

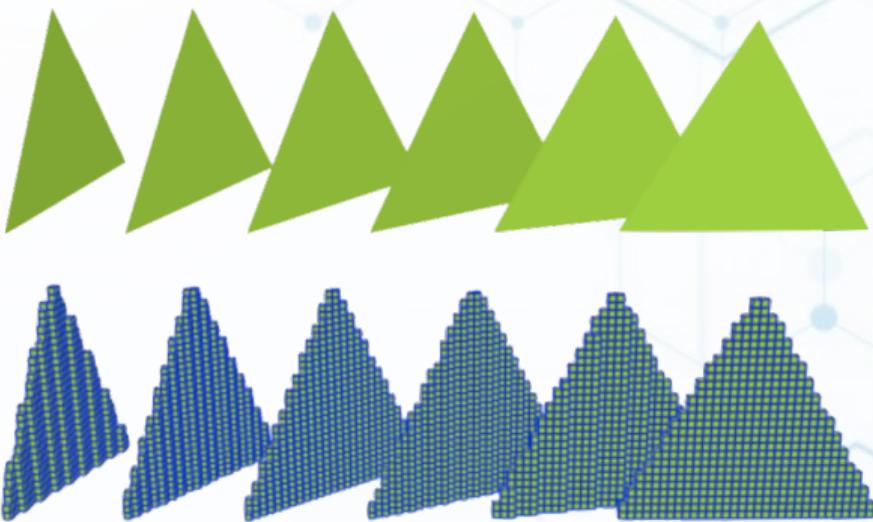
Efficient Voxelization

Using Projected Optimal Scanline

François Palma
Nicolas Marguerit
Alexandre Réaubourg

Sommaire

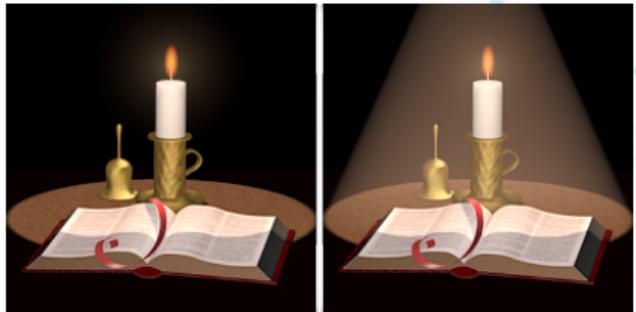
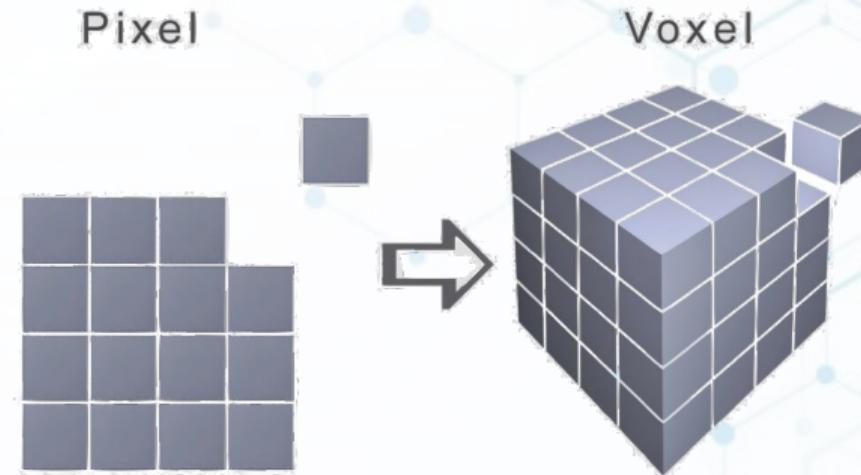
1. État de l'art
2. Etude de l'article
3. Prototypage
4. Résultats & Benchmark



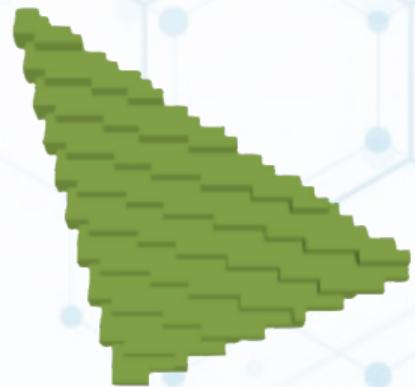
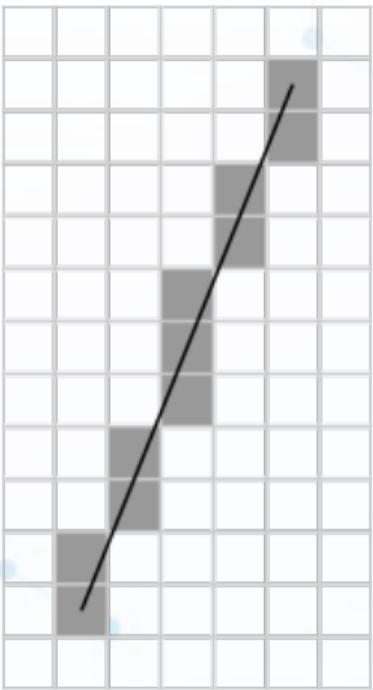
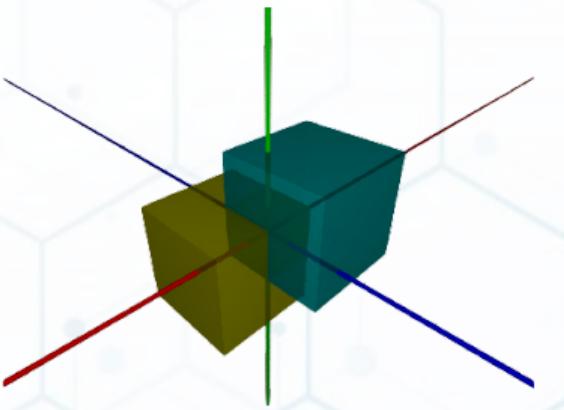
Introduction

Les utilisations:

- ▶ Modélisation
- ▶ Simulation physique
 - ▶ De nouvelles simulations rendues possibles
- ▶ Eclairage volumétrique

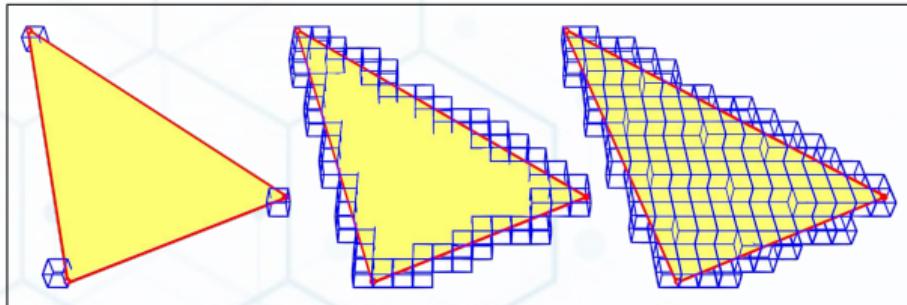


État de l'art



Etude de l'article

Spécificité de l'algorithme



Etapes de la voxelization

MarkLineLV

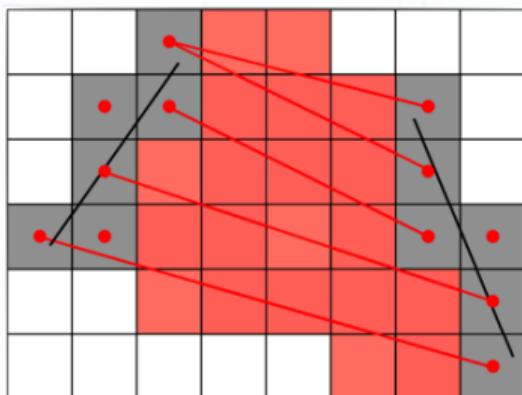
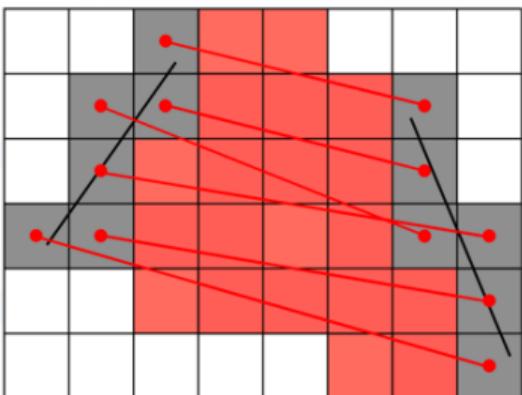
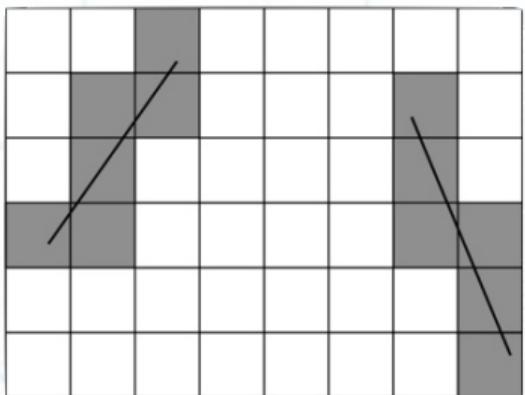
Voxelization des côtés

FillInterior

Voxelization de l'intérieur

Etude de l'article

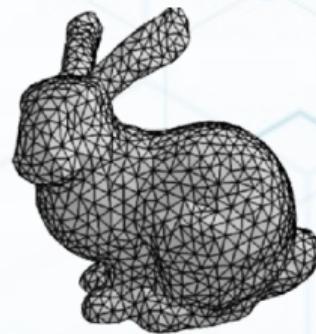
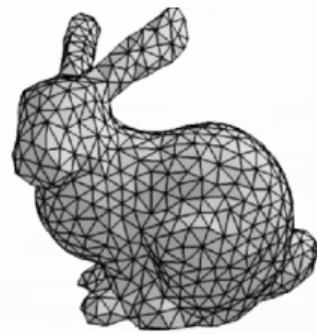
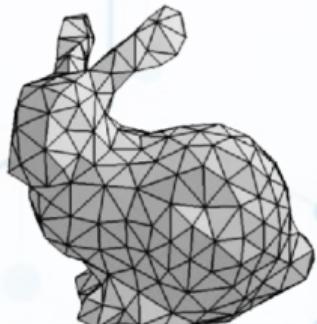
3D voxelization ? scanlines ?



Etude de l'article

Points clés

- ▶ Optimisation en temps
- ▶ Parfaitement compatible avec le multithreading
- ▶ Plus on a de triangles plus c'est relativement rapide
- ▶ la discréétisation des entiers permet l'optimisation des temps de calcul

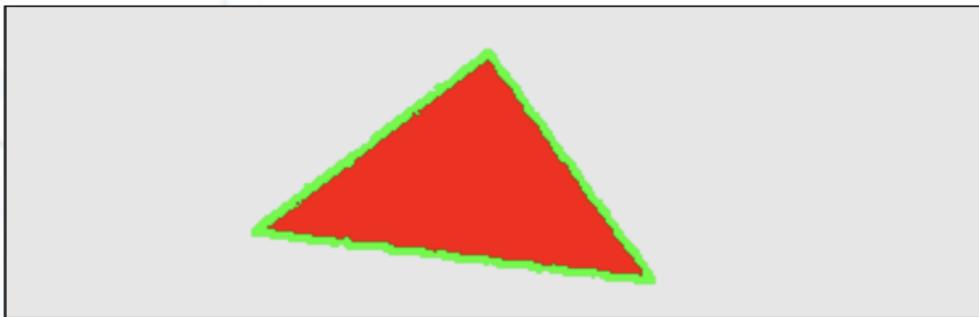


Prototypage

Début



- ▶ Reprise en main d'OpenGL
- ▶ Rendu du triangle à l'écran très satisfaisante
- ▶ Voxelization des côtés se fait rapidement

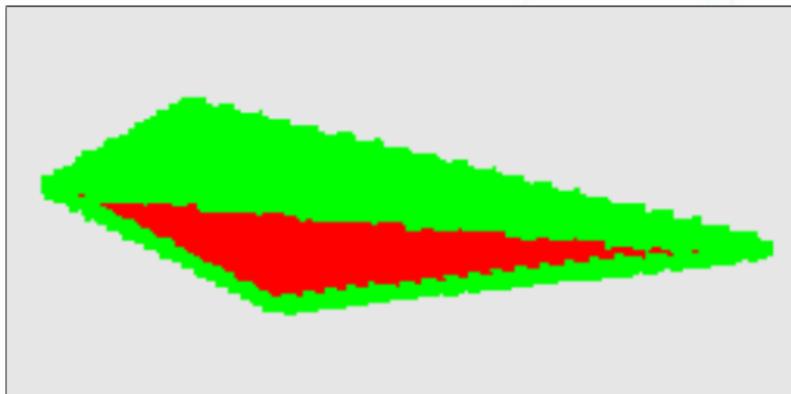


Voxelization des côtés

Prototypage

Difficultés rencontrées

- ▶ Apparition du problème de la pyramide
- ▶ La méthode naïve marche étonnamment mieux avec une couverture parfaite



Problème de la pyramide

Prototypage

Éclaircissement sur les zones d'ombres

- ▶ Manque de détail dans les cas 2D
- ▶ Choix d'utilisation de Bresenham dans les cas 2D
- ▶ Des parties de l'algorithme ne sont pas détaillées

```
function FILLINTERIOR( $Q_1, Q_2, P_0, P_2, axis$ )
    for  $i = 0$  to  $P_2[axis] - P_0[axis]$  do
        slice  $\leftarrow P_0[axis] + i + 1/2$ 
         $Q_{1sub} \leftarrow \text{GETSUBSEQUENCE}(Q_1, slice)$ 
         $Q_{2sub} \leftarrow \text{GETSUBSEQUENCE}(Q_2, slice)$ 
        while  $Q_{1sub} \neq \emptyset$  OR  $Q_{2sub} \neq \emptyset$  do
             $P_{start} \leftarrow \text{GETNEXTINSLICE}(Q_{1sub})$ 
             $P_{stop} \leftarrow \text{GETNEXTINSLICE}(Q_{2sub})$ 
            MARKLINEILV( $P_{start}, P_{stop}$ )
```

Résultats & Benchmark

Quelques chiffres en comparaison

	100 triangles	1000 triangles	10000 triangles	couverture en %
Scanline Optimales	2.316	20.114	209.718	92.11
Scanline Naïves	4.35	45.584	444.665	100

Et ensuite place à la démo !

Résultats & Benchmark

Perspectives d'évolution

- ▶ Utiliser CUDA
- ▶ Changer de langage
- ▶ Passer sur du multithread



Conclusion

- ▶ Implementation réussie
 - ▶ Mais avec notre interprétation pour les cas 2D
- ▶ Présentation en LaTeX