吴克文 梁家硕

.....

总流程

核心算法

. . .

Equation

Ray Traci

rass

Pass

Progressive

猫女宝参

Thanl

Progressive Photon Mapping

吴克文 梁家硕

2017年6月

吴克文 梁家硕

Feature

总流程

核心算法

Lighting Equation Ray Tracing Pass Photon Trac

Photon Tracin Pass Progressive

参考文献

Chanl

- 1 Features
- 2 效果展示
- 3 环境与使用
- 4 总流程
- 5 核心算法

Lighting Equation Ray Tracing Pass Photon Tracing Pass Progressive Updation

6 参考文献

吴克文 梁家硕

Feature

.....

技术質問

似心好!

Equation

Pass

Photon Ti

Progressive

经工工

Thank

Section 1

Features

吴克文 梁家硕

Feature

效果展示

环境与使用

总流程

核心算法

Lightin

Bay Trac

Pass

Pass

Progressiv Updation

参考文献

Thanl

PPM vs PM

Photon Mapping 作为全局光照领域的主流算法,以其高效率,能处理多种光照效果等特点,一直受到广泛的关注。

吴克文 梁家硕

Features

V 77.75

10.010 IT

核心昇流

Equation Ray Tracin Pass

Photon Traci Pass

参孝文献

Thanl

PPM vs PM

Photon Mapping 作为全局光照领域的主流算法,以其高效率,能处理多种光照效果等特点,一直受到广泛的关注。然而,Photon Mapping 算法的一个主要问题在于,使用光子进行光能估计的过程引入了偏差。理论上,要完全消除偏差,需要存储无穷的光子,这从计算机存储角度来看是不可接受的。

吴克文 梁家硕

 ${\bf Features}$

效未 展 不

总流档

核心算法

Lighting Equation Ray Tracing Pass

Photon Tracin Pass Progressive Updation

参考文献

Thanl

PPM vs PM

Photon Mapping 作为全局光照领域的主流算法,以其高效率,能处理多种光照效果等特点,一直受到广泛的关注。然而,Photon Mapping 算法的一个主要问题在于,使用光子进行光能估计的过程引入了偏差。理论上,要完全消除偏差,需要存储无穷的光子,这从计算机存储角度来看是不可接受的。

为此, Toshiya Hachisuka 提出了 Progressive Photon Mapping(又称渐进式光子映射),采用多遍的绘制流程,通过不断向场景中发射光子达到不断减小偏差的目的,亦解决了 Photon Mapping 的存储问题。

吴克文 梁家硕

reature

THE H/# F

忌流程

核心昇液

Equation

Ray Tracii Pass

Photon Tracir

Pass Progressive

参考文献

Thanl

What's new

- 支持 Linux, 后推出 Windows 版本
- 使用扩展版 KD-Tree 维护场景
- 利用 KD-Tree 加速邻近点查找
- 多线程
- 同时支持 BRDF 参数和 Phong 方程
- 支持贴图
- 支持真球体

吴克文 梁家硕

Yeature

环接与体E

总流程

核心質量

12.0 27.0

Equation

Pass

Pass

Progressiv

参考文献

Thanks

Section 2

效果展示

吴克文 梁家硕

Feature:

效果展示

_

核心并*1*2

Equation

Ray Trac

Photon Tr

Progressis

Updation

参考又 瞅

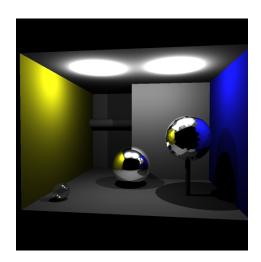


图: PPM 原作者的场景 0

吴克文 梁家硕

Feature

效果展示

环境与使用

总流程

核心算法

Lighting Equation

Ray Trac

Dhatas To

Pass

Updation

参考文献

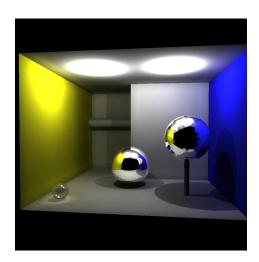


图: PPM 原作者的场景 1

吴克文 梁家硕

Feature:

效果展示

忠流程

核心算法

Lighting Equation

Ray Trac

Photon Tr

Pass

Updation

参考文献

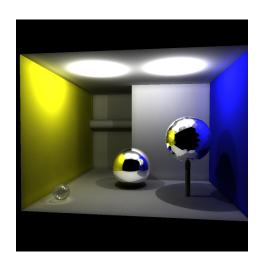


图: PPM 原作者的场景 5

吴克文 梁家硕

Feature

效果展示

环境与使用

总流程

核心算法

Lighting Equation

Ray Trac

Photon Tr

Progressiv

猫女宝参

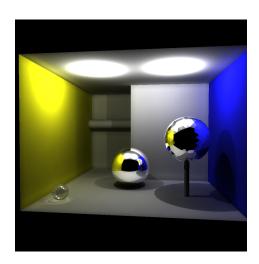


图: PPM 原作者的场景 10

吴克文 梁家硕

Feature

效果展示

兴 法 红

核心算法

Lighting

Ray Trac

701 / m

Pass

Updation

参考文献

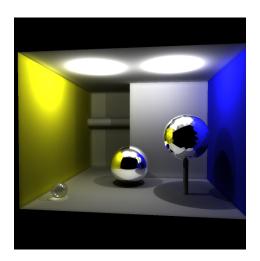


图: PPM 原作者的场景 100 (33'13")

吴克文 梁家硕

Features

效果展示

兴汰和

核心質等

Lighting

Equation

Pass

Photon Tra

Progressi

梅女朱念

Thank



图: 镜面球体 0

吴克文 梁家硕

Feature:

效果展示

台法钽

核心質法

Lighting

Ray Trac

Photon Tu

rass

Updation



图: 镜面球体 1

吴克文 梁家硕

Feature:

效果展示

1 30 3 12.

忌流程

核心算法

Lighting

Ray Trac

Dhatas To

Progressi

Updation

罗马人员



图: 镜面球体 5

吴克文 梁家硕

Feature:

效果展示

总流程

核心算法

Lighting

Ray Trac

Photon Tv

- 488

Updation

mı ı



图: 镜面球体 10

吴克文 梁家硕

Feature:

效果展示

V -----

核心算法

Lighting

Ray Trac

Pass

Progressi

おおり

Thank



图: 镜面球体 100 (6'56")

吴克文 梁家硕

Features

效果展示

总流程

核心算法

Lighting

Ray Tra

Photon Tra

Progressi

おとまる

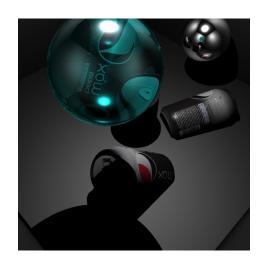


图: 透明球体 0

吴克文 梁家硕

Feature:

效果展示

台法钽

核心算法

Lighting

Ray Tra

Photon Tv

- 400

Updation

参考又献

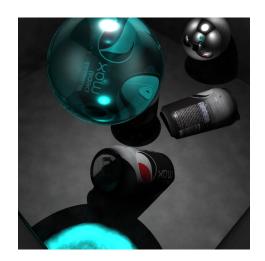


图: 透明球体 1

吴克文 梁家硕

Feature:

效果展示

34 NH 10

核心質法

Lighting

Equatio

Pass

Photon Tr

Progressi

おおまま

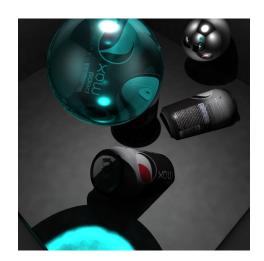


图:透明球体5

吴克文 梁家硕

Feature

效果展示

技心質は

1×-0-5+12

Equation

Pass

Pace

Progressi

梅女朱念

Thank

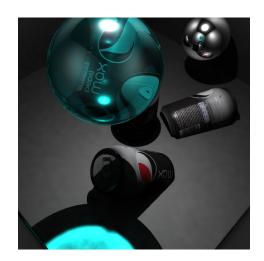


图: 透明球体 10

吴克文 梁家硕

Feature:

效果展示

总流程

核心算法

Lighting

Ray Tra

Photon Tr

Progress

o pantion

mı . ı



图: 透明球体 100 (9'13")

吴克文 梁家硕

Feature

效果展示

1 30 3 12.

核心异/2

Equation

Pass

Photon Ti

Progressiv

C pdation

mı . ı .



图: 水 0

吴克文 梁家硕

Feature

效果展示

....

Art A days

似心好!

Equatio:

Pass

Photon Tr

Progressi

おとまる

mı . ı



图: 水 1

吴克文 梁家硕

Feature

效果展示

孙児与伊/

忌流程

核心算法

Equation

Ray Tra

Photon Tr

D-----

Updation



图: 水 5

吴克文 梁家硕

Feature

效果展示

总流程

核心算法

Equation

Ray Tra

Photon Tr

Progressiv

.

Th. 1.



图: 水 10

吴克文 梁家硕

Feature

效果展示

V --- ---

核心算法

Equation Equation

Ray Trac

Photon Tr

Progressiv

猫女宝参



图: 水 100 (23'05")

吴克文 梁家硕

Feature:

环境与使用

总流程

核心算法

Lighting Equation

Ray Traci

Pass Photon Tra

Pass

会安立献

编译与运行环境

Linux/Windows

支持 c++11 的编译器 c++11

GNU toolchain

cmake >= 2.8

使用

- \$ raytracing <directory>
- \$ photontracing <directory>
- \$ updation <directory> <picture name>

吴克文 梁家硕

Feature

....

总流程

核心算法

Equation

Ray Traci Pass

Photon Tr

Progressin

Updation

参考又献

Thanks

Section 4

总流程

吴克文 梁家硕

1 Cavarc

环倍与体 E

总流程

核心質?

Lightin

Equation

Ray Trac

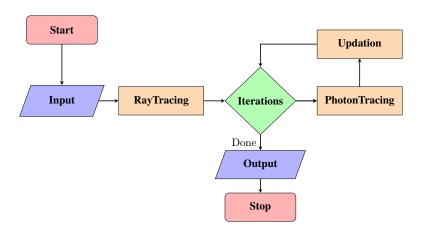
Photon T

Pass

Progressive

参考文献

mı :



Subsection 1

Lighting Equation

Feature

效果展示

环境与使用

总流和

核心算法

Lighting Equation

Ray Traci: Pass

Photon Tracin Pass

4.4.4.4

シュー

BRDF

BRDF(双向反射分布函数), 全称为 Bidirectional Reflectance Distribution Function, 用来定义给定入射方向上的辐射照度如何影响给定出射方向上的辐射率。更笼统地说,它描述了入射光线经过某个表面反射后在各个出射方向上的分布效果。

光照方程

$$L_o(\mathbf{x}, \omega_o) = L_e(\mathbf{x}, \omega_o) + \int_{\Omega} BRDF(\mathbf{x}, \omega_i, \omega_o) L_i(\mathbf{x}, \omega_i) (\omega_i \cdot \mathbf{n}) d\omega_i$$
(1)

其中, L_e 为直接光照,x 为空间坐标,n 为平面法向量, ω_o, ω_i 分别为出射和入射方向。

Ray Tracing

Subsection 2

Ray Tracing Pass

吴克文 梁家硕

Ray Tracing

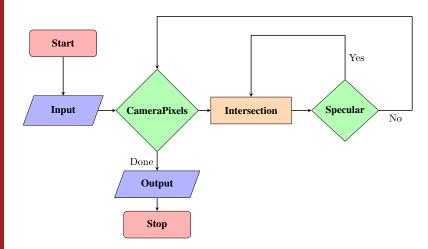
光线追踪

从观察点出发,通过光线追踪来获得可见点(hitpoints), 时计算直接光照的贡献。

注

在镜面较多的场景中可用反(折)射次数作为阈值强制结束 Ray Tracing Pass.

Ray Tracing



Photon Mapping

吴克文 梁家硕

Pass

Subsection 3

Photon Tracing Pass

Features

环境与使 月

总流程

核心算法

Lighting Equation Ray Tracing Pass

Photon Tracing Pass

Progressive

参考文献

Thanl

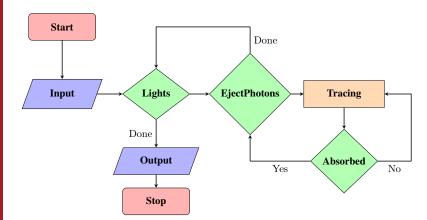
光子追踪

每轮 Photon Tracing Pass, 从光源随机方向发射一批光子, 追踪每个光子的运动轨迹,考虑到效率,将光子能量的衰减 用随机被物体表面吸收(或达到折反射阈值)来控制,这样 每个光子的能量即为定值,折反射仅改变其颜色向量(通过 BRDF 计算)。

注

由于直接光源已在 Ray Tracing Pass 计算过,故每个光子与场景的第一个交点不必计入 photon map。





Subsection 4

Progressive Updation

更新模型

结束 Photon Tracing Pass 后,需要枚举每个 hitpoint,同时 统计其半径 R 内光子对其亮度影响。

推导

记 $N(\mathbf{x})$ 为上轮后在 hitpoint \mathbf{x} 半径 $R(\mathbf{x})$ 内的光子数, $M(\mathbf{x})$ 为本次新增光子数,同时 $\hat{N}(\mathbf{x})$, $\hat{R}(\mathbf{x})$ 分别为新累计光子数和 半径,则有如下更新,

$$\hat{N}(\mathbf{x}) = N(\mathbf{x}) + \alpha M(\mathbf{x}) \tag{2}$$

$$\hat{R}(\mathbf{x}) = R(\mathbf{x}) \sqrt{\frac{N(\mathbf{x}) + \alpha M(\mathbf{x})}{N(\mathbf{x}) + M(\mathbf{x})}}$$
(3)

推导

记 $\tau_N(\mathbf{x},\omega)$ 和 $\tau_M(\mathbf{x},\omega)$ 为在 \mathbf{x} 处,入射光方向为 ω 的前光 强和新增光强(未乘 BRDF 系数),则有

$$\tau_{\hat{N}}(\mathbf{x},\omega) = (\tau_N(\mathbf{x},\omega) + \tau_M(\mathbf{x},\omega)) \frac{N(\mathbf{x}) + \alpha M(\mathbf{x})}{N(\mathbf{x}) + M(\mathbf{x})}$$
(4)

其中, $\alpha \in (0,1)$ 是一常数。

再记总发射光子数为 $N_{emitted}$, ϕ 为光子光强,则最终辐照率 表达式为,

$$L(\mathbf{x}, \omega) \approx \frac{1}{\pi R(\mathbf{x})^2} \frac{\tau(\mathbf{x}, \omega)}{N_{emitted}}$$
 (5)

吴克文 梁家硕

Features

环境与使用

核心算法 Lighting Equation

Pass
Photon Tracin
Pass

参考文献

 Γ hank

Toshiya Hachisuka, Shinji Ogaki, and Henrik Wann Jensen.

Progressive photon mapping.

ACM Transactions on Graphics (TOG), 27(5):130, 2008.

Henrik Wann Jensen.

Realistic image synthesis using photon mapping, volume 364.

Ak Peters Natick, 2001.

- Ben Spencer and Mark W Jones.
 Progressive photon relaxation.
 ACM Transactions on Graphics (TOG), 32(1):7, 2013.
- 李睿, 陈彦云, and 刘学慧. 基于自适应光子发射的渐进式光子映射. 计算机工程与设计, 33(1):219-223, 2012.

吴克文 梁家硕

reature

ページャンプ 以上

总流和

核心昇流

Equation Ray Tracin Pass

Photon Tra

Progressive

参考文献

Thank

其它参考

BRDF 参数及代码来自网站 http://www.merl.com/brdf/png 图片相关代码来自 http://lodev.org/lodepng/

更多

更多技术细节详见 Equestrotopia.pdf 和 src 文件夹中的代码 以及 GitHub 仓库

https://github.com/liangjs/Equestrotopia

吴克文 梁家硕

Feature

2002/01/01/01

环境 可使

总流程

技心質法

似心 并心

Equation

Pass

Photon Traci

Progressiv

総マ 生 参

Thanks

Thanks!