

Rendering Paradigms

FGT 2015/2016

Paolo Cignoni

(thx to Marco Tarini for part of the slides)

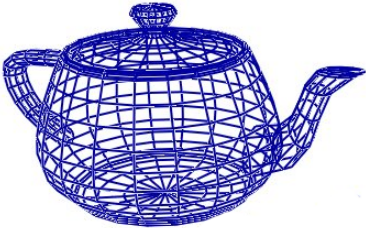
3D Rendering

```
Rim:
( 102, 103, 104, 105, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15 )
Body:
( 12, 13, 14, 15, 16, 17, 18, 19, 20, 21, 22, 23, 24, 25, 26, 27 )
( 24, 25, 26, 27, 29, 30, 31, 32, 33, 34, 35, 36, 37, 38, 39, 40 )
Lid:
( 96, 96, 96, 96, 97, 98, 99, 100, 101, 101, 101, 101, 0, 1, 2, 3 )
( 0, 1, 2, 3, 106, 107, 108, 109, 110, 111, 112, 113, 114, 115, 116, 117 )
Handle:
( 41, 42, 43, 44, 45, 46, 47, 48, 49, 50, 51, 52, 53, 54, 55, 56 )
( 53, 54, 55, 56, 57, 58, 59, 60, 61, 62, 63, 64, 28, 65, 66, 67 )
Spout:
( 68, 69, 70, 71, 72, 73, 74, 75, 76, 77, 78, 79, 80, 81, 82, 83 )
( 80, 81, 82, 83, 84, 85, 86, 87, 88, 89, 90, 91, 92, 93, 94, 95 )

Vertices:
( 0.2000, 0.0000, 2.70000 ), ( 0.2000, -0.1120, 2.70000 ), ( 0.1120, -0.2000, 2.70000 ),
( 0.0000, -0.2000, 2.70000 ), ( 1.3375, 0.0000, 2.53125 ), ( 1.3375, -0.7490, 2.53125 ),
( 0.7490, -1.3375, 2.53125 ), ( 0.0000, -1.3375, 2.53125 ), ( 1.4375, 0.0000, 2.53125 ),
( 1.4375, -0.8050, 2.53125 ), ( 0.8050, -1.4375, 2.53125 ), ( 0.0000, -1.4375, 2.53125 ),
( 1.5000, 0.0000, 2.40000 ), ( 1.5000, -0.8400, 2.40000 ), ( 0.8400, -1.5000, 2.40000 ),
( 0.0000, -1.5000, 2.40000 ), ( 1.7500, 0.0000, 1.87500 ), ( 1.7500, -0.9800, 1.87500 ),
( 0.9800, -1.7500, 1.87500 ), ( 0.0000, -1.7500, 1.87500 ), ( 2.0000, 0.0000, 1.35000 ),
( 2.0000, -1.1200, 1.35000 ), ( 1.1200, -2.0000, 1.35000 ), ( 0.0000, -2.0000, 1.35000 ),
( 2.0000, 0.0000, 0.90000 ), ( 2.0000, -1.1200, 0.90000 ), ( 1.1200, -2.0000, 0.90000 ),
( 0.0000, -2.0000, 0.90000 ), ( -2.0000, 0.0000, 0.90000 ), ( 2.0000, 0.0000, 0.45000 ),
( 2.0000, -1.1200, 0.45000 ), ( 1.1200, -2.0000, 0.45000 ), ( 0.0000, -2.0000, 0.45000 ),
( 1.5000, 0.0000, 0.22500 ), ( 1.5000, -0.8400, 0.22500 ), ( 0.8400, -1.5000, 0.22500 ),
( 0.0000, -1.5000, 0.22500 ), ( 1.5000, 0.0000, 0.15000 ), ( 1.5000, -0.8400, 0.15000 ),
( 0.8400, -1.5000, 0.15000 ), ( 0.0000, -1.5000, 0.15000 ), ( -1.6000, 0.0000, 2.02500 ),
( -1.6000, -0.3000, 2.02500 ), ( -1.5000, -0.3000, 2.25000 ), ( -1.5000, 0.0000, 2.25000 ),
( -2.3000, 0.0000, 2.02500 ), ( -2.3000, -0.3000, 2.02500 ), ( -2.5000, -0.3000, 2.25000 ),
( -2.5000, 0.0000, 2.25000 ), ( -2.7000, 0.0000, 2.02500 ), ( -2.7000, -0.3000, 2.02500 ),
( -3.0000, -0.3000, 2.25000 ), ( -3.0000, 0.0000, 2.25000 ), ( -2.7000, 0.0000, 1.80000 ),
( -2.7000, -0.3000, 1.80000 ), ( -3.0000, -0.3000, 1.80000 ), ( -3.0000, 0.0000, 1.80000 ),
( -2.7000, 0.0000, 1.57500 ), ( -2.7000, -0.3000, 1.57500 ), ( -3.0000, -0.3000, 1.35000 ),
( -3.0000, 0.0000, 1.35000 ), ( -2.5000, 0.0000, 1.12500 ), ( -2.5000, -0.3000, 1.12500 ),
```

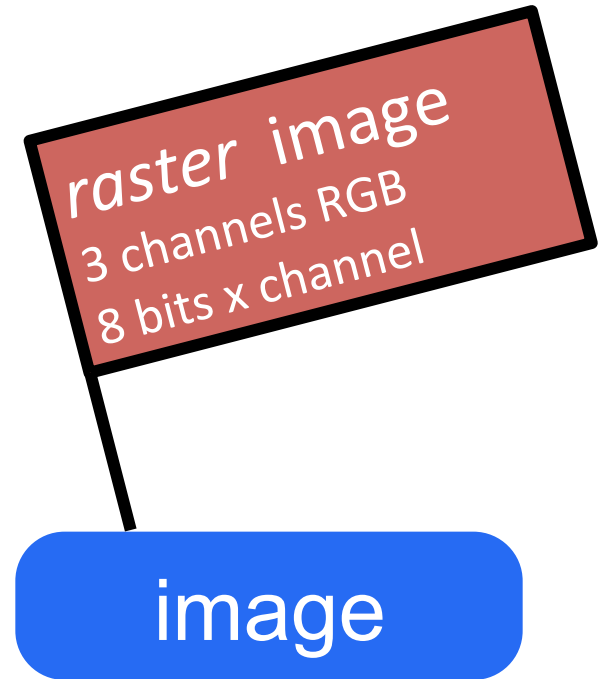


- modello 3D
- punti 3D
 - primitive...



3D Rendering

Scena 3D



3D Rendering

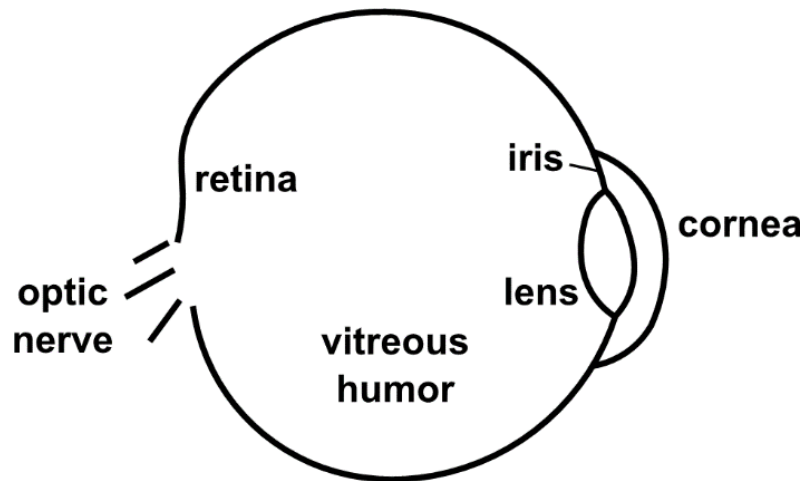


Rendering algorithms

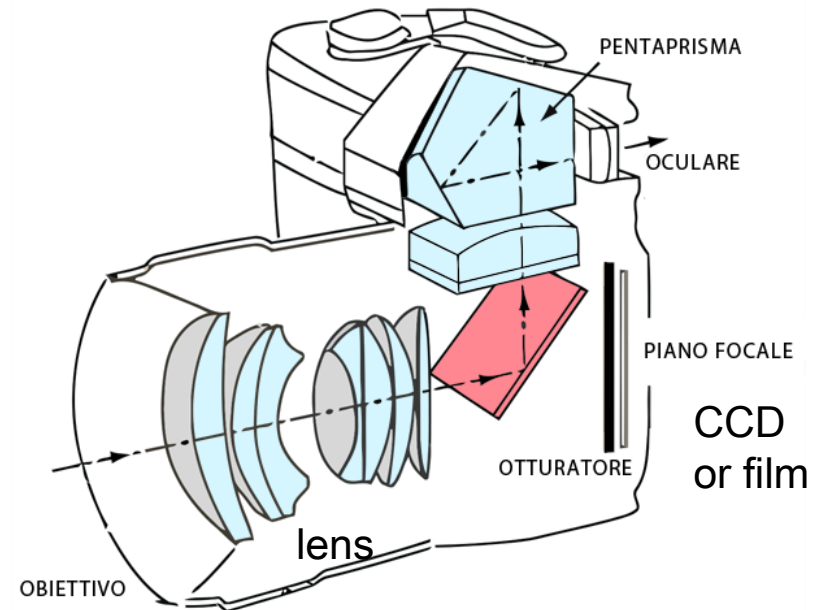
- To visualize 3D scenes we need to transform them into a synthetic image that can be displayed on the screen
- Many different algorithms exist to transform a 3D scene into a raster image, we briefly overview two families:
 - Raytracing algorithms
 - Rasterization-based algorithms

Modelling the picture making apparatus

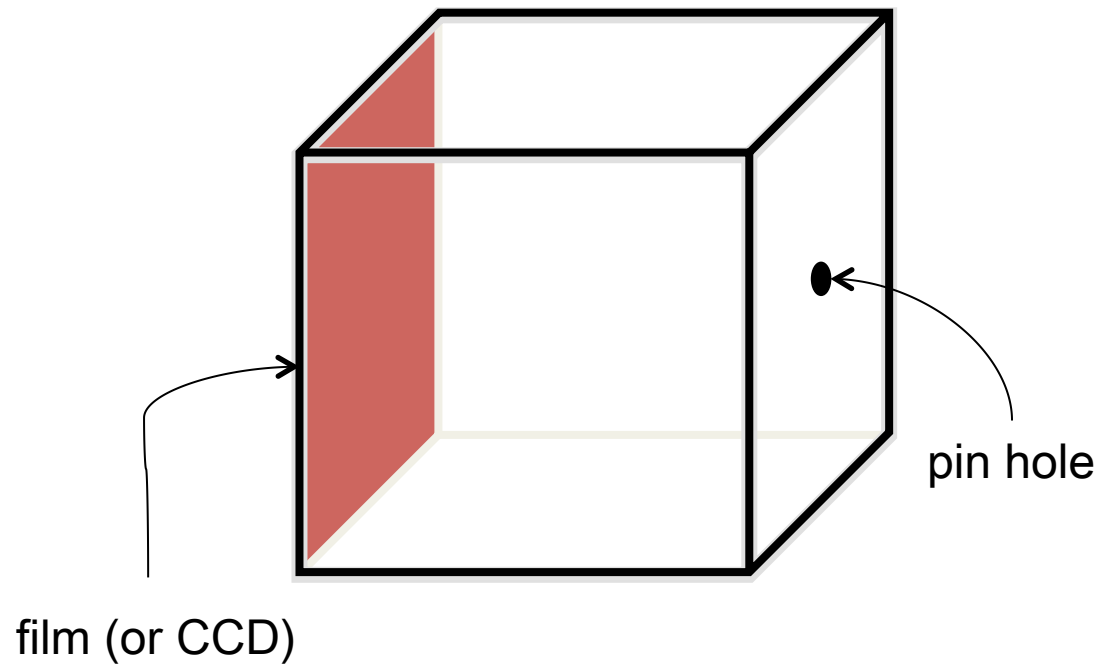
- Human Visual System



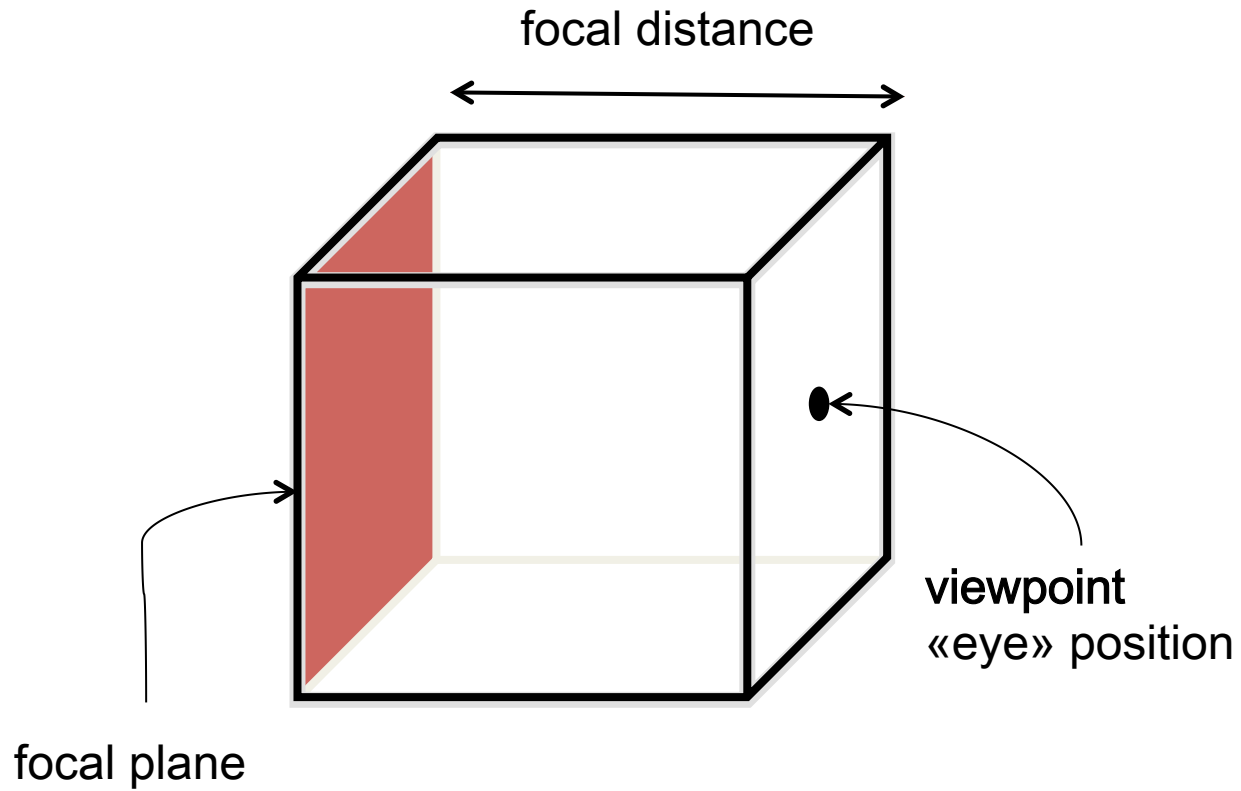
- Camera



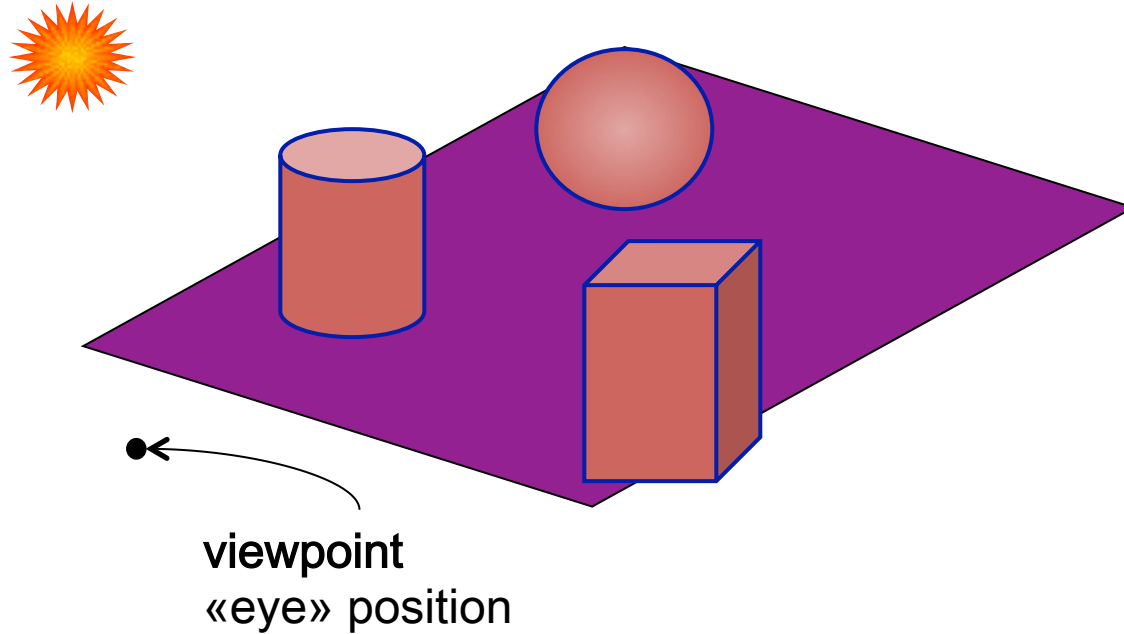
Pin-Hole camera



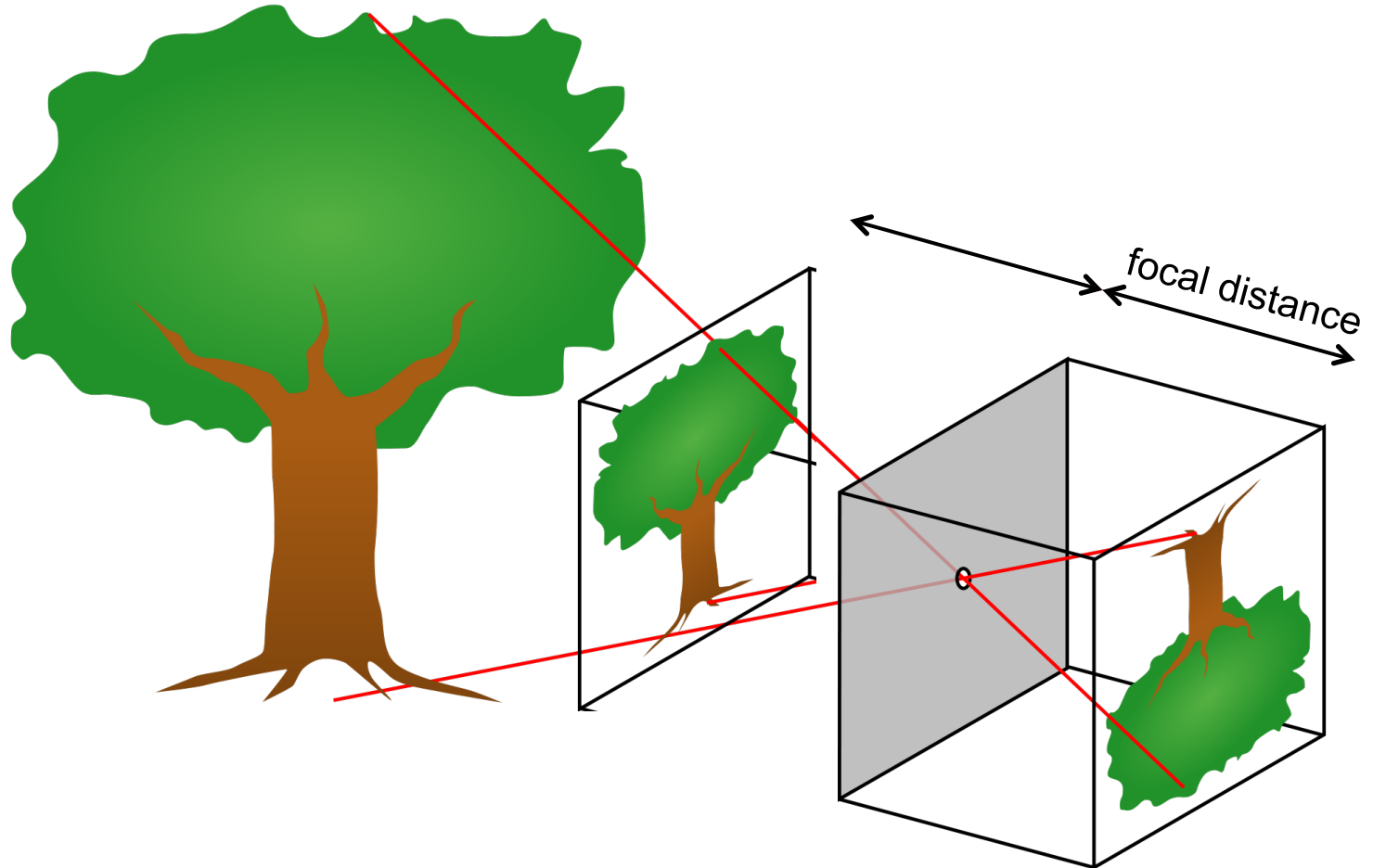
Pin-Hole camera



3D Scene and Photons

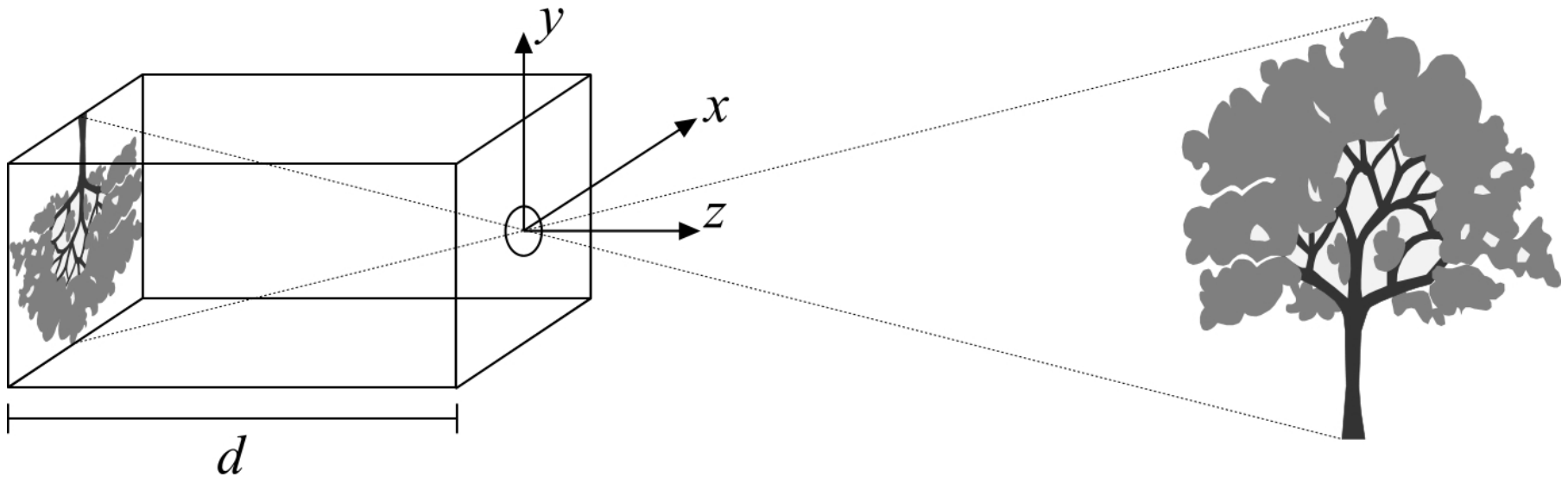


Pin Hole camera



La macchina fotografica virtuale

La metafora utilizzata per descrivere le relazioni scena/osservatore è quella della macchina fotografica virtuale (*synthetic camera*).



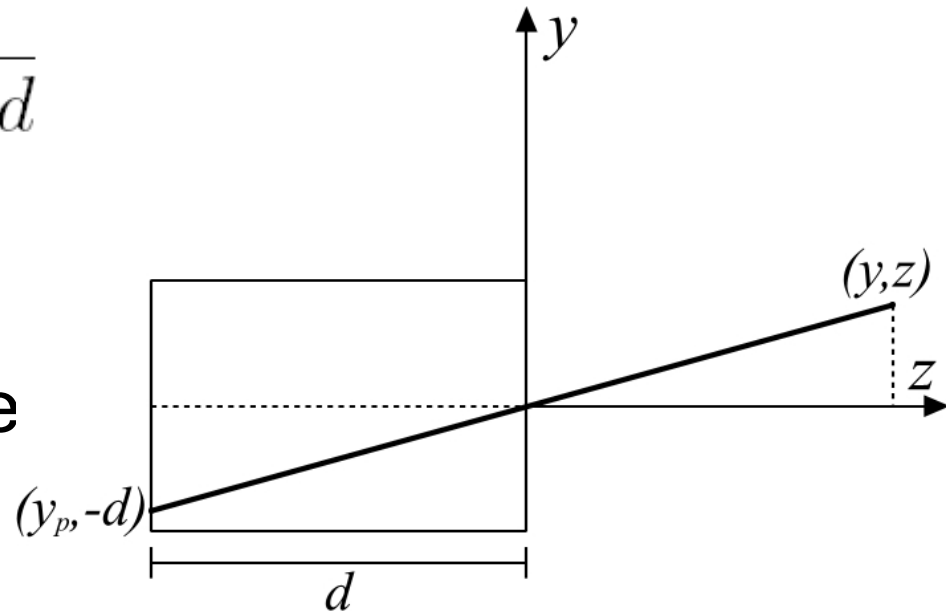
La macchina fotografica virtuale

La metafora utilizzata per descrivere le relazioni scena/osservatore è quella della macchina fotografica virtuale (*synthetic camera*).

Il generico punto $P=(x,y,z)$ della scena ha coordinate $P_p=(x_p,y_p,-d)$ sul piano immagine. Dove:

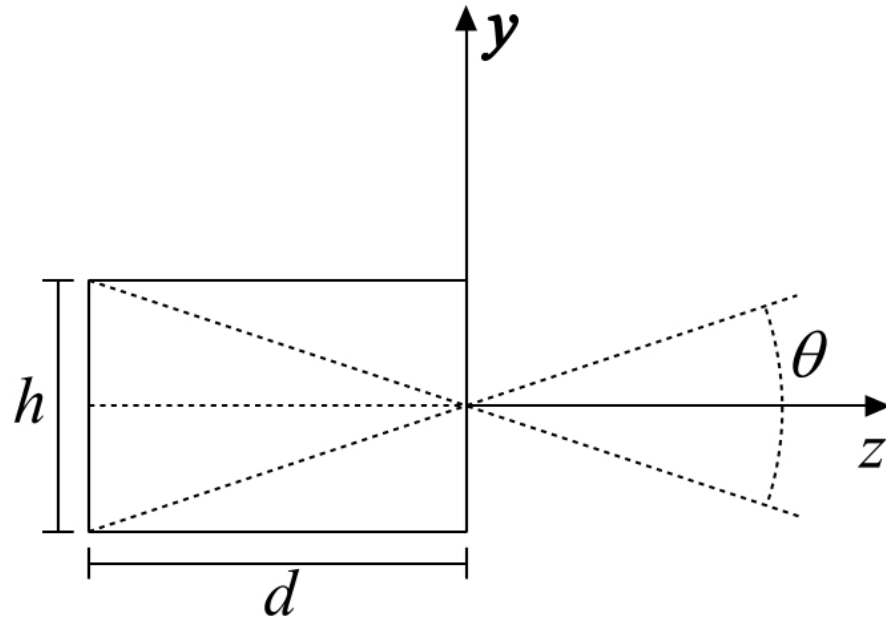
$$x_p = -\frac{x}{z/d} \quad y_p = -\frac{y}{z/d}$$

La trasformazione non
è lineare, non è affine
non è reversibile



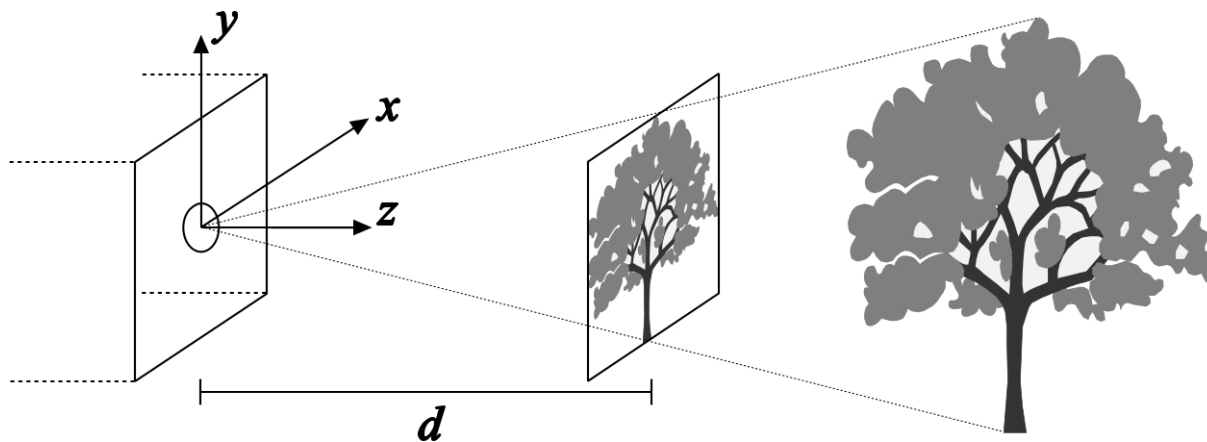
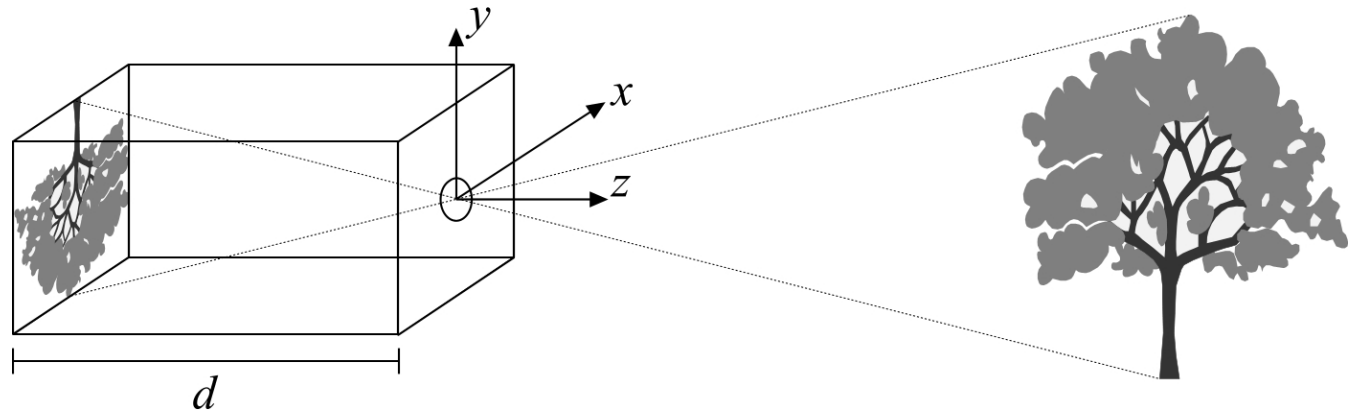
La macchina fotografica virtuale

La macchina fotografica virtuale è costituita da un parallelepipedo in cui la faccia anteriore presenta un foro di dimensioni infinitesime (*pinhole camera*) e sulla faccia posteriore si formano le immagini; Immagini nitide, nessun problema di luminosità, l'angolo θ di vista può essere modificato variando il rapporto tra la distanza focale (d) e la dimensione del piano immagine.



La macchina fotografica virtuale

Per convenzione si assume l'esistenza di un piano immagine tra la scena ed il centro di proiezione



La vista in 3D

Il processo di formazione dell'immagine di sintesi in 3D consta di una sequenza di operazioni:

- Definizione della trasformazione di proiezione (il modo di mappare informazioni 3D su un piano immagine 2D);
- Definizione dei parametri di vista (punto di vista, direzione di vista, etc.);
- Clipping in 3D (i parametri di vista individuano un volume di vista; occorre rimuovere le parti della scena esterne a tale volume);
- Trasformazione di proiezione e visualizzazione della scena (con trasformazione “window-to-viewport” finale).

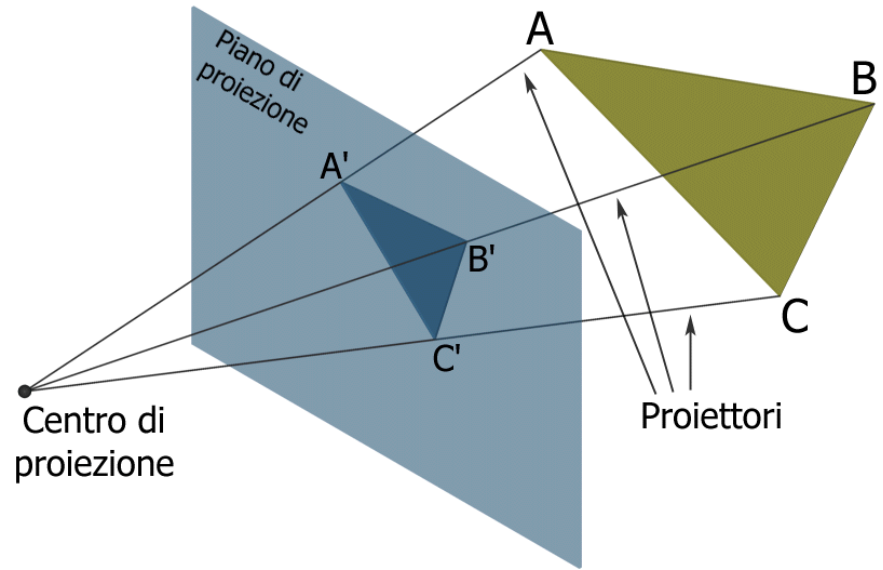
Trasformazioni di proiezione

Si dice *proiezione* una trasformazione geometrica con il dominio in uno spazio di dimensione n ed il codominio in uno spazio di dimensione $n-1$ (o minore):

In computer graphics le trasformazioni di proiezione utilizzate sono quelle dallo spazio 3D (il mondo dell'applicazione) al 2D (la superficie del dispositivo di output)

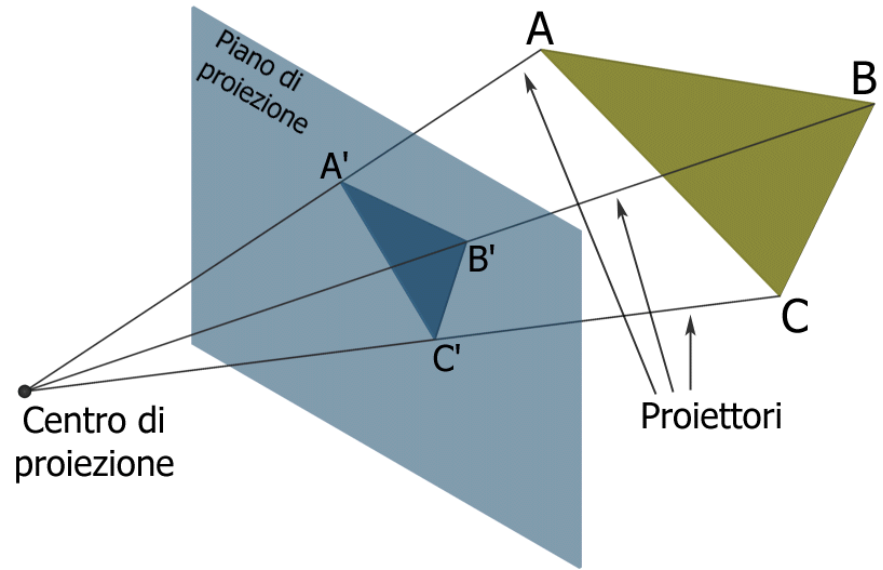
Trasformazioni di proiezione

Da un punto di vista geometrico, la proiezione è definita per mezzo di un insieme di rette di proiezione (i *proiettori*) aventi origine comune in un centro di proiezione, passanti per tutti i punti dell'oggetto da proiettare ed intersecanti un piano di proiezione.



Trasformazioni di proiezione

La proiezione di un segmento è a sua volta un segmento; non è quindi necessario calcolare i proiettori di tutti i punti di una scena, ma solo quelli relativi ai vertici delle primitive che la descrivono.



Trasformazioni di proiezione

Le proiezioni caratterizzate da:

proiettori rettilinei (anziché curve generiche);

proiezione giacente su un piano (anziché su una superficie generica)

prendono il nome di *proiezioni geometriche piane*.

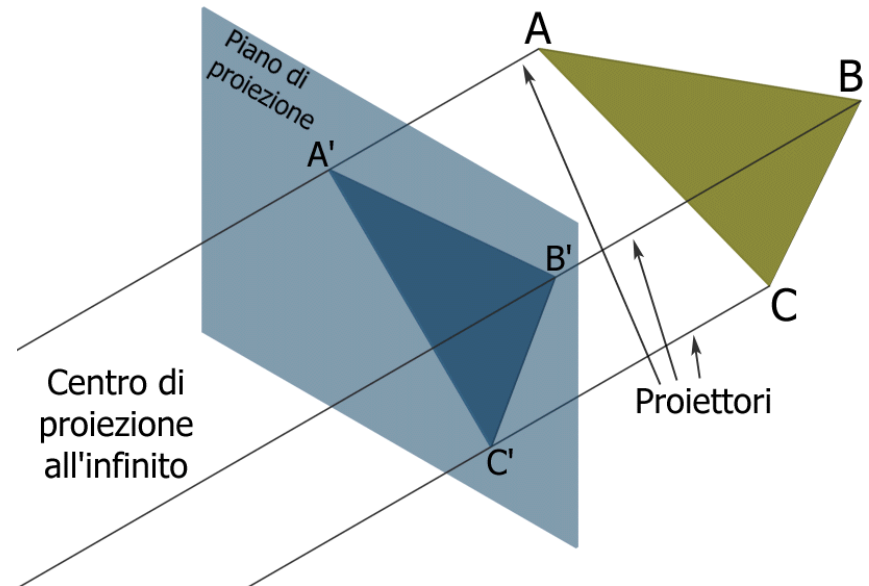
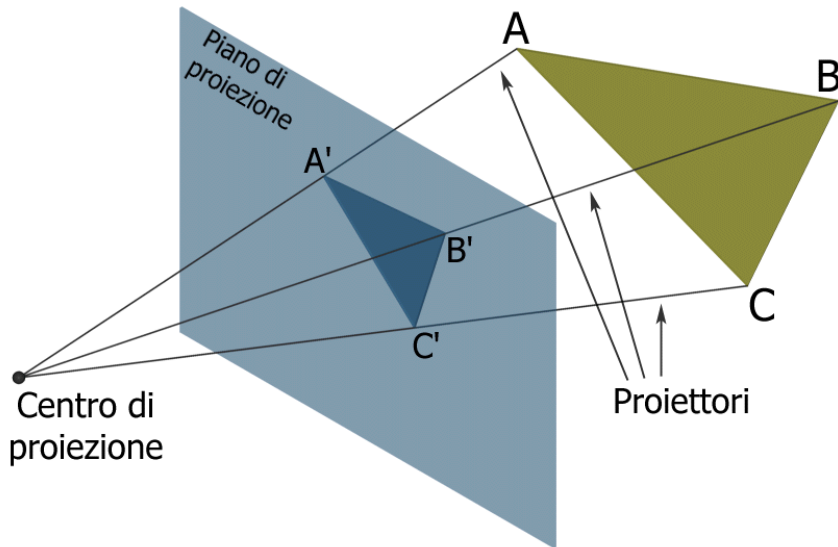
Molte delle proiezioni cartografiche non sono proiezioni geometriche piane

Trasformazioni di proiezione

Le proiezioni geometriche piane si classificano in:

Proiezioni prospettiche (distanza finita tra il centro ed il piano di proiezione);

Proiezioni parallele (distanza infinita tra il centro ed il piano di proiezione).



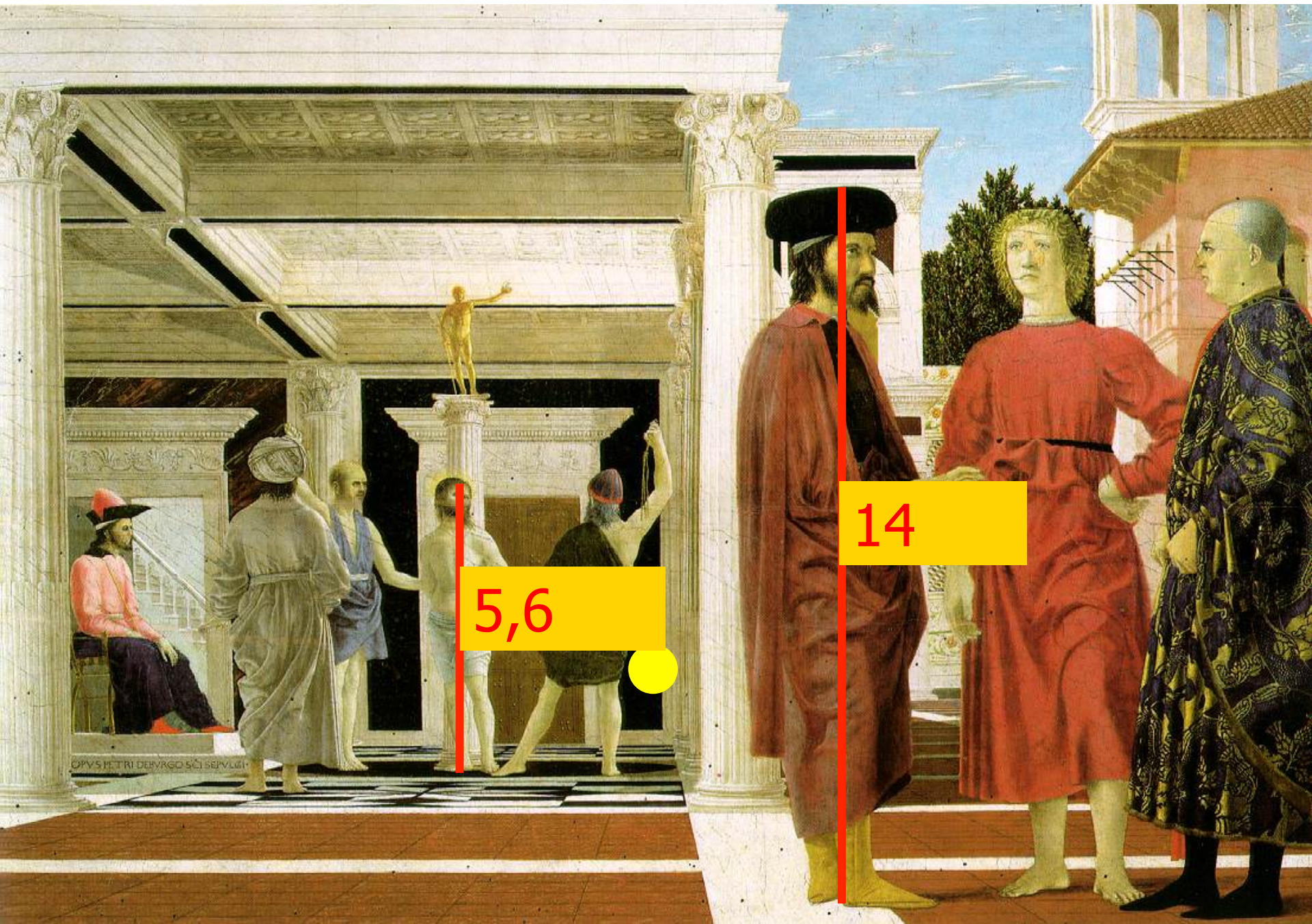
Trasformazioni di proiezione

Le proiezioni parallele prendono il nome dai proiettori che sono, appunto, tra loro tutti paralleli;

Mentre per una proiezione prospettica si specifica un centro di proiezione, nel caso di proiezione parallela si parla di direzione di proiezione;

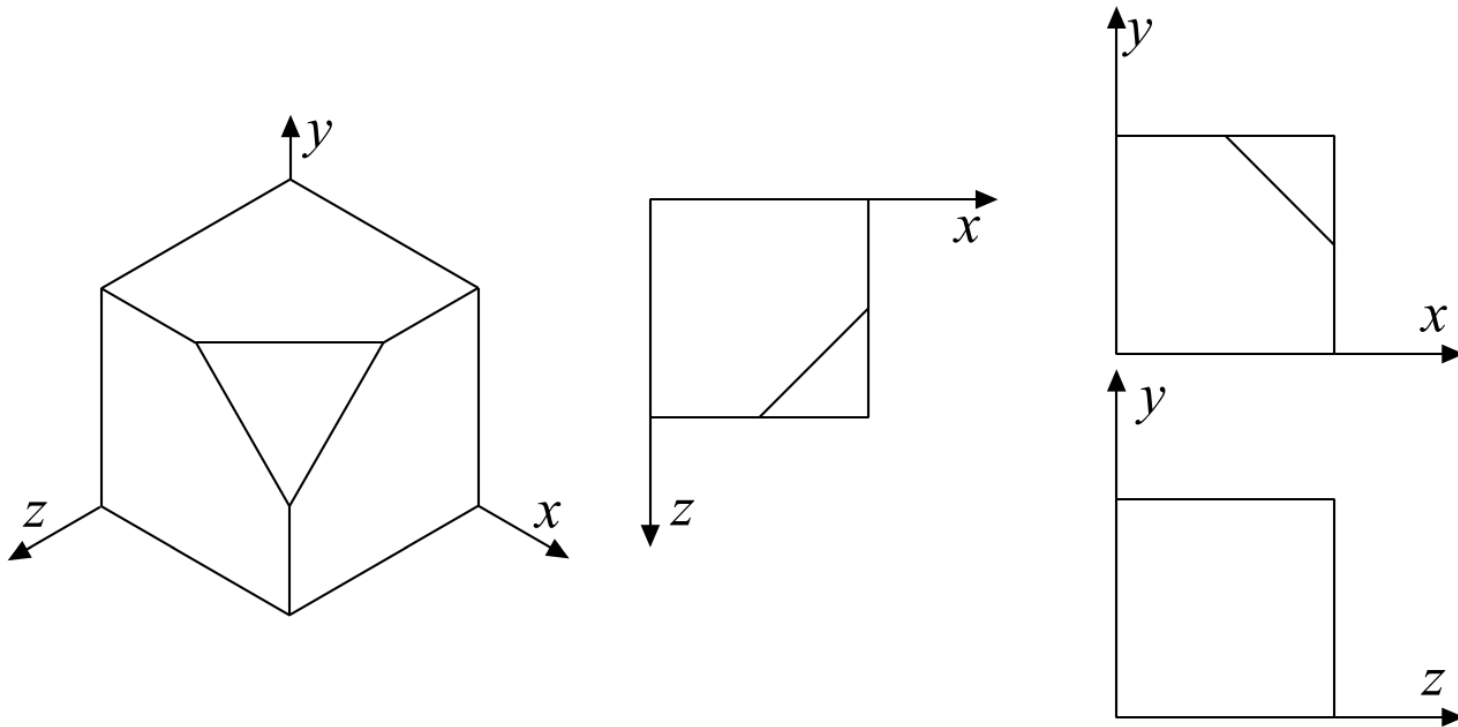
La proiezione prospettica è più realistica della parallela in quanto riproduce la visione reale (gli oggetti appaiono di dimensione decrescenti via via che ci si allontana dall'osservatore);

“La flagellazione” di Piero della Francesca (1469)

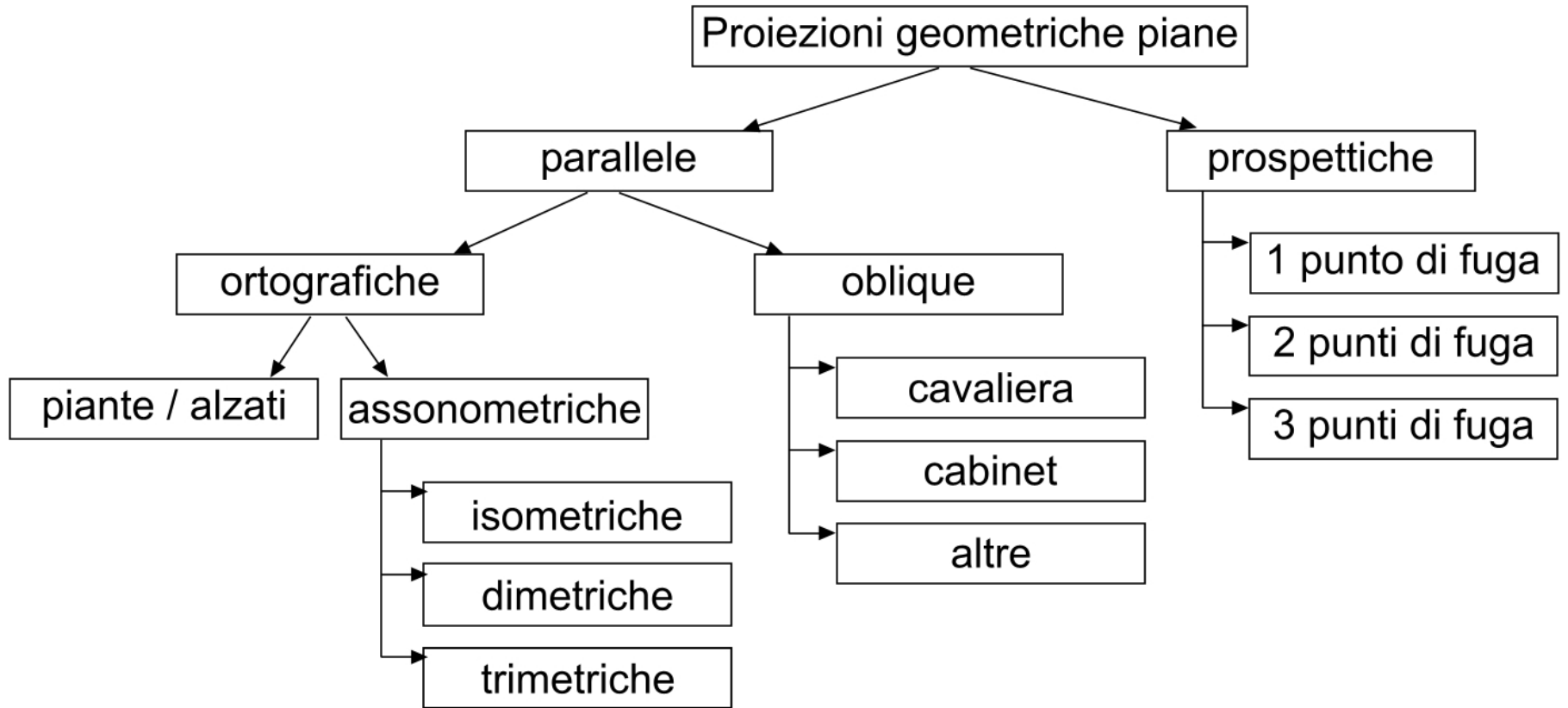


Trasformazioni di proiezione

Le proiezioni parallele sono molto utili quando si voglia far sì che linee parallele nel modello tridimensionale rimangano tali nella proiezione (ad esempio per effettuare misure sulla proiezione);

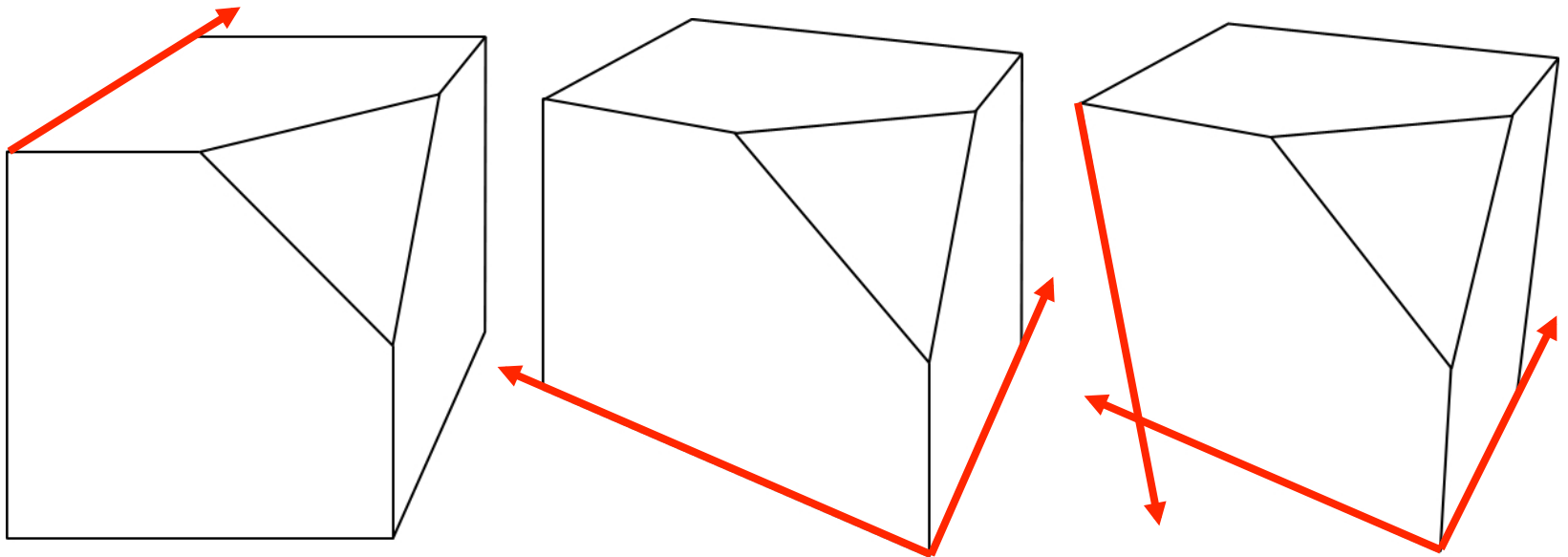


Trasformazioni di proiezione: classificazione



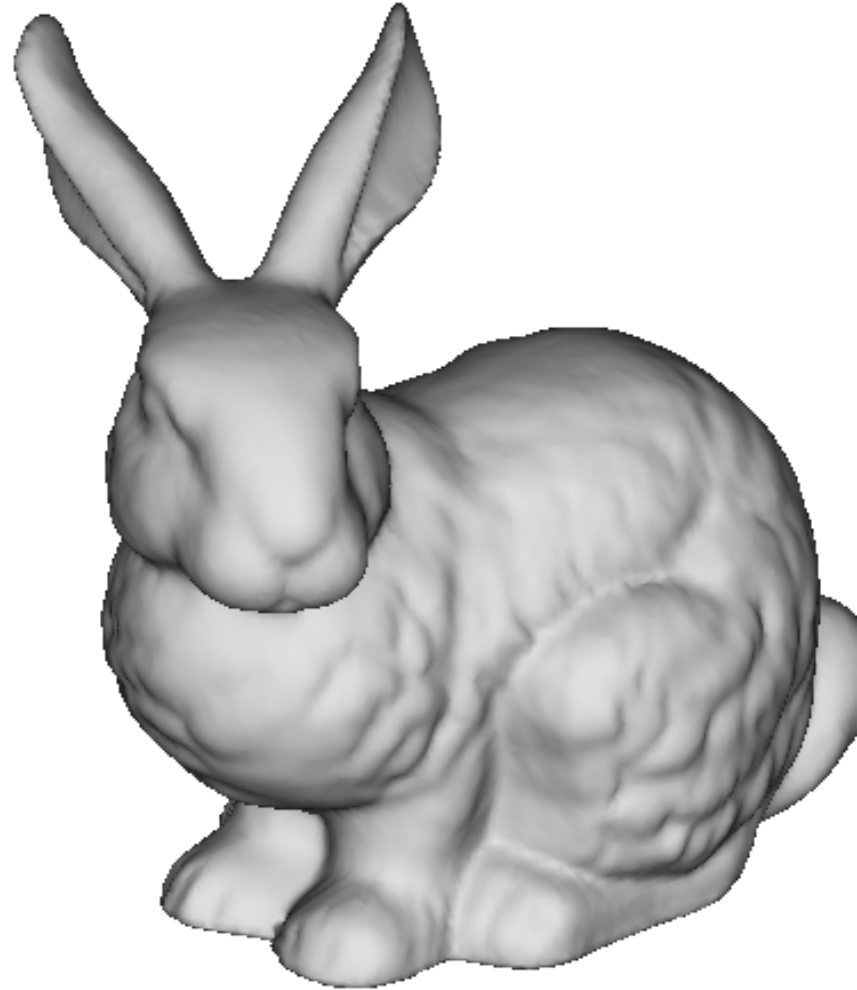
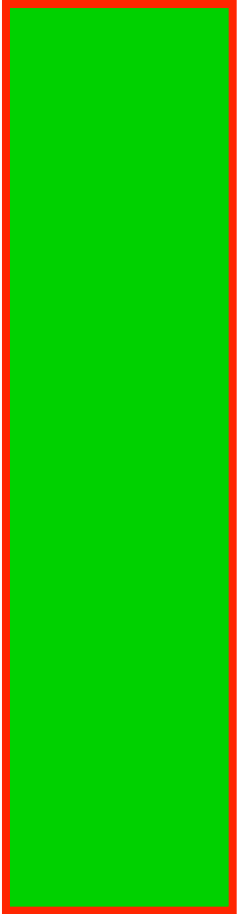
Le proiezioni prospettiche

Nella proiezione prospettica, ogni insieme di linee parallele (ma non parallele al piano di proiezione) converge in un punto detto punto di fuga;
Se l'insieme di linee è parallelo ad uno degli assi coordinati, il punto di fuga si chiama principale (massimo 3);



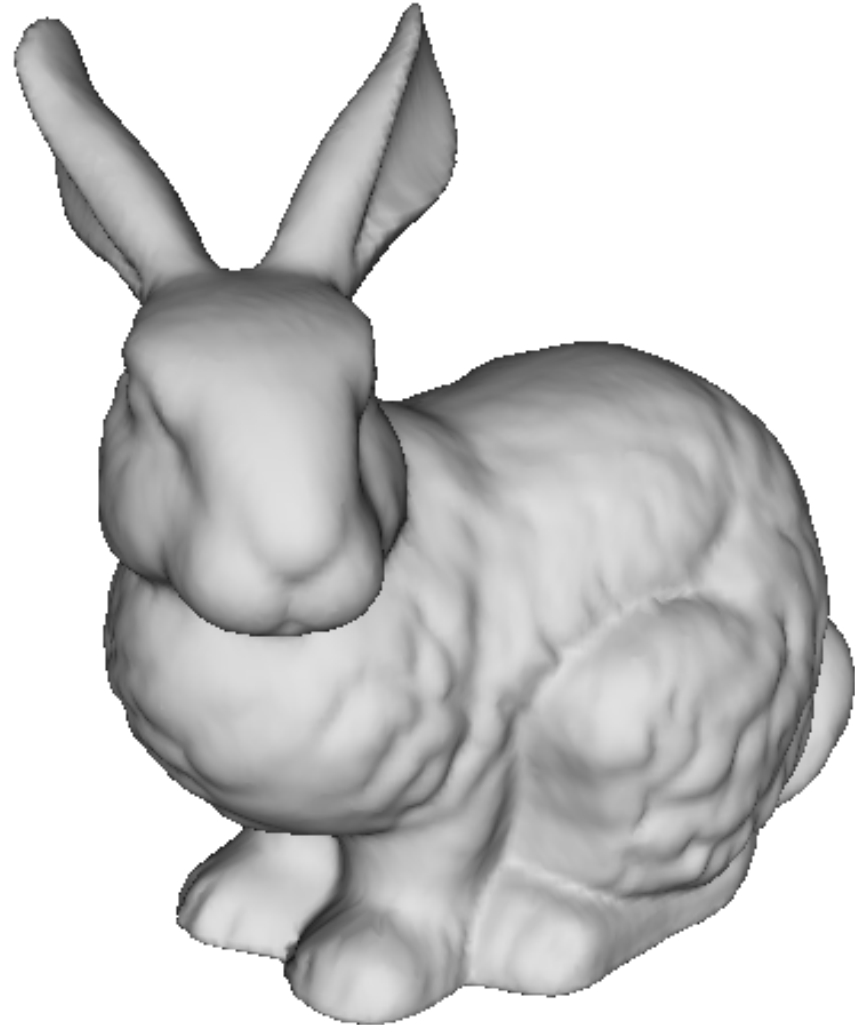
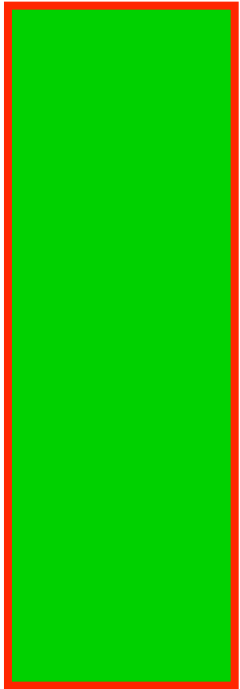
La proiezione prospettica

Al variare della distanza
focale (d)



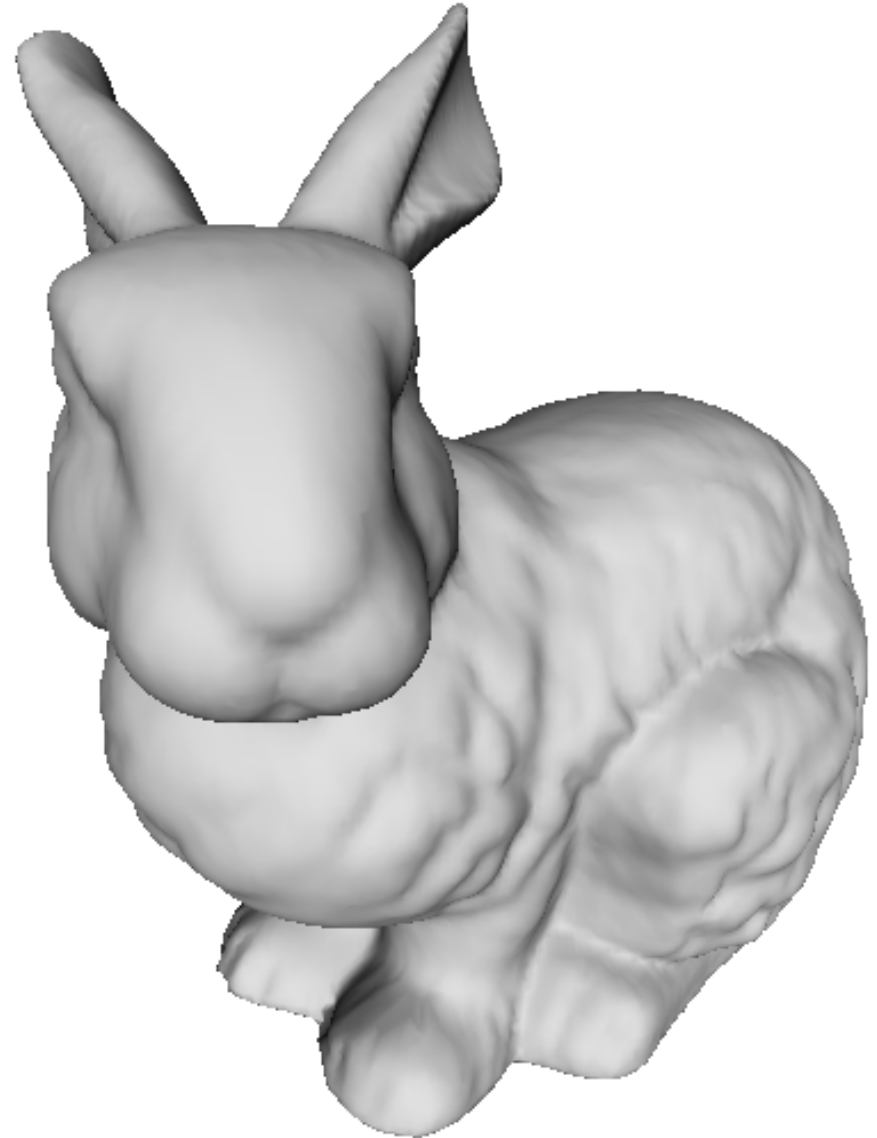
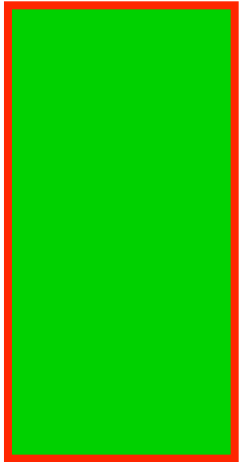
La proiezione prospettica

Al variare della distanza
focale (d)



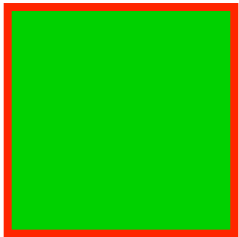
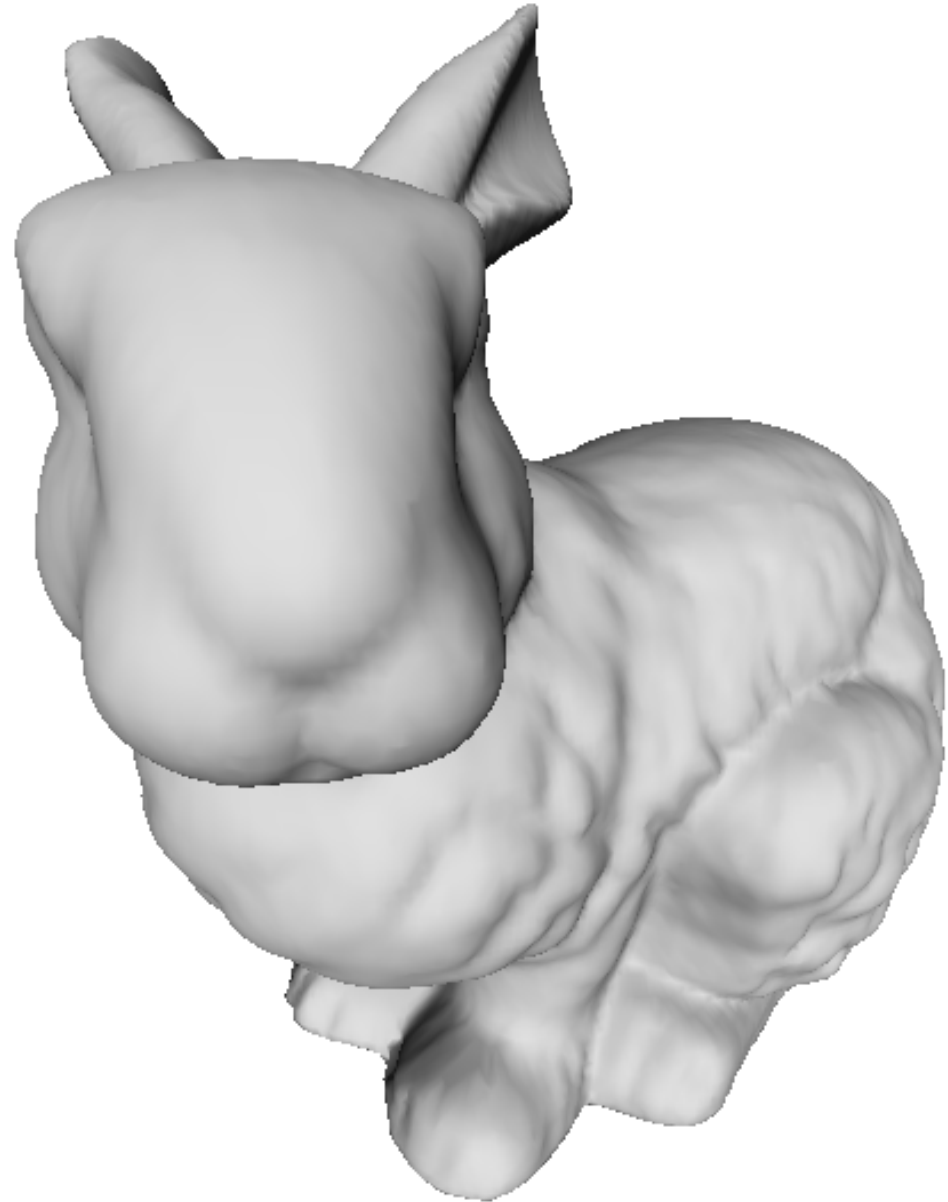
La proiezione prospettica

Al variare della distanza
focale (d)

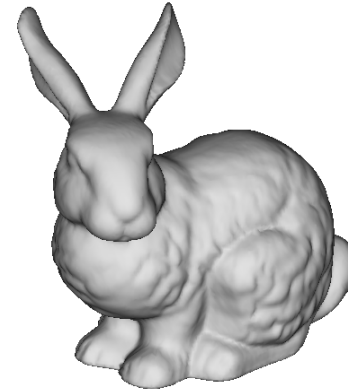
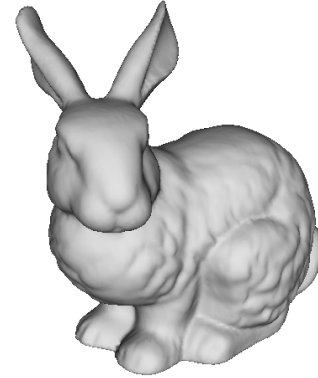
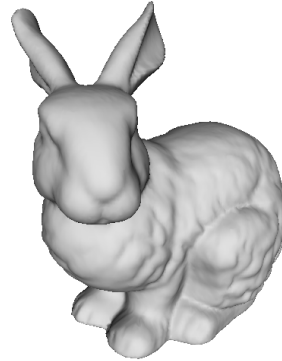
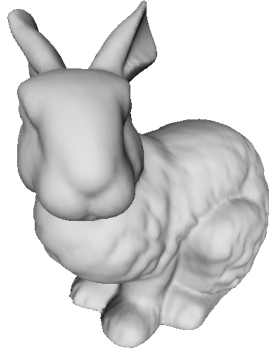
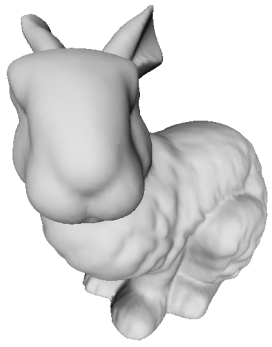


La proiezione prospettica

Al variare della distanza
focale (d)



La proiezione prospettica



d piccolo

d grande

d infinito
(p. parallela)

Più distorsione
prospettica.
Effetto "fish-eye"
(grandangolo)

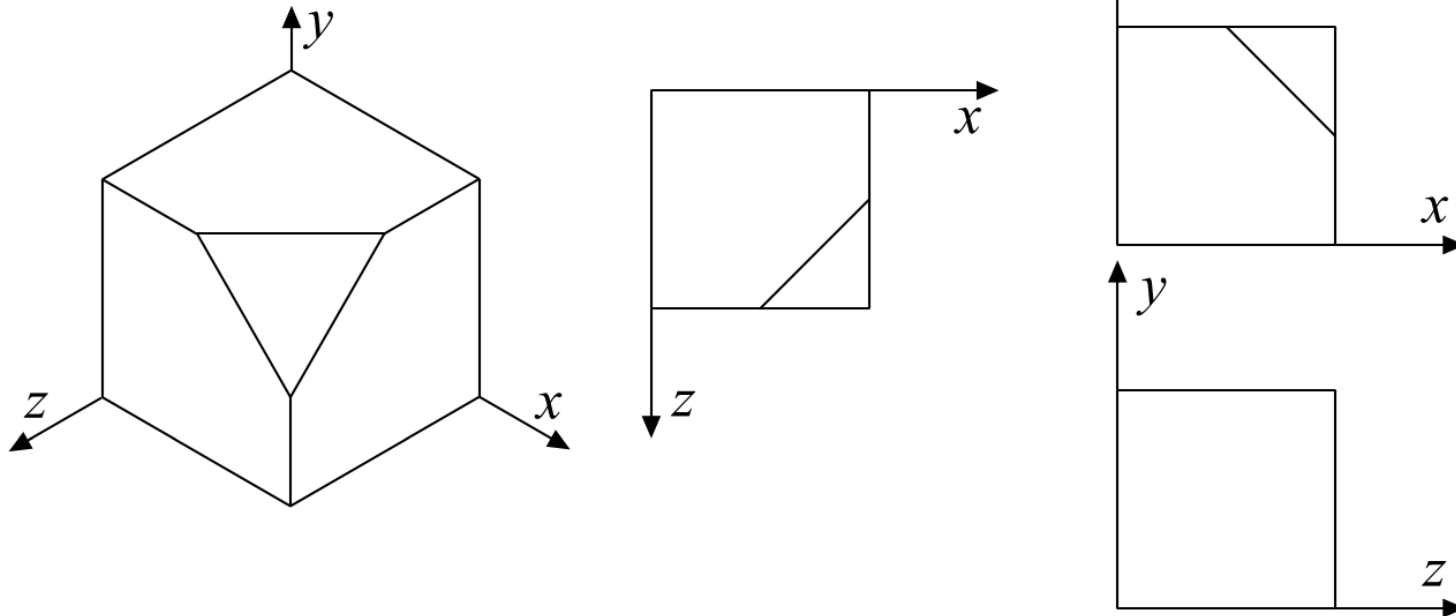
Proporzioni
più mantenute
Effetto "zoom"
(eg. vista dal
satellite)

Le proiezioni parallele

Le proiezioni parallele si classificano in base alla relazione esistente tra la direzione di proiezione e la normale al piano di proiezione; Se le due direzioni coincidono si parla di proiezioni ortografiche, altrimenti di proiezioni oblique.

Le proiezioni parallele ortografiche

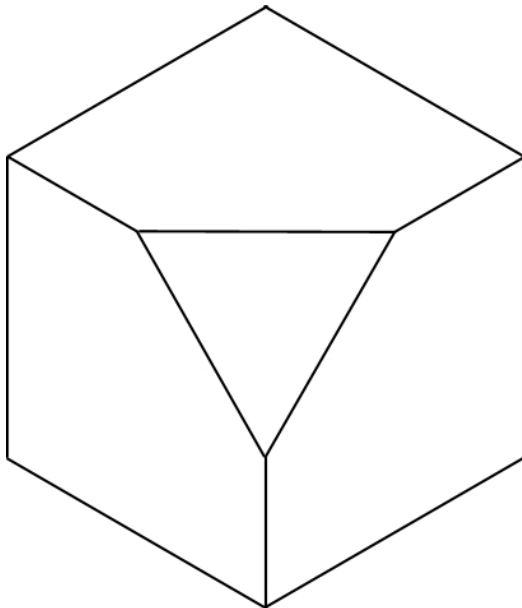
1 - Piante / Alzati: il piano di proiezione è perpendicolare ad uno degli assi cartesiani; le distanze misurate sulla proiezione coincidono con le distanze misurate sul modello 3D.



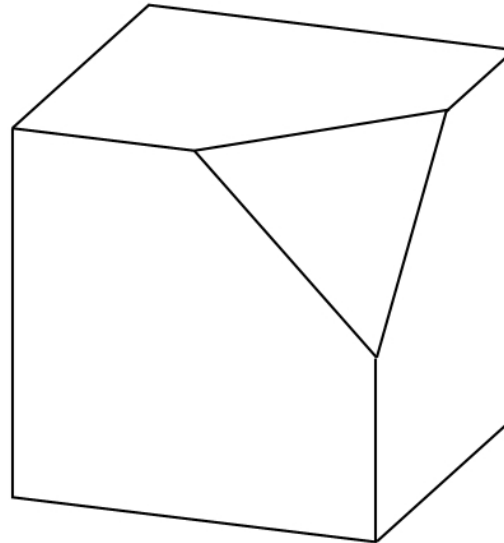
Le proiezioni parallele ortografiche

2 - Assonometriche: il piano di proiezione non è perpendicolare ad alcuno degli assi cartesiani; le distanze misurate sulla proiezione sono diverse dalle distanze reali.

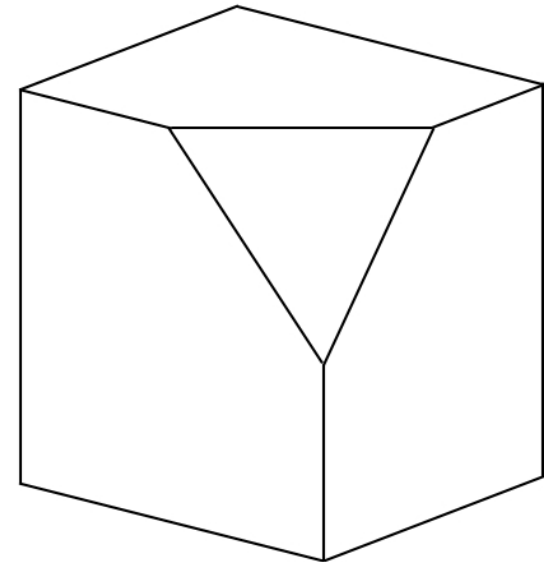
ass. isometrica



ass. dimetrica



ass. trimetrica



Le proiezioni parallele ortografiche

Assonometrica isometrica: la normale al piano di proiezione (direzione di proiezione) forma angoli uguali con i tre assi cartesiani (sono rispettate le proporzioni rispetto al modello 3D);

Assonometrica dimetrica: la normale al piano di proiezione (direzione di proiezione) forma angoli uguali con due degli assi cartesiani (due fattori di scala distinti rispetto al modello 3D);

Assonometrica trimetrica: la normale al piano di proiezione (direzione di proiezione) forma angoli diversi con i tre assi cartesiani (tre fattori di scala distinti rispetto al modello 3D).

Rendering Paradigms

Image Space

VS

Object Space

or

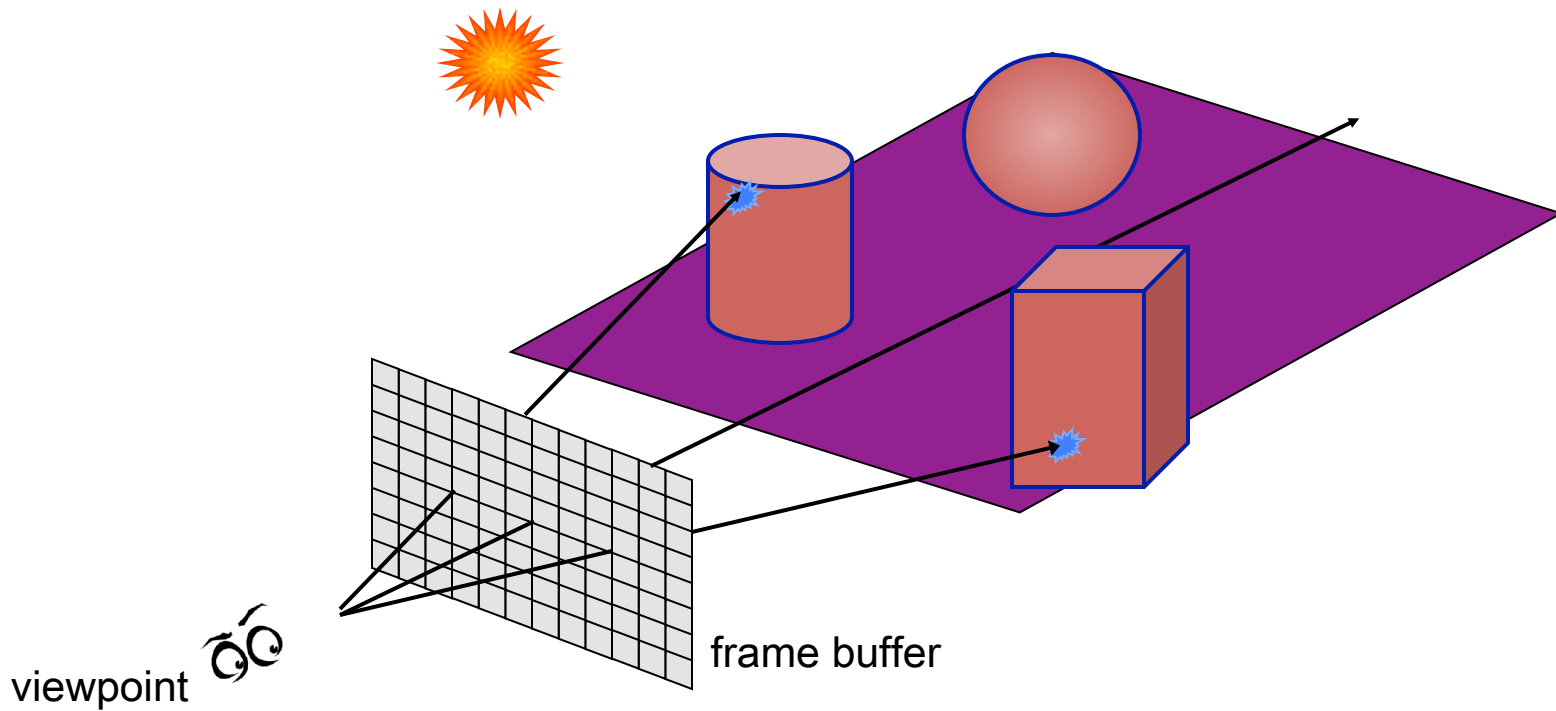
Raytracing

VS

Rasterization

Ray-Tracing

- **Idea:** si seguono a ritroso i raggi di luce che giungono all'osservatore
 - per ogni pixel sullo schermo:
 - mando un **raggio** (il "**raggio primario**" di quel pixel)
 - trovo la sua 1ma intersezione con un oggetto della scena



Ray Tracing pseudo-code

For each pixel p :

make a ray r (viewpoint to p)

for each primitive o in scene:

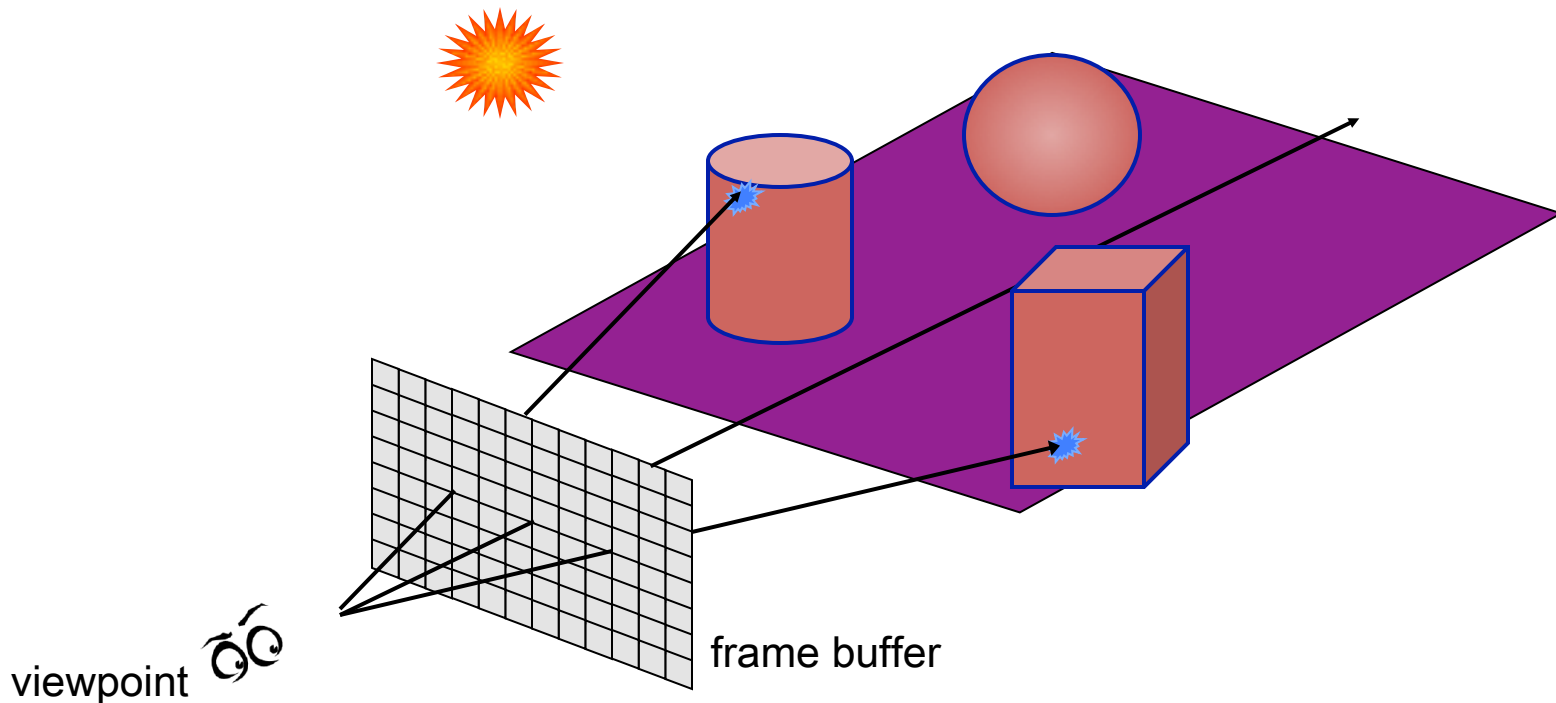
find **intersect**(r, o)

keep closest intersection o_j

find color of o_j at p

Ray-Tracing

- Implementazione:
 - tutta basata su **intersezione raggio-primitive** (che va super-ottimizzata)

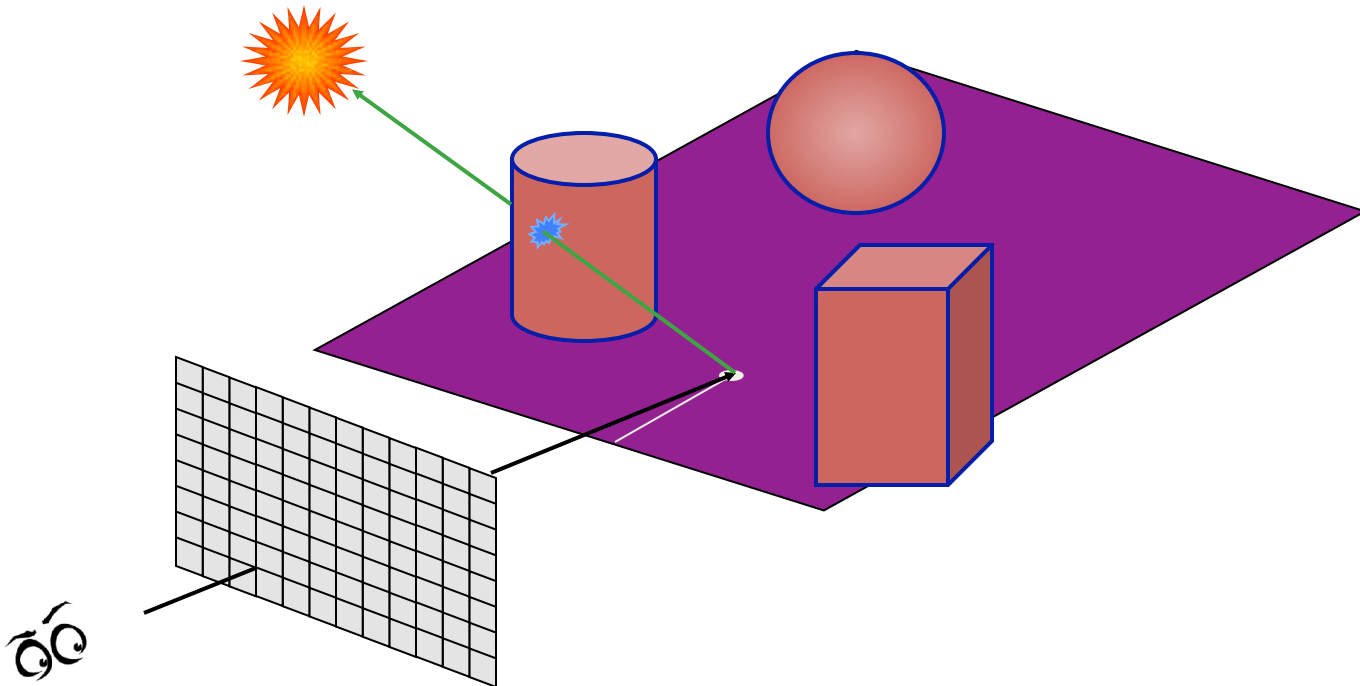


Ray-Tracing

- Facile fare: ombre portate (nette)

→ raggio primario

→ raggio di shadowing (interseca, quindi il punto e' in ombra)

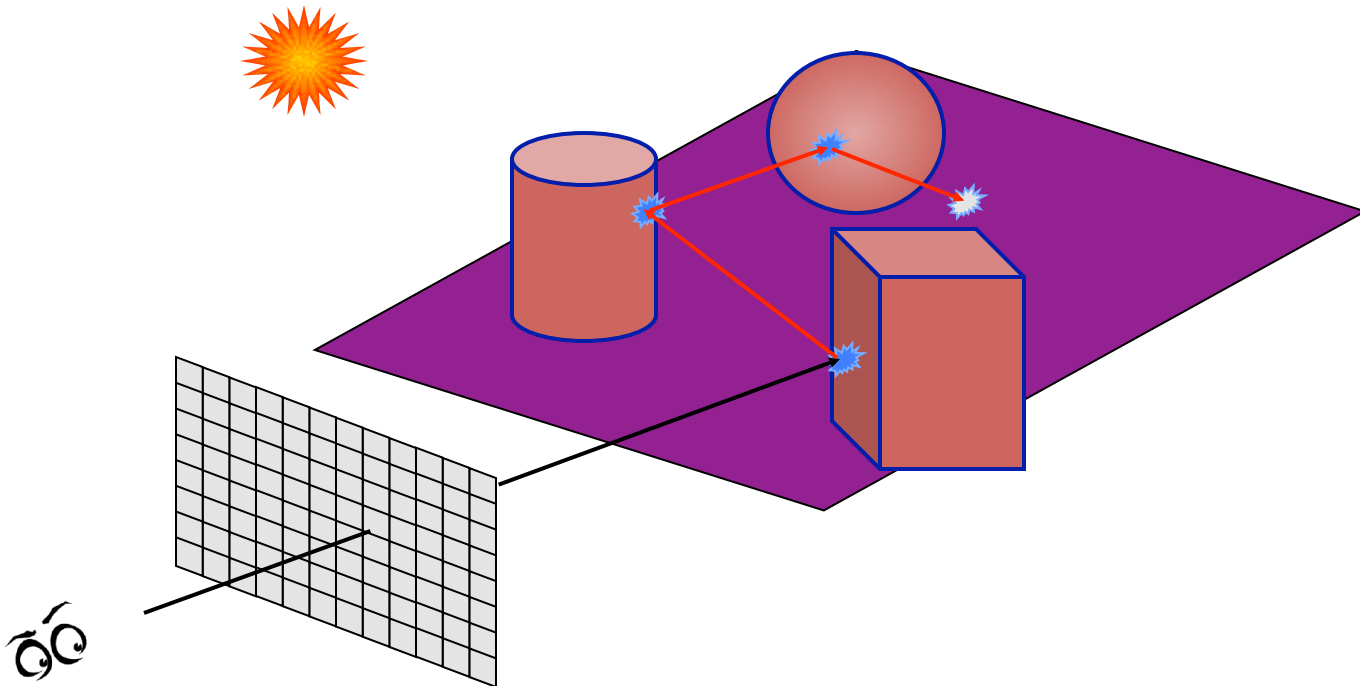


Ray-Tracing

- Facile fare: riflessioni speculari (anche multiple)

→ raggio primario

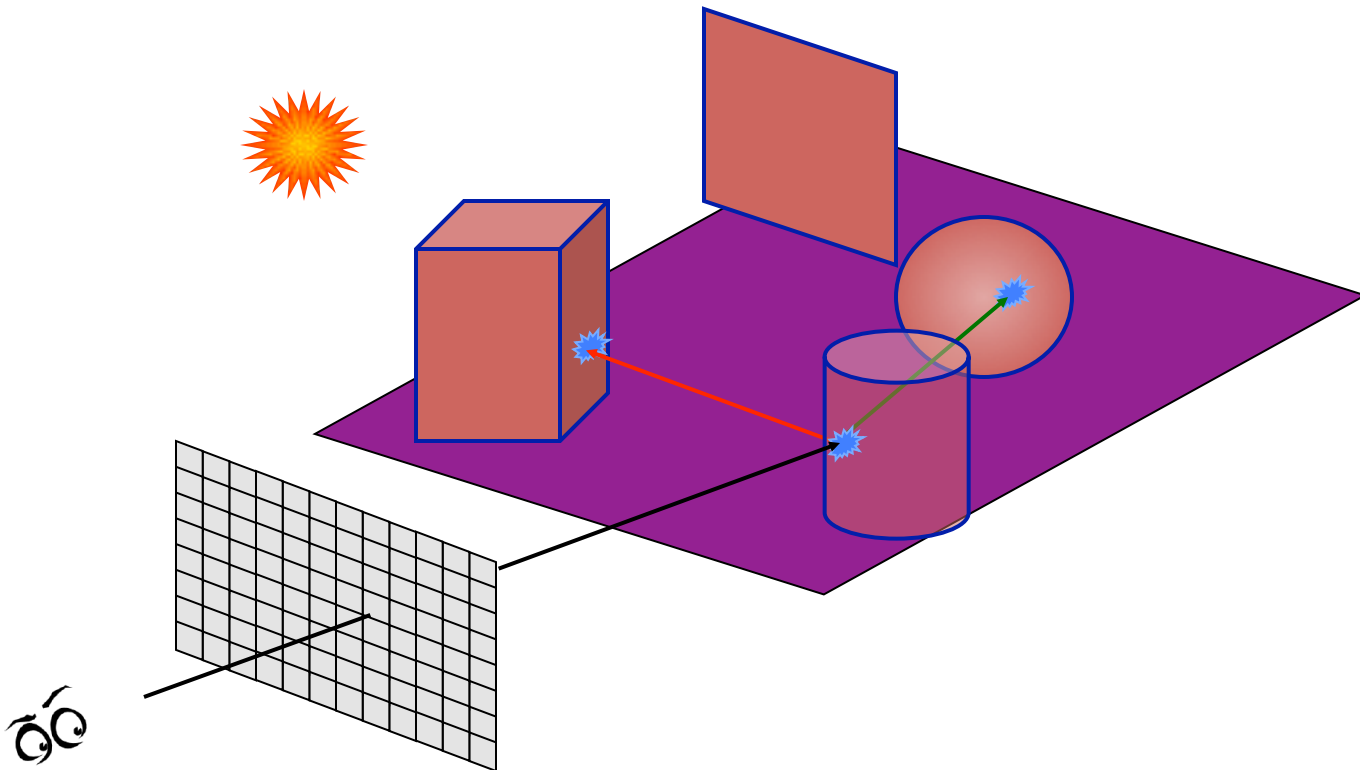
→ raggio di riflessione



Ray-Tracing

- Facile fare: semitrasparenze con rifrazioni

- raggio primario
- raggio di riflessione
- raggio di rifrazione



Ray Tracing pseudo-code: secondary rays

For each pixel p :

make a ray \mathbf{r} (from viewpoint to p)

while (...)

for each primitive o in scene:

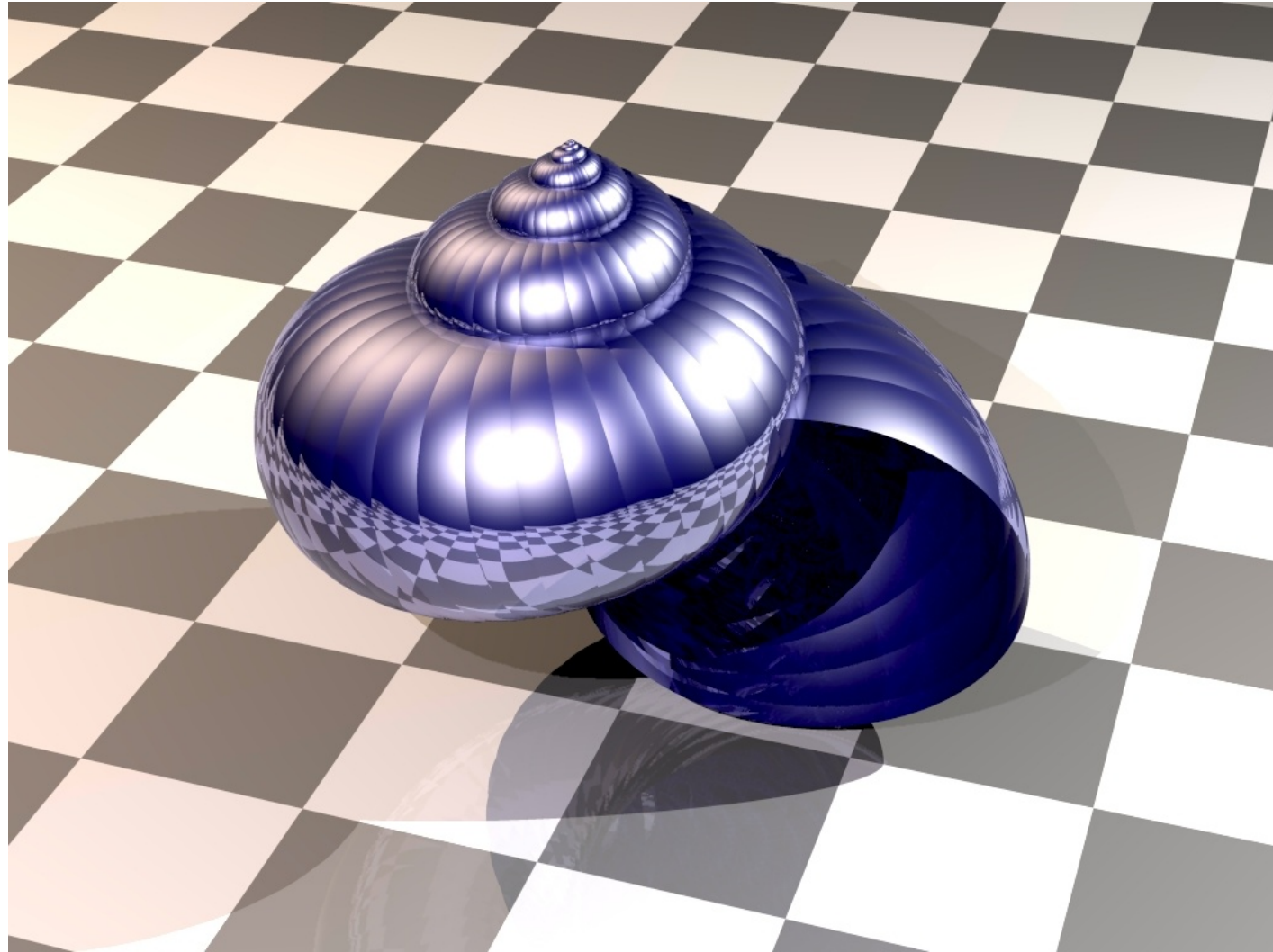
find if **intersect(\mathbf{r}, o)**

keep closest intersection;

$\mathbf{r} = \text{new_bounce}(\mathbf{r});$

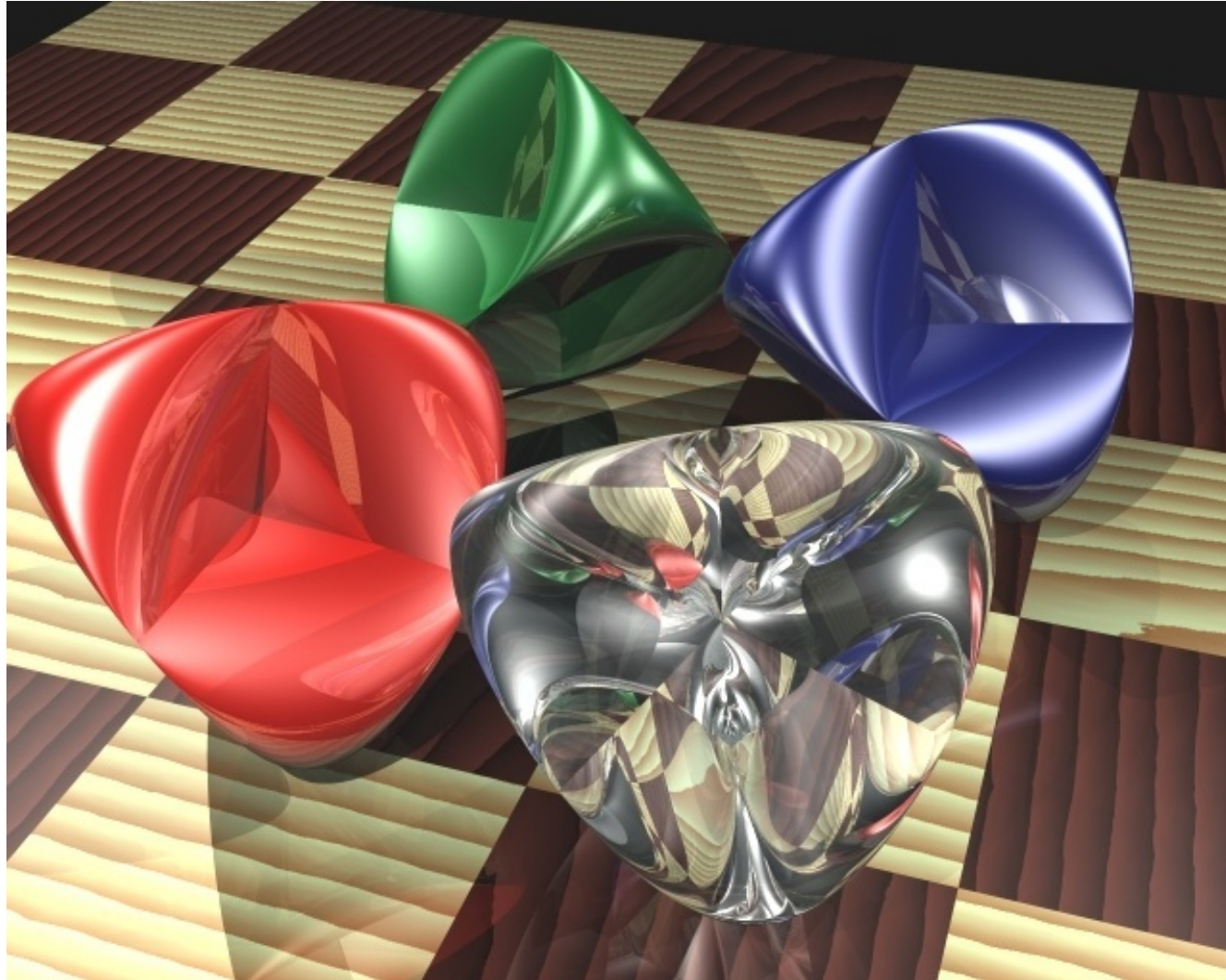
find color for p (according to all path)

Ray-Tracing: tipici esempi di risultati



(Advanced Rendering Toolkit - Alexander Wilkie - 1999)

Ray-Tracing: tipici esempi di risultati



(Advanced Rendering Toolkit - Alexander Wilkie - 1999)

Ray-Tracing : tipici esempi di risultati



Ray-Tracing : costo

- Task principale:
 - computo dell'intersezione fra **RAGGIO 3D** e **PRIMITIVE 3D**
- E' computazionalmente caro
 - costanti alte
 - ma SUBLINEARE col numero di primitive
 - se vengono usate strutture dati adeguate
 - (es, strutture di indicizzazione spaziale)
- In pratica, usato quasi solo per rendering off-line
- Nota:
 - GPU non pensata per ray-tracing
 - trend recente: implementazioni su GP-GPU o CUDA

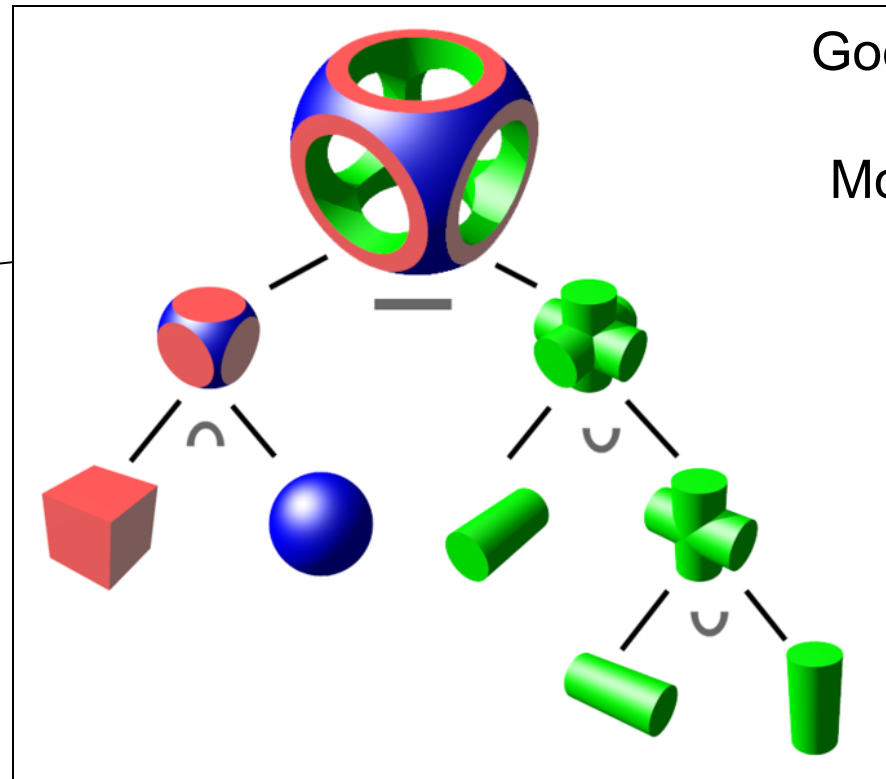
Ray-Tracing : Primitive di rendering

Q: quali primitive di rendering per raytracing?

A: qualunque cosa io sappia intersecare con un raggio!

Es:

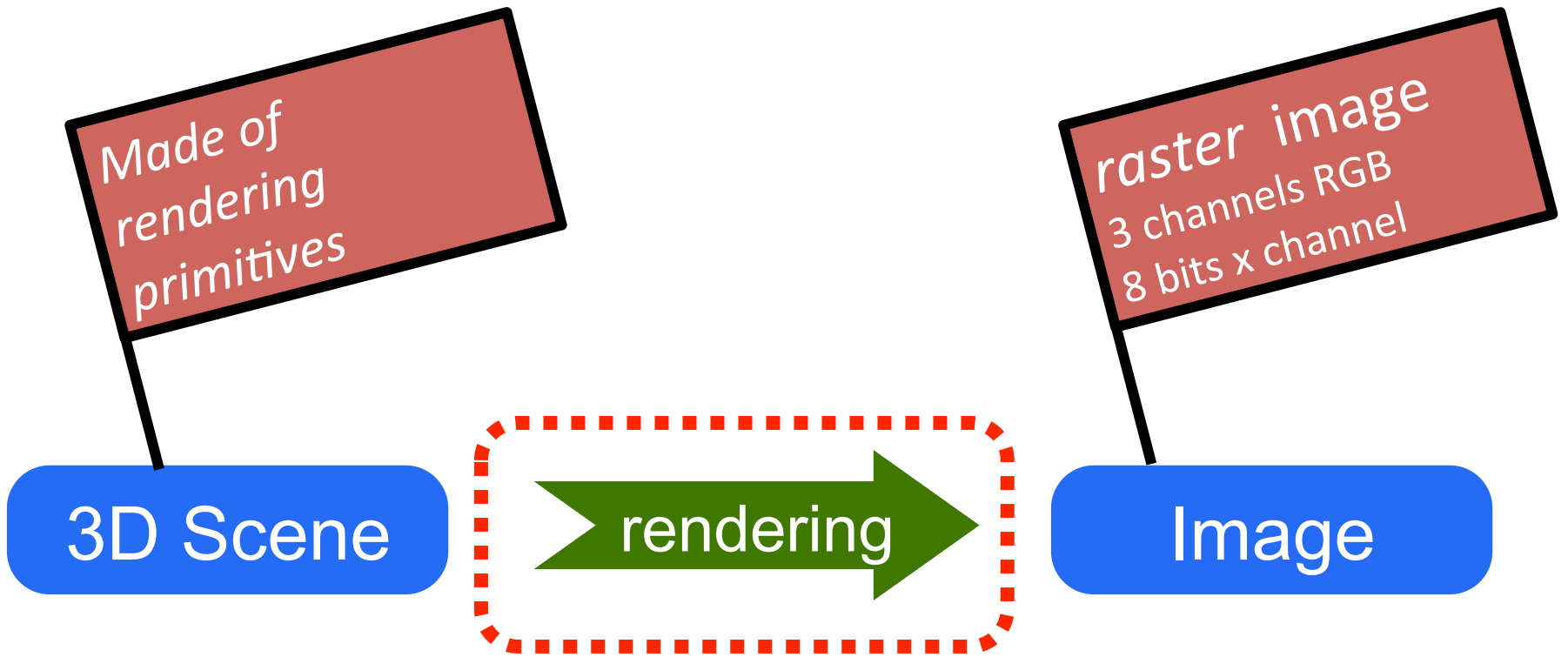
- triangoli
- superfici implicite
 - sfere
 - GSM
 - ...



RayTracing su GPU (es su CUDA)



PART 2: *the other main approach*



Rendering Algorithms Paradigms

RAY-TRACING

For each pixel p :

make a ray r

for each primitive o in scene:

if **intersect** (r, o)

then find color for o

color p with it

LIGHTING

RASTERIZATION
BASED:

For each primitive o :

find where o falls on screen

rasterize 2D shape

for each produced pixel p :

find color for o

color p with it

PROJECTION
3D \rightarrow 2D
(aka TRANSFORM)

LIGHTING

to “Rasterize”:

- convert a 2D shape
 - e.g.: text, polygons, curves, ...

into pixel

- of a raster image



Jim Blinn, C.G. pioneer.
(OLD photo)

One hobby: collecting algorithms
to **rasterize circles**

Rasterization based : Primitive di rendering

Q: quali **primitive di rendering** per rasterization based?

A: qualunque cosa io sappia:

1) proiettare da 3D a 2D

2) «rasterizzare» in 2D

- == convertire in pixel

Most commonly:

– *SEGMENTI*

– *PUNTI*

– ma soprattutto *TRIANGOLI*

aka T&L: Transform & Lighting...

- *Transform* :
 - trasformazioni di sistemi di coordinate
 - scopo: portare le primitive in spazio schermo
 - ... ma anche comporre le primitive per formare la scena
- *Lighting* :
 - computo illuminazione
 - scopo: calcolare il colore finale di ogni parte della scena
 - risultante da
 - le sue caratteristiche ottiche
 - l'ambiente di illuminazione
 - la geometria (forma degli oggetti)

Rasterization-based HW-supported rendering

- also known as
Transform and Lighting (**T&L**)



composta da primitive di pochissimi tipi:

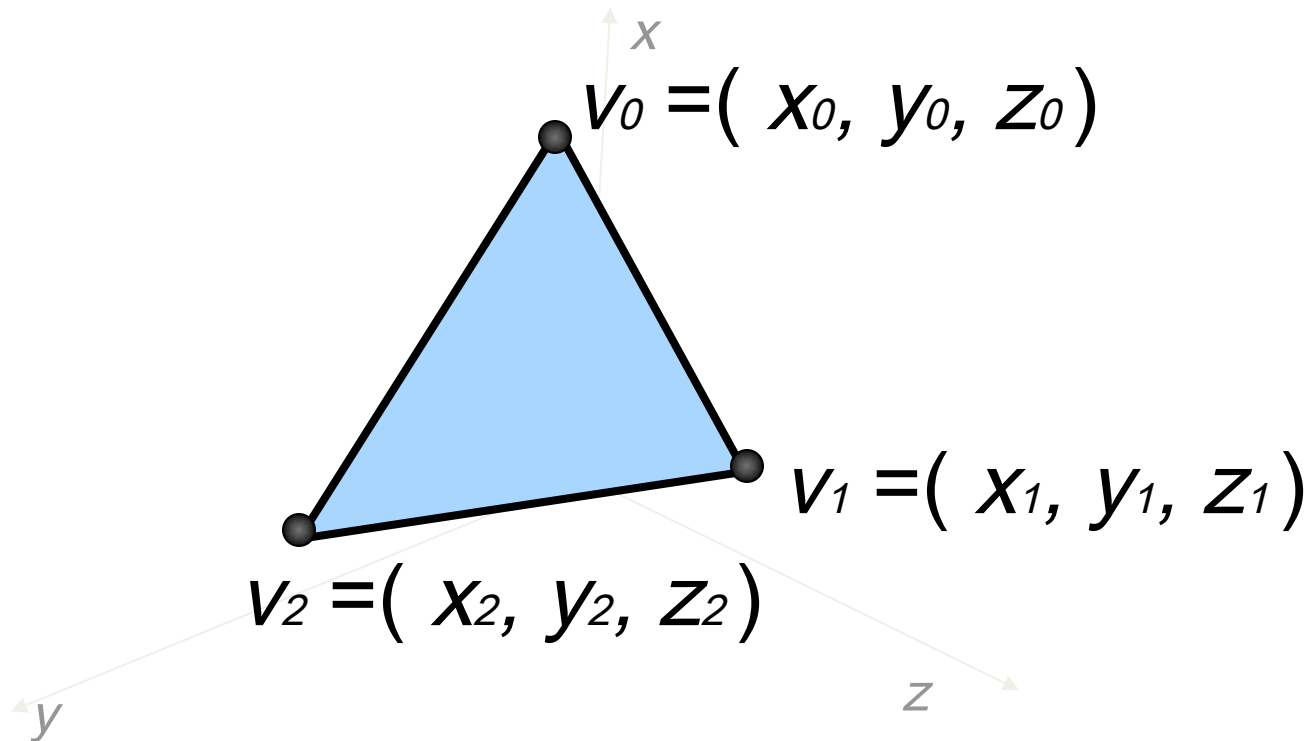
- punti
- linee
- triangoli

MA SOPRATUTTO

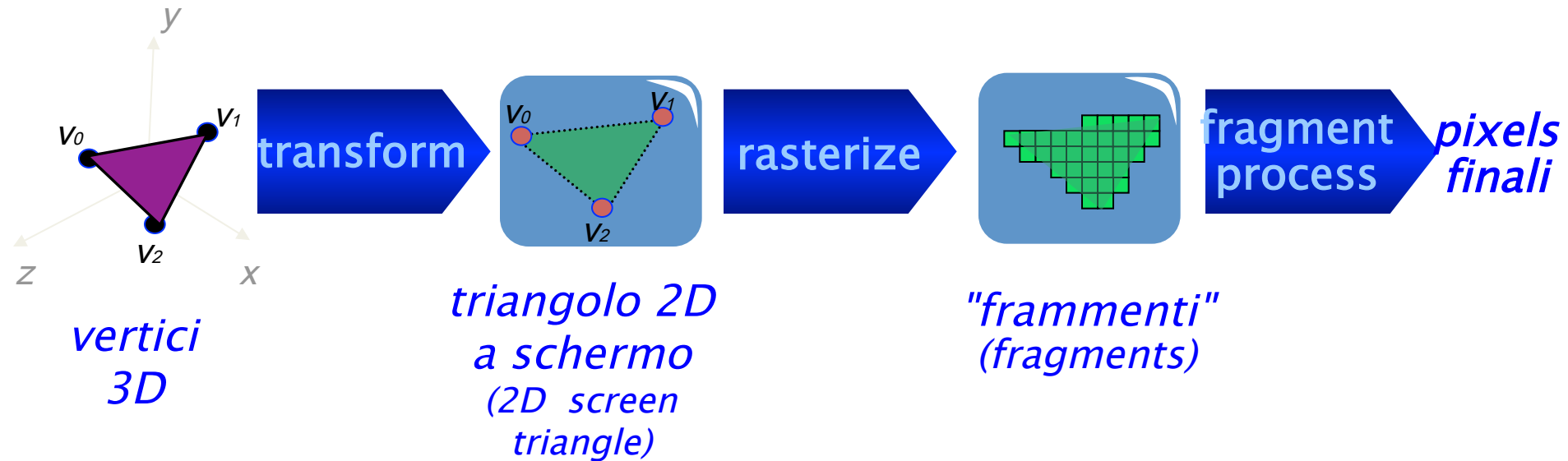
*primitive
di
rendering*

Rasterization-based HW-supported rendering

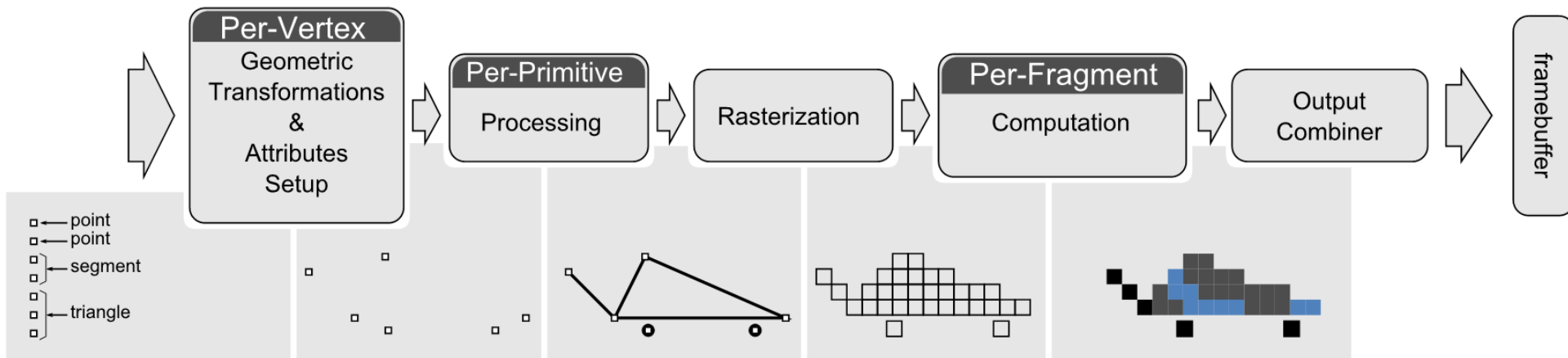
- decompose entire scene with 3D **TRIANGLES**



... Rasterization-Based Rendering



Rasterization-based pipeline



Rasterization-based rendering

- Input: set of vertices and its associated attributes
- Algorithm goes through several phases:
 1. Per-vertex transformations and attributes setup
 2. Primitive processing
 3. Rasterization
 4. Per-fragment computation

THE GREAT DEBATE

RASTERIZATION

VS

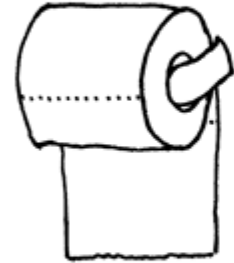
RAY-TRACING



Rendering Algorithms Paradigms

RAY-TRACING

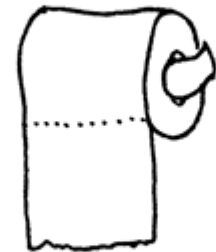
for each pixel
for each primitive



Like
this?

RASTERIZATION
BASED:

for each primitive
for each pixel



Or like
this?

Advantages of ray tracing

- Conceptually simple algorithm
- Takes into account GLOBAL effects
- More realistic rendering of lighting effects
- *More freedom of primitives*
(intersect easier than project+rasterize)
- Potentially great scalability
with scene complexity

Ray-tracing : semplicità ed eleganza?

```
typedef struct{double x,y,z}vec;vec U,black,amb={.02,.02,.02};struct sphere{
vec cen,color;double rad,kd,ks,kt,kl,ir}*s,*best,sph[]={0.,6.,.5,1.,1.,1.,.9,
.05,.2,.85,0.,1.7,-1.,8.,-.5,1.,.5,.2,1.,.7,.3,0.,.05,1.2,1.,8.,-.5,.1.,8.,.8,
1.,.3,.7,0.,0.,1.2,3.,-6.,15.,1.,.8,1.,7.,0.,0.,0.,.6,1.5,-3.,-3.,12.,.8,1.,
1.,5.,0.,0.,0.,.5,1.5,);yx;double u,b,tmin,sqrt(),tan();double vdot(A,B)vec A
,B;{return A.x*B.x+A.y*B.y+A.z*B.z;}vec vcomb(a,A,B)double a;vec A,B;{B.x+=a*
A.x;B.y+=a*A.y;B.z+=a*A.z;return B;}vec vunit(A)vec A;{return vcomb(1./sqrt(
vdot(A,A)),A,black);}struct sphere*intersect(P,D)vec P,D;{best=0;tmin=1e30;s=
sph+5;while(s-->sph)b=vdot(D,U=vcomb(-1.,P,s->cen)),u=b*b-vdot(U,U)+s->rad*s
->rad,u>0?sqrt(u):1e31,u=b-u>1e-7?b-u:b+u,tmin=u>1e-7&&u<tmin?best=s,u:
tmin;return best;}vec trace(level,P,D)vec P,D;{double d,eta,e;vec N,color;
struct sphere*s,*l;if(!level--)return black;if(s=intersect(P,D));else return
amb;color=amb;eta=s->ir;d= -vdot(D,N=vunit(vcomb(-1.,P=vcomb(tmin,D,P),s->cen
)));if(d<0)N=vcomb(-1.,N,black),eta=1/eta,d= -d;l=sph+5;while(l-->sph)if((e=1
->kl*vdot(N,U=vunit(vcomb(-1.,P,l->cen))))>0&&intersect(P,U)==1)color=vcomb(e
,l->color,color);U=s->color;color.x*=U.x;color.y*=U.y;color.z*=U.z;e=1-eta*
eta*(1-d*d);return vcomb(s->kt,e>0?trace(level,P,vcomb(eta,D,vcomb(eta*d-sqrt
(e),N,black))):black,vcomb(s->ks,trace(level,P,vcomb(2*d,N,D)),vcomb(s->kd,
color,vcomb(s->kl,U,black))):);}main(){printf("%d %d\n",32,32);while(yx<32*32)
U.x=yx*32-32/2,U.z=32/2-yx+/32,U.y=32/2/tan(25/114.5915590261),U=vcomb(255.,
trace(3,black,vunit(U)),black),printf("%.0f %.0f %.0f\n",U);}/*minray!*/
```

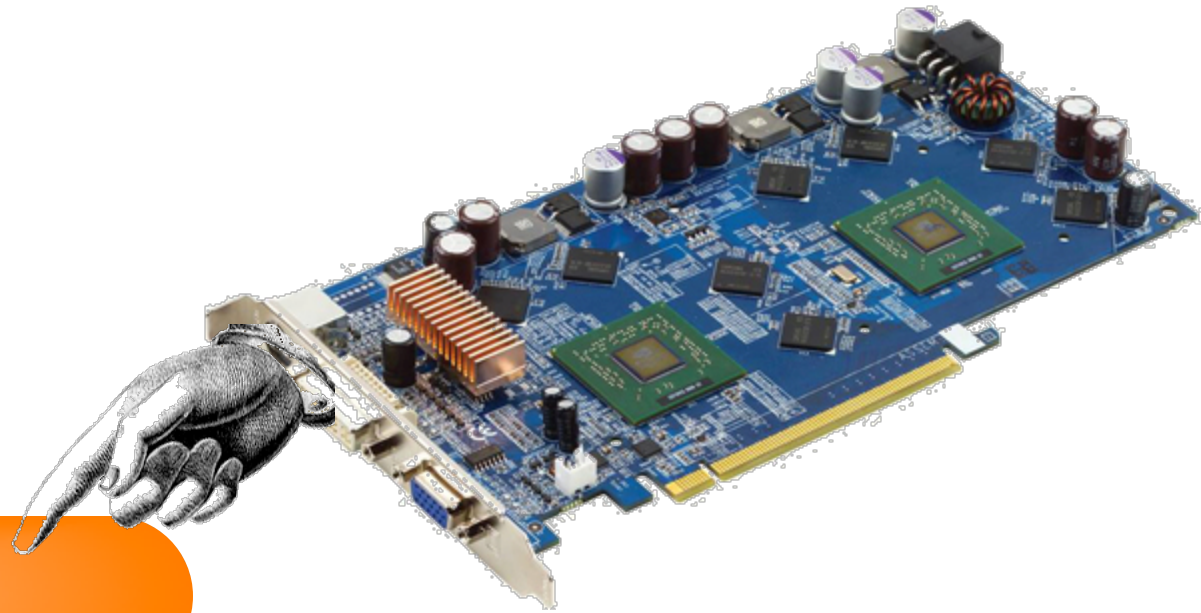
un intero raytracer su una business card :-P !
(by Paul Heckbert)

Advantages of rasterization

- More easily parallelizable?
- More controllable complexity
- Better-suited for graphics cards (for now)
- Easier with dynamic data?
- Better treatment of anti-aliasing (more later on)
- Better scalability with image resolution

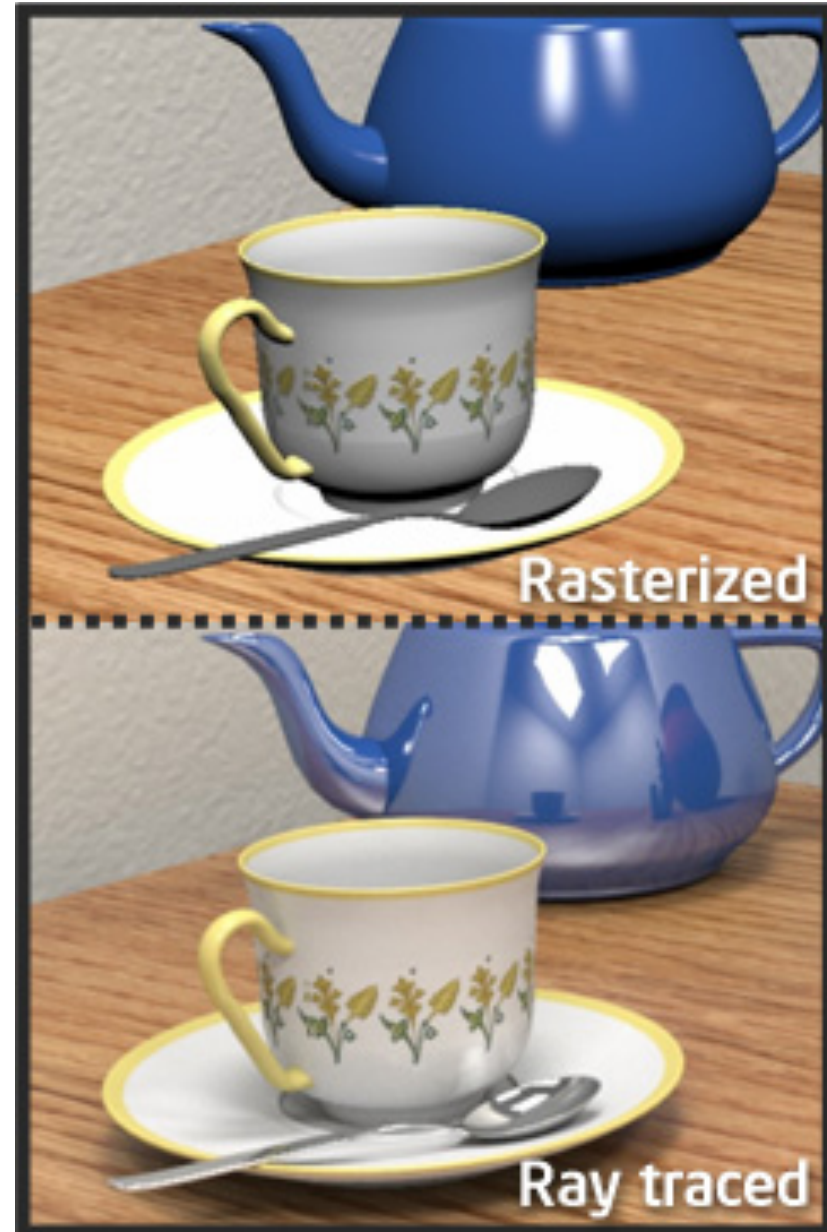
Historic View

- Ray-tracing
 - algorithm of choice for OFF LINE rendering
 - used for MOVIES (and CGI static images)
 - Pixar, Dreamworks, etc. favourite
 - well known ray-tracers: POV-ray, renderman, YafaRay...
- Rasterization
 - algorithm of choice for REAL TIME rendering
 - used for GAMES (and previews, and 3D on web...)
 - Nvidia, ATI, etc. favourite
 - First to get specialized HW



- Ray-Tracing
- Rasterization based
- Image based (per es. light field)
- Radiosity
- Point-splatting
- ...

“Real Time Ray-Tracing: The End of Rasterization?” (Jeff Howard)



A fairer comparison

Why ray tracing?



Environment map



Ray-traced reflections

PIXAR

The commonplaces

- **Raytracing:**
 - good for complex visual effects
 - shadows, specular reflections, refractions...
 - SW-based (CPU)
 - *therefore:* off-line, hi-quality renderings!
- **Rasterization:**
 - fast!
 - for each primitive, process only a few pixels
(instead of: for each pixel, process *all* primitives)
 - HW-based (GPU)
 - *therefore:* real-time, compromise-quality renderings!

Reality : Ray-Tracing

not necessarily SLOW! →

- algorithm and data structures for efficient “**spatial queries**”
- even **sub-linear** with number of primitive!

not necessarily SW:

- Specialized HW?
- GP-GPU?



Scene: 5 alberi (milione di triangoli)
28mila girasoli (1.1 tipi) 35K triangoli ciascuno.

OpenRT Project
inTrace Realtime Ray Tracing Technologies GmbH
MPI Informatik, Saarbrueken - Ingo Wald 2004

Reality: Rasterization based

- not necessarily without complex visual effect (they just require some approx and a few advanced algorithms)



The reality



*Rasterization is fast,
but needs cleverness
to support complex visual effects.*

*Ray tracing supports complex visual effects,
but needs cleverness
to be fast.*

David Luebke (NVIDIA)