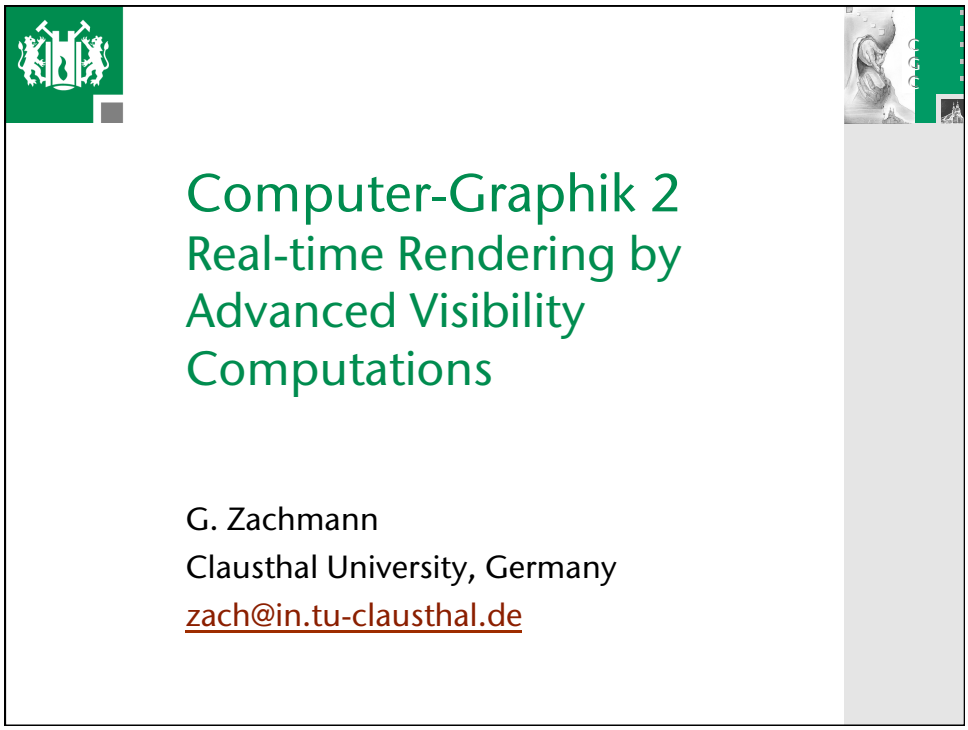
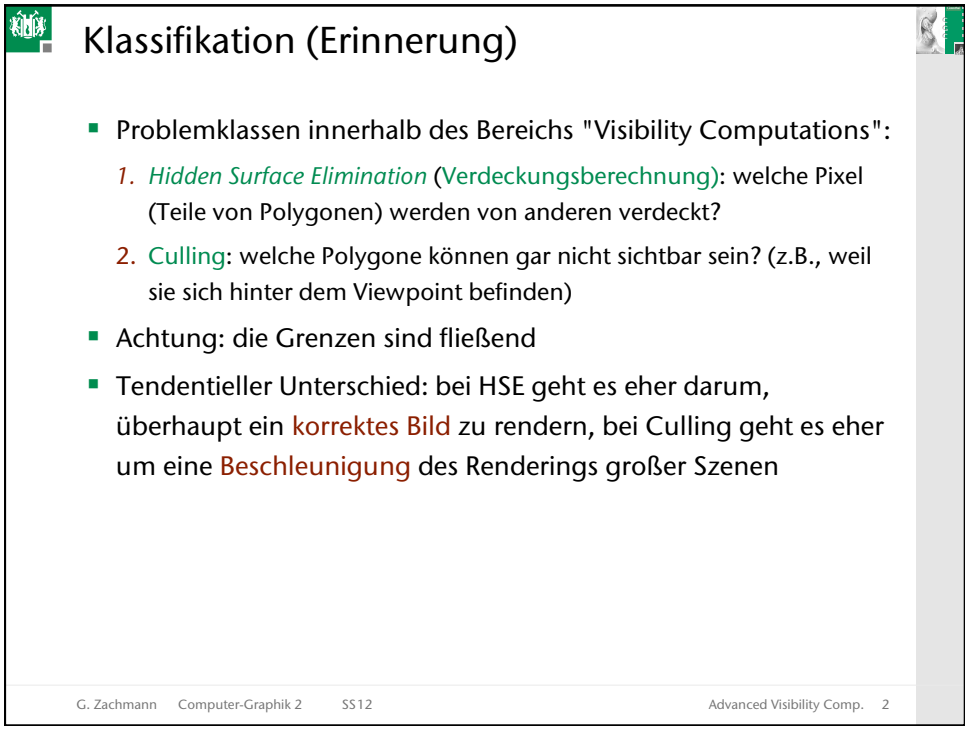


Computer-Graphik 2
Real-time Rendering by Advanced Visibility Computations

G. Zachmann
Clausthal University, Germany
zach@in.tu-clausthal.de



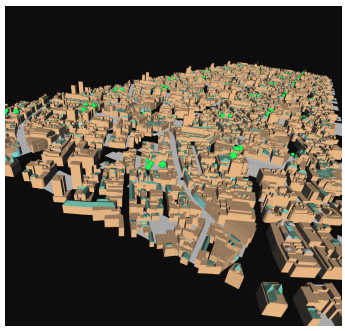
Klassifikation (Erinnerung)

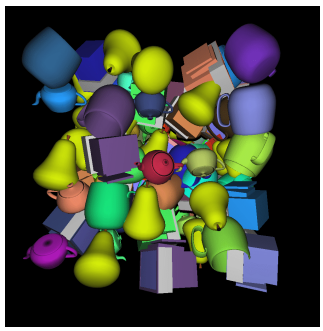
- Problemklassen innerhalb des Bereichs "Visibility Computations":
  1. *Hidden Surface Elimination* (Verdeckungsberechnung): welche Pixel (Teile von Polygonen) werden von anderen verdeckt?
  2. Culling: welche Polygone können gar nicht sichtbar sein? (z.B., weil sie sich hinter dem Viewpoint befinden)
- Achtung: die Grenzen sind fließend
- Tendentieller Unterschied: bei HSE geht es eher darum, überhaupt ein korrektes Bild zu rendern, bei Culling geht es eher um eine Beschleunigung des Renderings großer Szenen

Culling

- Sei *A* = Menge aller Primitive;
  sei *S* = Menge der sichtbaren Primitive.
- Alle bisher betrachteten Algorithmen arbeiten auf der gesamten Menge A, d.h., sie haben einen Aufwand mindestens in $O(|A|)$.
- Unproblematisch, wenn $|S| \approx |A|$ ist.
  - Z.B., wenn Anzahl der Primitive im Vergleich zur Pixelanzahl klein ist.
  - Erinnerung: Depth Complexity
- *"to cull from"* = "sammeln [aus ...] / auslesen"
  "to cull flowers" = Blumen pflücken

- Aber: für komplexe Szenen ist die Anzahl der sichtbaren Primitive in der Regel wesentlich kleiner als die Anzahl der Primitive insgesamt (|S| << |A|) !

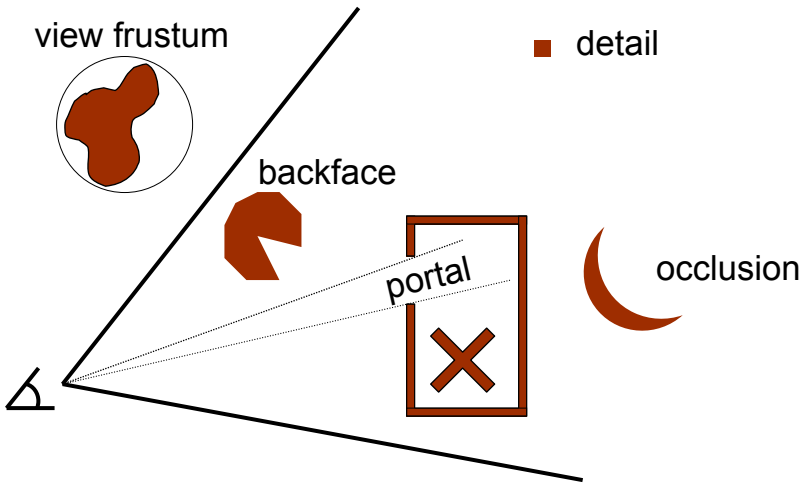




- Culling ist eine wichtige Optimierung (im Gegensatz zu Clipping)

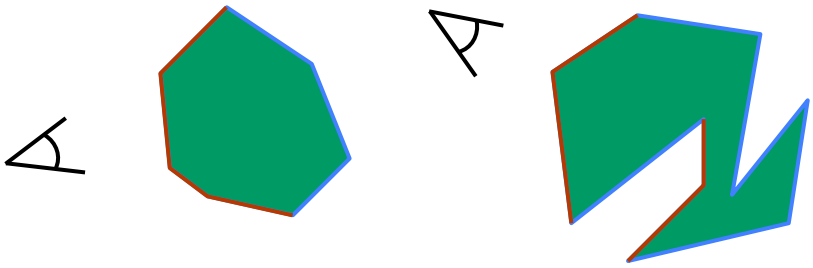
- Für $|S| << |A|$ genügen die bisherigen Algorithmen nicht
- Culling-Algorithmen versuchen, die Menge der nicht-sichtbaren Primitive $C = A \setminus S$ (oder Teilmenge davon), oder die Menge der sichtbaren Primitive S (oder Obermenge davon) zu bestimmen.
- Definition: Potentially Visible Set (PVS) = Obermenge $S' \supseteq S$
  - Ziel: möglichst kleines PVS S' mit möglichst geringem Aufwand
  - Triviales PVS (mit trivialstem Aufwand) ist natürlich A

Culling-Arten

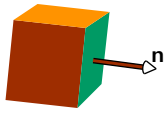


Back-Face Culling

- Definition: Solid = geschlossenes, opakes Objekt; also undurchsichtiges Objekt mit nicht-degeneriertem Volumen
- Beobachtungen:
  - Bei Solids sind die Rückseiten (back-faces) nie sichtbar
  - Bei konvexen Objekten gibt es genau 1 zusammenhängende Rückseite
  - Bei nicht-konvexen Solids eventuell mehrere

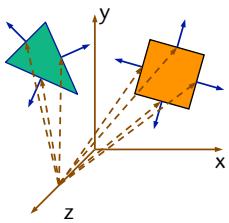


- Backface Culling = Nicht-Zeichnen der dem Viewpoint abgewandten Flächenstücke
  - Klappt nur bei Solids!



- Berechne Normale **n** des Polygons
- Berechne Vektoren **v** vom Viewpoint zu allen Punkten **p** des Polygons
  - Orthogonale Projektion: $\mathbf{v} = [0\ 0\ 1]^T$
  - Perspektivische Projektion: $\mathbf{v} = \mathbf{p} - \mathbf{eye}$
- Abgewandt (nicht zeichnen) wenn Winkel zwischen **n** und **v** < 90°

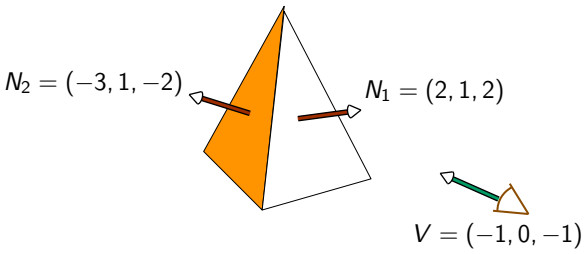
  $\leftrightarrow \quad \mathbf{n} \cdot \mathbf{v} > 0$



Beispiel

$$N_1 \cdot V = (2,1,2)\cdot(-1,0,-1)$$
$$= -4 < 0$$
$\Rightarrow N_1$ front facing

$$N_2 \cdot V = (-3,1,-2)\cdot(-1,0,-1)$$
$$= 5 > 0$$
$\Rightarrow N_2$ back facing

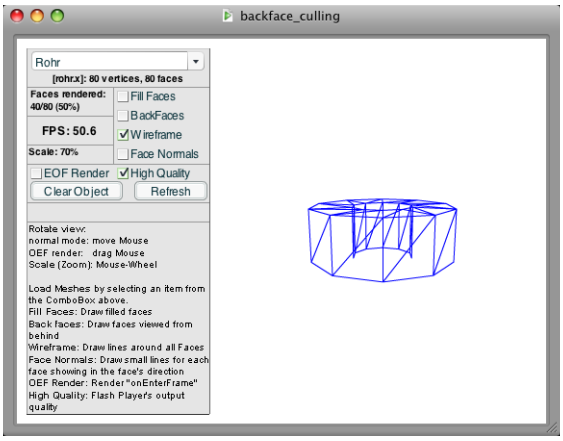


Backface Culling in OpenGL

- Muß man nur einschalten:

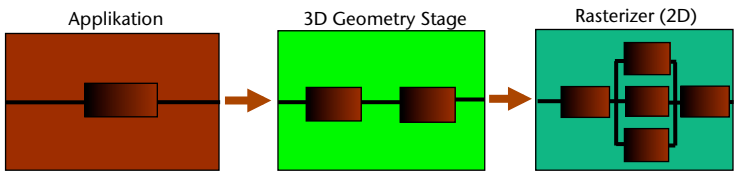
```
glCullFace( GL_BACK );
glEnable( GL_CULL_FACE );
```

Demo



Wann lohnt sich Backface Culling?

- Erinnerung: Graphik-Pipeline

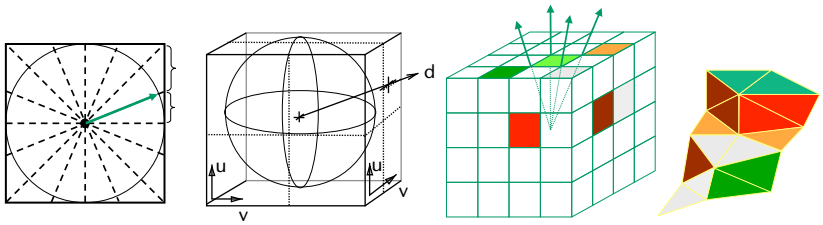


- Eine Pipeline hat immer den Durchsatz wie das langsamste Glied!
- Mögliche Bottlenecks in der Graphik-Pipeline:
  - Im Rasterizer → *"fill limited"*
  - In der Geometry-Stage → *"transform limited"*
  - Auf dem Bus zwischen App. und Graphik-Hardware → *"bus limited"*
  - Falls die Graphikkarte schneller ist als die Applikation Geometrie liefern kann → *"CPU limited"* (erkennt man an 100% CPU-Auslastung)

Normal Masks

[Zhang & Hoff, 1997]

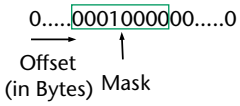
- Zentrale Idee: Skalarprodukt ersetzen durch Klassifizierung aller Normalen
- Bilde zunächst Klassen über der Menge aller Normalen
  - Umschließe Normalenkugel (Gauß'sche Kugel) mit Würfel ("Richtungswürfel" oder "direction cube")



  - Ergibt $6 \cdot N^2$ viele Klassen (N = Anzahl Gitterunterteilungen)
  - Klassifizierung einer Normalen ist sehr einfach

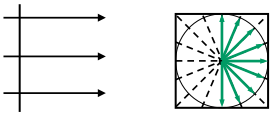
- Kodierung einer Normalen (Preprocessing):
  - Der gesamte Normalenwürfel $\hat{=}$ Bitstring der Länge $6 \cdot N^2$
  - Eine Normale $\hat{=}$ nur eine 1, sonst 0-en
  - Kodierung als Offset + Teil des Bitstrings, der die 1 enthält
  - Z.B.: unterteile Bitstring in Bytes, Offset = 1 Byte, ergibt 256x8 = 2048 Bits

```
typedef struct PolygonNormalMask
{
   Byte offset, bitMask;
};
```

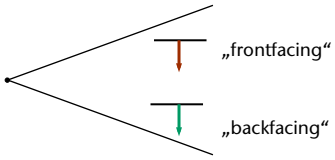


  - Speichere diese 2 Bytes zu jedem Polygon
  - Z.B.: wähle N = 16
  - Ergibt Unterteilung der Normalenkugel in $6 \cdot 16 \cdot 16 = 1536$ Klassen

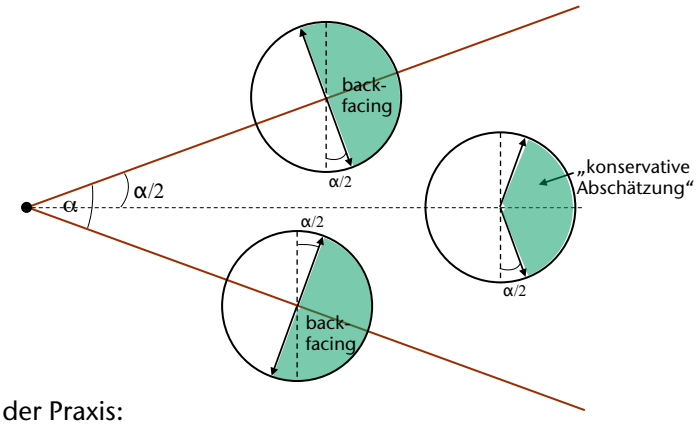
- Culling (Initialisierung):
  - Identifiziere alle diejenigen Normalenklassen, deren Normalen alle backfacing sind
  - Orthographfische Projektion:



  - Perspektivische Projektion: welche Normalen backfacing sind hängt von Normalenrichtung **und Position** des Polygons ab!



  - Deswegen: berechne "konservative" Menge von Klassen, die – unabhängig vom Ort des Polygons – backfacing sind:



- In der Praxis:
  - Teste jede Klasse in allen vier Ecken des View-Frustums
  - Test einer Klasse = Test der 4 Normalen, die in die Ecken des Quadrats zeigen

- Stelle diese Menge als Bitstring (z.B. 2048 Bits = 256 Bytes) in einem Byte-Array dar:

```
Byte BackMask[256];
```

- Culling (zur Laufzeit): teste für jedes Polygon

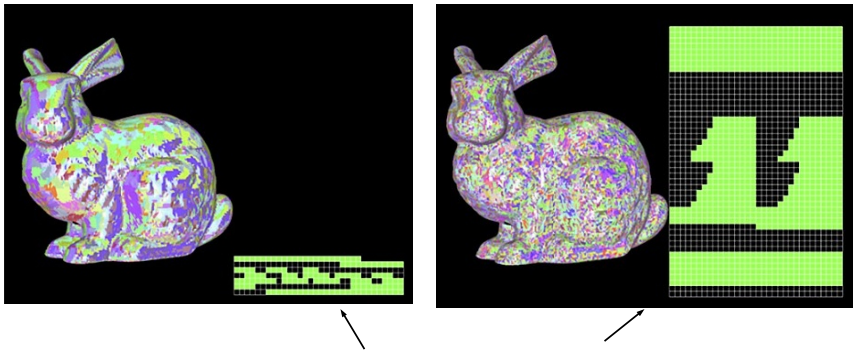
```
BackMask[byteOffset] & bitMask
```

- Beschleunigung: rendere die Szene "sektorenweise"
  - damit ist der Winkel $\alpha/2$ in jedem Sektor kleiner;
  - für jeden Sektor eine eigene **BackMask []**.
- Resultat: die Autoren berichten Faktor 1.5 Speedup gegenüber OpenGL-Backface-Culling

Beispiel

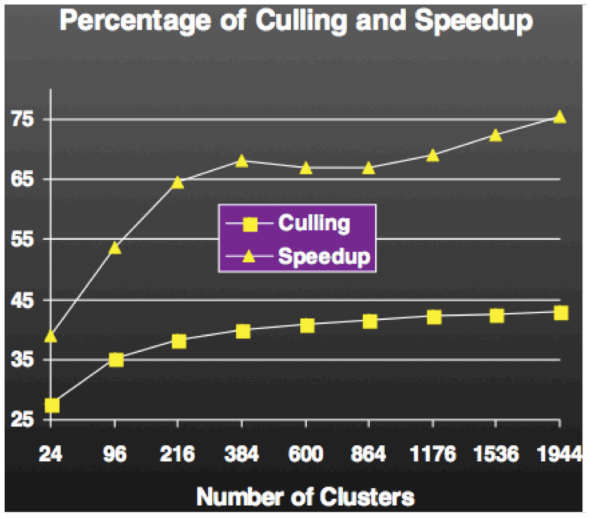
216 Klassen ("cluster")

1536 Klassen ("cluster")



BackMask für den aktuellen Viewpoint
(grün = backfacing)

Speedup



Clustered Backface Culling [1998]

- Erinnerung: einfache Rechenregeln zu min/max:

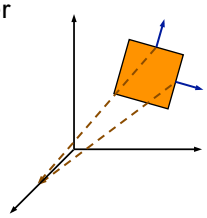
$$\max_i \{x_i + y_i\} \leq \max_i \{x_i\} + \max_i \{y_i\}$$

$$\max_i \{x_i - y_i\} \leq \max_i \{x_i\} - \min_i \{y_i\}$$

$$\max_i \{kx_i, ky_i\} = \begin{cases} k \max_i \{x_i, y_i\} & , k \geq 0 \\ k \min_i \{x_i, y_i\} & , k < 0 \end{cases}$$

- Im folgenden seien $\mathbf{n}^i$ und $\mathbf{p}^i$ die Normale bzw. ein Vertex eines Polygons aus einem Cluster (einer Menge) von Polygonen. Sei $\mathbf{e}$ der Viewpoint.
- Achtung: wir verwenden im folgenden die "umgekehrte" Definition für Backfacing!

$$\mathbf{n} \cdot (\mathbf{e} - \mathbf{p}) \leq 0$$



- Annahme: Cluster (= Menge) von Polygonen ist gegeben
- Alle Polygone sind backfacing gdw.

$$\forall i : \mathbf{n}^i \left(\mathbf{e} - \mathbf{p}^i\right) \leq 0 \quad \Leftrightarrow$$
$$\max\left\{\mathbf{n}^i \left(\mathbf{e} - \mathbf{p}^i\right)\right\} \leq 0 \qquad (1)$$

- Obere Schranke für (1) ist

$$\max\left\{\mathbf{n}^i \left(\mathbf{e} - \mathbf{p}^i\right)\right\} \leq \max\left\{\mathbf{e}\mathbf{n}^i\right\} - \min\left\{\mathbf{n}^i\mathbf{p}^i\right\} \qquad (2)$$

- Setze d := min{$\boldsymbol{n}^i \cdot \boldsymbol{p}^i$} (precomputation)
- Schreibe (2) als

$$\max\left\{\mathbf{n}^i \left(\mathbf{e} - \mathbf{p}^i\right)\right\} \leq \max\left\{e_x n_x^i + e_y n_y^i + e_z n_z^i\right\} - d$$
$$\leq \max\left\{e_x n_x^i\right\} + \max\left\{e_y n_y^i\right\} + \max\left\{e_z n_z^i\right\} - d \qquad (3)$$

- Annahme: **e** liegt im pos. Oktanten, d.h., e_x, e_y, $e_z \geq 0$; dann können wir eine obere Schranke von (3) angeben:

$$\max\left\{\mathbf{n}^i \left(\mathbf{e} - \mathbf{p}^i\right)\right\}$$

$$\leq e_x \cdot \max\{n_x^i\} + e_y \cdot \max\{n_y^i\} + e_z \cdot \max\{n_z^i\} - d$$

$$\leq \mathbf{m} \cdot \mathbf{e} - d\,, \quad \text{mit} \quad \mathbf{m} = \begin{pmatrix} \max\{n_x^i\} \\ \max\{n_y^i\} \\ \max\{n_z^i\} \end{pmatrix}$$

n wird für zu viele verschiedene Vektoren verwendet!

- Analog gilt für e_x, e_y, $e_z \leq 0$:

$$\max\left\{\mathbf{n}^i \left(\mathbf{e} - \mathbf{p}^i\right)\right\} \leq \mathbf{n} \cdot \mathbf{e} - d\,, \quad \text{mit} \quad \mathbf{n} = \begin{pmatrix} \min\{n_x^i\} \\ \min\{n_y^i\} \\ \min\{n_z^i\} \end{pmatrix}$$

- Für alle anderen Oktanten hat man die entsprechenden Kombinationen aus min & max
- Schreibweise: definiere eine Art „If“-Operator auf Vektoren

$$\text{if}\,(\mathbf{e};\mathbf{u},\mathbf{v}) := \begin{cases} u_\alpha & , e_\alpha \le 0 \\ v_\alpha & , e_\alpha > 0 \end{cases} \qquad \text{mit } \alpha \in \{x, y, z\}$$

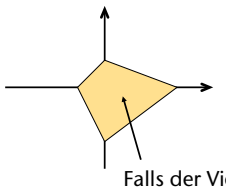
- Damit kann man den (konservativen) Test dann so schreiben:

$$\text{if}\,(\mathbf{e};\mathbf{n},\mathbf{m})\cdot\mathbf{e} - d \le 0 \quad \Rightarrow \quad \text{cluster is backfacing} \qquad (4)$$

- Precomputation: pro Cluster **n**, **m** und *d* bestimmen
- Speicherbedarf pro Cluster: 28 Bytes (2 Vektoren + 1 Skalar)

Geometrische Interpretation

- Ungleichung (4) definiert 8 Ebenen (pro Oktant eine)
- Je 4 Ebenen (in angrenzenden Oktanten) schneiden sich in einem Punkt auf der dazwischenliegenden Koord.achse
  - Beispiel: betrachte die 4 Ebenen in den Oktanten mit $\boldsymbol{e}_x \ge 0$
  - Alle 4 Ebenen haben Normale der Form $\boldsymbol{n} = (m_x, \cdot, \cdot) \rightarrow$
  - sie schneiden alle die X-Achse im Punkt $\left(\frac{d}{m_x}, 0, 0\right)$.
- Diese 8 Ebenen bilden ein geschlossenes Volumen, das sog. "Culling-Volumen"



Falls der Viewpoint sich hier drin befindet, ist der Cluster komplett backfacing

Weitere Optimierung: lokale Test-Koordinaten

- Problem: wenn die Polygone weit vom Ursprung entfernt liegen, und der Ursprung auf der positiven Seite der Normalen liegt, dann wird d sehr weit negativ → der Test fällt nie positiv aus
- Abhilfe: führe den Test in einem lokalen Koordinatensystem durch
- Verschiebe den lokalen Ursprung $\mathbf{c}$ so, daß

$$d = \min\left\{\mathbf{n}^i \cdot (\mathbf{p}^i - \mathbf{c})\right\}$$

möglichst weit positiv wird. Gesucht ist das optimale $\mathbf{c}$.

  - Frage: wird Rotation noch etwas bringen?
  - In praxi: probiere Mittelpunkt und Ecken der BBox der Polygone als $\mathbf{c}$.
- Speichere $\mathbf{c}$ zusätzlich zum Cluster; teste dann

$$\text{if } (\mathbf{e} - \mathbf{c}; \mathbf{N}, \mathbf{M}) \cdot (\mathbf{e} - \mathbf{c}) - d \leq 0$$

Hierarchical Clustered Backface Culling

- Zwei Cluster kann man zusammenfassen zu einem gemeinsamen:

$$\hat{\mathbf{n}} = \begin{pmatrix} \min\left(n_x^1, n_x^2\right) \\ \min\left(n_y^1, n_y^2\right) \\ \min\left(n_z^1, n_z^2\right) \end{pmatrix} \quad \hat{\mathbf{m}} = \begin{pmatrix} \max\left(m_x^1, m_x^2\right) \\ \max\left(m_y^1, m_y^2\right) \\ \max\left(m_z^1, m_z^2\right) \end{pmatrix}$$

$$\hat{d} = \min\left(d_1, d_2\right)$$

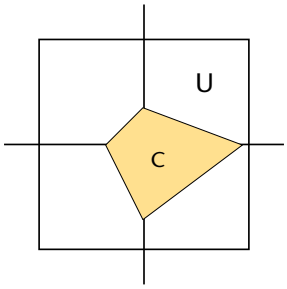
  - Diese beiden Vektoren und Ď liefern eine konservative Abschätzung
  - D.h.: falls der gemeinsame Cluster unsichtbar ist, dann auch garantiert die beiden ursprünglichen → Cluster-Hierarchie
- Falls eine Hierarchie von Clustern aufgebaut wird, definiere analog folgenden Frontface-Test:
  - Höre auf zu testen, falls kompletter Cluster front- oder backfacing
  - Sonst: teste die Kinder auf komplett front- oder back-facing

Erzeugung der Cluster

- Zur Bewertung von Cluster-Kandidaten in einem Algo benötigen wir ein Maß für die "Güte" eines Clusters
- Hier: Wahrscheinlichkeit P, daß der Cluster gecullt wird
- Verwende Heuristik zur Berechnung von P:

$$\frac{\text{Volumen des Culling-Volumens}}{\text{Volumen aller möglicher Viewpoint-Standorte}} = \frac{\text{Vol}(C)}{\text{Vol}(U)}$$

  - Vol(*C*) kann man exakt bestimmen
  - Wähle als *U* die BBox der gesamten Szene
- Falls lokale Culling-Koordinaten verwendet werden:
  wähle als $U = c \cdot \text{BBox(Cluster)}$
  („Nahfeld-Culling-Wahrscheinlichkeit“)



- Frage: gegeben zwei Cluster *A* , *B*;
  ist es schneller, *A* und *B* getrennt zu testen und zu rendern, oder als ein Cluster $C := A \cup B$?
- Sei *T*(*A*) die erwartete(!) Zeit, um den Cluster *A* zu testen und ggf. zu rendern. Dann ist

$$T(A) = t_C + (1 - P(A))\, R(A)$$

  wobei *P*(*A*) = Wahrscheinlichkeit, daß Cluster *A* gecullt wird, und *R*(*A*) = Zeit zum Rendern von *A* (ohne weitere Tests), und t_C = Zeit zum Backface-Test eines Clusters

- A und B zusammenfassen lohnt sich gdw.

$$T(C) < T(A) + T(B) \quad \Leftrightarrow$$

$$t_C + (1 - P(C))\,R(C) < 2t_C + (1 - P(A))\,R(A) + (1 - P(B))\,R(B) \quad \Leftrightarrow$$

$$(1 - P(C))\,(R(A) + R(B)) < t_C + \ldots \quad \Leftrightarrow$$

$$P(C) > \frac{t_C + P(A)R(A) + P(B)R(B)}{R(A) + R(B)} \quad \Leftrightarrow$$

$$P(C) > \frac{\frac{t_C}{r} + P(A)n_A + P(B)n_B}{n_A + n_B}$$

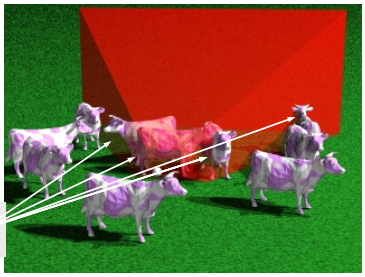
Ann.: $R(A) = n_A \cdot r$, r=konstanter Aufwand für 1 Polygon

- Verhältnis t_C/r ist maschinenabhängig; kann aber leicht vorab experimentell und automatisch bestimmt werden (Hängt ab von Graphikkarte, Anzahl Lichtquellen, Texturen, ...)

View-Frustum Culling

[Clark 1976]

- In vielen realen Szenen ist eine substanzielle Prozentzahl der Umgebung außerhalb des View Frustums



Bounding Volumes (BVs)

- Test pro Polygon ist zu teuer, wäre langsamer als ohne VFC
- Teste deswegen ganze Objekte (Menge von Polygonen), ob außerhalb des View-Frustums
- Schnelle Tests mit einfachen Hüllkörpern (*bounding volumes*, BVs):

Kugel | Achsenparallele Bounding Box (AABB) | Orientierte BB (OBB)

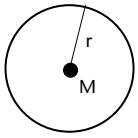
- Das Verfahren ist effizient nur dann, wenn

  Cost(BV-Test) << Cost(Rendern der Polygon-Menge)

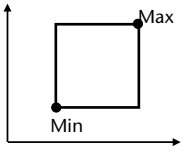
Berechnung von OBBs

Darstellung der BVs

- Kugel := (Mittelpunkt, Radius)

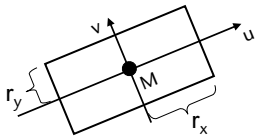


- AABB := (Min, Max) =
  $(x_{min}, y_{min}, z_{min}, x_{max}, y_{max}, z_{max})$



- OBB ist definiert durch
  - Mittelpunkt
  - 3 Achsen
  - 3 „Radien“
  - Entspricht 3x4 Matrix:

  $T(M) \cdot R(u,v,w) \cdot S(r_x, r_y, r_z)$

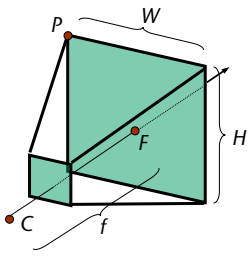


Darstellung des View Frustums

- Vorgehen:
  1. Parameter aus gluPerspective und gluLookAt verwenden
  2. Eckpunkte des Frustums berechnen
  3. Ebenen des Frustums berechnen
- Ecken bestimmen (in Weltkoordinaten):

$$F = C + f \cdot \mathbf{d}$$

$$P = F + \frac{1}{2} H\mathbf{v} - \frac{1}{2} W\mathbf{u}$$



  Analog alle anderen Ecken
- Aus den Ecken die Ebenen bestimmen:
  - 3 Punkte genügen (Kreuzprodukt, Aufpunkt einsetzen)
  - Achtung: achte auf konsistente Orientierung der Normalen!
  - Kleine Opt.: Die Normalen der Near- und Far-Plane kennt man schon

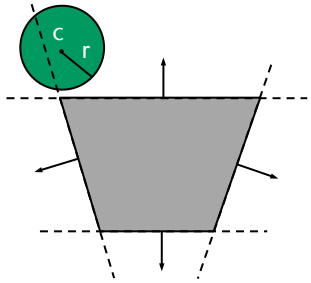
Test Kugel — Frustum

- Gegeben: 6 Ebenengleichungen

$$E_i : x \cdot n_i - d_i = 0$$

eine Kugel

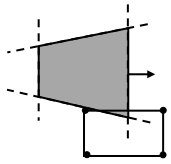
$$(x - c)^2 - r^2 = 0$$



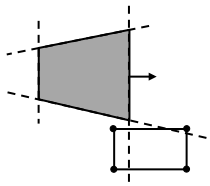
- Frage: befindet sich die Kugel komplett außerhalb des Frustums?
- Ja $\leftrightarrow \exists i : \quad c \cdot n_i - d_i > r$
- Falls $\exists i : \quad |c \cdot n_i - d_i| \leq r$
  dann schneidet die Kugel eine der Ebenen (aber nicht notwendigerweise das Frustum)
- Falls $\forall i : \quad c \cdot n_i - d_i < -r$
  dann ist die Kugel komplett innerhalb des Frustums

Test Box—Frustum

- Achtung: es genügt nicht festzustellen, daß alle Ecken außerhalb des Frustums liegen!
  - Gegenbeispiel:



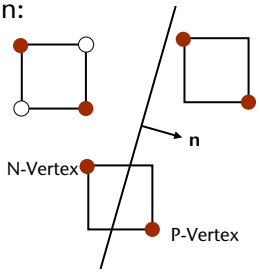
- Einfacher Test:
  Alle 8 Ecken sind auf der positiven Seite derselben Ebene
  → Box ist außerhalb
- Dieser Test produziert sog. „false negatives“:



- Die Box ist komplett innerhalb ⇔
  alle Ecken sind auf der negativen Seite aller Ebenen

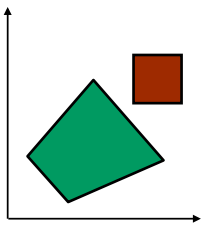
Optimierungen

- Es genügt, 2 Ecken gegen jede Ebene zu testen:
  - Wir bezeichnen mit *„N-Vertex“* denjenigen Vertex aller Ecken, der auf der Funktion
    $f(\mathbf{x}) = \mathbf{x} \cdot \mathbf{n} - d$
    das Minimum annimmt. Analog bezeichnet *„P-Vertex“* denjenigen, der das Max annimmt
  - Diese sind (meistens) eindeutig, weil f monoton ist und eine Box konvex ist




```
loop über alle Ebenen i:
  Berechne fi(N-Vertex)
  Falls der N-Vertex auf der pos. Seite:
    → komplette Box ist auf der pos. Seite
    → komplette Box außerhalb des Frustums
  Berechne fi(P-Vertex)
  Falls P-Vertex auf der neg. Seite:
    → komplette Box ist auf der neg. Seite
```


- Wie findet man **schnell** den N- bzw. P-Vertex?
- Falls Box = *axis-aligned bounding box (AABB)* dann geht es schnell
- AABB = $(x_{min}, y_{min}, z_{min}, x_{max}, y_{max}, z_{max})$

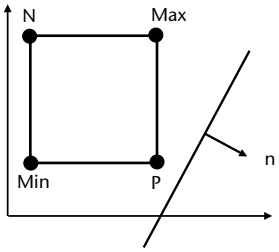


$$P_x = \begin{cases} x_{max} & , n_x \geq 0 \\ x_{min} & , n_x < 0 \end{cases}$$

$$P_y = \begin{cases} y_{max} & , n_y \geq 0 \\ y_{min} & , n_y < 0 \end{cases}$$

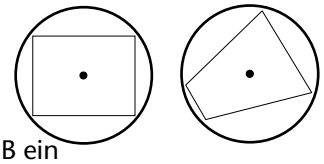
$$P_z = \ldots$$

$$N_x = \begin{cases} x_{min} & , n_x \geq 0 \\ x_{max} & , n_x < 0 \end{cases}$$

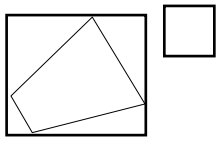


Weitere Optimierungen

- "Meta-BVs": Falls viele Boxes getestet werden müssen, schließe Boxen und Frustum in Kugeln ein



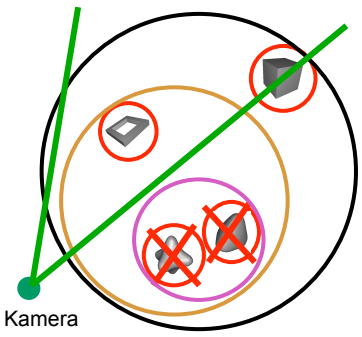
- Oder schließe das Frustum in eine AABB ein

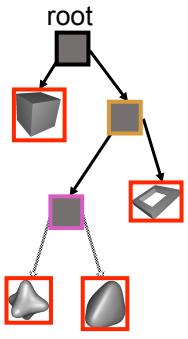


- Zeitliche Kohärenz: wenn Box durch eine bestimmte Ebene gecullt wurde, speichere diese Ebene und teste diese beim nächsten Mal zuerst. Wahrscheinlichkeit ist hoch, daß diese Ebene wieder die Box rauswirft

Hierarchical View Frustum Culling

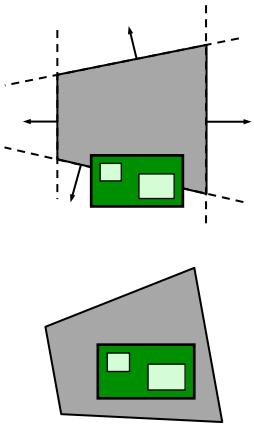
- Erzeuge in jedem Knoten des Szenengraphen ein Bounding-Volumen, das den kompletten Unterbaum einschließt → Bounding-Volumen-Hierarchie (BVH)
- Traversiere diese BVH und teste dabei jeden Knoten





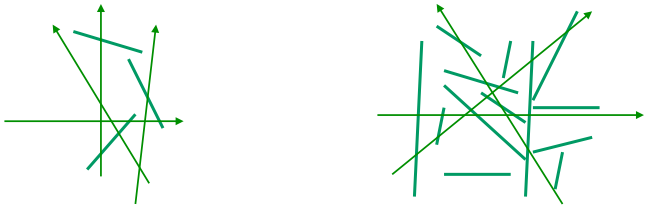
Weitere Optimierung

- *Plane Masking*:
  - Falls eine Box komplett auf der neg. Seite einer Ebene liegt, so auch alle Kinder. Teste diese Ebene also nicht mehr bei den Kindern
  - Falls ein BV vollständig innerhalb, dann auch alle Kinder; teste diese also nicht mehr

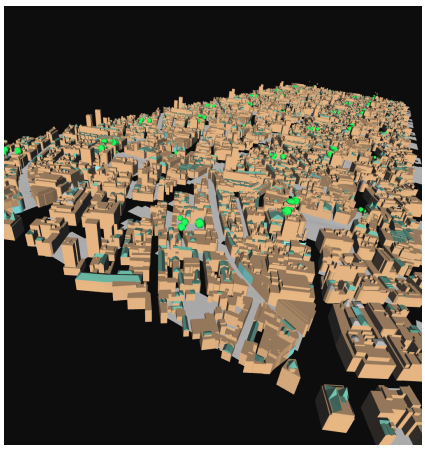


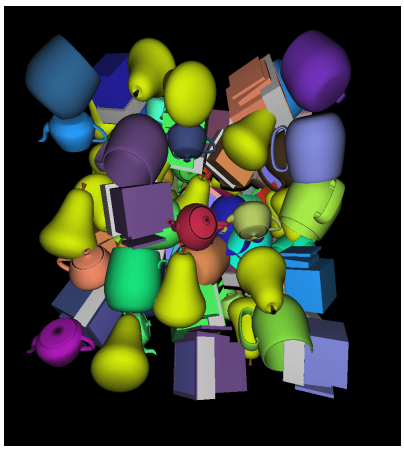
Occlusion Culling

- Occlusion Culling ist immer dann interessant, falls viele Objekte durch einige wenige Objekte verdeckt werden
- Definition: **Depth Complexity**
  - Anzahl Schnittpunkte des Strahls durch die Szene
  - Anzahl Polygone, die auf ein Pixel projiziert werden
  - Anzahl Polygone, die an einem Pixel sichtbar wären, wären alle Polygone transparent
- Bemerkung: die Depth Complexity ist beobachtungs- und richtungsabhängig



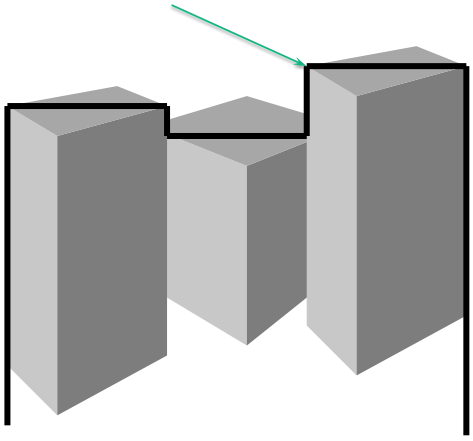
Beispiele für hohe Depth Complexity



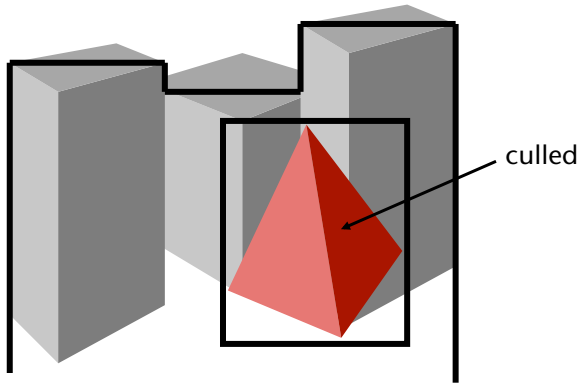


Zunächst der Spezialfall "Städte"

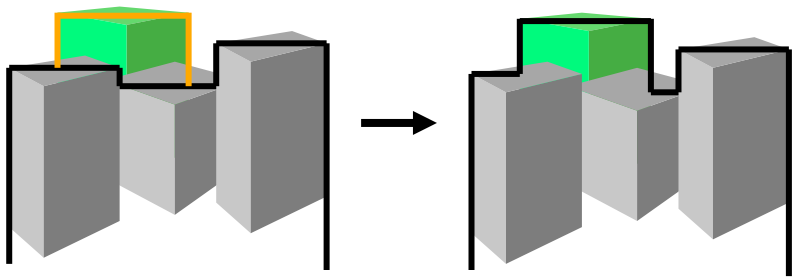
- Rendere die Szene von vorn nach hinten (umgekehrter Painter's Algorithm)
- Erzeugt einen "occlusion horizon"



- Zum Rendern eines Objektes (hier Tetraeder; liegt hinter den grauen Objekten):
  - Bestimme achsenparallele Bounding-Box (AABB) der Projektion des Obj
  - Vergleiche mit dem Occlusion Horizon

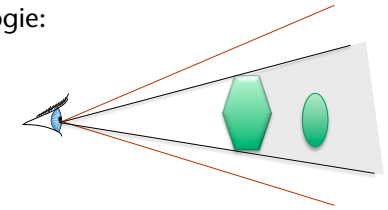


- Falls ein Objekt als sichtbar betrachtet wird:
  - Füge dessen AABB zum bisherigen Occlusion Horizon hinzu



Allgemeines Occlusion Culling

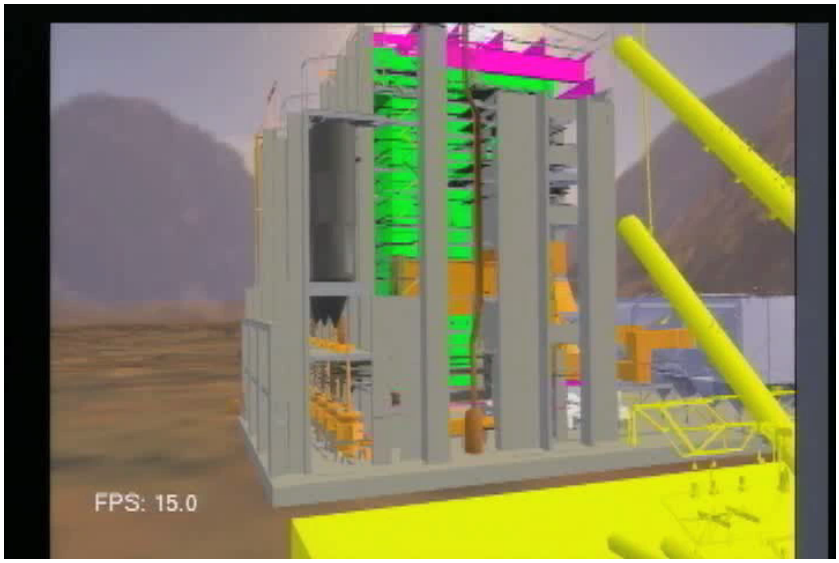
- Gegeben:
  - eine teilweise(!) gerenderte Szene, und
  - ein noch nicht gerendertes Objekt
- Aufgabe:
  - Entscheide schnell, ob das Objekt, falls es gerendert würde, Pixel im Framebuffer modifizieren würde;
  - M.a.W.: entscheide schnell, ob das Objekt von der aktuellen Szene komplett verdeckt ist
- Terminologie:



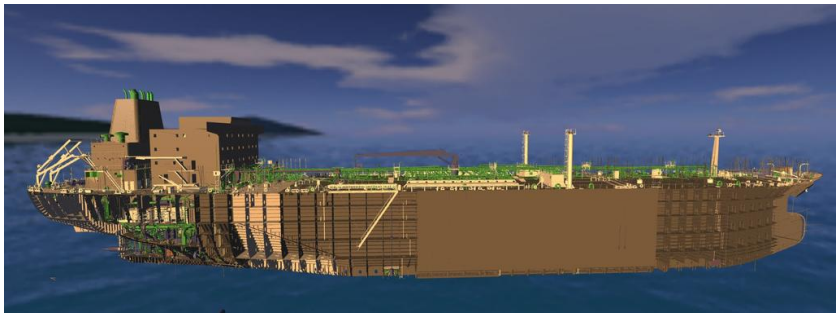
Occluder

Occluded geometry ("occludee")

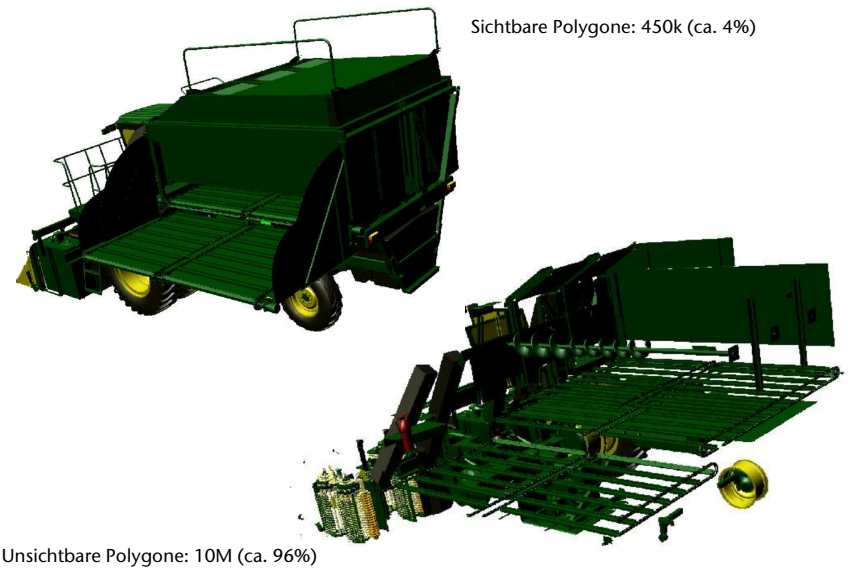
Beispiele für Anwendungen des allg. Occlusion Culling



Power plant, 13 million triangles



"Double Eagle", 4 GB, 82M triangles, 127,000 objects



Sichtbare Polygone: 450k (ca. 4%)

Unsichtbare Polygone: 10M (ca. 96%)

Occlusion-Culling in OpenGL

- Früher als Extension **`ARB_occlusion_query`** ,
  heute im OpenGL-Kern ab Version 1.5
  - Funktionsweise: fragt OpenGL, wieviele Pixel von einer Anweisungsfolge "übermalt" werden würden
- Ansatz: zeichne eine einfache Repräsentation ("Proxy"), ohne den Color- oder Z-Buffer zu verändern
  - Wurden durch den Proxy keine Pixel gezeichnet, muß das Objekt selbst nicht mehr gezeichnet werden
- Proxy-Geometrie: opfere zunächst ein wenig Rechenkapazität, um möglicherweise danach viel Rechenleistung einzusparen
  - Einigermaßen genaue Bounding Volumes
  - Keine Texturierung, kein Shading, keine Lichtquellen
  - Keine Farben, Texturkoordinaten, Normalen

- Erzeuge zunächst Occlusion-Query bei der Initialisierung:

```
glGenQueries( int count, unsigned int queryIDs[] );
```

- Rendere eine Menge von Objekten (die viel verdecken)
- Schreiben in Z- und Color-Buffer abschalten (optional):

```
glDepthMask( GL_FALSE );
glColorMask( GL_FALSE,GL_FALSE,GL_FALSE,GL_FALSE );
```

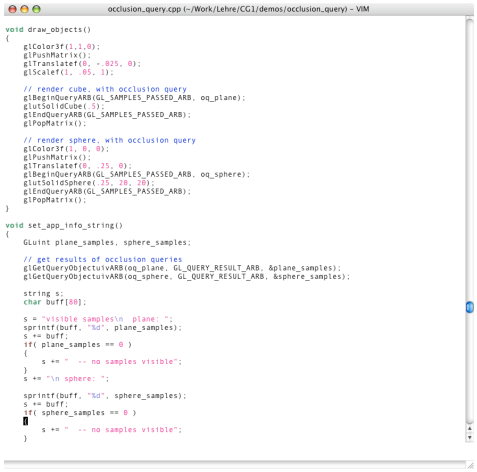
- Starte Anfrage für eine Menge anderer Objekte:

```
glBeginQuery( GL_SAMPLES_PASSED, unsigned int querynum );
// rendere Proxy-Geometrie, z.B. Bounding Volume ...
glEndQuery( GL_SAMPLES_PASSED );
```

- Lese Ergebnis der Anfrage:

```
glGetQueryObjectiv( int querynum,
                    GL_QUERY_RESULT, int *samplesCounted );
```

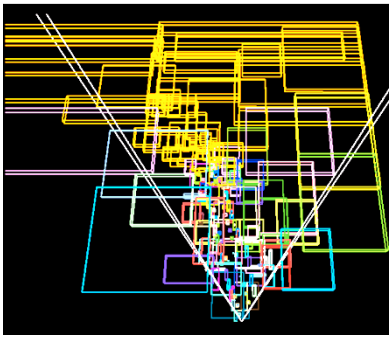
Demo



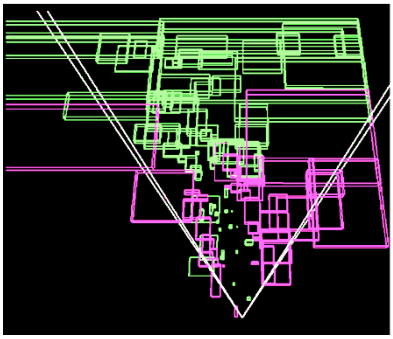
Batching Queries

- Problem: ein Query = teure State-Changes
  - Vorher: das Schreiben in Color- und Z-Buffer abschalten
  - Nachher: wieder einschalten
  - Dieser Overhead kostet mehr Zeit als der eigentliche Query!
- Idee: Batching
- Führe 2 zusätzliche Queues ein
  - Beide enthalten Objekte, die auf Visibility getestet werden sollen
  - I-Queue: enthält Objekte, die vorher "invisible" waren
  - V-Queue: dito für "visible"
  - Parameter: Batch-Größe b (ca. 20-80)
  - Grundsätzlich: erst, wenn Batch-Größe erreicht, wird Liste der Queries an OpenGL abgeschickt
- "Previously visible" Objects werden weiterhin sofort gerendert

- Beispiel: jede Farbe = ein State-Change

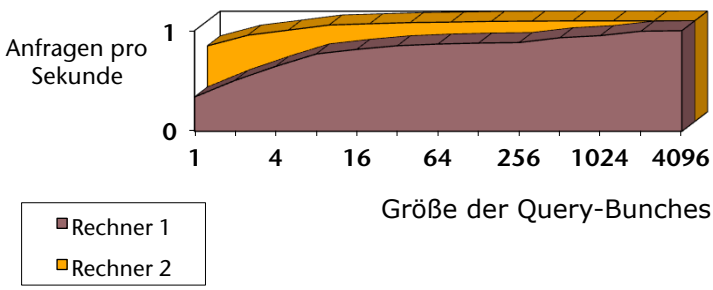


Naiv



CHC++

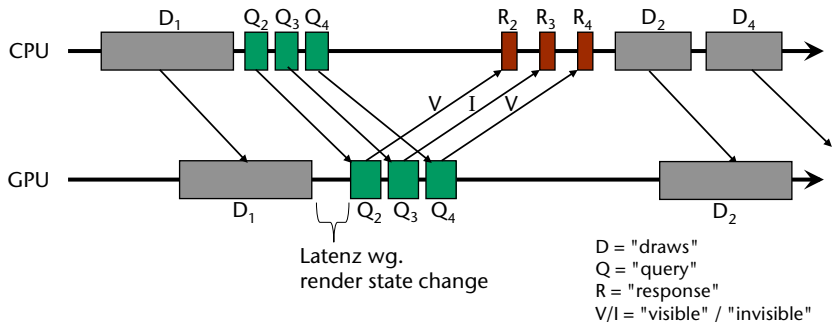
- Ziel: Anzahl State-Changes verringern, und damit den Zeitbedarf pro Occlusion Query
- Schicke deshalb einen Folge von Anfragen, lese erst *danach* das Ergebnis der Folge



Der naive "draw-and-wait" Ansatz

```
Sortiere Objekte ungefähr nach Tiefe in Szene
Erzeuge Query-Folge
while einige Objekte noch nicht gerendert:
  For each Objekt in Query-Folge:
    BeginQuery
    Rendere bounding volume
    EndQuery
  For each Objekt in Query-Folge:
    GetQuery
    if #Pixel gezeichnet > 0:
      Rendere Objekt
```

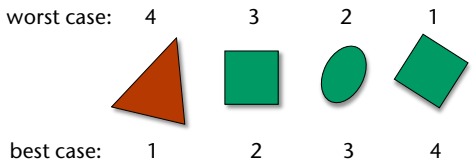

- Probleme des naiven Ansatzes:
  - Sehr hohe Antwortzeit (latency) eines Queries wegen:
    - langer Graphik-Pipeline,
    - etwas Zeit durch das Abarbeiten des Queries (Rasterisierung), und
    - Transfer des Resultats zurück zum Host.



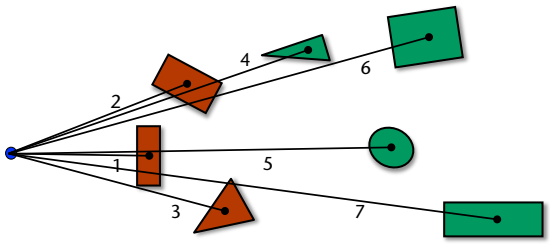
- Folge: "CPU stalls" und "GPU starvation"

Sortieren der Objekt-Liste

- Beobachtung: je nach dem, in welcher Reihenfolge man die Objekte rendert, bekommt man eine hohe Culling-Rate oder nicht

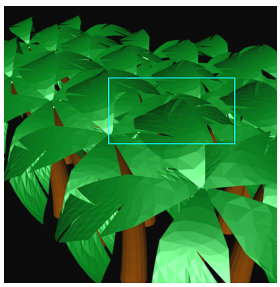


- Lösung: sortiere die Objekt-Liste nach Entfernung zum Viewpoint



Aggressive approximate Culling

- Oft nur konservatives Culling:
  - Wenn auch nur ein Pixel des BVs sichtbar ist, kann auch ein Pixel des Objektes sichtbar sein → Objekt zeichnen
  - Nachteil: oft sind äußere Teile der BVs sichtbar, an denen sich keine Objektpixel befindet
- Idee: ignoriere kaum sichtbare Objekte
  - Objekt wahrschl.(!) nicht sichtbar, wenn nur wenige Pixel des BVs sichtbar
  - Heuristik: zeichne Objekt nur dann, wenn Query Ergebnis ≥ Threshold
  - Eventuell „kleine“ Löcher in einem oder zwischen Objekten



Coherent Hierarchical Culling (CHC & CHC++) [2008]

- Hier allerdings vereinfachte Darstellung (u.a. ohne Hierarchie)
- Gegeben: Menge von Objekten
  - Hier: Objekt = Menge von sinnvoll zusammenhängenden Polygonen
- Ideen:
  - Führe eine Queue mit, in der abgesetzte Hardware-Occlusion-Queries gespeichert werden
  - Annahme zunächst: falls ein Objekt im letzten Frame sichtbar war, dann ist es auch im aktuellen Frame sichtbar
  - Falls ein Objekt unsichtbar war, checke zuerst dessen Visibility
  - Warte nicht auf das Resultat, sondern gehe weiter die Liste durch
  - Bearbeite Query-Resultate sobald sie verfügbar werden

Der Algorithmus

```
L = list of all objects (incl. BVs)
Q = queue for occlusion queries (initally empty)

sort L from front to back with respect to current viewpoint

repeat:

  // process list of objects
  if L not empty:
    O = L.front
    if O inside view frustum:
      issue occlusion query with BV(O)
      append O to Q
      if O is marked "previously visible":
        render O
  end if
...
```

```
...
  // process queries
  while Q not empty and
        result of occlusion query Q.front available
    V = Q.pop
    if num. visible pixels of query V > threshold:
      V.obj = "visible"
      if V.obj is not marked "previously visible":
          render V.obj
    else:
      V.obj = "invisible"
  end while
until Q empty and L empty
```

Im Folgenden: schrittweise Verbesserung dieses Algorithmus'

Fusion (potentiell) verdeckter Geometrie

- Beobachtung:
  - Wenn wir wüssten, daß eine Menge von Objekten im aktuellen Frame verdeckt ist, dann könnten wir dies durch genau ein Occlusion-Query verifizieren
  - Objekte, die viele Frames verdeckt waren, sind sehr wahrscheinlich auch im aktuellen Frame verdeckt (*temporal coherence of visibility*)
- Idee:
  - Erfinde ein "Orakel", das für eine gegebene Menge von Objekten mit großer Wahrscheinlichkeit vorhersagen kann, ob die coherence of visibility erfüllt ist
  - Falls diese Wahrsch.keit hoch genug, teste diese Menge durch 1 Query:

```
glBeginQuery( GL_SAMPLES_PASSED, q );
  rendere BVs der Menge von Objekten ...
glEndQuery( GL_SAMPLES_PASSED );
glGetQueryObjectiv( q, GL_QUERY_RESULT, *samples );
```

Dies nennen wir im folgenden Multiquery!

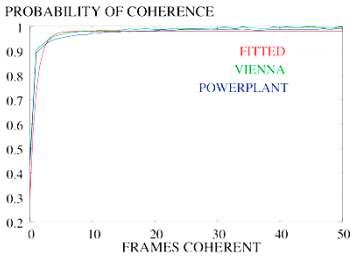
- Definition: Visibility-Persistenz

$$p(t) = \frac{I(t+1)}{I(t)}$$

wobei $I(t)$ = Anzahl Objekte, die in den vergangenen t Frames ständig verdeckt waren

- Interpretation: p(t) = "Wahrscheinlichkeit", daß ein Objekt, das t Frames lang verdeckt war, auch im kommenden Frame verdeckt sein wird
- Beobachtung: ist erstaunlich unabhängig von Obj und Szene
- Folge: läßt sich gut approximieren durch analytische Funktion!

$$p(t) \approx 0.99 - 0.7e^{-t}$$



- Sei t_O = Anzahl vergangener Frames, die Objekt O verdeckt war
- Definiere für ein Menge M von Objekten ein "Orakel" $i(M)$:= die "Wahrscheinlichkeit", daß alle Objekte aus M im aktuellen Frame verdeckt (*invisible*) sein werden (ist nur eine Heuristik!):

$$i(M) = \prod_{O \in M} p(t_O)$$

- Definiere damit
  - Kosten (costs) eines Occlusion-Multiquery (im Batch):

$$C(M) = 1 + c_1|M|$$

  - Erwarteter Nutzen (benefit) eines Multiquery:

$$B(M) = c_2 i(M) \sum_{O \in M} \text{num polygons of } O$$

- Definiere damit den erwarteten Wert eines Multiquery:

$$V(M) = \frac{B(M)}{C(M)}$$

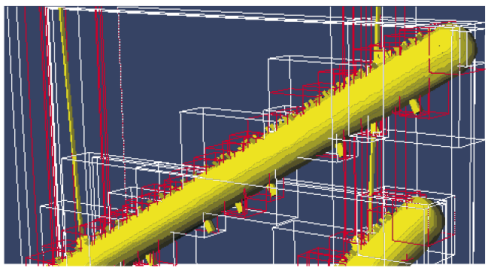
- Wenn die I-Queue dann zu irgend einem Zeitpunkt voll ist:
  - Sortiere die Objekte O_i in der I-Queue nach $t_O \rightarrow \{O_1, \ldots, O_b\}$
  - Suche damit einfach greedy das Maximum

$$\max_{n=1\ldots b} \{V(\{O_1, \ldots, O_n\})\}$$

  - Setze eine Multiquery für diese ersten n Objekte aus der I-Queue ab
  - Wiederhole, bis die I-Queue leer ist

Tighter Bounding Volumes

- Beobachtung: je größer das BV im Verhältnis zum Objekt, desto wahrscheinlicher liefert ein Occlusion-Query ein "*false positive*" (behauptet "visible", ist in Wahrheit aber "invisible")
- Ziel: möglichst enge BVs
- Randbedingungen:
  - BVs müssen sehr schnell zu rendern sein
  - BVs dürfen nicht viel Speicher kosten
- Idee:
  - Zerlege Objekt in einzelne Stücke (Cluster von Polygonen)
  - Lege um jeden Cluster eine BBox (AABB)
  - Verwende als BV des Objektes die Vereinigung der "kleinen" BBoxes



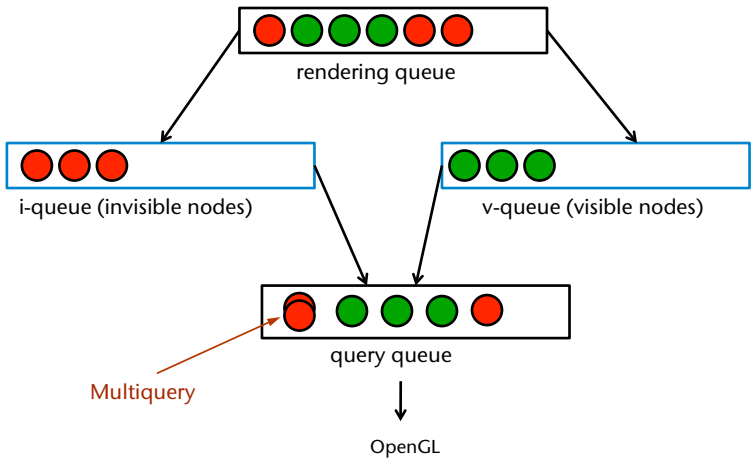
- Frage: wie klein soll man die "kleinen" AABBs (bzw. die Cluster) machen?
- Beobachtung: je größer die Anzahl der kleinen AABBs, ...
  - ... desto größer die Wahrscheinlichkeit, daß "invisible" korrekt erkannt wird; aber
  - ... desto größer die Oberfläche → längere Rendering-Zeit des daraus resultierenden Occlusion-Queries
- Strategie zur Konstruktion der "engen AABBs":
  - Unterteile die Cluster rekursiv
  - Abbruchkriterium: falls

$$\sum \text{Oberfläche der kleinen AABBs} > \sigma \cdot \text{Oberfläche der großen AABB}$$

  - Parameter σ hängt ab von der Graphikkarte ($\sigma \approx 1.4$ scheint OK)

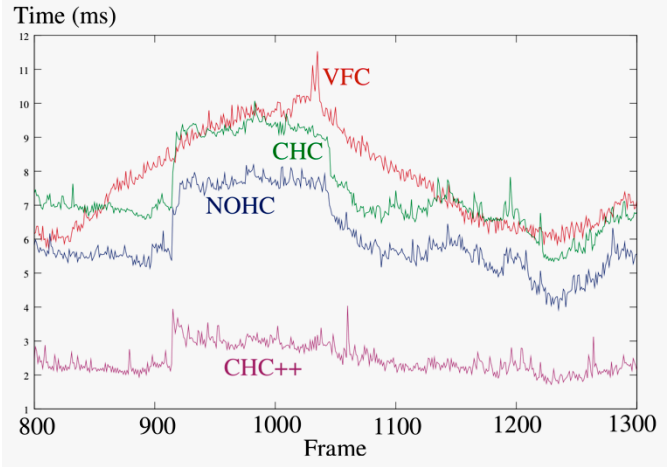
Alles zusammen

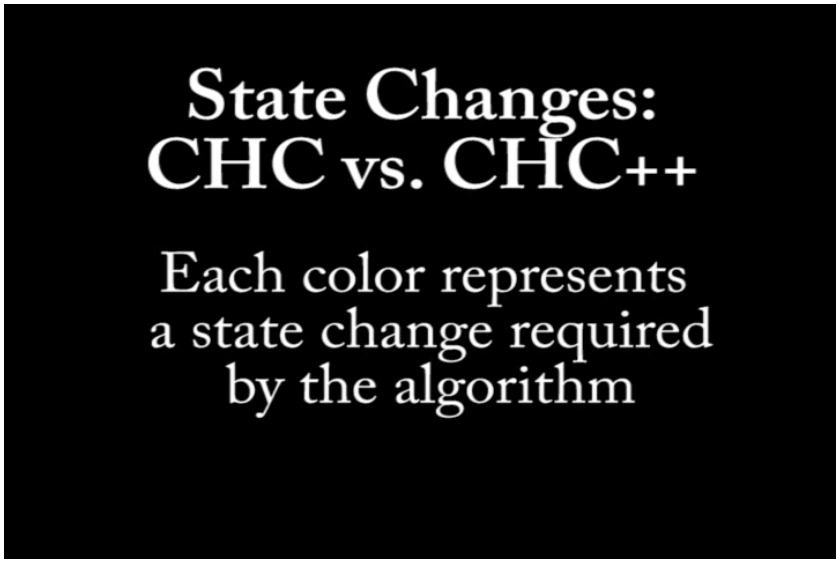
- Die Queues in CHC++:



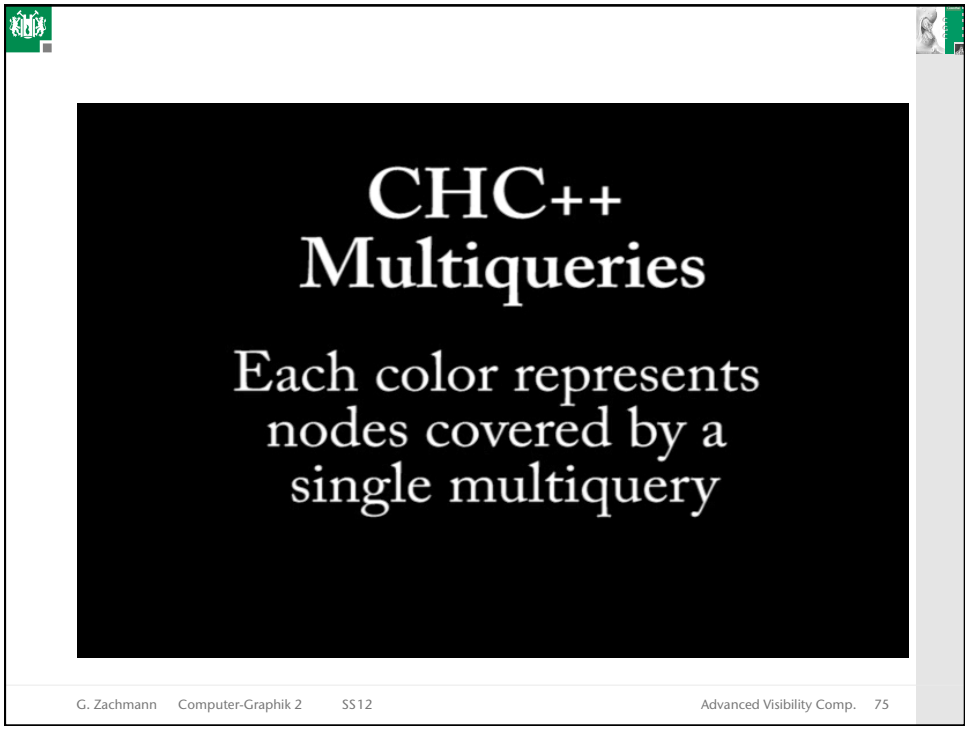
Resultate

- Walkthrough durch das Power-Plant-Modell:






Powerplant
Walkthrough 2


CHC++
Multiqueries
Each color represents
nodes covered by a
single multiquery

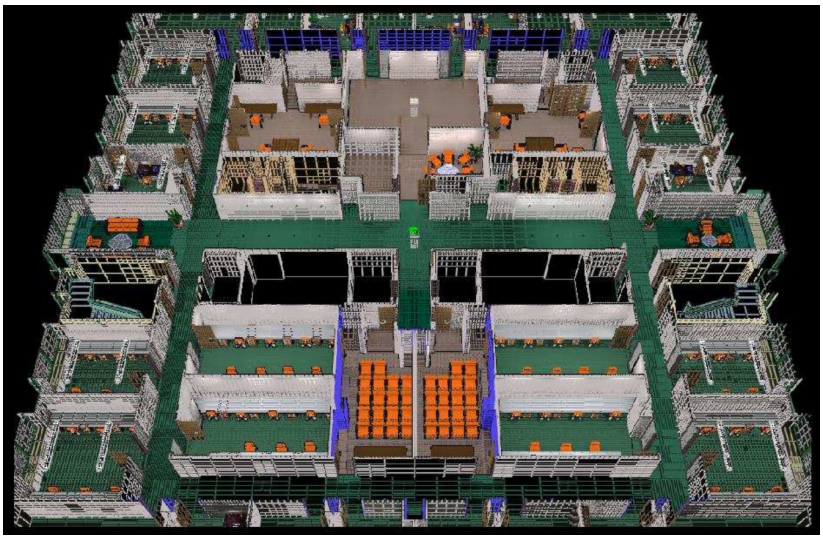
Coherent

Hierarchical Culling

Hardware Occlusion Queries

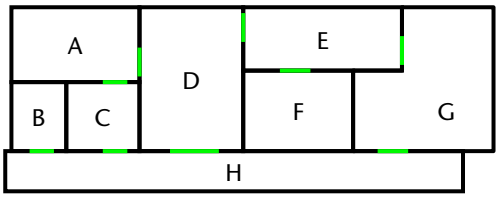
Made Useful

Weiterer Spezialfall: Architekturmodelle



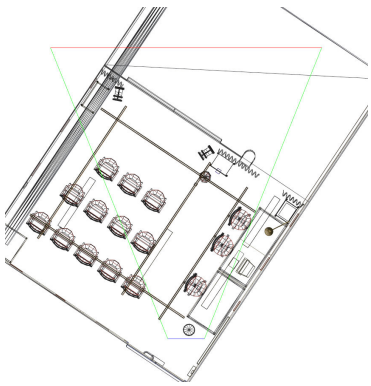
Zellen und Portale (*Portal Culling*)

- Szenario: Walk-through durch Gebäude und Städte
- Durchsichtige Portale verbinden die Zellen
  - Türen, Fenster, Öffnungen, ...
- Beobachtung: Zellen sehen einander nur durch die Portale



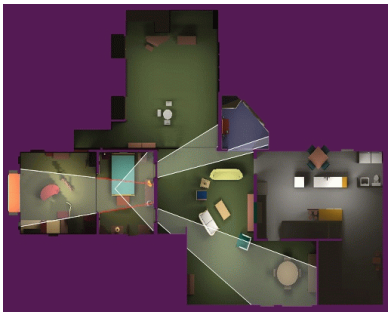
- Welche Zelle sind im PVS enthalten?
  - Die Zelle welche den Viewpoint enthält
  - Und diese Zellen, welche ein Portal zur Ausgangszelle besitzen

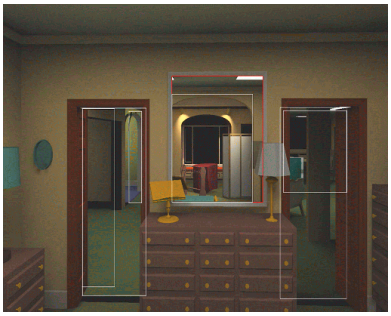
Beispiel-Szene



Resultat

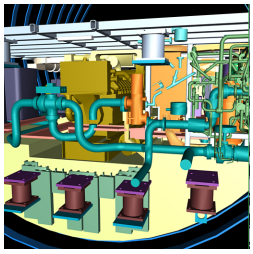
- Beispiel-Szene:





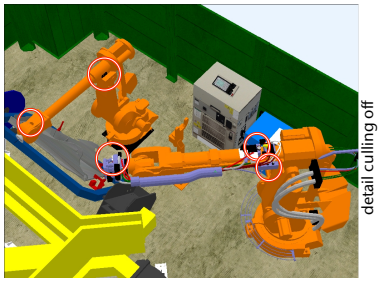
- Speedup ist stark vom Modell und Viewpoint abhängig
  - Framerate ist 1-10—faches der Framerate ohne Cells-&-Portals-Methode
  - Für typische Viewpoints entfernt die Methode 20% – 50% des Modells

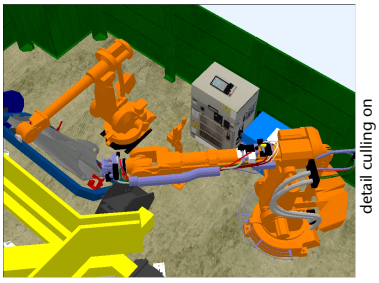
- Anwendungsgebiete
  - Computerspiele
  - Gebäude
  - Städte
  - Schiffe (innen)
- Nicht geeignet für CAD-Daten
  - Flugzeuge
  - Industrieanlagen
- Nicht geeignet für natürliche Objekte
  - Pflanzen
  - Wälder



Detail Culling

- Idee: Objekte, die bei der Projektion weniger als *N* Pixel belegen, werden nicht dargestellt
- Diese Annäherung entfernt auch Teile, die möglicherweise im endgültigen Bild sichtbar wären
- Vorteil: Trade-Off Qualität/Geschwindigkeit

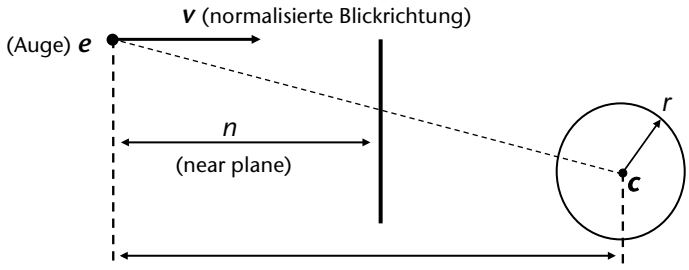




- Besonders geeignet, wenn Kamera in Bewegung (je schneller, desto größere Details können gecullt werden)

Abschätzung der projizierten Größe eines Objektes

- Schätze Größe des BVs in Screen-Space ab:



$d = \mathbf{v} \cdot (\mathbf{c} - \mathbf{e})$ (Distanz entlang *v*)

$\hat{r} = r \cdot \frac{n}{d}$ (Schätzung des projizierten Radius)

$\pi \hat{r}^2 =$ geschätzte Fläche der projizierten Kugel