

# Assignment 2

## 测试环境

- Arch Linux (linux-zen 5.11.8)
- CMake (3.20.0)
- g++ (10.2.0)
- Magick++ (7.0.11.4)

## 文件结构

使用的外部库有 `glm`, `tinyobjloader` 和 `Magick++`. `include` 文件夹下是蒙特卡洛路径追踪的相关功能和数据结构等的实现, `main.cpp` 是主函数所在的文件, `CMakeLists.txt` 和 `Makefile` 是用于构建项目的工程文件. 文件夹 `cameras` 下的文件是所给场景的相机参数.

## 使用方法

首先安装[依赖](#).

### 编译

进入文件夹后执行

```
$ make
```

或

```
$ cmake -S . -B build && make -C build
```

编译得到的二进制可执行文件为 `build/pbr`.

### 运行

直接不带参数执行 `build/pbr`, 将输出使用方法. 下面是使用实例:

```
$ ./build/pbr cornellbox.obj -c cameras/cornellbox
```

其中 `cornellbox.obj` 是模型文件路径, `cameras/cornellbox` 是相机参数, 使用 `-c` 传递. 相机参数文件内容示例:

```
# Cornell box
position      0 0 2.5
lookat       0 0 0
up           0 1 0
fov          60
```

## 参数

直接执行 `./build/pbr` 而不提供参数, 程序将输出可选参数并退出.

- `-c|--config <camera.conf>` 指定相机参数文件, 文件内容示例见[此处](#)
- `-k|--skybox <skyboximagefile>` 指定 Sky Box 图像文件, 默认为黑色 Sky Box.
- `-r|--resolution <width>x<height>` 指定输出图像分辨率, 默认为 `1920x1080`.
- `-g|--gamma <gamma>` 指定写图像时使用的伽玛矫正指数, 默认为 `0.5`.
- `-i|--iterations <iterations>` 指定多少次迭代后结束, 默认为 `8` 次.
- `-rr <probability>` 指定路径追踪过程中, 每次在表面反射的概率, 默认为 `0.85`.

示例:

```
$ ./build/pbr car.obj \
    -c cameras/car-front \
    -k environment_day.hdr \
    -g 0.3 \
    -i 32 \
    -rr 0.6
```

将读取 `cameras/car-front` 内的相机配置, 以图像 `environment_day.hdr` 作为 SkyBox, 输出时的伽玛矫正指数使用 `0.3`, 经过 `32` 次迭代后结束, 每次在表面反射的概率为 `0.6`.

## 说明

有两种等效的方式可以降低最终输出图像中的噪声:

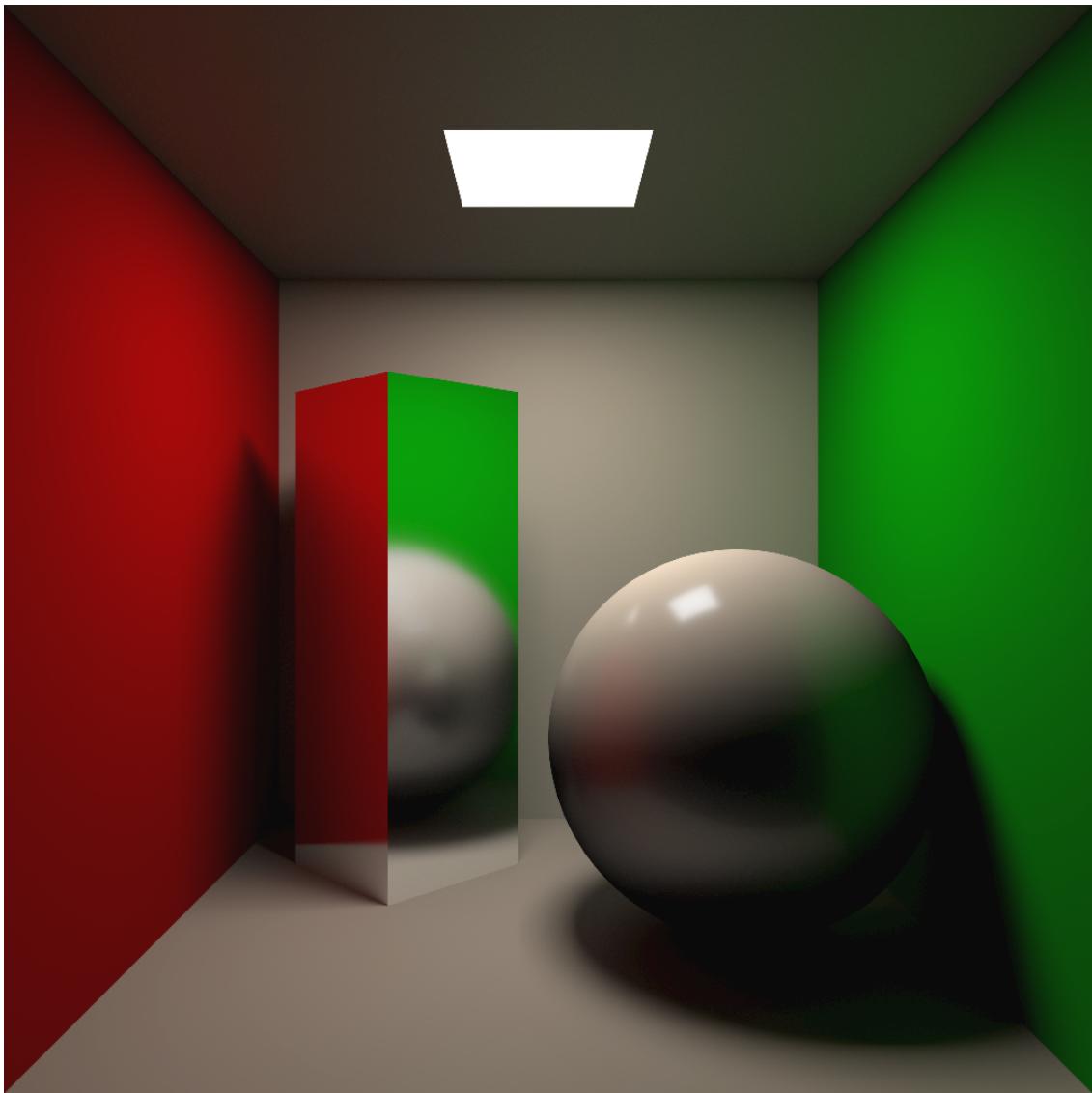
1. 在一次绘制中, 对每一个像素做多次采样, 绘制一次, 对所有采样取平均;
2. 在一次绘制中, 对每一个像素做一次采样, 绘制多次, 对所有绘制结果取平均.

我使用了第二种方式, 即迭代 `n` 次 `spp=1` 的绘制, 最后对所有绘制图像求平均图像作为输出. 这样的好处是能够迅速看到结果, 也可以随时结束绘制并保留当前结果. 下面是 Cornell Box 模型在不同迭代次数下的对比:

迭代次数	1	4	16	256

## 结果

- Cornell Box



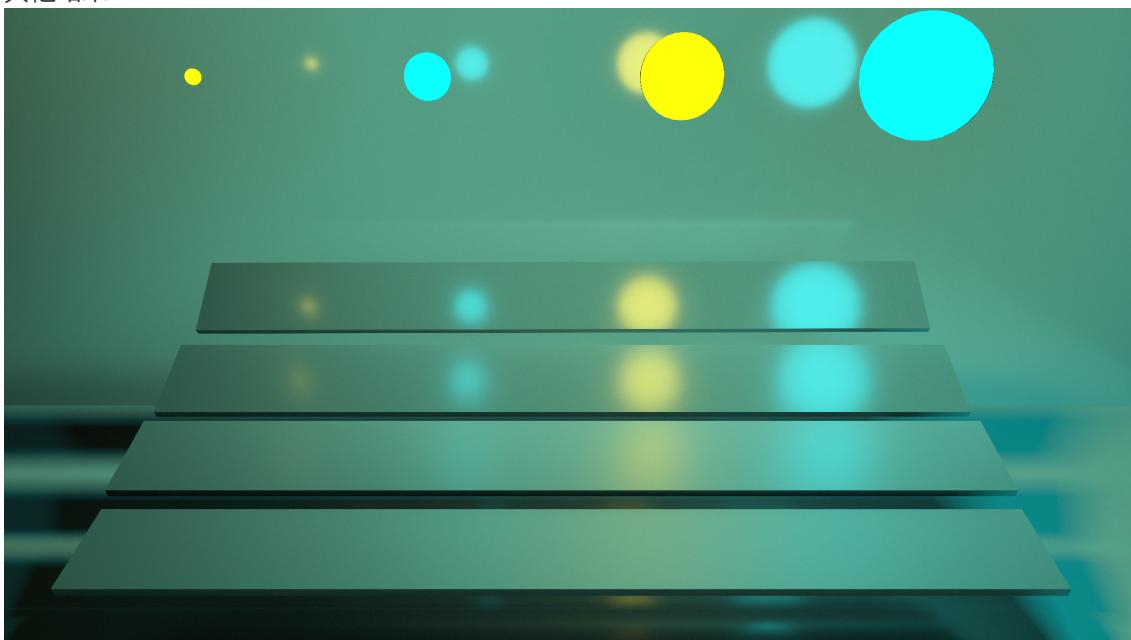
- Car

viewpoint \ skybox	day	dusk
back		
front		

- Dining Room



- 其他结果



Author: Blurgy [gy@blurgy.xyz](mailto:gy@blurgy.xyz)

Date: Mar 26 2021, 12:24 [CST]