

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	vii
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	5
2.4 <i>RBSP</i> bomen	7
2.5 Algemene <i>BSP</i> Bomen in de praktijk	9
2.6 Vergelijking	10
3 BSP_{SWEEP}	13
3.1 Probleemstelling	13
3.2 Algemeen idee	14
3.3 Gebaseerd op random richtingen	15
3.4 Gebaseerd op geometrische normalen	15
4 Implementatie	17
4.1 Datastructuren knopen	17
4.2 Bouwalgoritmes	17
4.3 Intersectie-algoritmes	17
5 Resultaten	19
5.1 Praktische aspecten	19
5.2 Afhangelijkheid van aantal richtingen	19
5.3 Vergelijking	19
6 Resultaten	23

Bibliografie

25

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	Een visuele voorstelling van <i>ray tracing</i> . Door elke pixel worden één of meerdere zichtstralen gestuurd. Schaduwstralen worden gebruikt om de belichting in de scene realistisch te maken. Deze afbeelding is een aangepaste versie van een afbeelding op https://en.wikipedia.org/wiki/Ray_tracing_(graphics)	3
2.2	Een 2D voorbeeld dat toont dat alle (niet-intersecterende) driehoeken gesplitst kunnen worden door een <i>BSP</i> boom.	5
2.3	Een 2D voorbeeld dat toont dat niet alle (niet-intersecterende) driehoeken gesplitst kunnen worden door de asgealigneerde vlakken van de <i>Kd</i> boom. De twee driehoeken linksonder (en rechtsboven) kunnen niet gesplitst worden omdat zowel hun projecties op de x-as, als hun projecties op de y-as overlappen.	6
2.4	Een 2D voorbeeld dat toont dat niet alle (niet-intersecterende) driehoeken gesplitst kunnen worden door de vlakken van de <i>RBSP</i> boom. De <i>RBSP</i> boom kan de driehoeken wel beter splitsen dan de <i>Kd</i> boom in figuur 2.3. De twee driehoeken rechtsboven kunnen niet gesplitst worden omdat de discrete verzameling van k richtingen, geen richting bevat waarlangs deze driehoeken gesplitst kunnen worden. . . .	8
2.5	Per niveau het aantal (#) splitsingsvlakken en het totaal aantal verschillende (# ≠) splitsingsvlakken gebruikt in bovenliggende niveaus.	11
3.1	Per niveau het aantal (#) splitsingsvlakken en het totaal aantal verschillende (# ≠) splitsingsvlakken gebruikt in bovenliggende niveaus bij de <i>BSP_{random}</i> boom.	15

Lijst van tabellen

2.1	Vergelijking van de bestaande soorten <i>BSP</i> bomen.	10
5.1	Statistieken over de rendertijd voor <i>BSP_{random}</i> voor verschillende waarden van K. Voor elke waarde van K is het algoritme 7 keer uitgevoerd.	19

5.2	Statistieken over de rendertijd voor $BSP_{random+}$ voor verschillende waarden van K . Voor elke waarde van K is het algoritme 7 keer uitgevoerd.	20
5.3	Statistieken over de rendertijd voor $BSP_{random+}^{Kd}$ voor verschillende waarden van K . Voor elke waarde van K is het algoritme 7 keer uitgevoerd.	20
5.4	Statistieken over de rendertijd voor BSP_{wn} voor verschillende waarden van K . Voor elke waarde van K is het algoritme 7 keer uitgevoerd. . . .	20
5.5	Statistieken over de rendertijd voor BSP_{wn+} voor verschillende waarden van K . Voor elke waarde van K is het algoritme 7 keer uitgevoerd. . . .	21
5.6	Statistieken over de rendertijd voor BSP_{wn+}^{Kd} voor verschillende waarden van K . Voor elke waarde van K is het algoritme 7 keer uitgevoerd. . . .	21
5.7	Statistieken over de rendertijd voor BSP_{cn} voor verschillende waarden van K . Voor elke waarde van K is het algoritme 7 keer uitgevoerd. . . .	21
5.8	Statistieken over de rendertijd voor BSP_{cn+} voor verschillende waarden van K . Voor elke waarde van K is het algoritme 7 keer uitgevoerd. . . .	22
5.9	Statistieken over de rendertijd voor BSP_{cn+}^{Kd} voor verschillende waarden van K . Voor elke waarde van K is het algoritme 7 keer uitgevoerd. . . .	22
5.10	22

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 centruns 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

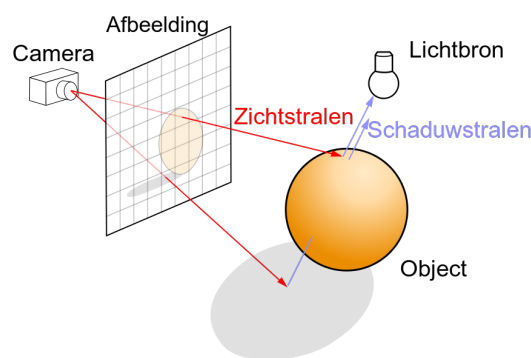
Voorgaand werk

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 *Ray tracing* is een computergrafiek techniek voor fysisch gebaseerd renderen. Het vormt een beschrijving van een 3D scene om tot een fotorealistische 2D afbeelding. Een camera wordt op een bepaalde positie in de scene geplaatst en een afbeeldingsvlak, opgedeeld in pixels, wordt ervoor geplaatst. Door elke pixel worden één (of meerdere stralen) gestuurd. Deze stralen worden zichtstralen genoemd en de kleur van hun dichtste intersectiepunt met de scene, bepaalt de kleur van de pixel.

Om realistische afbeeldingen te maken, wordt belichting in rekening gebracht. De



Figuur 2.1: Een visuele voorstelling van *ray tracing*. Door elke pixel worden één of meerdere zichtstralen gestuurd. Schaduwstralen worden gebruikt om de belichting in de scene realistisch te maken. Deze afbeelding is een aangepaste versie van een afbeelding op [https://en.wikipedia.org/wiki/Ray_tracing_\(graphics\)](https://en.wikipedia.org/wiki/Ray_tracing_(graphics))

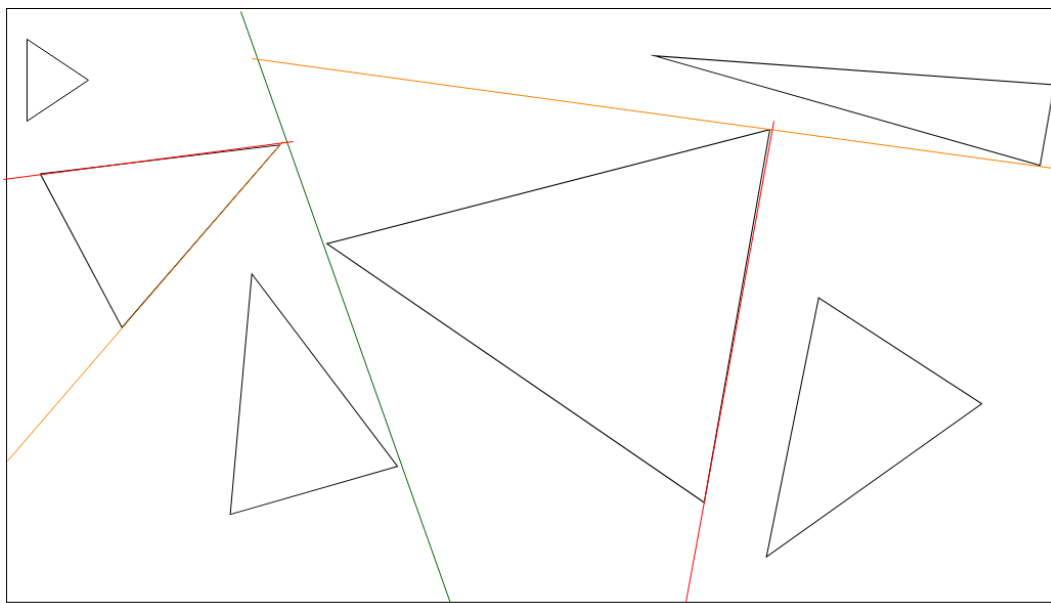
eenvoudigste vorm van belichting is directe belichting, een punt is donker als er niet rechtstreeks licht van een lichtbron op valt. Om dit te ondersteunen in *ray tracing* wordt gebruikt gemaakt van schaduwstralen, stralen van het punt naar de lichtbron. Deze schaduwstralen worden geïntersecteerd met de scene, als een intersectiepunt tussen het punt en de lichtbron gevonden wordt, is de lichtbron niet zichtbaar. Bij elke intersectie wordt aan de hand van schaduwstralen gekeken of het punt belicht wordt of niet, als het niet belicht wordt, is de kleur zwart. Voor indirecte belichting kan een andere techniek, *path tracing*, gebruikt worden. *Path tracing* reflecteert stralen in het intersectiepunt afhankelijk van het materiaal en als deze straal na een aantal botsingen een lichtbron raakt, krijgt het intersectiepunt een belichting van die lichtbron.

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 (zie figuur 2.2). 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.

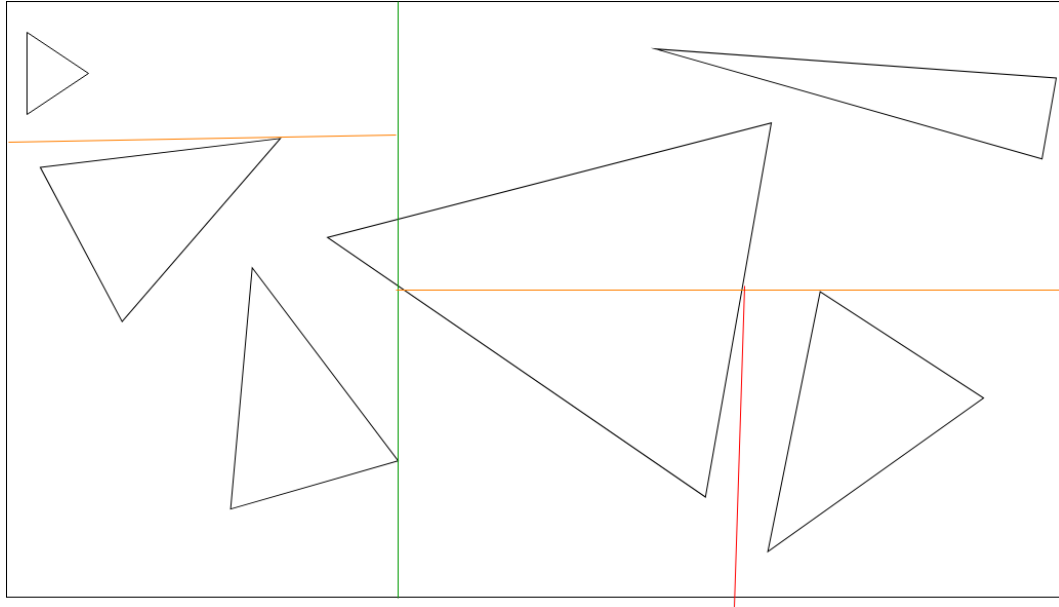


Figuur 2.2: Een 2D voorbeeld dat toont dat alle (niet-intersecterende) driehoeken gesplitst kunnen worden door een *BSP* boom.

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-



Figuur 2.3: Een 2D voorbeeld dat toont dat niet alle (niet-intersecterende) driehoeken gesplitst kunnen worden door de asgealigneerde vlakken van de *Kd* boom. De twee driehoeken linksonder (en rechtsboven) kunnen niet gesplitst worden omdat zowel hun projecties op de x-as, als hun projecties op de y-as overlappen.

intersecterende driehoeken scheiden. Figuur 2.3 toont een situatie waarin de *Kd* boom niet alle driehoeken kan 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

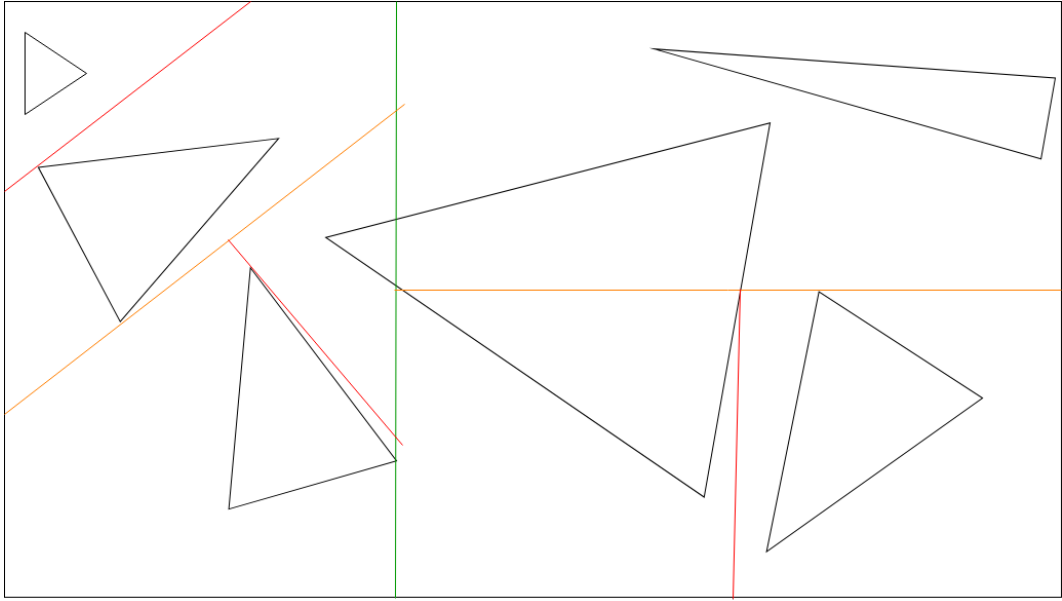
te splitsen in kindknopen l en r is dan: $\mathcal{K}_p = \frac{\mathcal{SA}(l)}{\mathcal{SA}(p)} * n_l * \mathcal{K}_i + \frac{\mathcal{SA}(r)}{\mathcal{SA}(p)} * n_r * \mathcal{K}_i + \mathcal{K}_d$ met kost \mathcal{K} , oppervlakte $\mathcal{SA}()$ en aantal driehoeken n . De subscripts i en d staan 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 lineair 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. Net als de *Kd* boom kan de *RBSP* boom niet alle niet-intersecterende driehoeken scheiden. Figuur 2.4 toont een situatie waarin de *RBSP* boom niet alle driehoeken kan scheiden.

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



Figuur 2.4: Een 2D voorbeeld dat toont dat niet alle (niet-intersecterende) driehoeken gesplitst kunnen worden door de vlakken van de *RBSP* boom. De *RBSP* boom kan de driehoeken wel beter splitsen dan de *Kd* boom in figuur 2.3. De twee driehoeken rechtsboven kunnen niet gesplitst worden omdat de discrete verzameling van k richtingen, geen richting bevat waarlangs deze driehoeken gesplitst kunnen worden.

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 sweepen 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 kindknopen 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

	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	$RBSP^{Kd} \text{ }^1$	BSP_{IZE}^{Kd}
# splitsingsvlakken per niveau	$6n$	$2kn$	$10n$
totaal # \neq splitsingsvlakken	$6n$	$2kn$	$10n$

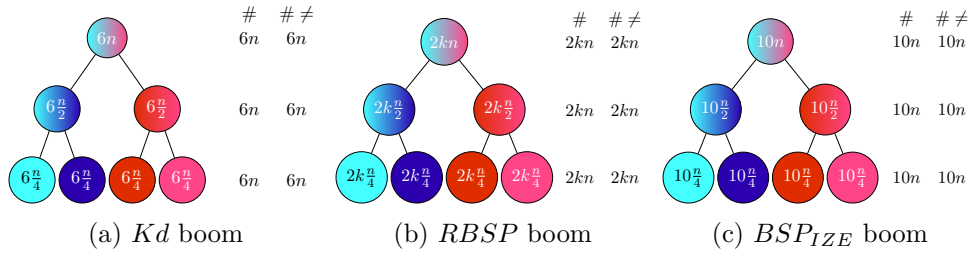
Tabel 2.1: Vergelijking van de bestaande soorten BSP bomen.

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 geöptimaliseerde BSP_{IZE} boom is voor sommige scenes ook al beter dan de Kd 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.



Figuur 2.5: Per niveau het aantal ($\#$) splitsingsvlakken en het totaal aantal verschillende ($\# \neq$) splitsingsvlakken gebruikt in bovenliggende niveaus.

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 2.5a toont dit visueel. Een $RBSP$ boom met k discrete richtingen doet hetzelfde, maar bekijkt $2kn$ verschillende splitsingsvlakken. Figuur 2.5b 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 splitsingsvlakken en is dus niet zo algemeen als een BSP boom kan zijn. Figuur 2.5c 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 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.

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

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} .

3.1 Probleemstelling

Het doel van acceleratiestructuren is om de totale kost om een scene te renderen, te minimaliseren. Deze rendertijd T_{render} bestaat uit twee grote factoren: de tijd gespendeerd aan het intersecteren met driehoeken (de intersectietijd) en de tijd gespendeerd aan het doorkruisen van de boom (de doorkruistijd). De totale intersectietijd $T_{i,totaal}$ is afhankelijk van het aantal driehoeken n_b in de geïntersecteerde bladknopen b en het aantal keer D_b dat elk van deze bladknopen doorkruist wordt. De totale doorkruistijd $T_{d,totaal}$ is afhankelijk van het aantal doorkruisingen $D_{inwendig}$ van inwendige knopen. Formule 3.1 beschrijft dit wiskundig met T_i de tijd nodig voor één straal-driehoek intersectie en T_d de tijd nodig om één knoop te doorkruisen.

$$T_{render} \sim T_{i,totaal} + T_{d,totaal} = T_i * \sum_b^B n_b * D_b + T_d * D_{inwendig} \quad (3.1)$$

Stel dat één kindknoop b_j uit de boom wordt opgesplitst in twee kleinere kindknopen b_{j1} en b_{j2} die elk de helft van de driehoeken krijgen. Deze opsplitsing is voordelig als aan voorwaarde 3.2 voldaan is. Deze voorwaarde drukt uit dat knoop b_j nu een inwendig knoop wordt en dus niet meer zorgt voor een intersectietijd en wel voor een doorkruistijd en dat de nieuwe kindknopen zorgen voor een intersectietijd. De voorwaarde is equivalent aan voorwaarden 3.3 en 3.4.

$$T_{render} - T_i * n_{b_j} * D_{b_j} + T_d * D_{b_j} + \frac{n_{b_j}}{2} * (D_{b_{j1}} + D_{b_{j2}}) * T_i \leq T_{render} \quad (3.2)$$

$$\Leftrightarrow \frac{n_{b_j}}{2} * (D_{b_{j1}} + D_{b_{j2}}) * T_i \leq (T_i * n_{b_j} - T_d) * D_{b_j} \quad (3.3)$$

$$\Leftrightarrow D_{b_{j1}} + D_{b_{j2}} \leq 2D_{b_j} * \left(1 - \frac{T_d}{n_{b_j} * T_i}\right) \quad (3.4)$$

De som in het linkerlid van voorwaarde 3.4 is minstens gelijk aan D_{b_j} aangezien elke doorkruising van b_j voor minstens één doorkruising door een kindknoop zorgt. Analoog kan worden ingezien dat de maximale waarde voor deze som gelijk is aan $2D_{b_j}$ aangezien elke doorkruising van b_j voor maximaal twee doorkruisingen door een kindknoop kan zorgen. Hieruit volgt ongelijkheid 3.5.

$$D_{b_j} \leq D_{b_{j1}} + D_{b_{j2}} \leq 2D_{b_j} \quad (3.5)$$

In het algemeen geval geldt dat $D_{b_{j1}} + D_{b_{j2}} = (2 * (1 - \alpha) + \alpha)D_{b_j}$ waarbij α het procentueel aantal doorkruisingen is dat door slechts één van de twee kindknopen gaat. In dit geval leidt voorwaarde 3.4 tot voorwaarde 3.6.

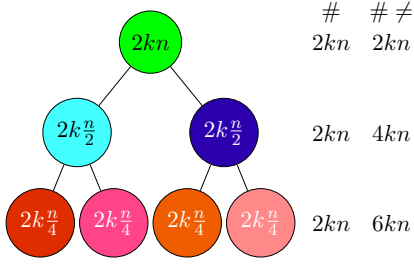
$$(2 * (1 - \alpha) + \alpha)D_{b_j} \leq 2D_{b_j} - \frac{2D_{b_j}T_d}{n_{b_j}T_i} \Leftrightarrow 2 - \alpha \leq 2 - \frac{2T_d}{n_{b_j}T_i} \Leftrightarrow T_d \leq \frac{\alpha n_{b_j}}{2}T_i \quad (3.6)$$

In het ideale geval ($\alpha = 1$) leidt voorwaarde 3.6 tot $T_d \leq \frac{n_{b_j}}{2}T_i$. Het opsplitsen van een knoop met twee elementen, kan hierdoor pas voordelig zijn als de doorkruistijd kleiner is dan de intersectietijd. Aangezien de doorkruistijd in de realiteit beduidend kleiner is dan de intersectietijd, is het in dit ideale geval altijd voordelig om een kindknoop op te splitsen, ongeacht het aantal driehoeken in de knoop. In het slechtste geval ($\alpha = 0$) kan aan voorwaarde 3.6 enkel voldaan zijn als de doorkruistijd gelijk is aan nul. Dit is onmogelijk waardoor opsplitsen nooit voordelig kan zijn in dit geval.

Het is moeilijk om de waarde van α te voorspellen, deze is namelijk afhankelijk van de exacte stralen die tijdens het renderen gevolgd worden, de specifieke driehoeken in de knoop en het splitsingsvlak. Voorwaarde 3.6 toont dat de kans dat splitsen voordelig is, lineair stijgt met n_{b_j} . De voorwaarde toont ook dat het splitsen van een knoop met twee driehoeken, voordelig is wanneer de doorkruistijd α keer kleiner is dan de intersectietijd. Intuïtief lijkt het logisch dat hier in het algemeen aan voldaan is. Hieruit kan worden afgeleid dat het altijd beter is om bladknopen met meer dan één driehoek op te splitsen in twee kleinere bladknopen. De volgende secties ...

3.2 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.



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

3.3 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 $2 * k * n$ 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 $BSP_{random+}^{Kd}$.

3.4 Gebaseerd op geometrische normalen

3.4.1 Willekeurige normaal

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

3.4.2 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 Datastructuren knopen

4.2 Bouwalgoritmes

4.2.1 SAH

4.3 Intersectie-algoritmes

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	Been			Sponza			Conference Hall		
	Min	Med	Max	Min	Med	Max	Min	Med	Max
2	94.263	95.144	95.837	454.741	437.608	454.138	298.405	300.392	310.614
3	88.062	89.091	89.322	364.787	345.522	368.295	261.261	266.944	268.196
4	85.441	85.581	85.62	316.678	294.67	305.886	225.13	232.307	239.816
5	83.558	83.651	84.418	289.664	272.468	278.195	211.855	214.093	216.993
6	81.93	82.325	82.287	255.474	248.777	263.412	200.431	204.593	205.686
7	81.117	81.057	81.357	249.249	231.221	232.563	193.014	194.539	194.655
8	79.914	80.121	80.089	235.069	223.647	223.241	183.805	184.94	184.278
9	79.39	79.174	79.477	224.679	208.786	212.783	177.842	178.935	178.442
10	78.257	78.481	78.198	219.107	198.755	199.18	171.722	173.994	178.498

Tabel 5.1: Statistieken over de rendertijd voor BSP_{random} voor verschillende waarden van K. Voor elke waarde van K is het algoritme 7 keer uitgevoerd.

5. RESULTATEN

K	Been			Sponza			Conference Hall		
	Min	Med	Max	Min	Med	Max	Min	Med	Max
3	102.896	102.681	102.697	100.902	91.383	89.77	97.219	97.129	102.432
4	90.292	90.191	89.904	102.357	95.368	100.245	95.658	96.988	97.714
5	85.014	85.512	87.979	100.715	94.368	98.783	93.773	94.099	99.636
6	82.523	82.349	86.901	100.973	97.991	99.783	91.391	93.91	98.434
7	80.748	80.892	80.888	104.466	96.864	101.065	90.272	93.843	94.656
8	79.55	79.911	79.513	105.823	97.068	99.078	92.536	92.504	92.933
9	78.837	79.001	78.943	101.183	94.022	97.615	92.26	92.212	93.991
10	78.225	78.24	78.501	103.721	95.61	98.762	91.082	92.371	92.354

Tabel 5.2: Statistieken over de rendertijd voor $BSP_{random+}$ voor verschillende waarden van K. Voor elke waarde van K is het algoritme 7 keer uitgevoerd.

K	Been			Sponza			Conference Hall		
	Min	Med	Max	Min	Med	Max	Min	Med	Max
3	101.563	101.346	101.579	105.439	95.087	99.882	98.029	97.286	100.595
4	91.987	92.271	95.524	100.225	90.867	92.592	92.05	92.736	93.297
5	88.29	88.335	88.449	97.599	90.537	90.244	90.222	91.448	92.026
6	84.518	84.519	84.819	95.31	88.422	88.965	88.878	90.463	95.608
7	82.944	82.626	82.843	94.765	85.315	85.011	89.03	89.65	93.787
8	81.29	81.566	83.309	93.903	85.485	88.245	87.747	90.072	94.933
9	80.581	80.799	81.702	93.203	84.301	83.876	87.304	88.272	89.006
10	80.028	80.234	79.716	93.666	85.503	88.406	86.135	87.09	90.935

Tabel 5.3: Statistieken over de rendertijd voor $BSP_{random+}^{Kd}$ voor verschillende waarden van K. Voor elke waarde van K is het algoritme 7 keer uitgevoerd.

K	Been			Sponza			Conference Hall		
	Min	Med	Max	Min	Med	Max	Min	Med	Max
2	78.381	80.439	80.06	189.64	205.401	299.886	143.656	163.78	352.315
3	75.41	76.171	77.975	166.622	165.521	193.158	127.188	133.497	170.861
4	74.31	74.369	74.782	157.165	149.284	154.059	115.946	121.746	128.461
5	73.644	74.334	74.324	151.537	153.732	157.101	112.462	120.877	134.361
6	73.125	73.867	76.303	148.679	137.888	162.36	109.783	113.731	124.092
7	72.715	74.099	74.861	143.61	143.17	150.795	107.986	111.324	114.767
8	72.301	73.992	73.77	144.221	134.784	142.216	108.338	110.33	115.036
9	72.375	72.973	74.384	135.611	130.295	141.337	108.666	109.587	119.766
10	71.807	72.579	73.052	137.872	134.463	134.933	107.595	110.402	112.553

Tabel 5.4: Statistieken over de rendertijd voor BSP_{wn} voor verschillende waarden van K. Voor elke waarde van K is het algoritme 7 keer uitgevoerd.

K	Been			Sponza			Conference Hall		
	Min	Med	Max	Min	Med	Max	Min	Med	Max
3	102.555	102.405	103.09	104.655	96.063	100.144	97.549	97.503	97.794
4	70.873	70.982	70.946	96.228	94.165	95.941	81.85	82.461	86.085
5	67.85	68.482	68.37	94.684	92.765	99.968	84.101	83.239	87.39
6	67.419	67.283	68.196	101.928	98.831	107.121	82.223	83.912	87.486
7	66.999	67.177	67.03	96.528	100.152	113.112	83.9	84.41	88.507
8	66.752	66.861	66.809	106.938	102.555	110.824	83.37	84.228	88.147
9	66.831	66.729	66.616	107.749	104.674	107.536	83.752	84.364	88.829
10	66.414	66.491	66.772	107.362	100.657	110.953	83.12	85.119	89.107

Tabel 5.5: Statistieken over de rendertijd voor BSP_{wn+} voor verschillende waarden van K. Voor elke waarde van K is het algoritme 7 keer uitgevoerd.

K	Been			Sponza			Conference Hall		
	Min	Med	Max	Min	Med	Max	Min	Med	Max
3	101.652	101.544	101.482	105.459	95.15	98.877	97.689	97.169	96.844
4	71.907	72.068	71.865	91.903	83.277	88.974	79.777	79.16	87.162
5	68.89	69.158	69.3	90.929	83.87	82.445	79.208	78.864	86.424
6	67.788	67.723	67.484	88.438	80.364	79.45	77.673	78.562	83.647
7	67.372	67.182	67.237	88.779	80.472	80.619	78.101	80.896	86.181
8	67.092	67.012	67.01	89.004	80.036	78.671	78.746	80.682	80.576
9	67.163	67.043	66.863	88.714	80.296	80.374	78.44	80.007	86.294
10	67.15	67.126	66.711	90.26	83.683	86.547	78.839	80.188	80.407

Tabel 5.6: Statistieken over de rendertijd voor BSP_{wn+}^{Kd} voor verschillende waarden van K. Voor elke waarde van K is het algoritme 7 keer uitgevoerd.

K	Been			Sponza			Conference Hall		
	Min	Med	Max	Min	Med	Max	Min	Med	Max
2	101.213	102.797	104.333	370.413	370.346	406.212	176.209	178.901	186.517
3	79.02	79.765	81.037	232.447	212.866	224.591	138.359	141.885	146.04
4	74.735	75.708	76.117	200.78	187.343	185.482	128.482	132.851	134.903
5	72.416	74.268	75.84	173.423	163.685	169.425	125.084	126.273	133.541
6	72.482	72.469	73.301	159.539	152.916	166.353	116.994	120.382	130.53
7	71.614	71.852	72.965	151.17	145.378	153.251	113.379	117.766	120.444
8	72.276	72.52	72.391	150.888	146.582	158.044	112.247	116.81	134.788
9	71.515	71.992	73.25	147.545	142.395	153.013	112.446	114.814	121.813
10	71.857	72.229	72.821	153.516	144.594	150.238	104.583	114.291	118.389

Tabel 5.7: Statistieken over de rendertijd voor BSP_{cn} voor verschillende waarden van K. Voor elke waarde van K is het algoritme 7 keer uitgevoerd.

5. RESULTATEN

K	Been			Sponza			Conference Hall		
	Min	Med	Max	Min	Med	Max	Min	Med	Max
3	102.827	102.606	102.73	104.446	102.09	99.832	97.57	97.246	98.053
4	77.713	77.536	77.276	101.442	99.184	97.47	85.942	86.035	91.19
5	70.206	70.343	70.382	101.233	93.449	105.114	80.749	83.323	87.966
6	67.618	67.694	67.306	110.861	105.866	115.97	84.898	89.229	90.635
7	66.694	66.572	66.722	122.426	114.48	123.15	84.767	88.392	90.639
8	66.655	66.451	66.718	117.905	110.056	116.398	84.719	86.746	88.584
9	66.618	66.879	66.583	112.357	110.56	114.611	83.749	87.156	88.896
10	66.52	66.411	66.117	117.148	111.116	111.114	87.258	89.005	94.316

Tabel 5.8: Statistieken over de rendertijd voor BSP_{cn+} voor verschillende waarden van K. Voor elke waarde van K is het algoritme 7 keer uitgevoerd.

K	Been			Sponza			Conference Hall		
	Min	Med	Max	Min	Med	Max	Min	Med	Max
3	101.454	101.571	101.18	105.169	95.846	99.905	96.645	96.491	95.757
4	78.023	78.065	78.356	96.472	87.161	94.116	84.088	83.582	91.343
5	70.681	70.429	72.718	91.49	83.064	85.978	79.583	80.756	88.038
6	68.006	67.828	67.837	89.127	80.339	80.096	78.349	79.272	86.204
7	67.408	67.208	67.208	88.377	79.844	78.395	79.853	79.577	85.83
8	67.165	67.291	66.905	88.68	80.107	79.958	79.798	79.712	86.478
9	66.958	66.847	66.683	89.005	80.173	79.666	77.809	78.885	79.792
10	66.849	66.899	66.686	89.448	83.764	83.188	79.45	80.151	87.728

Tabel 5.9: Statistieken over de rendertijd voor BSP_{cn+}^{Kd} voor verschillende waarden van K. Voor elke waarde van K is het algoritme 7 keer uitgevoerd.

K	Feet			Sponza			Conference Hall			Museum		
	Kd	BSP	Totaal	Kd	BSP	Totaal	Kd	BSP	Totaal	Kd	BSP	Tot
2	0	642081	642081	0	2473542	2473542	0	954708	954708			
3	0	718759	718759	0	3307722	3307722	0	1203867	1203867			
4	0	783752	783752	0	3831201	3831201	0	1456774	1456774			
5	0	784195	784195	0	4250026	4250026	0	1608240	1608240			
6	0	794381	794381	0	4500849	4500849	0	1658489	1658489			
7	0	809726	809726	0	4721923	4721923	0	1765114	1765114			
8	0	829596	829596	0	4908790	4908790	0	1802687	1802687			
9	0	830428	830428	0	4940333	4940333	0	1819335	1819335			
10	0	856250	856250	0	5099947	5099947	0	1891082	1891082			

Tabel 5.10

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. L^AT_EX 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