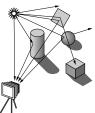




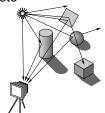
- Follow rays of light from a point source
- Can account for reflection and transmission





Ray Tracing

- Algoritmo mais imediato para simular os fenômenos físicos responsáveis pela visibilidade de um objeto
- Simplificação





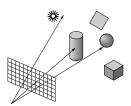
Computation

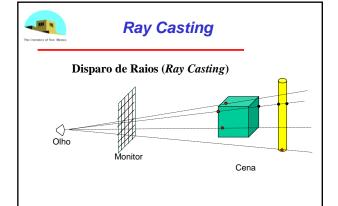
- Should be able to handle all physical interactions
- Ray tracing paradigm is not computational
- •Most rays do not affect what we see
- Scattering produces many (infinite) additional rays
 - http://www.tjhsst.edu/~dhyatt/superap/samplex.j pg
- · Alternative: ray casting

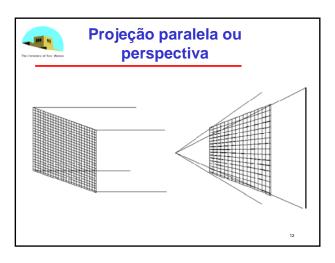


Ray Casting

- •Only rays that reach the eye matter
- Reverse direction and cast rays
- Need at least one ray per pixel



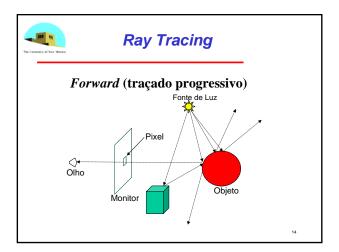






- Dispara um raio que sai do olho do observador, passa pelo pixel e atinge a cena
- Se o raio intercepta objeto da cena, calcula a cor resultante da iluminação direta nesse ponto
- Entretanto, se objetos são de material parcialmente reflexivo, ou parcialmente transparente (ou ambos), a cor da superfície no ponto é influenciada por raios que atingem o ponto refletidos/transmitidos por outras superfícies
- Estes raios são traçados de volta à sua origem, para determinar sua contribuição

13





Ray Tracing

- Traçado de um raio termina quando ele intercepta o fundo da cena, ou quando existem tantas intersecções entre o início do raio e o observador que a contribuição adicional desse raio para a cor final da imagem no ponto é desprezível
- Algoritmo dispara pelo menos um raio por pixel: image order, ou image space

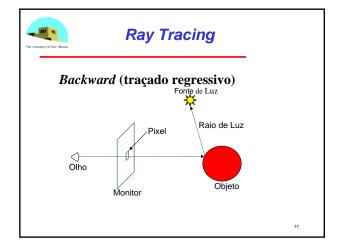


Ray Tracing Regressivo

- Por questão de eficiência, traçamos o caminho inverso do raio
 - Saindo do pixel em direção à cena, determinando as contribuições de todos os raios da cena para a cor desse pixel
- Raios saem da posição de observação, passam pelo centro de cada pixel da tela, e são traçados de volta a medida em que interagem com as superfícies dos objetos da cena

16

15





Ray Tracing

- Para cada pixel
 - dispara o raio na cena, e determina as superfícies interceptadas por ele
 - para cada superfície interceptada, calcula a distância do ponto de intersecção ao pixel
 - a menor distância identifica a superfície visível para o observador
 - em seguida, o raio é refletido de volta (para a sua origem) e transmitido de volta (para a sua origem), gerando raios secundários
 - o procedimento de traçado é repetido para cada raio secundário

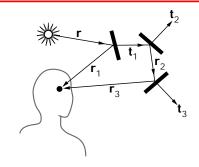


- Árvore de raios
 - Cada nó representa uma intersecção, e tem 1 ou 2 filhos
 - Traçado de um raio termina quando ele atinge uma fonte de luz, ou depois de um número máximo de intersecções

19



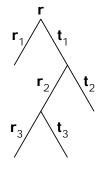
Ray Trees



20



Ray Tree

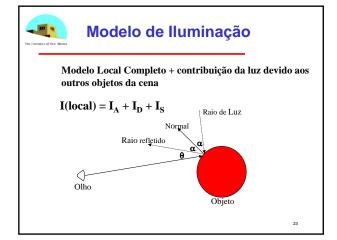




Ray Tracing

- •Intensidade atribuída a um pixel
 - Determinada acumulando-se as intensidades na sua árvore, a partir dos nós terminais até a
 - Em cada nó, a intensidade calculada da superfície é atenuada segundo a distância à superfície anterior (nó pai) e acumulada à intensidade dessa superfície
 - A intensidade do pixel é dada pela soma das intensidades atenuadas no nó raiz

22





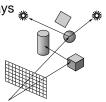
Modelo de Iluminação

- Modelo Global
 - modelo local completo +
 - sombras
 - reflexões múltiplas
 - transparência
 - texturas
- ver programa demo em http://www.siggraph.org/education/materials/Hyp erGraph/raytrace/rt_java/raytrace.html



Shadow Rays

- Even if a point is visible, it will not be lit unless we can see a light source from that point
- •Cast shadow or feeler rays **

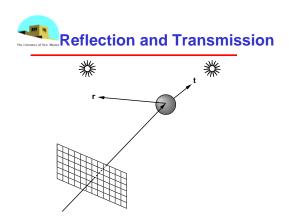




Reflection

- Must follow shadow rays off reflecting or transmitting surfaces
- Process is recursive



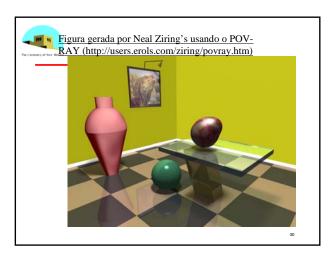




Diffuse Surfaces

- Theoretically the scattering at each point of intersection generates an infinite number of new rays that should be traced
- In practice, we only trace the transmitted and reflected rays but use the Phong model to compute shade at point of intersection
- Radiosity works best for perfectly diffuse (Lambertian) surfaces







- Para cada pixel da imagem:
 - Determina qual é a superfície visível nesse ponto, e qual a cor e intensidade desta superfície
- · Como?
 - calcular as intersecções
 - Aplicar modelo de iluminação local no ponto visível
 - Rastrear o raio de volta às suas origens (+ de uma): disparar novos raios e repetir o processo para cada um
 - Combinar a contribuição devida à iluminação local com as contribuições devidas aos raios refletido e refratado para determinar a iluminação no ponto



Cálculo de Intersecções

- Intersecções raio-objeto podem representar até 95% do tempo de processamento de um ray tracer
 - Tempo procurando interseções com objetos que sequer estão no caminho do raio
 - envoltórios (bounding volume): agrupar grupos de objetos adjacentes em um volume envoltório (caixa ou esfera) => teste inicial com o envoltório



Cálculo de Intersecções

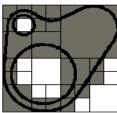
- Métodos de sub-divisão do espaço: cena incluída dentro de um cubo
- Cubo é sucessivamente sub-dividido, até que cada sub-região (célula) contenha no máximo um número pré-definido de superfícies (uma ou
- Sub-divisão pode ser armazenada em uma octree... Subdivisão adaptativa (apenas as regiões que contém objetos) => coerência espacial



- Vazio
- Parcialmente Cheio
- Cheio

Octree: 8 octantes

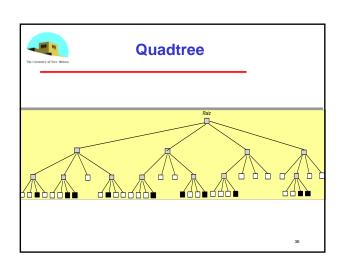
Representação por árvores hierárquicas





Quadtrees (decomposição espacial)

- •Indexação da região: 0 a 3 no sentido horário, de cima para baixo
- •Cada nó da quadtree tem 4 campos, associados a cada quadrante da região
 - Quadrante homogêneo (pixels da mesma cor): flag indicativo setado
 - quadrante heterogêneo: subdividido em 4, flag setado, campo correspondente armazena o ponteiro para o nó filho

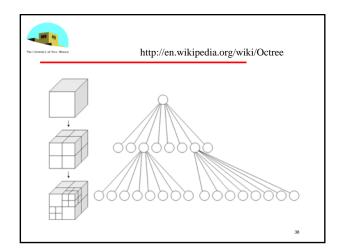




Octrees (decomposição espacial)

- Regiões do espaço 3D divididas em cubos
- Estrutura volumétrica, com informação sobre o interior: muito usada em aplicações que requerem a exibição de seções do objeto (por ex., medicina)
- Indexação da região: 0 a 7, cima para baixo, frente para trás
- Um octante heterogêneo é subdividido em 8, e cada nó da árvore contém 8 campos

37





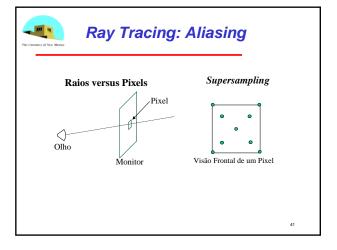
Octrees (decomposição espacial)

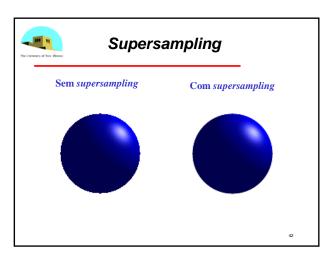
- Voxels: elementos individuais do espaço 3D
- Teste de homogeneidade verifica 'material' contido no voxel
- Procedimento para gerar octree: voxels em cada octante são testados (homogêneo?), e subdivisões são efetuadas até que a região do espaço contenha apenas voxels do mesmo tipo (homogêneos)

39



- V. também
- http://www.flipcode.com/archives/Introduct ion_To_Octrees.shtml







Aliasing

- •Re-amostragem
- amostragem adaptativa: traça múltiplos raios por pixel, mas os raios são espaçados de forma desigual em diferentes regiões da área do pixel
 - por exemplo, mais raios em regiões próximas às arestas dos objetos.
- outras técnicas mais sofisticadas, como ray tracing distribuído...

43



Computing Intersections

- Implicit Objects
 - Quadrics: sphere, torus, etc.
- Planes
- Polyhedra
- Parametric Surfaces

44



Implicit Surfaces

Ray from \mathbf{p}_0 in direction \mathbf{d}

$$\mathbf{p}(t) = \mathbf{p}_0 + t \, \mathbf{d}$$

General implicit surface

$$f(\mathbf{p}) = 0$$

Solve scalar equation

$$f(\mathbf{p}(t)) = 0$$

General case requires numerical methods



Quadrics

General quadric can be written as

$$\mathbf{p}^{T}\mathbf{A}\mathbf{p} + \mathbf{b}^{T}\mathbf{p} + \mathbf{c} = 0$$

Substitute equation of ray

$$\mathbf{p}(\mathbf{t}) = \mathbf{p}_0 + \mathbf{t} \ \mathbf{d}$$

to get quadratic equation

46



Sphere

$$(\mathbf{p} - \mathbf{p}_c) \bullet (\mathbf{p} - \mathbf{p}_c) - r^2 = 0$$

$$\mathbf{p}(\mathbf{t}) = \mathbf{p}_0 + \mathbf{t} \ \mathbf{d}$$

$$\begin{aligned} & \boldsymbol{p}_0 \bullet \boldsymbol{p}_0 \ t^2 + 2 \ \boldsymbol{p}_0 \bullet (\boldsymbol{d} - \boldsymbol{p}_0) \ t + (\boldsymbol{d} - \boldsymbol{p}_0) \bullet (\boldsymbol{d} - \boldsymbol{p}_0) \\ & - r^2 = 0 \end{aligned}$$



Planes

$$\boldsymbol{p} \bullet \boldsymbol{n} + \boldsymbol{c} = 0$$

$$\mathbf{p}(\mathbf{t}) = \mathbf{p}_0 + \mathbf{t} \, \mathbf{d}$$

$$\mathbf{t} = -(\mathbf{p}_0 \cdot \mathbf{n} + \mathbf{c})/\mathbf{d} \cdot \mathbf{n}$$



Polyhedra

- Generally we want to intersect with closed objects such as polygons and polyhedra rather than planes
- Hence we have to worry about inside/outside testing
- For convex objects such as polyhedra there are some fast tests



Bibliografia

- GLASSNER, Andrew S. (Edited) An Introduction to Ray Tracing, Academic Press, 1989
- BAKER, M. Pauline e HEARN, Donald Computer Graphics, Prentice Hall Ed, 1997
- FOLEY, James D., VAN DAM, Andries, FEINER, Steven e HUGHES, John - Computer Graphics: Principles and Practice - Addison-Wesley Ed., 1990
- Angel, E. Interactive Computer Graphics, Addison-Wesley, 2005
- Curso de CG da ACM SIGGRAPH: www.education.siggraph.org/materials/HyperGraph/hyp ergraph.htm

__