progresivní radiační metoda)
- při aktualizaci rozdělím/seberu <u>o trochu větší množství</u> <u>energie</u>
 - předpovídám budoucí vývoj konvergence
 - pozor na příliš velký koeficient hyper-relaxace (metoda pak už nemusí konvergovat)!
 - je nutné počítat i se záporným reziduem!





Krok výpočtu s hyper-relaxací:

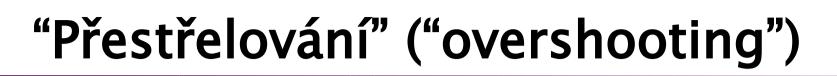
$$B_i^{(k+1)} = B_i^{(k)} + \omega \cdot \frac{r_i^{(k)}}{M_{ii}}$$

Hyper-relaxační koeficient:

$$\omega \geq 1$$
 (např. 1.2)

Příslušná složka rezidua se již nenuluje, ale bude mít hodnotu:

$$\mathbf{r}_{i}^{(k+1)} = (1-\omega) \cdot \mathbf{r}_{i}^{(k)}$$





- M. Feda, W. Purgathofer, 1992
- při <u>hyper-relaxaci</u> beru v úvahu množství <u>dosud</u> <u>nevystřelené energie</u>
 - v prvních fázích výpočtu přestřeluji více, později již méně
 - jistější konvergence



Literatura

- M. Cohen, J. Wallace: *Radiosity and Realistic Image*Synthesis, Academic Press, 1993, 109-130 (chyby!)
- M. Cohen, S. E. Chen, J. R. Wallace, D. P. Greenberg: A progressive refinement approach to fast radiosity image generation, SIGGRAPH '88, 75-84

Konec



Další informace:

- A. Glassner: *Principles of Digital Image Synthesis*, Morgan Kaufmann, 1995, 900-916
- J. Foley, A. van Dam, S. Feiner, J. Hughes: *Computer Graphics, Principles and Practice*, 800-803
- M. Feda, W. Purgathofer: Accelerating radiosity by overshooting, The Third EG Workshop on Rendering, Bristol, 1992, 21-32