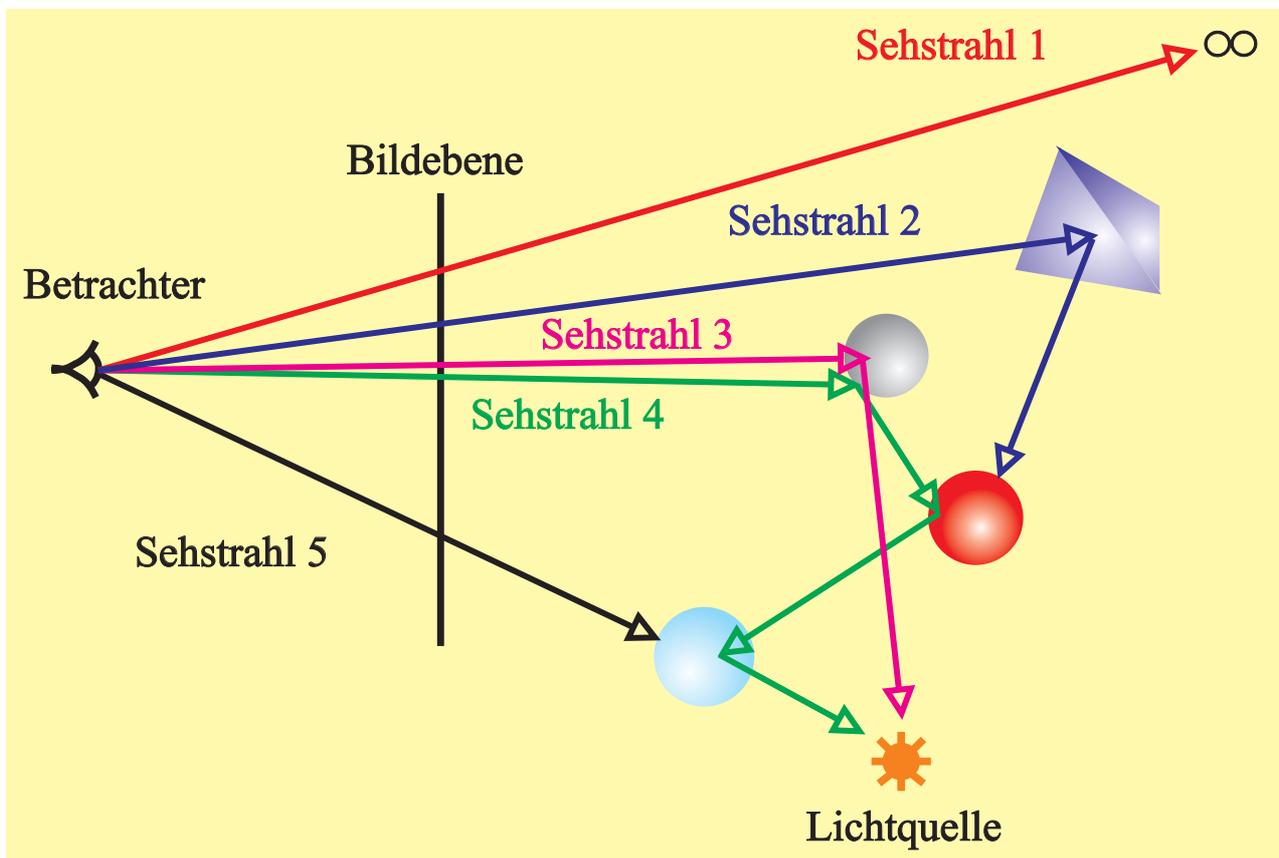


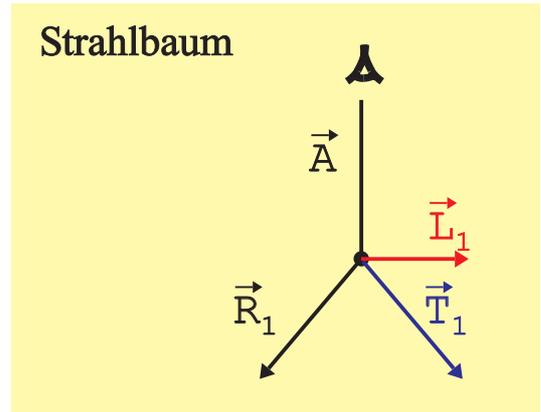
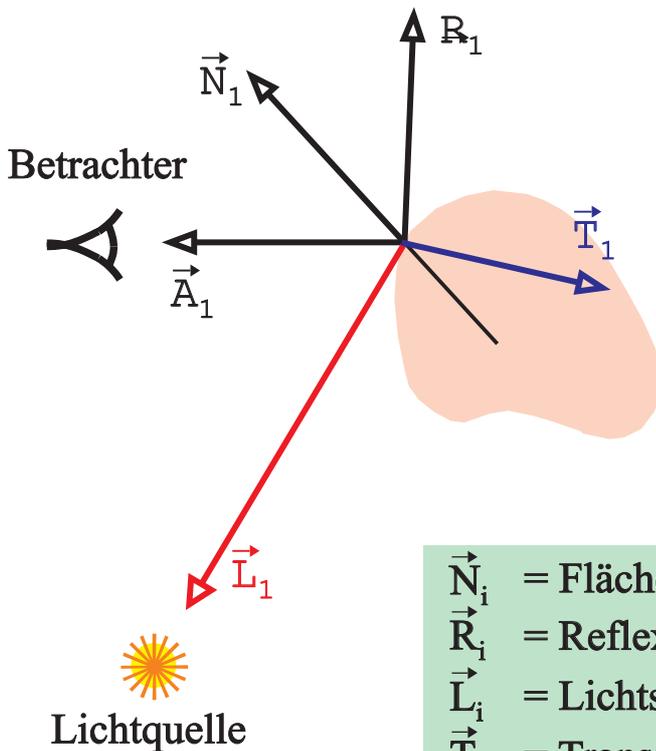
Ray Tracing

1. Vorbemerkungen
2. Ray Tracing-Prinzip und -Algorithmen
3. Schnittpunkt- und Normalenberechnung
4. Verbesserte Ray Tracing-Techniken
 - 4.1 Supersampling
 - 4.2 Adaptives Supersampling
 - 4.3 Stochastisches Supersampling
 - 4.4 Verteiltes Ray Tracing
5. Beschleunigungstechniken beim Ray Tracing
 - 5.1 Vorbemerkungen
 - 5.2 Raumunterteilung mit regulären Gittern
 - 5.3 Raumunterteilung mit Octrees
 - 5.4 Szenenunterteilung mit hierarchischen Bäumen
 - 5.5 Mailbox-Technik
 - 5.6 Schatten-Caches
 - 5.7 Adaptive Rekursionstiefenkontrolle
 - 5.8 Pixel-Selected Ray Tracing
6. Bewertung

Ray Tracing-Algorithmus, Strahlverläufe (1)



Ray Tracing-Algorithmus, Strahlverläufe (2)

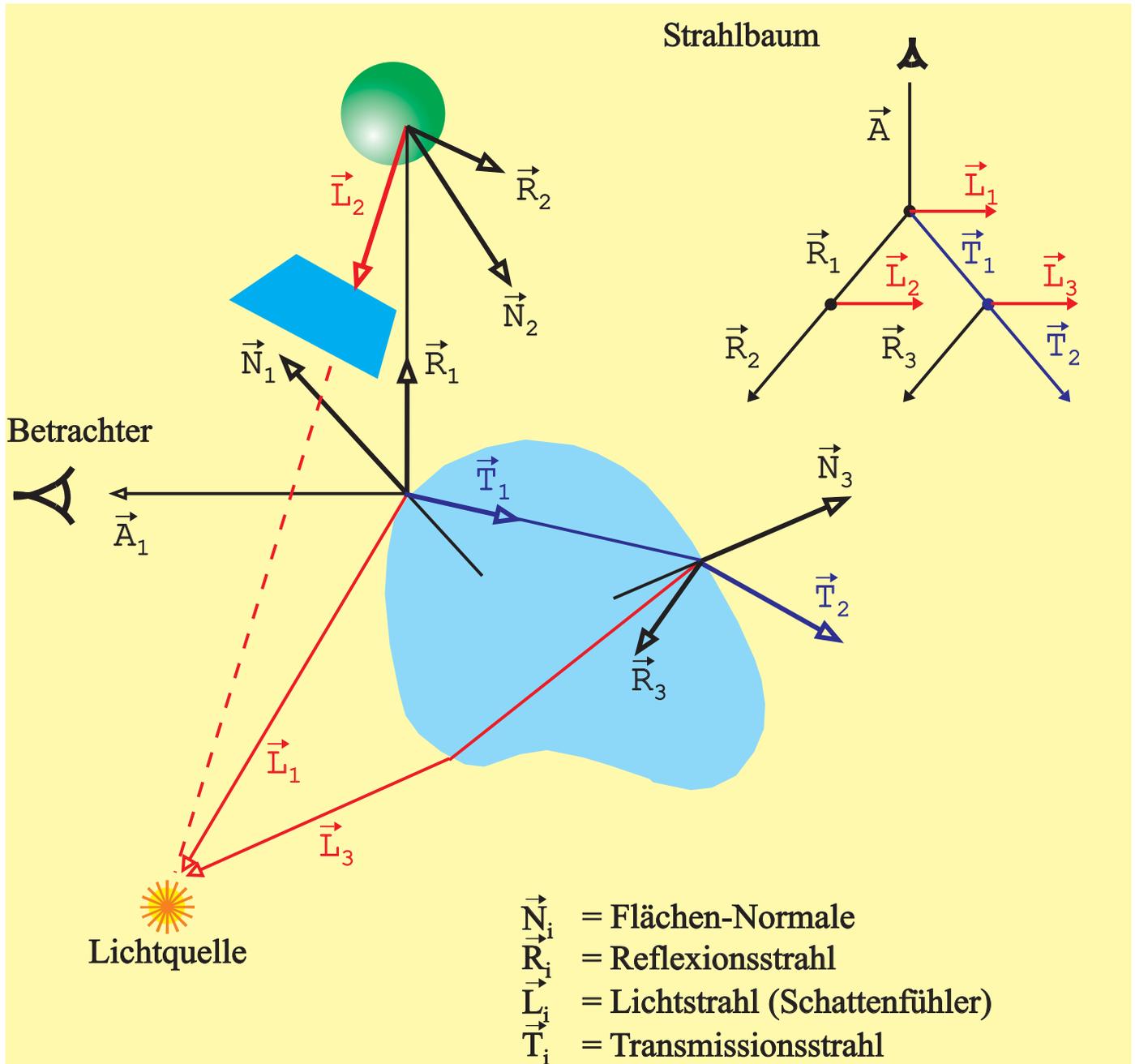


\vec{N}_i = Flächen-Normale
 \vec{R}_i = Reflexionsstrahl
 \vec{L}_i = Lichtstrahl (Schattenfühler)
 \vec{T}_i = Transmissionsstrahl

Prinzip

1. Vom Betrachter aus Sichtstrahl (Primärstrahl) starten, nächsten Schnittpunkt P berechnen.
2. Mit Lichtstrahl (Schattenfühler) zur Lichtquelle bestimmen, ob P im Schatten liegt. Wenn nicht, lokales Beleuchtungsmodell anwenden, um Farbe von P zu bestimmen.
3. Wenn spekulare Reflexion und/oder Transmission vorhanden, von P aus Reflexions- und/oder Transmissionsstrahl (Sekundärstrahlen) starten und jeden Sekundärstrahl wieder als Primärstrahl betrachten (Strahlbaum, Rekursion).
4. Abbruchkriterien: Tiefe des Strahlbaums oder zu geringer Anteil des betrachteten Punktes.

Ray Tracing-Algorithmus, Strahlverläufe (3)



Ray Tracing-Algorithmus (Prinzip)

Hauptprogramm und Prozedur Verfolgen

```
PROGRAM Ray_Tracing;  
:  
:  
FOR alle Pixel DO  
BEGIN  
  Sichtstrahl berechnen;  
  Baumhöhe:=0;  
  Gewicht:=1;
```

```
  Verfolgen(Baumhöhe, Gewicht, Sichtstrahl, Farbe);
```

```
  Farbe in den Bildspeicher schreiben;  
END;  
:  
:  
END {Ray_Tracing}.
```

```
PROCEDURE Verfolgen(Baumhöhe, Gewicht, Sichtstrahl, Farbe);
```

```
BEGIN  
IF (Baumhöhe>=Max_Baumhöhe THEN  
  Farbe:=0;  
ELSE  
  IF Schnitt mit Objekt THEN  
    BEGIN  
      Berechnung Schnittpunkt und Normale;
```

```
    Beleuchtung(Baumhöhe, Gewicht, Sichtstrahl, Farbe);
```

```
  END  
  ELSE Farbe:=Hintergrundfarbe;  
END {Verfolgen};
```

Ray Tracing-Algorithmus (Prinzip)

Prozedur Beleuchtung (1)

PROCEDURE Beleuchtung(Baumhöhe, Gewicht, Sichtstrahl, Farbe);

BEGIN

Farbe:=Anteil ambientes Licht;

FOR alle Lichtquellen **DO**

BEGIN

Berechnung Schattenstrahl;

IF Schnittpunkt nicht im Schatten **THEN**

BEGIN

Farbe:=Farbe+Anteil diffuse Reflexion;

IF Spekularexponent $m > 0$ **THEN**

BEGIN

Berechnung Spekularstrahl;

Farbe:=Farbe+Anteil spekulare Reflexion;

END {Spekulare Reflexion};

END {Diffuse Reflexion};

END {Lichtquellen};

⋮
⋮

Ray Tracing-Algorithmus (Prinzip)

Prozedur Beleuchtung (2)

```
⋮
⋮
IF( $k_s * \text{Gewicht} > \text{Min\_Gewicht}$ ) THEN
BEGIN
  Berechnung Spekularstrahl;

  Verfolgen(Baumhöhe+1,  $k_s * \text{Gewicht}$ ,  
Spekularstrahl, Spekularfarbe);

  Farbe:=Farbe+ $k_s * \text{Spekularfarbe}$ ;
END {Globaler Spekularanteil};

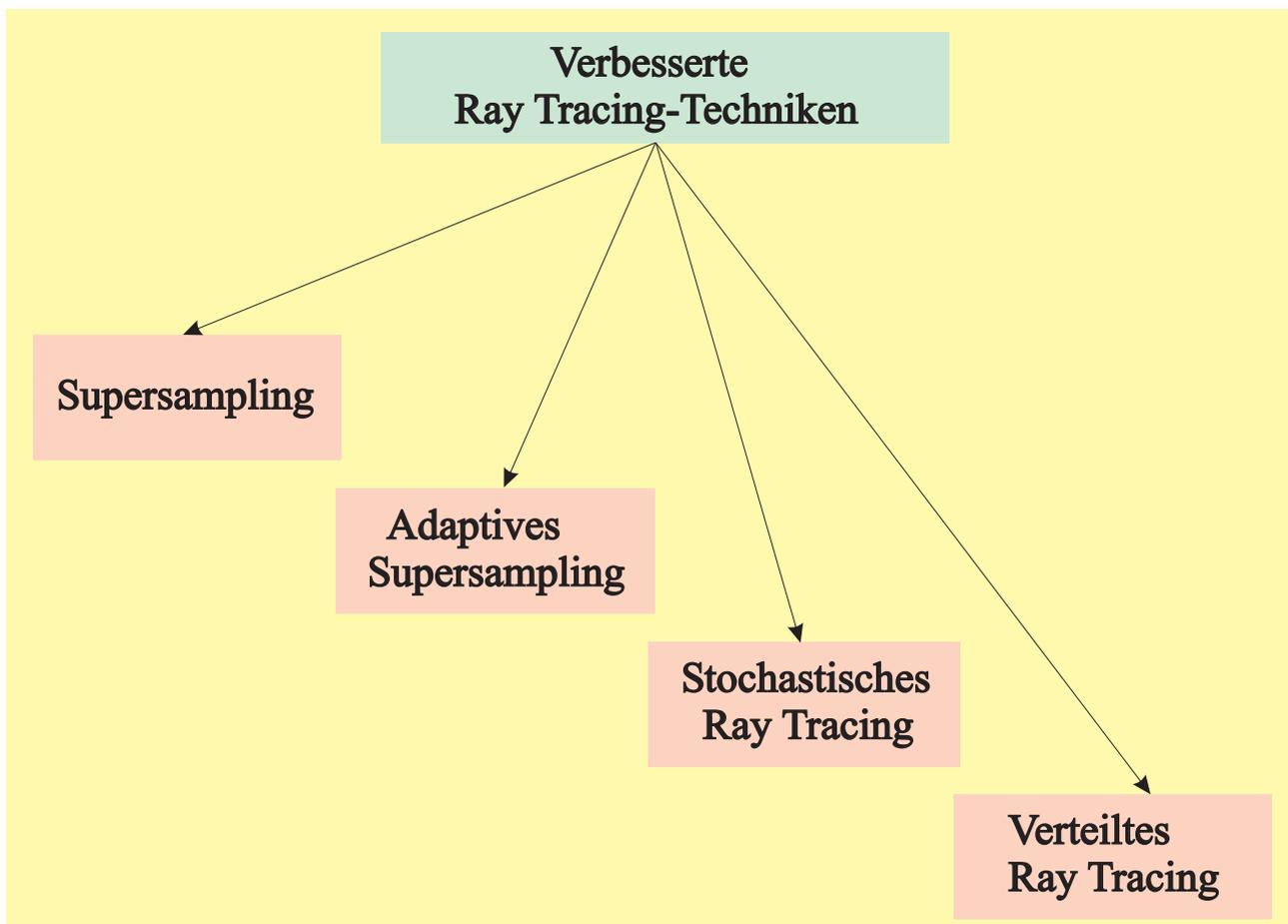
IF( $k_t * \text{Gewicht} > \text{Min\_Gewicht}$ ) THEN
BEGIN
  Berechnung Transmissionsstrahl;

  Verfolgen(Baumhöhe+1,  $k_t * \text{Gewicht}$ ,  
Transmissionsstrahl, Transmissionsfarbe);

  Farbe:=Farbe+ $k_t * \text{Transmissionsfarbe}$ ;
END {Globaler Transmissionsanteil};

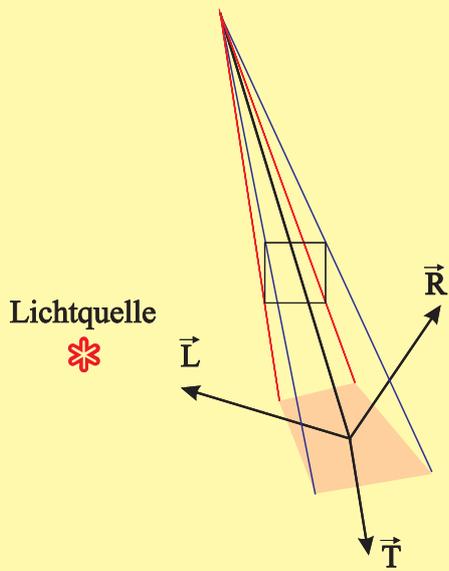
END {Beleuchtung};
```

Ray Tracing-Techniken

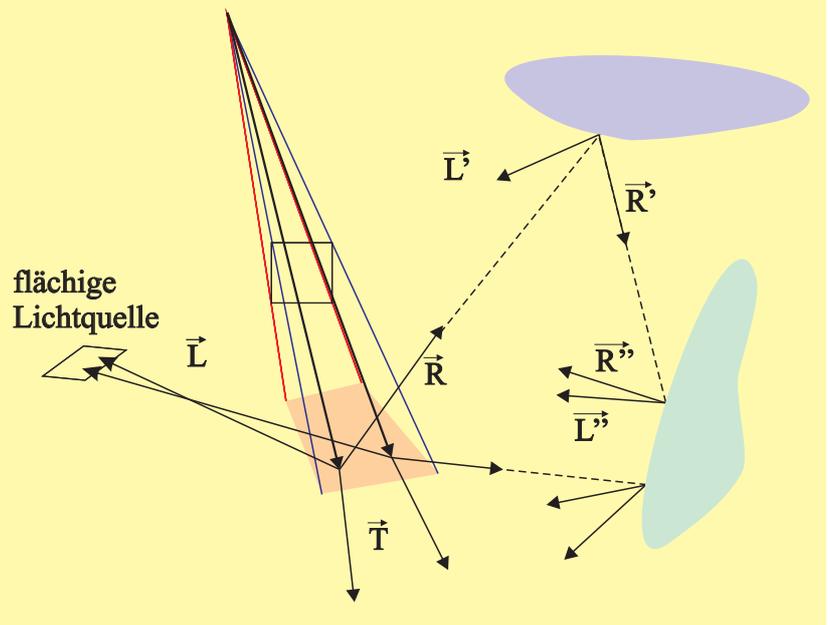


Stochastisches Ray Tracing

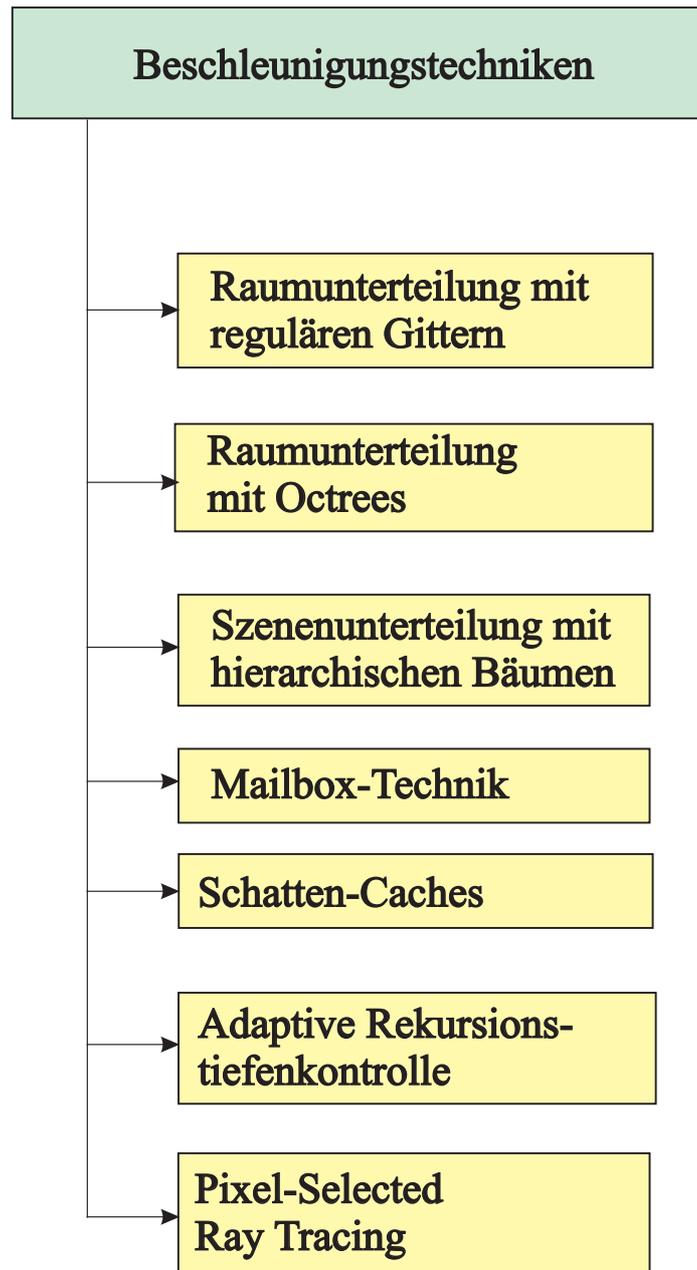
Konventionelles Ray Tracing



Stochastisches Ray Tracing



Ray Tracing-Beschleunigungstechniken

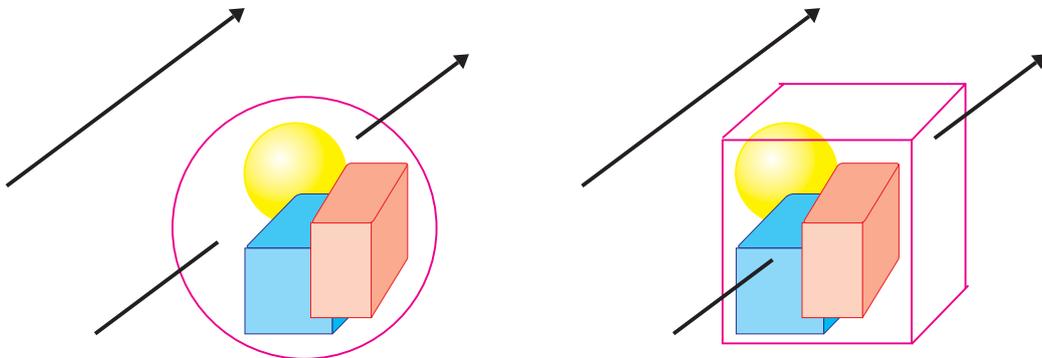


Ray Tracing

Umgebende Volumen

Ziel: Reduzierung der Schnittpunktberechnungen.

Methode: Einschluß mehrerer Objekte in ein umgebendes Volumen (Bounded Volume), da in einer Szene nur wenige Objekte vom gerade untersuchten Strahl getroffen werden. Üblich sind Kugeln und Quader (Boxen).

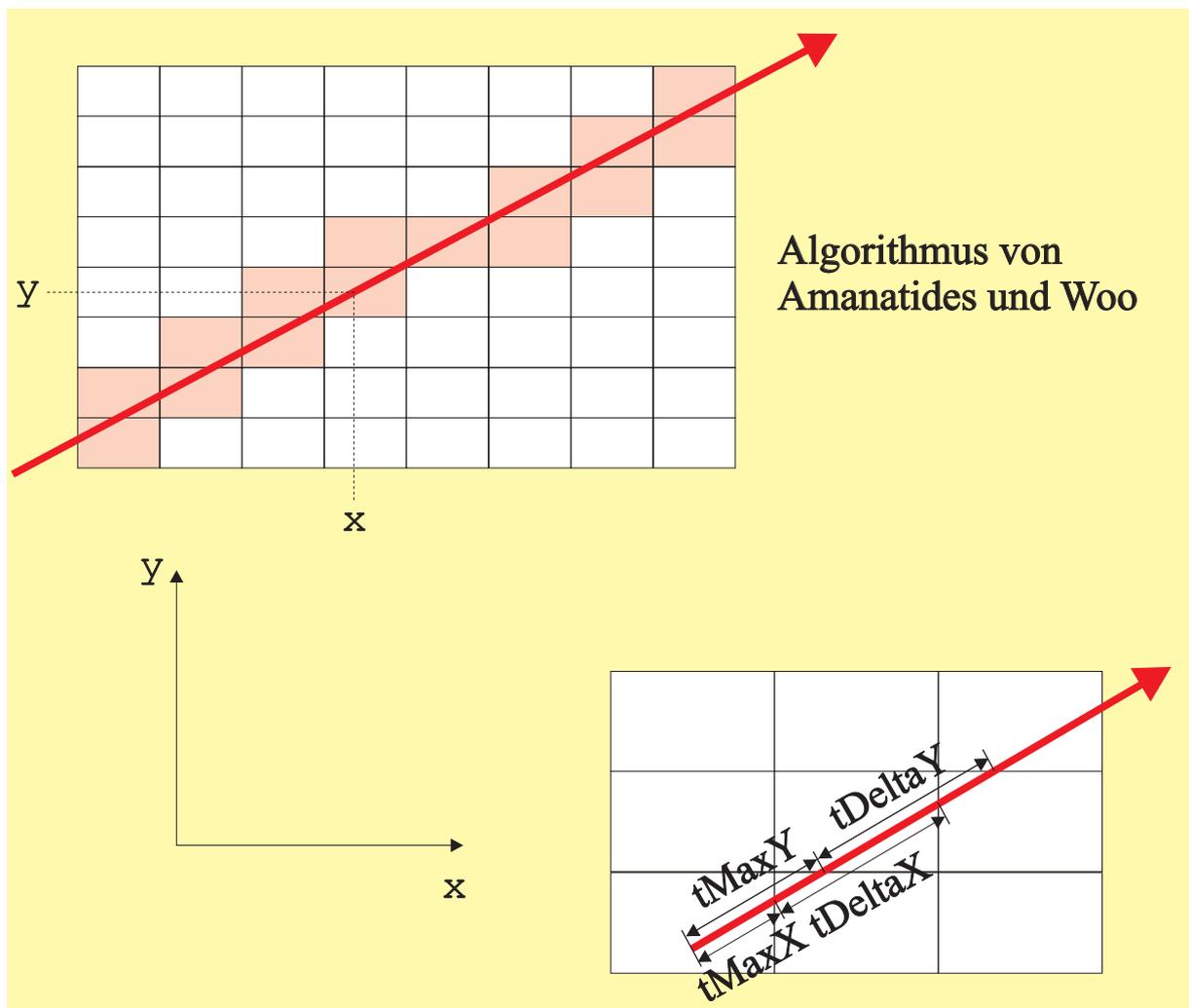


Ergebnis: Wird das umgebende Volumen vom Strahl nicht geschnitten, so gilt das auch für die umschlossenen Objekte.

Hinweis: Für das umgebende Volumen ist nur der Schnittpunkt-Test erforderlich, nicht die genaue Schnittpunktberechnung!

Ray Tracing

Beschleunigungstechniken Raumunterteilung mit regulären Gittern



Ray Tracing

Beschleunigungstechniken Traversierungsalgorithmus für den zweidimensionalen Fall

```
repeat
  if tMaxX < tMaxY then
    begin
      tMaxX := tMaxX + tDeltaX;
      X := X + StepX
    end else
    begin
      tMaxY := tMaxY + tDeltaY;
      Y := Y + StepY
    end;
  NextPixel(X, Y)
until (alle Pixel bearbeitet);
```

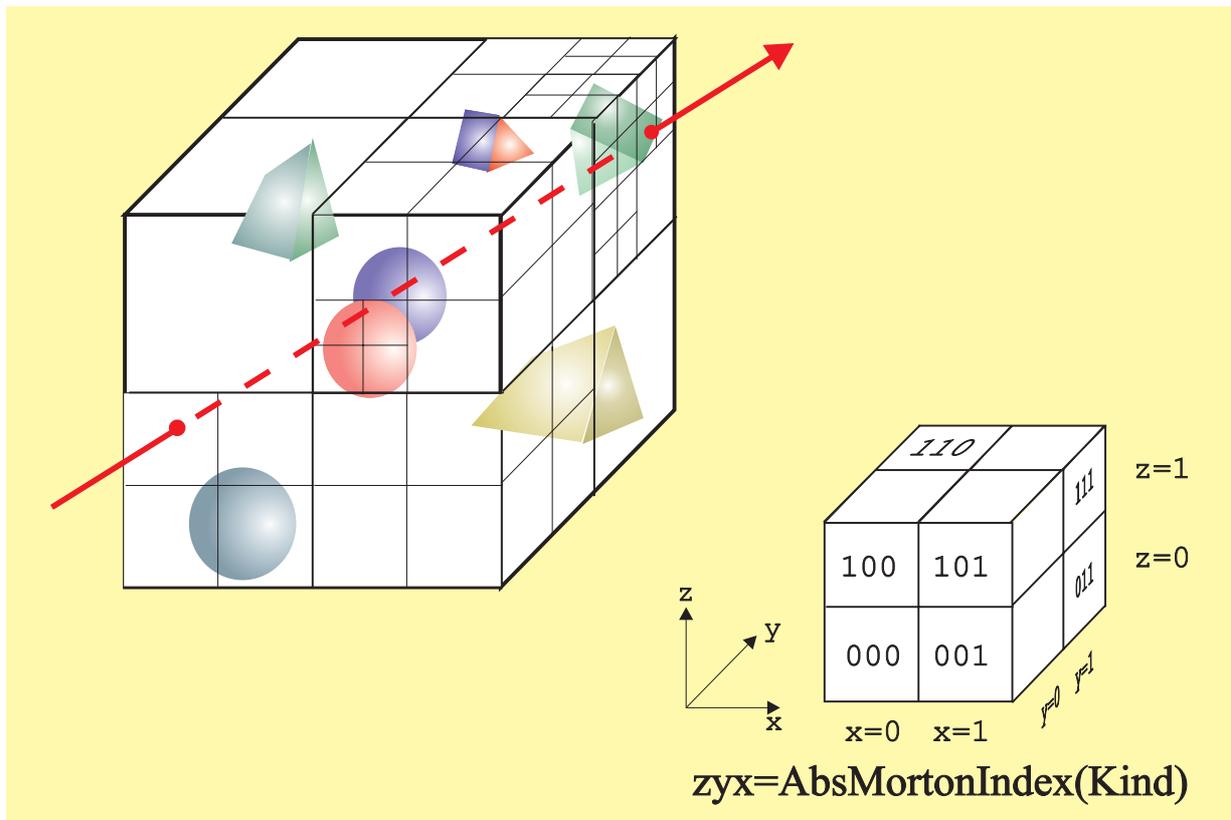
Legende:

X, Y = Koordinaten des aktuellen Pixels
StepX, StepY = Schrittweite, +1 oder 1.
tMaxX, tMaxY = Strahlabstand bis zu nächsten vertikalen bzw. horizontalen Voxelbegrenzung.
tDeltaX, tDeltaY = Werte die angeben, wie weit man den Strahl von einer horizontalen/vertikalen Voxelbegrenzung zur nächsten verfolgen muß.

Ray Tracing

Beschleunigungstechniken

Raumunterteilung mit Octrees, SMART-Algorithmus (1)



Ray Tracing

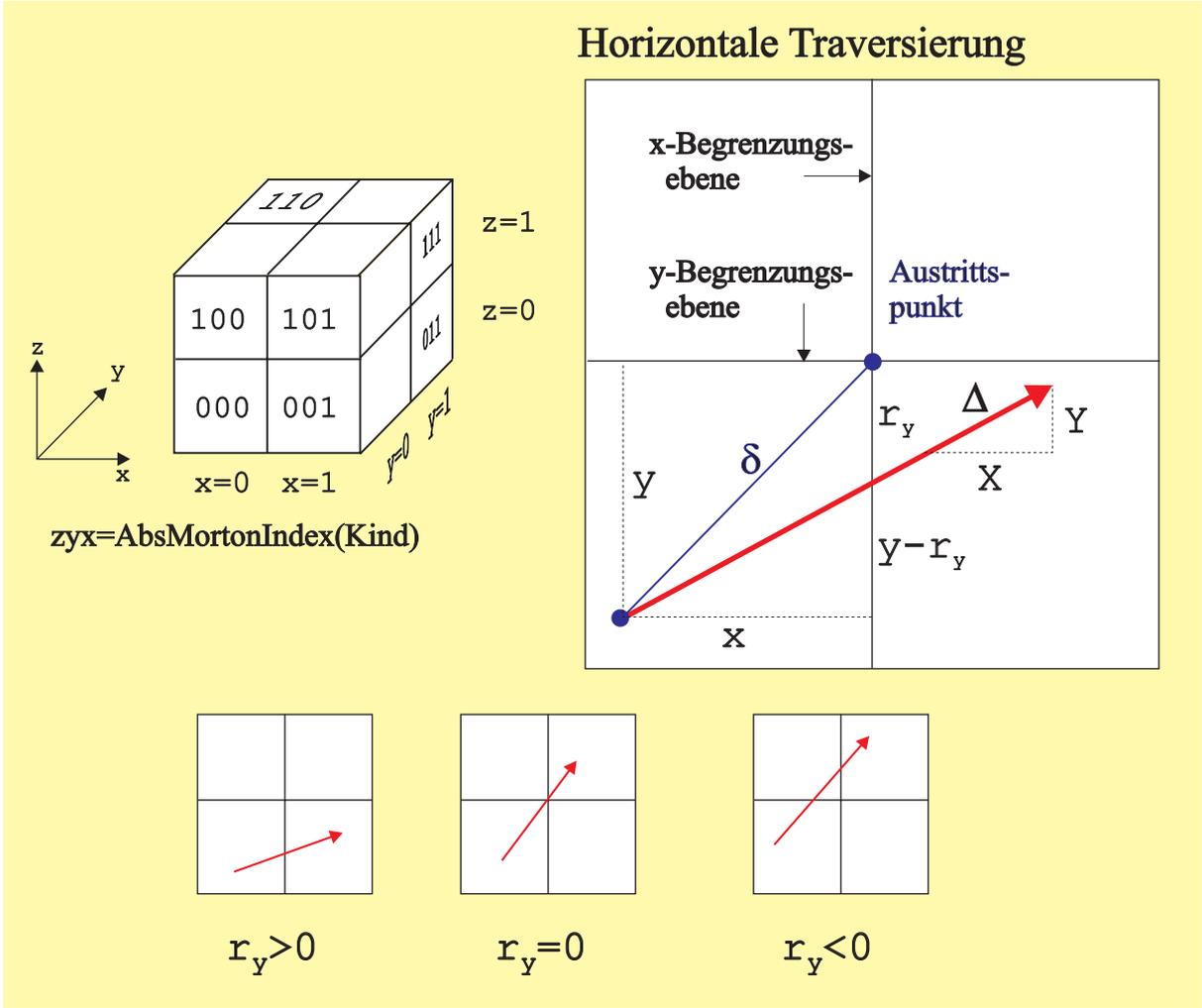
Beschleunigungstechniken

Raumunterteilung mit Octrees, SMART-Algorithmus (2)

```
procedure Traverse(MortonIndex, VSMART, HSMART, ...);  
begin  
  if Knoten(MortonIndex) ist ein Blattvoxel  
  then  
    Führe Schnittpunkttest des Strahls mit allen Objekten im Blattvoxel  
  durch  
  else  
  begin  
    // Der aktuelle Knoten ist ein interner Voxelknoten und hat 8 Sub-Knoten  
    //(Sub-Voxel)  
    Update MortonIndex, VSMART, ... für die vertikale Traversierung.  
    Traverse(MortonIndex, VSMART, HSMART, ...);  
    // Elternvoxel Kindvoxel  
    while RelMortonIndex <> 7 do  
    begin  
      Update MortonIndex, HSMART, ... für die horizontale Traversierung.  
      Traverse(MortonIndex, VSMART, HSMART, ...);  
      // Kindvoxel benachbartes Kindvoxel  
    end;  
  end;  
end {Traverse};
```

Ray Tracing

Beschleunigungstechniken Raumunterteilung mit Octrees, SMART-Algorithmus (3)



Ray Tracing

Beschleunigungstechniken Raumunterteilung mit Octrees, SMART-Algorithmus (4)

$zyx = \text{AbsMortonIndex}(\text{Kind})$

Vertikale Traversierung

absolute
Morton-
Indizes
der
Subpixel

$\delta = [x, y], x > 0, y > 0$

Austrittspunkt (11)

$x > m, y > m$
11 XOR 11 = 00

$x \leq m, y > m$
10 XOR 11 = 01

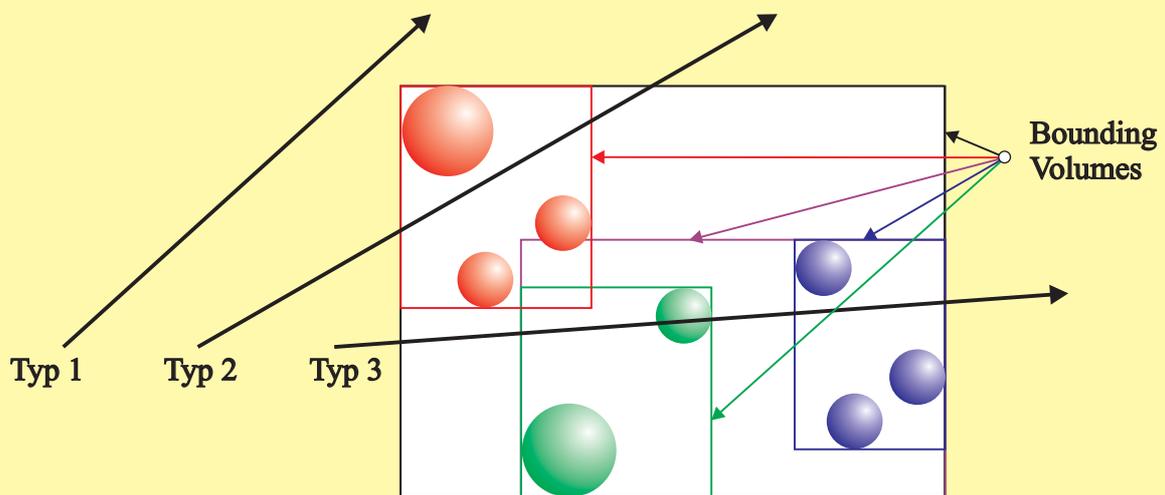
$x > m, y \leq m$
11 XOR 11 = 00

$x \leq m, y \leq m$
11 XOR 11 = 00

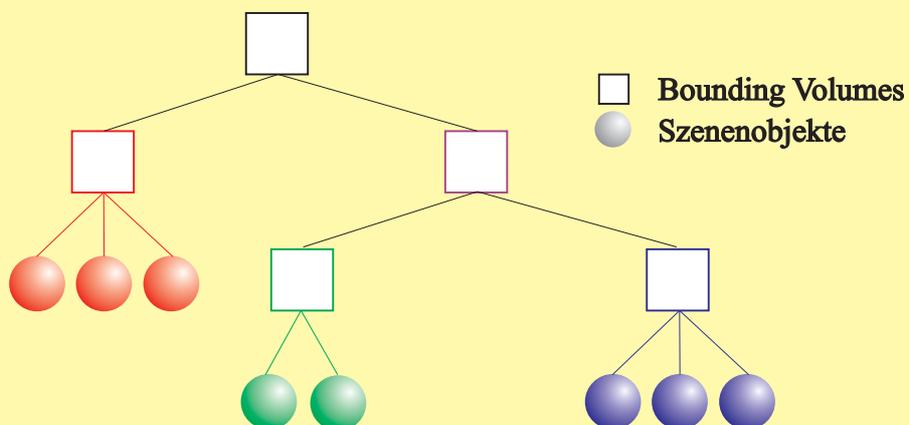
Ray Tracing

Beschleunigungstechniken Szenenunterteilung mit hierarchischen Bäumen

Mögliche Strahltypen beim Schnitt mit dem Bounding Volume



Bounding Volume Hierarchie



Ray Tracing

Beschleunigungstechniken

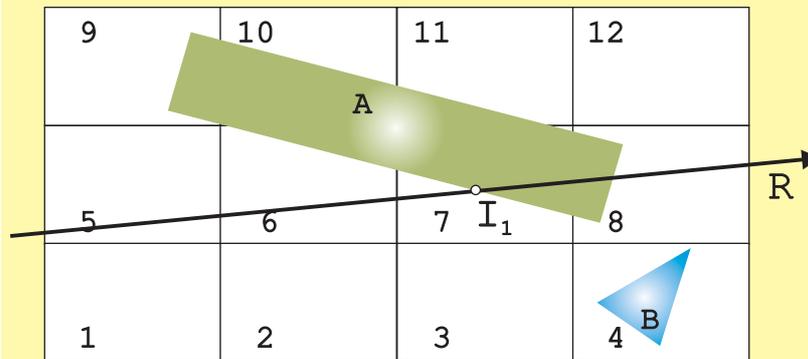
Effektiver Traversierungsalgorithmus durch Binärbäume (Prinzip)

```
procedure Traverse(Strahl, Root);
begin
  Schneide Strahl mit Root und füge Root in Heap ein,
  wenn Schnittpunkt vorhanden;
  mindist:=INFINTY;
  while (Heap nicht leer) do
  begin
    Hole obersten Knoten N vom Heap;
    if (N.dist > mindist) then return;
    if (N ist Blatt des Hierarchiebaums) then
    begin
      Berechne Schnitt von Strahl mit allen Objekten in N;
      mindist:=Strahllänge bis zum nächsten bisher gefundenen
      Schnittpunkt;
    end else
    begin
      Für jedes Kind K von N führe aus
      begin
        K.dist:=Strahllänge bis zum Schnittpunkt;
        if (K.dist < mindist) then Füge K in Heap ein
      end;
    end;
  end;
end {Traverse};
```

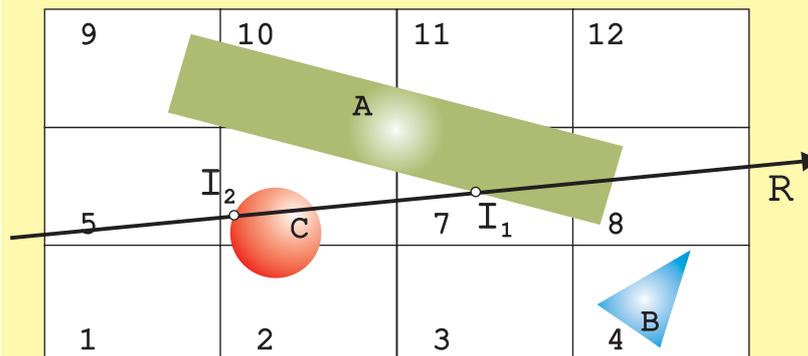
Ray Tracing

Beschleunigungstechniken Mailbox-Technik

Fall 1

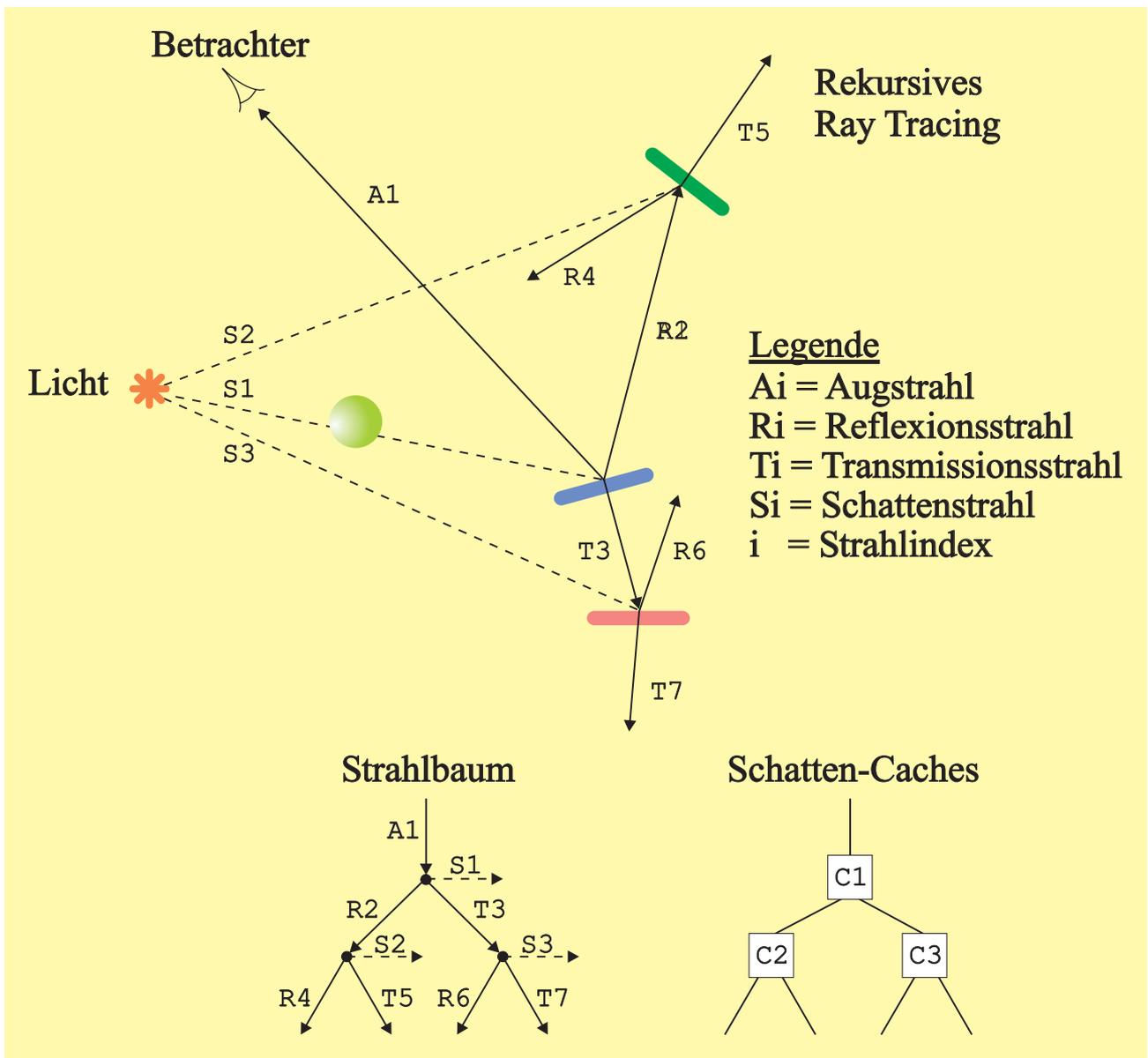


Fall 2

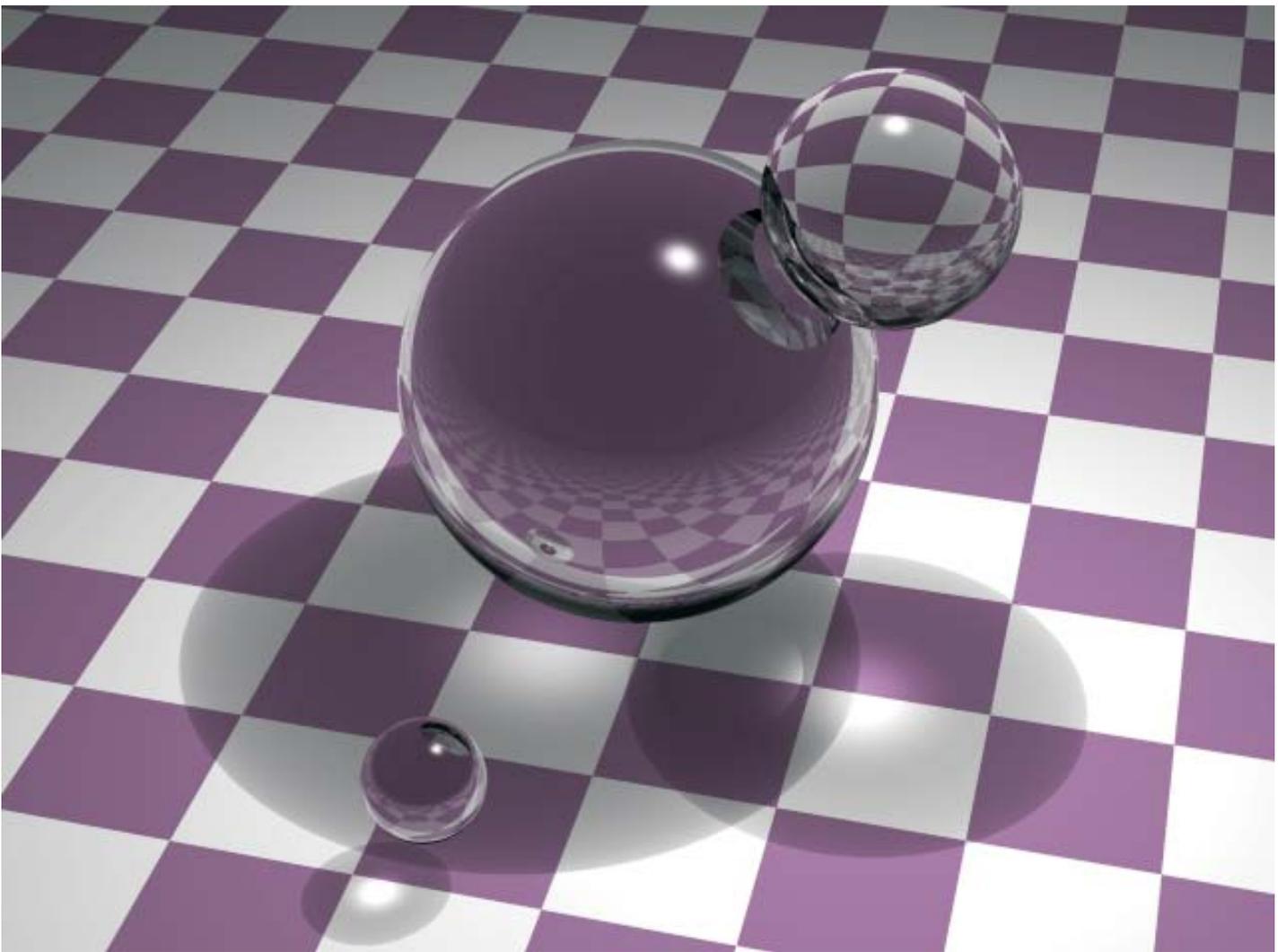


Ray Tracing

Beschleunigungstechniken Schatten-Caches



Ray Tracing



Ray Tracing

