

**Rapport de stage**Intégration de l'éclairement global dans la plateforme **HERA**  
Du 4 mars au 24 juillet 2025

Amélia Di Martino



**Tuteurs entreprise** :Jean-Philippe Farrugia, Fabrice Jaillet  
**Tuteur universitaire** : Raphaëlle Chaine

**Établissement** : Université Lyon 1  
**Année de formation** : M2 Informatique, ID3D  
**Entreprise d’accueil** : LIRIS

Année universitaire 2024-2025

**Sommaire**

[Remerciements 3](#_Toc1)

[1. Introduction 4](#_Toc2)

[1.1 Présentation de l’entreprise 4](#_Toc3)

[1.2 Contexte 5](#_Toc4)

[1.3 Sujet du stage 7](#_Toc5)

[1.4 Outils et environnement de travail 7](#_Toc6)

[2. Travail réalisé 8](#_Toc7)

[2.1 Gestion des matériaux 8](#_Toc8)

[2.2 Intégration de l’éclairement global 9](#_Toc9)

[2.2.1 Techniques intéressantes 9](#_Toc10)

[2.2.2 Light Probe Volume 13](#_Toc11)

[2.2.2.2 Sampling 18](#_Toc12)

[2.2.3 Résultats 19](#_Toc13)

[3. Conclusion 20](#_Toc14)

[Sources 20](#_Toc15)

[Table des figures 20](#_Toc16)

[Annexes 20](#_Toc17)

# Remerciements

Dans un premier temps, je tiens à remercier mes deux tuteurs de stage, Jean-Philippe Farrugia ainsi que Fabrice Jaillet, de m’avoir encadrée, suivie et conseillée tout au long de ce stage.  
Malgré la distance, vous avez toujours été présents, patients et de bon conseil pour m’aider à avancer lors de ce stage.

Je remercie Raphaëlle Chaine de m’avoir parlé de ce sujet de stage, sujet mêlant plusieurs passions qui me touchent.

Je tiens à remercier Noah Bertholon, avec qui j’ai pu échanger sur certaines problématiques de mon stage, dont la lumière fût souvent rafraîchissante.

De même, je tiens à remercier Jean-Claude Iehl pour ses conseils et les références bibliographiques qui m’ont grandement aidée lors de ce stage.

Ce stage a été pour moi très enrichissant, j’ai eu la chance de beaucoup apprendre, par moi-même et grâce aux autres.

# 1. Introduction

## 1.1 Présentation de l’entreprise

Le **LIRIS** (Laboratoire d’infoRmatique en Image et Système d’information) est une unité mixte de recherche qui mélange CNRS, INSA Lyon, l’UBCL Lyon 1, l’Université Lumière Lyon 2 ainsi que l’École Centrale de Lyon.

Il est ainsi de composé de 330 membres, divisés en plusieurs équipes avec leurs thématiques de recherche propres.

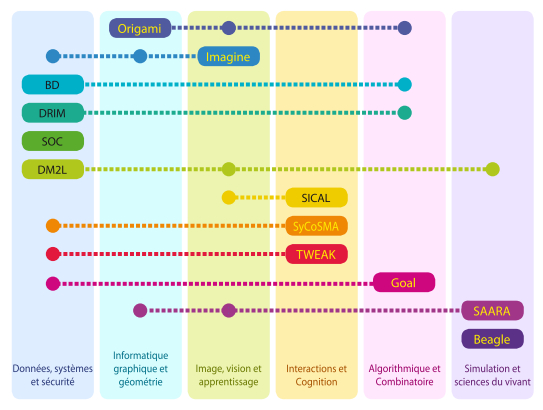


Figure 1 : Équipes et thématiques

Ce stage prend place au sein de l’équipe **Origami**, dont les thèmes de recherches gravitent autour de de l’informatique graphique et de la géométrie.

## 1.2 Contexte

Avant toute chose, il convient de présenter **HERA** (**H**istorically **E**nhanced **R**eality **A**pplication), l’application sur laquelle ce stage porte.  
Il s’agit d’une application web de réalité augmentée et réalité virtuelle, prévue pour des non-informaticiens afin de pouvoir créer des applications de valorisation de patrimoine historique.  
Elle a été créée à l’IUT de Bourg-En-Bresse par Jean-Philippe Farrugia, Fabrice Jaillet, Bruno Tellez et Mathis Bodin dans un contexte de collaboration régulière avec des acteurs du patrimoine de la région.

L’application est codée en javascript + vue.js, afin de pouvoir l’utiliser de manière responsive, sur téléphone, PC, tablette, casques VR...  
La partie affichage 3D utilise ThreeJS.

L’application est divisée en deux parties :

Un **éditeur**, permettant de créer un ensemble de scènes interactive.  
Il est possible de rajouter des objets, des triggers, des sons...  
Il permet quelques opérations simples : rajouter des maillages (au format GLB), les bouger, changer les propriétés basiques des matériaux...  
Il est aussi possible de rajouter des labels (des zones de textes), ainsi que des timings pour gérer le moment où ils apparaîtront lors de la visite.

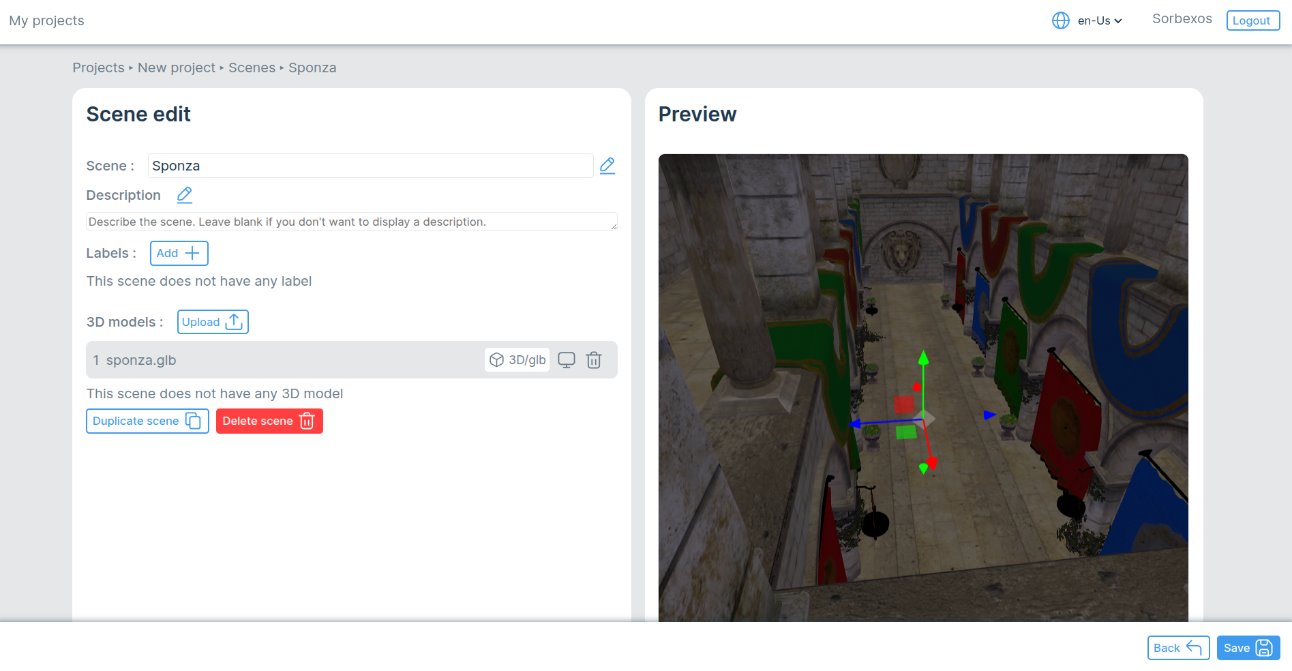


Figure 2 : Partie éditeur de HERA

Un **viewer**, permettant au visiteur d’avoir la scène 3D devant ses yeux, en réalité augmentée ou virtuelle. Il s’agit simplement de calibrer la scène en plaçant la caméra par rapport à un repère prévu, et ainsi pouvoir se mouvoir dans la scène grâce à son appareil.

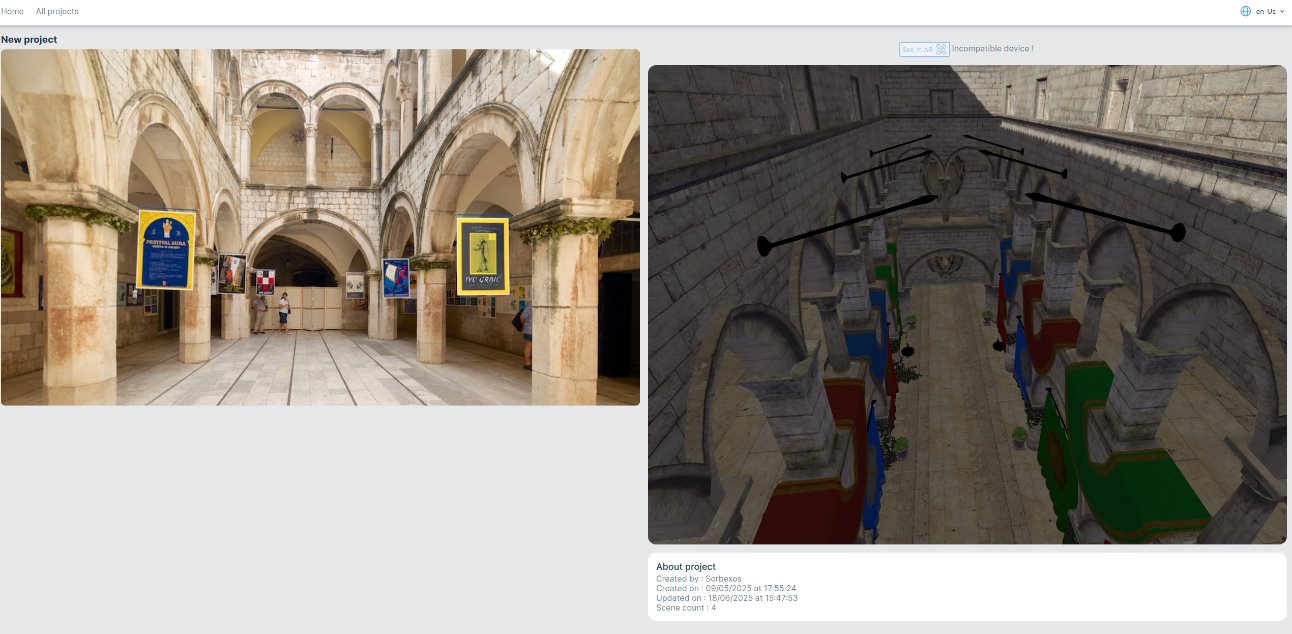


Figure 3 : Partie viewer de HERA

## 1.3 Sujet du stage

L’objectif de ce stage est d’ajouter des techniques permettant d’avoir de l’illumination globale en temps réel sur HERA.

Mon stage s’inscrit dans un projet d’étude de l’impact des techniques d’**illumination globale** sur la perception humaine.

Avant ce stage, l’éclairage de la scène restait sommaire : une lumière ambiante ainsi qu’une lumière directionnelle pour simuler le soleil.

Après ce stage, l’objectif sera de créer des tests afin de comparer l’impact de l’illumination globale, ainsi que pouvoir avoir différents presets (jour, nuit...) d’éclairage.

## 1.4 Outils et environnement de travail

J’ai passé mon stage dans les boxs prévu pour les stagiaires.  
J’ai utilisé mon propre ordinateur portable, ayant besoin d’un ordinateur avec un peu de puissance de calcul.

Pour ce qui est des outils informatique, j’ai principalement utilisé VScode, Chrome pour utiliser l’application, ainsi que Gitlab.

Mes encadrants étant basés à Bourg-En-Bresse, nous utilisions principalement Discord pour communiquer.  
Nous nous voyions au miminum une fois par semaine en présentiel à Lyon pour pouvoir faire des points réguliers sur l’avancement du stage.

# 2. Travail réalisé

## 2.1 Gestion des matériaux

Dans l’objectif de me familiariser avec la base de code, j’ai passé les premières semaines à implémenter la possibilité de changer les propriétés des matériaux (GGX) des mesh importés sur l’éditeur.

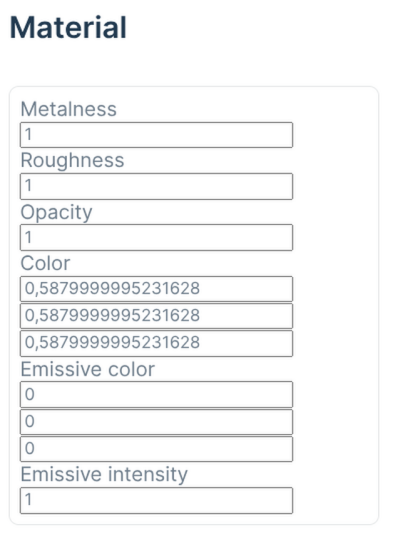


Figure 4 : Menu d'édition de matériaux

Cela était un exercice intéressant, sachant que la base de code n’était pas du tout prévue pour faire cela.  
En effet, chaque objet GLB était importé sous forme d’« asset ». Un asset est une arborescence de différents mesh, qui chacun possède son propre matériau.  
Cette arborescence dépend beaucoup du GLB, elle est parfois très simple (un asset dont découle simplement plusieurs mesh), et parfois plus complexe comme sur la figure 5.

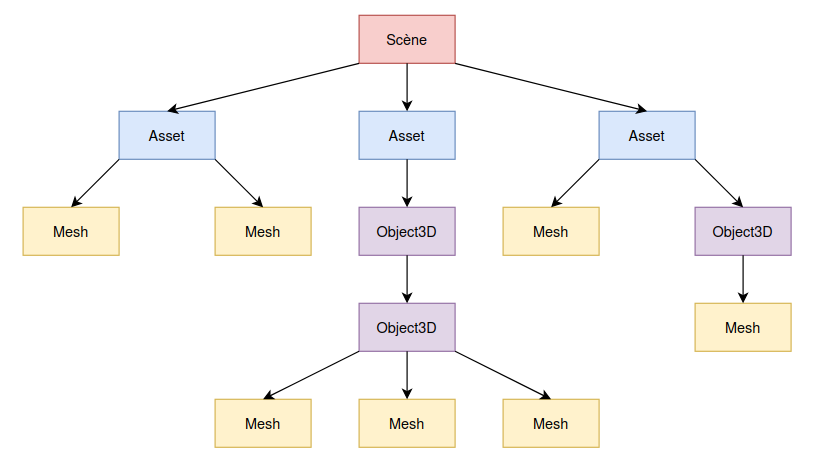


Figure 5 : Ancienne possible arborescence d'une scène

Changer le matériau d’un objet impliquait donc de modifier la manière dont les objets étaient importés, afin de pouvoir sélectionner un élément spécifique de la scène, et non tout l’asset.

Lorsqu’un asset est importer, il faut traverser son arborescence de mesh afin de les ajouter à la scène, ainsi qu’à la base de données, afin de pouvoir stocker leurs spécificités (transformations géométriques et paramètres de matériau).

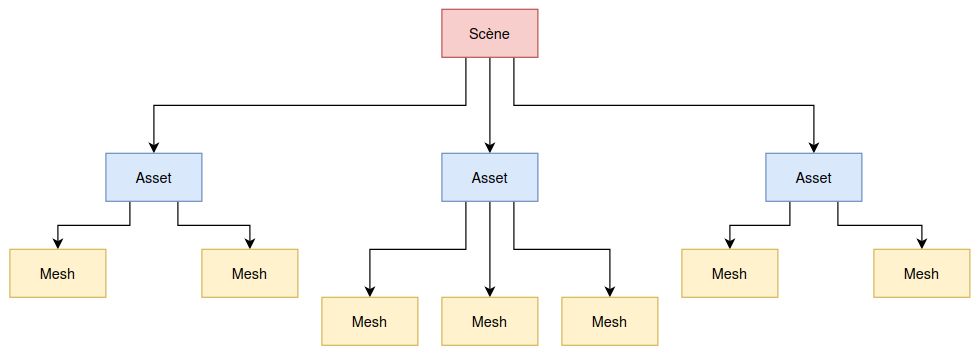


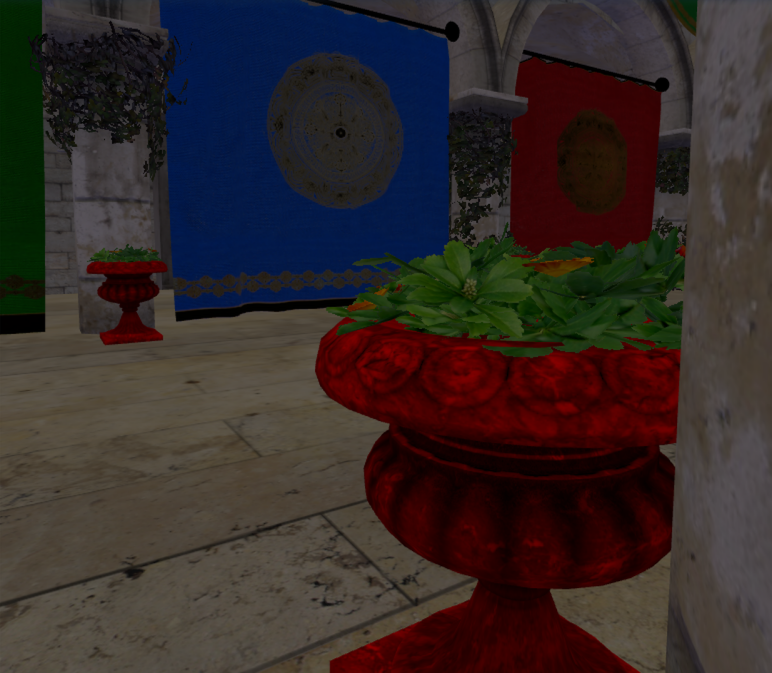
Figure 6 : Simplification de l'arbre de la figure 5

J’ai dû me familiariser avec la sauvegarde des éléments de la scène dans la base de données côté backend, ainsi que leur utilisation dans le frontend.

Cette tâche convenait tout à fait à la découverte et la compréhension de la base de code.  
Il m’a fallu m’inspirer de ce qui existait déjà (enregistrement des assets, des labels de texte, des scènes...), et plus globalement du fonctionnement de l’API.  
De même, il m’a fallu comprendre le chemin parcouru par les objets du chargement de la page à leur affichage dans ThreeJS.

Figure 7 : Pot de fleurs rouge

Figure 8 : Pot de fleurs gris



## 2.2 Intégration de l’éclairement global

Résoudre l’intégrale pour évaluer l’éclairement reçu en un point est un problème récursif et très demandant en lancer de rayons. Pour estimer l’éclairage reçu en un point p, nous calculons dans un premier temps l’éclairage direct, puis l’éclairage indirect, c’est à dire les rebonds que fait la lumière sur les objets de la scène avant d’arriver sur le point puis sur la caméra.

Pour l’éclairage **direct**, il faut lancer des rayons vers les sources de lumières (voir figure).

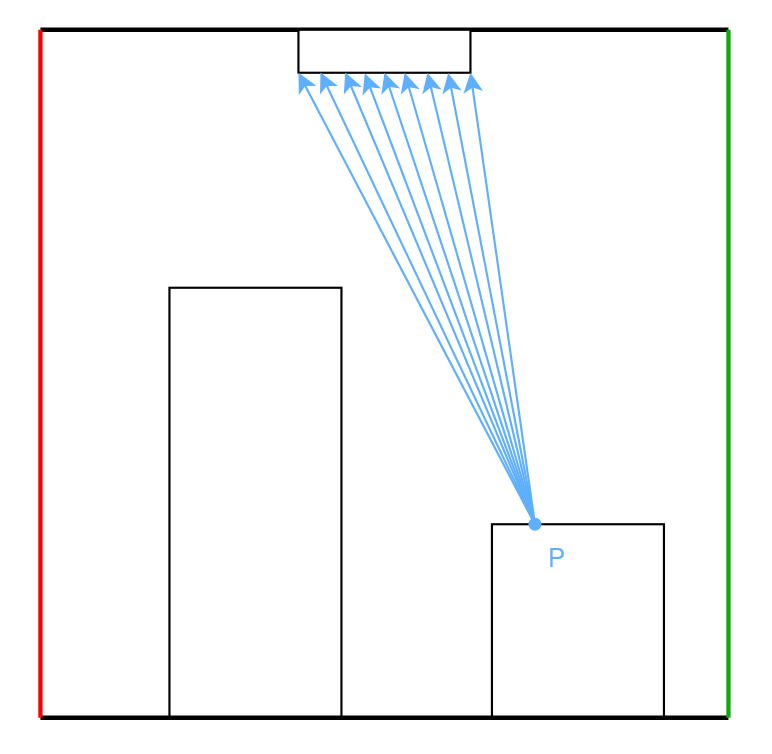


Figure 9 : Rayons envoyés vers la source de lumière

Pour l’éclairage **indirect**, il faut lancer dans un premier temps des rayons sur une hémisphère autour du point dont nous voulons connaître la couleur, puis après avoir touché une surface, vers les sources de lumière. (voir figure)

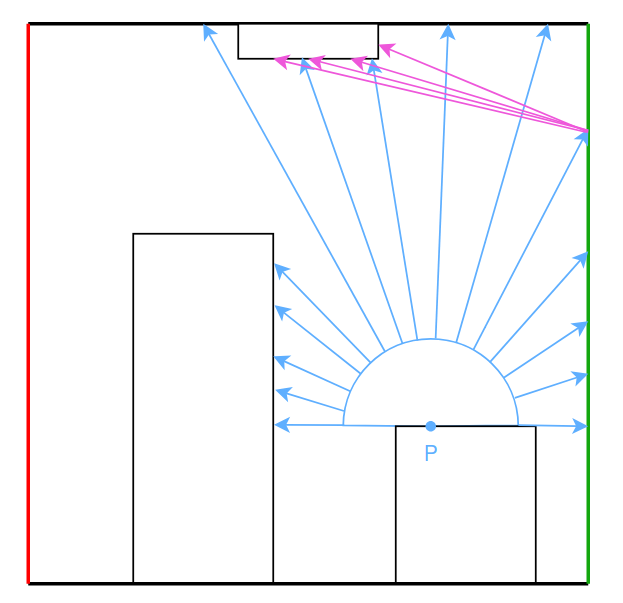


Figure 10 : Premiers rayons autour de l'hémisphère, rayons vers la lumière en rose

Créer une image approchant le réel peut prendre des heures, et cela ne convient pas à nos contraintes : notre application doit tourner en temps réel sur n’importe quel support (pc, tablette, téléphone...).

Il convenait donc dans un premier temps de choisir une technique d’approximation du calcul de l’illumination globale en temps réel.

En vue des fortes contraintes, il fallu faire un travail important de recherche afin de cataloguer les différentes techniques pouvant convenir.

Nous présenterons dans un premier temps les quelques techniques qui ont retenu notre attention, et ensuite la technique principale que nous avons choisi.

### 2.2.1 Techniques intéressantes

**SSGI (Screen Space Global Illumination)**

Première technique présentée comme pouvant fonctionner en temps réel.  
Une [lib ThreeJS](https://github.com/0beqz/realism-effects) implémentant cette technique, il nous a paru pertinent de l’essayer.  
Le but n’était pas forcément n’implémenter une technique à partir de zéro : si quelque chose existait déjà et donnait des résultats intéressants, nous l’aurions utilisé.

L’idée est simple : prendre en compte uniquement les objets à l’écran : cela limite évidemment beaucoup les temps de calcul, même si un peu réalisme est, car uniquement ce qui apparaîtra à l’écran influera l’illumination de la scène.

Les résultats ne répondaient finalement pas à nos attentes : la technique, bien que plus légère que d’autres, restait trop lourde pour être utilisée sans GPU, et mettait trop de temps à converger vers une image correcte.



Figure 11 : SSGI sur la Sponza

Cette image (**figure 8**) a convergé en ~10 secondes, ce qui est bien trop long.  
Nous voudrions rester à 30-60 images par secondes, et nous sommes ici à 6 IPS.

Cette solution aurait aussi été avantageuse car elle permettait d’avoir de l’illumination globale sur ThreeJS, sans avoir à modifier les shaders par défaut.  
En effet, ThreeJS ne permet pas vraiment de modifier facilement son pipeline de rendu.

**Instant radiosity (Virtual Lights)**

Cette technique a l’avantage d’être très simple à comprendre :

Elle remplace la contrainte de lancer beaucoup de rayons par pixel à chaque frame, par le fait d’avoir beaucoup de sources de lumières « secondaires » qui simulent les différents rebonds.

Dans un premier temps de pré-calcul, avant le rendu, des sources de lumières secondaires sont créées..  
En partant d’une source de lumière primaire (**L1 sur la figure 8)** des rayons sont lancés de manière aléatoire autour d’un hémisphère basée sur la normale à l’origine.  
Lorsqu’un rayon touche une surface, une source de lumière secondaire sera créée (**L1’, L2’... sur la figure 8)**.  
L’opération est répétable autant de fois que souhaité, tant qu’il reste de l’énergie dans notre rayon.

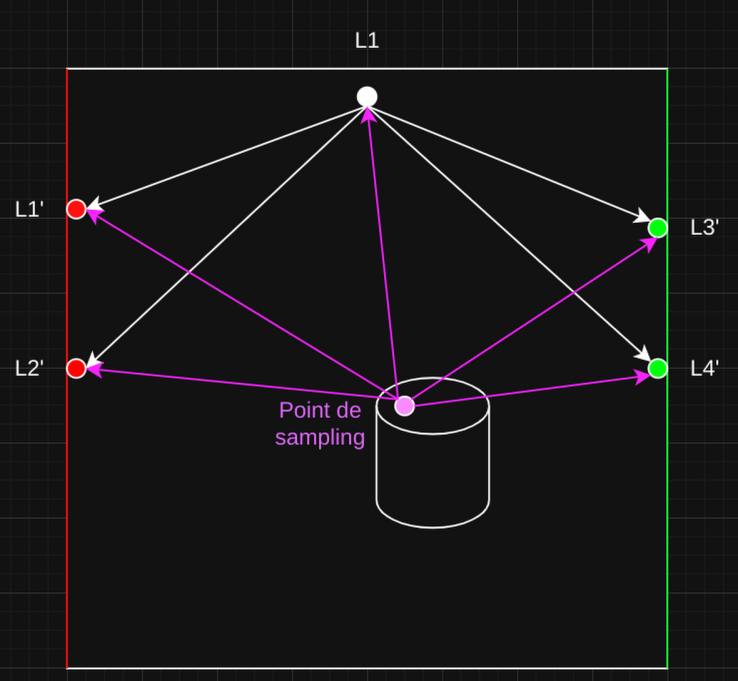


Figure 12 : Instant radiosity

Une fois nos lumières ponctuelles créees, il faut les transmettre au GPU.  
  
Malheureusement, cette technique met en exergue les contraintes liées à l’utilisation de ThreeJS et à WebGL 2.0 : il n’y a **pas de buffer** dans l’API de ThreeJS. Cela signifie qu’il faudra passer par des textures afin de transmettre des données en quantité.  
Il n’y a par ailleurs, pas de compute shader non plus, même si cela n’est pas embêtant dans ce cas d’utilisation.  
En l’occurrence, ce que nous voulons transmettre ici, ce sont les positions des lumières, ainsi que leur puissance.

Une fois cela compris, il ne manque plus qu’une étape : tester si oui ou non, sampler à chaque frame un nombre important de lumière ponctuelles est supportable les plateformes cibles de HERA (téléphones portables, tablettes...).

D’après nos premiers tests sur un PC portable, nos IPS sont divisés par deux à partir d’une **cinquantaine de lumières**, ce qui n’est pas suffisant du tout pour simuler de l’illumination globale dans une pièce de taille respectable.

**Area Lights**

Une dernière solution a été essayée avant de passer à autre chose : les area lights de ThreeJS.



Figure 13 : Rect Area Light de ThreeJS

Cette solution est intéressante car elle permet d’avoir des lumières douces à faible coût.  
De plus, elle est déjà implémentée dans ThreeJS, et représente donc un avantage non négligeable en terme de temps d’implémentation.

Les area lights de ThreeJS fonctionnent grâce aux Lineary Transformed Cosines[5](#cosines).

Cette technique permet d’avoir des lumières en forme de polygones simples en temps réel.

Comme la BRDF des matériaux sont représentés par des fonctions sphériques, il faut donc intégrer le polygone sur une sphère afin de calculer l’éclairage.  
Cela pose problème pour faire du temps réel, car calculer l’intégrale demande de lancer de nombreux rayons par pixels.

Cette technique propose de remplacer cela par une approximation : une distribution en cosinus sur la sphère, linéairement transformée afin de correspondre au polygone.

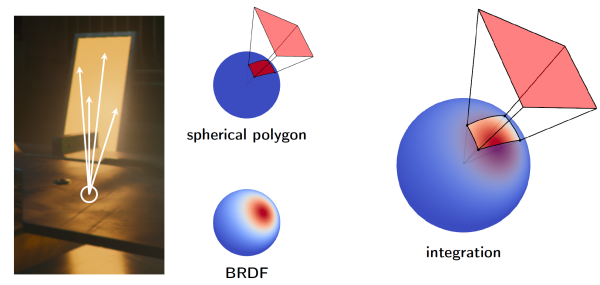


Figure 14 : Intégration d'un polygone sur une sphère[5](#cosines)

Sans lancer des rayons, c’est bien plus léger, mais nous perdons les occultations...  
C’est la raison pour laquelle nous n’avons pas choisi cette solution, car nous souhaitons avoir des ombres douces et réalistes.

### 2.2.2 Irradiance Volume

L’idée est simple :

Il s’agit de placer des sondes, des **Light Probes**, permettant d’échantillonner la luminosité reçue en un point de l’espace.  
Une fois la luminosité pré-calculée, nous enregistrons ces informations dans un outil mathématique appelé **harmonique sphérique.**

Il s’agit d’une fonction sphérique qui pour une direction donnée, nous donne une valeur d’éclairage.  
La fonction est paramétrée par plusieurs coefficients : il est possible d’avoir plus de précision avec plus de coefficients.  
Ici, nous utiliserons des harmoniques sphériques à 9 coefficients, chaque coefficient étant une couleur.

Un Irradiance Volume est donc un volume discret qui en un point, permet d’évaluer la lumière reçue dans une certaine direction.  
Les probes sont placées dans une grille régulière.

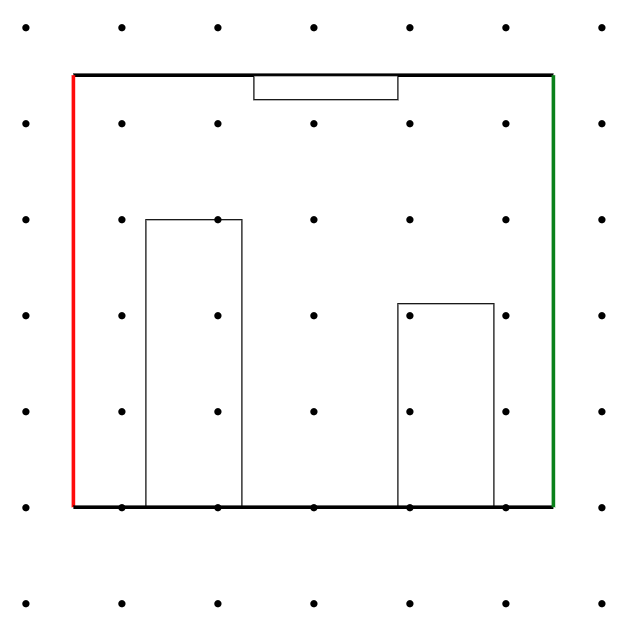


Figure 15 : Grille régulière de probes

Malgré une implémentation ardue, cette solution a été retenue pour plusieurs raisons :

* Tourne sans soucis en temps réel
* Permet des résultats réalistes
* Plutôt simple à comprendre
* Permet de mettre à jour l’illumination reçue par des objets de la scène lorsqu’ils se déplacent (nécessaire car rajouter des animations sera une fonctionnalité de HERA à l’avenir)

Les principaux points faibles de cette solutions sont :

* Pas de mise à jour des probes en temps réel (si un objet bouge, il sera illuminé correctement, mais n’illuminera pas correctement la scène)
* Coût en stockage

#### 2.2.2.1 Pré-calcul

**Principe :**

Nous utilisons la librairie de Jean-Claude Iehl gKit afin de pouvoir pré-calculer les probes.

Dans un premier temps, tous les triangles de la scène sont traversés afin d'enregistrer les triangles émissifs.

Pour chaque probe, la lumière directe et indirecte reçue sont calculés.

Pour calculer l’illumination **directe**, des rayons sont lancés de manière aléatoire sur les sources de lumières de la scène. Le poids de ces sources est fixé en fonction de leur taille et de leur puissance.

Pour l’illumination **indirecte**, des rayons sont lancés autour de la sphère de façon régulière, autour d’une « spirale de Fibonacci ». Cela permet de couvrir correctement toutes les directions.  
Afin d’éviter un biais, nous rajoutons un offset aléatoire pour chaque probe pour éviter d’avoir le même sampling pour chaque probe. (en résumé, le point est légèrement décalé sur la spirale)

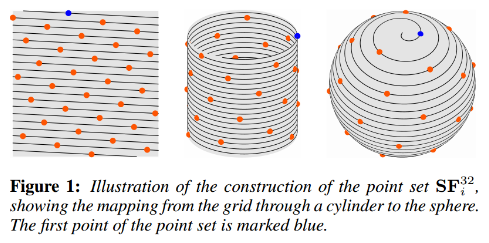


Figure 16 : Spirale de Fibonacci [1](#Fibonacci)

**Problématiques liées au placement des probes :**

Un premier problème lié au placement des probes : certaines probes vont tomber dans la géométrie.   
Les rayons ne pourront donc pas atteindre et les lumières : cette probe est donc **invalide**.  
Nous voulons trouver le chemin le plus court pour sortir de la géométrie.  
Nous profitons pour cela des rayons lancés pendant le calcul de l’éclairage indirect : nous sauvegardons le chemin le plus court afin de pouvoir la sortir de la géométrie, pour ensuite recalculer une nouvelle fois. (figure 12)

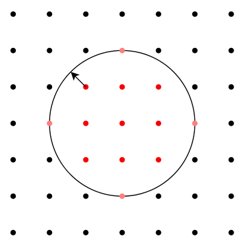


Figure 17 : Déplacement des probes invalides

Un score d’invalidité est calculé: chaque rayon qui touche une backface augmente ce score.[2](#Unity)

Ce score nous sert un tout petit peu plus tard : si jamais la probe n’a pas réussi à sortir de la géométrie (si elle est entre deux objets), cette probe est remplit avec les données des probes valides voisines.

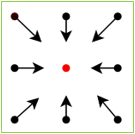


Figure 18 : Dilatation

Ensuite, dernier problème mais pas des moindres : il faut gérer les occultations !  
En effet, dans l’exemple donné figure 14, nous voudrons échantillonner les probes de droite, mais pas celles de gauches car elles sont derrière un mur.

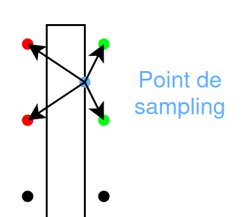


Figure 19 : Occultation des probes

**Depth map :**

Pour avoir cette information, il n’y a pas mille solutions... Chaque probe a besoin d’une depth map !

Une depth map est une carte de profondeur, qui indique pour un pixel donné une information de distance entre l’origine (ici, la probe) et la géométrie la plus proche dans une certaine direction.

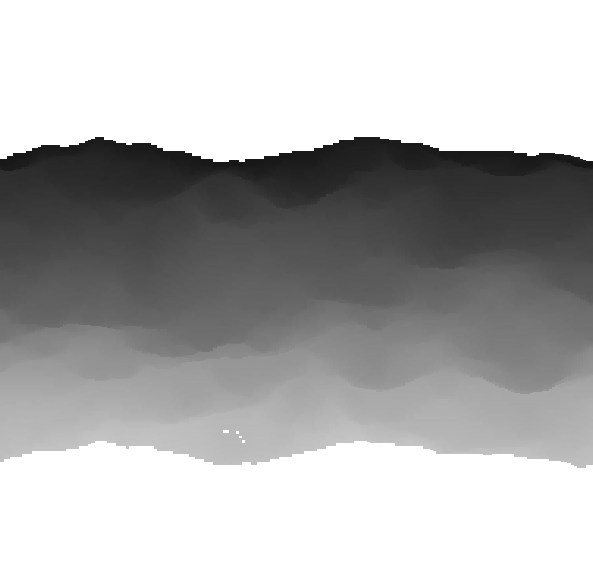


Figure 20 : Exemple de depth map, blanc = loin, noir = proche

Ici, nous avons besoin d’une sorte de caméra sphérique qui indique la distance entre la probe et la scène, dans toutes les directions.  
En effet, lors de l’échantillonnage des probes (qui sera détaillé plus tard), nous avons besoin de connaître la distance entre la probe et ses alentours, et cela dans chaque direction.

Il faut donc enregistrer une nouvelle information sphérique, oui, mais pas dans des harmoniques sphériques.  
A l’usage, les harmoniques sphériques ne sont pas faites pour une information de profondeur, car elles ne garantissent par une continuité de l’information.

En effet, les différentes sources utilisées[3](#Implem),[4](#Nvidia)préfèrent utiliser des octmap.

C’est une paramétrisation d’une sphère en octaèdre, permettant facilement de l’enregistrer sur une texture 2D, ce qui aide grandement son enregistrement ainsi que son échantillonnage. (figure 15)

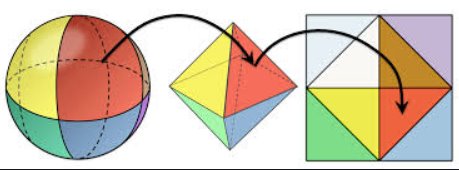


Figure 21 : Octahedral mapping [3](#Implem)

Pour ce qui est de générer des directions, c’est assez simple.  
Chaque texel de l’octmap représente une direction. Lorsque la texture est écrite, nous interpolons entre les 3 directions du triangle dans lequel le pixel se trouve.

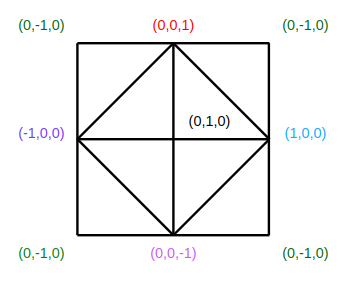


Figure 23 : Exemple d'octmap

Figure 22 : Directions de l'octaèdre

Maintenant que nous avons nos directions, nous pouvons remplir nos octmap en lançant des rayons. Pour ce faire, nous envoyons plusieurs rayons par pixel, nous calculons la moyenne et nous enregistrons également la variance, qui sera utilisée plus tard lors de l’échantillonnage.

Pour pouvoir profiter de l’interpolation matérielle des textures, nous avons besoin de « recoudre » les bords des octmap, afin que les voisins qui serviront à l’interpolation soient bien des directions voisines sur la sphère.

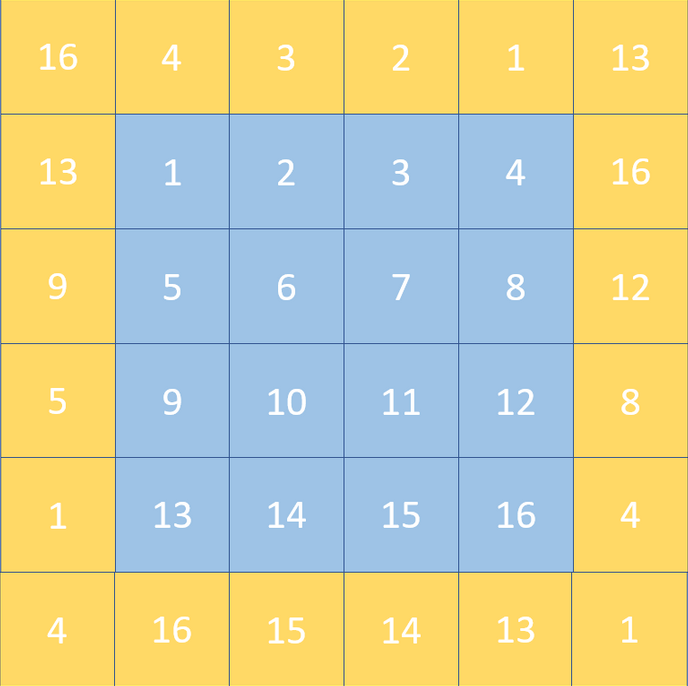


Figure 24 : Octmap en bleu, couture en jaune [3](#Implem)

Octmaps comme harmoniques sphériques sont enregistrées dans des tableaux 1D (sous forme d’atlas) (.csv), car nous en avons besoin afin d’utiliser l’API de ThreeJS pour transmettre des textures 3D au fragment shader.  
Le fait d’utiliser des textures 3D simplifie grandement l’échantillonnage, pour passer simplement du repère monde au repère texture.

#### 2.2.2.2 Echantillonnage

Nous voilà maintenant avec nos probes pré-calculées, équipées d’une information d’éclairage ainsi que de profondeur.

Nous sommes dans le fragment shader, avec un point **p**, et une « cage » de 8 probes à interpoler (figure 25) pour obtenir l’information d’illumination.

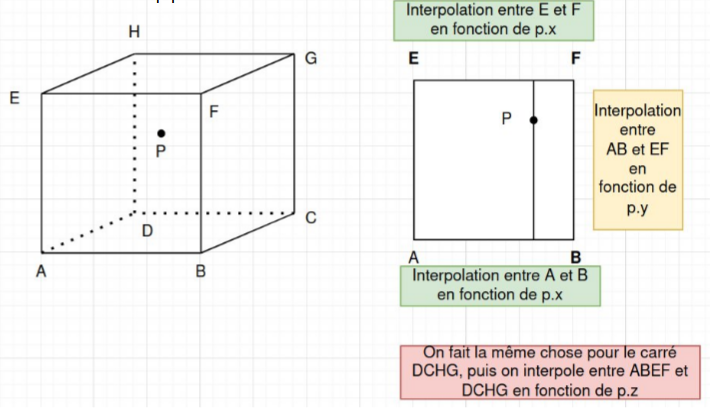


Figure 25 : Interpolation trilinéaire

Obtenir l’information d’illumination des huit probes voisines au point est plutôt simple : nous passons des coordonnées monde du point qu’on échantillonne aux coordonnées dans le repère texture, et nous retrouvons les coordonnées exacte des probes.

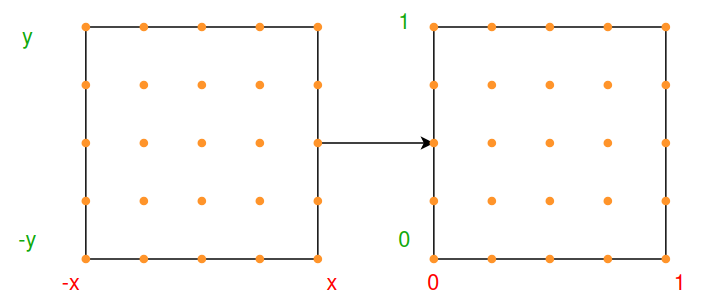


Figure 26 : Passage du repère monde au repère texture (simplifié en 2D, les probes sont en orange)

L’objectif est maintenant de réaliser une simple interpolation trilinéaire (figure 25), avec une contrainte : donner un poids à chaque probe en fonction de sa disponibilité (si elle est obstruée ou non)*.*

Nous voulons comparer la distance entre la probe et le point d’échantillonnage, à celle retenue dans cette direction dans l’octmap de la probe.  
Si la distance obtenue dans la depth map est plus petite que la distance entre la probe et le point, c’est qu’il y a un obstacle entre les deux.

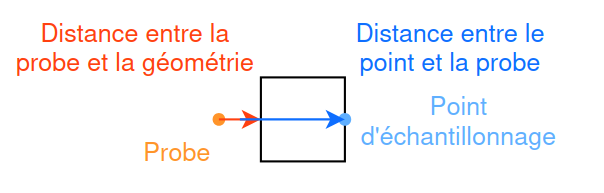


Figure 27 : Test d'obstruction, ici la probe est obstruée

Afin d’éviter les changements brutaux lors de forts changements de profondeur d’un pixel à l’autre de la depth map, nous utilisons la variance pour modifier le poids de la probe obstruée.

Nous profitons bien-sûr de l’interpolation matérielle lorsque nous requêtons les depth maps.

Obtenir le bon pixel de la depth map en fonction de la direction n’est évident.   
Nous avons déjà les coordonnées des probes dans le repère texture, cette coordonnées sera la même que pour l’illumination.

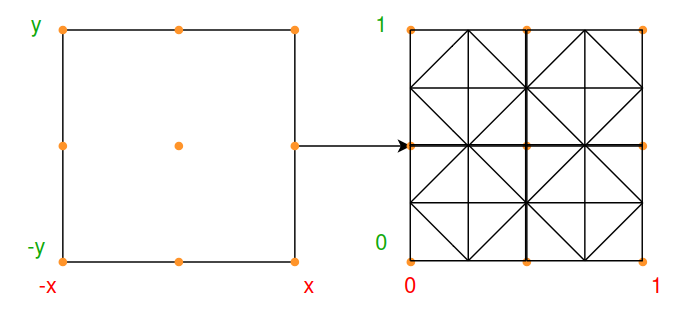


Figure 28 : Passage du repère monde au repère texture, les probes sont en orange

Cependant trouver le bon pixel de la texture en fonction de la direction n’est pas trivial.  
Comment faire ?

L’idée est la suivante :

Nous nous plaçons d’abord en bas à gauche de notre depth map.  
Ensuite, en fonction de la direction entre le point et la probe, nous cherchons à savoir dans quel triangle la direction se trouve.  
Cela se fait assez simplement en découpant le triangle en fonction des axes. (figure 20).

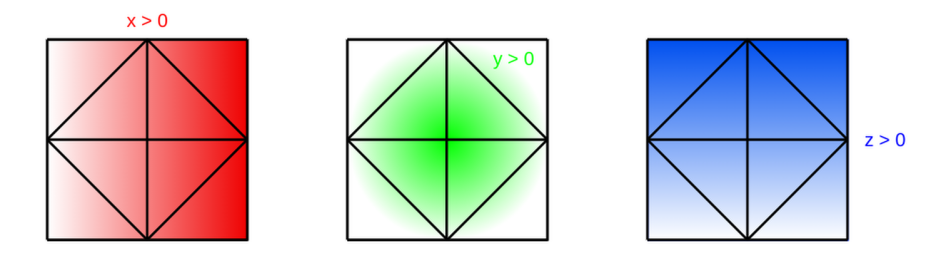


Figure 29 : Recherche du triangle en fonction de la direction

Maintenant que nous avons notre triangle, nous pouvons facilement obtenir son « origine », qui ici sera toujours le point le plus en bas à gauche.

Nous avons ensuite besoin de connaître les UV sur ce triangle, pour savoir de combien se décaler en fonction de notre direction.  
Nous pouvons assez simplement calculer l’intersection entre la direction et le triangle placé à l’origine.

Avec le triangle, son origine et ses UV, nous pouvons finalement retrouver notre pixel sur la texture !

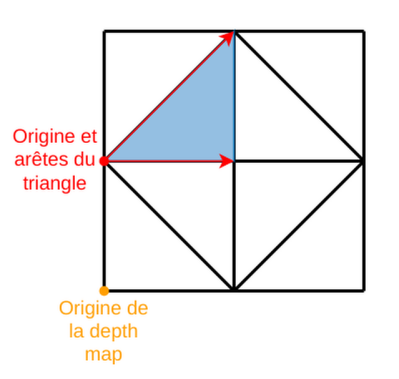


Figure 30 Ici, nous avons une direction avec x < 0, y > 0 et z > 0

Dans notre implémentation, il nous paraît pertinent d’expliquer que ThreeJS n’est pas prévu pour ce type d’utilisation.  
Nous avons ici besoin d’avoir un shader custom permettant de réaliser nos opérations.  
Dans ThreeJS, les shaders sont stockées par matériau. Chaque mesh a un matériau, et chaque matériau a son propre shader.  
L’idée est donc de récupérer chaque shader, et de le modifier afin d’avoir une version customisée du shader de base de ThreeJS.  
Nous y transmettons donc pour chaque matériau nos uniforms (taille du volume de probes, densité...), nos octmap ainsi que nos harmoniques sphériques.

### 2.2.3 Résultats

Cette technique se montre efficace, et permet comme prévu un affichage en temps réel grâce aux probes pré-calculées.

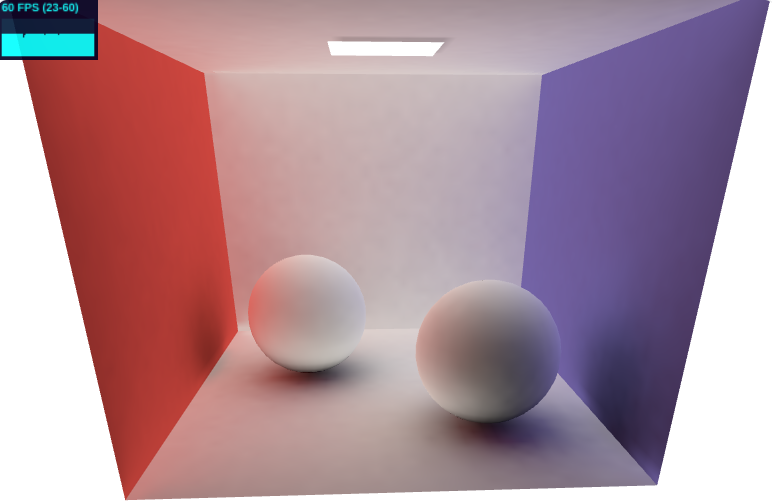


Figure 31 : 80000 probes, 512 rayons pour l'indirect, 60fps

Il serait possible de baisser le nombre de probes pré-calculées prenant en compte uniquement celles qui sont proches de la géométrie.  
Cela permettrait de baisser les coûts de stockage, ainsi que le temps de pré-calcul.  
Pour ce nombre de probe, il y a eu besoin 1h10 de calculDe même, utiliser une structure de BVH pour le lancer de rayons accélérerait grandement les calculs.

Cette technique montre sa faiblesse au niveau des forts contrastes : si nous diminuons le nombre de probe, nous interpolons avec des probes qui sont trop loin.

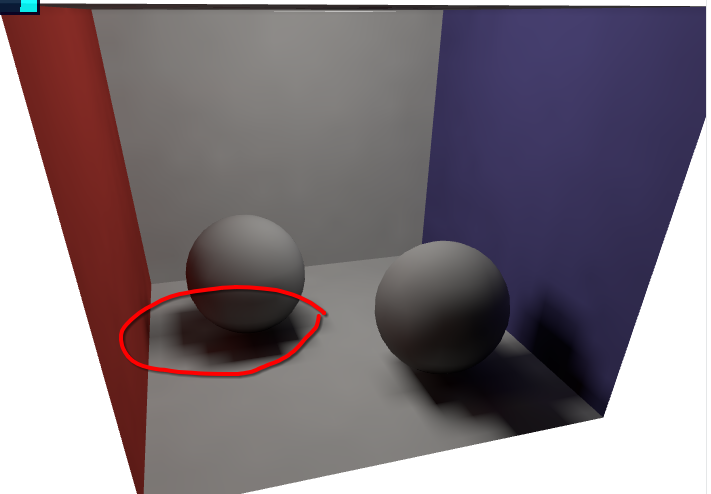


Figure 32 : 4096 probes, les ombres sont crénelées

Une solution possible serait de mélanger des shadow map classiques (éventuellement avec des lumières ponctuelles) et de pré-calculer uniquement l’éclairage indirect dans les lights probes.

# 3. Conclusion

Ce stage a été ma première expérience dans le monde de l’informatique graphique.  
Bien qu’un stage applicatif, j’ai dû réaliser de nombreuses recherches pour résoudre au mieux les problématiques de ce stage, et cela fût très enrichissant.

Être entourée d’enseignants chercheurs et de doctorants m’a permis d’obtenir plus facilement des références intéressantes.

Bien qu’accompagnée par Jean-Philippe Farrugia et Fabrice Jaillet, c’est une première pour moi d’avoir eu autant d’autonomie sur un projet, et confronter ma compréhension du sujet à leurs attentes et connaissances fût très intéressant.

Les présentations de papiers régulièrement organisées par l’équipe Origami ont été une occasion enrichissante pour s’ouvrir sur d’autres sujets.

# Sources

Figure 1 : <https://liris.cnrs.fr/liris>

1 : <https://www.lgdv.tf.fau.de/uploads/publications/spherical_fibonacci_mapping.pdf>

2 : [https://advances.realtimerendering.com/s2022/SIGGRAPH2022-Advances-Enemies-Ciardi%20et%20al.pdf](https://advances.realtimerendering.com/s2022/SIGGRAPH2022-Advances-Enemies-Ciardi et al.pdf)

3 : <https://handmade.network/p/75/monter/blog/p/7288-engine_work__global_illumination_with_irradiance_probes>

4 : <https://www.jcgt.org/published/0008/02/01/paper-lowres.pdf>

5 : <https://eheitzresearch.wordpress.com/415-2/>

# Table des figures

[Figure 1 : Équipes et thématiques 4](#_Toc1)

[Figure 2 : Partie éditeur de HERA 5](#_Toc2)

[Figure 3 : Partie viewer de HERA 6](#_Toc3)

[Figure 4 : Menu d'édition de matériaux 8](#_Toc4)

[Figure 5 : Pot de fleurs rouge 9](#_Toc5)

[Figure 6 : Pot de fleurs gris 9](#_Toc6)

[Figure 7 : SSGI sur la Sponza 10](#_Toc7)

[Figure 8 : Instant radiosity 11](#_Toc8)

[Figure 9 : Rect Area Light de ThreeJS 12](#_Toc9)

[Figure 10 : Grille régulière de probes 13](#_Toc10)

[Figure 11 : Spirale de Fibonacci 1 14](#_Toc11)

[Figure 12 : Déplacement des probes invalides 14](#_Toc12)

[Figure 13 : Dilatation 15](#_Toc13)

[Figure 14 : Occultation des probes 15](#_Toc14)

[Figure 15 : Octahedral mapping 16](#_Toc15)

[Figure 16 : Exemple d'octmap 16](#_Toc16)

[Figure 17 : Directions de l'octaèdre 16](#_Toc17)