无限面光源

Dezeming Family

2022年3月27日

DezemingFamily 系列书和小册子因为是电子书,所以可以很方便地进行修改和重新发布。如果您获得了 DezemingFamily 的系列书,可以从我们的网站 [https://dezeming.top/] 找到最新版。对书的内容建议和出现的错误欢迎在网站留言。

目录

参考文献	4
四 采样无限面光源	3
三 采样二维 Pdf 分布	3
二 生成二维 Pdf 分布	2
一 PBRT	1

一 PBRT 无限面光源

由于最近确实又需要再实现一下无限面光源,以前的实战篇里没有讲解原理,只是告诉了怎么移植, 在这里我就将 PBRT 里的无限面光源进行一下原理上的详细介绍。

这里,基于重要性采样策略的无限面光源采样步骤如下:

- 在图像 (u,v) 中定义一个分段常量 2D 概率密度函数,对应概率密度函数 p(u,v)。
- 应用对 2D 样本采样的方式来采样。
- 对 (u,v) 相应地定义一个球面概率密度函数 (因为无线面光源是一个大的球面)。

这三个步骤的结合,使得可以在方向球上生成与辐射度函数(无限环境光的辐射度)非常接近的分布的样本,从而大幅减少方差。

整个过程分为两步:

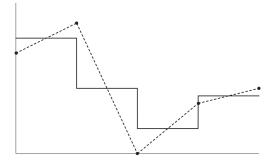
- 从环境光 map 中计算标量值图像 img。
- 计算图像行列的采样分布。

第一步会把环境光 map 定义为分段常量标量函数。首先,会生成一个与 map 同样长宽的 img 图,通过 y() 函数计算亮度 (luminance);这个 img 图的像素值是相邻的两个像素插值得到的(见下面的程序,对于 (u,v),其坐标为 (u+.5,v+.5),用 Lookup 函数来访问获得):

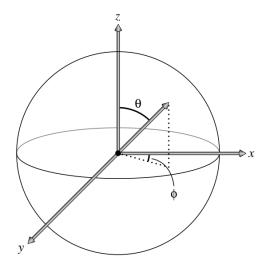
```
for (int v = 0; v < height; v++) {
    float vp = (v + .5f) / (float)height;

for (int u = 0; u < width; ++u) {
    float up = (u + .5f) / (float)width;
    img[u + v * width] = .....
}
</pre>
```

这是为了插值得到更平滑的值(当某个像素为纯黑时,周边像素可能不是黑的),1D情况类似于下图:



其次,img 映射到球面时,需要乘以 $\sin\theta$ 值(θ 值在区间 $[0,\pi]$ 之间),这种相乘的意义在于减少"扭曲"。,因为球面映射到 2D 全景图时,纬度越高的地方单个微元映射的区域就越大。纬度为 0 度的线设长度为 l_0 ;纬度为 30 度的线就是 $\cos(\pi/6)$ 。注意纬度的表示和 θ 是有区别的:



所以要除以 $\sin \theta$ 我们后面也会详细介绍关于 \sin 和采样概率的问题。

之后,就是生成一个二维概率密度分布。我们下一节先介绍如何计算和生成二维分布,然后下下一节 我们将介绍如何采样。

二 生成二维 Pdf 分布

一般来说,我们所使用的概率密度 p(x,y) 中的 x 和 y 都不是独立的,所以无法转换为 $p(x)\cdot p(y)$ 。定义边缘密度函数(p(x))和条件密度函数(p(y|x))。

$$p(x) = \int p(x, y) dy$$

$$p(y|x) = \frac{p(x, y)}{p(x)}$$
($\stackrel{\sim}{=}$.1)

从联合概率密度分布进行 2D 采样的方法,就是首先计算单个变量边缘概率密度,然后根据边缘概率密度 函数抽取一个样本;一旦提取了样本,就可以计算给定该值的条件密度函数,并从该分布中再次使用 1D 采样来抽取一个样本。

我们考虑自变量定义在 $(u,v) \in [0,1]^2$ 范围内的 2D 数组,给定一个函数 f(u,v),该函数的离散形式 $f[u_i,v_j]$ 自变量一共有 $n_u \times n_v$ 个取值。也就是说, $u_i \in [0,1,...,n_u-1]$, $v_j \in [0,1,...,n_v-1]$ 。由于是二维的函数,因此相当于 $f[u_i,v_j]$ 表示 f(u,v) 在区间 $\left[\frac{i}{n_v},\frac{i+1}{n_v}\right] \times \left[\frac{j}{n_v},\frac{j+1}{n_v}\right]$ 。

为了方便表述,给定连续的 (u,v),我们使用 (\tilde{u},\tilde{v}) 来表示对应的 $f[u_i,v_j]$ 值。积分值为:

$$I_f = \int \int f(u, v) \mathbf{d}u \mathbf{d}v = \frac{1}{n_u n_v} \sum_{i=0}^{n_u - 1} \sum_{j=0}^{n_v - 1} f[u_i, v_j]$$
 (\square .2)

上式中,之所以右边要除以 $n_u n_v$,是因为定义区间在 [0,1] 之间,二维离散函数可以看做一个一个的小格子,每个格子的长度是 $\frac{1}{n_v}$,宽度是 $\frac{1}{n_v}$ 。

因此 pdf 就这么求:

$$p(u,v) = \frac{f(u,v)}{\int \int f(u,v) du dv} = \frac{f[\tilde{u},\tilde{v}]}{\frac{1}{n_u n_v} \sum_{i=0}^{n_u-1} \sum_{j=0}^{n_v-1} f[u_i, v_j]}$$

$$p(v) = \int p(u,v) du = \frac{\frac{1}{n_u} \sum_{i=0}^{n_u-1} f[u_i,\tilde{v}]}{I_f}$$

$$p(u|v) = \frac{p(u,v)}{p(v)} = \frac{f[\tilde{u},\tilde{v}]/I_f}{p[\tilde{v}]}$$
($\tilde{}$.3)

因此, $p(\tilde{u}|\tilde{v})$ 是 \tilde{u} 的分段常量 1 维函数。

class Distribution2D 的构造函数中,(1)首先会计算 1 维 pdf 函数 $p(\tilde{u}|\tilde{v})$ (就是对每一行,对该行的每个元素做采样分布);(2)然后会计算边缘概率密度分布 $p[\tilde{v}]$ 。

(1) 过程的代码是:

构建 1D 分布也很简单:

(2) 过程的代码是:

```
// Compute marginal sampling distribution $p[\tilde{v}]$

std::vector<float> marginalFunc;

marginalFunc.reserve(nv);

for (int v = 0; v < nv; ++v)

marginalFunc.push_back(pConditionalV[v]->funcInt);

pMarginal.reset(new Distribution1D(&marginalFunc[0], nv));
```

注意此时并不需要归一化的 cdf (funcInt 是没有归一化前的 $\operatorname{cdf}[n]$),因为 1D 的 pdf 函数生成时不需要归一化的值。

三 采样二维 Pdf 分布

采样方法很直观,见 SampleContinuous 函数,该函数会先采样 1 维的边缘密度,然后再从边缘密度中采样条件概率密度,之后相乘得到:

$$p(u,v) = p(v)p(u|v) \tag{\Xi.1}$$

采样 1 维时,当给定一个随机数 ξ ,其实就是找到其所在的 CDF 间隔,也就是 $CDF[i] \leq \xi \leq CDF[i+1]$,查找方式用对半搜索即可。之后会计算 pdf: func[offset] / funcInt。最后计算在 [0,1] 内的偏移量。

四 采样无限面光源

采样无限面光源的过程可以分为下面四步:

- (1) 在无限面光源纹理上采样到 (u,v)
- (2) 把无限面光源样本点转到球面方向
- (3) 计算无限面光源采样的 PDF
- (4) 得到球面无限面光源方向的 radiance

第一步得到 [0,1)2 范围内的采样点:

Point2f uv = distribution->SampleContinuous(u, &mapPdf);

第二步,将该点映射到球面上(就是把全景图 $[\pi, 2\pi]$ 映射到球面方向):

第三步, 计算 Pdf (会在下面进行介绍):

```
*pdf = mapPdf / (2 * Pi * Pi * sinTheta);
```

第四步, 生成可见性, 返回 radiance:

```
*vis = VisibilityTester(ref, Interaction(ref.p + *wi * (2 * worldRadius)
, ref.time, mediumInterface));
return Spectrum(Lmap->Lookup(uv), SpectrumType::Illuminant);
```

这里只有 Pdf 的计算是没有讲过的。我们再提一下为什么前面需要乘以 $sin\theta$ 。如果所有的 (θ,ϕ) 的抽样概率相同(且 radiance 均匀分布),那么越靠近极点的位置就越容易被抽样到,因此乘以 $sin\theta$,相当于越靠近极点的位置纬线越短,纬线上的点也不容易被采样到。

平面上的采样需要转换到球面上,而对于多维概率密度来说,转换的方法相当于除以变换的雅克比行列式(我们暂时不讲解它的原理,而是放在 Dezeming Family 的"随机过程"专栏里《概率密度分布的转换——从一维到多维》),因此得到:

$$g(u, v) = (\pi v, 2\pi u)$$
$$p(\theta, \phi) = \frac{p(u, v)}{2\pi^2}$$

对于球面坐标立体角的采样: $d\omega = \sin\theta d\theta d\phi$ (该内容也需要涉及一些 pdf 分布变换的知识,可见 [1] 第 三版的 773 页)。因此,立体角的概率密度为:

$$p(\omega) = \frac{p(\theta, \phi)}{\sin \theta} = \frac{p(u, v)}{2\pi^2 \sin \theta} \tag{\Box 1}$$

参考文献

1

 $[1] \ \ Pharr\ M\ , Humphreys\ G\ .\ Physically\ Based\ Rendering:\ From\ Theory\ To\ Implementation.\ 3nd\ Edition.$ Morgan Kaufmann Publishers Inc. 2016.