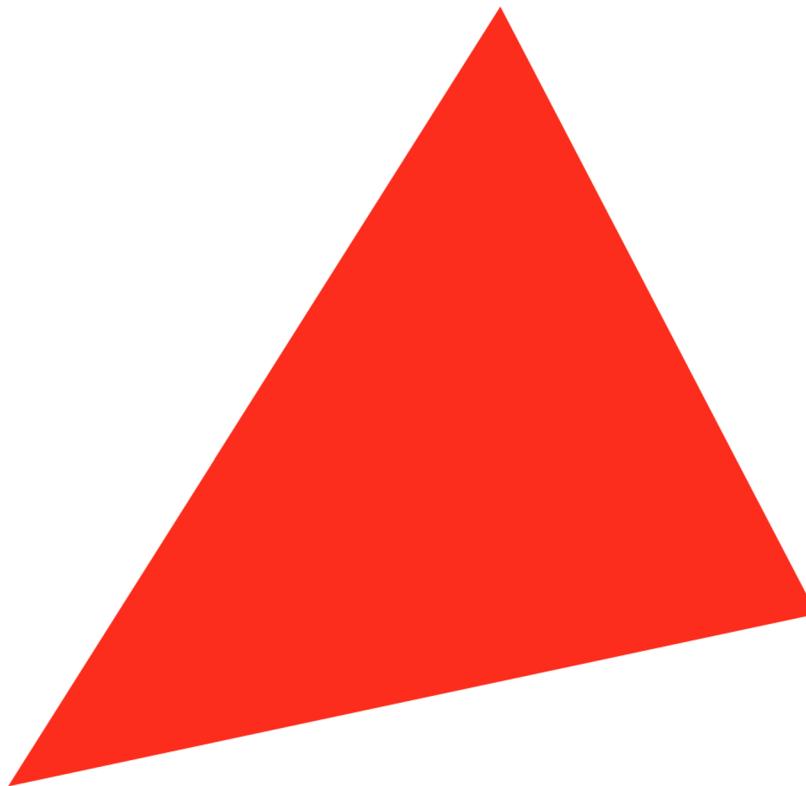


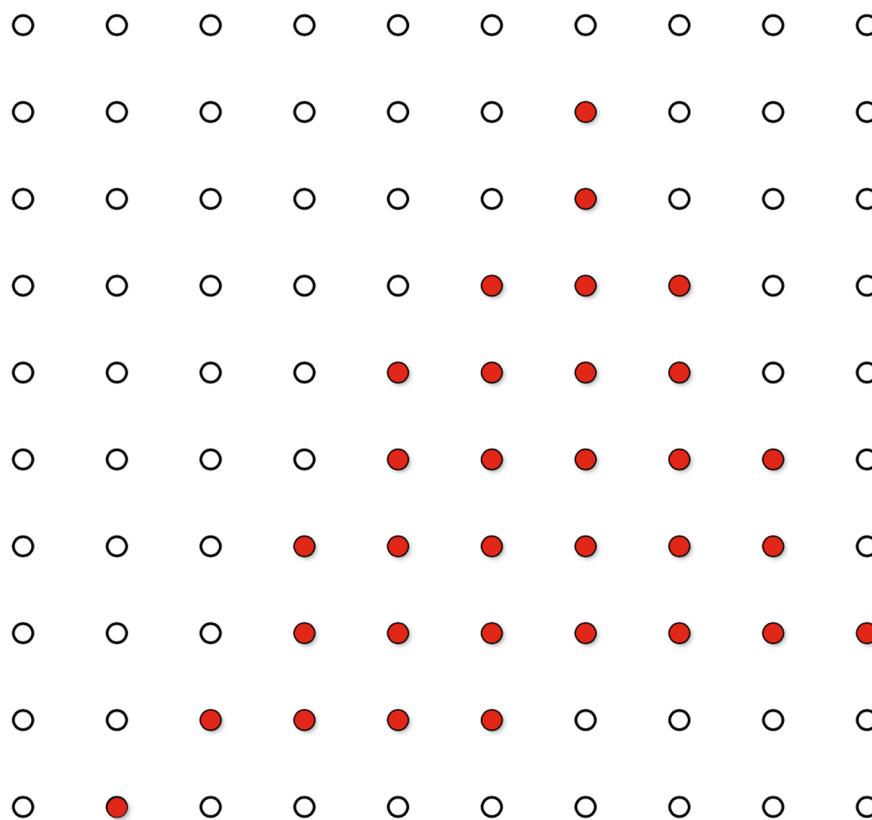
Computação Gráfica

Aula 10: Supersampling e Revisão

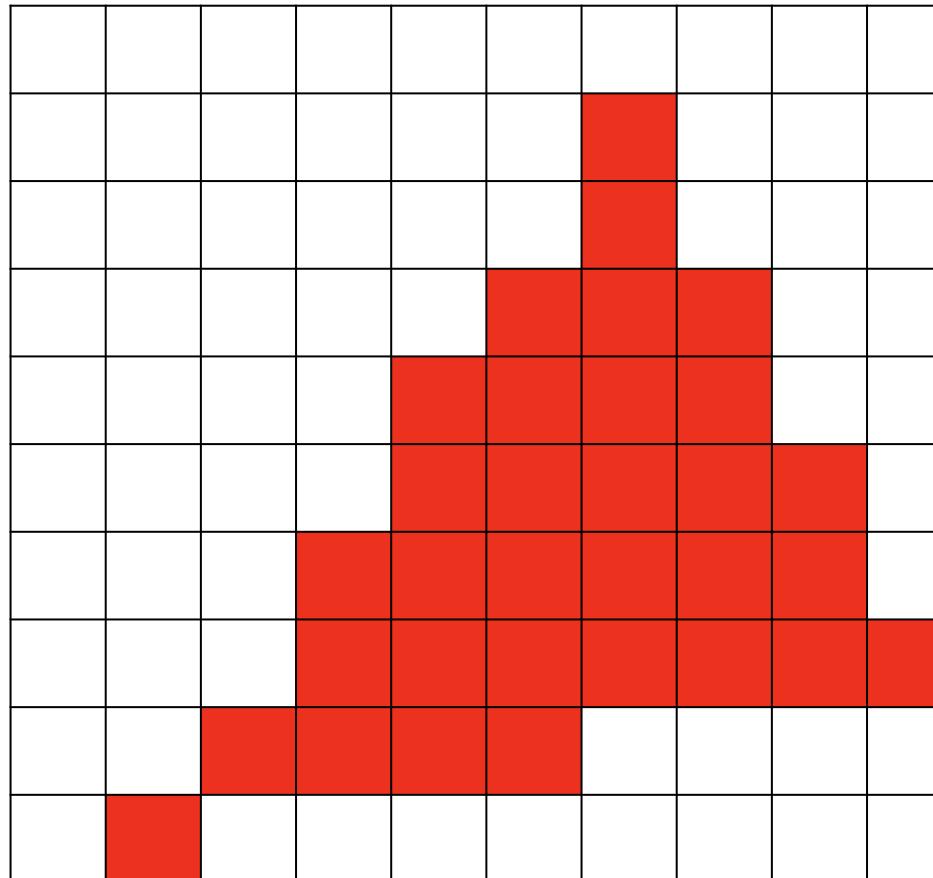
Para desenhar um triângulo assim



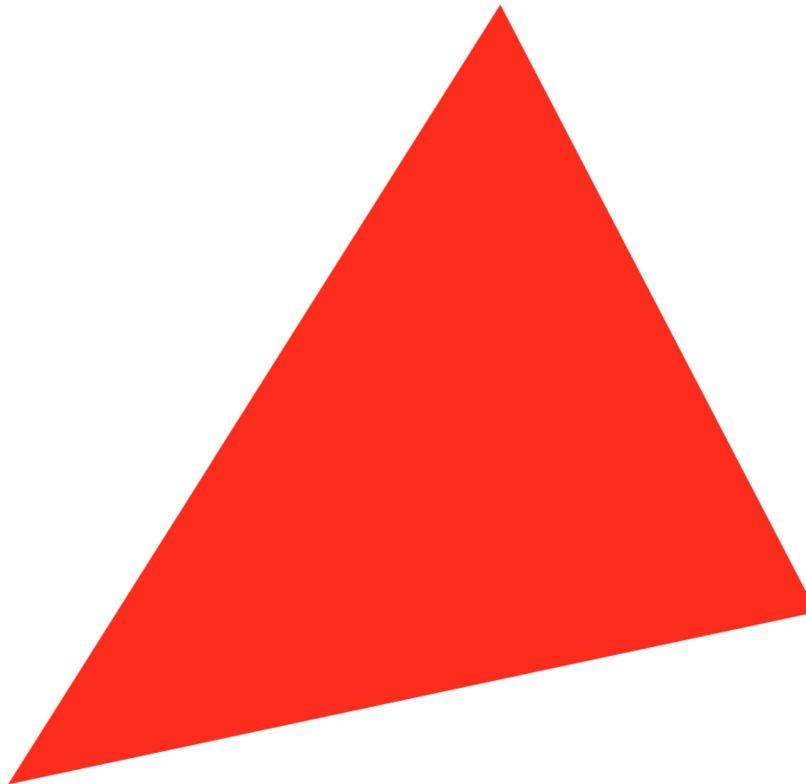
Coletamos as seguintes amostras



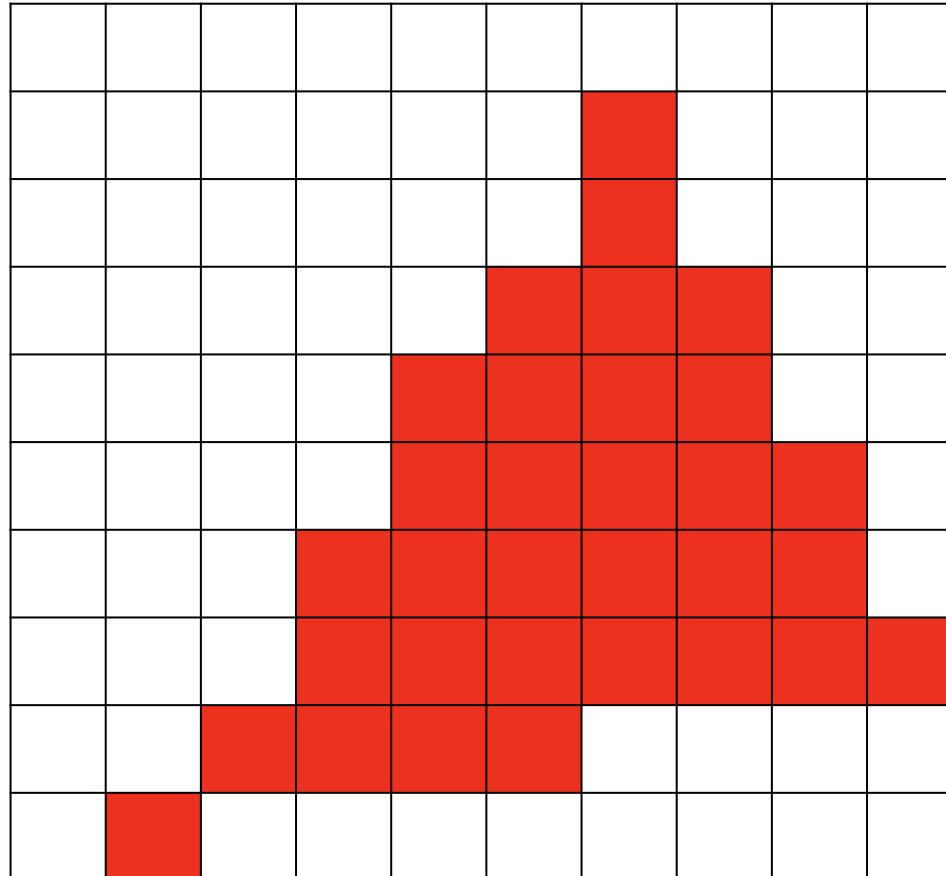
O display exibirá a seguinte imagem



Mas nosso triângulo "contínuo" seria



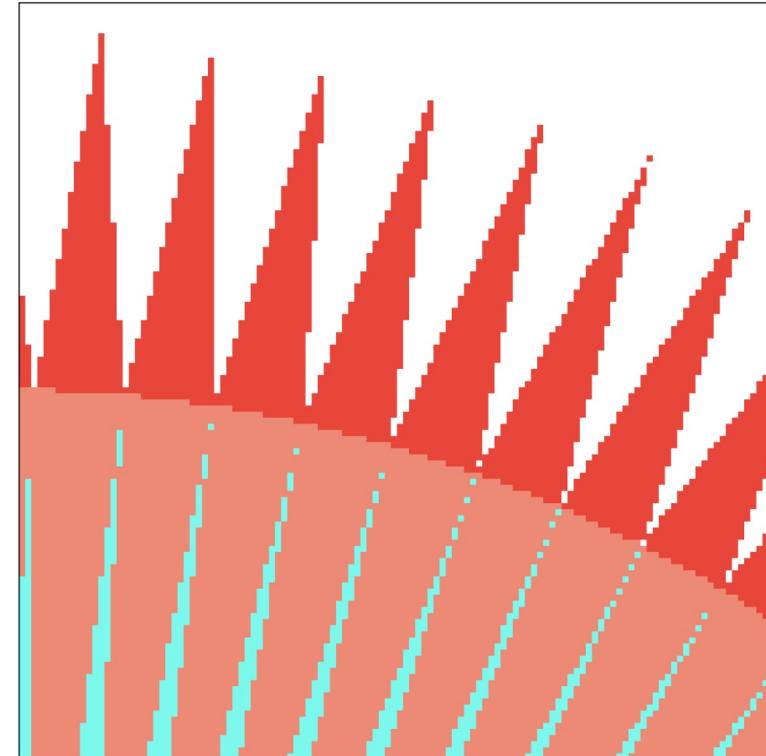
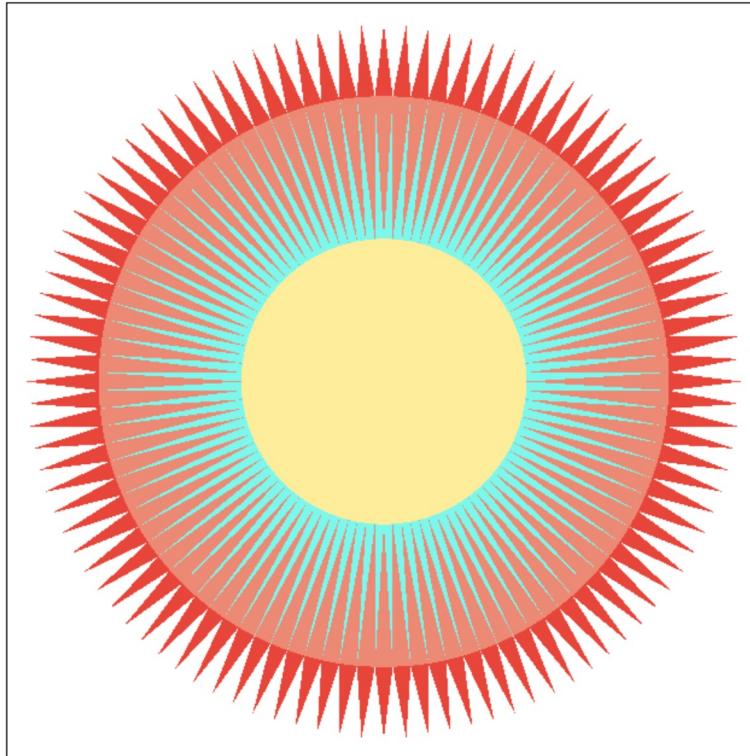
Qual um dos problemas com essa reconstrução?



Serrilhamento (Jaggies)

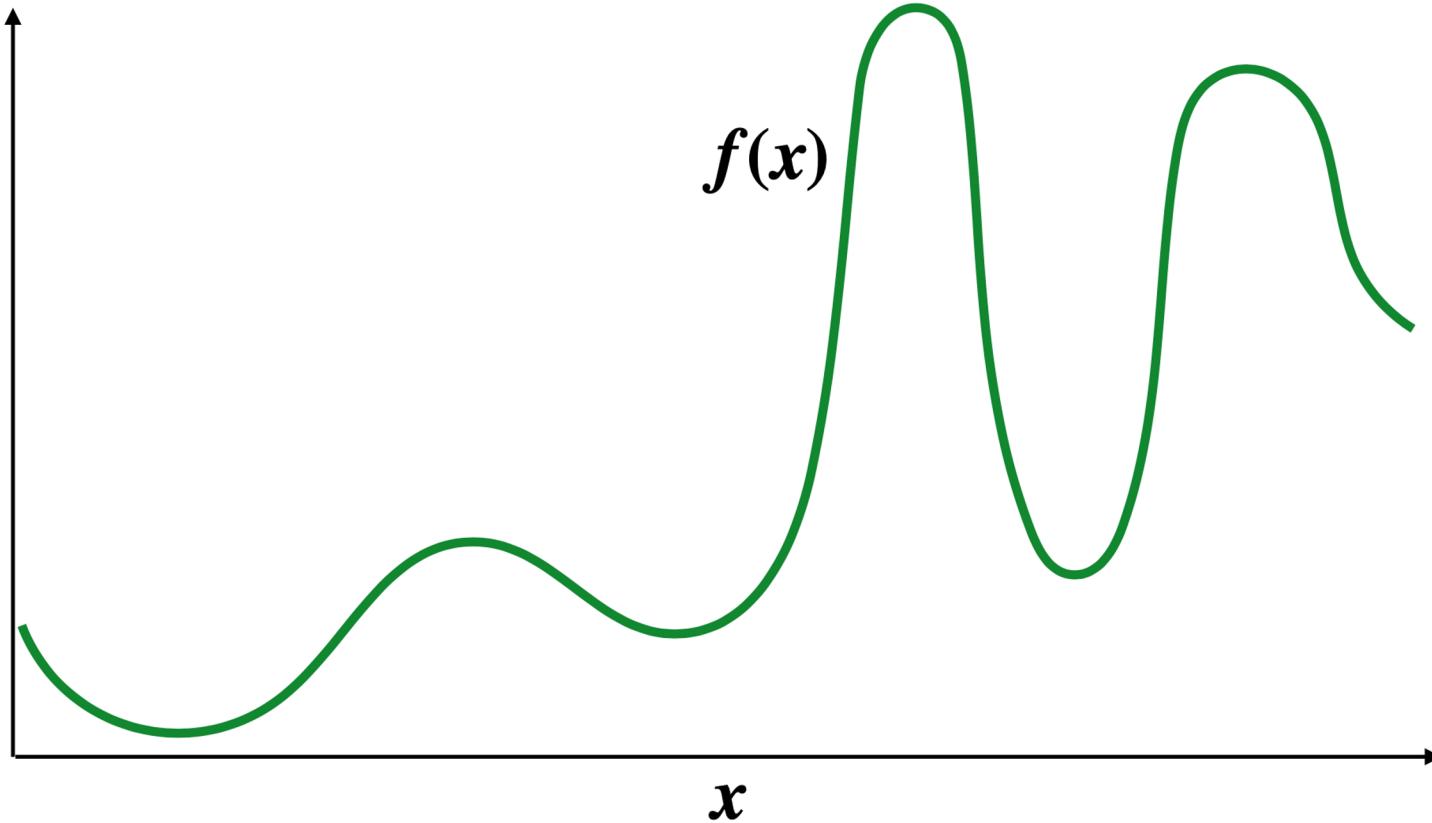


Será que esse é o melhor que se pode fazer?



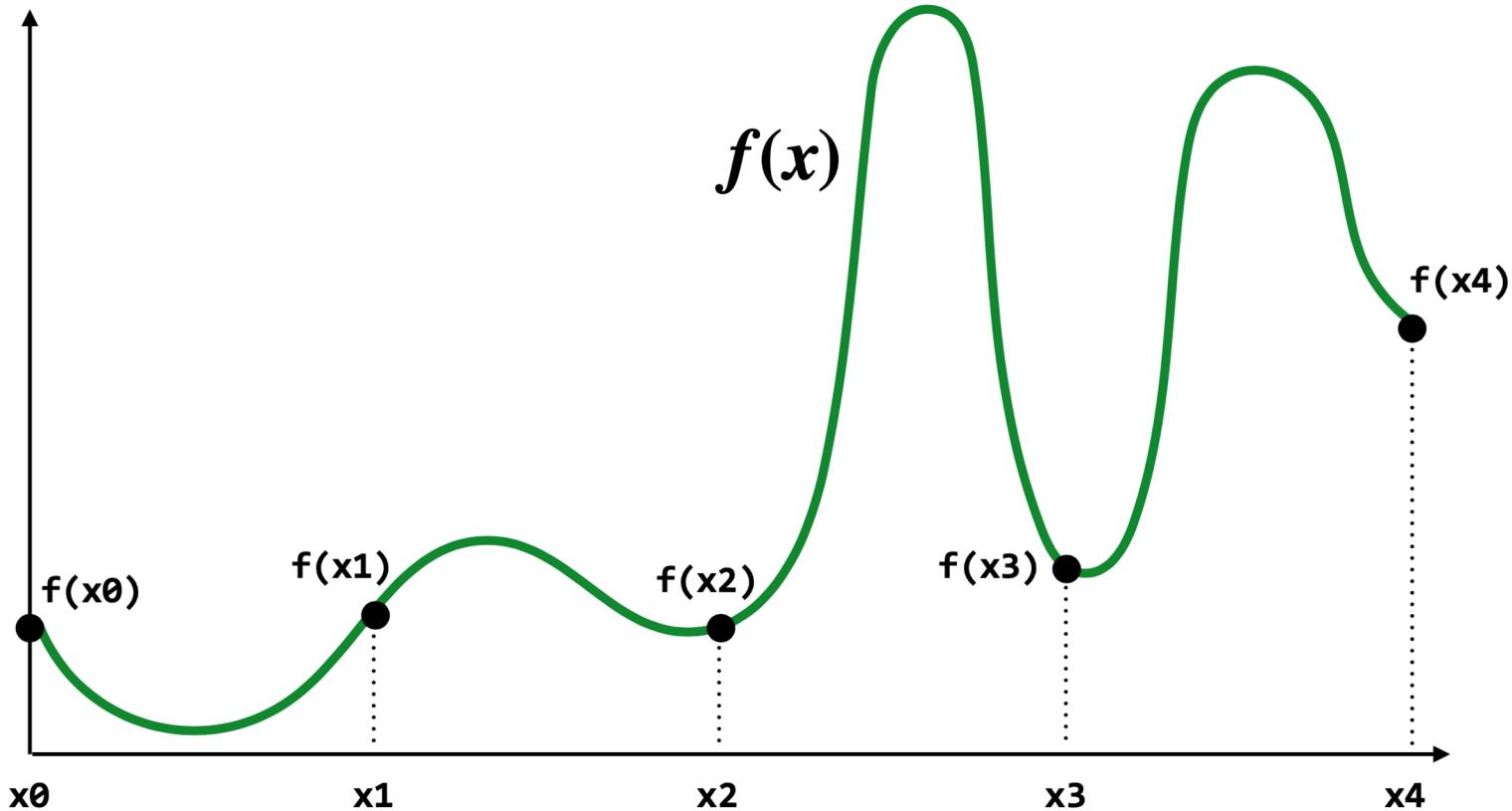
Não

Considere um sinal 1D: $f(x)$



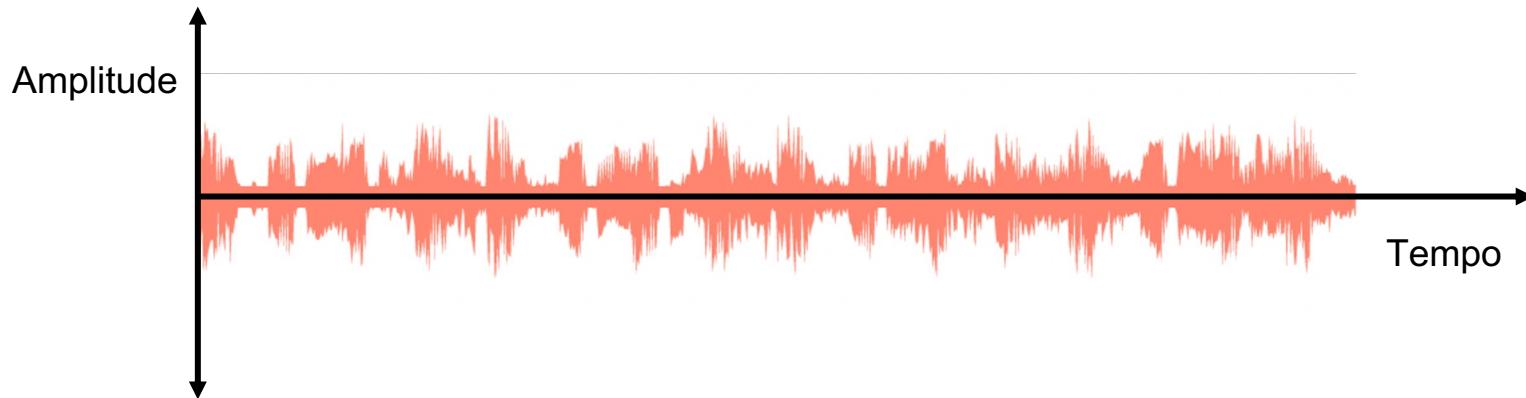
Amostragem (Sampling)

Pegue medidas de um sinal (amostras)



Arquivos de Áudio

Armazenam as amostras em 1D (por exemplo a 44.1Khz)



Amostrando uma função

Avaliar uma função em um ponto é pegar o valor da função.

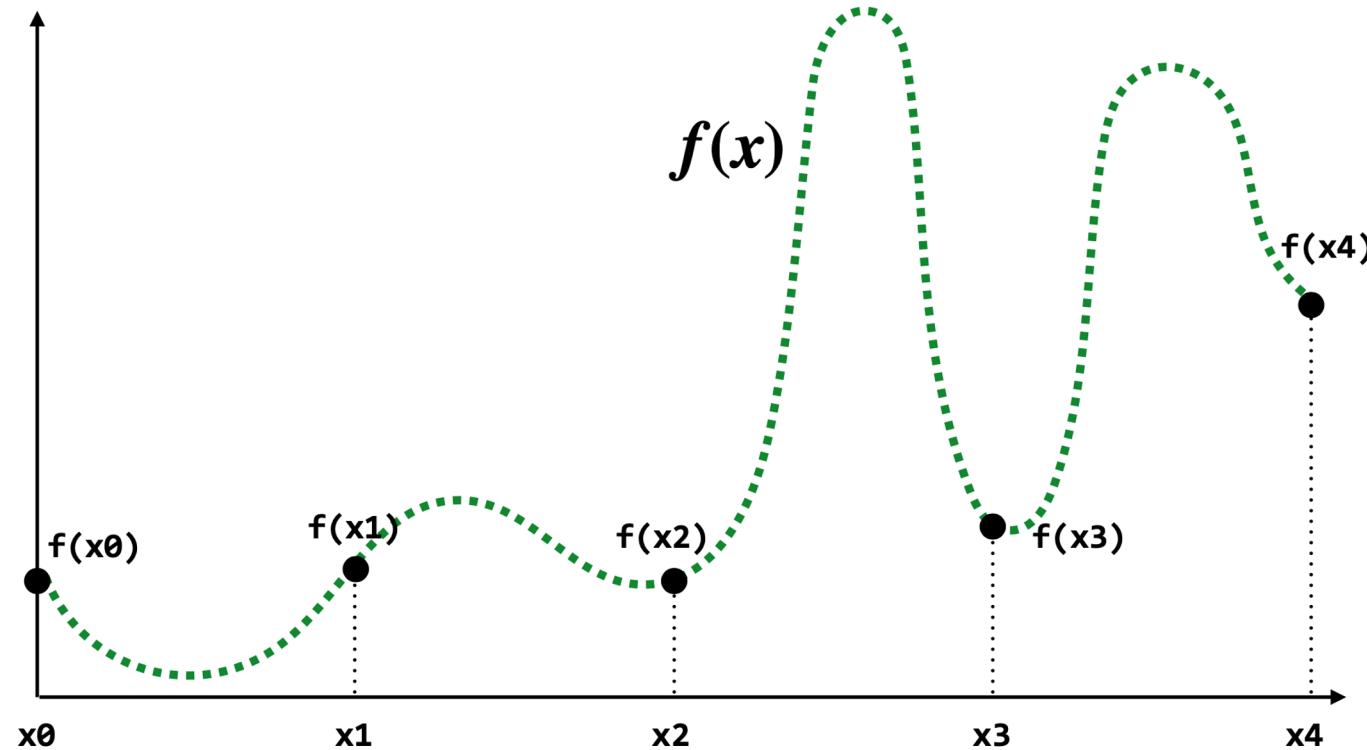
Podemos discretizar uma função por amostragem periódica

```
for(int x = 0; x < xmax; x++)  
    output[x] = f(x);
```

A amostragem é uma ideia central em gráficos. Iremos amostrar o tempo (1D), área (2D), ângulo (2D), volume (3D), etc ...

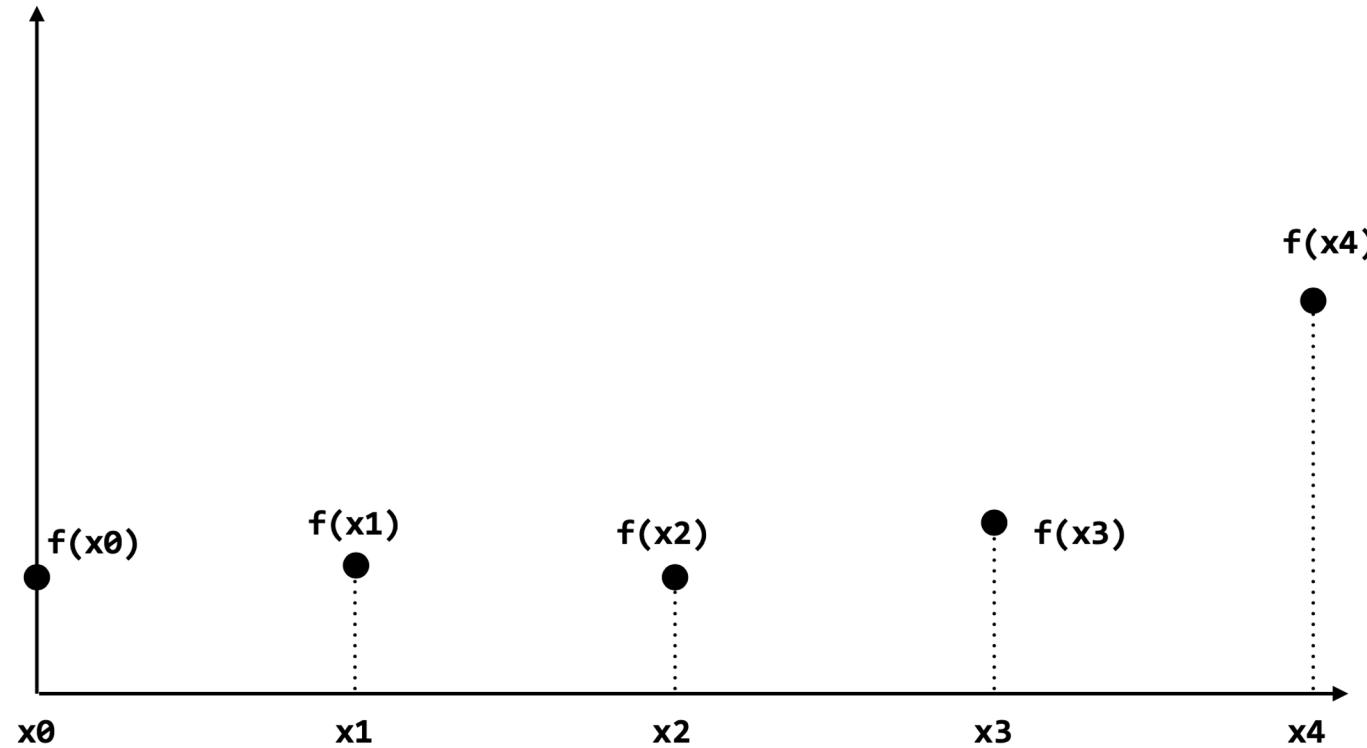
Reconstrução

Dado um conjunto de amostras, como podemos tentar reconstruir o sinal original $f(x)$?



Reconstrução

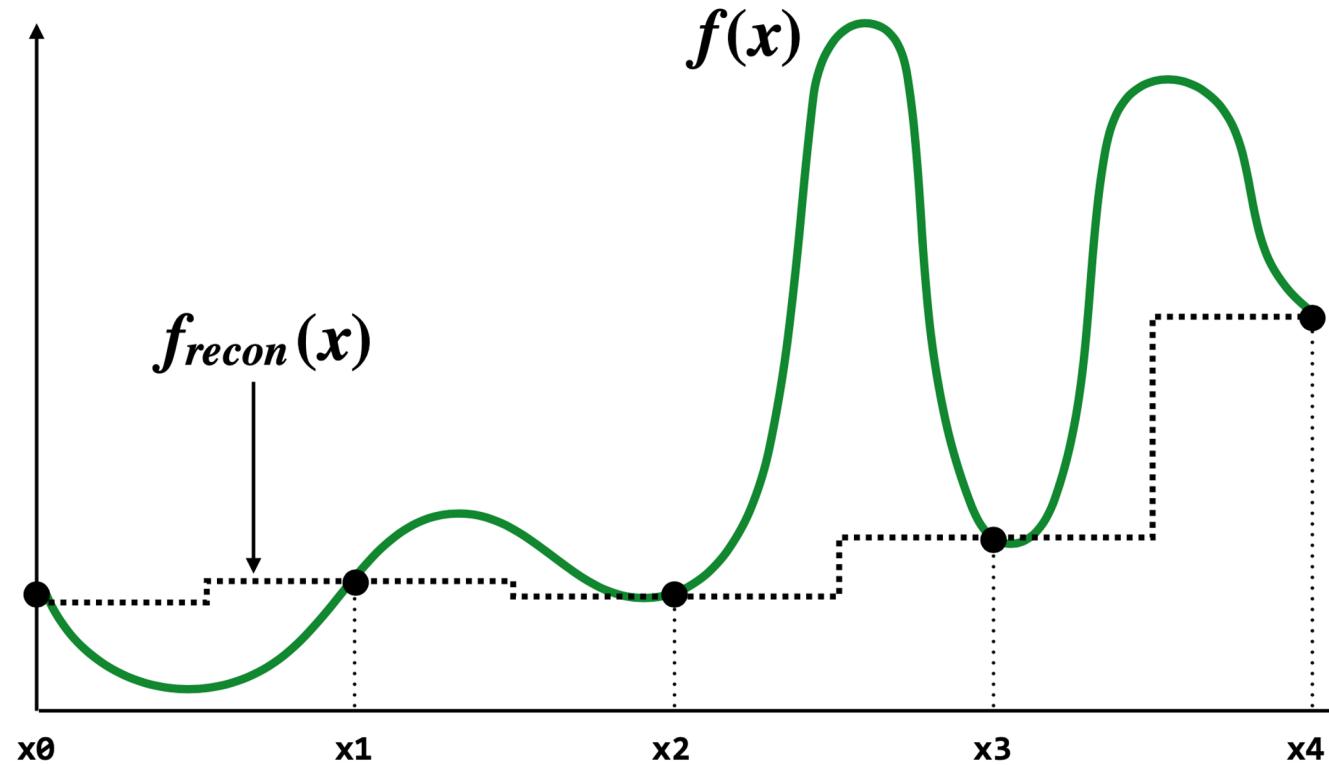
Dado um conjunto de amostras, como podemos tentar reconstruir o sinal original $f(x)$?



Reconstrução constante por partes

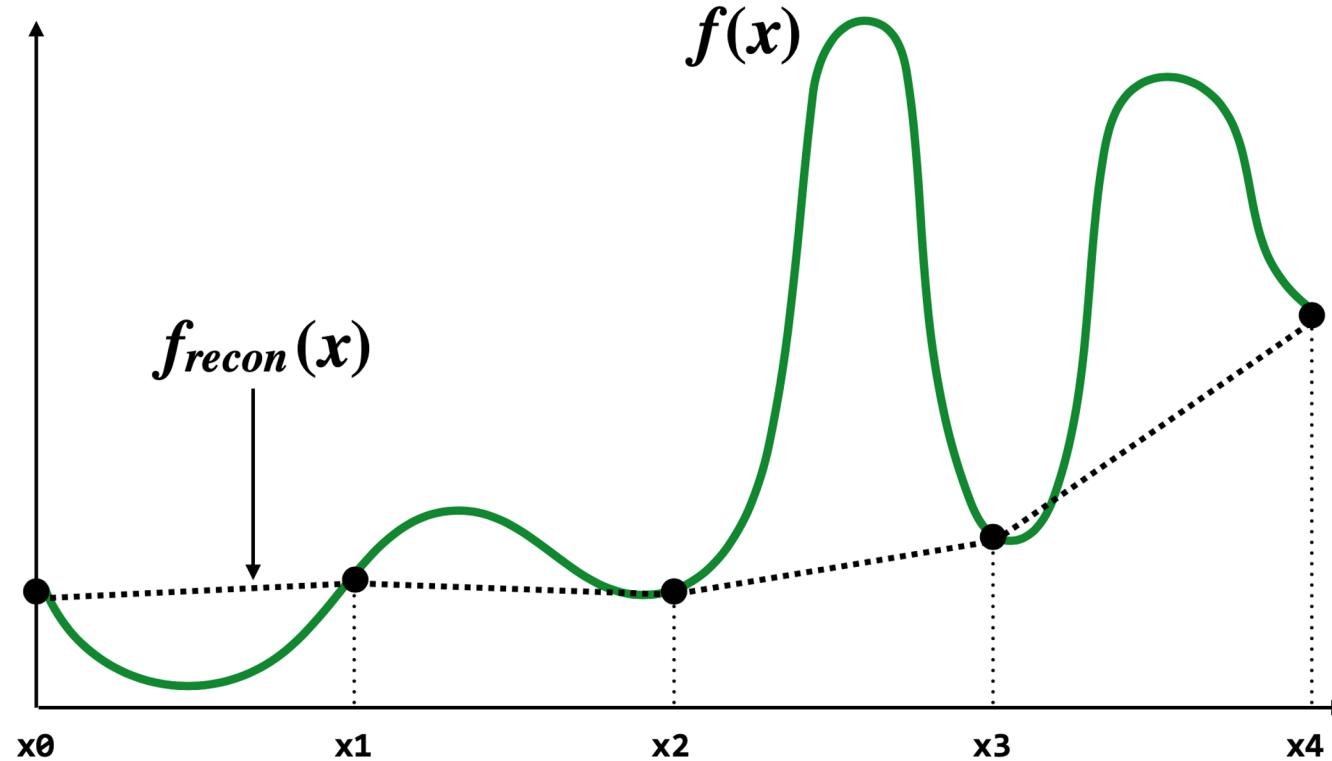
$f_{recon}(x)$ = valor mais próximo da amostra de X

$f_{recon}(x)$ aproxima $f(x)$

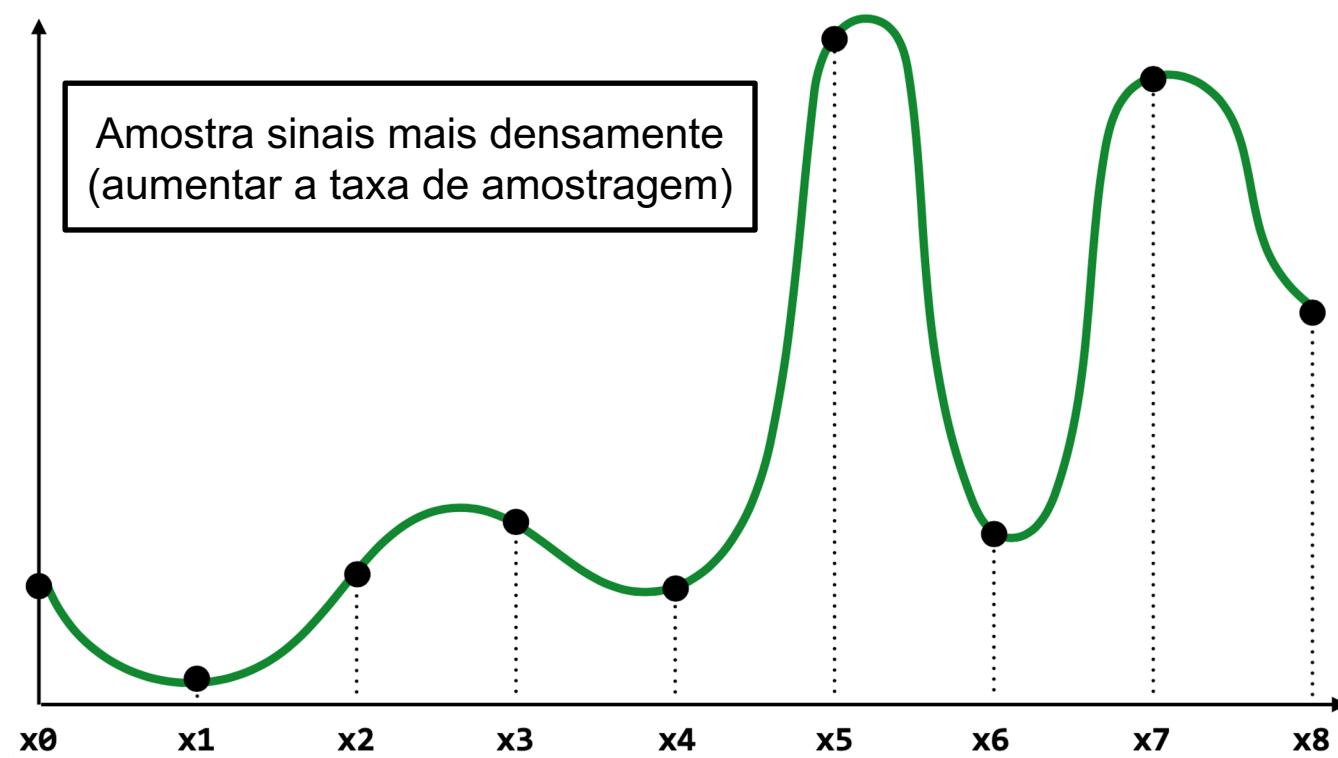


Reconstrução linear por partes

$f_{\text{recon}}(x)$ = interpolação linear entre os valores das duas amostras mais próximas a x

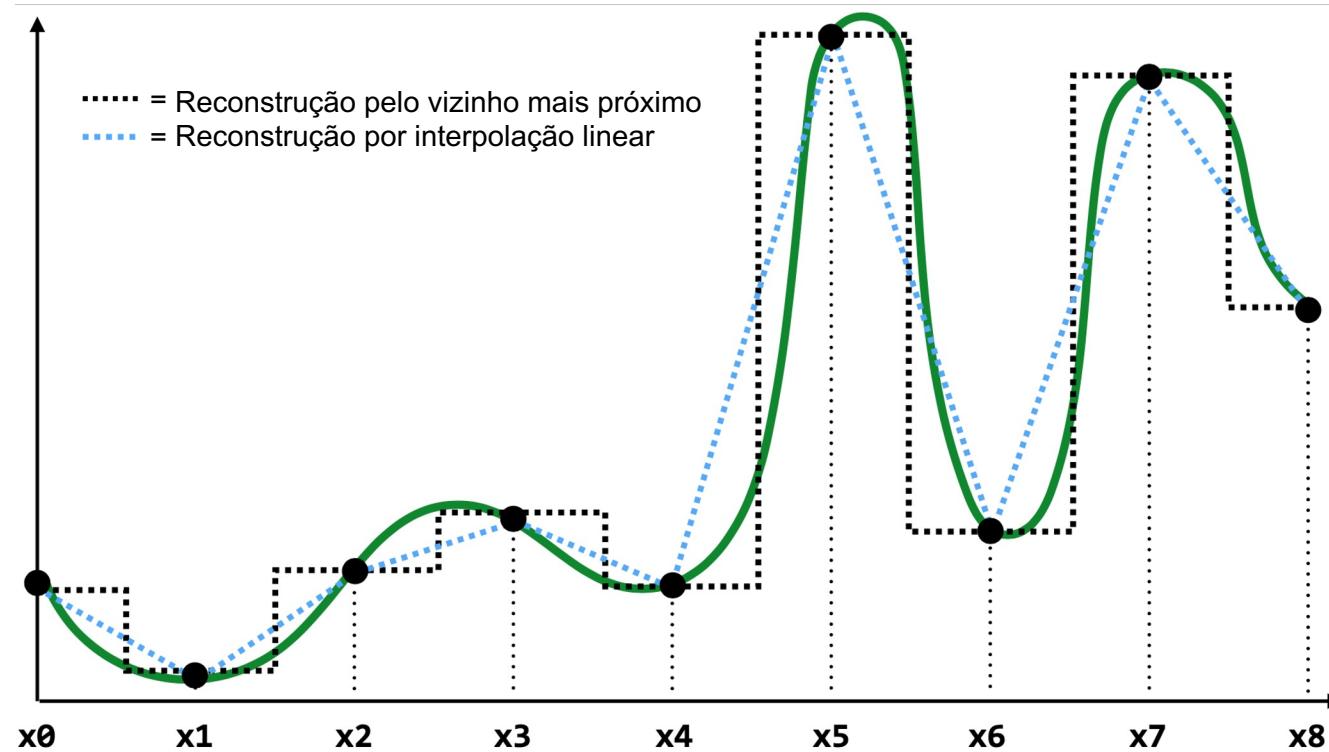


Reconstrução com mais amostras



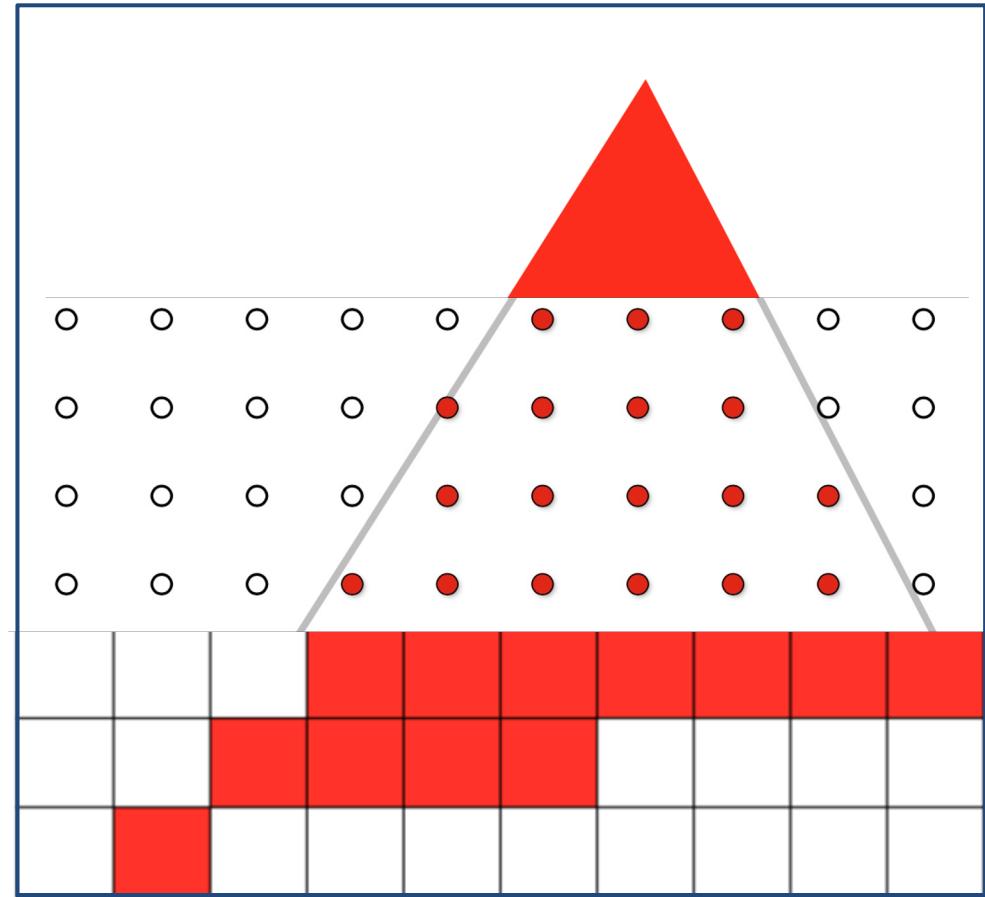
Reconstrução com mais amostras

Reconstruções mais precisas resultam de amostragens mais densas



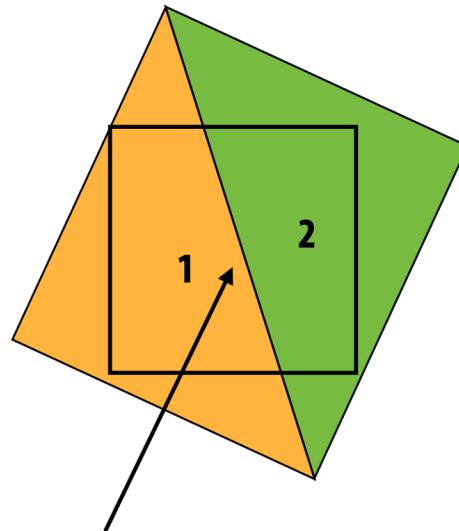
Perguntas:

- Qual valor o pixel deveria ter?
- Por que o serrilhamento parece "errado"?
- Ideias para uma fórmula de pixel de “qualidade superior”?
- O que há de certo/errado sobre a amostragem pontual?

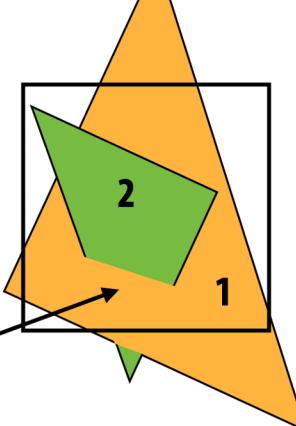


Pintando os pixels

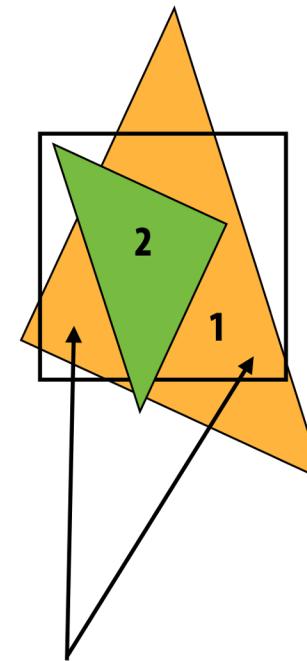
A análise da cobertura dos triângulos fica mais complicada ao considerar a oclusão de um triângulo por outro.



Metade do pixel coberto pelo triângulo 1 e a outra metade coberta pelo triângulo 2

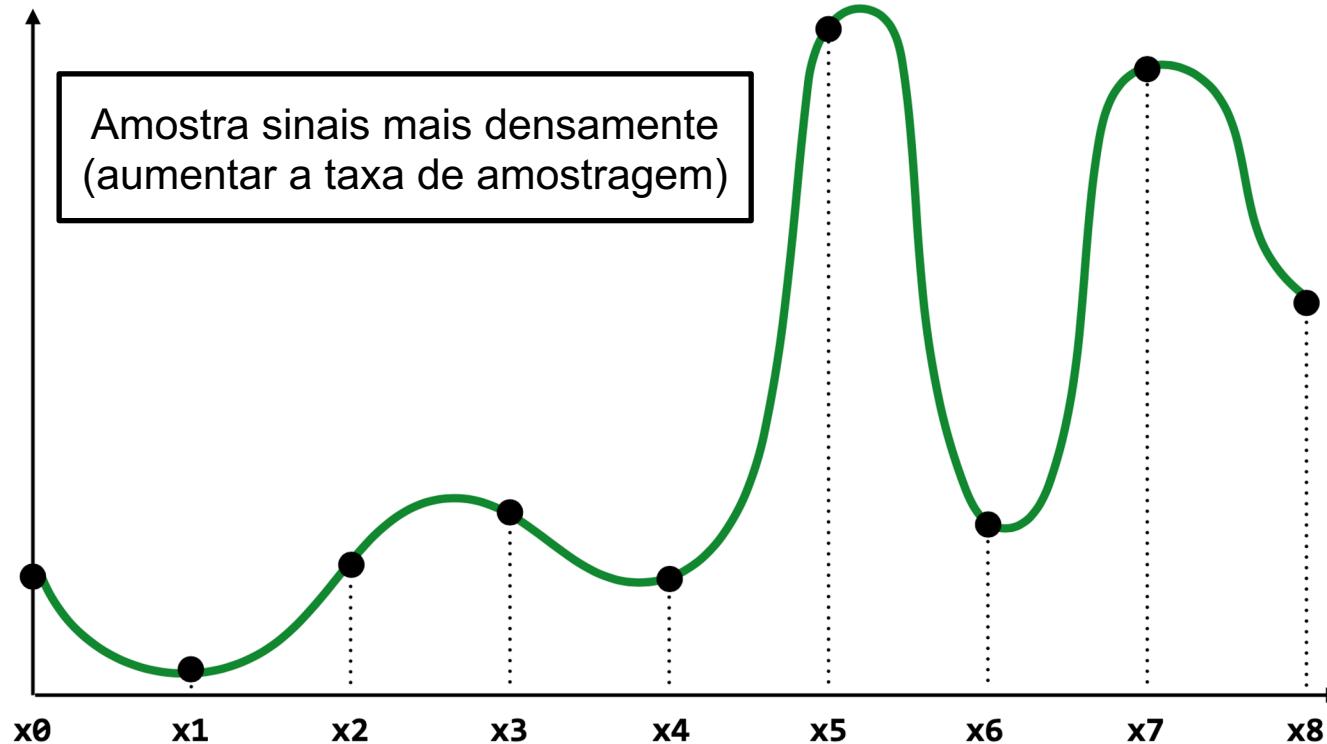


Interpenetração de triângulos: ainda mais complicado

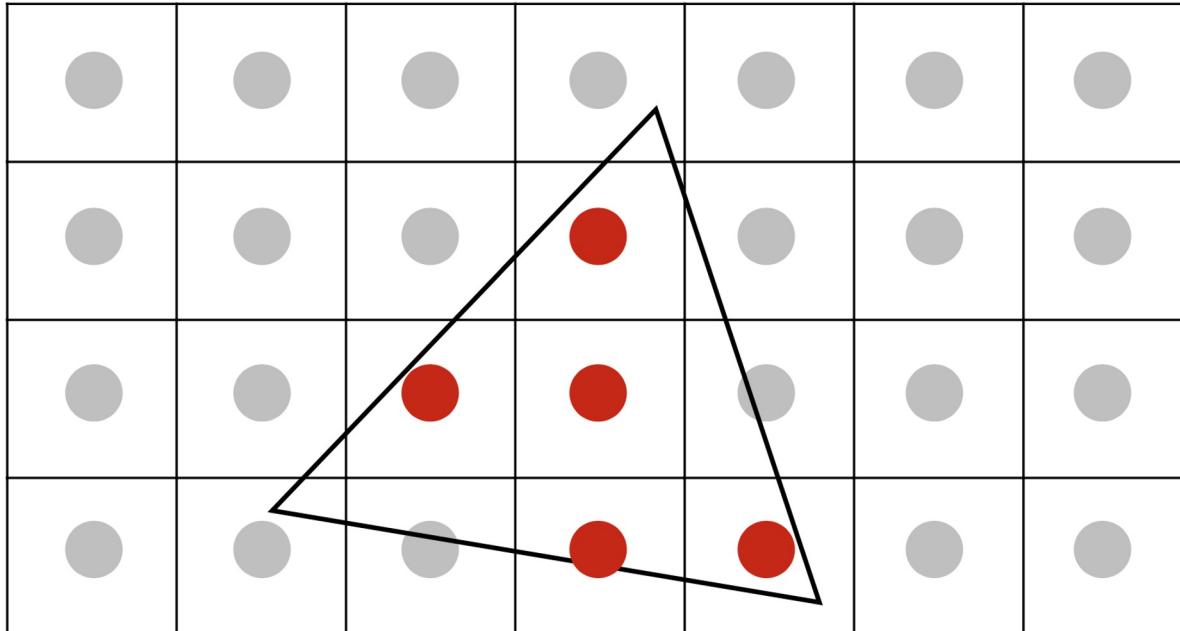


Duas regiões do triângulo 1 contribuem para o pixel. Uma dessas regiões nem mesmo é convexa.

Representar um sinal de forma mais precisa

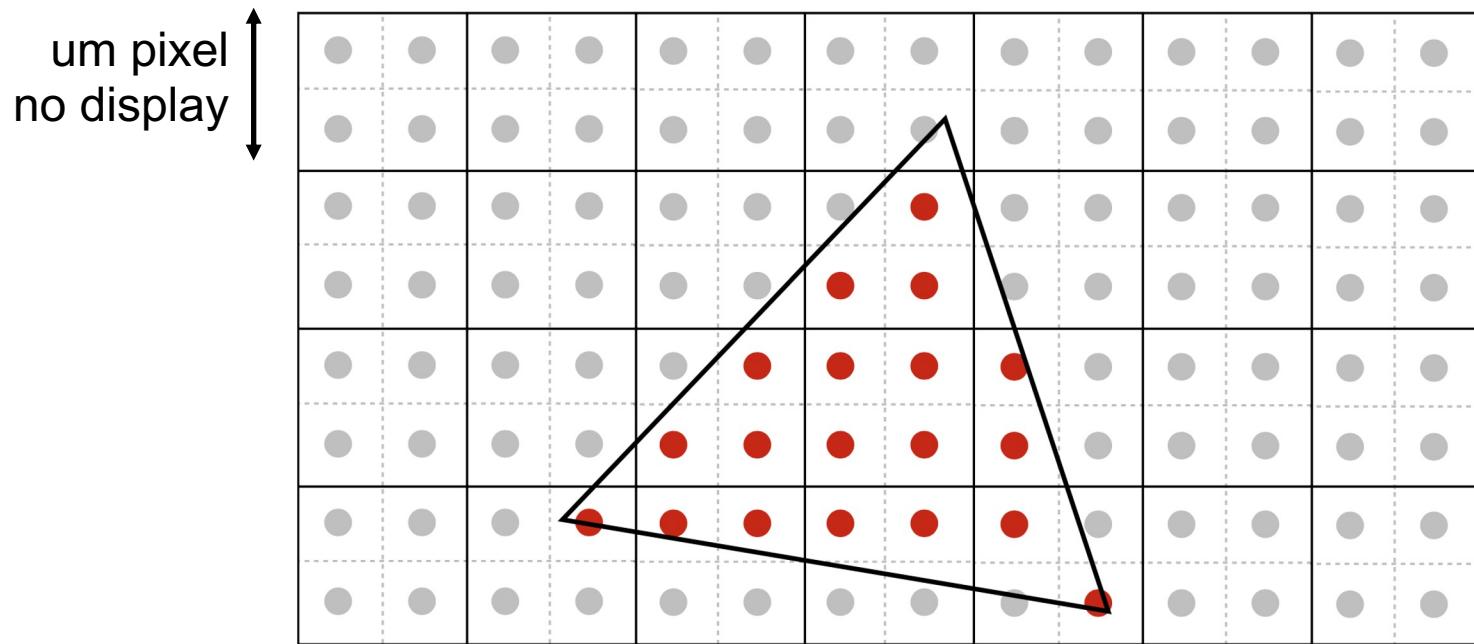


Amostrando um ponto por pixel



Supersampling

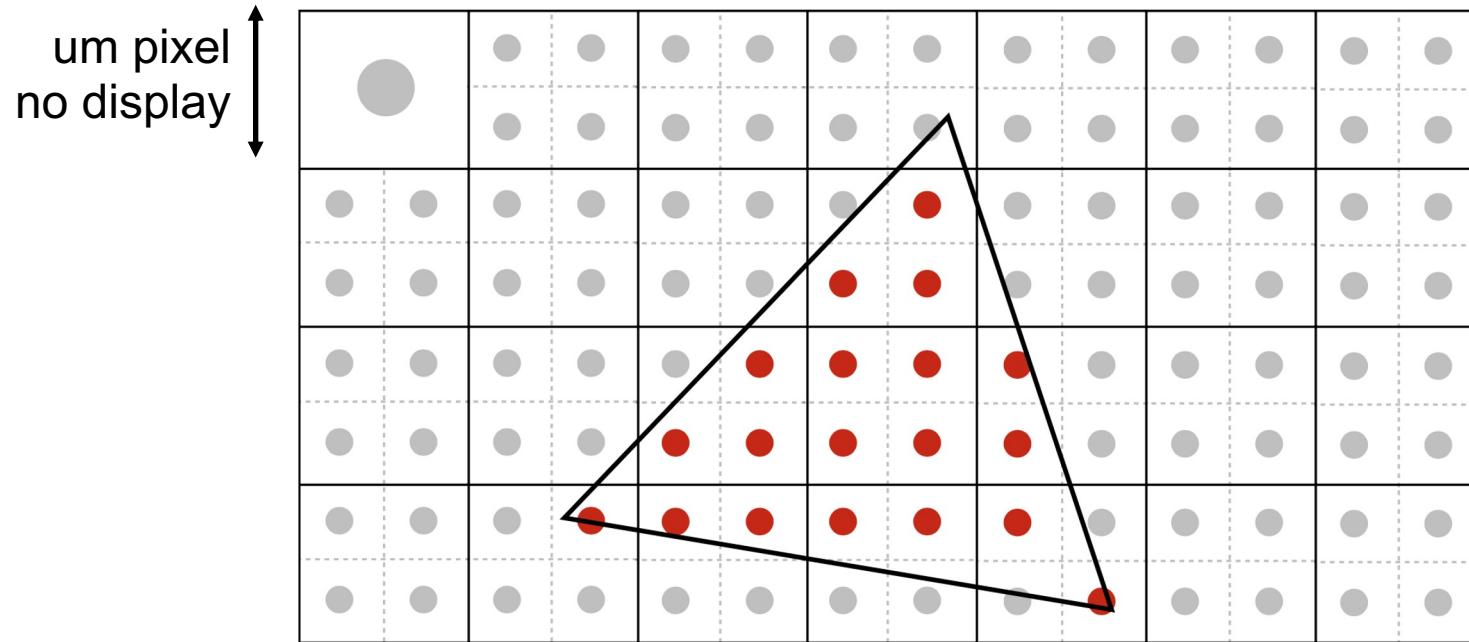
Pegue NxN amostras para cada pixel



2x2 supersampling

Supersampling

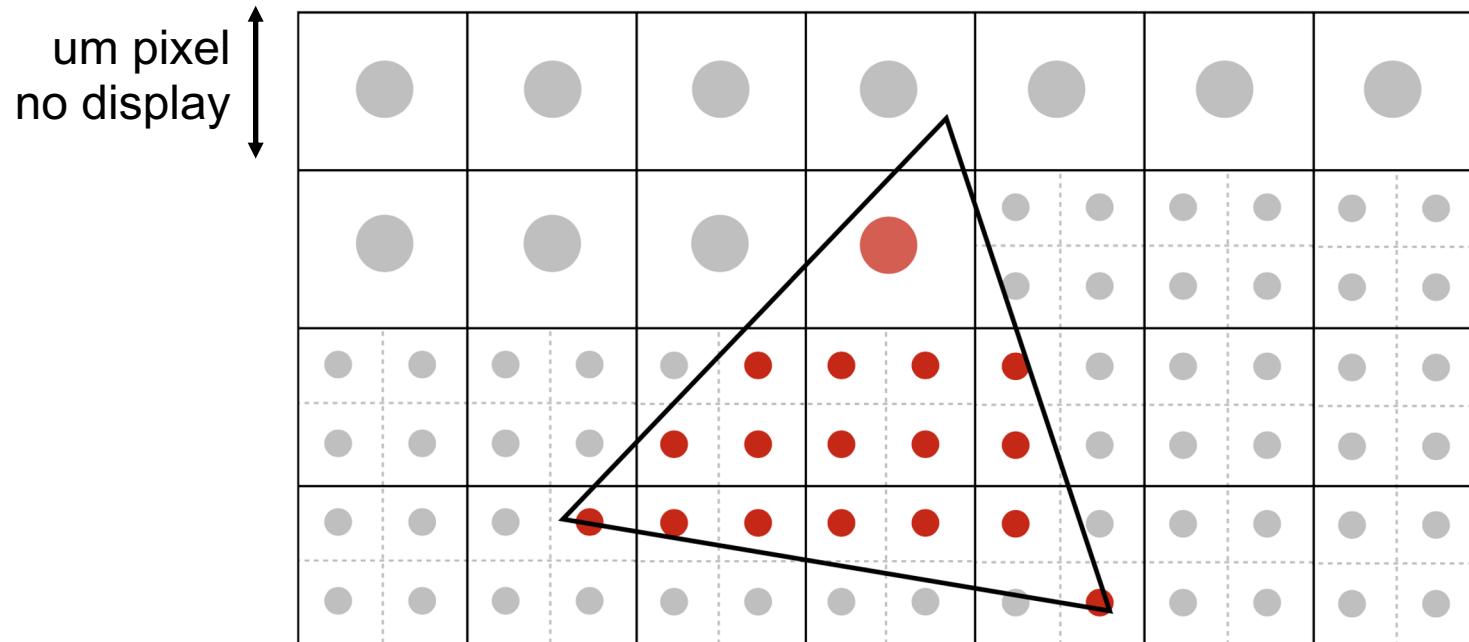
Faça a média com as amostras de cada pixel



Calculando a Média

Supersampling

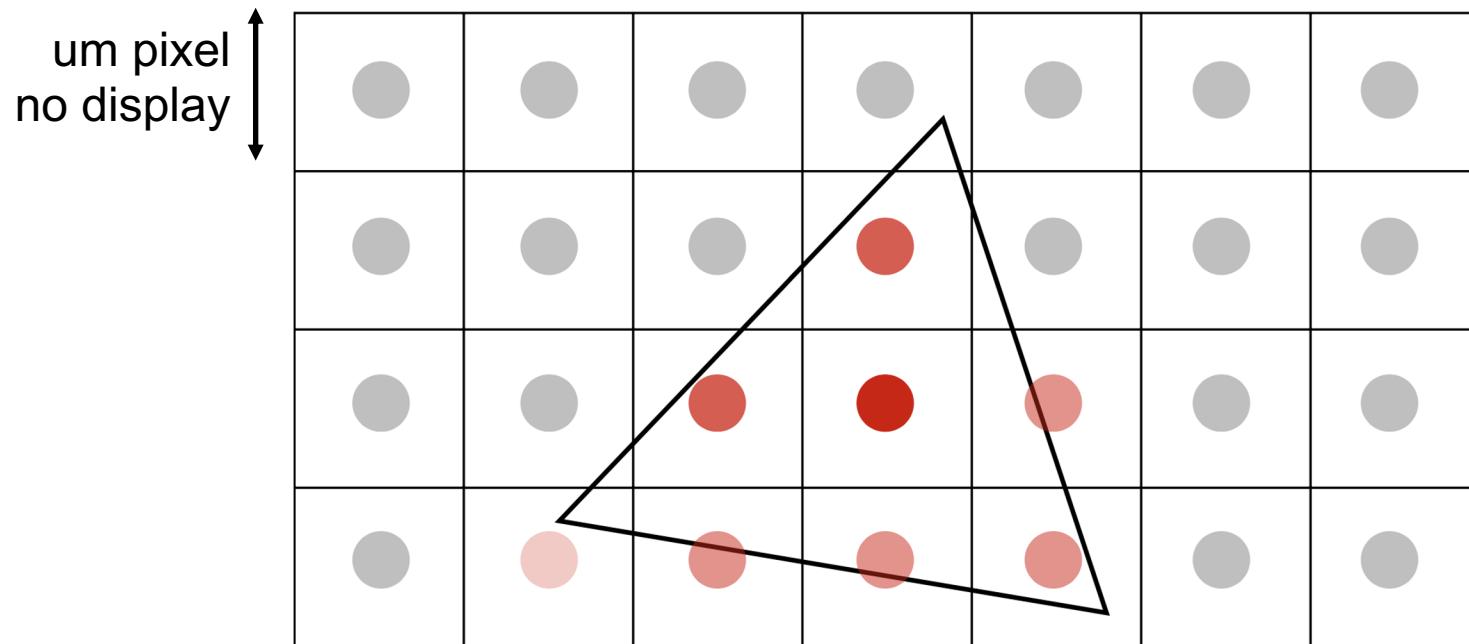
Faça a média com as amostras de cada pixel



Calculando a Média

Supersampling

Faça a média com as amostras de cada pixel



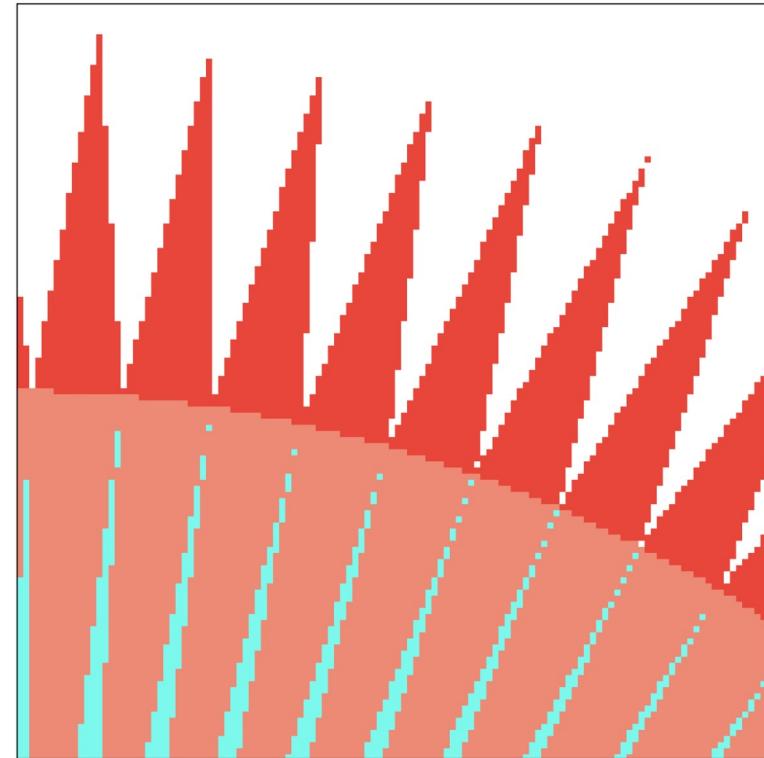
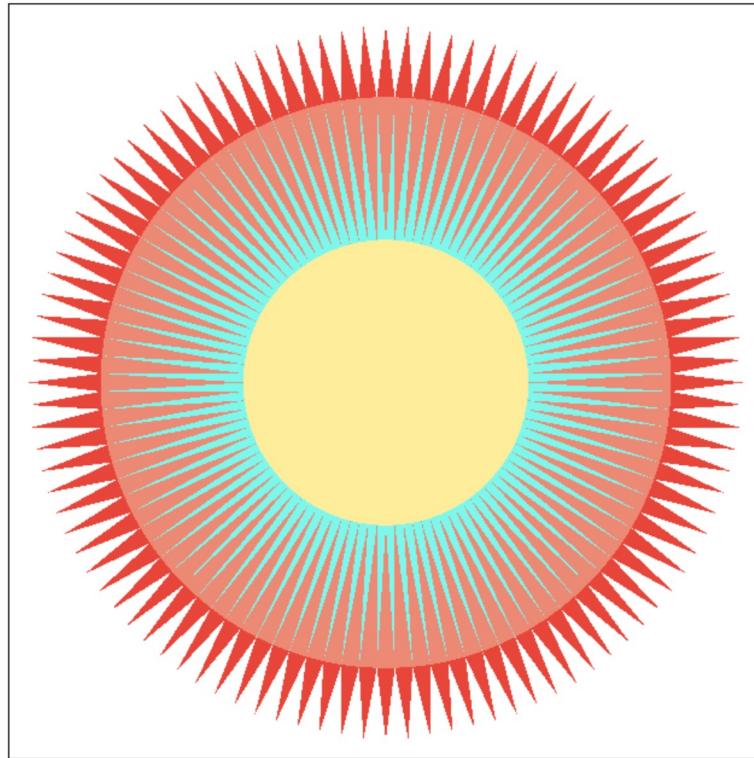
Calculando a Média

Resultado do Supersampling

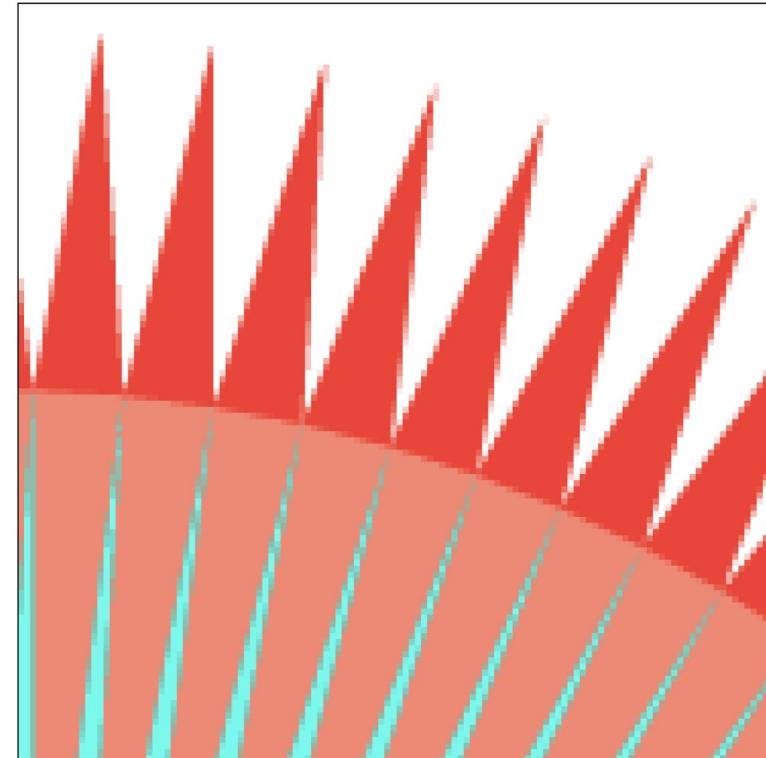
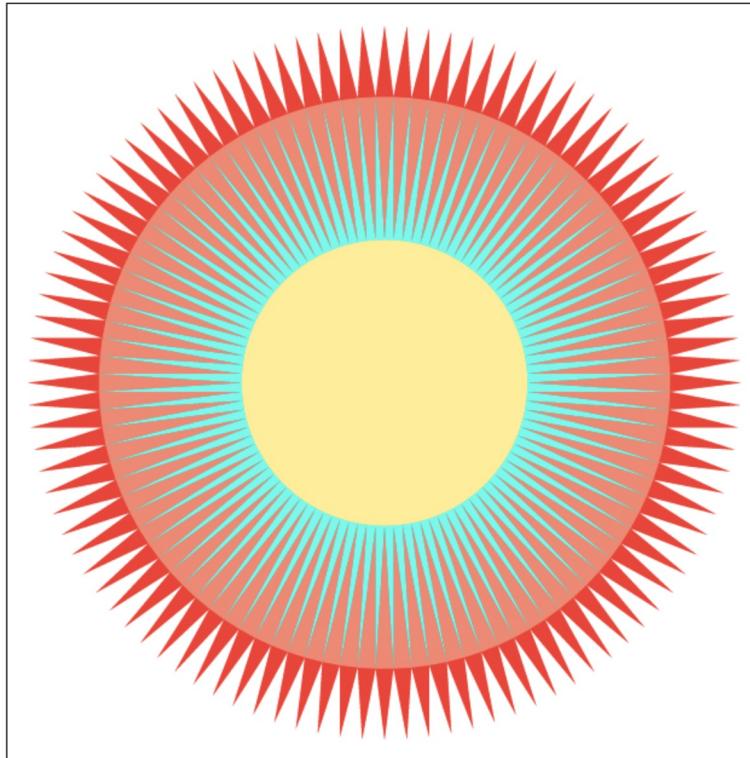
Valores a serem emitidos por pixel no display.

			75%			
		100%	100%	50%		
	25%	50%	50%	50%		

Uma amostra por pixel



4x4 supersampling + downsampling



Resultado

Se tem uma maior suavização dos cantos das imagens

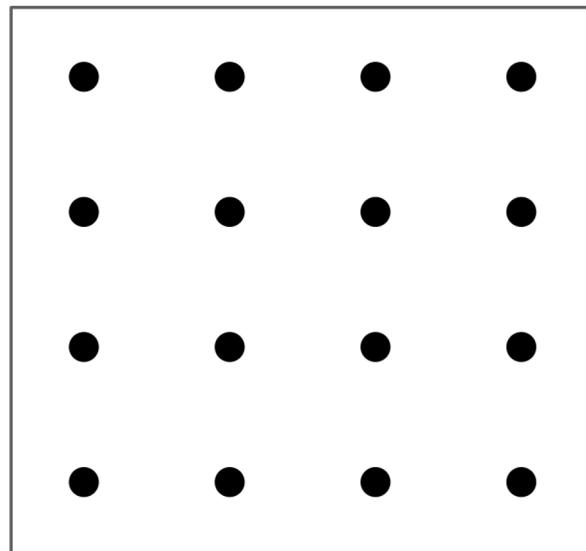
Aliased



Anti-Aliased

Supersampling

Podemos aproximar cálculo do valor do pixel amostrando vários locais dentro dele e calculando a média de seus valores.

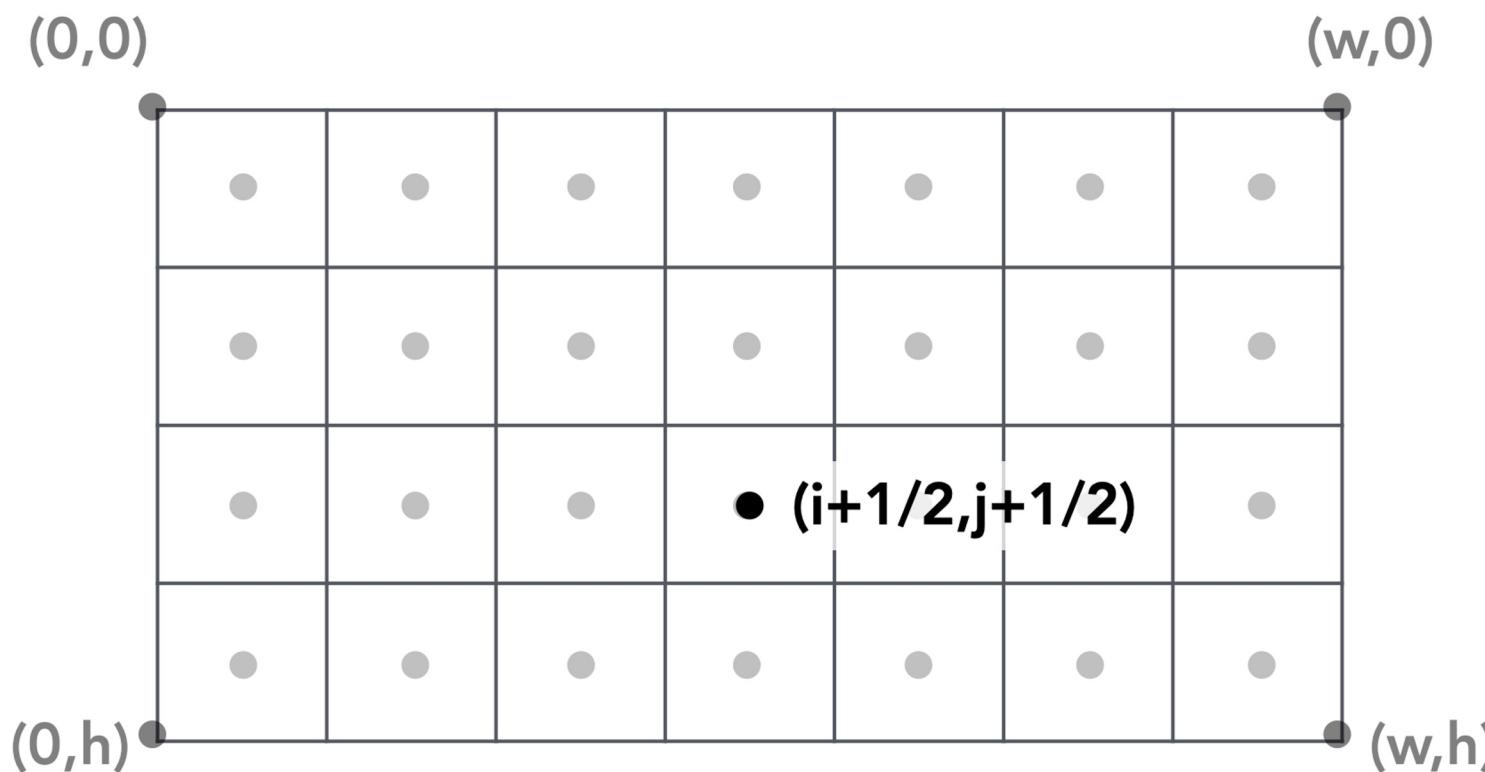


4x4 supersampling

Técnicas de Supersampling

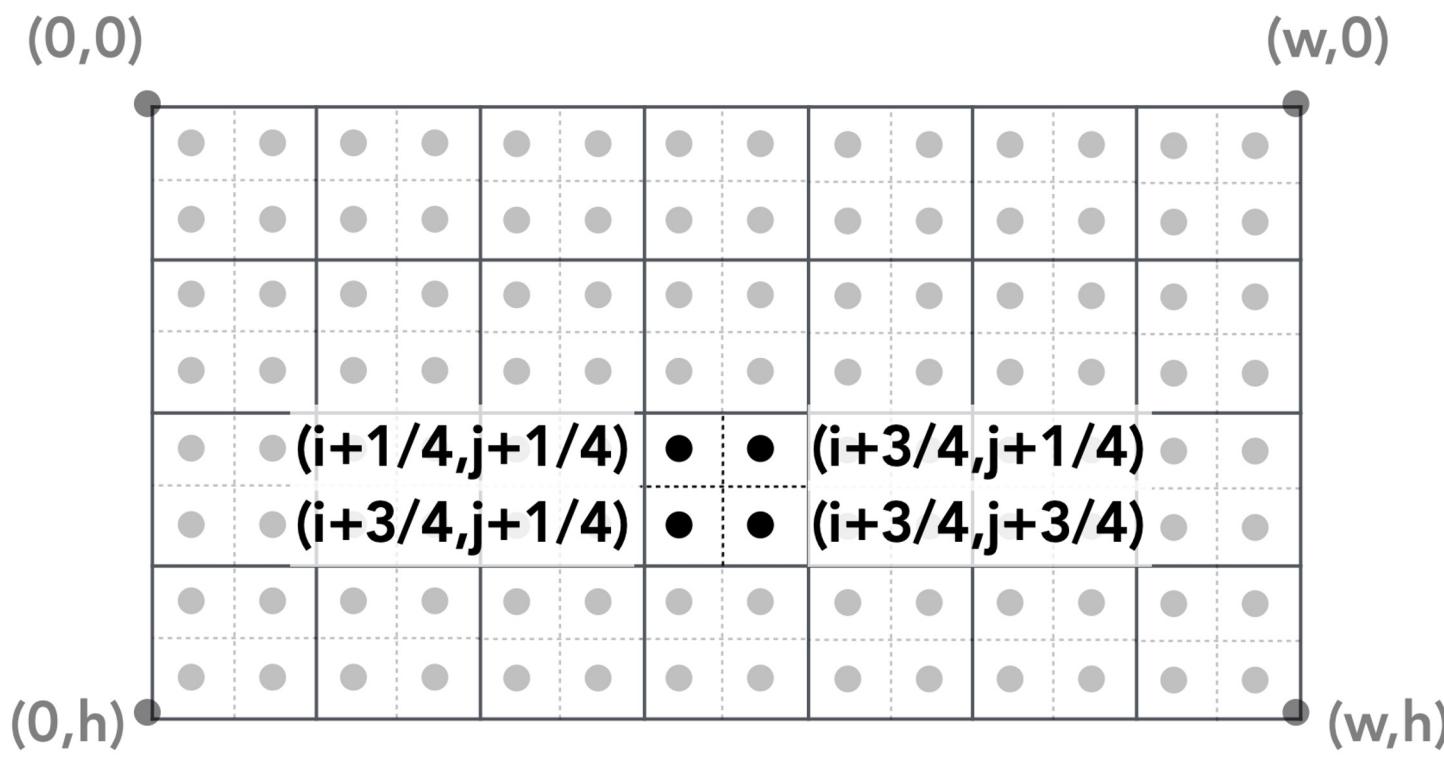
O local de fazer as amostras pode mudar, por exemplo:

Amostragem Regular



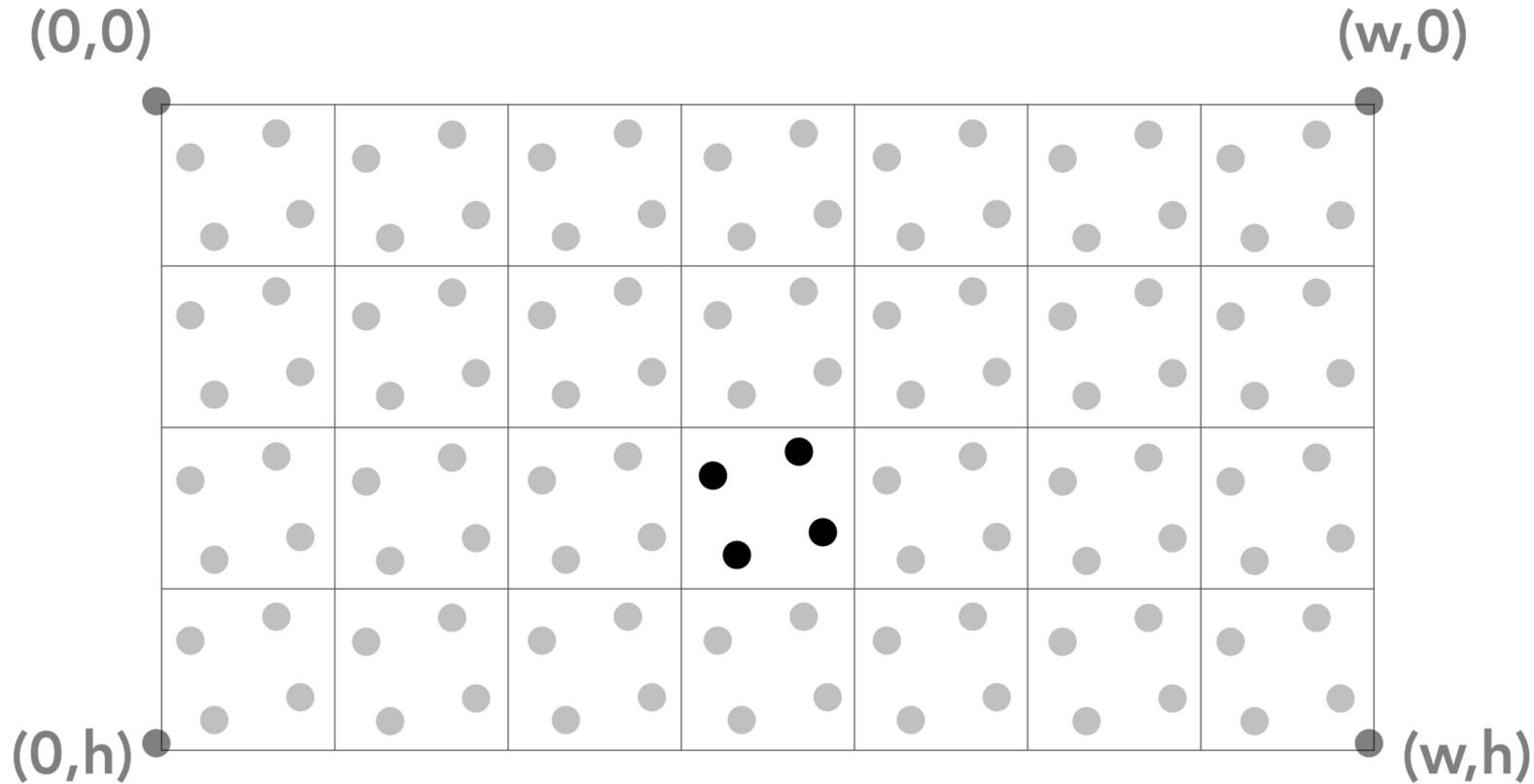
Técnicas de Supersampling

2x2 Supersampling: amostragem para pixel (i,j)



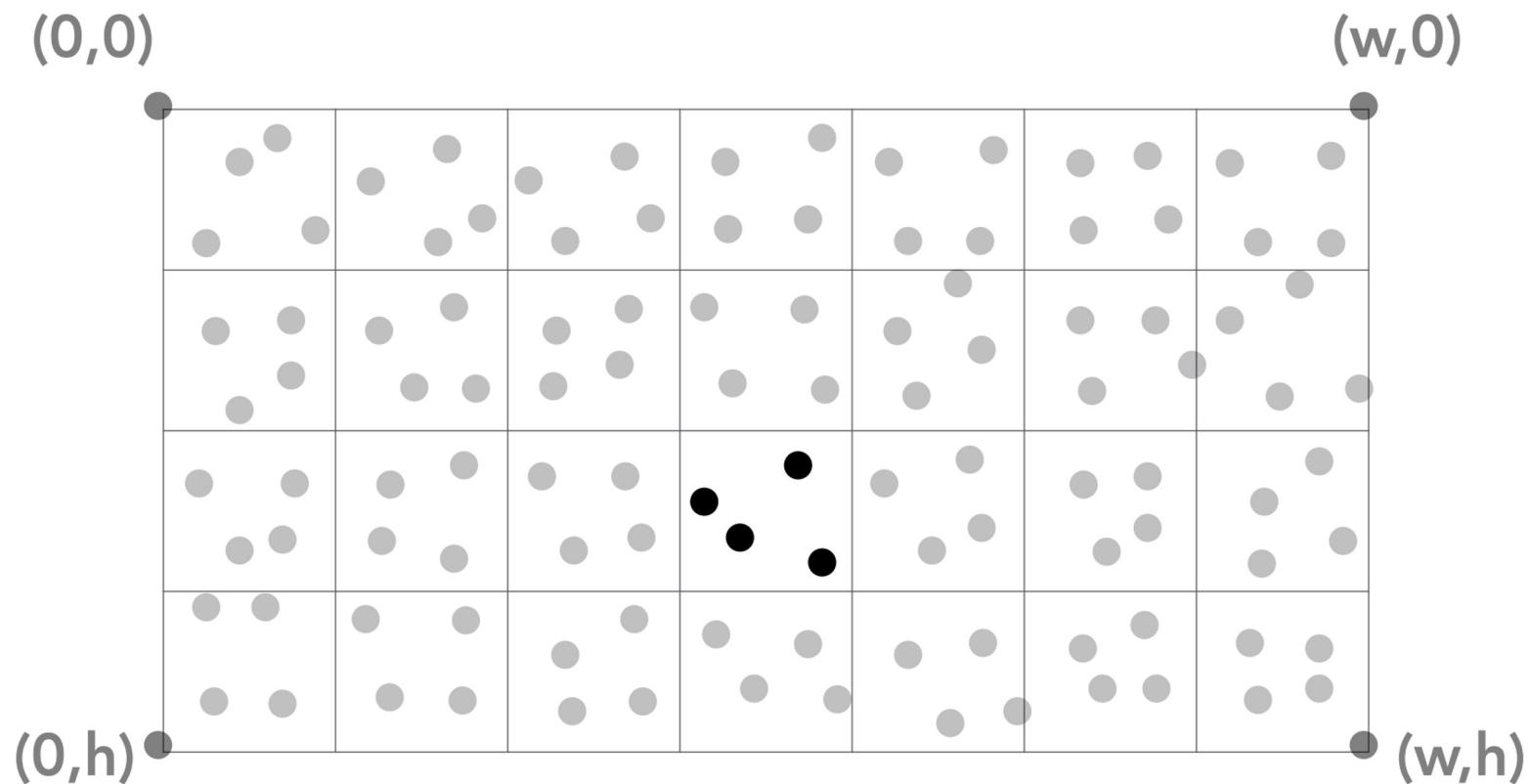
Técnicas de Supersampling

Off-Grid Sampling



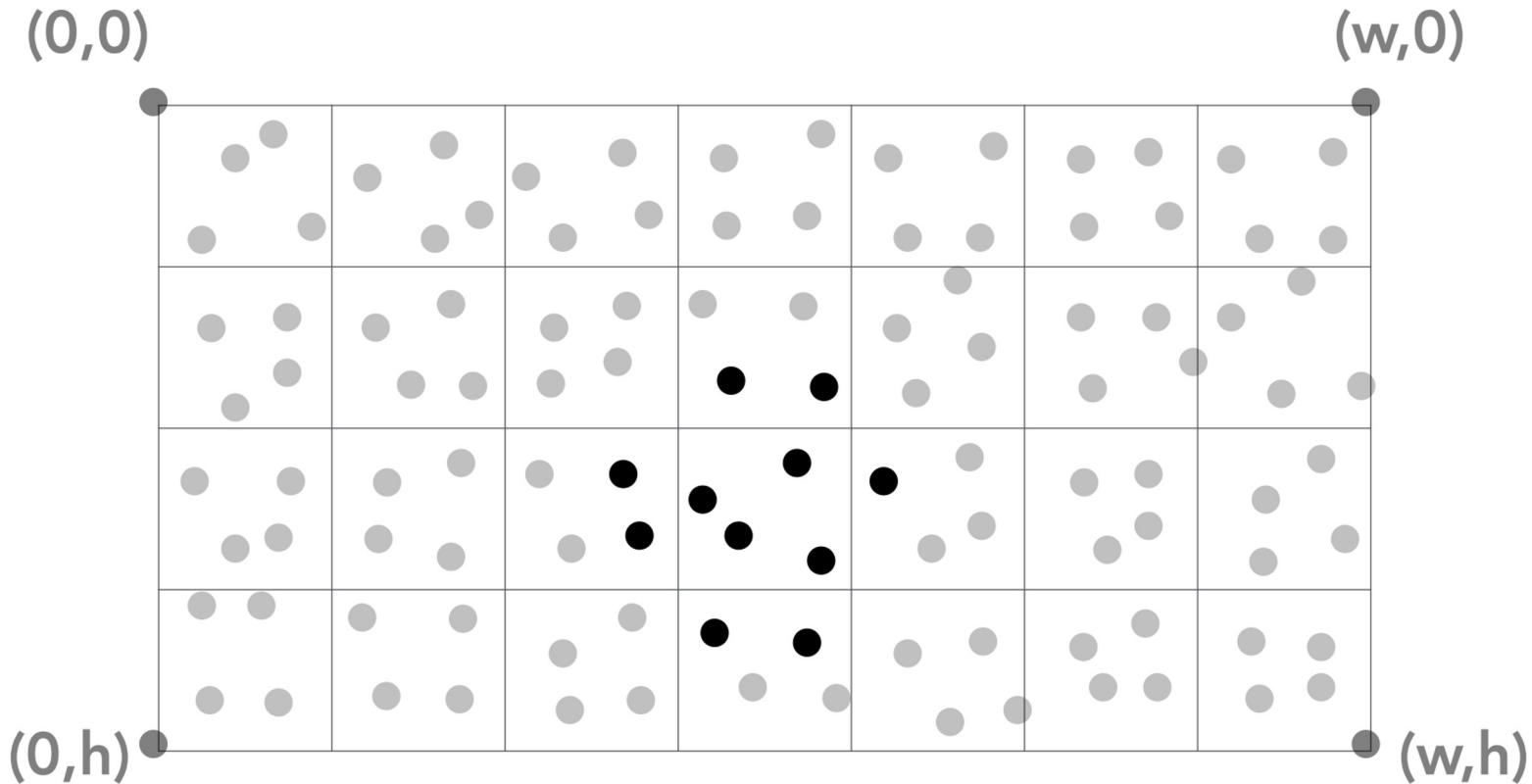
Técnicas de Supersampling

Random Sampling



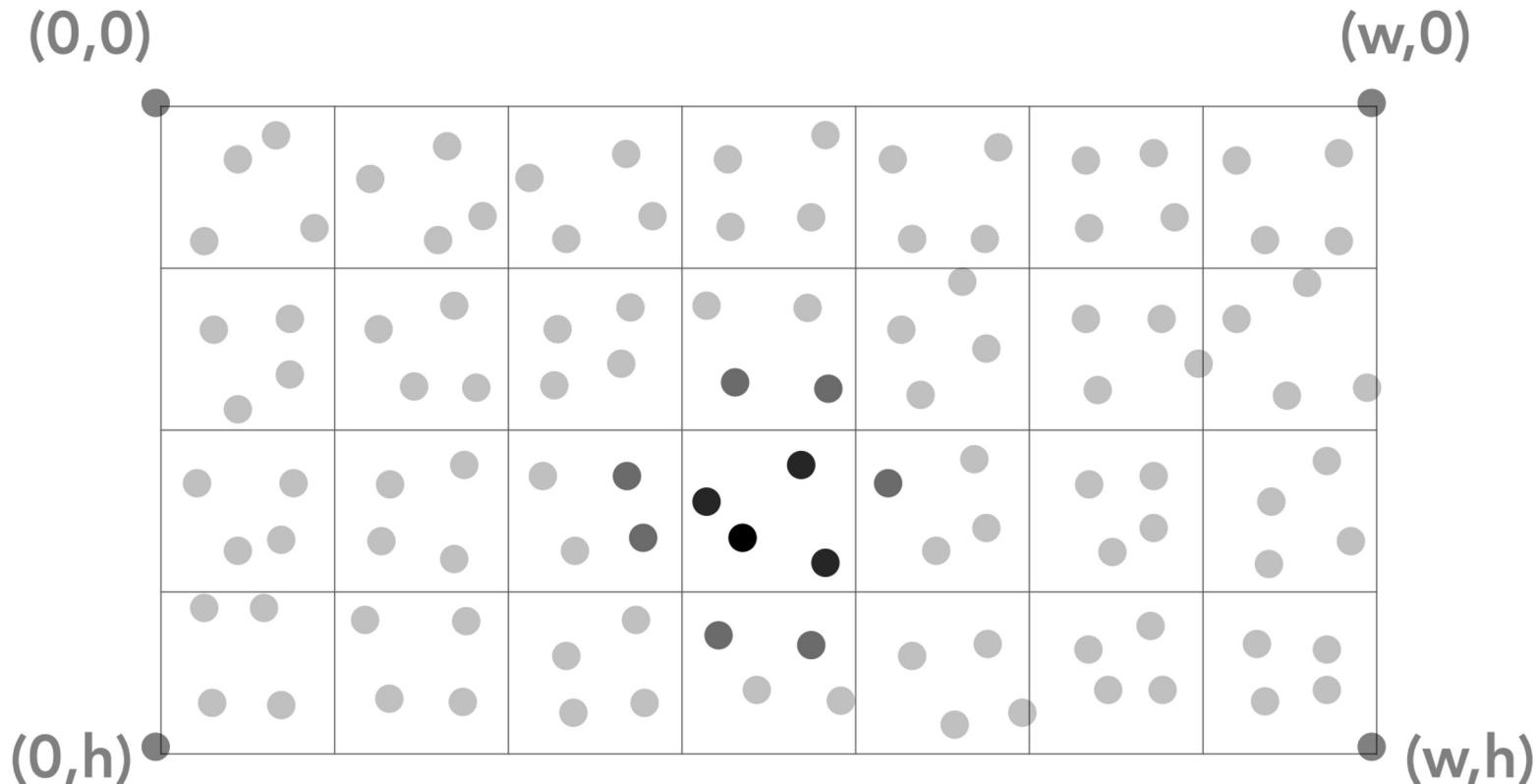
Técnicas de Supersampling

Amostras "fora" do pixel



Técnicas de Supersampling

Peso de Amostras Não-Uniforme



Resultado SSAA (Super-Sampling Anti-Aliasing)



<https://www.displayninja.com/best-anti-aliasing-mode/>

Existem outras técnicas?

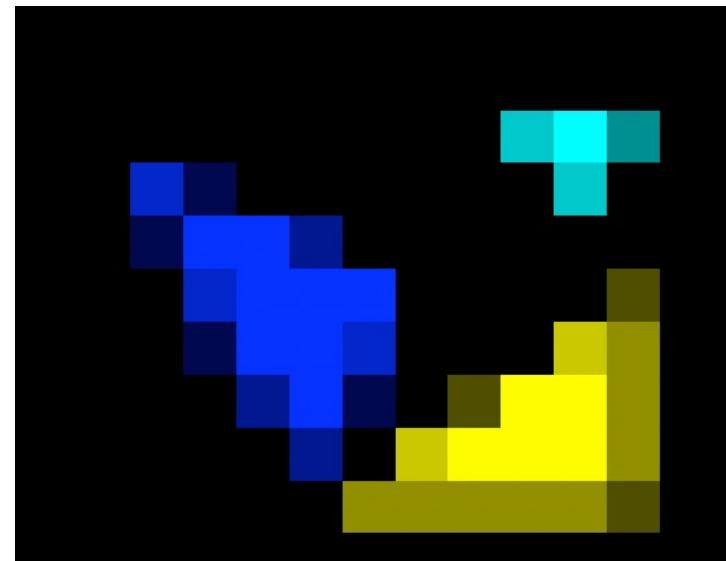
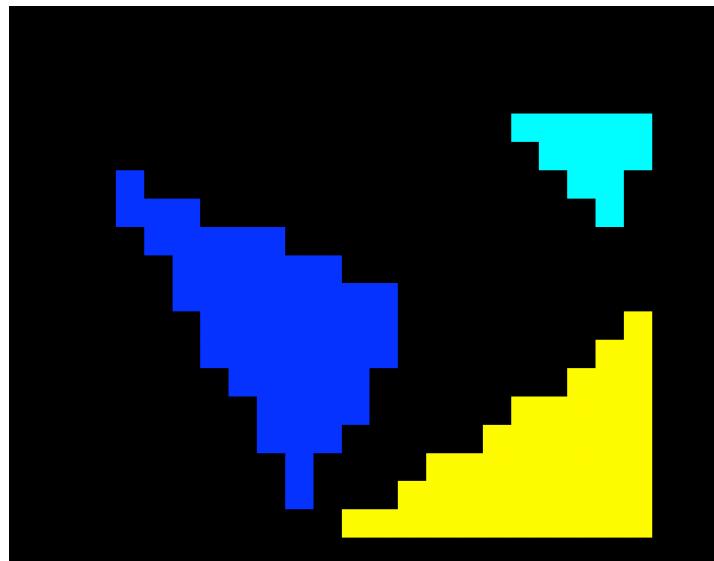
SIM

- SSAA (Super Sampling Anti-Aliasing) *
- FSAA (Full Sample Anti-Aliasing)
- MSAA (MultiSample Anti-Aliasing)
- FXAA (Fast Approximate Anti-Aliasing)
- TAA (Temporal Anti-Aliasing)
- TXAA (Temporal Anti-Aliasing)
- MLAA (Morphological Anti-Aliasing)
- SMAA (Sub-pixel Morphological Anti-Aliasing)

Isso é uma sopa de letras e alguns são especializações de outros.
Veremos mais sobre isso nas próximas aulas.

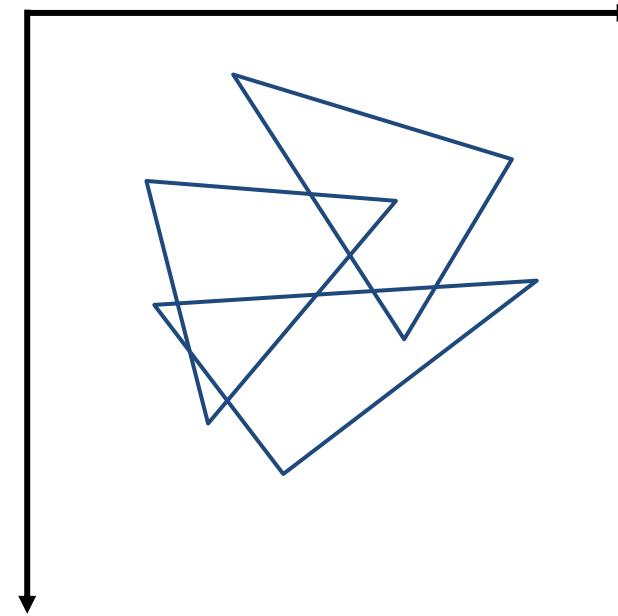
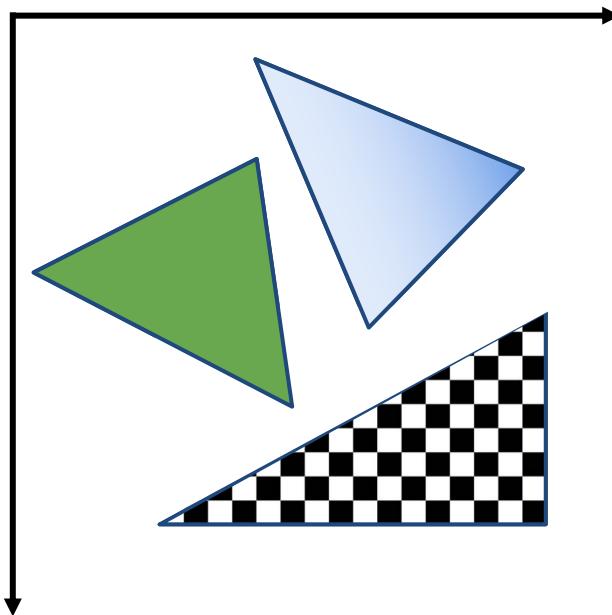
Onde ver:

Rode novamente os exemplos 2D



Visibilidade

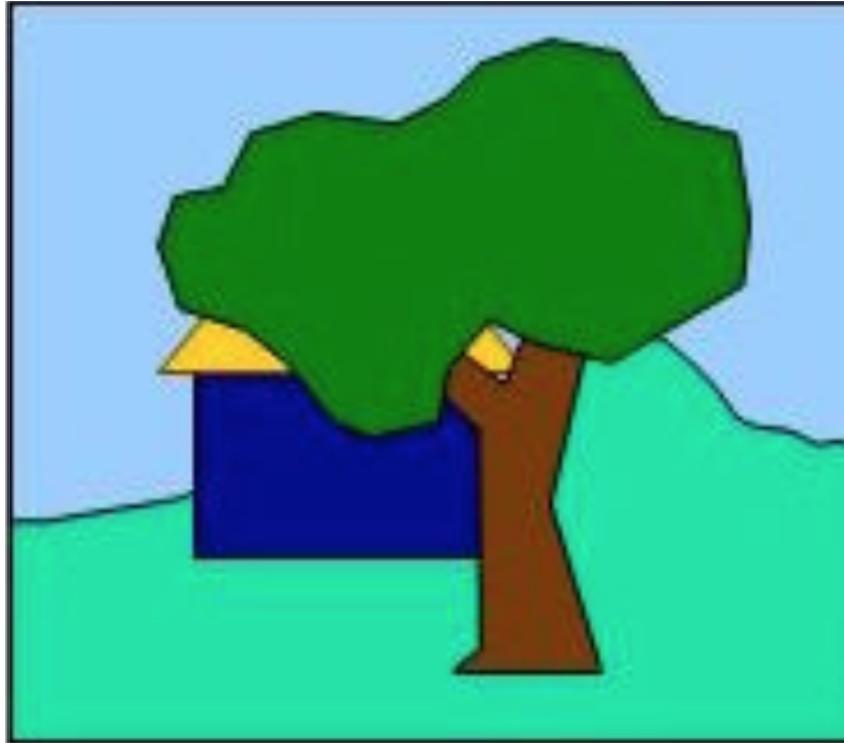
Primeiro. Como saber quais pixels pintar se houver muitos polígonos, e eles estiverem se intersectando?



Algoritmo do Pintor

Inspirado em como pintores pintam

Pinte de trás para a frente, sobrescrevendo o framebuffer



PS1: Depth Ordering Table (OT)

The screenshot shows a web browser window with a blue header bar. The header contains a logo, the text "Graphics Processing Unit (GPU)", a search bar with a magnifying glass icon, and a GitHub icon with the text "GitHub" and "57 28".

The main content area has a dark background. On the left, there is a sidebar with a list of PlayStation specifications:

- PlayStation Specifications - psx-spx
- Home
- Memory Map
- I/O Map
- Graphics Processing Unit (GPU)
 - Geometry Transformation Engine (GTE)
 - Macroblock Decoder (MDEC)
 - Sound Processing Unit (SPU)
 - Interrupts
 - DMA Channels
 - Timers
 - CDROM Drive
 - Controllers and Memory Cards
 - Pocketstation
 - Serial Port (SIO)
 - Expansion Port (PIO)
 - Memory Control
 - Unpredictable Things
 - CPU Specifications
 - Kernel (BIOS)
 - Arcade Cabinets
 - Konami System 573

The main content area has several sections:

GPU Depth Ordering

Absent Depth Buffer

The PlayStation's GPU stores only RGB colors in the framebuffer (ie. unlike modern 3D processors, it's NOT buffering Depth values; leaving apart the Mask bit, which could be considered as a tiny 1bit "Depth" or "Priority" value). In fact, the GPU supports only X,Y coordinates, and it's totally unaware of Z coordinates. So, when rendering a polygon, the hardware CANNOT determine which of the new pixels are in front/behind of the old pixels in the buffer.

Simple Ordering

The rendering simply takes place in the ordering as the data is sent to the GPU (ie. the most distant objects should be sent first). For 2D graphics, it's fairly easy follow that order (eg. even multi-layer 2D graphics can be using DMA2-continous mode).

Depth Ordering Table (OT)

For 3D graphics, the ordering of the polygons may change more or less randomly (eg. when rotating/moving the camera). To solve that problem, the whole rendering data is usually first stored in a Depth Ordering Table (OT) in Main RAM, and, once when all polygons have been stored in the OT, the OT is sent to the GPU via "DMA2-linked-list" mode.

Initializing an empty OT (via DMA6)

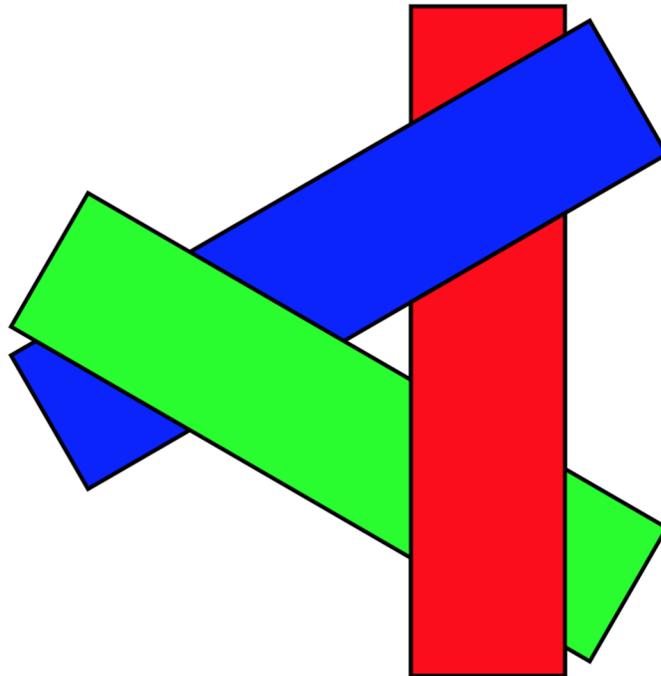
DMA channel 6 can be used to set up an empty linked list, in which each entry points to the previous.

Table of contents

- GPU I/O Ports, DMA Channels, Commands, VRAM
- GPU I/O Ports (1F801810h and 1F801814h in Read/Write Directions)
- GPU Timers / Synchronization
- GPU-related DMA Channels (DMA2 and DMA6)
- GPU Command Summary
- Clear Cache
- Quick Rectangle Fill
- VRAM Overview / VRAM Addressing
- GPU Render Polygon Commands
- Notes
- GPU Render Line Commands
- Note
- Wire-Frame
- GPU Render Rectangle Commands
- Texture Origin and X/Y-Flip
- Note
- GPU Rendering Attributes
- Vertex (Parameter for Polygon, Line, Rectangle commands)

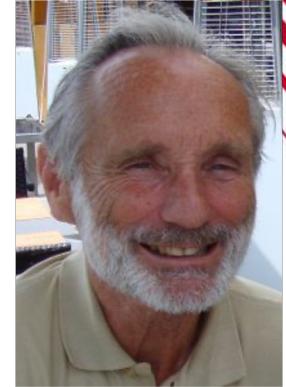
Algoritmo do Pintor

Requer uma ordenação em profundidade $O(n \log n)$ para n triângulos
Porém, podem ocorrer situações de ordem não resolvíveis



Z-Buffer

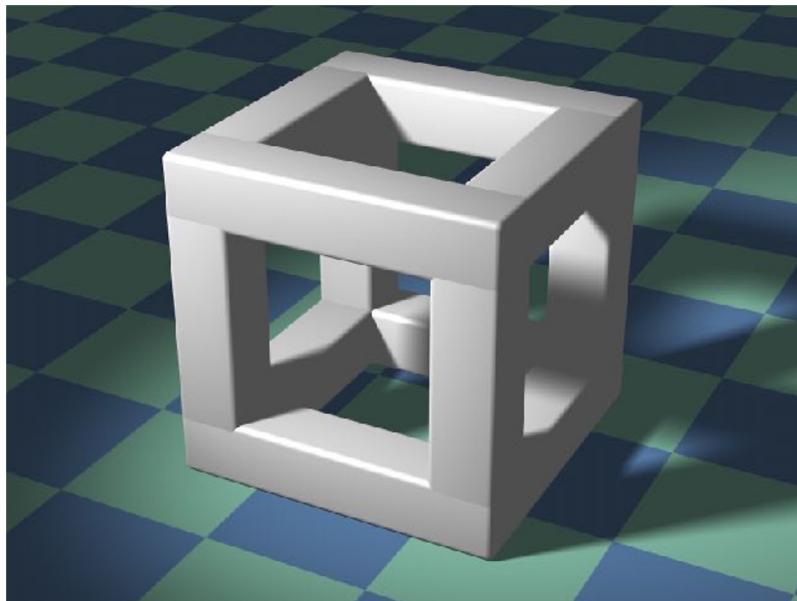
Este é o algoritmo de remoção de superfície oculta usado atualmente em sistema gráficos.



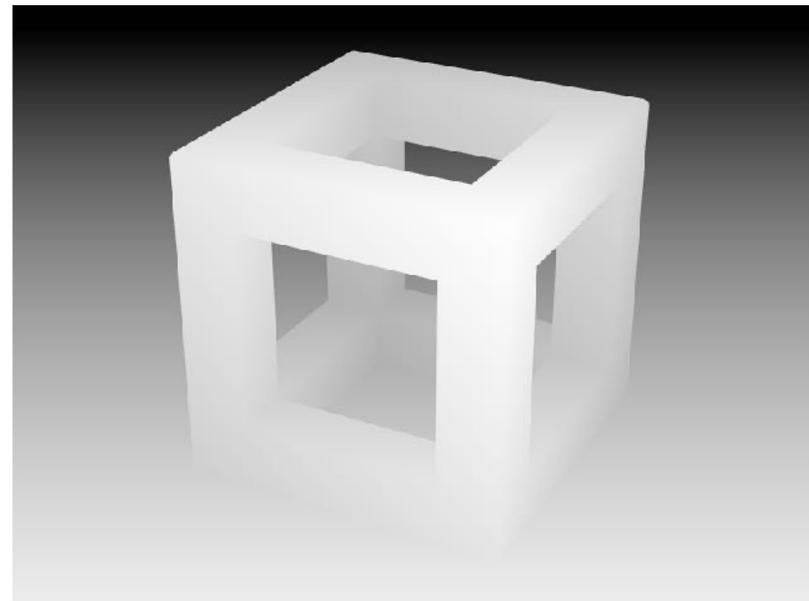
Princípio:

- Armazene o valor da profundidade (coordenada z) para cada posição de amostrada
- Necessário mais uma região de memória para os valores de profundidade
 - O framebuffer armazena valores de cores RGB
 - O depth buffer (z-buffer) armazena profundidade (16 a 32 bits)

Exemplos de Z-Buffer



Buffer de Cores



Z Buffer

Algoritmo do Z-Buffer

Inicialize o buffer com valores no infinito.

Durante a rasterização:

```
for (cada triângulo T)
    for (cada amostra (x,y,z) em T)
        if (z < zbuffer[x,y]) # amostra mais perto até o momento
            zbuffer[x,y] = z # atualiza a distância z
            framebuffer[x,y] = rgb # atualize a cor
        else
            pass      # não faz nada
```

Algoritmo do Z-Buffer

+

A 4x7 grid of the number 5, where each cell contains the digit '5'. The grid is composed of blue squares.

二

+

3	4	5	6	7	8
4	5	6	7	8	
5	6	7	8		
6	7	8			
7	8				
8					

二

Complexidade do Z-Buffer

Complexidade

- $O(n)$ para n triângulos

Algoritmo de visibilidade mais usado

- Implementado em hardware para todas as GPUs
- Usado por OpenGL, Vulkan, Direct3D, ...

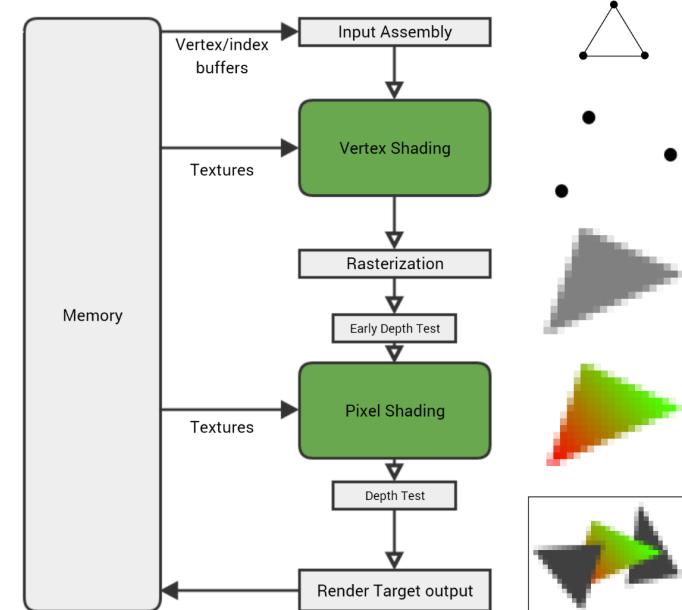
Dica

Quando fazer o teste de profundidade?

Antes ou depois de verificar a cor do vértice?

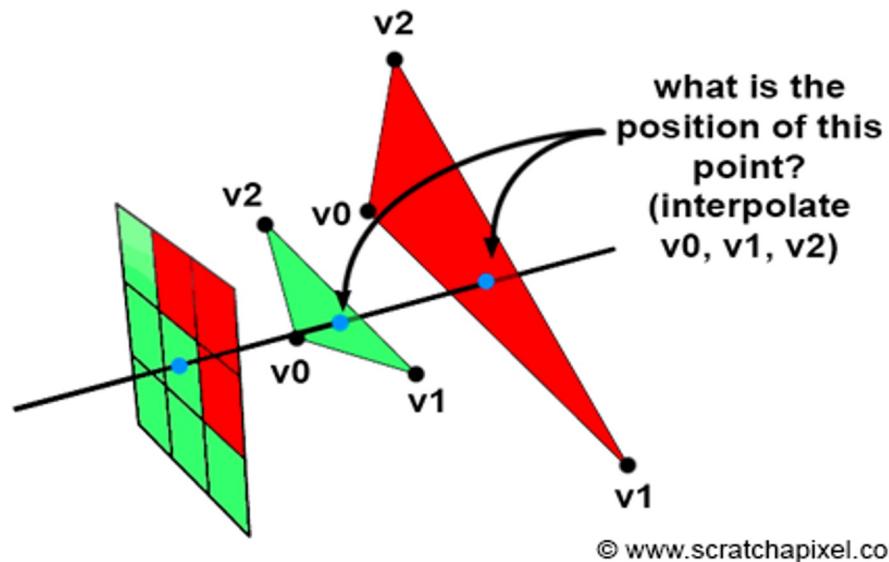
Antes (mas nem sempre é possível)

A maioria das GPUs oferece suporte ao Early Depth Test, esse teste permite executar o teste de profundidade antes da execução do fragment shader. Sempre que estiver claro que um fragmento não será visível (está atrás de outros objetos), podemos descartar o fragmento prematuramente.



Identificando a posição do Z

Temos de identificar o valor do Z para cada pixel usando as fórmulas já estudadas.



Precisão do Z-Buffer

O Z-Buffer tem uma maior precisão dos pontos próximos ao Near

$$P = \begin{bmatrix} \frac{near}{right} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{near}{top} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -\frac{far+near}{far-near} & \frac{-2far*near}{far-near} \\ 0 & 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

Exemplo:
Near = 10
Far = 1000

Lembrando que o NDC vai de -1 a 1.

=> Normalizando para 0 a 1 que é o espaço do Z-buffer

$$\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 10 \\ 1 \end{bmatrix} = -1 \Rightarrow 0$$

$$\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 20 \\ 1 \end{bmatrix} = \sim 0 \Rightarrow \sim 0.5$$

$$\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 100 \\ 1 \end{bmatrix} = \sim 0.8 \Rightarrow \sim 0.9$$

$$\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1000 \\ 1 \end{bmatrix} = 1 \Rightarrow 1$$

$$\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 40 \\ 1 \end{bmatrix} = \sim 0.5 \Rightarrow \sim 0.75$$

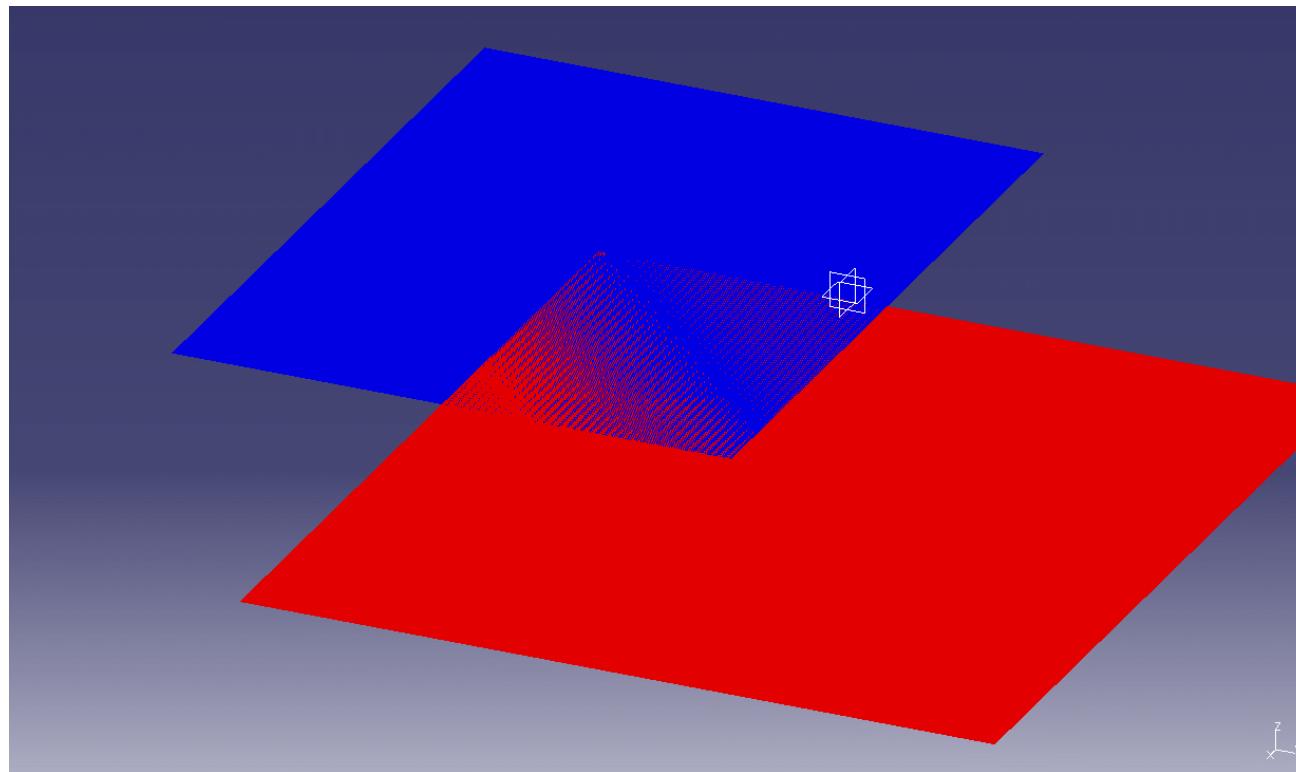
$$\begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 500 \\ 1 \end{bmatrix} = \sim 0.98 \Rightarrow \sim 0.99$$

log:



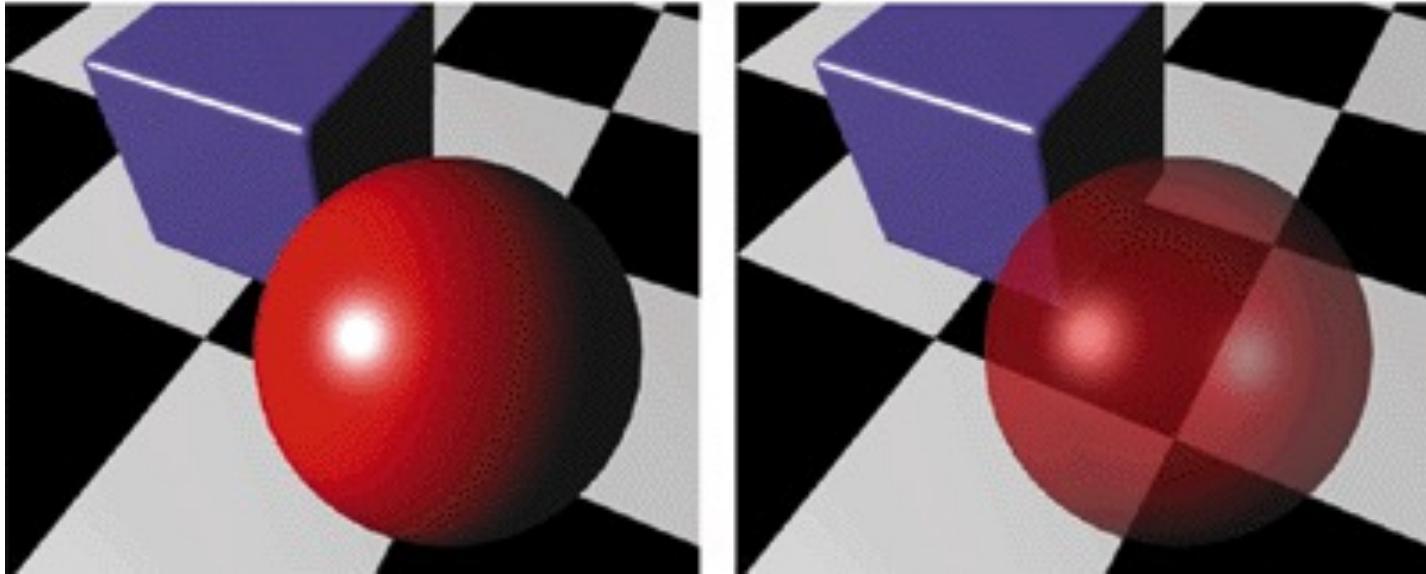
Z-fighting

Problema clássico que ocorre quando não há como identificar claramente que superfície está a frente da outra.



Transparência

Objetos podem ter transparências, isso permite que vejamos, o que está atras do objeto em função de um valor de transparência.



Transparência no X3D

O campo de *transparency* (**transparência**) especifica o quanto "translúcido" é um objeto, com 1.0 sendo totalmente transparente e 0.0 totalmente opaco.

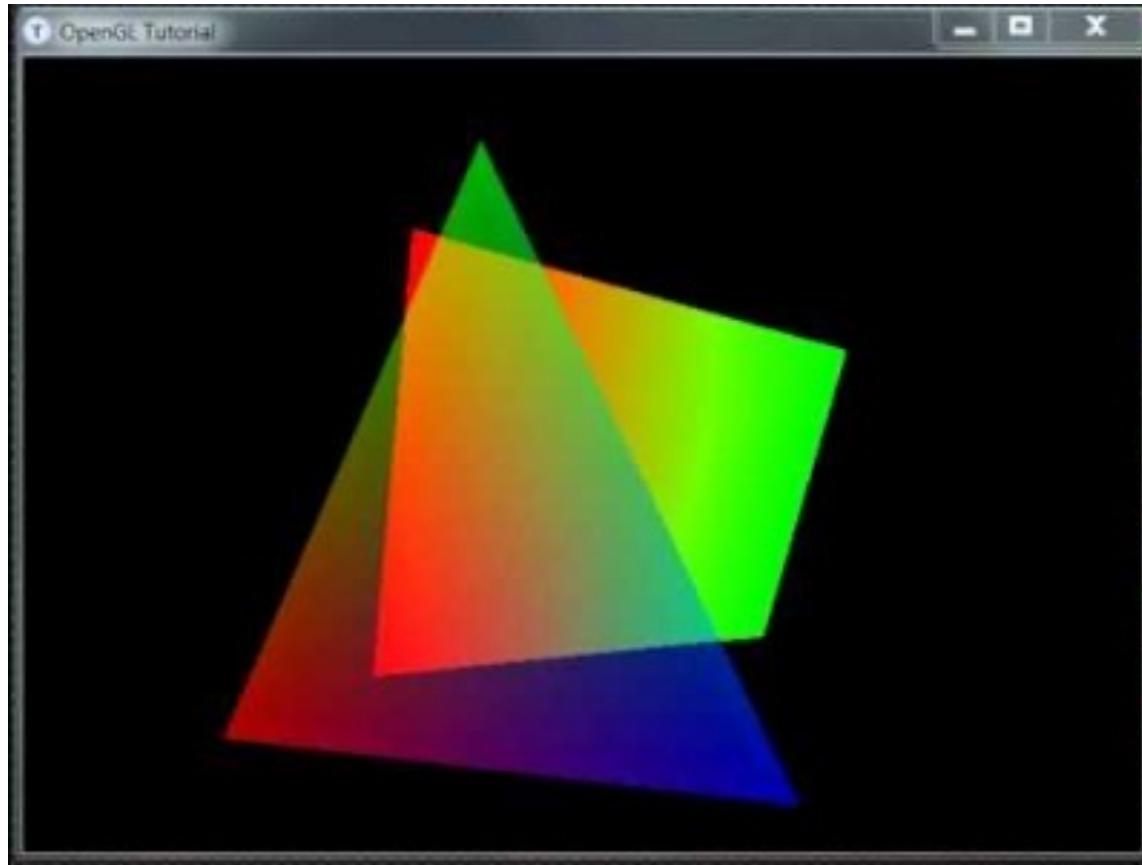
```
Material : X3DMaterialNode {  
    SFFloat [in,out] ambientIntensity 0.2      [0,1]  
    SFColor [in,out] diffuseColor     0.8 0.8 0.8 [0,1]  
    SFColor [in,out] emissiveColor   0 0 0      [0,1]  
    SFNode [in,out] metadata        NULL      [X3DMetadataObject]  
    SFFloat [in,out] shininess       0.2      [0,1]  
    SFColor [in,out] specularColor  0 0 0      [0,1]  
    SFFloat [in,out] transparency  0          [0,1]  
}
```

Cálculo da Transparência

Você vai precisar combinar a cor anterior com a cor do objeto.

```
for (cada triângulo T)
    for (cada amostra (x,y,z) em T)
        if (z < zbuffer[x,y]) # amostra mais perto até o momento
            zbuffer[x,y] = z # atualiza a distância z
            cor_anterior = framebuffer[x,y] * transparência
            cor_nova = rbg * (1 - transparência)
            framebuffer[x,y] = cor_anterior + cor_nova
        else
            pass      # não faz nada
```

Ordem é um problema



https://www.youtube.com/watch?v=DEAK48Rlr_k

Estratégias para resolver

1. desenhe objetos opacos primeiro usando o z-buffer
2. desenhar objetos transparentes do mais distante para o mais próximo

Não há necessidade de ordenar para a entrega do projeto

Renderizador em Python

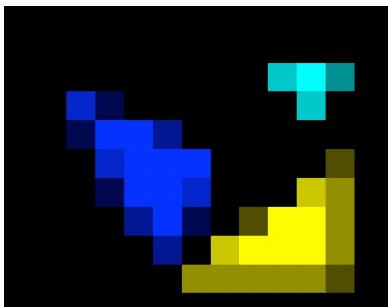
No Renderizador você poderá criar um buffer para o z-buffer:

```
gpu.GPU.framebuffer_storage(  
    self.framebuffers["FRONT"],  
    gpu.GPU.DEPTH_ATTACHMENT,  
    gpu.GPU.DEPTH_COMPONENT32F,  
    self.width,  
    self.height  
)
```

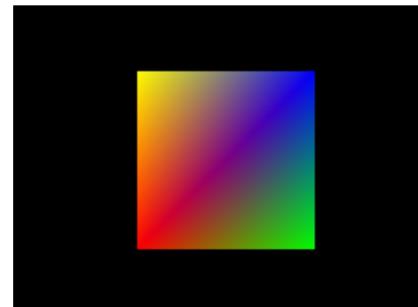
E depois usar as seguintes instruções:

```
gpu.GPU.read_pixel([x, y]), gpu.GPU.DEPTH_COMPONENT32F)  
gpu.GPU.read_pixel([x, y]), gpu.GPU.RGB8)
```

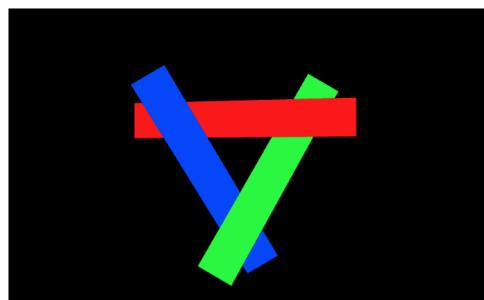
Quarta parte do projeto 1



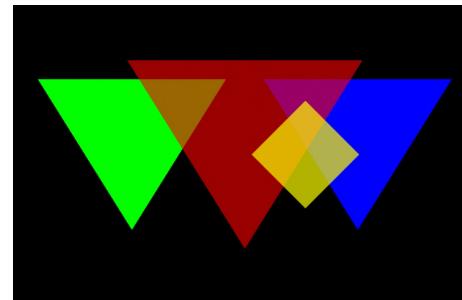
triangulos.x3d
(anti-aliasing)



cores.x3d



retangulos.x3d



transparencia.x3d

<https://lpsaiores.github.io/Renderizador/>

Computação Gráfica

Luciano Soares
[<lpsoares@insper.edu.br>](mailto:lpsoares@insper.edu.br)

Referência interessante:

<https://www.scratchapixel.com/lessons/3d-basic-rendering/rasterization-practical-implementation/visibility-problem-depth-buffer-depth-interpolation.html>