我们从眼睛发出一条射线，去和球体求交，如果相交，那么得到的颜色为球体的颜色，如果不相交，那么得到的颜色为背景的颜色。

**所以光线追踪就是从我们的眼睛向每个像素发出射线【cast\_ray函数】，判断这些射线是否和球体相交【scene\_intersect(里面单个球用Sphere中的ray\_intersect)】，得到像素的颜色（reader也就是用光照模型可以得出颜色）。**

我们假定这个代替我们眼睛观察虚拟世界的摄像机正对着屏幕中心，并且位于原点（0, 0, 0）。同时它有一个参数，为视野 fov，它用来表示我们在屏幕上可以看到的空间范围，在这里我们用它表示摄像机的俯仰角。

