

- Introduction
- Architecture
- Programmation
- Conclusion





Domaine transversal:

- Optique
- infographie
- mathématiques
- Algorithmes
- ...

Problématique :

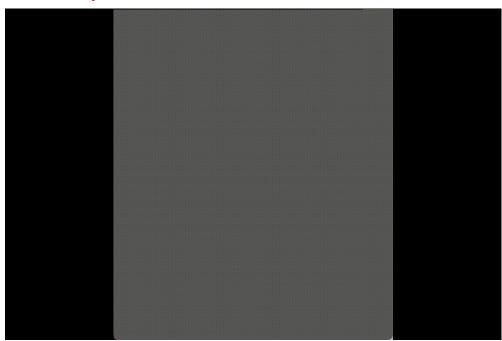
- Réalité
- vitesse d'exécution

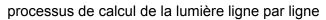
Objectif initial:

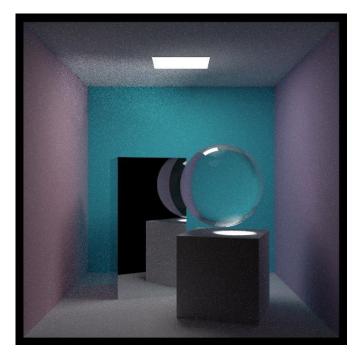
créer une scène où les objets, la lumière et les ombres de la scène 3D sont affichés sur une image 2D au moyen de la méthode de Monte Carlo



Notre produit :



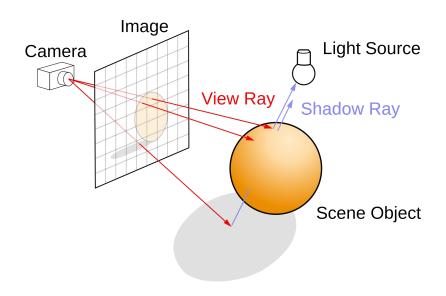


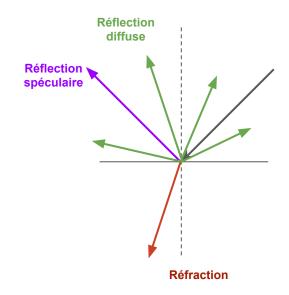


Taille: 600*600, 1000 exemplaires par pixel



Fonctionnement:



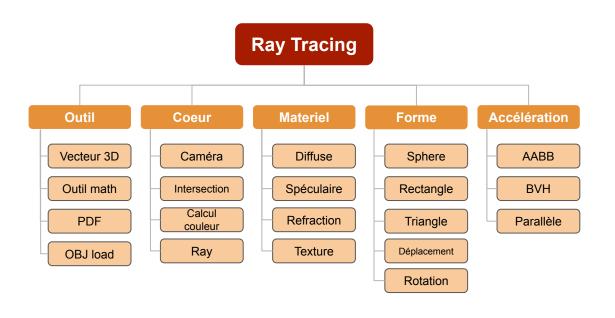




Modules principaux:









Décomposé le problème :

1. Sphere

 Ω

2. Materiel

Ţ

3. Rectangulaire

Ţ

4. Lumière simple

Û

5. Calculs accélérés : BVH 6. Afficher ligne par ligne en OpenCV

Д

7. Calculs accélérés : parallèle

 $\hat{\mathbb{U}}$

8. Lumière avec le méthode Monte Carlo

 $^{\uparrow}$

9. Triangle

 $\hat{1}$

10. OBJ load

Faire ensemble







Principales difficultés :

Trouver l'objet le plus proche du rayon

structure pour enregistrer les informations d'intersection

Affichage dynamique du processus de scannage



OpenCV (problème en plusieurs threads)

Image de sortie a beaucoup de bruit



Échantillonnage de la lumière avec le méthode Monte Carlo

Calcul avec le GPU

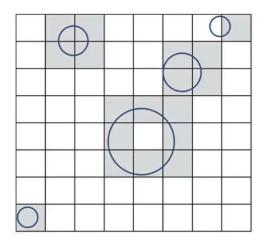


OpenGL

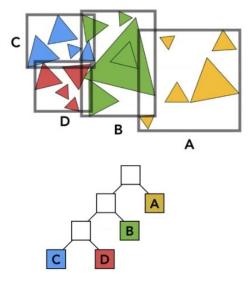
Pas encore fait



Algorithme : Arbre - BVH (bounding volume hierarchy)



Partition Objets - BVH



```
Intersect ( Ray ray, BVH node ) {
  if ( ray misses node.bbox) return ;

  if (node is a leaf node )
    Test intersection with all objs ;
    Return closest intersection ;

  hit1 = Intersect ( ray, node.child1 ) ;
  hit2 = Intersect ( ray, node.child2 ) ;

  Return the closer of hit1, hit2 ;
}
```



Nouvelle domaine :

infographie

Regrouper les cours qu'on a appris :

- Théorie et pratique de la concurrence
- Langages à objet avancés
- Outils formels pour la science des données
- Algorithmique avancée et complexité
- Algèbre linéaire

Version 2.0

- Calcul avec GPU
- Programmer avec OpenGL
- Scènes complexes

