

Het gebruik van de normalen bij het bouwen van BSP acceleratiestructuren

Jesse Hoobergs

Thesis voorgedragen tot het behalen
van de graad van Master of Science
in de ingenieurswetenschappen:
computerwetenschappen, hoofdoptie
Mens-machine communicatie

Promotor:

Prof. dr. ir. Philip Dutré

Assessoren:

Ir. W. Eetveel

W. Eetrest

Begeleiders:

Ir. M. Moulin

Ir. P. Bartels

© Copyright KU Leuven

Zonder voorafgaande schriftelijke toestemming van zowel de promotor als de auteur is overnemen, kopiëren, gebruiken of realiseren van deze uitgave of gedeelten ervan verboden. Voor aanvragen tot of informatie i.v.m. het overnemen en/of gebruik en/of realisatie van gedeelten uit deze publicatie, wend u tot het Departement Computerwetenschappen, Celestijnenlaan 200A bus 2402, B-3001 Heverlee, +32-16-327700 of via e-mail info@cs.kuleuven.be.

Voorafgaande schriftelijke toestemming van de promotor is eveneens vereist voor het aanwenden van de in deze masterproef beschreven (originele) methoden, producten, schakelingen en programma's voor industrieel of commercieel nut en voor de inzending van deze publicatie ter deelname aan wetenschappelijke prijzen of wedstrijden.

Voorwoord

Dit is mijn dankwoord om iedereen te danken die mij bezig gehouden heeft. Hierbij dank ik mijn promotor, mijn begeleider en de voltallige jury. Ook mijn familie heeft mij erg gesteund natuurlijk.

Jesse Hoobergs

Inhoudsopgave

Voorwoord	i
Samenvatting	iv
Lijst van figuren en tabellen	v
Lijst van afkortingen en symbolen	vi
1 Inleiding	1
1.1 Ray tracing	1
1.2 Doelstelling	1
1.3 Methodologie	1
1.4 Contributie	1
1.5 Overzicht	1
2 Voorgaand werk	3
2.1 Basisconcept	3
2.2 <i>BSP</i> bomen	4
2.3 <i>Kd</i> Bomen	4
2.4 <i>RBSP</i> bomen	5
2.5 Algemene <i>BSP</i> Bomen in de praktijk	6
2.6 Vergelijking	8
3 <i>BSP_{SWEEP}</i>	11
3.1 Algemeen idee	11
3.2 Gebaseerd op random richtingen	11
3.3 Gebaseerd op geometrische normalen	12
4 Implementatie	13
4.1 Outline BSP-algoritmes	13
4.2 <i>Kd</i> boom	13
4.3 <i>RBSP</i> boom	13
4.4 <i>BSP_{IZE}</i>	13
4.5 <i>BSP_{SWEEP}</i>	13
5 Resultaten	15
5.1 Praktische aspecten	15
5.2 Afhankelijkheid van aantal richtingen	15
5.3 Vergelijking	15

6 Resultaten	17
Bibliografie	19

Samenvatting

In dit **abstract** environment wordt een al dan niet uitgebreide samenvatting van het werk gegeven. De bedoeling is wel dat dit tot 1 bladzijde beperkt blijft.

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

Lijst van figuren en tabellen

Lijst van figuren

- 2.1 Per niveau het aantal (#) splitsingsvlakken en het totaal aantal
verschillende ($\# \neq$) splitsingsvlakken gebruikt in bovenliggende niveaus. 9
- 3.1 Per niveau het aantal (#) splitsingsvlakken en het totaal aantal
verschillende ($\# \neq$) splitsingsvlakken gebruikt in bovenliggende niveaus
bij de BSP_{random} boom. 12

Lijst van tabellen

- 2.1 Vergelijking van de bestaande soorten BSP bomen. 8
- 5.1 Statistieken over de rendertijd voor $BSP_{random+}^{Kd}$ voor verschillende
waarden van K . Voor elke waarde van K is het algoritme 6 keer uitgevoerd. 15

Lijst van afkortingen en symbolen

Afkortingen

<i>BSP</i>	Binary Space Partitioning
<i>BVH</i>	Bounding Volume Hierarchy
<i>k – DOP</i>	Discrete Oriented Polytope
<i>RBSP</i>	Restricted Binary Space Partitioning Tree
<i>SA</i>	Surface Area

Symbolen

BSP_{wn}	BSP boom die per knoop random normalen als splitsrichtingen gebruikt.
BSP_{wn+}	BSP_{wn} boom waarbij de drie richtingen volgens de hoofdassen altijd deel uitmaken van de splitsrichtingen.
BSP_{wn+}^{Kd}	BSP_{wn+} boom waarbij Kd knopen efficiënter doorkruist worden dan BSP knopen.
BSP_{cn}	BSP boom die per knoop een clustering van de normalen berekend en de centrum van deze clusters als splitsrichtingen gebruikt.
BSP_{cn+}	BSP_{cn} boom waarbij de drie richtingen volgens de hoofdassen altijd deel uitmaken van de splitsrichtingen.
BSP_{cn+}^{Kd}	BSP_{cn+} boom waarbij Kd knopen efficiënter doorkruist worden dan BSP knopen.
BSP_{random}	BSP boom die per knoop random richtingen als splitsrichtingen gebruikt.
$BSP_{random+}$	BSP_{random} boom waarbij de drie richtingen volgens de hoofdassen altijd deel uitmaken van de random splitsrichtingen.
$BSP_{random+}^{Kd}$	$BSP_{random+}$ boom waarbij Kd knopen efficiënter doorkruist worden dan BSP knopen.
$\mathcal{K}_{d,BSP}$	De kost om een BSP knoop te doorkruisen.
$\mathcal{K}_{d,Kd}$	De kost om een Kd knoop te doorkruisen.
$RBSP^{Kd}$	$RBSP$ waarbij Kd knopen efficiënter doorkruist worden dan BSP knopen.

Hoofdstuk 1

Inleiding

In dit hoofdstuk wordt het werk ingeleid. Het doel wordt gedefinieerd en er wordt uitgelegd wat de te volgen weg is (beter bekend als de rode draad).

Als je niet goed weet wat een masterproef is, kan je altijd Wikipedia eens nakijken.

1.1 Ray tracing

Stralen volgen Door elke pixel één (of meerdere stralen), kleur intersectiepunt is kleur pixel -> path tracing.

Acceleratiestructuren Doel: aantal straal-driehoek intersecties verminderen.

1.2 Doelstelling

Betere Acceleratiestructuur bouwen door een algemene BSP te maken die gebruik maakt van de geometrische normalen bij het splitsen. Aantal intersecties nog doen dalen, traversals stijgen, rendertijd dalen.

1.3 Methodologie

1.4 Contributie

1.5 Overzicht

Hoofdstuk 2

Voorgaand werk

Raytracing vereist acceleratiestructuren om efficiënt driehoeken in de scene te kunnen zoeken. Dit hoofdstuk start met een algemene uitleg over acceleratiestructuren en wijdt dan uit over één specifieke acceleratiestructuur: de *Binary Space Partitioning* (*BSP*) boom. De varianten van de *BSP* boom worden één voor één besproken.

2.1 Basisconcept

Ray tracing Door elke pixel één (of meerdere stralen), kleur intersectiepunt is kleur pixel -> path tracing. voor realistische beeldgeneratie + referentie, zichtstralen of verder recursief voor andere lichteffecten.

Acceleratiestructuren Het doel van acceleratiestructuren is om het aantal straal-driehoek intersecties te verminderen. De simpelste acceleratiestructuur bestaat uit het omhullende volume van de scene. Testen op intersectie met de driehoeken in de scene gebeurt dan enkel als dit omhullende volume intersecteert met de straal. Deze acceleratiestructuur kan worden uitgebreid tot een boomstructuur door dit volume recursief op te delen in kindvolumes. Binaire bomen delen elk omhullend volume op in twee nieuwe volumes, andere acceleratiestructuren zoals bijvoorbeeld octrees, delen het volume op in meer dan twee volumes.

Het volume kan worden opgedeeld op twee manieren: volgens objecten of volgens ruimte. Bij opdeling volgens objecten worden de objecten binnen het volume opgedeeld in meerdere disjuncte groepen en de kindvolumes zijn de omhullende volumes van deze groepen. Na deze opdeling zit elk object in exact één van deze nieuwe volumes, maar de volumes kunnen overlappen. Een voorbeeld van een acceleratiestructuur waarbij de opdeling volgens objecten gebeurt is de *Bounding Volume Hierarchy* (*BVH*). Opdeling volgens ruimte betekent dat de ruimte in het volume wordt opgedeeld in meerdere delen. Na deze opdeling overlappen deze nieuwe volumes niet, maar een object ligt nu in minstens één (en mogelijks in meerdere) kindvolume(s). De *BSP* boom deelt de ruimte van het volume steeds op in twee kindvolumes.

2.2 *BSP* bomen

De *BSP* boom deelt de ruimte van het omhullende volume recursief op door te splitsen volgens een willekeurig georiënteerd vlak totdat een bepaalde stopconditie bereikt is. Het feit dat de *BSP* boom volgens willekeurig georiënteerde vlakken splitst, is zowel een voor- als nadeel. Het zorgt ervoor dat de *BSP* boom zich heel goed kan aanpassen aan de scene en alle niet-intersecterende driehoeken in principe kan scheiden. Maar het zorgt er ook voor dat het heel moeilijk is om deze goede splitsingsvlakken te vinden. In de praktijk wordt vaak een specifieke soort *BSP* boom gebruikt: de *Kd* boom.

Het bouwen van de boom Het splitsingsvlak dat een knoop opdeelt in twee delen, kan een grote impact hebben op het aantal doorkruisstappen en het aantal driehoekintersecties. Het bouw algoritme moet voor elke knoop het beste splitsingsvlak bepalen en als splitsen volgens dat vlak voordelig is, de knoop opsplitsen in twee kindknoten. Heuristieken voorspellen hoe goed een splitsing volgens een bepaald splitsingsvlak is. Het algoritme stopt met het splitsen van de knoop als een stopconditie bereikt wordt. Deze stopconditie kan een maximale diepte zijn, of het feit dat er geen nuttig splitsingsvlak gevonden wordt of dat het aantal driehoeken in de knoop lager is dan een vastgelegde limiet, bijvoorbeeld als er maar één driehoek in de knoop zit.

2.3 *Kd* Bomen

De *Kd* boom is een *BSP* boom waarbij alle splitsingsvlakken asgealigneerd zijn. Hiermee wordt bedoeld dat de splitsingsrichting (de normaal op het splitsingsvlak) evenwijdig is aan één van de drie hoofdassen. Dit zorgt ervoor dat elke knoop van de boom een asgealigneerde balk voorstelt. Het doorkruisen van een knoop uit een *Kd* boom is daardoor goedkoper dan het doorkruisen van een knoop uit een algemene *BSP* boom. De reden hiervoor is dat het goedkoper is om het intersectiepunt van een straal en een asgealigneerd vlak te vinden (verschil en vermenigvuldiging) dan het intersectiepunt van een straal en een willekeurig vlak (twee scalaire producten en deling). Door de beperking op mogelijke splitsingsvlakken kunnen *Kd* bomen zich minder goed aanpassen aan de scene. Ze kunnen bijvoorbeeld niet alle niet-intersecterende driehoeken scheiden.

Ondanks dit nadeel, worden in de praktijk *Kd* bomen verkozen boven algemene *BSP* bomen. Ize et al [IWP08] geven drie (volgens hun foute) ruimverspreide aannames over algemene *BSP* bomen die ervoor zorgen dat *Kd* bomen hoger ingeschat worden. Ten eerste wordt er aangenomen dat algemene *BSP* bomen nooit sneller kunnen zijn dan *Kd* bomen omdat het doorkruisen van een *BSP* boom beduidend duurder is. De beperkte precisie van vlottende komma getallen wordt gezien als het tweede probleem omdat het *BSP* bomen numeriek onstabiel zou maken. De derde aanname is dat door de grotere flexibiliteit (= grotere verzameling van mogelijke

splitsingsvlakken) het veel moeilijker is om een *BSP* boom te bouwen dan om een *Kd* boom te bouwen.

Voor een *Kd*-boom is de Surface Area Heuristiek (*SAH*) de beste gekende methode om bomen met minimale verwachte kost te bouwen. De *SAH* is oorspronkelijk ontwikkeld door Goldsmith en Salmon [GS87] voor de *BVH* en later aangepast door MacDonald en Booth [MB90] voor de *Kd* boom. De *SAH* schat de kost van een splitsingsvlak door te veronderstellen dat beide kindknoten, bladknoten worden en dat de kost om een bladknoop te intersecteren afhankelijk is van het aantal driehoeken en de oppervlakte van het omhullende volume. De verwachte kost \mathcal{K} om een knoop p te splitsen in kindknoten l en r is dan: $\mathcal{K}_p = \frac{\mathcal{SA}(l)}{\mathcal{SA}(p)} * n_l * \mathcal{K}_i + \frac{\mathcal{SA}(r)}{\mathcal{SA}(p)} * n_r * \mathcal{K}_i + \mathcal{K}_d$ met kost \mathcal{K} , oppervlakte $\mathcal{SA}()$ en aantal driehoeken n . De subscript i en d staan voor respectievelijk intersectie en doorkruising. De kost van het beste splitsingsvlak (laagste kost) wordt dan vergeleken met de kost voor de knoop als die niet gesplitst zou worden: $n * \mathcal{K}_i$. Als splitsen voordelig is, wordt de knoop opgesplitst volgens dit splitsingsvlak, anders wordt de knoop een bladknoop.

Alle mogelijke asgealigneerde splitsingsvlakken testen is ondoenbaar. Havran [Hav00] toonde aan dat de kost van de *SAH* langs een richting ofwel lineair stijgt ofwel linear daalt tussen eindpunten (de minimale en maximale waarde) van de driehoeken langs die richting. Dit impliceert dat het beste splitsingsvlak door een eindpunt van een driehoek gaat. Het is dus voldoende om enkel de splitsingsvlakken te bekijken die door de eindpunten van de driehoeken gaan. Hieruit volgt dat er voor elke richting in een knoop met n driehoeken, $2n$ splitsingsvlakken bekeken moeten worden. Bij een *Kd* boom is het dus voldoende om $6n$ splitsingsvlakken te bekijken. Om de *SAH* kost te berekenen voor een splitsingsvlak moet het aantal driehoeken dat (deels) aan de ene kant van het splitsingsvlak ligt (n_l) en het aantal driehoeken dat (deels) aan de andere kant ligt (n_r) gekend zijn. Om deze aantallen efficiënt te kunnen berekenen, worden de eindpunten van de driehoeken in de knoop gesorteerd volgens hun projectie op de splitsingsrichting. Een veegbeweging (*sweep*) over deze gesorteerde lijst kan dan in lineaire tijd de *SAH* kost van alle splitsingsvlakken langs de splitsingsrichting berekenen.

2.4 *RBSP* bomen

De Restricted Binary Space Partitioning (*RBSP*) boom is een uitbreiding van de *Kd* boom die toelaat om knopen op te splitsen volgens splitsingsrichtingen uit een vaste verzameling van k richtingen. Het omhullend volume van een *RBSP* knoop is hierdoor geen balk maar een Discreet Geöriënteerde Polytoop met k richtingen: een k -DOP. Zowel Klosowski et al [KHM⁺98] als Zachmann [Zac98] hebben hiërarchiën van k -DOPs gebruikt binnen het domein van botsherkenning (*collision detection*). De *RBSP* boom is voor het eerst gebruikt in ray tracing door Kammaje en Mora [KM07] en verder onderzocht door Budge et al [BCNJ08]. Aangezien de splitsingsrichtingen niet asgealigneerd moeten zijn, lijkt de *RBSP* boom meer op de algemene *BSP*

boom dan de Kd boom.

Een belangrijke ontwerpbeslissing bij $RBSP$ bomen is het kiezen van de verzameling splitsingsrichtingen. Volgens Budge et al [BCNJ08] werkt in principe elke verzameling met minstens drie niet-evenwijdige richtingen, maar is het gewenst om richtingen te kiezen die samen de eenheidsbol goed bedekken. Kammaje en Mora [KM07] genereren punten langs een spiraal op gelijk verdeelde breedtegraden volgens de gouden ratio. Budge et al [BCNJ08] gebruiken de verzamelingen die ze de standaard richtingen van Klosowski et al [KHM⁺98] noemen. Deze richtingen gebruiken enkel waarden uit de verzameling $\{-1, 0, 1\}$ als x , y en z coördinaat.

Kammaje en Mora [KM07] toonden aan dat de SAH ook gebruikt kan worden voor $RBSP$ bomen. Net zoals bij de Kd boom moeten voor elke splitsingsrichting de eindpunten van de driehoeken gesorteerd worden en $2n$ splitsingsvlakken bekeken worden. In totaal bekijkt de $RBSP$ boom dus $2kn$ splitsingsvlakken. Het bouwen van de $RBSP$ boom is computationeel duurder dan het bouwen van de Kd boom door het grotere aantal richtingen en het feit dat het berekenen van de oppervlakte van een k -DOP computationeel duurder is dan het berekenen van de oppervlakte van een balk. Budge et al [BCNJ08] vonden een oplossing voor dit tweede probleem door een methode te ontwikkelen waarmee de oppervlaktes van de kind k -DOPs incrementeel berekend kunnen worden tijdens het sweepen.

De huidige $RBSP$ implementaties zijn superieur ten opzichte van de Kd boom in termen van het aantal driehoekintersecties en het aantal doorkruisingen, maar moet onderdoen in termen van rendertijd. Ize et al [IWP08] menen dat de $RBSP$ boom de slechtste eigenschappen van zowel de Kd boom als de algemene BSP boom overneemt. Net als de Kd boom kan het geen rekening houden met de lokale geometrie en zich dus niet aanpassen aan complexe geometrie. Net als bij de algemene BSP boom moet de intersectie met een willekeurig georiënteerd vlak berekend worden om knopen te doorkruisen. Budge et al [BCNJ08] tonen aan dat deze tweede eigenschap minder erg is bij de $RBSP$ boom dan bij de algemene BSP boom omdat het mogelijk is om alle scalaire producten op voorhand (en dus maar één keer) te berekenen.

2.5 Algemene BSP Bomen in de praktijk

Ize et al [IWP08] ontwikkelden de eerste algemene BSP boom voor raytracing. In tegenstelling tot de Kd en $RBSP$ boom kan BSP_{IZE} wel splitsingsvlakken kiezen afhankelijk van de geometrie. De BSP_{IZE} boom gebruikt de splitsingsvlakken van de Kd boom en elke driehoek in de knoop bepaalt nog vier extra splitsingsvlakken. Deze vier vlakken zijn: het vlak van de driehoek zelf (autopartitie) en de drie vlakken loodrecht op de driehoek door elk van de drie zijden. Merk op dat deze laatste vier vlakken rekening houden met de geometrie en niet mogelijk zouden zijn bij een $RBSP$ boom. Het omhullend volume van de knopen bij een BSP boom is een convex veelvlak. Voor de eenvoud wordt de omhullende balk gebruikt als omhullend

volume voor de wortelknoop. Dit heeft als extra voordeel dat er een zeer snelle test is voor stralen die niets raken.

De *SAH* kan ook gebruikt worden voor algemene *BSP* bomen. De BSP_{IZE} boom controleert de $6n$ *Kd* splitsingsvlakken door te sweeppen zoals bij de *Kd* en *RBSP* boom. De *SA* berekening is duurder aangezien het omhullende volume een convex veelvlak is. De BSP_{IZE} boom controleert ook vier extra vlakken per driehoek. Voor deze vlakken is het berekenen van de *SAH* kost moeilijker omdat het aantal driehoeken links en rechts van het vlak bepaald moet worden. Om dit efficiënt te bepalen gebruiken Ize et al [IWP08] de *BVH* als hulpstructuur. In elke knoop wordt een *BVH* boom gebouwd en die wordt bij elke niet-*Kd* splitsing gebruikt om het aantal driehoeken in beide kindknoten te bepalen. Hierdoor is het bouwen van de BSP_{IZE} boom computationeel beduidend duurder dan het bouwen van *RBSP* en *Kd* bomen. De inwendige knopen van de boom kunnen worden opgedeeld in twee groepen: de knopen die gesplitst worden door een *Kd* vlak en de knopen die gesplitst worden door een geometrie-afhankelijk *BSP* vlak. Met *Kd* knopen worden de knopen uit de eerste groep bedoeld, met *BSP* knopen die uit de tweede groep.

Ize et al [IWP08] verminderen het probleem van de tragere *BSP* boom doorkruising door *Kd* knopen apart te behandelen bij het doorkruisen. Als een *Kd* knoop doorkruist wordt, kan de intersectie met het splitsingsvlak berekend worden als de intersectie van de straal met een asgealigneerd vlak. De boom die deze optimalisatie toepast, wordt aangeduid met BSP_{IZE}^{Kd} . Het feit dat *Kd* knopen goedkoper zijn om te doorkruisen dan *BSP* knopen, zorgt ervoor dat er voor deze twee soorten knopen een aparte doorkruiskost gebruikt moet worden in de *SAH*: $\mathcal{K}_{d,BSP}$ en $\mathcal{K}_{d,Kd}$. Deze kosten rechtstreeks in de *SAH* gebruiken, zorgt ervoor dat voornamelijk *BSP* knopen gecreëerd worden. De reden hiervoor is dat de intersectieterm van de *SAH* lineair varieert in het aantal driehoeken en die intersectieterm domineert snel de constante doorkruisterm waardoor *BSP* splitsingen, die de driehoeken beter splitsen, gekozen worden. Deze lineaire afhankelijkheid is geen probleem als de *SAH* enkel moet beslissen of een knoop gesplitst wordt of niet, maar wel als het moet bepalen of een knoop al of niet gesplitst wordt en of dit best door een goedkoop *Kd* vlak of door een duur *BSP* vlak gedaan wordt. Ize et al [IWP08] lossen dit probleem op door ook $\mathcal{K}_{d,BSP}$ lineair te laten variëren in het aantal driehoeken: $\mathcal{K}_{d,BSP} = \alpha * \mathcal{K}_i * (n - 1) + \mathcal{K}_{d,Kd}$ waarbij α een instelbare parameter is. Als er na het testen van alle splitsingsvlakken geen splitsingsvlak gevonden is dat zorgt dat de kost om te splitsen lager is dan de kost om een bladknoop te creëren, worden alle *BSP* vlakken opnieuw getest, maar deze keer met een constante $\mathcal{K}_{d,BSP}$. Dit blijkt veel beter te werken dan een constante kost. Merk op dat deze optimalisatie gebruikt kan worden bij elke *BSP* boom die de *Kd* richtingen bekijkt. Aangezien de *Kd* richtingen bij alle huidige *RBSP* implementaties steeds in de verzameling splitsingsrichtingen zitten, kan de optimalisatie ook gebruikt worden om een $RBSP^{Kd}$ boom te bouwen.

De BSP_{IZE}^{Kd} boom is in veel scenes even snel of zelfs sneller dan de *Kd* boom. De niet geïmplementeerde BSP_{IZE} boom is voor sommige scenes ook al beter dan de *Kd*

	Kd	$RBSP$	BSP_{IZE}
Omhullend volume	Asgealigneerde balk	$k - DOP$	Convex veelvlak
Sweeping	Ja	Ja	Deels
Geometrie afhankelijke vlakken	Nee	Nee	Ja
Snelle Kd doorkruising	Kd	$RBSP^{Kd}$ ¹	BSP_{IZE}^{Kd}
# splitsingsvlakken per niveau	$6n$	$2kn$	$10n$
totaal # \neq splitsingsvlakken	$6n$	$2kn$	$10n$

Tabel 2.1: Vergelijking van de bestaande soorten BSP bomen.

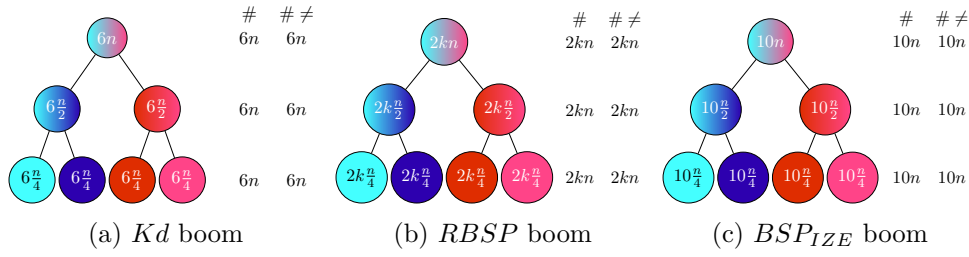
boom. De winst wordt behaald door het lagere aantal straal driehoek intersecties. Het aantal knoop doorkruising stijgt echter, waardoor de totale verbetering wordt afgezwakt. De BSP_{IZE}^{Kd} boom toont veel minder variatie in rendertijd per pixel dan de Kd boom die duidelijke hotspot regio's heeft. Dit toont aan dat de BSP boom beter kan omgaan met complexe geometrie.

2.6 Vergelijking

Bouwen en intersecteren Tabel 2.1 vergelijkt de hierboven besproken BSP bomen. Hoe algemener de BSP boom, hoe complexer het omhullend volume en hoe nauwer de boom kan aansluiten aan de scene. Als voor elke driehoek in de knoop, dezelfde vlakken bekeken worden, kan sweeping toegepast worden om efficiënt de SAH kosten te berekenen. Als sweeping niet kan, zoals bij de geometrie-afhankelijke vlakken bij de BSP_{IZE} boom, is het berekenen van de SAH kosten moeilijker en moet een hulpstructuur gebruikt worden. Voor elk van deze soorten BSP boom kan de optimalisatie met de snelle Kd knoop doorkruising gebruikt worden. Voor de $RBSP$ boom is dit nog nooit gedaan.

Aantal verschillende splitsingsvlakken Eén van de belangrijkste eigenschappen van een BSP algoritme is zijn vermogen om zich aan te passen aan complexe geometrie. Het totaal aantal verschillende splitsingsvlakken dat bekeken wordt tijdens het bouwen van de boom, draagt bij tot dit vermogen. Voor een scene met n driehoeken, bekijkt een Kd boom $6n$ verschillende splitsingsvlakken. Elk niveau van de boom bekijkt exact dezelfde splitsingsvlakken. Figuur 2.1a toont dit visueel. Een $RBSP$ boom met k discrete richtingen doet hetzelfde, maar bekijkt $2kn$ verschillende splitsingsvlakken. Figuur 2.1b toont dit visueel. De BSP_{IZE} boom gebruikt $10n$ verschillende splitsingsrichtingen, $6n$ voor de Kd richtingen en n voor elk van de vier andere richtingen. De BSP_{IZE} boom bekijkt op elk niveau ook exact dezelfde splitsingvlakken en is dus niet zo algemeen als een BSP boom kan zijn. Figuur 2.1c toont dit visueel. De reden hiervoor is dat de gebruikte BSP splitsingsvlakken enkel afhankelijk zijn van de driehoeken zelf en niet van welke driehoeken samen in een

¹De $RBSP^{Kd}$ boom is nog nooit geïmplementeerd.



Figuur 2.1: Per niveau het aantal ($\#$) splitsingsvlakken en het totaal aantal verschillende ($\# \neq$) splitsingsvlakken gebruikt in bovenliggende niveaus.

knoop zitten. Geen van bovenstaande bomen gebruikt de volledige vrijheid van een *BSP* boom om op elk niveau andere splitsingsvlakken te nemen en op die manier beperken ze hun vermogen om zich aan te passen aan complexe geometrie. Driehoeken die in de wortelknoop door geen enkel vlak van elkaar kunnen worden gesplitst, kunnen nooit van elkaar gesplitst worden. Het volgende hoofdstuk introduceert nieuwe *BSP* bomen die deze vrijheid wel benutten.

Hoofdstuk 3

BSP_{SWEEP}

In dit hoofdstuk wordt een nieuwe soort BSP boom besproken: de BSP_{SWEEP} boom. Eerst wordt het algemene idee besproken en nadien een aantal specifieke versies van de BSP_{SWEEP} .

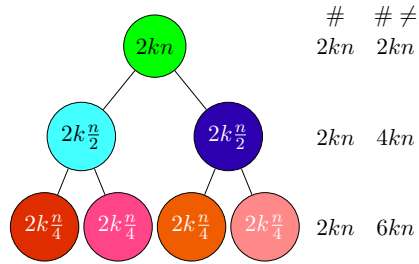
Beginnen met het probleem te schetsen, aantal paragrafen aan spenderen: - Eerst uitleggen in welke gevallen het nuttig is dat je die vrijheid gebruikt - In dit soort scene, intuïtief ...

3.1 Algemeen idee

De BSP_{SWEEP} boom is een algemene BSP boom waarbij in elke knoop k richtingen bepaald worden en alle $2n$ splitsingsvlakken langs elk van deze richtingen worden bekeken door te sweepen. Deze k richtingen kunnen verschillend zijn voor elke knoop en kunnen gekozen worden afhankelijk van de lokale geometrie. De $RBSP$ boom is een BSP_{SWEEP} boom waarbij de gekozen richtingen in elke knoop hetzelfde zijn. De BSP_{SWEEP} boom heeft drie belangrijke ontwerpbeslissingen. De belangrijkste ontwerpbeslissing bij de BSP_{SWEEP} boom is methode die gebruikt wordt om de k richtingen te bepalen. Een tweede belangrijke ontwerpbeslissing is de waarde van k . De derde belangrijke ontwerpbeslissing sluit aan bij de eerste en gaat over het al dan niet gebruiken van de Kd richtingen als de eerste drie van de k richtingen.

3.2 Gebaseerd op random richtingen

De simpelste BSP_{SWEEP} bepaalt in elke knoop k random richtingen onafhankelijk van de geometrie. De richtingen worden uniform op de hemisphere gegenereerd. Het idee achter deze boom is dat het nuttiger kan zijn om driehoeken via veel verschillende vlakken te proberen splitsen, dan om ze steeds met dezelfde vlakken te proberen splitsen. Als de driehoeken in de scene uniform verdeeld zijn, dan is de kans dat twee driehoeken volgens een willekeurige richting gesplitst kunnen worden even groot als de kans dat ze door een Kd richting gesplitst kunnen worden. Als de BSP_{random} boom perfect gebalanceerd is, worden in elk niveau $2 * k * n$



Figuur 3.1: Per niveau het aantal ($\#$) splitsingsvlakken en het totaal aantal verschillende ($\# \neq$) splitsingsvlakken gebruikt in bovenliggende niveaus bij de BSP_{random} boom.

verschillende splitsingsvlakken bekeken. Deze splitsingsvlakken zijn verschillend op elk niveau, zodat in totaal $2 * k * n * \log(n)$ verschillende splitsingsvlakken bekeken worden. Figuur 3.1 toont dit visueel. De BSP_{random} boom probeert elke driehoek via gemiddeld $2 * k * \log(n)$ ($\mathcal{O}(\log(n))$) vlakken te splitsen van de andere driehoeken, in tegenstelling tot de bestaande bomen die dit maximaal met $\mathcal{O}(1)$ vlakken proberen.

Zoals hierboven beschreven, zijn de Kd richtingen in praktische scenes vaak beter dan willekeurige richtingen. Dit geeft aanleiding tot een boom die als eerste drie richtingen steeds de Kd richtingen kiest en enkel de overige $k - 3$ richtingen random genereert: de $BSP_{random+}$ boom. Aangezien de Kd richtingen in deze boom voor elke knoop gebruikt worden, kan de snellere Kd knoop doorkruising ook nuttig zijn. Een boom die altijd de Kd richtingen gebruikt en de doorkruising van Kd knopen optimaliseert, wordt aangeduid als $BSP_{random+}^{Kd}$.

3.3 Gebaseerd op geometrische normalen

3.3.1 Willekeurige normaal

Extra richtingen door random normalen te kiezen Autopartitie van Ize maar gesweept
Waarom zou dit werken ? : ...

3.3.2 Geclusterde normalen

(Extra) richtingen via K-means clustering Sweepen volgens die richtingen
Waarom zou dit werken ...

Hoofdstuk 4

Implementatie

In dit hoofdstuk wordt het werk ingeleid. Het doel wordt gedefinieerd en er wordt uitgelegd wat de te volgen weg is (beter bekend als de rode draad).

Als je niet goed weet wat een masterproef is, kan je altijd Wikipedia eens nakijken.

4.1 Outline BSP-algoritmes

4.1.1 Bouwalgoritme

4.1.2 Intersectie-algoritme

4.2 *Kd* boom

4.3 *RBSP* boom

4.4 BSP_{IZE}

4.5 BSP_{SWEEP}

4.5.1 Algemeen

4.5.2 BSP_{random}

4.5.3 BSP_{wn}

4.5.4 BSP_{cn}

Hoofdstuk 5

Resultaten

In dit hoofdstuk wordt het werk ingeleid. Het doel wordt gedefinieerd en er wordt uitgelegd wat de te volgen weg is (beter bekend als de rode draad).

Als je niet goed weet wat een masterproef is, kan je altijd Wikipedia eens nakijken.

- 5.1 Praktische aspecten
- 5.2 Afhankelijkheid van aantal richtingen
- 5.3 Vergelijking

K	Feet		Sponza		Conference Hall		Museum	
	Mediaan	Stdev	Mediaan	Stdev	Mediaan	Stdev	Mediaan	Stdev
4								
5								
6								
7								
8								
9								
10								

Tabel 5.1: Statistieken over de rendertijd voor $BSP_{random+}^{Kd}$ voor verschillende waarden van K. Voor elke waarde van K is het algoritme 6 keer uitgevoerd.

Hoofdstuk 6

Resultaten

Bibliografie

- [BCNJ08] B. C. Budge, D. Coming, D. Norpchen, and K. I. Joy. Accelerated building and ray tracing of restricted bsp trees. In *2008 IEEE Symposium on Interactive Ray Tracing*, pages 167–174, Aug 2008.
- [GS87] Jeffrey Goldsmith and John Salmon. Automatic creation of object hierarchies for ray tracing. *IEEE Computer Graphics and Applications*, 7(5):14–20, 1987.
- [Hav00] Vlastimil Havran. *Heuristic ray shooting algorithms*. PhD thesis, Ph. d. thesis, Department of Computer Science and Engineering, Faculty of . . . , 2000.
- [IWP08] T. Ize, I. Wald, and S. G. Parker. Ray tracing with the bsp tree. In *2008 IEEE Symposium on Interactive Ray Tracing*, pages 159–166, Aug 2008.
- [KHM⁺98] James T Klosowski, Martin Held, Joseph SB Mitchell, Henry Sowizral, and Karel Zikan. Efficient collision detection using bounding volume hierarchies of k-dops. *IEEE transactions on Visualization and Computer Graphics*, 4(1):21–36, 1998.
- [KM07] R. P. Kammaje and B. Mora. A study of restricted bsp trees for ray tracing. In *IEEE/ EG Symposium on Interactive Ray Tracing 2007(RT)*, volume 00, pages 55–62, 09 2007.
- [MB90] J David MacDonald and Kellogg S Booth. Heuristics for ray tracing using space subdivision. *The Visual Computer*, 6(3):153–166, 1990.
- [Zac98] Gabriel Zachmann. Rapid collision detection by dynamically aligned dop-trees. In *Proceedings. IEEE 1998 Virtual Reality Annual International Symposium (Cat. No. 98CB36180)*, pages 90–97. IEEE, 1998.

Fiche masterproef

Student: Jesse Hoobergs

Titel: Het gebruik van de normalen bij het bouwen van BSP acceleratiestructuren

Engelse titel: Using the distribution function of the geometric normals to build BSP acceleration data structures.

UDC: 621.3

Korte inhoud:

Hier komt een heel bondig abstract van hooguit 500 woorden. \LaTeX commando's mogen hier gebruikt worden. Blanco lijnen (of het commando `\par`) zijn wel niet toegelaten!

Nam dui ligula, fringilla a, euismod sodales, sollicitudin vel, wisi. Morbi auctor lorem non justo. Nam lacus libero, pretium at, lobortis vitae, ultricies et, tellus. Donec aliquet, tortor sed accumsan bibendum, erat ligula aliquet magna, vitae ornare odio metus a mi. Morbi ac orci et nisl hendrerit mollis. Suspendisse ut massa. Cras nec ante. Pellentesque a nulla. Cum sociis natoque penatibus et magnis dis parturient montes, nascetur ridiculus mus. Aliquam tincidunt urna. Nulla ullamcorper vestibulum turpis. Pellentesque cursus luctus mauris.

Thesis voorgedragen tot het behalen van de graad van Master of Science in de ingenieurswetenschappen: computerwetenschappen, hoofdoptie Mens-machine communicatie

Promotor: Prof. dr. ir. Philip Dutré

Assessoren: Ir. W. Eetveel
W. Eetrest

Begeleiders: Ir. M. Moulin
Ir. P. Bartels