УДК 004.925.3

АНАЛИЗ МЕТОДА ФОТОРЕАЛИСТИЧНОЙ ВИЗУАЛИЗАЦИИ ДВУНАПРАВЛЕННОЙ ТРАССИРОВКИ ПУТИ

М.В. Каламитра, О.Л. Вовк

Донецкий национальный технический университет, г. Донецк кафедра прикладной математики и информатики

Выполнен анализ метода двунаправленной трассировки пути, определены основные шаги графического конвейера для метода BDPT.

Введение. Физически аккуратное моделирование освещения находит широкое применение в архитектуре, индустрии дизайна, кинематографии, при проектировании светотехнических устройств, а фотореалистических при построении изображений Несмотря на прогресс вычислительной виртуальной реальности. техники время генерации высокореалистичного изображения остается недопустимо большим для приложений, требующих интерактивной скорости вывода на экран. Аппаратные средства растровой графики, обеспечивающие высокие показатели скорости визуализации 2D и 3D графики, остаются за рамками физически аккуратного моделирования освещения, поэтому алгоритмические методы генерации изображений остаются предметом современных исследований в по-прежнему компьютерной графике. Алгоритмы синтеза реалистических изображений учетом полного моделирования освещенности направлены на решение уравнения рендеринга [1]. Одним из наиболее эффективных методов является метод двунаправленной трассировки пути. В данной работе необходимо выполнить следующие этапы:

- выделить алгоритмические особенности метода;
- составить набор основных шагов графического конвейера.

Цель статьи — провести анализ метода двунаправленной трассировки пути, рассмотреть механизм работы алгоритма, выделить этапы графического конвейера.

Решение задач и результаты исследований. Широкое использование в алгоритмах распространения света для построения реалистических изображений получили двунаправленные методы, комбинирующие прямую и обратную трассировку лучей. Эффективная реализация двунаправленных методов осуществляется перераспределением трассируемых лучей, при котором трассируются лишь лучи существенно влияющие на формируемое изображение.

Метод двунаправленной трассировки путей является усовершенствованным методом Монте-Карло, основная идея, которого состоит в одновременном лучеиспускании из выбранного источника света и виртуального глаза (рис. 1). Видовой путь описывается последовательностью $x_1, x_2, ..., x_{Ne-1}$, где через x_{i+1} обозначена точка, видимая из точки x_i по направлению Θx_{i+1} . Световой путь описывается последовательностью $y_1, y_2, ..., y_{Nl}$, где через y_{i+1} обозначена точка, видимая из точка y_i по направлению Θ_{yi} . Все узлы сгенерированных путей соединяются теневыми лучами, и соответствующие вклады добавляются к яркости пикселя, что приводит к следующей оценке:

$$\langle L_r(x \to \Theta) \rangle = \sum_{i=0}^{Nl} \sum_{j=0}^{Ne-1} W_{ij} C_{ij}$$
 (1)

Здесь через C_{ij} обозначен вклад теневого луча, который соединяет і-ый узел видового пути с j-ым узлом светового пути. Через w_{ij} обозначены нормировочные коэффициенты теневых лучей, которые необходимо учитывать для корректной сходимости метода [2].

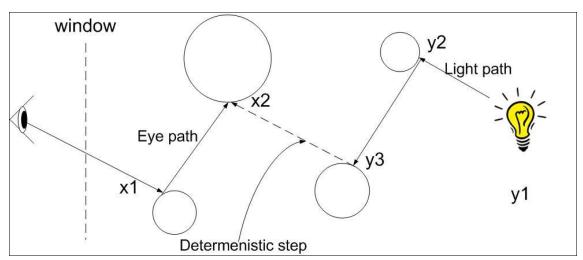


Рис.1. Схема генерирования лучей для метода двунаправленной трассировки пути

Реализация двунаправленной трассировки лучей подразумевает решение оптимизационной задачи, минимизирующей количество трассируемых лучей, не приводящих, в конечном счете, к переносу энергии от источника света до камеры наблюдения.

Для расчета изображения должен быть реализован графический конвейер, этапы которого можно разделить на две стадии (табл. 1).

Различные подходы к построению алгоритма двунаправленной трассировки лучей приводятся в [3-5]. Тестовые результаты [2] показывают сравнительно лучшее качество изображения для сцен замкнутого типа, где важную роль играет непрямое освещение.

Таблица 1 - Этапы графического конвейера для метода двунаправленной трассировки пути

Для виртуальной камеры
) На основе информации о камере
ля каждого пикселя изображения
енерируется первичный луч.
) Для каждого сгенерированного
уча вычисляется ближайшая точка
оударения с видимым объектом
цены.
) Каждая точка соударения
оединяется теневыми лучами со
семи префиксами светового пути.
) Каждый теневой луч тестируется
а соударение с любым объектом
иежду световым и видовым путем.
Если пересечение найдено, то
еневой луч удаляется.
) На основе свойств поверхностей
точках соударения вычисляется
клад каждого теневого луча в
ркость соответствующего пикселя.
) На основе свойств поверхностей
точках соударения генерируются
торичные лучи (или принимается
ешение о прекращении видового
тути).
) Выполняется переход к шагу 2.

Выводы. Проведен анализ метода двунаправленной трассировки пути. Определены основные этапы графического конвейера для источников света, а также для виртуальной камеры. Планируется реализовать метод BDPT с возможностью визуализации статических сцен, а также получить экспериментальные характеристики работы алгоритма в FPS при разном количестве источников света, объектов сцены, интенсивности света, разрешении выходного изображения и т.д.

Литература

- 1. Kajiya James T., "The rendering equation", Dallas, August, Vl 20, N.4, 1986.
- 2. Adamsen Mikkel, "Bidirectional path tracing", July 19, 2009.
- 3. E.P.Lafortune, Y.D.Willems. Bidirectional path tracing. Computer Graphics Proceedings, Alvor, Portugal, pp.145-153, 1993.
- 4. E.Veach, L.J.Guibas. Optimally combining sampling techniques for Monte Carlo rendering. SIGGRAPH 95 Proceedings. Addison-Wesley, pp.419-428, 1995.
- 5. S.N.Pattanaik, S.P.Mudur. Adjoint equations and random walks for illumination computation, ACM Transactions on Graphics 14: 77-102, 1995.

Поступила в редколлегию 12.06.2013