**Q**-Note

# Découpage Intelligent dans Blender

## Bilan



Présentation & Stage



Amélioration des rendus

Le problème

Analyse

Approche préconisée

Réduction du temps d'exécution

Algorithme général



Perspectives

## Présentation

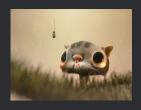
## Moi

- 4 ans en Maths en Chine
- 1ère année à
   l'ENSAE ParisTech en
   Maths
- Stage depuis 1 juin

## **Mon Stage**

- Statistique descriptive
- Amélioration des rendus

## 1 Le problème





t0 = 1516s t1 = 1947s t2 = 408s t3 = 713s

T0 = 1947s

Nombre de processeurs : 4

Temps de rendu : Ti



t0 = 912s t1 = 1012s t2 = 1721s t3 = 939s

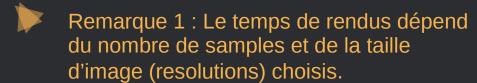
T1 = 1721s

t0 = 1698s t1 = 1765s t2 = 788s t3 = 333s

T2 = 1765s

Question : Quel découpage à choisir (Rectangle Tiling & Multi-armed Bandit problems) ?

## 2 Analyse







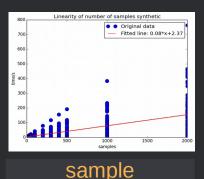


Remarque 2 : Le temps de rendus dépend linéairement (le terme de constant proche de 0) du nombre de samples et de la taille d'image (resolutions) choisis.





Remarque 4 : Etant donné le nomdre de samples ou la taille, les temps de rendu pour les différentes images sont différents.



ratio de contration

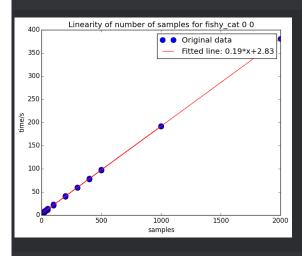


Remarque 3 : Le nombre minimal de sample et la taille minimale qui nous permettent de savoir la pente de la droite dépendent de l'image à rendre. Il faut que le temps de rendu en réglant ces paramètres soit beaucoup plus important que l'erreur de notre mesure du temps. → restant à voir.



## Linéarité entre le temps de rendu et le nombre de samples et la taille d'image

#### Samples



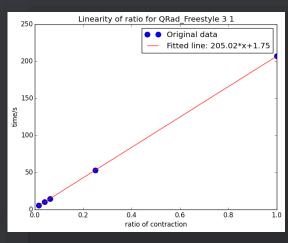
x: nombre de samples

y: temps de rendu

La droite : obtenue par

la régression linéaire

#### Ratio de contraction



x: ratio de contration

de la taille d'image

y: temps de rendu

La droite : obtenue par

la régression linéaire

On a effectué cette démarche sur 96 image différentes.

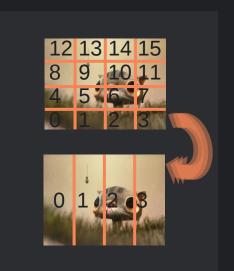
Les r-squareds sont plus grand que 0,997 (qualité de régression). Les valeurs absolues des termes de constant (ordonnée à l'origine) sont moins que 3s.

On a effectué cette démarche sur 80 image différentes.

Les r-squareds sont plus grand que 0,999 (qualité de régression). Les valeurs absolues des termes de constant (ordonnée à l'origine) sont moins que 8s.

## 3 Approche préconisée

- Découper l'image de façon fine par rapport au nombre de processeurs avec le nombre de samples faible et / ou la taille petite (le temps de cette démarche : le temps d'exploration Texplr)
- En fonction des informations obtenues, prédire la meilleure façon de découpage quand le nombre de samples est important et la taille d'image grande.



### Validité de l'approche

Cette approche est valide en condition que le temps d'exploration plus le temps de rendu en effectuant la façon de découpage préconisée soit moins important que le temps de rendu en effectuant la façon de découpage qu'on utilise maintenant.

Cas favorable : Texplr  $\leq$  26s Tmeilr = 1721s Texplr + Tmeilr  $\leq$  1721 + 26

= 1747s < 1947s (Supposons qu'

on utilise le découpage de 2 par 2)

Contre example : La meilleure façon de découpage est celle qu'on utilise maintenant. Dans le cas extrème, si les temps de rendu sont équitables pour les 4 cases de l'image, on perdrait toujours le temps pour la prédiction. Ce cas est prèsque impossible à survenir et le nombre de processeurs pourrait être différent que 4.





La mise en place de blender prend du temps chaque fois on rend une image ou une partie d'une image. Donc, on ne peut pas découper une image de façon très fine maintenant.



On tire profit de l'affichage du temps dans blender. En utilisant l'affichage du temps dans blender, on peut découper une image de façon très fine et savoir le temps de rendu pour chaque petite partie en faisant le rendu seulement une fois.

#### Après modification :

```
Fra:1 Mem:797.96M (0.00M, Peak 892.04M) | Time:02:24.23 | Remaining:02:52.77 | Mem:482.04M,
Peak:482.04M | Scene_cat, RenderLayer | Path Tracing Tile 10/16
Fra:1 Mem:797.96M (0.00M, Peak 892.04M) | Time:02:32.79 | Remaining:02:35.68 | Mem:482.04M,
Peak:482.04M | Scene_cat, RenderLayer | 0 240 tile finished
```

5

## Algorithme général pour trouver le découpage "optimal" – Algorithme de Tétris

#### But

Trouver la meilleure façon de découpage (= la façon de découpage la plus équitable) étant donné les temps de rendu pour les petites parties d'image pour un nombre de samples beaucoup plus faible et / ou une taille beaucoup plus petite et le nombre des processeurs.

#### **Contrainte**

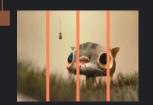
Il faut que chaque partie de découpage soit un rectangle.

#### Hypothèse

le temps de rendu total d'image = la somme des temps de rendu de chaque partie de découpage = la somme des temps de rendu de chaque petit rectangle pour une façon de découpage fine

→ La façon de découpage "idéale" : le temps de rendu de chaque partie de découpage = le temps total de rendu / nombre (noté nproc) de processeurs (le temps de rendu moyan Tm)



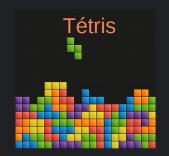




#### **Algorthme de Tétris**

Remplir l'image avec nproc rectangles dont le temps de rendu est le plus proche de Tm









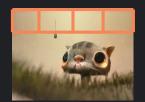


## Algorithme de Tétris

Parmi les rectangles possibles, trouver le rectangle dont le temps de rendu est le plus proche de Tm



Changer le bord de début et effectuer le même processus



chercher

Répéter la recherche

Répéter le processus sur les trois autres bords

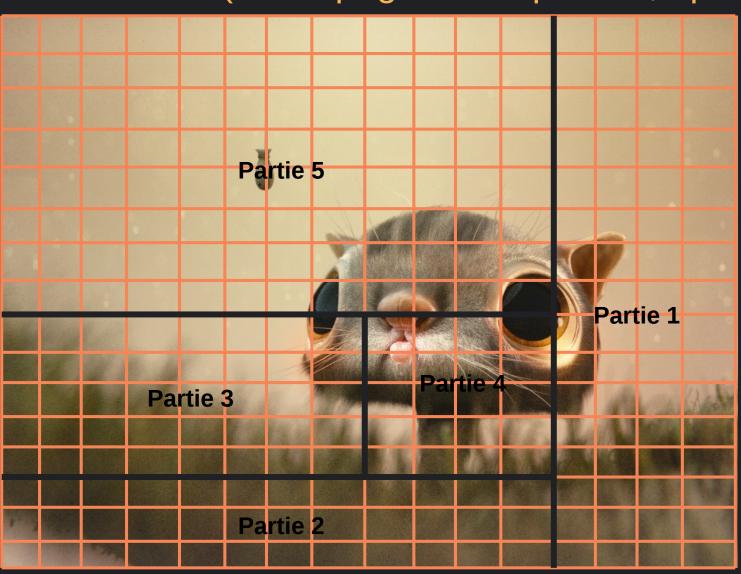
Choisir

Parmi les rectangles possibles, trouver le rectangle dont le temps de rendu est le plus proche de Tm



Parmi les quatres façons de découpage trouver, choisir celle qui prend le moindre temps

Résultat d'une exécution de l'algorithme de Tétris (découpage en 16 par 16 ; nproc = 5)



Le temps de rendu avec le nombre de sample grand et une taille grande

T1 = 1005s

T2 = 1011s

T3 = 996s

T4 = 952s

T5 = 971s

## Perspective



Modifier le fichier
subframe.py pour que
on puisse effectuer un
découpage de
n'import quelle façons

sur les q-rads



Déterminer le nombre de samples et la taille à utiliser dans la prédiction de façon de découpage pour chaque image