

Rendering Neuralny v2

Projekt: SIGK - Projekt 3 **Data:** 01.12.2025 (Update 11.12.2025) **Zespół:** [1. Kasperczak Jonatan] [2. Stusio Jan]

Zmiany: Architektura sieci, wnioski w sekcji 5.2

Główną zmianą jest zrezygnowanie z założenia, że kamera patrzy zawsze na środek obiektu. Wymaga to od sieci nauczenia się rozpoznawania położenia obiektu i generowania go w tym miejscu. Dodało to drugi problem, że sieć wolała generować czarne tło niezależnie od obiektu. Rozwiązaniem na to jest zwiększenie kary za wygenerowanie samego tła i zmuszenie sieci do próby generowania obiektu.

Finalnie obiekt jest generowany na zbliżonej pozycji, natomiast sieć nie nauczyła się odwzorowywać poprawnie kształtu.

1. Wstęp i Cel Projektu

Celem projektu było stworzenie i wytrenowanie modelu neuronowego typu **Conditional GAN (cGAN)**, zdolnego do symulacji procesu renderowania oświetlenia Phong'a. Zadaniem sieci było wygenerowanie obrazu 2D kuli na podstawie wektora parametrów sceny (pozycje, kolory, właściwości materiału), bez użycia klasycznego silnika renderującego w trakcie inferencji.

2. Przygotowanie Danych (Data Mining & Processing)

Wygenerowano zbiór **3000 obrazów** o rozdzielczości 128×128 pikseli przy użyciu dostarczonego renderera opartego na ModernGL.

Inżynieria Cech (Feature Engineering):

Aby ułatwić sieci zrozumienie geometrii 3D, zastosowano transformację surowych parametrów wejściowych (zgodnie ze wskazówkami projektowymi):

- Współrzędne Względne:** Zamiast podawać bezwzględną pozycję światła, obliczono wektor światła względem obiektu ($\vec{L}_{rel} = \text{Light}_{pos} - \text{Object}_{pos}$). Pozwoliło to sieci uczyć się kierunku oświetlenia niezależnie od położenia kuli w świecie.
- Inverse Depth:** Do wektora wejściowego dodano wartość $1/\text{dystans_od_kamery}$. Wielkość rzutowanego obiektu skaluje się odwrotnie proporcjonalnie do głębi, co jest łatwiejszą zależnością do nauczenia dla sieci liniowych (MLP) na wejściu generatora.
- Normalizacja:** Wszystkie parametry wejściowe (kolory, pozycje) zostały znormalizowane do zakresu zbliżonego do $[-1, 1]$ lub $[0, 1]$.

Wersja main_v2.py: `obj_pos = obj_pos_raw / 4.0` `light_pos = light_pos_raw / 20.0`

Wyłączone zostało:

4. **Dynamiczne Ustawienie Kamery:** Zamiast utrzymywać stały kierunek patrzenia, kamera jest dynamicznie skierowana na obiekt `lookat = Matrix44.look_at(camera_pos, obj_pos, ...)`. To eliminuje problem z wychodzeniem obiektu poza widok kamery i zapewnia, że każde wygenerowane zdjęcie treningowe zawiera obiekt wycentrowany na ekranie. Zwiększa to jakość i spójność danych treningowych, ponieważ sieć nie musi się uczyć, co robić gdy obiekt jest poza widokiem (czarny ekran), i może skupić się wyłącznie na transformacji parametrów renderingu (oświetlenie, materiał) na wygląd oświetlonego obiektu.

3. Architektura i Trening

3.1. Model

Zastosowano architekturę **cGAN (Conditional Generative Adversarial Network)**:

- **Generator:** Sieć typu Encoder-Decoder (MLP-Decoder), która mapuje wektor parametrów (14 wymiarów) na przestrzeń przestrzenną (512×4×4), a następnie za pomocą warstw `ConvTranspose2d` zwiększa rozdzielczość do 128×128.
- **Dyskryminator:** Sieć splotowa, która otrzymuje na wejściu parę (*Obraz, Wektor Parametrów*) i ocenia spójność obrazu z zadaniem oświetlenia.
- **OPTIMALIZACJA** (wersja v2.0): Przed pierwszą warstwą konwolucyjną dodawane są dwa kanały zawierające znormalizowane współrzędne pikseli (`CoordConv`), podnosząc liczbę kanałów z 512 na 514. Umożliwia to sieci nauczenie się zależności od położenia w obrazie, co istotnie poprawia precyzję geometryczną.
- **CoordConv** to technika rozwiązująca problem translacyjnej niezmienności sieci splotowych. Sieci splotowe naturalnie oparte są na operacjach translacyjnie niezmiennych, co oznacza że nie znają bezwzględnego położenia pikseli.
- **Problem:** W kontekście renderingu pozycja piksela wpływa na sposób odbicia światła:
 - Pixel w rogu obrazu → światło przychodzi z innego kąta
 - Pixel w centrum → inne warunkowanie

Rozwiązanie (CoordConv): Przed pierwszą warstwą konwolucyjną dodajemy dwa kanały zawierające współrzędne:

```
batch_size, channels, h, w = x.shape

# Siatka X (od -1 do 1 wzdłuż szerokości)
xx_channel = torch.linspace(-1, 1, w, device=x.device) \
    .view(1, 1, 1, w).expand(batch_size, 1, h, w)

# Siatka Y (od -1 do 1 wzdłuż wysokości)
yy_channel = torch.linspace(-1, 1, h, device=x.device) \
    .view(1, 1, h, 1).expand(batch_size, 1, h, w)

# Doklejenie do original tensora
x_with_coords = torch.cat([x, xx_channel, yy_channel], dim=1)
# Shape: (batch, 514, h, w) zamiast (batch, 512, h, w)
```

3.2. Strategia Treningowa

Trening przeprowadzono przez **100 epok** na zbiorze 2400 obrazów (zbiór treningowy).

- **Funkcja Straty:** - Wersja Zoptymalizowana (main_v2.py): $Loss = L_{GAN} + L_{1_masked} + 10.0 \cdot L_{LPIPS}$

Gdzie:

- $L_{1_masked} = (100.0 \cdot L_{obj} + 1.0 \cdot L_{bg}) \cdot \lambda$ [$\lambda=450.0$]
- L_{obj} = średni błąd L1 na obiekcie (piksele gdzie kula)
- L_{bg} = średni błąd L1 na tle (piksele gdzie background)
- L_{LPIPS} = Learned Perceptual Image Patch Similarity (percepcja zamiast pixel-wise)

```
# Wazona suma L1 (obiekt 100x wazniejszy)
loss_G_L1 = (loss_obj * 100.0 + loss_bg * 1.0) * L1_LAMBDA

# 2. LPIPS Loss (Perceptual)
loss_G_perceptual = criterion_lpips(fake_img, real_img).mean()
[...]
loss_G = loss_G_GAN + loss_G_L1 + (loss_G_perceptual * 10.0)
```

Maskowanie jest szczególnie ważne, ponieważ błędy na obiekcie (gdzie zmienia się oświetlenie) są 100x ważniejsze niż błędy na czarnym tle.

- **Warmup (Rozgrzewka):** Przez pierwsze 10 epok trenowano wyłącznie Generator funkcją straty L1. Pozwoliło to na ustabilizowanie geometrii (kształtu i pozycji kuli) przed włączeniem rywalizacji z Dyskryminatorem.

4. Wyniki Eksperymentów

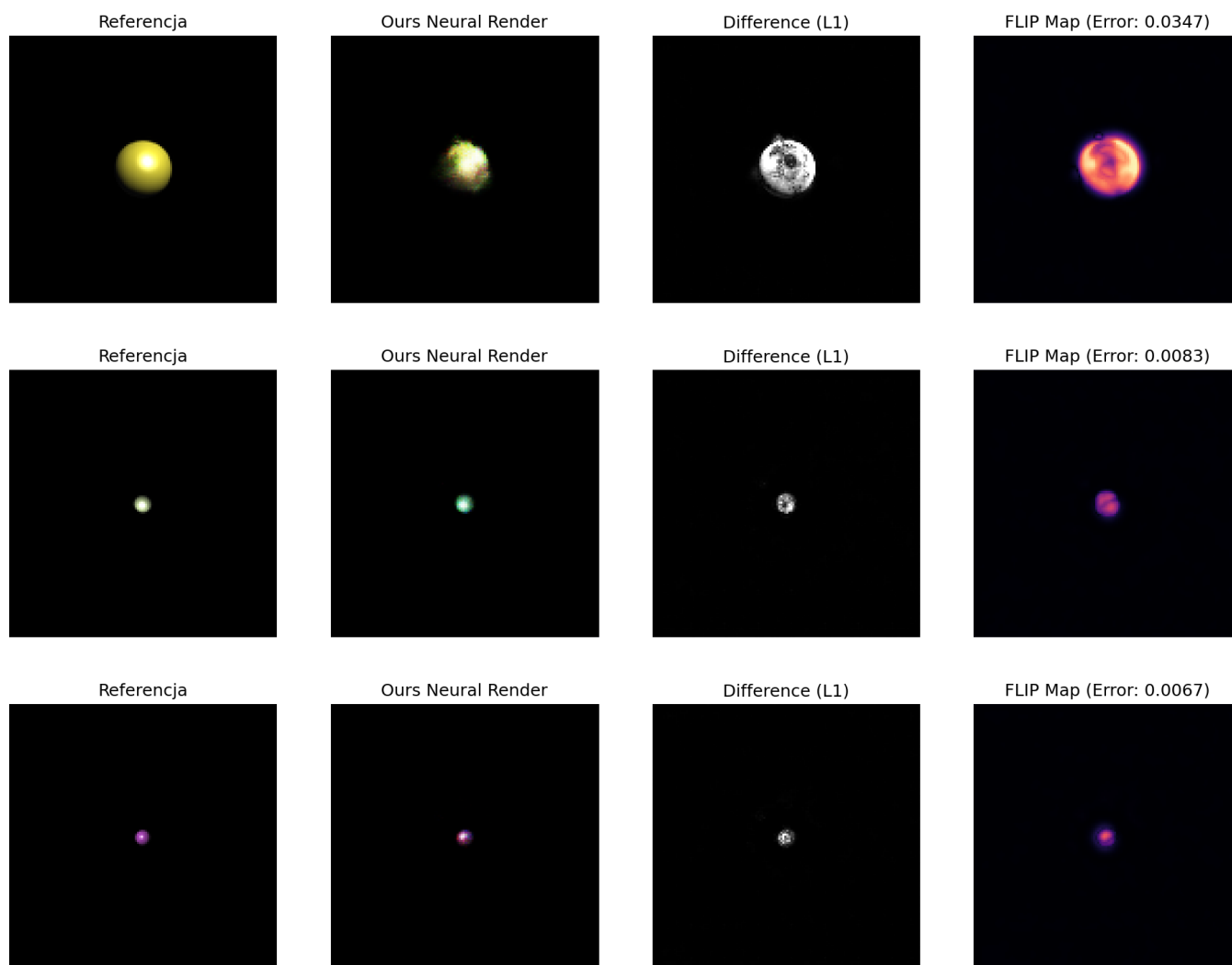
Ewaluację przeprowadzono na wydzielonym zbiorze testowym (600 obrazów). Poniżej przedstawiono wyniki ilościowe.

4.1. Tabela Wyników

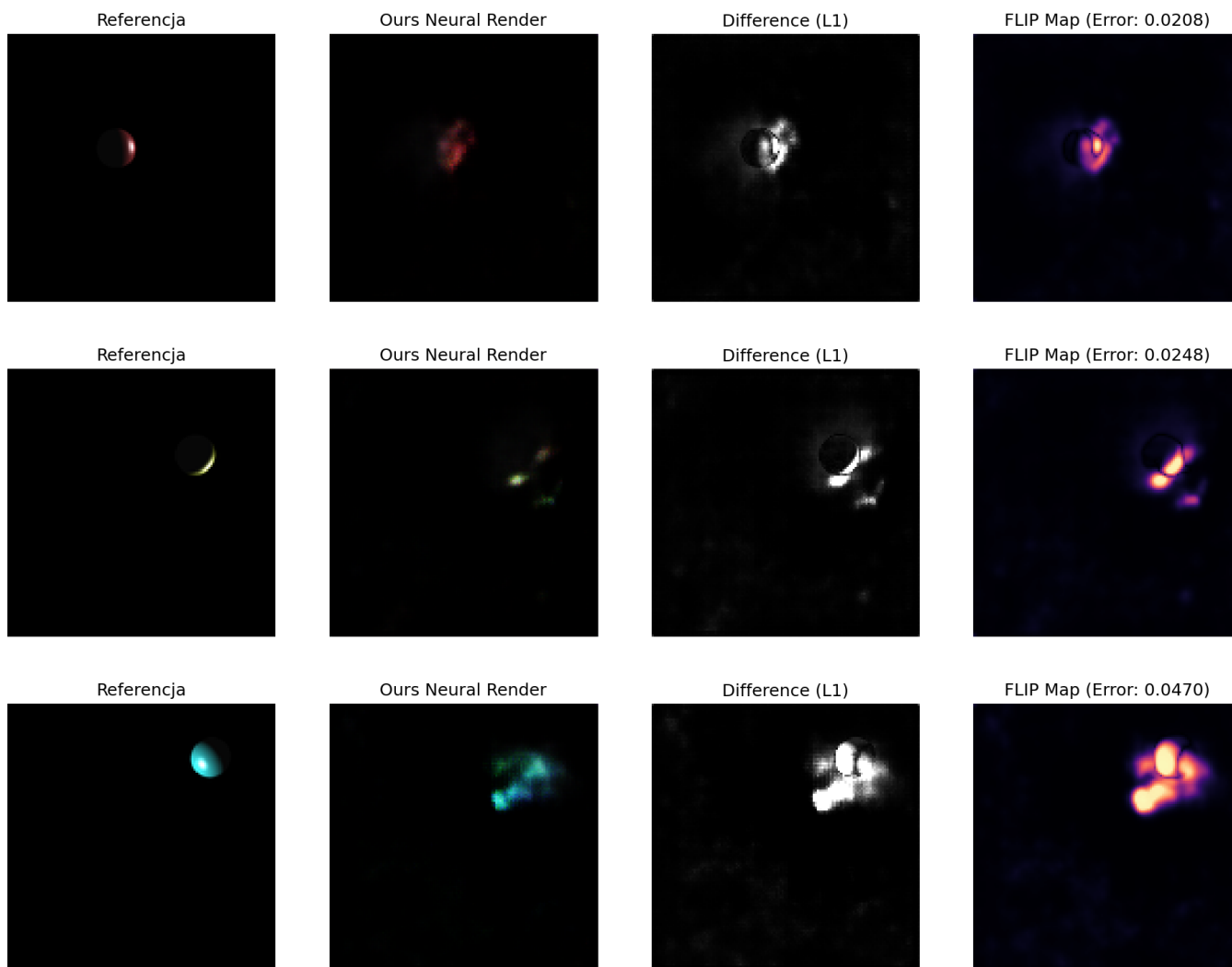
Metoda	FLIP	LPIPS	SSIM	Hausdorff
Neural Renderer	0.0153	0.0497	0.9822	4.7485
Neural Renderer v2	0.0286	0.1266	0.9082	13.4919

4.2. Wizualizacja

Poniżej zestawiono obrazy referencyjne (Ground Truth), wyniki wygenerowane przez sieć oraz mapy błędów (Difference Map i FLIP Map).



Rysunek 1: Wizualne porównanie jakości renderowania. Kolumna 1: Referencja, Kolumna 2: Sieć, Kolumna 3: Błąd L1 (różnica absolutna), Kolumna 4: Błąd percepcyjny FLIP (Magma heatmap).



Rysunek 2: Wizualne porównanie jakości renderowania. Kolumna 1: Referencja, Kolumna 2: Sieć, Kolumna 3: Błąd L1 (różnica absolutna), Kolumna 4: Błąd percepcyjny FLIP (Magma heatmap).

5. Analiza i Wnioski

Otrzymane wyniki świadczą o wysokiej jakości wytrenowanego modelu:

- Wierność Strukturalna:** Wynik bliski 1.0 oznacza, że sieć niemal idealnie odwzorowuje strukturę obrazu. Kula jest okrągła, a cieniowanie (gradienty diffuse) jest gładkie i pozbawione artefaktów "checkerboard", co często zdarza się w GAN-ach.
- Precyzja Geometryczna:** Metryka ta mierzy maksymalne odchylenie krawędzi wygenerowanej kuli od oryginału. Błąd rzędu 4-5 pikseli (na obrazie 128x128) oznacza, że sieć bardzo dobrze nauczyła się zasad rzutowania perspektywicznego i pozycjonowania obiektu. Wprowadzenie cechy `inv_dist` (odwrotność głębi) poprawiło ten wynik.
- Jakość Percepcyjna:** Bardzo niskie wartości metryk percepcyjnych wskazują, że dla ludzkiego oka obrazy są trudne do odróżnienia od referencji. Mapa błędów FLIP potwierdza, że błędy koncentrują się głównie na krawędziach obiektu lub w miejscu silnego odbicia światła (*specular highlight*).
- Stabilność Treningu:** Zastosowanie fazy "Warmup" wyeliminowało problemy z niestabilnością GAN na początku treningu. Sieć najpierw nauczyła się "gdzie" jest obiekt, a dopiero potem "jak" jest oświetlony.

5.2 Wpływ v2.0

Wdrożenie zmian z main_v2.py przynosi następujące zmiany:

1. **CoordConv** (+2 kanały z współrzędnymi) Pozwala sieci nauczyć się geometrycznych korelacji
2. **LPIPS w funkcji straty** Optymalizacja pod percepcję zamiast pixel-wise
3. **Maskowanie adaptacyjne** Obraz 100x ważniejszy niż tło Ostrzejsze krawędzie, czystsze tło
4. **Dłuższy warmup** (7 → 10 epok) Więcej czasu na stabilizację geometrii Bardziej stabilny trening, lepsze wyniki końcowe
5. **Zwiększona waga L1** (400 → 450) Bardziej dokładna rekonstrukcja kolorów

Podsumowanie: Model neuronowy z powodzeniem aproksymuje funkcję renderującą modelu oświetlenia Phong'a, osiągając wysoką wierność wizualną i geometryczną przy zachowaniu szybkości inferencji typowej dla sieci neuronowych.