

Na tomto místě bude oficiální zadání vaší práce

- Toto zadání je podepsané děkanem a vedoucím katedry,
- musíte si ho vyzvednout na studijním oddělení Katedry počítačů na Karlově náměstí,
- v jedné odevzdané práci bude originál tohoto zadání (originál zůstává po obhajobě na katedře),
- ve druhé bude na stejném místě neověřená kopie tohoto dokumentu (tato se vám vrátí po obhajobě).

České vysoké učení technické v Praze
Fakulta elektrotechnická
Katedra počítačové grafiky a interakce



Diplomová práce

Efektivní zobrazování rozsáhlých nočních scén na mobilních zařízeních

Bc. Luboš Vonásek

Vedoucí práce: Ing. Jiří Bittner, Ph.D.

Studijní program: Otevřená informatika, Navazující magisterský
Obor: Počítačová grafika a interakce

16. března 2014

Poděkování

Zde můžete napsat své poděkování, pokud chcete a máte komu děkovat.

Prohlášení

Prohlašuji, že jsem práci vypracoval samostatně a použil jsem pouze podklady uvedené v přiloženém seznamu.

Nemám závažný důvod proti užití tohoto školního díla ve smyslu §60 Zákona č. 121/2000 Sb., o právu autorském, o právech souvisejících s právem autorským a o změně některých zákonů (autorský zákon).

V Praze dne 15. 5. 2014

.....

Abstract

Translation of Czech abstract into English.

Abstrakt

Abstrakt práce by měl velmi stručně vystihovat její podstatu. Tedy čím se práce zabývá a co je jejím výsledkem/přínosem.
Očekávají se cca 1 – 2 odstavce, maximálně půl stránky.

Obsah

1	Úvod	1
2	Specifikace práce	3
2.1	Požadavky na funkčnost	3
2.1.1	Mapy osvětlení	4
2.1.2	Statické osvětlení s dynamickými objekty ve scéně	5
2.2	Cílová platforma Android	6
2.3	Existující implementace	7
2.3.1	Projekty zabývající se vykreslování noční scény	7
2.3.1.1	Proceduralní modelování města a osvětlení nočního města . .	7
2.3.1.2	Imperfektní stínové mapy pro výpočet nepřímého osvětlení .	8
2.3.2	Závodní simulátory s noční scénou pro platformu Android	8
2.3.2.1	Asphalt Urban od Gameloftu	8
2.3.2.2	Need for Speed Most Wanted od EA Games a Firemonkeys .	9
2.3.2.3	GT Racing 2 od Gameloftu	9
2.3.2.4	Sports Car Challenge od Fishlabs	9
2.3.2.5	Track Racing od vývojáře Soulkey	9
3	Teoretická část	11
3.1	Osvětlovací model	11
3.2	Výpočet osvětlení	13
3.3	Polopřůhledné textury	14
3.4	Stínování	14
3.5	Výpočet stínů v reálném čase	14
3.6	Předvypočítané osvětlení	14
3.6.1	Vytvoření texturovacích souřadnic	14
3.6.2	Generování map osvětlení	16
3.6.3	Oprava chyby sousedících trojúhelníků	17
3.6.4	Spekulární složka osvětlovací modelu	17
3.7	Odlesky povrchů	17
3.8	Screen-space přístup	18
4	Realizace	21
4.1	Předzpracování	21
4.1.1	Vytváření map osvětlení	21

4.1.1.1	Generování texturovacích souřadnic pro mapy osvětlení	21
4.1.1.2	Generování map osvětlení	21
4.1.2	Příprava dat pro dynamickou aktualizaci map osvětlení	21
4.2	Simulátor	21
4.3	Realizace na platformě Android	22
4.3.1	Problematika Android API	22
4.3.2	Využití vláken	22
4.3.3	Práce se soubory	23
4.4	Nahrazení víceprůchodových přístupů	23
4.4.1	Rozměr textur na OpenGL ES 2.0	24
4.4.2	Efekty pomocí screen-space přístupu	24
4.5	Předvypočítané osvětlení	26
4.6	Světla vozidel	27
5	Testování	29
5.1	Předzpracování	29
5.2	Simulátor	29
6	Závěr	33
Literatura		35
A	Testování zaplnění stránky a odsazení odstavců	37
B	Pokyny a návody k formátování textu práce	41
B.1	Vkládání obrázků	41
B.2	Kreslení obrázků	42
B.3	Tabulky	42
B.4	Odkazy v textu	43
B.4.1	Odkazy na literaturu	43
B.4.2	Odkazy na obrázky, tabulky a kapitoly	44
B.5	Rovnice, centrovaná, číslovaná matematika	44
B.6	Kódy programu	45
B.7	Další poznámky	46
B.7.1	České uvozovky	46
C	Seznam použitých zkratek	47
D	UML diagramy	49
E	Instalační a uživatelská příručka	51
F	Obsah přiloženého CD	53

Seznam obrázků

2.1	Ukázka mapy osvětlení na jednoduchém 3D modelu	4
2.2	Ukázka aktualizace map osvětlení na jednoduchém 3D modelu	5
2.3	Komponenty platformy Android, komponenty vyznačené modrou barvou jsou napsané v jazyce Java, žlutou barvou je virtuální stroj, který umožňuje běh Java aplikací, zelenou barvou jsou C/C++ knihovny a červenou je Linuxové jádro	6
2.4	Ukázka nočního renderingu	7
2.5	Ukázka výsledků techniky imperfektních stínových map pro efektivní výpočet nepřímého osvětlení	8
2.6	Ukázka závodních simulátorů s noční scénou pro platformu Android, první řada zleva: Asphalt 7, Asphalt 8, Need for Speed Most Wanted, druhá řada zleva: GT Racing 2, Sports Car Challenge, Track Racing	10
3.1	Phongův osvětllovací model	11
3.2	Vektory k výpočtu difúzního osvětlení, \vec{L} je normalizovaný směr světla, \vec{N} je normalizovaná normála povrchu, α je úhel, který tyto vektory svírají, \vec{E} je normalizovaný směr pohledu kamery (eye vektor) a P je bod na povrchu tělesa	12
3.3	Vektory k výpočtu spekulárního osvětlení, \vec{E} je normalizovaný směr pohledu kamery (eye vektor), \vec{R} je normalizovaný směr odrazu světla, β je úhel, který tyto vektory svírají a P je bod na povrchu tělesa	12
3.4	Vektory k efektivity reflektoru, \vec{D} je směr světla, \vec{V} je směr světla na kraji světelného kužele, α je úhel, který tyto vektory svírají, \vec{L} je pozice světla a P je bod na povrchu tělesa	13
3.5	Rozdíl mezi průhledným a neprůhledným materiélem	14
3.6	kD strom v metodě Packing Lightmaps	15
3.7	Model města transformován do souřadnic mapy osvětlení	16
3.8	Princip stínových map. Zdroj: [Mas11]	17
3.9	Diagram odrazu vodní hladiny	18
3.10	Odraz objektů v screen-space přístupu	19
4.1	Vykreslovací řetězec simulátoru	23
4.2	Odlesky na povrchu vozovky	25
4.3	Odlesky na vozidle. Bílé plochy znázorňují pozice, ze kterých se čte barva odlesku.	25
4.4	Scéna s aplikovanými mapami osvětlení lamp	26

B.1 Popiska obrázků	42
-------------------------------	----

Seznam tabulek

5.1	Parametry zařízení, na kterých jsem projekt testoval	29
5.2	Závislost rychlosti vykreslování scény na zařízení a poměru rozlišení oproti nativnímu(v závorce je uvedena konfigurace v nastavení simulátoru). Z každého měření je uvedená minimální a maximální hodnota	30
5.3	Závislost rychlosti vykreslování scény na platformě a rozlišení textur map osvětlení při vizuálních detailech normal(poměr 0.6x ku nativnímu rozlišení). Z každého měření je uvedená minimální a maximální hodnota	30
5.4	Závislost využití paměti na rozlišení textur map osvětlení. Testováno na Acer TravelMate P253-e (laptop)	30
B.1	Ukázka tabulky	42

Kapitola 1

Úvod

V minulosti se výrobci počítačového hardwaru primárně soustředili na dosažení nejvyššího výpočetního výkonu na trhu. Během posledních let v tomto konkurenčním boji nastala změna. Už tolik nedochází ke zvyšování výkonu hardwaru, výrobci se soustředí spíše na miniaturizaci. S miniaturizací hardwaru souvisí stoupající výpočetní výkon mobilních zařízeních.

Mobilní telefony a tablety jsou zatím v porovnání s výkonem osobních počítačů slabší, ale to za několik let nemusí platit. Chytré mobilní telefony postupně přebírají funkce jiných zařízení. Některé mobilní telefony lze použít jako dálkový ovladač k televizi, platební kartu, autonavigaci a další.

Trend udělat z mobilního telefonu univerzální zařízení zasahuje i do oblasti počítačových her. To souvisí s odvětvím počítačové grafiky. Výrobci her se předhánějí v tom, kdo vytvoří nejrealističtější grafiku ve svých hrách. Tím nepřímo přispívají k rozvoji počítačové grafiky.

Vývoj her pro mobilní zařízení je v porovnání s vývojem her pro osobní počítače rozdílný z několika hledisek. Používá se rozdílné ovládání, mobilní zařízení je menší a je zde různý výpočetní výkon. V mé práci se zabývám problematikou výpočetního výkonu z hlediska grafického výpočtu.

Obecně platí, že během vykreslování 3D scény se některé výpočty neustále dokola opakují. V práci většinu těchto výpočtů předpočítávám a tím získám ve výsledné implementaci daleko lepší výsledky, než kdybych předpočítání nepoužil.

Kapitola 2

Specifikace práce

Cílem práce bylo realizovat efektivní vykreslování rozsáhlých nočních scén na platformě Android za použití grafické knihovny OpenGL. Rozhodl jsem se práci realizovat v podobě závodního simulátoru, který obsahuje několik pohybujících se vozidel a blikajících světel. Tato podoba realizace plně využívá veškeré grafické techniky, které jsem implementoval a zároveň umožní lépe ohodnotit použitelnost projektu, než kdybych zvolil podobu technického dema.

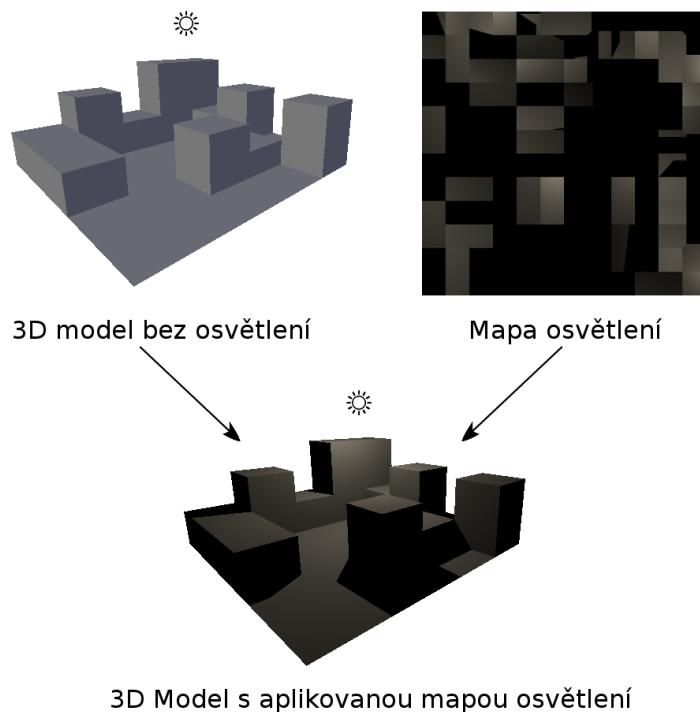
Důraz byl kladen na co nejvyšší optimalizaci vykreslování. Kromě hlavní grafické techniky map osvětlení (anglicky lightmap) bylo použito několik dalších technik řešící jednotlivé problémy, které vznikají při použití map osvětlení. Problémy nastávají hlavně při použití dynamických objektů nebo při změně osvětlení. Technika map osvětlení řeší pouze statickou scénu a v případě použití dynamické scény je potřeba metodu značně rozšířit.

2.1 Požadavky na funkčnost

Projekt je rozdělen do dvou samostatných částí. První částí je předzpracování, ve kterém se vytváří mapy osvětlení. Druhou částí projektu je závodní simulátor, který mapy osvětlení používá. Fázi předzpracování by teoreticky bylo možné provádět i na platformě Android. Vzhledem k tomu, že klasické počítače dosahují vyššího výkonu než mobilní zařízení, je daleko efektivnější provést předzpracování na počítači.

2.1.1 Mapy osvětlení

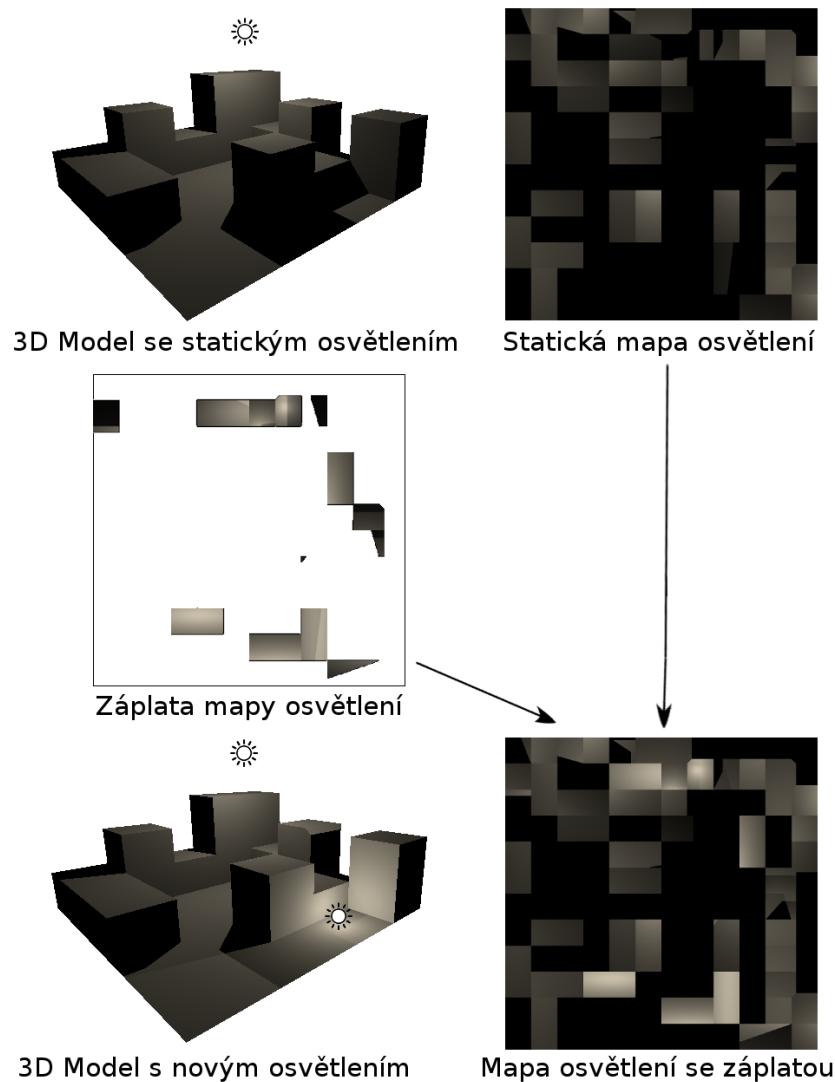
Mapy osvětlení jsou textury 3D modelů, které obsahují informace o difúzním osvětlení. Difúzní osvětlení je závislé pouze na poloze světla, směru světla a povrchu tělesa, lze jej tedy pro statickou část modelu předpočítat.



Obrázek 2.1: Ukázka mapy osvětlení na jednoduchém 3D modelu

Aby bylo možné mapy osvětlení dynamicky aktualizovat, je potřeba mít do map rychlý zapisovací přístup. Rychlé zapisování do textur se v OpenGL realizuje pomocí Frame Buffer Objektu (FBO). Pro aktualizaci musíme mít předpočítanou tzv. záplatu. Záplatou se rozumí menší textura, která se přidá do současné osvětlovací mapy. Přidáním záplaty lze tedy přidat do scény další světlo, které máme předpočítané. Záplata jde z FBO opět odebrat (provede se odečet stejné záplaty).

Protože uchovávání záplat v paměti by bylo příliš paměťově náročné, jsou uloženy ve vektorové podobě přímo na GPU pomocí Vertex Buffer Objektu (VBO).



Obrázek 2.2: Ukázka aktualizace map osvětlení na jednoduchém 3D modelu

2.1.2 Statické osvětlení s dynamickými objekty ve scéně

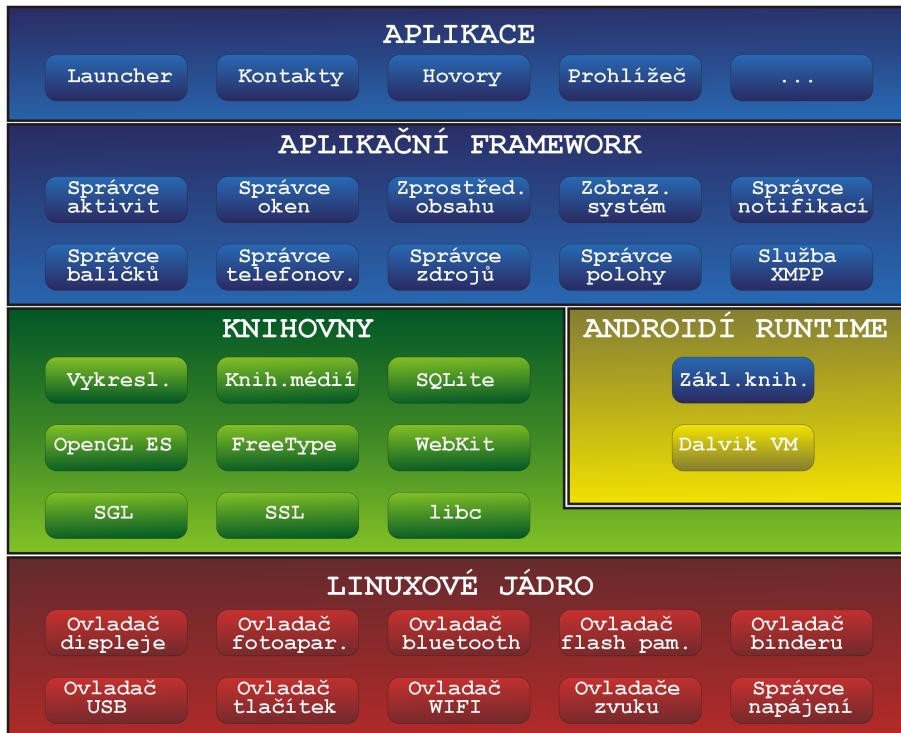
Při použití dynamických objektů ve scéně se statickém osvětlením vznikají dva základní problémy. Prvním problém je, že dynamické objekty mají jiné osvětlení než statická scéna a to vypadá velice nepřirozeně. Druhým problémem je, že pokud dynamický objekt zastíní zdroj světla, tak nevznikne stín na statických objektech.

Oba problémy lze vyřešit jen částečně. V prvním případě lze přečíst informaci o intenzitě osvětlení z nejbližšího bodu na statickém objektu a tuto intenzitu aplikovat na dynamický objekt. V druhém případě při vykreslování jednotlivých pixelů lze zjistit, zda se v okolí vykreslovaného bodu nenachází dynamický objekt a tím aproximacně zjistit zda byl vykreslovaný bod zastíněn.

2.2 Cílová platforma Android

Platforma Android je postavena na Linuxovém jádře a využívá knihovny, které bývají součástí unixových systémů. Od klasického desktopového Linuxu se odlišuje hlavně v tom, že jako hlavní programovací jazyk využívá Javu. Pomocí Javy je naprogramováno celé Android API, které zprostředkovává téměř veškeré služby systému.

Na Androidu je téměř nemožné spustit C/C++ program přímo. Standardně se to řeší tak, že se vytvoří z programu knihovna, kterou spustí kód napsaný v Javě. Pak je nutné veškeré vstupy/výstupy obsluhovat v jazyce Java a to velice komplikuje portování programů z desktopového Linuxu na Android. Výjimku tvoří OpenGL, které umožňuje vykreslovat na displej přímo z C/C++ kódu.



Obrázek 2.3: Komponenty platformy Android, komponenty vyznačené modrou barvou jsou napsané v jazyce Java, žlutou barvou je virtuální stroj, který umožňuje běh Java aplikací, zelenou barvou jsou C/C++ knihovny a červenou je Linuxové jádro

Pro platformu Android existuje nepřeberné množství aplikací a toho začínají využívat ostatní platformy. V současné době platformy BlackBerry a Jolla umožňují spouštět Android aplikace, dále existuje platforma NokiaX, která je postavena přímo na operačním systému Android.

2.3 Existující implementace

Rešerši existujících implementací jsem zaměřil na dvě různé kategorie. První kategorie jsou implementace pro PC, kde je nejčastěji řešeno nepřímé osvětlení, které by na mobilních zařízeních zatím použít nešlo. Druhá kategorie jsou závodní simulátory s noční jízdou pro platformu Android. V této kategorii bývají nejčastěji použity techniky jako v této práci.

2.3.1 Projekty zabývající se vykreslování noční scény

V této sekci jsem vybral co nejrealističtější implementace, ke kterým existuje nějaký článek o tom, jak bylo výsledku dosaženo. Existuje sice několik implementací, které vypadají ještě více realističtěji. To jsou ale většinou komerční produkty, které nesdílejí ostatním, jakým způsobem byla implementace realizována.

2.3.1.1 Proceduralní modelování města a osvětlení nočního města

Tato implementace je z roku 1999 a zabývá se proceduálním modelováním města (konkrétně Bostonu) a následně jej vykresluje pomocí sledování paprsku za využití algoritmu Monte Carlo. Implementace pochopitelně neběží v reálném čase. Výsledek je při detailním záběru po grafické stránce velice realistický. Vytknul bych jen, že reflektory vozidla osvítí pouze blízké okolí. Při záběru na město z výšky výsledek nebudí takřka realistický dojem jako při detailním záběru.



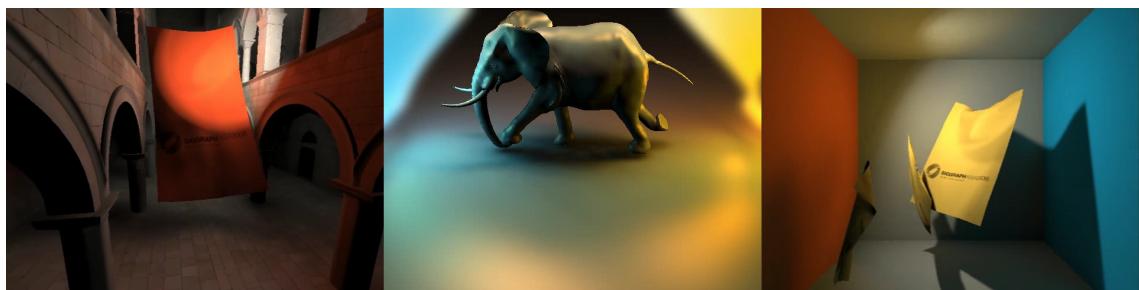
Obrázek 2.4: Ukázka nočního renderingu

2.3.1.2 Imperfektní stínové mapy pro výpočet nepřímého osvětlení

Tato implementace, představená roku 2008, se nezabývá přímo noční scénou, zabývá se nepřímým osvětlením, které s noční scénou souvisí. Implementace běží v reálném čase a její výsledky jsou srovnatelné se snímky, které se vykreslují několik hodin.

V této implementaci se nevyužívá předpočtených dat. Využívá se zde virtuálních bodových světel (VPL), která simulují odrazy světla. Z každého VPL se vytvoří stínová mapa o malém rozlišení a při vykreslování výsledné scény se vyhodnocuje viditelnost ze všech VPL.

Implementace podporuje více typů zdrojů světla, včetně plošných. Nemá problémy s barevným světlem ani s kaustiky.



Obrázek 2.5: Ukázka výsledků techniky imperfektních stínových map pro efektivní výpočet nepřímého osvětlení

2.3.2 Závodní simulátory s noční scénou pro platformu Android

V této sekci jsem vyhledával i implementace, u kterých není uvedeno, jak bylo výsledků dosaženo. Je to z důvodu malého počtu implementací odpovídající dané kategorii.

2.3.2.1 Asphalt Urban od Gameloftu

Asphalt Urban je série mobilních závodních simulátorů, jejichž první díl byl publikován spolu s herním smartphonem Nokia N-Gage. Jedná se o úspěšnou sérii, která přitahuje hráče všech možných platform.

Zmíním 7.díl ze série Asphalt Urban, který osobě považuji za nejúspěšnější díl. Osvětlení z pouličních lamp je součástí textur, reflektor vozidla je tvořen zřejmě pomocí projektivní textury. Povrch zrcadlově odráží 3D objekty. Po bližším zkoumání lze zjistit, že některé tyto odražené objekty jsou odlišné. Domnívám se, že zde byl použit duplicitní objekt.

Další díl ze série Asphalt Urban už odlesky řeší lépe. Odráží se hlavně světla a odlesk je lépe přizpůsoben povrchu. Vzniká zde dojem mokré silnice. Dochází i k rozmazání brzdových světel. Osvětlení od lamp je opět řešeno texturou. Nepríjemnou změnou je absence reflektoru vozidla a přidání rušivého chvění kamery během jízdy.

2.3.2.2 Need for Speed Most Wanted od EA Games a Firemonkeys

Simulátor, který je spíše známý z PC, na mobilním trhu takový úspěch nemá. Od PC verze je velice odlišný, ale rozhodně se nejedná o nějakou lacinou napodobeninu. Jedná se o první závodní simulátor pro mobilní zařízení, který disponuje modelem ničení vozidla (je možné vozidlo poškrábat, rozbit mu okna apod.).

Oproti Asphalt 8 má navíc efekt Depth-of-field. To znamená, že vzdálené modely jsou rozmazené a zabarveny do barvy pozadí. Tento efekt vytváří přijemný mlhovitý dílčí. Jinak bych řekl, že tyto dva simulátory jsou si sobě velice podobné. Na stejném enginu funguje i známý simulátor Real Racing 3, který ale noční jízdu nemá.

2.3.2.3 GT Racing 2 od Gameloftu

Úspěšným závodním simulátorem je v současné době GT Racing 2, je to hlavně díky jeho zpracování. Jako jediný z uvedených simulátorů má při noční jízdě nízké ambientní osvětlení a scéna je osvětlena hlavně reflektorem vozidla.

Nejsem si jist, zda osvětlení lampami je přímo součástí textur nebo jestli jsou zde použity mapy osvětlení.

2.3.2.4 Sports Car Challenge od Fishlabs

Asi nejdetajnější model vozidla má právě Sports Car Challenge. Vývojář spolupracuje s předními výrobci automobilů a to se odrazilo právě na modelech vozidel. Modely jsou realistické a to včetně interiérů.

Projekt trpí slabší kompatibilitou s mobilními zařízeními, i když náročnost enginu je nízká. Co se týká noční jízdy, je realizována stejnými technikami jako denní jízda. Jsou zde použity pouze tmavé textury a halo efekt pouličních lamp.

2.3.2.5 Track Racing od vývojáře Soulkey

I když tento projekt není závodní simulátor s noční jízdou, zmiňuji ho hlavně kvůli ovládání. Jedná se o neoficiální remake hry Trackmania známé z PC. Projekt běží na Unity3D enginu a je dostupný na mnoha platformách, nedá se ale stáhnout přímo z Marketu či Storu.

U výše uvedených simulátorů vozidlo automaticky zrychlují a u některých i samo brzdí. Hráč nemá tedy nad vozidlem takovou kontrolu. V případě Track Racing má hráč nad vozidlem plnou kontrolu a zážitek ze hry se dá srovnat se zážitkem z původní PC hry.



Obrázek 2.6: Ukázka závodních simulátorů s noční scénou pro platformu Android, první řada zleva: Asphalt 7, Asphalt 8, Need for Speed Most Wanted, druhá řada zleva: GT Racing 2, Sports Car Challenge, Track Racing

Kapitola 3

Teoretická část

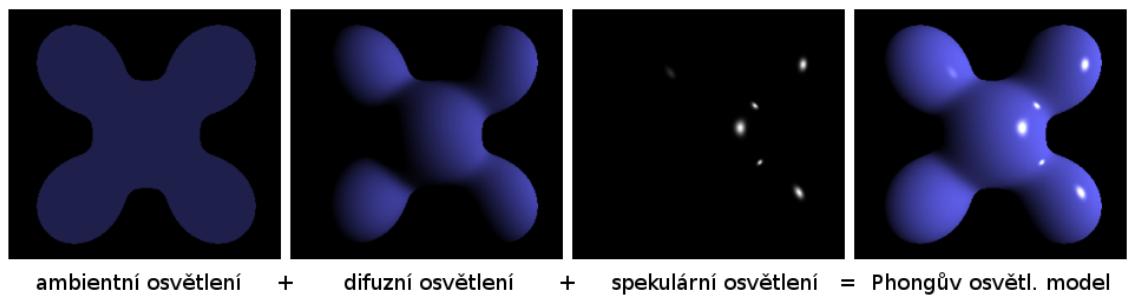
3.1 Osvětlovací model

Existuje několik osvětlovacích modelů, asi nejpoužívanější lokální osvětlovací model je Phongův. Phongův model se skládá ze tří typů osvětlení:

- ambientní osvětlení - nahrazuje nepřímé osvětlení konstantní hodnotou osvětlení
- difúzní osvětlení - osvětlení nezávislé na pohledu kamery, odpovídá ideálně matnému povrchu
- spekulární osvětlení - osvětlení závislé na pohledu kamery, odpovídá ideálně odrazivému tělesu povrchy

Jak je patrné z obrázku 3.1, výsledná intenzita osvětlení povrchu I je součtem ambientní složky (I_a), difúzní složky (I_d) a spekulární složky (I_s):

$$I = I_a + I_d + I_s$$

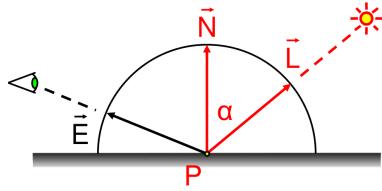


Obrázek 3.1: Phongův osvětlovací model

Všesměrové osvětlení je ve Phongovo osvětlovacím modelu konstantní pro celou scénu a říká se jí ambientní osvětlení I_a . Výsledná intenzita se spočte jako součin barvy ambientního světla C_a , koeficientem ambientního odrazu k_a a barvou povrchu C_d , která je shodná i pro difúzní složku:

$$I_a = C_a \cdot k_a \cdot C_d$$

Difúzní složka odpovídá ideálně matnému (Lambertovskému) povrchu a závisí na úhlu α mezi vektoru \vec{L} a \vec{N} .



Obrázek 3.2: Vektory k výpočtu difúzního osvětlení, \vec{L} je normalizovaný směr světla, \vec{N} je normalizovaná normála povrchu, α je úhel, který tyto vektory svírají, \vec{E} je normalizovaný směr pohledu kamery (eye vektor) a P je bod na povrchu tělesa

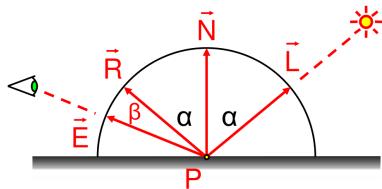
Intenzitu difúzní složky lze vyjádřit následovně:

$$I_d = C_l \cdot k_d \cdot C_d \cdot \cos(\alpha)$$

C_l je barva světla, k_d koeficient difúzního odrazu, C_d barva povrchu a pro úhel α platí, že $\cos(\alpha) = \vec{L} \cdot \vec{N}$. Po dosazení tedy získáme výsledný výraz:

$$I_d = C_l \cdot k_d \cdot C_d \cdot (\vec{L} \cdot \vec{N})$$

Spekulární (zrcadlová) složka odpovídá ideálně odrazivému tělesu a závisí na úhlu β mezi vektoru \vec{E} a \vec{R} .



Obrázek 3.3: Vektory k výpočtu spekulárního osvětlení, \vec{E} je normalizovaný směr pohledu kamery (eye vektor), \vec{R} je normalizovaný směr odrazu světla, β je úhel, který tyto vektory svírají a P je bod na povrchu tělesa

Intenzitu spekulární složky lze vyjádřit následovně:

$$I_s = C_l \cdot k_s \cdot C_s \cdot \cos^h(\beta)$$

C_l je barva světla, k_s koeficient spekulárního odrazu, C_s barva lesklého povrchu (většinou bývá bílá), h je ostrost odrazu a pro úhel β platí, že $\cos(\beta) = \vec{E} \cdot \vec{R}$. Po dosazení tedy získáme výsledný výraz:

$$I_s = C_l \cdot k_s \cdot C_s \cdot (\vec{E} \cdot \vec{R})^h$$

3.2 Výpočet osvětlení

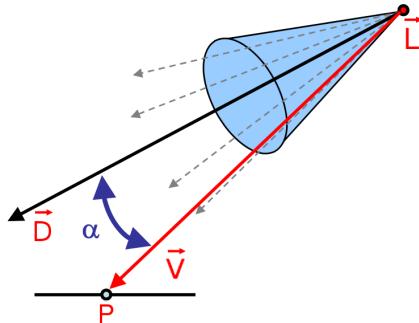
Jednotlivá světla spočteme jako součin efektivity reflektoru pro daný vertex(E_r), faktoru útlumu(F_a) a složek takzvaného Phongova osvětlovacího modelu.

$$light_i = E_r \cdot F_a \cdot (I_a + I_d + I_s)$$

Pokud světlo není reflektor, poté $E_r = 1$

Pokud bod leží mimo světelný kužel, tedy $(\vec{D} \cdot \vec{L}) < \cos(\alpha)$, poté $E_r = 0$

Pro ostatní případy $E_r = \max(\cos(\vec{V} \cdot \vec{D}))$



Obrázek 3.4: Vektory k efektivity reflektoru, \vec{D} je směr světla, \vec{V} je směr světla na kraji světelného kužeče, α je úhel, který tyto vektory svírají, \vec{L} je pozice světla a P je bod na povrchu tělesa

$$F_a = \frac{1}{k_c + k_l \cdot d + k_q \cdot d^2}$$

d je vzdálenost bodu od zdroje světla

k_c je parametr konstantního utlumení

k_l je parametr lineárního utlumení

k_q je parametr kvadratického utlumení

$$color = k_e + k_a g + \sum light_i$$

k_e je emisní světlo

$k_a g$ je globální ambientní světlo

3.3 Poloprůhledné textury

Funkce blendingu spočívá v míchání barev a alpha kanálu(kanál, který určuje průhlednost) ve vykreslovacím bufferu. Výpočet výsledné hodnoty je dán následující rovnicí.

$$(R_d, G_d, B_d, A_d) = (R_s S_r + R_d S_d, G_s S_r + G_d S_d, B_s S_r + B_d S_d, A_s S_r + A_d S_d)$$

Složky (R_s, G_s, B_s, A_s) jsou kanály nově vykreslovaného obrazce(zdrojové)

Složky (R_d, G_d, B_d, A_d) jsou kanály již vykreslené na scéně(cílové)

Složky (S_r, S_g, S_b, S_a) a (D_r, D_g, D_b, D_a) jsou dány blending funkcemi. Tyto funkce se dělí do dvou kategorií(zdrojové a cílové).



Obrázek 3.5: Rozdíl mezi průhledným a neprůhledným materiálem

3.4 Stínování

3.5 Výpočet stínů v reálném čase

3.6 Předvypočítané osvětlení

Předvypočítané osvětlení je z hlediska vykreslování poměrně jednoduchá technika. Pouze se aplikuje další textura či textury, které mají vlastní texturovací souřadnice a nesou v sobě informaci o osvětlení jednotlivých trojúhelníků. Těmto texturám se říká mapy osvětlení a dalo by se říct, že se jedná o techniku, která rozšiřuje techniku předvypočítaných stínů.

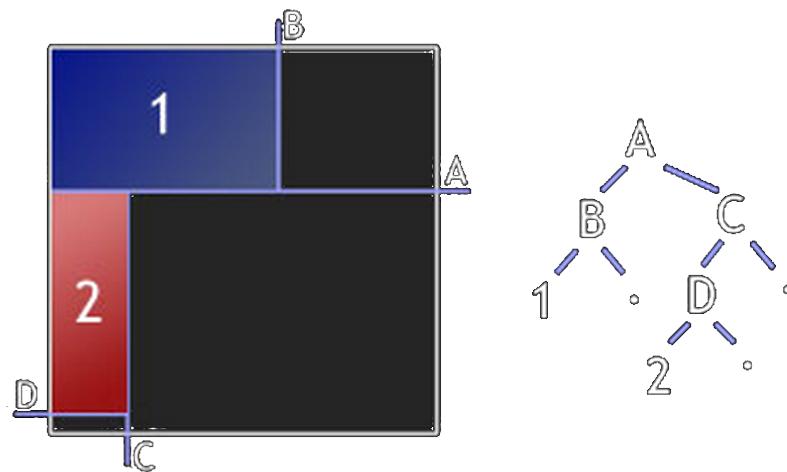
Z hlediska generování těchto textur je tato technika náročnější než výsledné vykreslování, skládá se z několika kroků. V prvním kroku je třeba vytvořit texturovací souřadnice pro jednotlivé trojúhelníky.

3.6.1 Vytvoření texturovacích souřadnic

TODO: přepsat Jeden z velmi efektivních algoritmů řešící problematiku vytváření texturovacích souřadnic je Packing Lightmaps [Sco02]. Za využití datové struktury kD stromu, která u tohoto algoritmu reprezentuje rozložení geometrie v mapě osvětlení, je možné řešit rozložení pro obdélníky. Aby bylo možné pracovat s trojúhelníky, je nutné algoritmus rozšířit.

Práci s trojúhelníky lze realizovat tak, že vždy dva trojúhelníky spolu vytvoří jeden obdélník. Nejdříve se provede drobná deformace tak, aby všechny trojúhelníky byly pravoúhlé (je nutné hlídat, aby se nesnižoval počet texelů připadající na daný trojúhelník). Poté už stačí trojúhelníky vhodně spárovat (vytvořit z nich obdélníky) a je možné spustit původní algoritmus.

Jak je kD strom použit je vidět na následujícím obrázku. V uzlech jsou provedeny řezy, kterými se rozděluje rovina, v listech jsou pak jednotlivé objekty. TODO: popis algoritmu



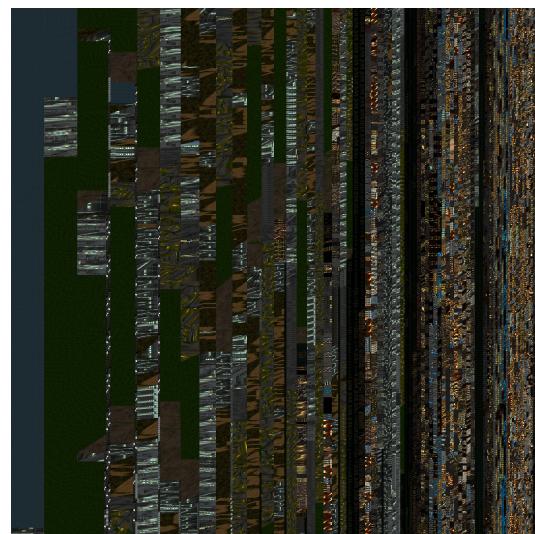
Obrázek 3.6: kD strom v metodě Packing Lightmaps

Zdroj: [\[Sco02\]](#)

3.6.2 Generování map osvětlení

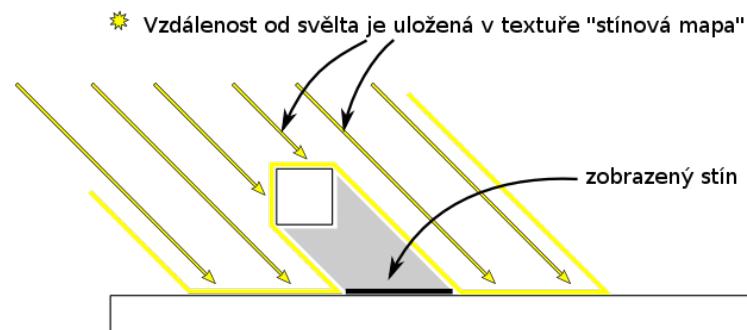
Generování map osvětlení lze provádět pomocí rasterizace nebo vrhání paprsku. Vrhání paprsku je v porovnání s rasterizací daleko složitější metoda. V rámci předmětu softwarový projekt se zabývám pouze rasterizací.

Generování se provádí pomocí standardního rasterizačního řetězce. Geometrie se netransformuje do souřadnic kamery, ale do souřadnic mapy osvětlení. Otexturovanou geometrii do souřadnic mapy osvětlení můžete vidět na obrázku 3.2.



Obrázek 3.7: Model města transformován do souřadnic mapy osvětlení

Dále je potřeba vyfiltrovat objekty, které nejsou viditelné. K tomu slouží stínová mapa. Stínová mapa je textura, která v sobě má uloženou vzdálenost od světla pro velké množství bodů. Při vykreslování se spočítá souřadnice bodu ve stínové mapě, z toho se získá vzdálenost bodu od světla. Porovnáním vzdálenosti od světla vykreslovaného bodu se zjistí, zda je bod osvětlený daným světlem. Viz obrázek níže.



Obrázek 3.8: Princip stínových map. Zdroj: [Mas11]

Tímto způsobem vyfiltrujeme neosvětlené objekty. Výsledek lze vylepšit využitím dalších technik jako je například útlum světla, PCF filtrování a další. TODO: akumulace více světel, přepsat

3.6.3 Oprava chyby sousedících trojúhelníků

Pokud bychom použili přímo souřadnice získané metodou Packing Lightmaps, vznikly by ve výsledné scéně chyby (buď v důsledku zaokrouhlování souřadnic nebo v případě lineárního filtrování vlivem sousedních texelů). Je proto nutné už při generování map osvětlení souřadnice posunout nepatrné směrem ke středu každého trojúhelníku. Po dokončení generování map osvětlení se provede postprocessing, který doplní mezery v mapách osvětlení vždy nejbližší možnou hodnotou.

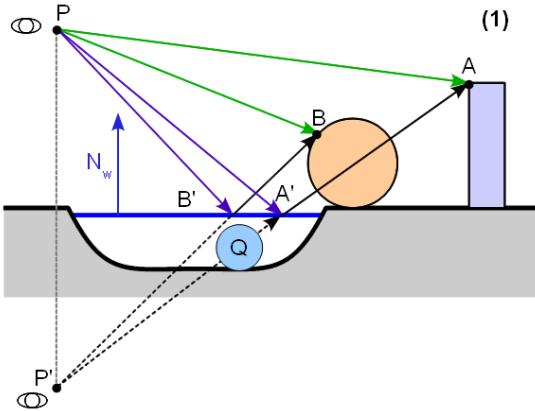
3.6.4 Spekulární složka osvětlovací modelu

3.7 Odlesky povrchů

Odlesky dodávají scéně lepší vzhled, dodávají dojem buď kovového nebo mokrého povrchu. V rasterizačním řetězci jsou odlesky drobet problematické, protože grafická karta vždy zpracovává pouze aktuální geometrii a nemá informaci o okolí.

Standardně se odlesk realizuje dalším průchodem, ve kterém se vykreslí okolí do textury a tato textura se pak aplikuje na model s odleskem. U menších objektů jako je třeba auto se vykreslí okolí ve formě cubemapy (krychle, která má na svých stěnách obrazy z okolí objektu). Cubemapa se následně „nalepí“ na objekt a tím se získá lesklý povrch.

V případě rovných povrchů je nutné použít jiný přístup, scéna se vykreslí do textury z pohledu, který je na obrázku 3.4 označen jako P' . Pohled snímá objekty jakoby z povrchu (všechny objekty pod povrchem je třeba vyfiltrovat). Při vykreslování na obrazovku se spočítá pozice daného pixelu povrchu ve vykreslené textuře a z té se aplikuje barva pixelu.



Obrázek 3.9: Diagram odrazu vodní hladiny

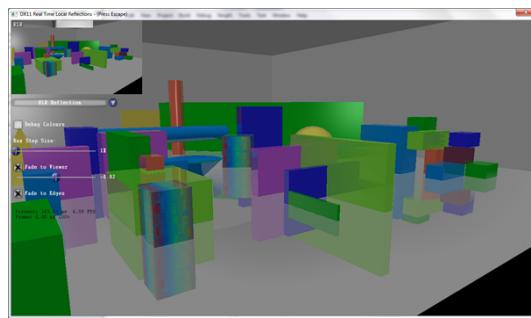
Zdroj: [\[Kap11\]](#)

3.8 Screen-space přístup

Základem screen-space přístupu je vykreslení scény do takzvaného geometry bufferu, který umožňuje na rozdíl od frame bufferu uložit daleko více informací o jednotlivých bodech. Dalšími informacemi typicky bývá normála, hloubka nebo informace k výpočtu spekulární složky světla. Geometry buffer je součástí OpenGL 4 a vyšší, ale některé poznatky o screen-space přístupu se dají použít i za pomocí staršího OpenGL.

Pomocí screen-space přístupu se dá implementovat mnoho efektů. V podstatě by bylo možné si v hlavním průchodu pouze vykreslit scénu pomocí velice jednoduchého shaderu a osvětlovací model, případně další efekty, řešit až v průchodu pro screen-space data. Problém je, že screen-space průchod je typicky realizován pomocí jednoho shaderu a tedy musí být veškeré efekty a materiály implementovány v tomto shaderu.

Problém nastává, pokud jsou potřeba číst informace, které jsou mimo rozmezí geometry bufferu. Tento případ nastává typicky při pokusu o vykreslení odrazivých ploch. Problém se často řeší absencí tohoto efektu pokud nejsou k dispozici potřebné informace. Aby absence nebyla tak rušivá, provádí se plynulý přechod mezi místy, kde efekt je a kde není (tedy jakoby na kraji geometry bufferu byl přechod do ztracená).



Obrázek 3.10: Odraz objektů v screen-space přístupu

Zdroj: [Pfa12]

Odrazy zrcadel v budově se pochopitelně pomocí screen-space nedají řešit. Obecně lze říct, že odrazy pomocí screen-space lze realizovat jen u objektů, na které se kamera nebude dívat kolmo.

Kapitola 4

Realizace

Základním problémem realizace simulátoru na mobilních zařízení je jejich nízký výkon. Uživatelé očekávají kvalitu grafiky srovnatelnou s počítačovou grafikou, nicméně mobilní zařízení zatím takového výkonu nedosahují.

4.1 Předzpracování

4.1.1 Vytváření map osvětlení

4.1.1.1 Generování texturovacích souřadnic pro mapy osvětlení

4.1.1.2 Generování map osvětlení

4.1.2 Příprava dat pro dynamickou aktualizaci map osvětlení

Ve fázi předzpracování se provede konverze 3D modelů do vlastního formátu, který bude umožňovat mít v sobě jak souřadnice standardních textur, tak i souřadnice v mapách osvětlení. Formát by měl zachovat veškeré informace o modelu. I když je třeba výsledný simulátor nevyužije, je dobré tyto informace ponechat pro případ dalšího vývoje. Formát by měl být schopen uložit některé další informace o materiálu a shaderu.

Plochu map osvětlení je nutné maximálně zaplnit z důvodu očekávané malé paměti vymezeny pro velké textury. Aby bylo možné určit nevhodnější rozlišení těchto textur, je třeba umožnit jejich škálování.

Vykreslení hodnot do map osvětlení se provede pomocí OpenGL, bude zde řešena viditelnost (pomocí stínových map), vypočteno utlumení a výpočet difúzního odrazu světla. TODO dopsat

4.2 Simulátor

Simulátor bude navržen tak, aby fungoval na X11-Linuxu a Androidu. Znamená to výběr multiplatformních knihoven nebo ve výjimečných případech rozdílná implementace pro jednotlivé platformy. K vykreslování jsem vybral OpenGL ES 2.0 (jedná se o odlehčené OpenGL 3.0) a GLSL verze 1.0 (to zaručí maximální možnou kompatibilitu).

Fyzikální vlastnosti vozidel budou realizovány pomocí enginu Bullet Physics (tentot engine používá mnoho známých firem zabývajících se vývojem mobilních her). Zvuk bude realizován na mobilních zařízeních pomocí Android API a na Linuxu pomocí knihovny FMOD API. Správce oken je na Androidu třeba doprogramovat, aby fungovalo dotykové ovládání a pozastavení simulátoru (např při hovoru). Na Linuxu bude použitý freeglut.

4.3 Realizace na platformě Android

Platforma Android je postavená na Linuxovém jádře a využívá mnohé komponenty z projektu GNU, nicméně celé Android API je v jazyku Java. Android využívá svůj Java virtuální stroj Dalvik. Pomocí Android NDK(native development kit) je možné zkompilovat C/C++ kód jako knihovnu, kterou je možné zavolat z jazyku Java. Toto je prováděno pomocí JNI(Java native interface).

Snažší bylo naprogramovat simulátor přímo v Javě, ale tím bych ztratil možnost portovat simulátor na další platformy, které virtuální stroj Dalvik nemají. Dále by byl problém s použitím fyzikálního engine, který je napsaný v jazyce C++. Musel bych napsat interface pro fyzikální engine, který by mi umožnil komunikaci mezi C++ a Java kódem.

4.3.1 Problematika Android API

Java native interface je rozhraní, které umožňuje spustit C++ kód z jazyku Java a obráceně. Nicméně komunikaci nelze realizovat nějak jednoduše a je proto vhodné tuto komunikaci minimalizovat.

```
jclass cl = env->FindClass(className);
jmethodID m = env->GetStaticMethodID(cl, methodName, paramFormat);
env->CallStaticVoidMethod(cl, m, id, volume);
```

Ukázka 4.1: Volání Java metody z jazyku C++

Udělal jsem tedy rozhraní, které odpovídá handlerům knihovny freeglut. Tedy nahrazuji veškeré funkce této knihovny svou implementací. Knihovna implementuje správu oken, vstup klávesnice a myši a volání idle a display funkcí. Klávesnice a myš byla pochopitelně plně nahrazena dotykovým ovládáním, ale pokud do Android zařízení připojíme klávesnici nebo myš, bude plně funkční. Funkčnost myši zařizuje sám systém, klávesnice stačila namapovat.

4.3.2 Využití vláken

Většina zařízení, které dnes už spadají do střední třídy, je vybavena aspoň dvěma procesory, je proto vhodné rozdělit činnost do více vláken, aby bylo dosaženo maximálního výkonu. Třída GLSurfaceView, která umožňuje vykreslovat OpenGL scénu z C++ umožňuje volat OpenGL příkazy pouze z jednoho vlákna. Z tohoto důvodu jsem rozdělil kód na grafické a negrafické vlákno.

V menu simulátoru se používá pouze grafické vlákno, negrafické vlákno je primárně použito pro fyzikální výpočty, které zařízení vytěžují nejvíce. Vlákna jsou synchronizovaná, aby nedocházelo k použití transformace vozidla z předešlého snímku(to by bylo velmi rušivé).

Dále provádím regulaci rychlosti simulátoru v závislosti na výkonu hardwaru. Ukázalo se, že je daleko příjemnější hrnu zpomalit, než aby docházelo k trhanému zobrazení. Problém je, že nelze zpomalovat rychlosť simulátoru do nekonečna, proto je zde nastavena minimální hodnota, na kterou se může simulátor zpomalit. Je zde i horní limit, aby nedocházelo k zrychlené jízdě a tedy i ke zvýšené spotřebě energie.

4.3.3 Práce se soubory

V Androidu se aplikace publikují v APK balíčku. Jedná se o ZIP soubor, který má nějakou danou strukturu. V Java kódu je možné na veškeré soubory uvnitř balíčku přistupovat, v C++ tato možnost není. Někteří vývojáři toto řeší, že po prvním spuštění si aplikace stáhne ze serveru přídavná data a ty si uloží například na paměťovou kartu. Lze také rozbalit soubory z APK balíčku a s těma pak v C++ pracovat. To se moc nepoužívá, protože jsou potom data v zařízení dvakrát.

Další možnou variantou je přistupovat k APK balíčku jako k ZIP souboru. Knihovna libzip umožňuje zpracovávat data ze ZIP souboru jako kdyby byla uložena normálně na disku nebo na paměťové kartě. To má výhodu, že data jsou komprimovaná a zároveň přístupná. Tato varianta je tedy lepší než stahovat data ze serveru.

4.4 Nahrazení víceprůchodových přístupů

Při běhu jakéhokoliv simulátoru je největší zátěž mobilního hardware způsobena vykreslováním 3D scény, proto je nutné tuto část co nejvíce zefektivnit. Pro mnoho efektů se používají takzvané víceprůchodové přístupy(scéna se vykreslí víckrát z různých pohledů nebo pomocí různých shaderů), ale na mobilním zařízení je zatím z hlediska výkonu možné použít pouze jednopřůchodový přístup.

Abych částečně nahradil ve svém simulátoru víceprůchodový přístup, použil jsem screen-space přístup(to je obecně jakákoliv technika využívající data z pohledu kamery, jinými slovy máme pouze výsledný snímek a na něm provádíme další operace). V praxi se používá hlavně pro zrcadlové plochy. Potřeboval jsem přistupovat do aktuálně vykreslovaného snímku. To je ale problém, protože tento snímek není kompletní a kdybych vykresloval přímo do něj a zároveň z něj četl způsobil by to chyby ve výsledném obraze.

Řešením je vykreslování střídavě do dvou různých textur. To znamená, že při lichém snímku kreslím do textury 1 a čtu z textury 2. Při sudém snímku je tomu obráceně. Tímto způsobem získám přístup do vykreslené scény, sice s drobným zpožděním, ale při dostatečně rychlém vykreslování si toho uživatel nevšimne(za předpokladu, že textura bude použita na efekty jako jsou odlesky nebo stíny).



Obrázek 4.1: Vykreslovací řetězec simulátoru

4.4.1 Rozměr textur na OpenGL ES 2.0

Verze OpenGL ES 2.0 neumožňuje používat obdélníkové textury. Textury musí být čtvercové a jejich strana musí být o velikosti mocniny 2. Pro vykreslování do textury, která bude výsledně umístěna na obrazovku je tedy nutné zvolit vyšší rozlišení. Např. u tabletu Google Nexus 7 2012 s rozlišením 1280x720 se zvolí textura 2048x1024. To znamená, že by se ve výsledku vykreslilo více než 2x více pixelů než je potřeba.

Není ale nutné vykreslovat do celé textury, pomocí příkazu *glViewport* se dá nastavit část textury, do které má OpenGL vykreslovat a nedojde tedy k plýtvání výkonem(bude se plýtvat pouze pamětí).

Dále je možné zvolit nižší rozlišení viewportu než je rozlišení displeje. Mobilní zařízení obvykle disponují obrovskou hustotou pixelů a pokud zařízení nebude stíhat vykreslovat scénu v plném rozlišení, lze vykreslovat v rozlišení menším. U počítačových 3D her se také setkáváme s možností změnit rozlišení, tam řeší změnu přímo hardware displeje nebo jeho ovladač.

4.4.2 Efekty pomocí screen-space přístupu

Jedním z velmi rychlých efektů ve screen-space je **motion-blur**.

```
uniform sampler2D color_texture , pFrm;
uniform float res , speed;
varying vec2 v_Coords;

void main() {
    //apply color texture
    gl_FragColor = texture2D(color_texture , v_Coords);

    //apply motion blur
    gl_FragColor *= (1.0 - speed);
    gl_FragColor += speed * texture2D(pFrm , gl_FragCoord.xy * res);
}
```

Ukázka 4.2: Motion blur fragment shader dle rychlosti vozidla

Speed je rychlosť vozidla od 0 do 1, pFrm je textura předchozího snímku a res je 1 / plné rozlišení textury(pro jednoduchost je použitý čtvercový rozměr textury).

Tento kód je použit přímo při renderování modelů, nikoliv při postprocesu. Výhodou je, že rozmaznutí se projeví po několika snímků za sebou pomocí jednoho čtení textury navíc. Nevýhodou je, že tento kód musí být vložen do každého shaderu vykreslující 3D model.

Dále je možné ve screen-space řešit **odlesky**. Existuje obecný(složitý) postup jak tyto odlesky vypočítat, který by mobilní hardware nezvládl. Problém jsem rozdělil podle typu ploch. Vzhledem k tomu, že v simulátoru dochází pouze k rotaci pohledu podle osy y(rotace yaw), je možné řešit pro odlesky pro různé směry normál zvlášť.

Například u vozovky stačí nalézt, kde vozovka končí, a podle toho obraz převrátit. Korrectně to pro zatím z hlediska výkonu není možné vypočítat, proto dochází k velké nepřesnosti

odlesku. Odhad zlomu je prováděn pomocí normály a pozice daného fragmentu, do kterého se odlesk započítává.



Obrázek 4.2: Odlesky na povrchu vozovky.

U vozidel se odlesk provádí pouze podle normály. Pro výpočet pozice odraženého obrazu se vezme střed vozidla a přičte se k němu normála vynásobena určitým faktorem(funguje pouze u vozidla, které uživatel ovládá).



Obrázek 4.3: Odlesky na vozidle. Bílé plochy znázorňují pozice, ze kterých se čte barva odlesku.

Pokud máme ve scéně **předvypočítané stíny**, je vhodné tyto statické stíny aplikovat i na **dynamické objekty**. V případě vozidla lze přečíst intenzitu osvětlení z některých bodů na silnici pod vozidlem. Intenzitu osvětlení lze jednoduše ukládat do alfa kanálu textury, ve které se nachází aktuální scéna.

Zde vzniká problém s barevným světlem. Jsou zde dvě možnosti řešení. Prvním je přidání další textury, ve kterém by byla barevná intenzita světla(tím by došlo ke zvýšení náročnosti na hardware a ke zvýšení paměťové náročnosti). Druhým možným řešením je omezit barevná světla do nějaké sytosti(pokud se slabě zabarvené světlo aplikuje jako bílé, není to tolík rušivé).

4.5 Předvypočítané osvětlení

Předvypočítané osvětlení umožňuje velmi rychle zobrazovat stínování a stíny na statických objektech. Problémem je, že je potřeba aplikovat tento efekt i na dynamických objektech. Úroveň osvětlení lze přečíst z nejbližšího statického objektu, tedy za předpokladu, že budeme mít tuto hodnotu někde k dispozici. Tuto hodnotu lze mít uloženou v alfa kanálu aktuálního snímku a jen jí přečíst před tím, než se vykreslí dynamické objekty.



Obrázek 4.4: Scéna s aplikovanými mapami osvětlení lamp

Pro generování map osvětlení jsou k dispozici dva druhy světel: bodové světlo a reflektor. Tyto světla jsou definované přímo v 3D modelovacím software. Dosah světel je omezen na 300metrů(je to z důvodu chyb, které vznikají u osvětlení na velkou vzdálenost). Světla pochopitelně nepoužívají spekulární složku, protože tato složka je závislá na pohledu kamery a tudíž jí nelze předpočítat.

I maximální možné rozlišení map osvětlení pro danou scénu není dostatečné a stíny jsou kostičkované. Z tohoto důvodu se používají dva druhy filtrování. Prvním je filtrování PCF, které se provádí přímo při generování mapy osvětlení a druhým je lineární filtrování, které se aplikuje až při aplikování mapy osvětlení. Tato kombinace filtrování značně zvýší výslednou kvalitu stínů.

Dalším problémem je rozsah intenzity osvětlení v mapě osvětlení. Například pouliční lampa na obr.4.4 nedělá očekávané stíny od stojanu lampy. Tento stín zmizí, protože při připočtení druhého světla se úroveň osvětlení v daných bodech rovná maximální možné hodnotě(dochází zde k ořezu vyšších hodnot).

4.6 Světla vozidel

Dle předběžných měření jsem zjistil, že na mobilních zařízeních lze za běhu počítat jedno až dvě světla(bez řešení viditelnosti světla). U vozidla ovládané hráčem není potřeba řešit viditelnost světla, prakticky zde nedochází k situacím, že by světlo osvětlovalo neviditelné objekty(je to z důvodu těsné vazby světlo hráčova vozidla-kamera).

U ostatních vozidel je třeba osvětlení zjednodušit, aby to mobilní hardware zvládal. Zvolil jsem metodu vykreslování kuželů do scény. Při vykreslování je použita OpenGL funkce blending, která umožňuje kreslit objekty s částečnou průhledností. Dále je také zapnuté ořezávání odvrácených trojúhelníku. Střed kuželet je vyplněn několikrát zevnitř s odvrácenou normálou. Z toho důvodu je osvětlení silnější pokud světlo svítí do kamery než od kamery.

Kapitola 5

Testování

Testování probíhalo na smartphonu, tabletu a laptopu, které jsou blíže popsány v tabulce 5.1. Zařízení byla během testování plně nabita, byla připojena ke zdroji napájení a byly vypnuty volby úspory energie. Veškeré testy byly prováděny v režimu „free ride“ a za stejných podmínek.

5.1 Předzpracování

5.2 Simulátor

	Samsung Galaxy S3 mini (mobil)	Google Nexus 7 2012 (tablet)	Acer TravelMate P253-e (laptop)
Procesor	NovaThor U8500	ARM Cortex-A9	Intel 1005M
Počet jader	2	4+1*	2
Frekvence CPU	1.0GHz	1.3GHz	2.4GHz
Operační paměť	1GB	1GB	4GB
Grafická karta	ARM Mali-400 MP	Nvidia Tegra 3	Intel HD Graphics
Rozlišení displeje	800x480	1280x800	1366x768
Operační systém	Android 4.1	Android 4.4	Kubuntu 13.10 32bit

*tablet má extra procesor pro nižší spotřebu během nečinnosti

Tabulka 5.1: Parametry zařízení, na kterých jsem projekt testoval

V prvním testu zjišťuji, jak je vykreslování rychlé při různém počtu vykreslovaných fragmentů. Jedná se v podstatě o snížení rozlišení displeje k zvýšení výkonu.

	Samsung Galaxy S3 mini (mobil)	Google Nexus 7 2012 (tablet)	Acer TravelMate P253-e (laptop)
0.2x (poor)	27.3ms - 29.9ms	22.4ms - 28.4ms	10.1ms - 10.6ms
0.4x (low)	39.7ms - 42.7ms	24.3ms - 33.2ms	12.5ms - 13.0ms
0.6x (normal)	47.6ms - 59.9ms	42.1ms - 45.4ms	15.5ms - 15.9ms
0.8x (high)	76.9ms - 85.1ms	62.1ms - 64.4ms	21.4ms - 21.7ms
1.0x (ultra)	91.3ms - 97.9ms	80.7ms - 81.8ms	26.7ms - 27.0ms

Tabulka 5.2: Závislost rychlosti vykreslování scény na zařízení a poměru rozlišení oproti nativnímu(v závorce je uvedena konfigurace v nastavení simulátoru). Z každého měření je uvedená minimální a maximální hodnota

Z výsledku je patrně vidět výkonový rozdíl mezi laptopem proti tabletu a mobilu. Laptop je přibližně 3x až 4x rychlejší, což je menší rozdíl než jsem očekával.

Dále jsem testoval závislost rozlišení textury mapy osvětlení a rychlosti vykreslování. Naměřené údaje jsou v tabulce 5.3.

	Samsung Galaxy S3 mini (mobil)	Google Nexus 7 2012 (tablet)	Acer TravelMate P253-e (laptop)
512x512	45.9ms - 49.7ms	42.5ms- 44.4ms	13.1ms - 15.6ms
1024x1024	46.9ms - 48.6ms	41.5ms - 45.4ms	13.1ms - 13.3ms
2048x2048	47.6ms - 59.9ms	42.1ms - 45.4ms	15.5ms - 15.9ms

Tabulka 5.3: Závislost rychlosti vykreslování scény na platformě a rozlišení textur map osvětlení při vizuálních detailech normal(poměr 0.6x ku nativnímu rozlišení). Z každého měření je uvedená minimální a maximální hodnota

Z měření vyplývá relativně malá závislost na rozlišení textury. Pokud pominu nepřesnost v měření, jedná se o rozdíl přibližně 2ms u všech zařízení.

V dalším testu jsem se zaměřil na paměťovou náročnost. Tento test bohužel nebylo možné provést na platformě Android, ale zřejmě bych došel ke stejnemu výsledku pro obě platformy.

	Paměť	Sdílená paměť
512x512	29780kB	35424kB
1024x1024	29776kB	56928kB
2048x2048	29776kB	159328kB

Tabulka 5.4: Závislost využití paměti na rozlišení textur map osvětlení. Testováno na Acer TravelMate P253-e (laptop)

Nakonec jsem otestoval kompatibilitu s dalšími zařízeními, v testu uspěl tablet Google Nexus 7 2013, Samsung Galaxy S4 a smartTV set-top-boxu eGreat U8. V případě set-top-boxu bylo nutné ještě implementovat ovládání hardwarovými tlačítky. Další zařízení nebyla testována. Uvedená zařízení byla testována pouze na kompatibilitu, měl jsem je zapůjčená pouze na několik desítek minut.

Kapitola 6

Závěr

Vzniklý simulátor sice není po grafické stránce schopen konkurovat komerčním simulátorům na platformě Android. Nicméně disponuje několika grafickými technikami, které mnoho komerčních simulátorů postrádá. Předzpracované osvětlení dodává scéně lepší vzhled a vedlo se dokonce částečně aplikovat předzpracované osvětlení i na dynamické objekty.

Zadání bylo splněno, pouze publikávající lampy nebyly realizovány ideálně. Jsou realizovány pomocí střídání více map osvětlení, což je paměťově zbytečně náročné a není zde možnost nastavení více stavů světla. Práce je poměrně rozsáhlá a nestihl jsem zhasínající světla realizovat efektivněji.

Práci do budoucna hodlám rozšířit o generování map osvětlení pomocí vrhání paprsku. Výsledek provedený pomocí rasterizace je sice uspokojivý, ale pomocí vrhání paprsku by šly realizovat i plošné zdroje světla a tím by byl výsledný efekt daleko kvalitnější. Aby scéna nebyla příliš tmavá, bylo nutné nastavit poměrně velkou hodnotu pro ambientní složku osvětlovacího modelu.

Literatura

- [Kap11] Lauris Kaplinski. Reflections. <http://khayyam.kaplinski.com/2011/09/reflective-water-with-glsl-part-i.html>, 2011.
- [Mas11] Arnaud Masserann. Shadow mapping. <http://www.opengl-tutorial.org/intermediate-tutorials/tutorial-16-shadow-mapping>, 2011.
- [Pfa12] James Pfaff. Realtime local reflections. <http://www.gamedev.net/blog/1323/entry-2254101-real-time-local-reflections/>, 2012.
- [Sco02] Jim Scott. Packing lightmaps. <http://www.blackpawn.com/texts/lightmaps/>, 2002.

Příloha A

Testování zaplnění stránky a odsazení odstavců

Tato příloha nebude součástí vaší práce. Slouží pouze jako příklad formátování textu.

Určitě existuje nějaká pěkná latinská věta, která se k tomuhle testování používá, ale co mají dělat ti, kteří se nikdy latinsky neučili? Určitě existuje nějaká pěkná latinská věta, která se k tomuhle testování používá, ale co mají dělat ti, kteří se nikdy latinsky neučili? Určitě existuje nějaká pěkná latinská věta, která se k tomuhle testování používá, ale co mají dělat ti, kteří se nikdy latinsky neučili?

Určitě existuje nějaká pěkná latinská věta, která se k tomuhle testování používá, ale co mají dělat ti, kteří se nikdy latinsky neučili? Určitě existuje nějaká pěkná latinská věta, která se k tomuhle testování používá, ale co mají dělat ti, kteří se nikdy latinsky neučili? Určitě existuje nějaká pěkná latinská věta, která se k tomuhle testování používá, ale co mají dělat ti, kteří se nikdy latinsky neučili?

Určitě existuje nějaká pěkná latinská věta, která se k tomuhle testování používá, ale co mají dělat ti, kteří se nikdy latinsky neučili? Určitě existuje nějaká pěkná latinská věta, která se k tomuhle testování používá, ale co mají dělat ti, kteří se nikdy latinsky neučili? Určitě existuje nějaká pěkná latinská věta, která se k tomuhle testování používá, ale co mají dělat ti, kteří se nikdy latinsky neučili?

Určitě existuje nějaká pěkná latinská věta, která se k tomuhle testování používá, ale co mají dělat ti, kteří se nikdy latinsky neučili? Určitě existuje nějaká pěkná latinská věta, která se k tomuhle testování používá, ale co mají dělat ti, kteří se nikdy latinsky neučili? Určitě existuje nějaká pěkná latinská věta, která se k tomuhle testování používá, ale co mají dělat ti, kteří se nikdy latinsky neučili? Určitě existuje nějaká pěkná latinská věta, která se k tomuhle testování používá, ale co mají dělat ti, kteří se nikdy latinsky neučili? Určitě existuje nějaká pěkná latinská věta, která se k tomuhle testování používá, ale co mají dělat ti, kteří se nikdy latinsky neučili?

Příloha B

Pokyny a návody k formátování textu práce

Tato příloha samozřejmě nebude součástí vaší práce. Slouží pouze jako příklad formátování textu.

Používat se dají všechny příkazy systému L^AT_EX. Existuje velké množství volně přístupné dokumentace, tutoriálů, příruček a dalších materiálů v elektronické podobě. Výchozím bodem, kromě Googlu, může být stránka CSTUG (Czech Tech Users Group) [?]. Tam najdete odkazy na další materiály. Vetšinou dostačující a přehledně organizovanou elektronikou dokumentaci najdete například na [?] nebo [?].

Existují i různé nadstavby nad systémy T_EX a L^AT_EX, které výrazně usnadní psaní textu zejména začátečníkům. Velmi rozšířený v Linuxovém prostředí je systém Kile.

B.1 Vkládání obrázků

Obrázky se umísťují do plovoucího prostředí **figure**. Každý obrázek by měl obsahovat **název** (\caption) a **návěstí** (\label). Použití příkazu pro vložení obrázku \includegraphics je podmíněno aktivací (načtením) balíku graphicx příkazem \usepackage{graphicx}.

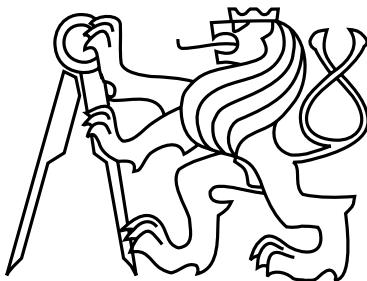
Budete-li zdrojový text zpracovávat pomocí programu pdflatex, očekávají se obrázky s příponou *.pdf¹, použijete-li k formátování latex, očekávají se obrázky s příponou *.eps.²

Příklad vložení obrázku:

```
\begin{figure}[h]
\begin{center}
\includegraphics[width=5cm]{figures/LogoCVUT}
\caption{Popiska obrazku}
\label{fig:logo}
```

¹pdflatex umí také formáty PNG a JPG.

²Vzájemnou konverzi mezi snad všemi typy obrazku včetně změn vekostí a dalších vymožeností vám může zajistit balík ImageMagic (<http://www.imagemagick.org/script/index.php>). Je dostupný pod Linuxem, Mac OS i MS Windows. Důležité jsou zejména příkazy convert a identify.



Obrázek B.1: Popiska obrázku

DTD	construction	elimination
	in1 A B a:sum A B in1 A B b:sum A B	case([_:A]a)([_:B]a)ab:A case([_:A]b)([_:B]b)ba:B
+	do_reg:A -> reg A	undo_reg:reg A -> A
*, ?	the same like and + with empty_el:empty	the same like and + with empty_el:empty
R(a,b)	make_R:A->B->R	a: R -> A b: R -> B

Tabulka B.1: Ukázka tabulky

```
\end{center}
\end{figure}
```

B.2 Kreslení obrázků

Zřejmě každý z vás má nějaký oblíbený nástroj pro tvorbu obrázků. Jde jen o to, abyste dokázali obrázek uložit v požadovaném formátu nebo jej do něj konvertovat (viz předchozí kapitola). Je zřejmě vhodné kreslit obrázky vektorově. Celkem oblíbený, na ovládání celkem jednoduchý a přitom dostatečně mocný je například program Inkscape.

Zde stojí za to upozornit na kreslící programe Ipe [?], který dokáže do obrázku vkládat komentáře přímo v latexovském formátu (vzorce, stejné fonty atd.). Podobné věci umí na Linuxové platformě nástroj Xfig.

Za pozornost ještě stojí schopnost editoru Ipe importovat obrázek (jpg nebo bitmap) a kreslit do něj latexovské popisky a komentáře. Výsledek pak umí exportovat přímo do pdf.

B.3 Tabulky

Existuje více způsobů, jak sázet tabulky. Například je možno použít prostředí `table`, které je velmi podobné prostředí `figure`.

Zdrojový text tabulky B.1 vypadá takto:

```
\begin{table}
\begin{center}
\begin{tabular}{|c|l|l|}
\hline
\textbf{DTD} & \textbf{construction} & \textbf{elimination} \\
\hline
\$mid\$ & \verb+in1|A|B a:sum A B+ & \verb+case([_:A]a)([ _:B]a)ab:A+\\
&\verb+in1|A|B b:sum A B+ & \verb+case([_:A]b)([ _:B]b)ba:B+\\
\hline
\$+\$&\verb+do_reg:A->reg A+&\verb+undo_reg:reg A->A+\\
\hline
\$*,\$& the same like \$mid\$ and \$+\$ & the same like \$mid\$ and \$+\$\\
& with \verb+empty_el:empty+ & with \verb+empty_el:empty+\\
\hline
R(a,b) & \verb+make_R:A->B->R+ & \verb+a: R->A+\\
&& \verb+b: R->B+\\
\hline
\end{tabular}
\end{center}
\caption{Ukázka tabulky}
\label{tab:tab1}
\end{table}
\begin{table}
```

B.4 Odkazy v textu

B.4.1 Odkazy na literaturu

Jsou realizovány příkazem `\cite{odkaz}`.

Pozor: Sazba názvů odkazů je dána BibTeX stylem

(`\bibliographystyle{abrv}`). BibTeX tedy obvykle vysází velké pouze počáteční písmeno z názvu zdroje, ostatní písmena zůstanou malá bez ohledu na to, jak je napíšete. Přesněji řečeno, styl může zvolit pro každý typ publikace jiné konverze. Pro časopisecké články třeba výše uvedené, jiné pro monografie (u nich často bývá naopak velikost písmen zachována).

Pokud chcete BibTeXu napovědět, která písmena nechat bez konverzí (viz `title = "\{\LaTeX\ --- online manuál"` v předchozím příkladu), je nutné příslušné písmeno (zde celé makro) uzavřít do složených závorek. Pro přehlednost je proto vhodné celé parametry uzavírat do uvozovek (`author = "..."`), nikoliv do složených závorek.

Odkazy na literaturu ve zdrojovém textu se pak zapisují:

Podívejte se na `\cite{Chen01}`,
další detaily najdete na `\cite{latexdocweb}`

Vazbu mezi soubory `*.tex` a `*.bib` zajistíte příkazem `\bibliography{}` v souboru `*.tex`. V našem případě tedy zdrojový dokument `thesis.tex` obsahuje příkaz `\bibliography{reference}`.

Zpracování zdrojového textu s odkazy se provede postupným voláním programů `pdflatex <soubor>` (případně `latex <soubor>`), `bibtex <soubor>` a opět `pdflatex <soubor>`.³

Níže uvedený příklad je převzat z dříve existujících pokynů studentům, kteří dělají svou diplomovou nebo bakalářskou práci v Grafické skupině.⁴ Zde se praví:

...

j) Seznam literatury a dalších použitých pramenů, odkazy na WWW stránky, ...
 Pozor na to, že na veškeré uvedené prameny se musíte v textu práce odkazovat -- [1].
 Pramen, na který neodkazujete, vypadá, že jste ho vlastně nepotřebovali a je uveden jen do počtu. Příklad citace knihy [1], článku v časopise [2], statí ve sborníku [3] a html odkazu [4]:
 [1] J. Žára, B. Beneš;, and P. Felkel.
 Moderní počítačová grafika. Computer Press s.r.o., Brno, 1 edition, 1998.
 (in Czech).
 [2] P. Slavík. Grammars and Rewriting Systems as Models for Graphical User Interfaces. Cognitive Systems, 4(4--3):381--399, 1997.
 [3] M. Haindl, Š. Kment, and P. Slavík. Virtual Information Systems.
 In WSCG'2000 -- Short communication papers, pages 22--27, Pilsen, 2000.
 University of West Bohemia.
 [4] Knihovna grafické skupiny katedry počítačů:
 <http://www.cgg.cvut.cz/Bib/library/>

... abychom výše citované odkazy skutečně našli v (automaticky generovaném) seznamu literatury tohoto textu, musíme je nyní alespoň jednou citovat: Kniha [?], článek v časopisu [?], příspěvek na konferenci [?], www odkaz [?].

B.4.2 Odkazy na obrázky, tabulky a kapitoly

- Označení místa v textu, na které chcete později čtenáře práce odkázat, se provede příkazem `\label{navesti}`. Lze použít v prostředích `figure` a `table`, ale též za názvem kapitoly nebo podkapitoly.
- Na návěstí se odkážeme příkazem `\ref{navesti}` nebo `\pageref{navesti}`.

B.5 Rovnice, centrovaná, číslovaná matematika

Jednoduchý matematický výraz zapsaný přímo do textu se vysází pomocí prostředí `math`, resp. zkrácený zápis pomocí uzavření textu rovnice mezi znaky `$`.

³První volání `pdflatex` vytvoří soubor s koncovkou `*.aux`, který je vstupem pro program `bibtex`, pak je potřeba znova zavolat program `pdflatex (latex)`, který tentokrát zpracuje soubory s příponami `.aux` a `.tex`. Informaci o případných nevyřešených odkazech (cross-reference) vidíte přímo při zpracovávání zdrojového souboru příkazem `pdflatex`. Program `pdflatex (latex)` lze volat vícekrát, pokud stále vidíte nevyřešené závislosti.

⁴Několikrát jsem byl upozorněn, že web s těmito pokyny byl zrušen, proto jej zde přímo necituji. Nicméně příklad sám o sobě dokumentuje obecně přijímaný konsensus ohledně citací v bakalářských a diplomových pracích na KP.

Kód `\$ S = \pi * r^2 $` bude vysázen takto: $S = \pi * r^2$.

Pokud chcete nečíslované rovnice, ale umístěné centrováně na samostatné řádky, pak lze použít prostředí `displaymath`, resp. zkrácený zápis pomocí uzavření textu rovnice mezi znaky `$$`. Zdrojový kód: `||$S = \pi * r^2 ||$|`` bude pak vysázen takto:

$$S = \pi * r^2$$

Chcete-li mít rovnice číslované, je třeba použít prostředí `eqation`. Kód:

```
\begin{equation}
S = \pi * r^2
\end{equation}

\begin{equation}
V = \pi * r^3
\end{equation}
```

je potom vysázen takto:

$$S = \pi * r^2 \tag{B.1}$$

$$V = \pi * r^3 \tag{B.2}$$

B.6 Kódy programu

Chceme-li vysázet například část zdrojového kódu programu (bez formátování), hodí se prostředí `verbatim`:

```
(* nickname2 *)
Lego> Refine in1
      (do_reg (nickname1 h));
Refine by in1 (do_reg (nickname1 h))
?4 : pcdata
?5 : pcdata
      (* surname2 *)
Lego> Refine surname1 h;
Refine by surname1 h
?5 : pcdata
      (* email2 *)
Lego> Refine undo_reg (email1 h);
Refine by undo_reg (email1 h)
*** QED ***
```

B.7 Další poznámky

B.7.1 České uvozovky

V souboru `k336_thesis_macros.tex` je příkaz `\uv{}` pro sázení českých uvozovek. „Text uzavřený do českých uvozovek.“

Příloha C

Seznam použitých zkratek

2D Two-Dimensional

ABN Abstract Boolean Networks

ASIC Application-Specific Integrated Circuit

⋮

Příloha D

UML diagramy

Tato příloha není povinná a zřejmě se neobjeví v každé práci. Máte-li ale větší množství podobných diagramů popisujících systém, není nutné všechny umísťovat do hlavního textu, zvláště pokud by to snižovalo jeho čitelnost.

Příloha E

Instalační a uživatelská příručka

Tato příloha velmi žádoucí zejména u softwarových implementačních prací.

Příloha F

Obsah přiloženého CD

Tato příloha je povinná pro každou práci. Každá práce musí totiž obsahovat přiložené CD. Viz dále.

Může vypadat například takto. Váš seznam samozřejmě bude odpovídat typu vaší práce. (viz [?]):

Na GNU/Linuxu si strukturu přiloženého CD můžete snadno vyrobit příkazem:

```
$ tree . >tree.txt
```

Ve vzniklém souboru pak stačí pouze doplnit komentáře.

Z **README.TXT** (případne index.html apod.) musí být rovněž zřejmé, jak programy instalovat, spouštět a jaké požadavky mají tyto programy na hardware.

Adresář **text** musí obsahovat soubor s vlastním textem práce v PDF nebo PS formátu, který bude později použit pro prezentaci diplomové práce na WWW.