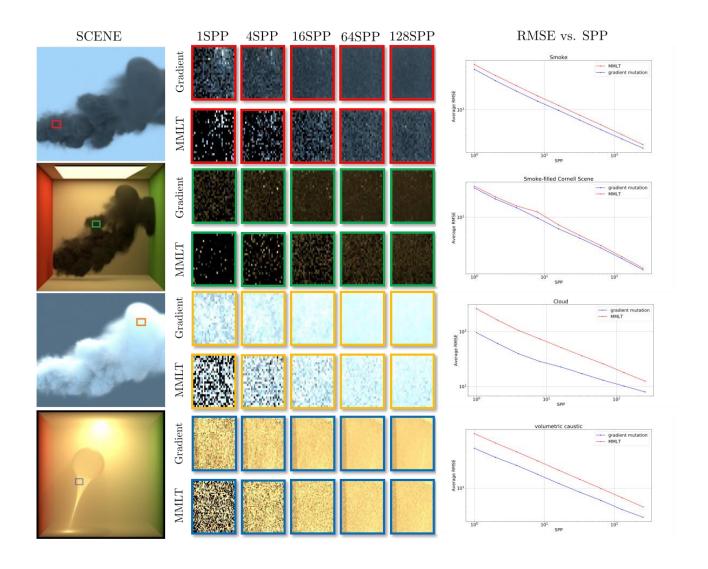
# 陆国伟

项目集

#### 硕士毕业论文 Gradient-Domain Volume Rendering



我的硕士论文 'Gradient-Domain Volume Rendering' 提供一种思路,可以计算一条光路相对Volume中的一个点的梯度,并在MLT中利用该梯度快速估算临近光路的贡献值。这样省去了重新构建光路并计算光路贡献值的计算量,提高了渲染的效率。目前筹备投稿Computer Graphics Forum。







# Small project Streaming BDPT based on Light House 2



Lighthouse 2 now features a BDPT core, built by Guowei (Peter) Lu github.com/pasu. The new core is now available on Github:

github.com/jbikker/lighth... . Also in the latest version: improvements to the SVGF filter, the reference core and the reference (Lambert) material.





12 Retweets 47 Likes





Light House 2 是一个实时光线追踪渲染框架。我实现了基于GPU的双向路径追踪,该渲染引擎基于wavefront管线,使用OptiX框架,支持能量守恒和光蚀等光学规则。

#### 主要技术点:

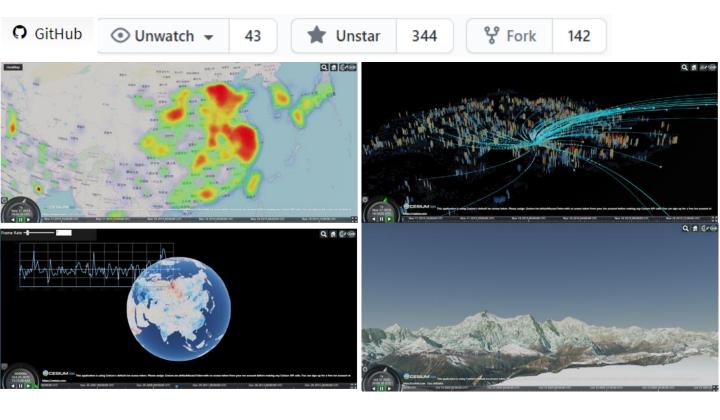
- C++
- CUDA
- OptiX
- Wavefront
- 批次射线的可见性判断







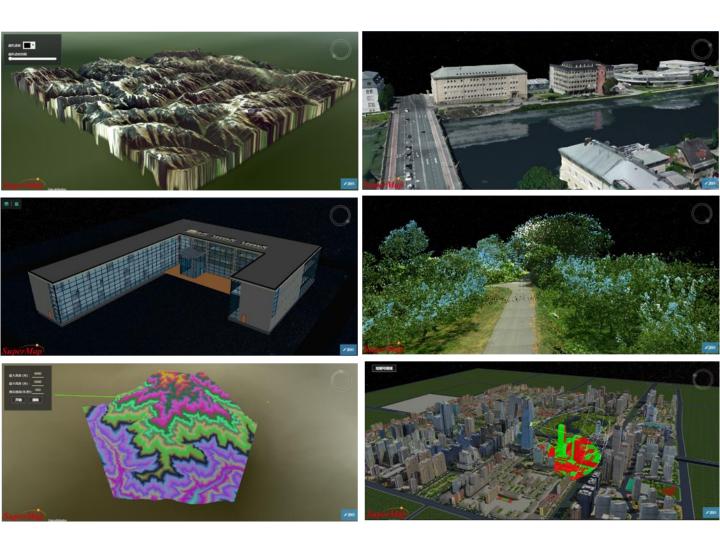
#### Cesium教程&示例 JS/WebGL



个人业余时间完成了Cesium教程系列,并实现了一些Cesium功能的扩展(支持ArcGIS地形数据,MapBox矢量数据等)和可视化范例(全球AQI 实时展示,动态流动线,近十年全球气温变化等)。很多Cesium开发者阅读过该系列教程和范例。

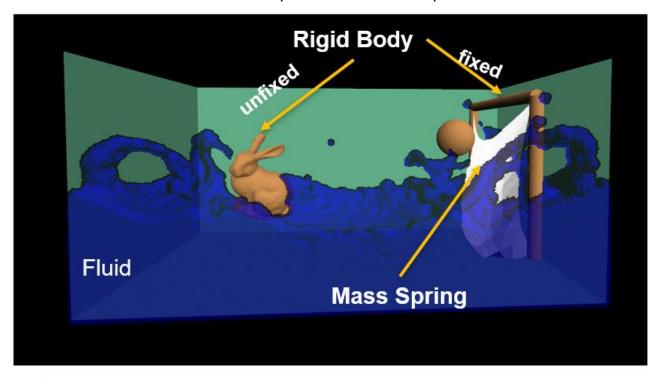


#### S3M C++/JS/WebGL



S3M (Spatial 3D Model)是一种开放式、可扩展的三维地理空间数据格式,为海量多源异构空间三维模型数据(倾斜摄影,BIM,点云等)在不同终端之间的传输、交换与共享提供数据格式的具体规范,是中国地理信息产业协会发布的第一个团体标准。本人在职期间是该格式的主要设计者之一,并承担了数据生成,加载和渲染等功能的开发。

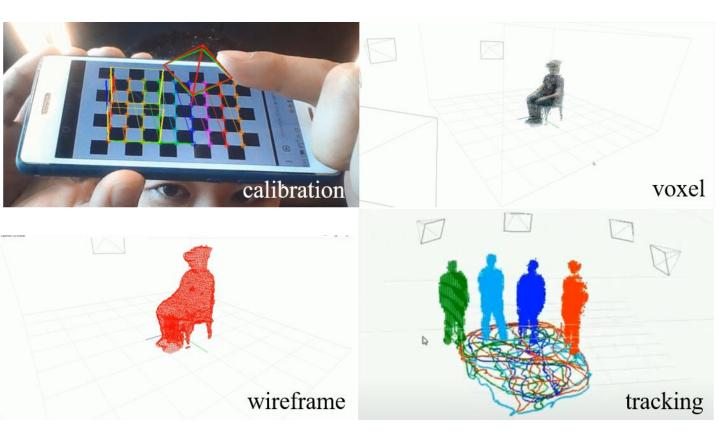
# Position Based Fluid Simulation C++/Compute shader/OpenGL



Particals	Time Per Iteration	Frame Rate
64K	1.3ms	110fps
128K	2.0ms	70fps

这是'Game Physics'课程的迷你项目,并入选该课程的名人堂 (第二名)。 主要思路是基于流体的密度不变特性。它包括流体和刚体,流体和布料以 及流体表面重构(将流体粒子渲染成水面)。

# Voxel-based 3D Reconstruction and Tracking C++/OpenCV

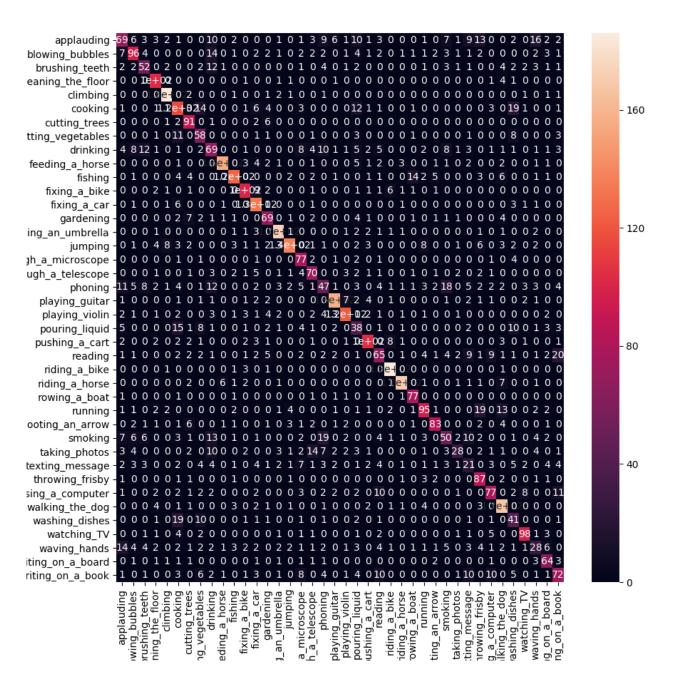


'Computer Vision'的作业,包括相机纠偏,基于体素的三维重构和对象跟踪。主要技术包括:

- Marching cube
- K-means



### Action Recognition with Automatic Model Search Python/Keras/Tensorflow



'Computer Vision'的课程项目。通过创建一个CNN系统,可以识别Stanford-40图像数据库中的人类行为(钓鱼,骑车等),该神经网络使用了迁移学习,数据增强,weight decay和自定义学习效率。





#### 路径追踪(GPU&WebGPU) C++/JS/Compute Shader



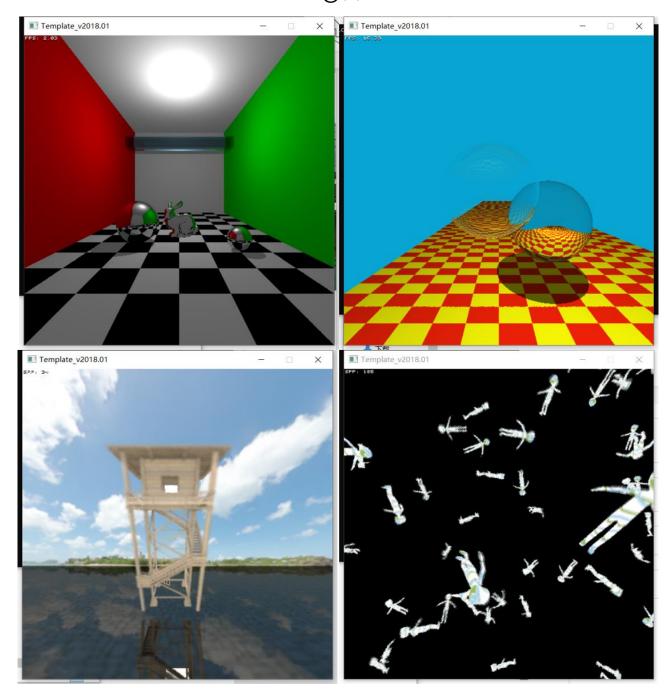
个人实现的路径追踪框架,主要语言是 C++, JS和compute shaders. 用户可以在桌面端构建BVH并实时交互式浏览,并且可以在浏览器端加载该BVH并浏览(浏览器需支持compute shader)。它支持wavefront和megakernel。





#### Path Tracer (CPU)

C++



#### 该路径追踪是'Advanced Graphics'课程的作业。主要功能是:

- BVH (SAH + Top-Level + SIMD Intersection)
- NEE+MIS, Photon Mapping (Simple), Ray Packets
- Depth Field, Motion Blur
- Multithreading, Filter



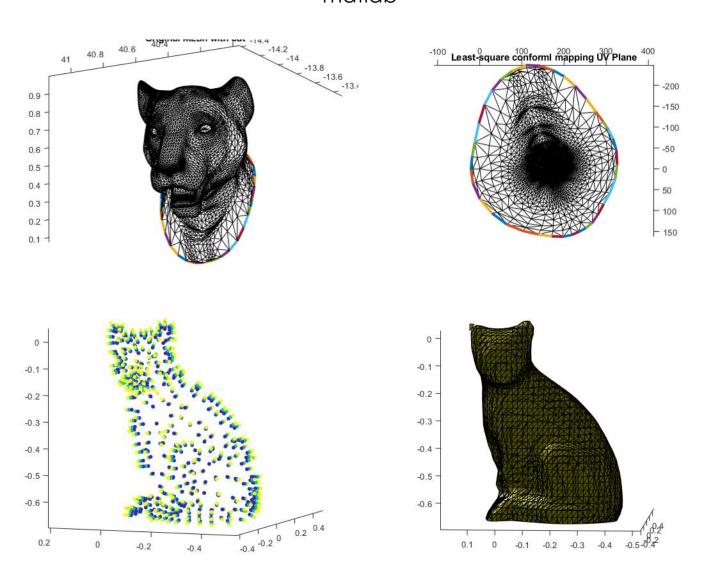
#### 刚体和软体碰撞模拟 C++



#### 这是'Game Physics'课程作业,它包括以下功能:

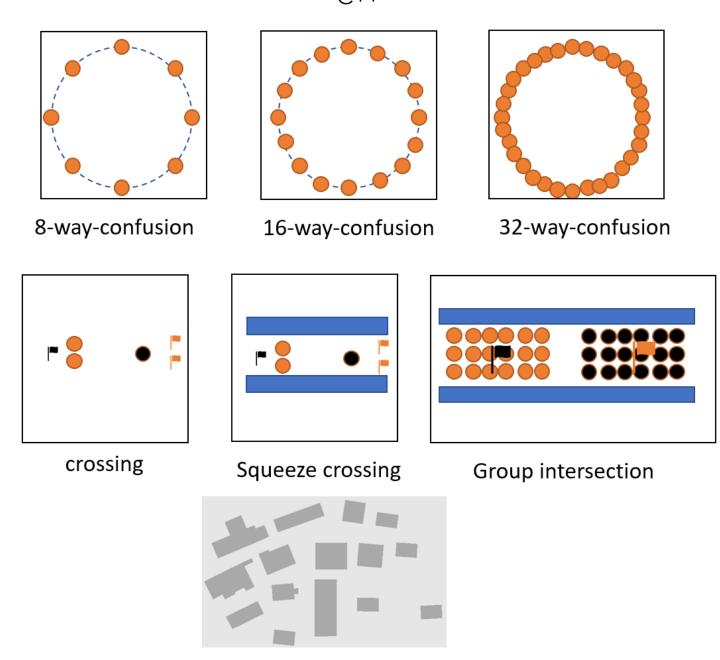
- 刚体碰撞
  - 多刚体之间的碰撞和穿插
  - 基于动量守恒的碰撞算法
- 有约束的碰撞
- 基于有限元的软体变形

#### 3D Model matlab



我自学了'3D model'课程并完成了课程作业,包括通过稀疏矩阵的linear least-squares系统,简易的moving least squares和Least-Squares Conformal Mapping算法。**学术诚信**: 在完成Least-Squares Conformal Mapping项目时我参考了相关代码,因此严格讲,这部分的代码不是本人独立完成。

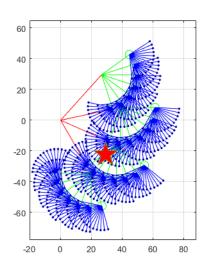
### A Comparative Study of Collision Avoidance Algorithms C++

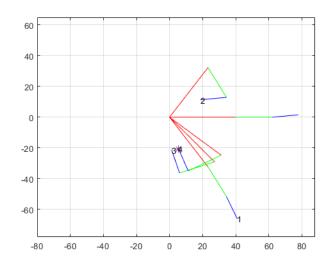


Large scale scenario

'Crowd Simulation'课程项目, 我在 UUCS(Utrecht University Crowd Simulation)框架中添加了implicit crowd算法。UUCS是一个闭源项目。我在几个测试场景下对比了该算法和其他算法的效果。

## Inverse Kinematics for Human Fingers matlab

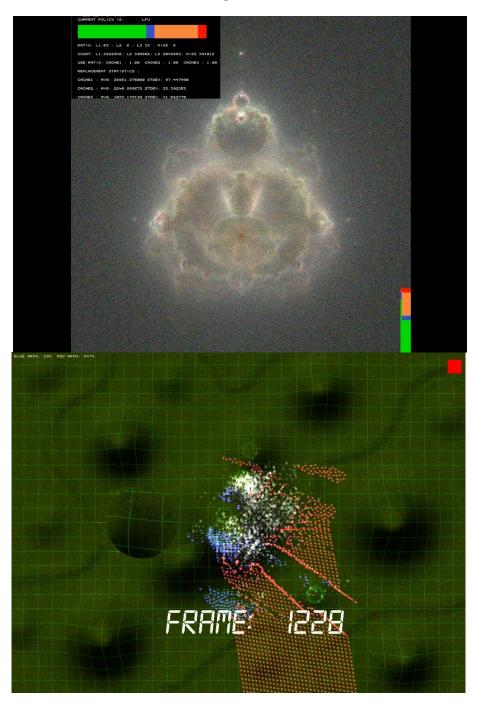




'Motion and Manipulation'项目。首先,我模拟了2D场景下手指关节的位置以及指尖可以抵达的范围。然后考虑关节之间的约束条件,反算三个关节之间的角度,从而能够让指尖抵达指定位置。我们提供了三个算法:

- Pseudo Inverse
- Pseudo Inverse with Optimization Derivation
- Extended Jacobian Method

# CPU Caching Simulator and Optimization C++



'Optimization and Vectorization'课程作业。CPU缓存模拟器,支持三级缓存以及退出策略,并实时检测缓存命中率。最后,利用课程所学知识,优化一个坦克游戏,其性能提高了25倍。