Компьютерная графика

Лекция 12: Anti-aliasing, multisampling, volume rendering equation, scattering, volume slicing, raymarching

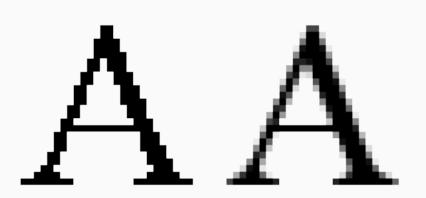
2023

Aliasing

• Термин из обработки сигналов: артефакт, возникающий при восстановлении сигнала по недостаточно большому количеству измерений

Aliasing

- Термин из обработки сигналов: артефакт, возникающий при восстановлении сигнала по недостаточно большому количеству измерений
- В графике: 'лесенка' из пикселей на границе объекта



· Вручную сглаживать градиентом (2D, карты, UI)

- Вручную сглаживать градиентом (2D, карты, UI)
- Supersampling (SSAA): рисовать увеличенную (х4) картинку в текстуру, затем уменьшать размер до требуемого, усредняя значения пикселей
 - Работает приемлемо, но очень дорого

- Вручную сглаживать градиентом (2D, карты, UI)
- Supersampling (SSAA): рисовать увеличенную (х4) картинку в текстуру, затем уменьшать размер до требуемого, усредняя значения пикселей
 - Работает приемлемо, но очень дорого
- Multisampling (MSAA)

- Вручную сглаживать градиентом (2D, карты, UI)
- Supersampling (SSAA): рисовать увеличенную (х4) картинку в текстуру, затем уменьшать размер до требуемого, усредняя значения пикселей
 - Работает приемлемо, но очень дорого
- Multisampling (MSAA)
- · Пост-обработка (FXAA, SMAA, TAA)

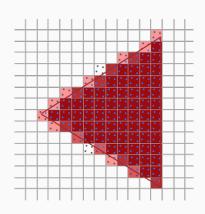
• Алиасинг обычно возникает на границе треугольников (проблемы внутри решаются mipmap'ами текстур)

- Алиасинг обычно возникает на границе треугольников (проблемы внутри решаются mipmap'ами текстур)
- Выберем набор случайных точек (семплов) внутри пикселя (обычно от 2 до 16), будем хранить в каждом пикселе цвет каждой точки

- Алиасинг обычно возникает на границе треугольников (проблемы внутри решаются mipmap'ами текстур)
- Выберем набор случайных точек (семплов) внутри пикселя (обычно от 2 до 16), будем хранить в каждом пикселе цвет каждой точки
- Запустим фрагментный шейдер один раз на пиксель

- Алиасинг обычно возникает на границе треугольников (проблемы внутри решаются mipmap'ами текстур)
- Выберем набор случайных точек (семплов) внутри пикселя (обычно от 2 до 16), будем хранить в каждом пикселе цвет каждой точки
- Запустим фрагментный шейдер один раз на пиксель
- Запишем результат вызова шейдера только в те точки, которые покрывает треугольник

- Алиасинг обычно возникает на границе треугольников (проблемы внутри решаются mipmap'ами текстур)
- Выберем набор случайных точек (семплов) внутри пикселя (обычно от 2 до 16), будем хранить в каждом пикселе цвет каждой точки
- Запустим фрагментный шейдер один раз на пиксель
- Запишем результат вызова шейдера только в те точки, которые покрывает треугольник
- При выводе на экран усредним значения в точках



- — Требует много памяти, большая нагрузка на шины данных
- + Фрагментный шейдер вызывается только один раз на пиксель

• Tectypa C target = GL_TEXTURE_2D_MULTISAMPLE (данные инициализируются через gltexImage2DMultisample, позволяет задать количество семплов)

- Tectypa C target = GL_TEXTURE_2D_MULTISAMPLE (данные инициализируются через gltexImage2DMultisample, позволяет задать количество семплов)
 - Het mipmap'ов и фильтрации, читать из шейдера можно только через glTexelFetch (позволяет прочитать конкретный семпл)

- Tectypa c target = GL_TEXTURE_2D_MULTISAMPLE (данные инициализируются через glTexImage2DMultisample, позволяет задать количество семплов)
 - Her mipmap'ов и фильтрации, читать из шейдера можно только через glTexelFetch (позволяет прочитать конкретный семпл)
- Renderbufer: glRenderbufferStorageMultisample

- Tectypa C target = GL_TEXTURE_2D_MULTISAMPLE (данные инициализируются через gltexImage2DMultisample, позволяет задать количество семплов)
 - Het mipmap'ов и фильтрации, читать из шейдера можно только через glTexelFetch (позволяет прочитать конкретный семпл)
- Renderbufer: glRenderbufferStorageMultisample
- Рисование во фреймбуфер с такими текстурами/renderbuffer'ами будет автоматически делать multisampling

- Tectypa C target = GL_TEXTURE_2D_MULTISAMPLE (данные инициализируются через gltexImage2DMultisample, позволяет задать количество семплов)
 - Het mipmap'ов и фильтрации, читать из шейдера можно только через glTexelFetch (позволяет прочитать конкретный семпл)
- Renderbufer: glRenderbufferStorageMultisample
- Рисование во фреймбуфер с такими текстурами/renderbuffer'ами будет автоматически делать multisampling
- Вывести multisampled текстуру/renderbuffer на экран (multisample resolve) можно с помощью glBlitFramebuffer

FXAA, SMAA, TAA

- FXAA (Fast approXimate Anti-Aliasing): специальный шейдер пост-обработки, на основе эвристик вычисляющий места, в которых нужно сгладить изображение
 - Недорогой алгоритм, приемлемо работает

FXAA, SMAA, TAA

- FXAA (Fast approXimate Anti-Aliasing): специальный шейдер пост-обработки, на основе эвристик вычисляющий места, в которых нужно сгладить изображение
 - Недорогой алгоритм, приемлемо работает
- SMAA (Subpixel Morphological Anti-Aliasing): как FXAA, но больше эвристик
 - Дороже чем FXAA, результат лучше

FXAA, SMAA, TAA

- FXAA (Fast approXimate Anti-Aliasing): специальный шейдер пост-обработки, на основе эвристик вычисляющий места, в которых нужно сгладить изображение
 - Недорогой алгоритм, приемлемо работает
- SMAA (Subpixel Morphological Anti-Aliasing): как FXAA, но больше эвристик
 - Дороже чем FXAA, результат лучше
- TAA (Temporal Anti-Aliasing): усредняем значение пикселя со значением этого же пикселя на предыдущем кадре с учётом изменившегося положения камеры (temporal reprojection)
 - Нужны эвристики чтобы отличить тот же пиксель с предыдущего кадра от случайно туда попавшего пикселя
 - Нужно знать скорость движения пикселей для движущихся объектов, чтобы правильно работал temporal reprojection
 - Приводит к лёгкому размытию при движении (из-за чего его часто ругают)
 - Обычно используется в крупных движках

Anti-aliasing: ссылки

- · khronos.org/opengl/wiki/Multisampling
- · learnopengl.com/Advanced-OpenGL/Anti-Aliasing
- Статья про разные методы антиалиасинга

Volume rendering

• Рендеринг объектов, заданных распределением свойств в пространстве:

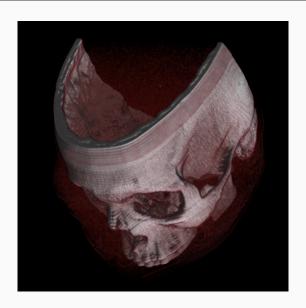
Volume rendering

- Рендеринг объектов, заданных распределением свойств в пространстве:
 - Цвет
 - Прозрачность
 - Параметры рассеивания

Volume rendering

- Рендеринг объектов, заданных распределением свойств в пространстве:
 - Цвет
 - Прозрачность
 - Параметры рассеивания
- Медицина: КТ-сканы, МРТ-сканы
- Физика: атмосфера, космические объекты (туманности), жидкости и газы
- Аппроксимации, основанные на теории volume рендеринга: дым, туман, облака, небо, subsurface scattering

Volume-rendering черепа



Hебо (Nishita model)



Дым



Subsurface scattering



• Свет, попавший в некую трёхмерную среду, может:

- Свет, попавший в некую трёхмерную среду, может:
 - Поглотиться (absorption)

- Свет, попавший в некую трёхмерную среду, может:
 - Поглотиться (absorption)
 - · Рассеяться (scattering), т.е. изменить направление

- Свет, попавший в некую трёхмерную среду, может:
 - Поглотиться (absorption)
 - · Рассеяться (scattering), т.е. изменить направление
 - Пройти насквозь

- Свет, попавший в некую трёхмерную среду, может:
 - Поглотиться (absorption)
 - · Рассеяться (scattering), т.е. изменить направление
 - Пройти насквозь
- Кроме того, среда может сама излучать свет (emission)

- Свет, попавший в некую трёхмерную среду, может:
 - · Поглотиться (absorption)
 - · Рассеяться (scattering), т.е. изменить направление
 - Пройти насквозь
- Кроме того, среда может сама излучать свет (emission)
- absorption + scattering = extinsion

- Свет, попавший в некую трёхмерную среду, может:
 - Поглотиться (absorption)
 - · Рассеяться (scattering), т.е. изменить направление
 - Пройти насквозь
- Кроме того, среда может сама излучать свет (emission)
- absorption + scattering = extinsion
- Распространение света в такой среде описывается интегро-дифференциальным уравнением для точки (как меняется свет, идущий через точку в таком-то направлении) либо интегральным уравнением для отрезка (как меняется свет, идущий из одной точки в другую точку)

• Коэффициенты поглощения k_a , рассеяния k_s и излучения k_e могут зависеть от

- Коэффициенты поглощения k_a , рассеяния k_s и излучения k_e могут зависеть от
 - Точки пространства

- Коэффициенты поглощения k_a , рассеяния k_s и излучения k_e могут зависеть от
 - Точки пространства
 - Направления движения света

- Коэффициенты поглощения k_a , рассеяния k_s и излучения k_e могут зависеть от
 - Точки пространства
 - Направления движения света
 - Длины волны

- Коэффициенты поглощения k_a , рассеяния k_s и излучения k_e могут зависеть от
 - Точки пространства
 - Направления движения света
 - Длины волны
 - Угла (в случае рассеяния)

- Коэффициенты поглощения k_a , рассеяния k_s и излучения k_e могут зависеть от
 - Точки пространства
 - Направления движения света
 - Длины волны
 - Угла (в случае рассеяния)
- k_a и k_s обычно задаются в единицах м-1: отношение количества поглощённого/рассеянного света к длине пройденного пути (для бесконечно малых отрезков)

- Коэффициенты поглощения k_a , рассеяния k_s и излучения k_e могут зависеть от
 - Точки пространства
 - Направления движения света
 - Длины волны
 - Угла (в случае рассеяния)
- $\cdot k_a$ и k_s обычно задаются в единицах м $^{-1}$: отношение количества поглощённого/рассеянного света к длине пройденного пути (для бесконечно малых отрезков)
- Аналогично, k_e задаётся в единицах люкс \cdot м $^{-1}$

- Коэффициенты поглощения k_a , рассеяния k_s и излучения k_e могут зависеть от
 - Точки пространства
 - Направления движения света
 - Длины волны
 - Угла (в случае рассеяния)
- \cdot k_a и k_s обычно задаются в единицах м $^{-1}$: отношение количества поглощённого/рассеянного света к длине пройденного пути (для бесконечно малых отрезков)
- Аналогично, k_e задаётся в единицах люкс \cdot м $^{-1}$
 - N.B.: часто как $k_e = k_a + k_s$ обозначают коэффициент исчезновения (extinsion)

- Коэффициенты поглощения k_a , рассеяния k_s и излучения k_e могут зависеть от
 - Точки пространства
 - Направления движения света
 - Длины волны
 - Угла (в случае рассеяния)
- \cdot k_a и k_s обычно задаются в единицах м $^{-1}$: отношение количества поглощённого/рассеянного света к длине пройденного пути (для бесконечно малых отрезков)
- Аналогично, k_e задаётся в единицах люкс \cdot м $^{-1}$
 - N.B.: часто как $k_e = k_a + k_s$ обозначают коэффициент исчезновения (extinsion)
- Эти параметры могут также задаваться на единицу плотности вещества (тогда при использовании их надо домножить на плотность)

• Пусть есть среда с постоянным коэффициентом поглощения k_a

- Пусть есть среда с постоянным коэффициентом поглощения k_a
 - Вдоль бесконечно малого расстояния Δx поглотится $k_a \Delta x$ от общего количестве проходящего света

- Пусть есть среда с постоянным коэффициентом поглощения k_a
 - Вдоль бесконечно малого расстояния Δx поглотится $k_a \Delta x$ от общего количестве проходящего света
- Как много света $I(p,\omega)$, выходящего из некой точки p в направлении ω , поглотится на отрезке длины L, т.е. на отрезке $[p,p+L\omega]$?

- Пусть есть среда с постоянным коэффициентом поглощения k_a
 - Вдоль бесконечно малого расстояния Δx поглотится $k_a \Delta x$ от общего количестве проходящего света
- Как много света $I(p,\omega)$, выходящего из некой точки p в направлении ω , поглотится на отрезке длины L, т.е. на отрезке $[p,p+L\omega]$?
- \cdot Разобьём отрезок на N частей равной длины $\Delta x = \frac{L}{N}$

- Пусть есть среда с постоянным коэффициентом поглощения k_a
 - Вдоль бесконечно малого расстояния Δx поглотится $k_a \Delta x$ от общего количестве проходящего света
- Как много света $I(p,\omega)$, выходящего из некой точки p в направлении ω , поглотится на отрезке длины L, т.е. на отрезке $[p,p+L\omega]$?
- \cdot Разобьём отрезок на N частей равной длины $\Delta x = rac{L}{N}$
- На первом отрезке поглотится $k_a \frac{L}{N}$ света, т.е. останется $1-k_a \frac{L}{N}$. На втором поглотится $k_a \frac{L}{N}$ от того, что осталось после первого отрезка, и всего останется $\left(1-k_a \frac{L}{N}\right)^2$

- Пусть есть среда с постоянным коэффициентом поглощения k_a
 - Вдоль бесконечно малого расстояния Δx поглотится $k_a \Delta x$ от общего количестве проходящего света
- Как много света $I(p,\omega)$, выходящего из некой точки p в направлении ω , поглотится на отрезке длины L, т.е. на отрезке $[p,p+L\omega]$?
- \cdot Разобьём отрезок на N частей равной длины $\Delta x = rac{L}{N}$
- На первом отрезке поглотится $k_a \frac{L}{N}$ света, т.е. останется $1-k_a \frac{L}{N}$. На втором поглотится $k_a \frac{L}{N}$ от того, что осталось после первого отрезка, и всего останется $\left(1-k_a \frac{L}{N}\right)^2$
- Всего после N отрезков останется $\left(1-k_a \frac{L}{N}\right)^N$ света

- Пусть есть среда с постоянным коэффициентом поглощения k_a
 - Вдоль бесконечно малого расстояния Δx поглотится $k_a \Delta x$ от общего количестве проходящего света
- Как много света $I(p,\omega)$, выходящего из некой точки p в направлении ω , поглотится на отрезке длины L, т.е. на отрезке $[p,p+L\omega]$?
- \cdot Разобьём отрезок на N частей равной длины $\Delta x = rac{L}{N}$
- На первом отрезке поглотится $k_a \frac{L}{N}$ света, т.е. останется $1-k_a \frac{L}{N}$. На втором поглотится $k_a \frac{L}{N}$ от того, что осталось после первого отрезка, и всего останется $\left(1-k_a \frac{L}{N}\right)^2$
- Всего после N отрезков останется $\left(1-k_a \frac{L}{N}\right)^N$ света
- В пределе: $\lim_{N \to \infty} \left(1 k_a \frac{L}{N}\right)^N = \exp(-k_a L)$

• В пределе:
$$I(p + L\omega, \omega) = \exp(-k_a L)I(p, \omega)$$

- · В пределе: $I(p+L\omega,\omega)=\exp(-k_aL)I(p,\omega)$
 - При $L, k_a \in [0, \infty)$ имеем $\exp(-k_a L) \in (0, 1]$
 - Если L = 0, то весь свет останется (ничего не поглотится)
 - Если $L o \infty$ и $k_a >$ 0, то весь свет поглотится

- В пределе: $I(p+L\omega,\omega)=\exp(-k_aL)I(p,\omega)$
 - При $L, k_a \in [0, \infty)$ имеем $\exp(-k_a L) \in (0, 1]$
 - Если L=0, то весь свет останется (ничего не поглотится)
 - Если $L o \infty$ и $k_a > 0$, то весь свет поглотится
- \cdot Если k_a не постоянна, получим $\exp\left(-\int\limits_0^L k_a(p+t\omega)dt
 ight)$

- В пределе: $I(p+L\omega,\omega)=\exp(-k_aL)I(p,\omega)$
 - При $L, k_a \in [0, \infty)$ имеем $\exp(-k_a L) \in (0, 1]$
 - Если L=0, то весь свет останется (ничего не поглотится)
 - Если $L o \infty$ и $k_a > 0$, то весь свет поглотится
- Если k_a не постоянна, получим $\exp\left(-\int\limits_0^L k_a(p+t\omega)dt\right)$
- К тому же результату можно прийти, написав диффенерциальное уравнение:

$$\frac{d}{dt}I(p+t\omega,\omega)=-k_a(p+t\omega)I(p+t\omega,\omega)$$

- В пределе: $I(p+L\omega,\omega)=\exp(-k_aL)I(p,\omega)$
 - При $L, k_a \in [0, \infty)$ имеем $\exp(-k_a L) \in (0, 1]$
 - Если L=0, то весь свет останется (ничего не поглотится)
 - Если $L o \infty$ и $k_a > 0$, то весь свет поглотится
- \cdot Если k_a не постоянна, получим $\exp\left(-\int\limits_0^L k_a(p+t\omega)dt
 ight)$
- К тому же результату можно прийти, написав диффенерциальное уравнение:

$$\frac{d}{dt}I(p+t\omega,\omega)=-k_a(p+t\omega)I(p+t\omega,\omega)$$

• Величина $\int\limits_0^L k_a(p+t\omega)dt$ называется оптической глубиной (optical depth)

• Пусть есть среда с постоянным коэффициентом излучения k_e , т.е. для бесконечно малого расстояния Δx излучится $k_e \Delta x$ света

- Пусть есть среда с постоянным коэффициентом излучения k_e , т.е. для бесконечно малого расстояния Δx излучится $k_e \Delta x$ света
- Как много света излучится на отрезке длины $[p,p+L\omega]$ в направлении ω ?

- Пусть есть среда с постоянным коэффициентом излучения k_e , т.е. для бесконечно малого расстояния Δx излучится $k_e \Delta x$ света
- Как много света излучится на отрезке длины $[p,p+L\omega]$ в направлении ω ?
- · $I(p + L\omega, \omega) = I(p, \omega) + k_e L$

- Пусть есть среда с постоянным коэффициентом излучения k_e , т.е. для бесконечно малого расстояния Δx излучится $k_e \Delta x$ света
- Как много света излучится на отрезке длины $[p,p+L\omega]$ в направлении ω ?
- · $I(p + L\omega, \omega) = I(p, \omega) + k_e L$
- Если k_e не постоянна: $I(p+L\omega,\omega)=I(p,\omega)+\int\limits_0^L k_e(p+t\omega)dt$

• Пусть есть среда с постоянным коэффициентом поглощения k_a и излучения k_e , т.е. для бесконечно малого расстояния Δx излучится $k_e \Delta x$ и поглотится $k_a \Delta x$ света

- Пусть есть среда с постоянным коэффициентом поглощения k_a и излучения k_e , т.е. для бесконечно малого расстояния Δx излучится $k_e \Delta x$ и поглотится $k_a \Delta x$ света
- Как много света излучится на отрезке длины L?

- Пусть есть среда с постоянным коэффициентом поглощения k_a и излучения k_e , т.е. для бесконечно малого расстояния Δx излучится $k_e \Delta x$ и поглотится $k_a \Delta x$ света
- Как много света излучится на отрезке длины L?
- \cdot Разобьём отрезок на N частей равной длины $\Delta x = rac{L}{N}$

- Пусть есть среда с постоянным коэффициентом поглощения k_a и излучения k_e , т.е. для бесконечно малого расстояния Δx излучится $k_e \Delta x$ и поглотится $k_a \Delta x$ света
- Как много света излучится на отрезке длины L?
- \cdot Разобьём отрезок на N частей равной длины $\Delta x = rac{L}{N}$
- На первом отрезке излучится $k_e \Delta x$ света. На втором отрезке излучится $k_e \Delta x$ света, плюс $(1-k_a \Delta x)k_e \Delta x$ от первого отрезка, в сумме $(1+(1-k_a \Delta x))k_e \Delta x$

- Пусть есть среда с постоянным коэффициентом поглощения k_a и излучения k_e , т.е. для бесконечно малого расстояния Δx излучится $k_e \Delta x$ и поглотится $k_a \Delta x$ света
- Как много света излучится на отрезке длины L?
- \cdot Разобьём отрезок на N частей равной длины $\Delta x = \frac{L}{N}$
- На первом отрезке излучится $k_e \Delta x$ света. На втором отрезке излучится $k_e \Delta x$ света, плюс $(1-k_a \Delta x)k_e \Delta x$ от первого отрезка, в сумме $(1+(1-k_a \Delta x))k_e \Delta x$
- На третьем отрезке в сумме $(1 + (1 k_a \Delta x) + (1 k_a \Delta x)^2) k_e \Delta x$

- Пусть есть среда с постоянным коэффициентом поглощения k_a и излучения k_e , т.е. для бесконечно малого расстояния Δx излучится $k_e \Delta x$ и поглотится $k_a \Delta x$ света
- Как много света излучится на отрезке длины L?
- \cdot Разобьём отрезок на N частей равной длины $\Delta x = \frac{L}{N}$
- На первом отрезке излучится $k_e \Delta x$ света. На втором отрезке излучится $k_e \Delta x$ света, плюс $(1-k_a \Delta x)k_e \Delta x$ от первого отрезка, в сумме $(1+(1-k_a \Delta x))k_e \Delta x$
- На третьем отрезке в сумме $\left(1 + \left(1 k_a \Delta x\right) + \left(1 k_a \Delta x\right)^2\right) k_e \Delta x$
- На N отрезках: $\frac{1-(1-k_a\Delta x)^N}{k_a\Delta x}k_e\Delta x=\frac{1-(1-k_a\Delta x)^N}{k_a}k_e$

- Пусть есть среда с постоянным коэффициентом поглощения k_a и излучения k_e , т.е. для бесконечно малого расстояния Δx излучится $k_e \Delta x$ и поглотится $k_a \Delta x$ света
- Как много света излучится на отрезке длины L?
- \cdot Разобьём отрезок на N частей равной длины $\Delta x = rac{L}{N}$
- На первом отрезке излучится $k_e \Delta x$ света. На втором отрезке излучится $k_e \Delta x$ света, плюс $(1-k_a \Delta x)k_e \Delta x$ от первого отрезка, в сумме $(1+(1-k_a \Delta x))k_e \Delta x$
- На третьем отрезке в сумме $(1 + (1 k_a \Delta x) + (1 k_a \Delta x)^2) k_e \Delta x$
- На N отрезках: $\frac{1-(1-k_a\Delta x)^N}{k_a\Delta x}k_e\Delta x=\frac{1-(1-k_a\Delta x)^N}{k_a}k_e$
- \cdot В пределе: $\lim_{N o\infty}rac{1-(1-k_a\Delta {\sf x})^N}{k_a}k_e=rac{1-\exp(-k_a {\sf L})}{k_a}k_e$

•
$$I(p + L\omega, \omega) = \frac{1 - \exp(-k_a L)}{k_a} k_e$$

·
$$I(p + L\omega, \omega) = \frac{1 - \exp(-k_a L)}{k_a} k_e$$

 \cdot Сингулярность при $k_a=$ 0, в пределе $k_a o$ 0 получим Lk_e

·
$$I(p + L\omega, \omega) = \frac{1 - \exp(-k_a L)}{k_a} k_e$$

- \cdot Сингулярность при $k_a=$ 0, в пределе $k_a o$ 0 получим Lk_e
- \cdot В пределе при $L o \infty$ получим $rac{k_e}{k_a}$

•
$$I(p + L\omega, \omega) = \frac{1 - \exp(-k_a L)}{k_a} k_e$$

- \cdot Сингулярность при $k_a=0$, в пределе $k_a o 0$ получим Lk_e
- \cdot В пределе при $L o \infty$ получим $rac{k_e}{k_a}$
- \cdot Если k_a и k_e не постоянны, получим

$$I(p + L\omega, \omega) = \int_{0}^{L} k_{e}(p + t\omega) \exp\left(-\int_{t}^{L} k_{a}(p + s\omega)ds\right) dt$$

•
$$I(p + L\omega, \omega) = \frac{1 - \exp(-k_a L)}{k_a} k_e$$

- \cdot Сингулярность при $k_a=0$, в пределе $k_a o 0$ получим Lk_e
- В пределе при $L o \infty$ получим $rac{k_e}{k_a}$
- Если k_a и k_e не постоянны, получим

$$I(p + L\omega, \omega) = \int_{0}^{L} k_{e}(p + t\omega) \exp\left(-\int_{t}^{L} k_{a}(p + s\omega)ds\right) dt$$

• Соответствующее диффенерциальное уравнение:

$$\frac{d}{dt}I(p+t\omega,\omega) = k_e(p+t\omega) - k_a(p+t\omega)I(p+t\omega,\omega)$$

• Если
$$I(p,\omega)\neq 0$$
, то $I(p+L\omega,\omega)=\exp(-k_aL)I(p,\omega)+(1-\exp(-k_aL))\frac{k_e}{k_a}$

- Если $I(p,\omega) \neq 0$, то $I(p+L\omega,\omega) = \exp(-k_aL)I(p,\omega) + (1-\exp(-k_aL))\frac{k_e}{k_a}$
- Если коэффициенты не постоянны, то

$$I(p + L\omega, \omega) = I(p, \omega) \exp\left(-\int_{0}^{L} k_{a}(p + t\omega)dt\right) + \int_{0}^{L} k_{e}(p + t\omega) \exp\left(-\int_{t}^{L} k_{a}(p + s\omega)ds\right) dt \quad (1)$$

• $\exp(-k_a L) I(p,\omega) + (1-\exp(-k_a L)) \frac{k_e}{k_a}$ можно интерпретировать как линейную интерполяцию между $I(p,\omega)$ и $\frac{k_e}{k_a}$ с коэффициентом $1-\exp(-k_a L)$

- $\exp(-k_a L) I(p,\omega) + (1-\exp(-k_a L)) \frac{k_e}{k_a}$ можно интерпретировать как линейную интерполяцию между $I(p,\omega)$ и $\frac{k_e}{k_a}$ с коэффициентом $1-\exp(-k_a L)$
- Формализует полупрозрачность:
 - \cdot $I(p,\omega)$ свет, приходящий сзади объекта в сторону камеры
 - k_e/k_a цвет (излучение) самого объекта
 - $\exp(-k_a L)$ непрозрачность (opacity)
 - 1 $\exp(-k_a L)$ прозрачность (transparency)

- $\exp(-k_a L) I(p,\omega) + (1-\exp(-k_a L)) \frac{k_e}{k_a}$ можно интерпретировать как линейную интерполяцию между $I(p,\omega)$ и $\frac{k_e}{k_a}$ с коэффициентом $1-\exp(-k_a L)$
- Формализует полупрозрачность:
 - \cdot $I(p,\omega)$ свет, приходящий сзади объекта в сторону камеры
 - k_e/k_a цвет (излучение) самого объекта
 - $\exp(-k_a L)$ непрозрачность (opacity)
 - 1 $\exp(-k_a L)$ прозрачность (transparency)
- Формализует туман:
 - $\cdot k_e/k_a$ цвет тумана
 - $\cdot k_a$ коэффициент 'густоты' тумана (чем больше, тем сильнее туман)

Туман: код шейдера

```
vec3 color = ...;
vec3 fog_color = ...;
float fog_absorption = ...;

float camera_distance = length(camera_position - position);
float optical_depth = camera_distance * fog_absorption;
float fog_factor = 1 - exp(-optical_depth);
color = mix(color, fog_color, fog_factor);
```

• Любая среда не только поглощает и излучает свет, но и рассеивает его, т.е. меняет направление его движения

- Любая среда не только поглощает и излучает свет, но и рассеивает его, т.е. меняет направление его движения
- Рассеяние описывается фазовой функцией (phase function): $f(p,\theta)$ количество света, рассеянное на угол θ в точке p

- Любая среда не только поглощает и излучает свет, но и рассеивает его, т.е. меняет направление его движения
- Рассеяние описывается фазовой функцией (phase function): $f(p,\theta)$ количество света, рассеянное на угол θ в точке p
- · Аналог BRDF для volume rendering'a

- Любая среда не только поглощает и излучает свет, но и рассеивает его, т.е. меняет направление его движения
- Рассеяние описывается фазовой функцией (phase function): $f(p,\theta)$ количество света, рассеянное на угол θ в точке p
- · Аналог BRDF для volume rendering'a
- Вид функции зависит от конкретных составляющих среды, часто выводится из решения уравнений Максвелла

• Рассеяние света частицами намного меньшими длины волны (например, молекулами газов N₂ и O₂)

Рассеяние Релея (Rayleigh)

- Рассеяние света частицами намного меньшими длины волны (например, молекулами газов N_2 и O_2)
- $f \cong \frac{1+\cos(\theta)^2}{\lambda^4}$

- Рассеяние света частицами намного меньшими длины волны (например, молекулами газов N_2 и O_2)
- $f \cong \frac{1+\cos(\theta)^2}{\lambda^4}$
- Больше рассеяния вперёд и назад, чем в стороны

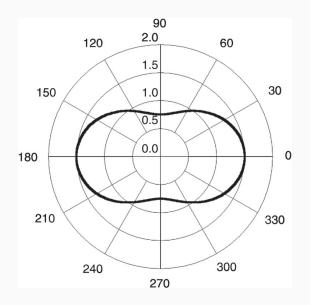
- Рассеяние света частицами намного меньшими длины волны (например, молекулами газов N_2 и O_2)
- $f \cong \frac{1+\cos(\theta)^2}{\lambda^4}$
- Больше рассеяния вперёд и назад, чем в стороны
- Короткие волны (e.g. синие) рассеиваются намного больше длинных (e.g. красных)

- Рассеяние света частицами намного меньшими длины волны (например, молекулами газов N_2 и O_2)
- $f \cong \frac{1+\cos(\theta)^2}{\lambda^4}$
- Больше рассеяния вперёд и назад, чем в стороны
- Короткие волны (e.g. синие) рассеиваются намного больше длинных (e.g. красных)
- Главный эффект, ответственный за цвет неба:

- Рассеяние света частицами намного меньшими длины волны (например, молекулами газов N_2 и O_2)
- $f \cong \frac{1+\cos(\theta)^2}{\lambda^4}$
- Больше рассеяния вперёд и назад, чем в стороны
- Короткие волны (e.g. синие) рассеиваются намного больше длинных (e.g. красных)
- Главный эффект, ответственный за цвет неба:
 - Свет, проходящий сквозь атмосферу, рассеивается в основном в синем диапазоне, поэтому небо синее

- Рассеяние света частицами намного меньшими длины волны (например, молекулами газов N_2 и O_2)
- $f \cong \frac{1+\cos(\theta)^2}{\lambda^4}$
- Больше рассеяния вперёд и назад, чем в стороны
- Короткие волны (e.g. синие) рассеиваются намного больше длинных (e.g. красных)
- Главный эффект, ответственный за цвет неба:
 - Свет, проходящий сквозь атмосферу, рассеивается в основном в синем диапазоне, поэтому небо синее
 - Свет, идущий от солнца на закате/восходе, дольше идёт через атмосферу и теряет весь синий свет и часть зелёного, поэтому выглядит оранжевым или красным

Рассеяние Релея: phase function



Рассеяние Релея: цвет неба



 Рассеяние света частицами сравнимыми по размеру с длиной волны (например, каплями воды)

- Рассеяние света частицами сравнимыми по размеру с длиной волны (например, каплями воды)
- Точная формула разложение в ряд по сферическим гармоникам

- Рассеяние света частицами сравнимыми по размеру с длиной волны (например, каплями воды)
- Точная формула разложение в ряд по сферическим гармоникам
- Обычно для рендеринга используются аппроксимации

- Рассеяние света частицами сравнимыми по размеру с длиной волны (например, каплями воды)
- Точная формула разложение в ряд по сферическим гармоникам
- Обычно для рендеринга используются аппроксимации
- Влияет на цвет неба (частицы воды, аэрозоли) и облаков

Henyey-Greenstein phase function (1941)

$$f(\theta) = \frac{1}{4\pi} \frac{1 - g^2}{\left(1 + g^2 - 2g\cos\theta\right)^{3/2}} \tag{2}$$

- g настраиваемый параметр (средний косинус угла рассеяния)
- Часто используется как аппроксимация вместо более сложных функций

Volume rendering: рассеяние

• Рассеяние значительно усложняет уравнения: свет, пришедший из любого направления, может рассеяться в сторону камеры в любой точке

Volume rendering: рассеяние

- Рассеяние значительно усложняет уравнения: свет, пришедший из любого направления, может рассеяться в сторону камеры в любой точке
- При рассчёте рассеяния различают
 - · Zero scattering: рассеяние не учитывается
 - Single scattering: учитывается свет, пришедший из источника света и рассеявшийся сразу в направлении камеры (самое часто используемое приближение)
 - Multiple scattering: свет, пришедший из источника света, может рассеяться много раз и в итоге прийти в камеру

• Для визуализации трёхмерных данных (МРТ-сканы и т.п.) обычно игнорируют рассеяние, и считают среду полупрозрачной и излучающей свет

- Для визуализации трёхмерных данных (МРТ-сканы и т.п.) обычно игнорируют рассеяние, и считают среду полупрозрачной и излучающей свет
 - Вместо k_a часто хранят некую 'непрозрачность' (как значение альфа-канала), не имеющую физического смысла

- Для визуализации трёхмерных данных (МРТ-сканы и т.п.) обычно игнорируют рассеяние, и считают среду полупрозрачной и излучающей свет
 - Вместо k_a часто хранят некую 'непрозрачность' (как значение альфа-канала), не имеющую физического смысла
 - Цвет излучаемого света может храниться в текстуре, а может зависеть от значения альфа-канала (transfer function)

- Для визуализации трёхмерных данных (МРТ-сканы и т.п.) обычно игнорируют рассеяние, и считают среду полупрозрачной и излучающей свет
 - Вместо k_a часто хранят некую 'непрозрачность' (как значение альфа-канала), не имеющую физического смысла
 - Цвет излучаемого света может храниться в текстуре, а может зависеть от значения альфа-канала (transfer function)
- Для визуализации неба, облаков и т.д. рассеяние обязательная составляющая, коэффициенты часто берут из реальных данных

Volume rendering: представление данных

• 3D текстура

Volume rendering: представление данных

- 3D текстура
- Явная функция

Volume rendering: представление данных

- 3D текстура
- Явная функция
- · Интерполяция по сетке из кубов/тетраэдров/etc

Volume rendering: методы

- Slicing
- Splatting
- \cdot Raymarching

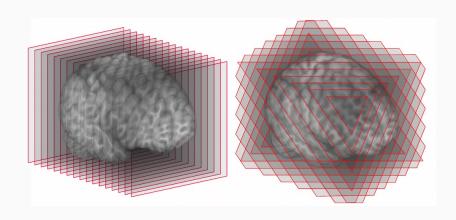
• Объект 'разрезается' набором равноудалённых плоскостей, перпендикулярных направлению на камеру (чем больше, тем дороже и точнее)

- Объект 'разрезается' набором равноудалённых плоскостей, перпендикулярных направлению на камеру (чем больше, тем дороже и точнее)
- Каждый слой (slice) рисуется как текстурированный многоугольник, читая данные из 3D текстуры или из явной фукнции, задающей объект

- Объект 'разрезается' набором равноудалённых плоскостей, перпендикулярных направлению на камеру (чем больше, тем дороже и точнее)
- Каждый слой (slice) рисуется как текстурированный многоугольник, читая данные из 3D текстуры или из явной фукнции, задающей объект
- · Слои накладываются друг на друга с blending'ом

- Объект 'разрезается' набором равноудалённых плоскостей, перпендикулярных направлению на камеру (чем больше, тем дороже и точнее)
- Каждый слой (slice) рисуется как текстурированный многоугольник, читая данные из 3D текстуры или из явной фукнции, задающей объект
- · Слои накладываются друг на друга с blending'ом
- Нужно отсортировать слои от дальнего к ближнему (back-to-front) или наоборот (front-to-back), об этого будет зависеть режим blending'а

- Объект 'разрезается' набором равноудалённых плоскостей, перпендикулярных направлению на камеру (чем больше, тем дороже и точнее)
- Каждый слой (slice) рисуется как текстурированный многоугольник, читая данные из 3D текстуры или из явной фукнции, задающей объект
- · Слои накладываются друг на друга с blending'ом
- Нужно отсортировать слои от дальнего к ближнему (back-to-front) или наоборот (front-to-back), об этого будет зависеть режим blending'а
- В значении альфа-канала нужно учесть расстояние между слоями



• Нужно обновлять геометрию slice'ов при каждом изменении камеры

• Нужно обновлять геометрию slice'ов при каждом изменении камеры (это проще, чем звучит)

- Нужно обновлять геометрию slice'ов при каждом изменении камеры (это проще, чем звучит)
- · Использует встроенный механизм (blending) \Longrightarrow работает достаточно быстро

- Нужно обновлять геометрию slice'ов при каждом изменении камеры (это проще, чем звучит)
- · Использует встроенный механизм (blending) \Longrightarrow работает достаточно быстро
- Тяжело учесть освещение/рассеяние

- Нужно обновлять геометрию slice'ов при каждом изменении камеры (это проще, чем звучит)
- · Использует встроенный механизм (blending) \Longrightarrow работает достаточно быстро
- Тяжело учесть освещение/рассеяние
- Часто применяется в медицине

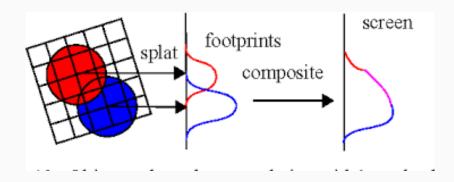
• Объект рисуется как набор частиц (splats) внутри объёма объекта

- Объект рисуется как набор частиц (splats) внутри объёма объекта
- Частицы рисуются как прямоугольники, перпендикулярные направлению на камеру (billboards), с gaussian-текстурой и значениями цвета/прозрачности, взятыми из центра частицы

- Объект рисуется как набор частиц (splats) внутри объёма объекта
- Частицы рисуются как прямоугольники, перпендикулярные направлению на камеру (billboards), с gaussian-текстурой и значениями цвета/прозрачности, взятыми из центра частицы
- Так же, как в slicing'е, нужно отсортировать частицы, правильно настроить blending и значение альфа-канала

- Объект рисуется как набор частиц (splats) внутри объёма объекта
- Частицы рисуются как прямоугольники, перпендикулярные направлению на камеру (billboards), с gaussian-текстурой и значениями цвета/прозрачности, взятыми из центра частицы
- Так же, как в slicing'е, нужно отсортировать частицы, правильно настроить blending и значение альфа-канала
- Не нужно менять геометрию каждый кадр, но нужно сортировать частицы

- Объект рисуется как набор частиц (splats) внутри объёма объекта
- Частицы рисуются как прямоугольники, перпендикулярные направлению на камеру (billboards), с gaussian-текстурой и значениями цвета/прозрачности, взятыми из центра частицы
- Так же, как в slicing'е, нужно отсортировать частицы, правильно настроить blending и значение альфа-канала
- Не нужно менять геометрию каждый кадр, но нужно сортировать частицы
- Сложнее добиться красивой картинки при малом числе частиц



Есть несколько алгоритмов, название которых звучит как ray-<глагол>:

Есть несколько алгоритмов, название которых звучит как ray-<глагол>:

• Raycasting – алгоритм, использовавшийся в старых 3D играх: находится пересечение луча из камеры в конкретном направлении в плоскости XZ со стенами сцены; по расстоянию до пересечения можно вычислить, как рисовать целый столбец пикселей с одинаковой экранной X-координатой

Raycasting



Есть несколько алгоритмов, название которых звучит как ray-<глагол>:

• Raycasting – алгоритм, использовавшийся в старых 3D играх: находится пересечение луча из камеры в конкретном направлении в плоскости XZ со стенами сцены; по расстоянию до пересечения можно вычислить, как рисовать целый столбец пикселей с одинаковой экранной X-координатой

Есть несколько алгоритмов, название которых звучит как ray-<глагол>:

- Raycasting алгоритм, использовавшийся в старых 3D играх: находится пересечение луча из камеры в конкретном направлении в плоскости XZ со стенами сцены; по расстоянию до пересечения можно вычислить, как рисовать целый столбец пикселей с одинаковой экранной X-координатой
- Raytracing алгоритм, использующийся для фотореалистичного рендеринга: находится пересечение луча из камеры с ближайшим объектом сцены (обычно используюя вспомогательные структуры данных для ускорения), после чего из точки пересечения рекурсивно бросаются новые лучи

Есть несколько алгоритмов, название которых звучит как ray-<глагол>:

- Raycasting алгоритм, использовавшийся в старых 3D играх: находится пересечение луча из камеры в конкретном направлении в плоскости XZ со стенами сцены; по расстоянию до пересечения можно вычислить, как рисовать целый столбец пикселей с одинаковой экранной X-координатой
- Raytracing алгоритм, использующийся для фотореалистичного рендеринга: находится пересечение луча из камеры с ближайшим объектом сцены (обычно используюя вспомогательные структуры данных для ускорения), после чего из точки пересечения рекурсивно бросаются новые лучи
- Raymarching алгоритм, использующийся для volume рендеринга, screen-space отражений, SDF, и подобного: вдоль луча из камеры выбирается дискретный набор точек (часто с фиксированным шагом), в этих точках вычисляются значения некоторой функции и (в случае volume рендеринга) по этим точкам вычисляется искомый интеграл 42/54

- Рисуется некая грубая оболочка объекта, часто AABB (axis-aligned bounding box), на неё удобно накладывать 3D-текстуру
 - Можно с front-face culling, чтобы алгоритм работал даже в случае, если камера находится внутри объекта

- Рисуется некая грубая оболочка объекта, часто AABB (axis-aligned bounding box), на неё удобно накладывать 3D-текстуру
 - Можно c front-face culling, чтобы алгоритм работал даже в случае, если камера находится внутри объекта
- Во фрагментный шейдер передаются координаты точки объекта; по ней вычисляется луч из камеры в точку объекта: $c+d\cdot t$, где \mathbf{c} позиция камеры, \mathbf{d} единичный вектор направления

- Рисуется некая грубая оболочка объекта, часто AABB (axis-aligned bounding box), на неё удобно накладывать 3D-текстуру
 - Можно c front-face culling, чтобы алгоритм работал даже в случае, если камера находится внутри объекта
- Во фрагментный шейдер передаются координаты точки объекта; по ней вычисляется луч из камеры в точку объекта: $c+d\cdot t$, где c позиция камеры, d единичный вектор направления
- Вычисляется пересечение луча с AABB отрезок значений $[t_{min}, t_{max}]$, для которых соответствующие точки луча лежат внутри AABB
 - Если $t_{min} < 0$, нужно сделать его равным 0, иначе в рендеринг попадут точки, находящиеся сзади камеры

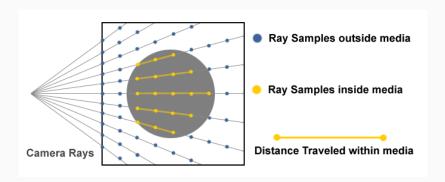
• Выбирается количество частей N разбиения отрезка $[t_{min}, t_{max}]$ (фиксированное, или в зависимости от длины отрезка)

- Выбирается количество частей N разбиения отрезка $[t_{min},t_{max}]$ (фиксированное, или в зависимости от длины отрезка)
- Вдоль отрезка вычисляется аппроксимация интеграла $\int\limits_0^L \exp\left(-\int\limits_x^L k_a(s)ds\right) k_e(t)dt \text{ в виде}$ $\sum\limits_{i=0}^{N-1} \exp\left(-\sum\limits_{j=i}^{N-1} k_a(t_j)\Delta t\right) k_e(t_i)\Delta t$

- Выбирается количество частей N разбиения отрезка $[t_{min}, t_{max}]$ (фиксированное, или в зависимости от длины отрезка)
- Вдоль отрезка вычисляется аппроксимация интеграла $\int\limits_0^L \exp\left(-\int\limits_x^L k_a(s)ds\right) k_e(t)dt \text{ в виде}$ $\sum\limits_{i=0}^{N-1} \exp\left(-\sum\limits_{j=i}^{N-1} k_a(t_j)\Delta t\right) k_e(t_i)\Delta t$

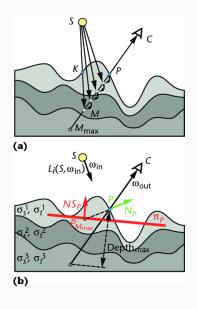
 \cdot В качестве t_i лучше брать центр i-ого отрезка

- Выбирается количество частей N разбиения отрезка $[t_{min},t_{max}]$ (фиксированное, или в зависимости от длины отрезка)
- Вдоль отрезка вычисляется аппроксимация интеграла $\int\limits_0^L \exp\left(-\int\limits_x^L k_a(s)ds\right) k_e(t)dt \text{ в виде}$ $\sum\limits_{i=0}^{N-1} \exp\left(-\sum\limits_{j=i}^{N-1} k_a(t_j)\Delta t\right) k_e(t_i)\Delta t$
- \cdot В качестве t_i лучше брать центр i-ого отрезка
- Важно следить за направлением: интеграл выводился для луча идущего **в направлении камеры**, а интегрирование мы можем делать как **в направлении камеры** (back-to-front, от t_{max} к t_{min}), так и **в направлении от камеры** (front-to-back, от t_{min} к t_{max})



• Для учёта рассеяния/освещения можно посылать дополнительные лучи, обрабатываемые тем же алгоритмом

- Для учёта рассеяния/освещения можно посылать дополнительные лучи, обрабатываемые тем же алгоритмом
- Например, послать луч в сторону источника света, вычислить вдоль него optical depth, и по ней получить значение освещённости в точке как количество света, которое не поглотилось и не рассеялось (в GLSL это будет цикл внутри внешнего цикла)



Raymarching (только absorption): алгоритм

```
dt = (t_max - t_min) / N
opt_depth = 0
for i in 0..N-1:
    t = t_min + (i + 0.5) * dt
    p = start + t * direction
    opt_depth += k_a(p) * dt
abs_factor = exp(-opt_depth)
color = back_color * abs_factor
```

Raymarching (только absorption): альтернативный алгоритм

```
dt = (t_max - t_min) / N
color = back_color
for i in 0..N-1:
    t = t_min + (i + 0.5) * dt
    p = start + t * direction
    color *= exp(- k_a(p) * dt)
```

Raymarching (absorption+emission): front-to-back алгоритм

```
dt = (t_max - t_min) / N
opt_depth = 0
color = back_color
for i in 0..N-1:
    t = t_min + (i + 0.5) * dt
    p = start + t * direction
    opt_depth += k_a(p) * dt
    color += exp(-opt_depth) * k_e(p) * dt
```

Raymarching (absorption+emission): альтернативный front-to-back алгоритм

```
dt = (t_max - t_min) / N
color = back_color
for i in 0..N-1:
    t = t_min + (i + 0.5) * dt
    p = start + t * direction
    color += k_e(p) * dt
    color *= exp(- k_a(p) * dt)
```

Raymarching (+single scattering в направлении света): frontto-back алгоритм

```
dt = (t max - t min) / N
color = back color
for i in 0..N-1:
    t = t min + (i + 0.5) * dt
    p = start + t * direction
    light opt depth = 0
    // [s_min .. s_max] - пересечение луча
    // в направлении света с ААВВ объекта
    ds = (s max - s min) / M
    for i in 0..M-1:
         s = s \min + (j + 0.5) * ds
         q = p + s * light direction
         light_opt_depth += (k_a(q) + k_s(q)) * ds
    color += light color * exp(-light opt depth)
        * k s(p) * dt
        * phase_f(p, light_direction, direction)
    color += k e(p) * dt
    color \star = \exp(-(k a(p) + k s(p)) * dt)
```

• Для хорошего качества нужно довольно много шагов вдоль луча (десятки, сотни)

- Для хорошего качества нужно довольно много шагов вдоль луча (десятки, сотни)
- С учётом внутреннего цикла для рассеяния/освещённости получается ещё на порядок больше

- Для хорошего качества нужно довольно много шагов вдоль луча (десятки, сотни)
- С учётом внутреннего цикла для рассеяния/освещённости получается ещё на порядок больше
- Работает очень медленно

- Для хорошего качества нужно довольно много шагов вдоль луча (десятки, сотни)
- С учётом внутреннего цикла для рассеяния/освещённости получается ещё на порядок больше
- Работает очень медленно
- Типичные оптимизации:
 - Использовать mipmap'ы 3D текстуры для хранения максимальной (вместо усреднённой) полупрозрачности; модифицировать алгоритм, чтобы он пропускал большие полностью прозрачные куски

- Для хорошего качества нужно довольно много шагов вдоль луча (десятки, сотни)
- С учётом внутреннего цикла для рассеяния/освещённости получается ещё на порядок больше
- Работает очень медленно
- Типичные оптимизации:
 - Использовать mipmap'ы 3D текстуры для хранения максимальной (вместо усреднённой) полупрозрачности; модифицировать алгоритм, чтобы он пропускал большие полностью прозрачные куски
 - Заканчивать алгоритм при front-to-back проходе, когда текущий вычисленный цвет уже имеет непрозрачность выше некого порогового значения (напр. 0.99)

- Для хорошего качества нужно довольно много шагов вдоль луча (десятки, сотни)
- С учётом внутреннего цикла для рассеяния/освещённости получается ещё на порядок больше
- Работает очень медленно
- Типичные оптимизации:
 - Использовать mipmap'ы 3D текстуры для хранения максимальной (вместо усреднённой) полупрозрачности; модифицировать алгоритм, чтобы он пропускал большие полностью прозрачные куски
 - Заканчивать алгоритм при front-to-back проходе, когда текущий вычисленный цвет уже имеет непрозрачность выше некого порогового значения (напр. 0.99)
 - Рисовать объект в меньшем разрешении

Volume rendering: ссылки

- GPU Gems, Chapter 39. Volume Rendering Techniques
- · GPU Gems 2, Chapter 16. Accurate Atmospheric Scattering
- · Туториал по slicing (старый OpenGL!)
- Подробнее про цвет неба
- · A Scalable and Production Ready Sky and Atmosphere Rendering Technique (статья 2020 года)
- Видео-туториал про рендеринг атмосферы