

Ombres

Joëlle Thollot
Joelle.Thollot@imag.fr

Ombre et lumière

- ▶ Les ombres augmentent le réalisme



Ombre et lumière

- ▶ Les ombres aident à percevoir
 - des objets cachés



© 2003 - Artis



© 2003 - Artis

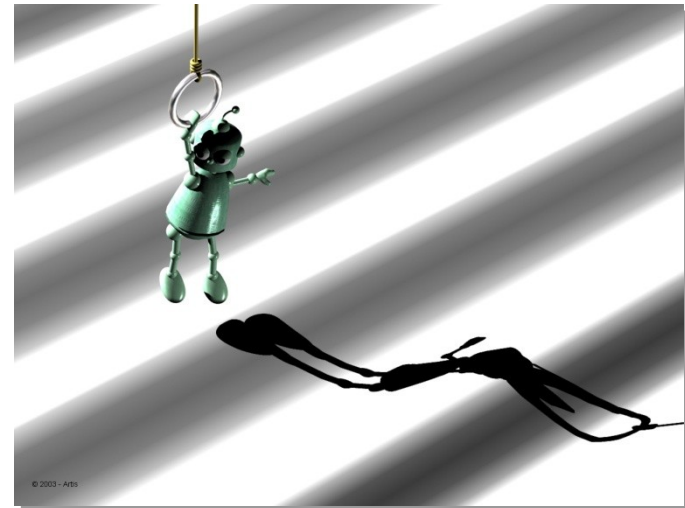
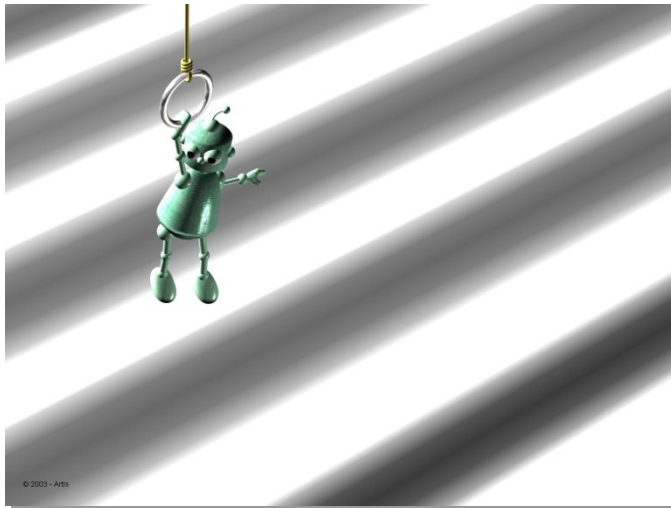
Ombre et lumière

- ▶ Les ombres aident à percevoir
 - des objets cachés
 - le positionnement relatif des objets



Ombre et lumière

- ▶ Les ombres aident à percevoir
 - des objets cachés
 - le positionnement relatif des objets
 - la forme des objets



Ombre et lumière

- ▶ Contraintes pour les ombres en temps-réel
 - Lampes **Dynamiques**
 - *Shadow Casters* **Dynamiques**
 - *Shadow Receivers* **Dynamiques**



Ombre et lumière

▶ Type d'ombres

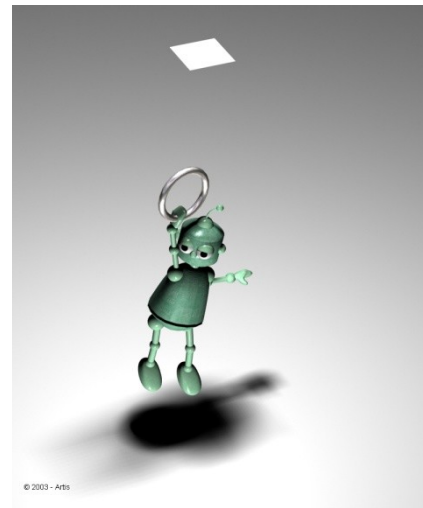
▪ Ombres dures

- Hard Shadow
- Source Ponctuelle



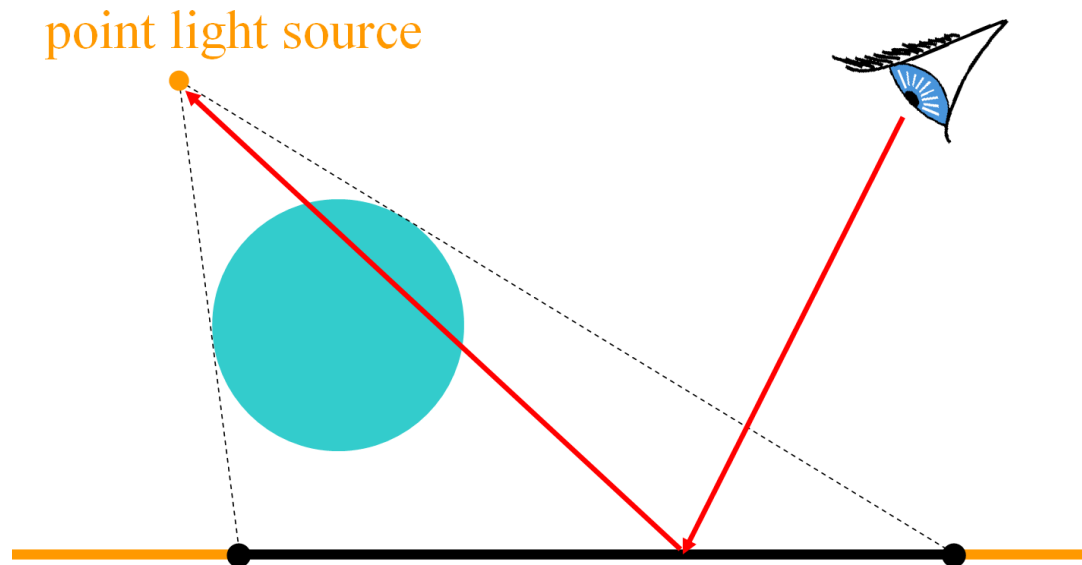
▪ Ombres douces

- Soft Shadow
- Source Etendue



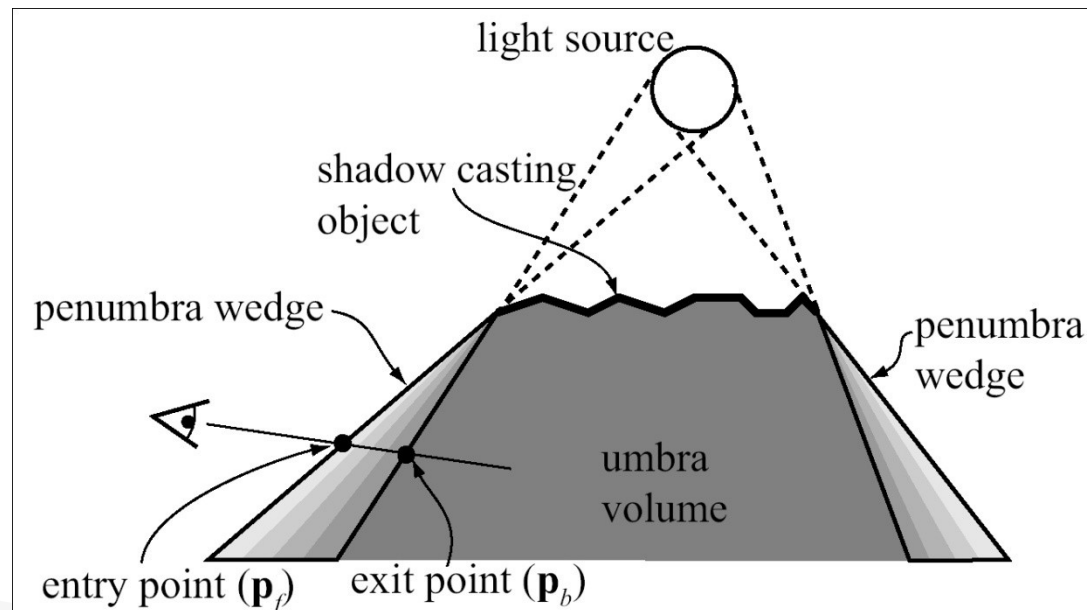
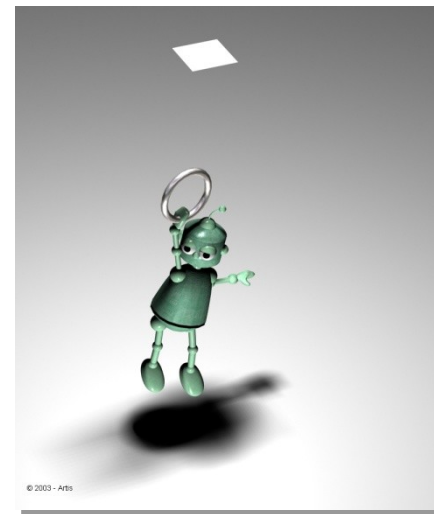
Ombre dure

- ▶ Quand la source est ponctuelle
- ▶ Un point est dans l'ombre s'il ne voit pas la source



Ombre douce

- ▶ 3 zones :
 - Ombre : source totalement cachée
 - Pénombre : source partiellement cachée
 - Eclairée : source totalement visible

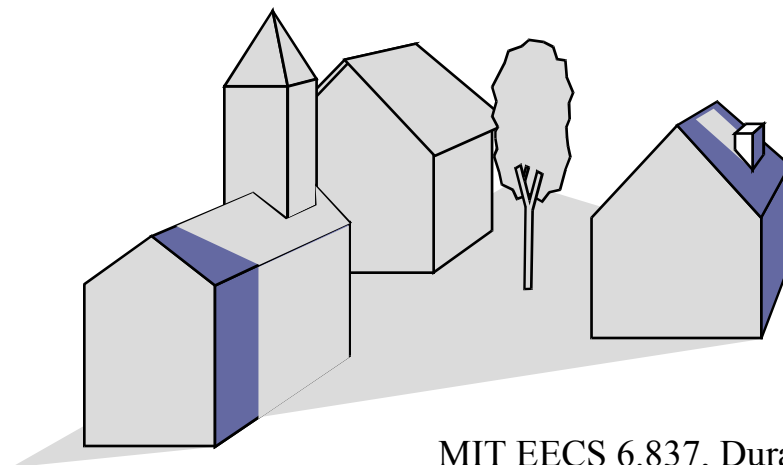
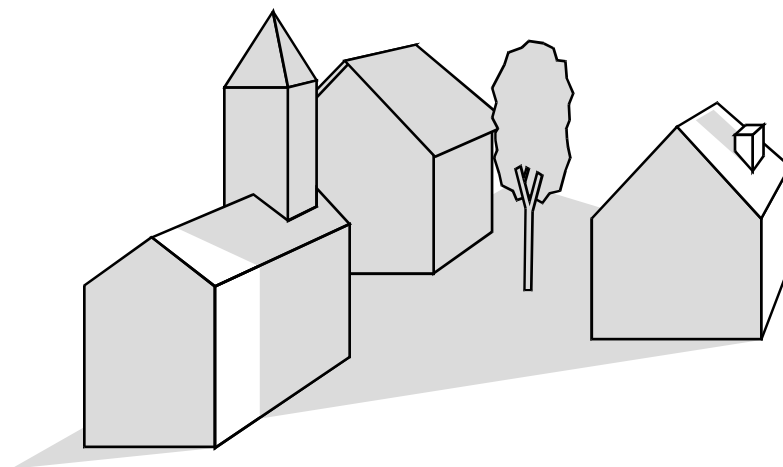




Calcul des ombres dures

Dualité ombre/vue

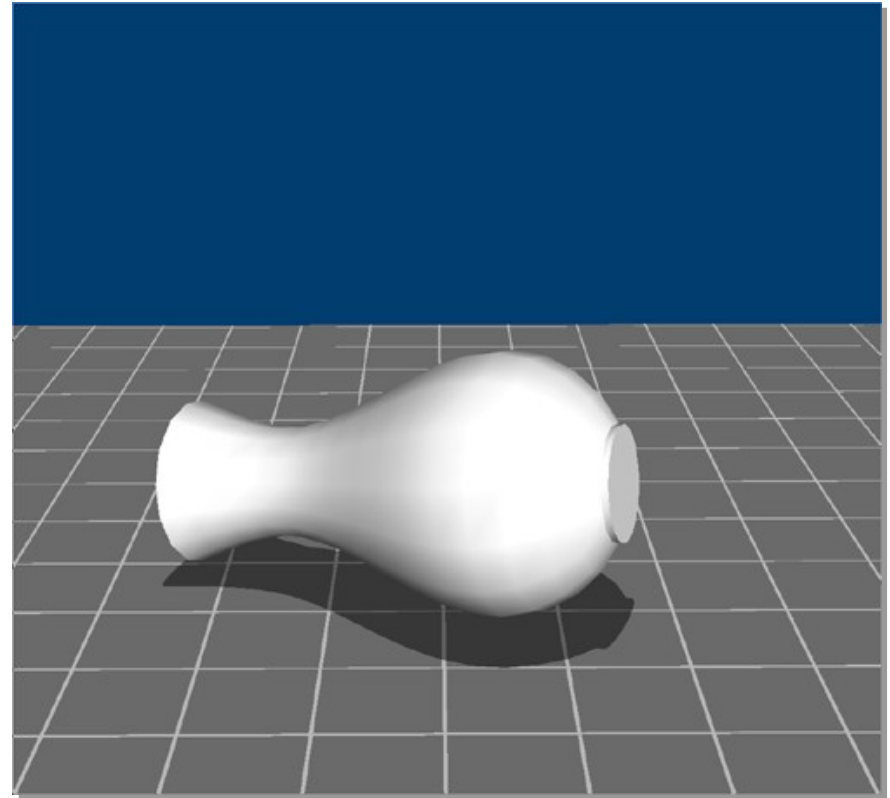
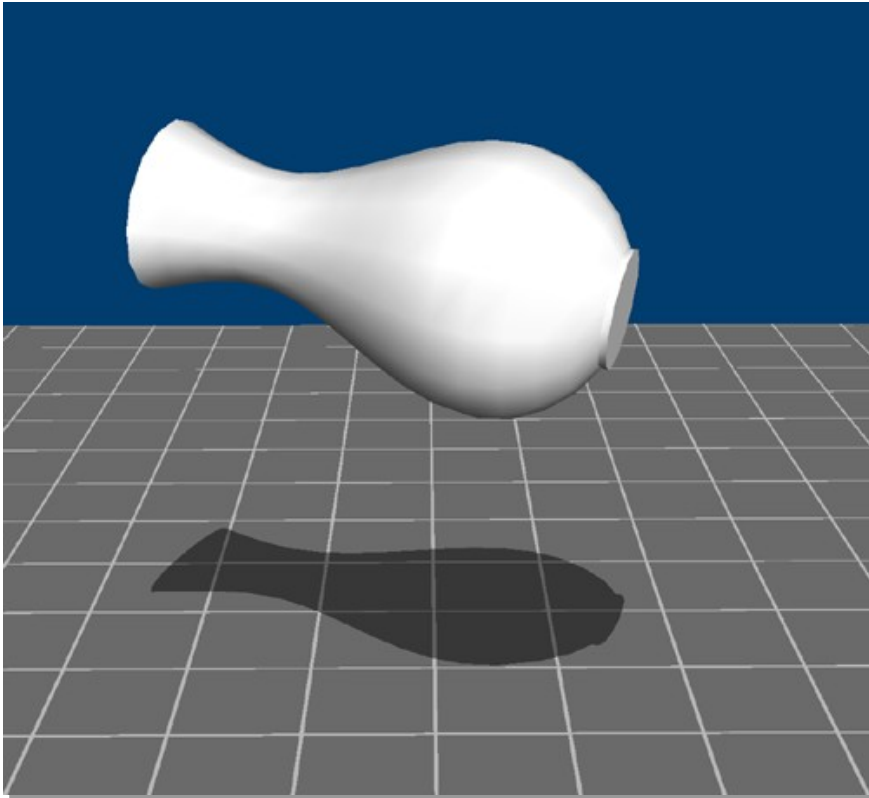
- ▶ Un point est éclairé s'il est visible de la source
- ▶ Le calcul des ombres est donc similaire au calcul d'une vue



MIT EECS 6.837, Durand and Cutler

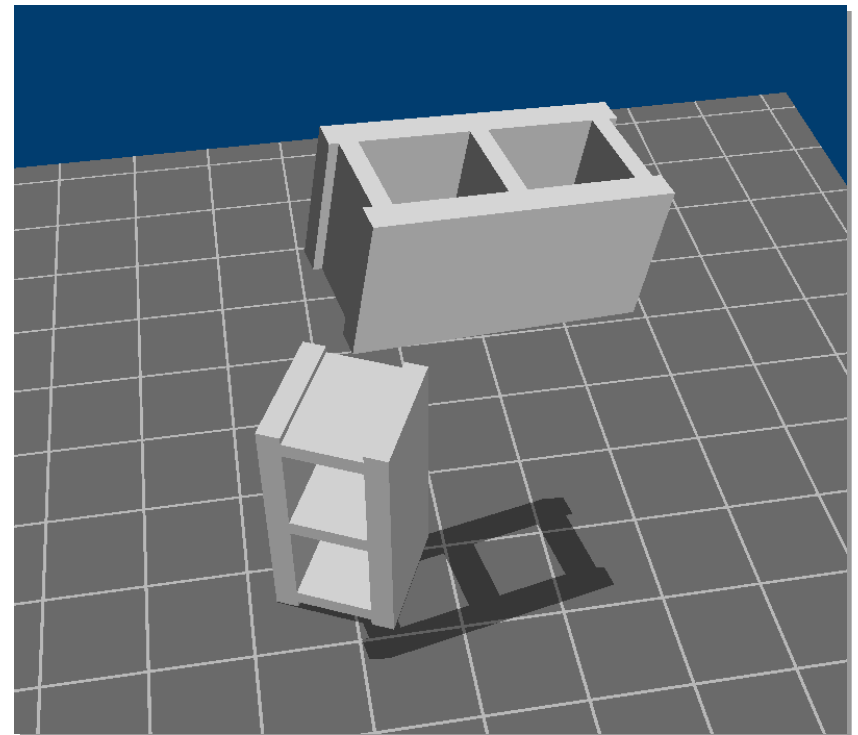
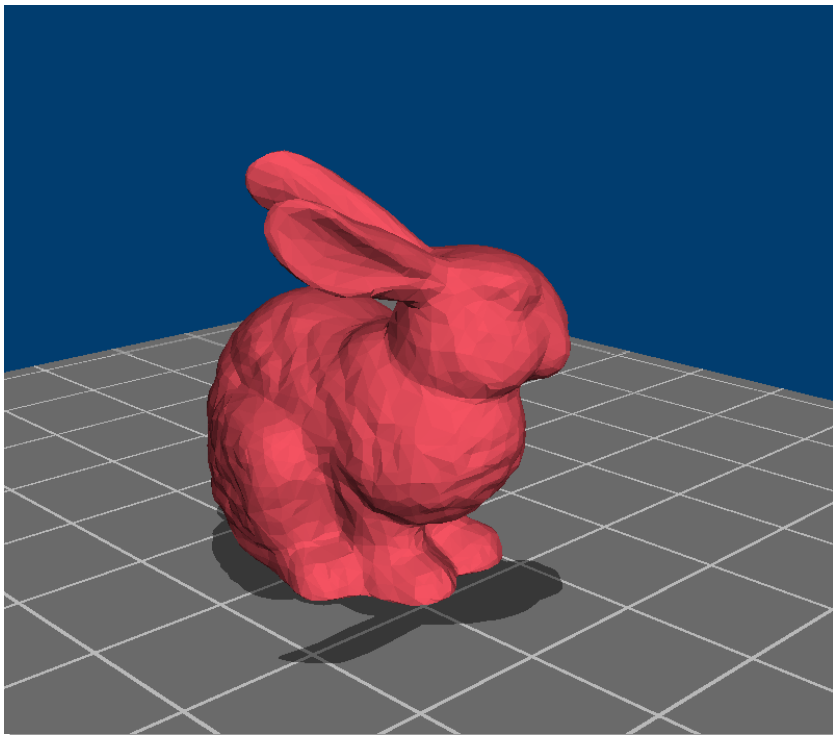
Ombres planes

- ▶ Dessiner les primitives une seconde fois projetées sur le sol



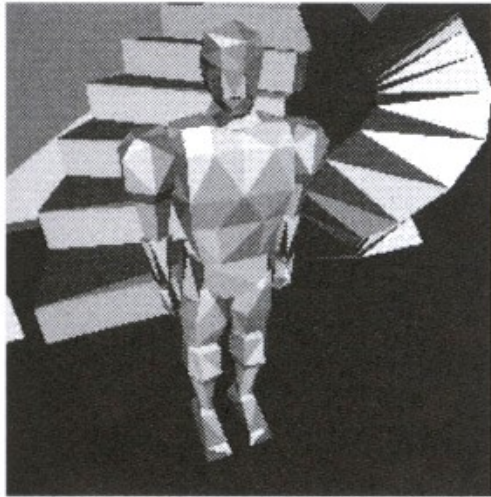
Ombres planes +/-

- + Simple et efficace
- Pas d'auto ombrage, pas d'ombres sur des surfaces courbes, sur d'autres objets

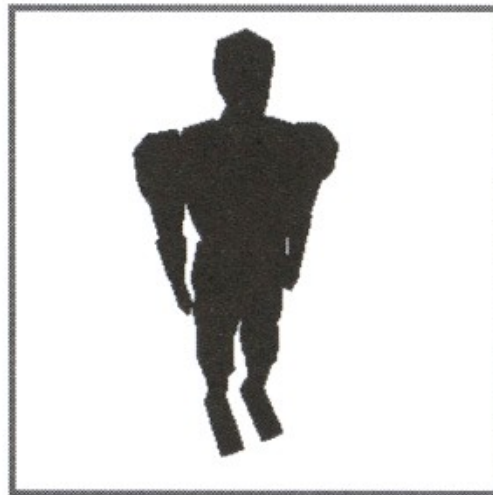


Utilisation des textures

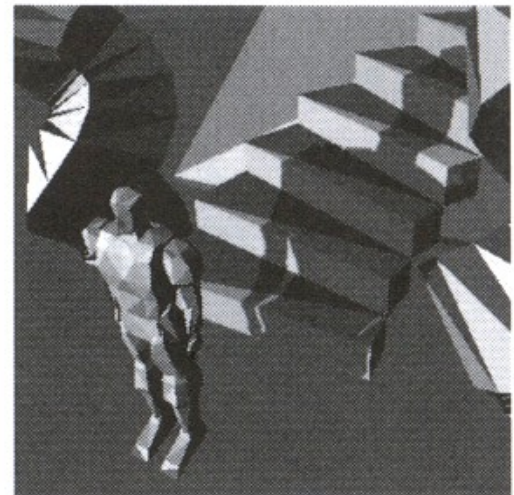
- ▶ Séparer obstacle et récepteur
- ▶ Calculer une image de l'obstacle vu de la source
- ▶ L'utiliser comme texture sur le récepteur



Vues de la source



Vue de l'œil



Méthodes actuelles



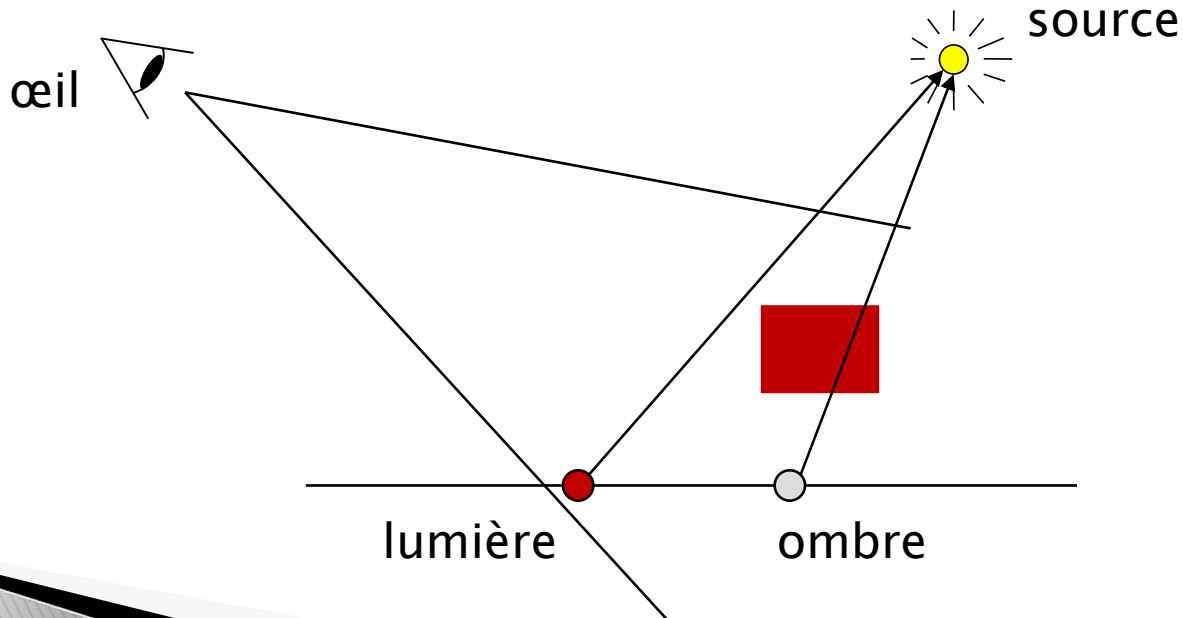
- ▶ **Shadow Maps**
 - Approche “image”

- ▶ **Shadow Volumes**
 - Approche “objet”

Shadow Maps

► Principe

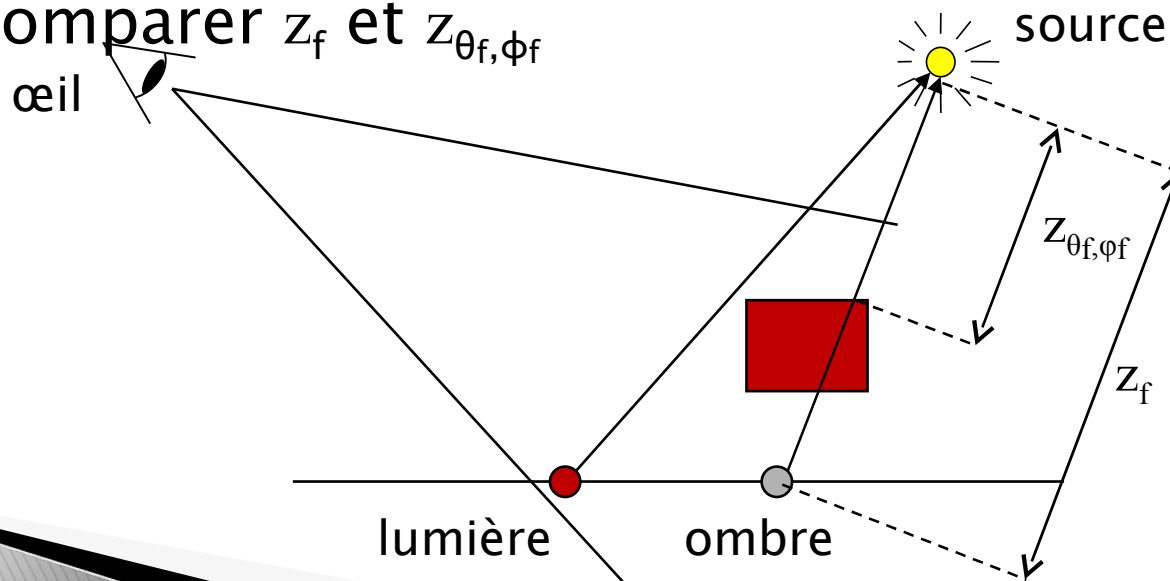
- Pour chaque fragment dessiné
 - regarder dans la direction de la source
 - tester si il y a un objet plus proche
 - oui : le rayon est bloqué → on est dans l'ombre
 - non: la source est visible → on est dans la lumière



Shadow Maps

► Comment?

- Discrétiser les *shadow casters*
 - échantillonner les directions θ, ϕ depuis la lampe
 - stocker la distance $z_{\theta, \phi}$ du premier objet dans chaque direction
- Calculer la direction θ_f, ϕ_f et la distance z_f pixel / source
- Comparer z_f et z_{θ_f, ϕ_f}



Shadow Maps

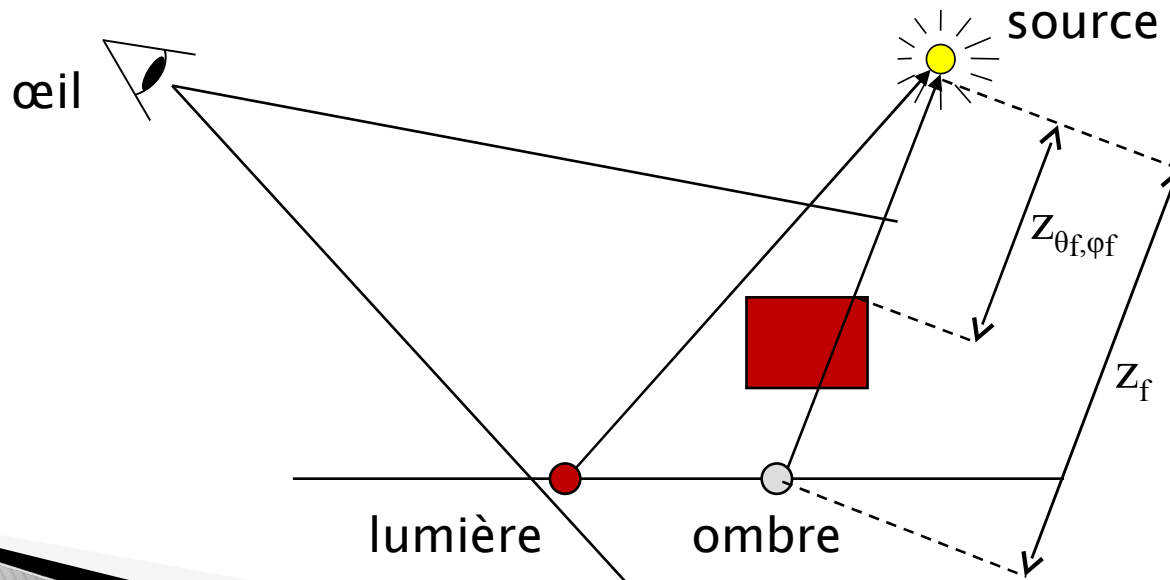
► En pratique

une fois
par frame

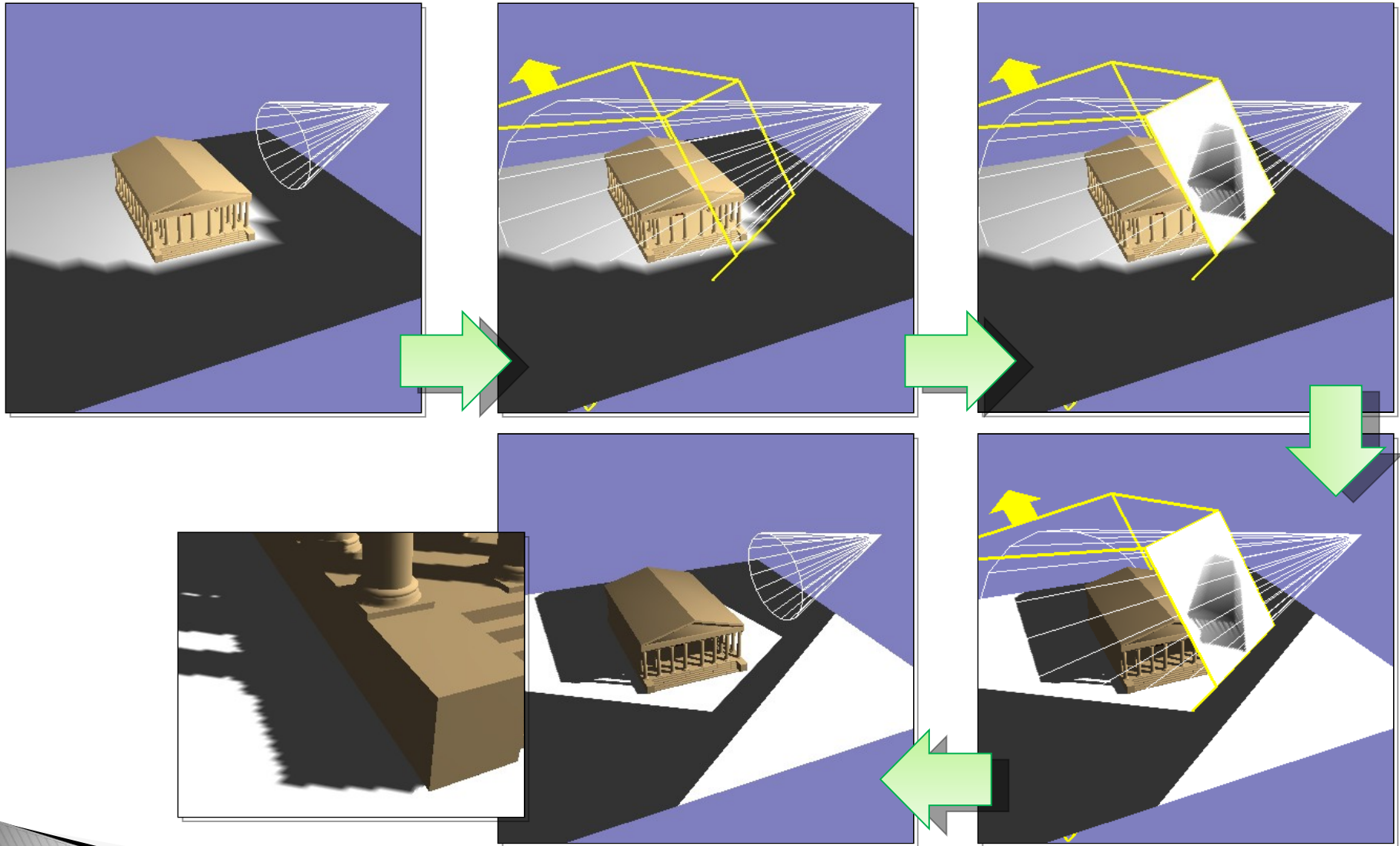
- Rendre une vue depuis la source
 - conserver le *z-buffer* dans une texture T
 - conserver la matrice M de projection

pour
chaque
pixel f

- Faire un *projective texture lookup* par M dans T
- Comparer z_f et z_{θ_f, ϕ_f} (*Pixel Shader*)



Shadow map



Points techniques

- ▶ Rendu rapide de la shadow map
 - Seul le *z* nous intéresse
 - on désactive tout le reste

```
glDrawBuffer(GL_NONE);  
glReadBuffer(GL_NONE);
```
 - Mise à jour de la texture de profondeur que
 - quand la source de lumière bouge
 - quand les *shadow casters* bougent
- ▶ Choix des *shadow casters*
 - On ne doit s'intéresser qu'aux casters qui projettent une ombre visible par la caméra

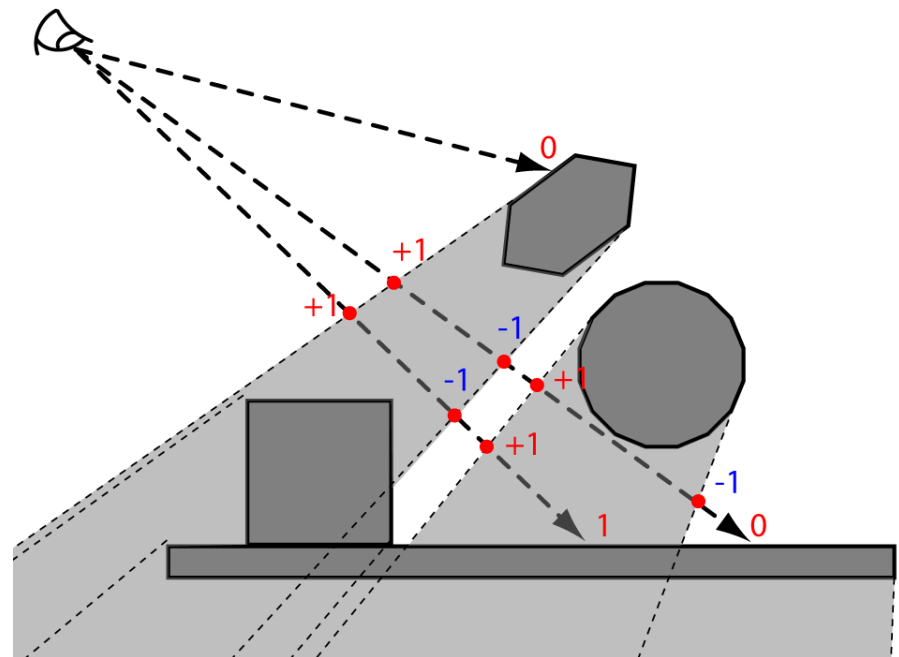
Points techniques

- ▶ Combiner avec l'éclairage OpenGL
 - on obtient une texture de 1 (lumière) et 0 (ombre)
 - on plaque cette texture en modulant la couleur
 - approche naïve
 - rendre la scène avec l'éclairage OpenGL
 - problème du spéculaire dans l'ombre!
 - approche correcte
 - rendre la scène avec juste l'éclairage ambient
 - rendre la scène avec le diffus modulé par l'ombre
 - aujourd'hui
 - tout combiner dans un *pixel shader*

Shadow Volumes

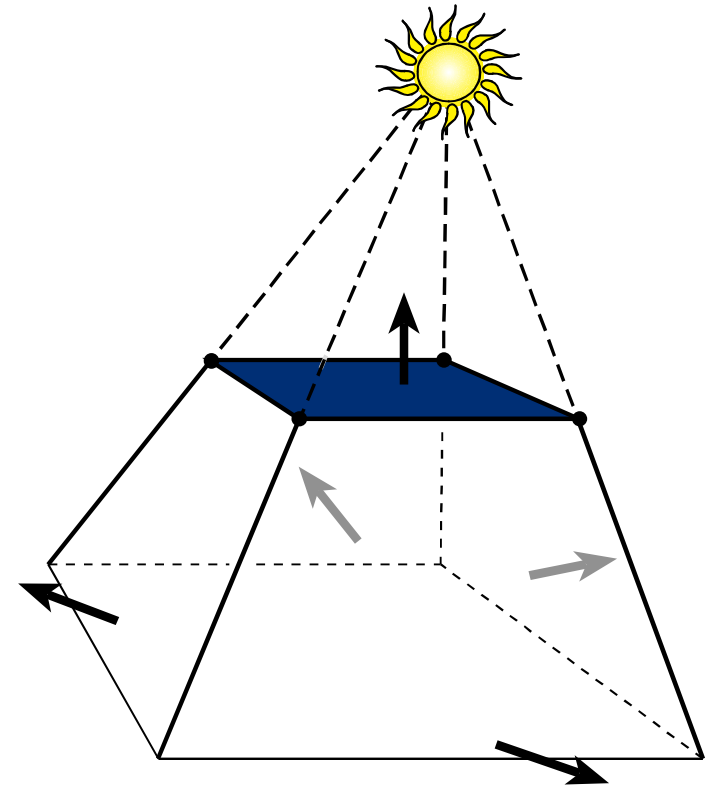
► Principe

- pour chaque *shadow casters*
 - construire un volume d'ombre
- pour chaque fragment dessiné
 - compter combien de fois on entre/sort d'un volume
 - > 0 : dans l'ombre
 - $= 0$: dans la lumière



Shadow Volumes

- ▶ Comment?
 - construire les volumes d'ombres
 - trouver la silhouette des objets vus depuis la source
 - construire des *quads* infinis s'appuyant
 - sur la source
 - sur chaque arête de silhouette
 - compter les entrées/sorties
 - utiliser le *stencil buffer*



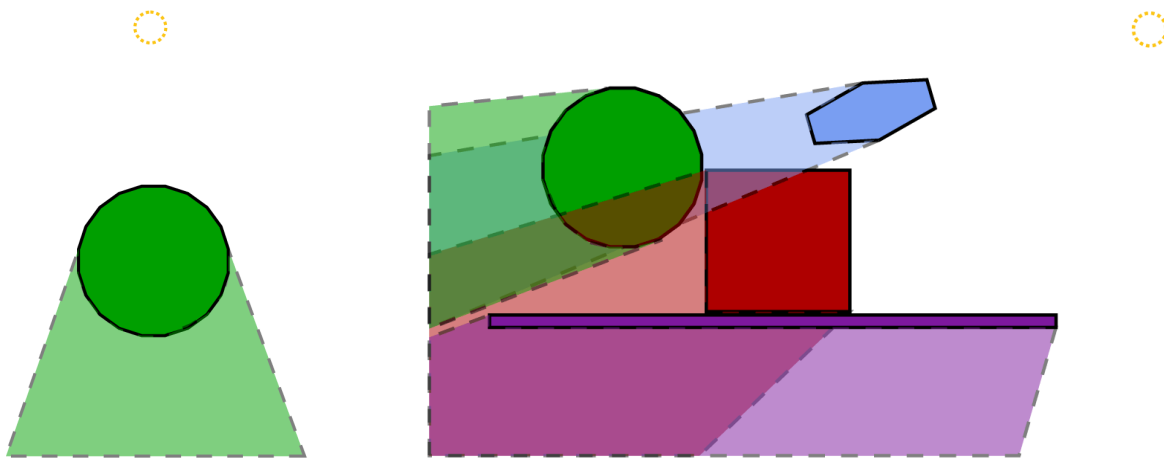
Trouver la silhouette

▶ Algorithme

- pour chaque arête du modèle :
 - identifier les faces gauche/droite et leurs normales
 - calculer les prod. scal. normales/vecteur vers la source
 - marquer comme silhouette si de signe différents
 - fait sur le CPU (possible sur GPU)
-
- ▶ Requiert les infos d'adjacence du maillage
 - ▶ Calcule un sur-ensemble de la silhouette

Construire les volumes d'ombres

- ▶ On extrude les arêtes de silhouette vers l'_{∞}
- ▶ On obtient des *shadow quads*
 - ces *shadow quads* sont orientés
 - *front* ou *back facing*
 - ils forment des volumes d'ombres imbriqués
- ▶ Dans l'ombre = dans au moins un volume



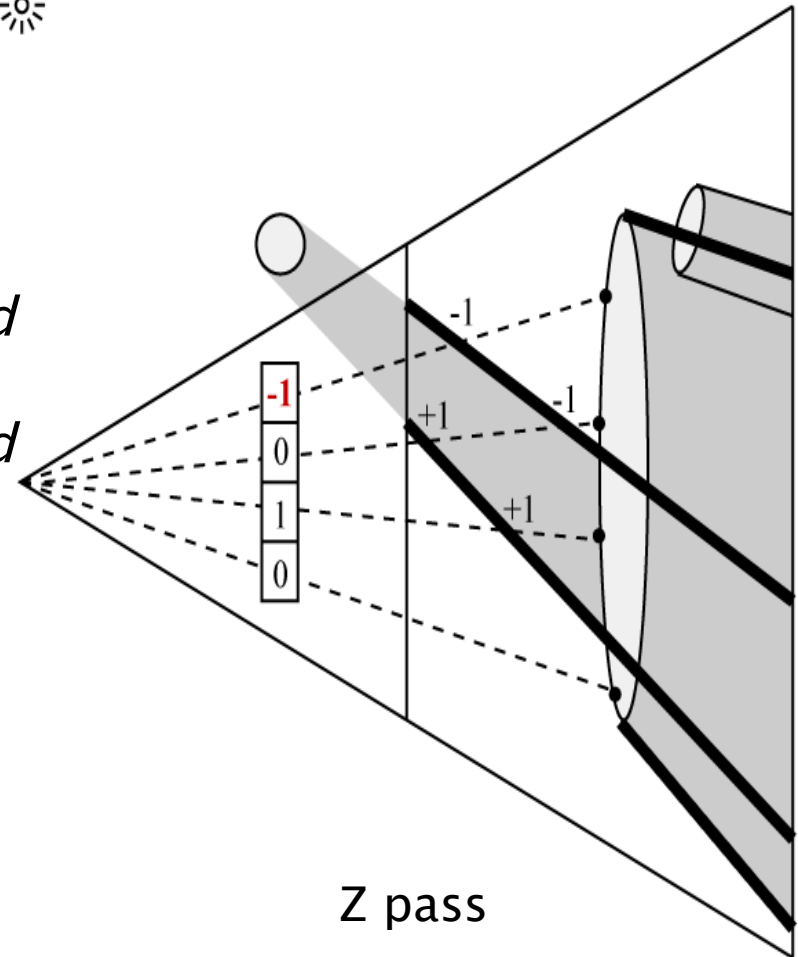
Stencil Buffer

- ▶ Buffer auxiliaire non affiché
 - en plus couleur et profondeur
- ▶ Contrôle si un fragment “passe” ou pas
 - *stencil test* `glStencilFunc (GL_EQUAL, 0, ~0) ;`
- ▶ Modifié lors de la rasterisation
 - incrémentable/décémentable
 - trois actions spécifiables : le fragment
 - rate le *stencil test*
 - passe le *stencil test* et passe/rate le *z-test*
`glStencilOp (GL_KEEP, GL_KEEP, GL_DECR) ;`

Stenciled Shadow Volumes



- ▶ Premier rendu de la scène
 - Initialise le *Z-buffer*
- ▶ Rendu du volume d'ombre
 - Pour chaque *front facing shad. quad*
`glStencilOp(GL_KEEP, GL_KEEP, GL_INCR);`
 - Pour chaque *front facing shad. quad*
`glStencilOp(GL_KEEP, GL_KEEP, GL_DECR);`
- ▶ Deuxième rendu de la scène
 - Pour la partie éclairée
`glStencilFunc(GL_EQUAL, 0, ~0);`



Bilan

- ▶ A vous !

Shadow map: bilan

▶ Avantages

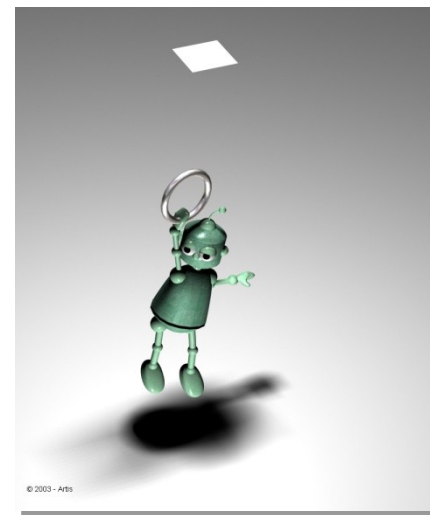
- Simple à implémenter
- Fonctionne pour des scènes quelconques
- Coût indépendant de la scène

▶ Inconvénients

- Plusieurs (≥ 2) rendus de la scène
- Gestion des sources omni-directionnelles?
- Problème d'aliassage

Shadow volumes: bilan

- ▶ **Avantages :**
 - ombres précises
 - positions quelconques source/caméra
 - robuste si bien programmé,
- ▶ **Inconvénients :**
 - calcul de la silhouette (sur CPU/GPU)
 - scènes bien modelisées préférables
 - rendu des volumes (+ caps)
 - *fill-rate* limité (mais solutions d'optimisation)

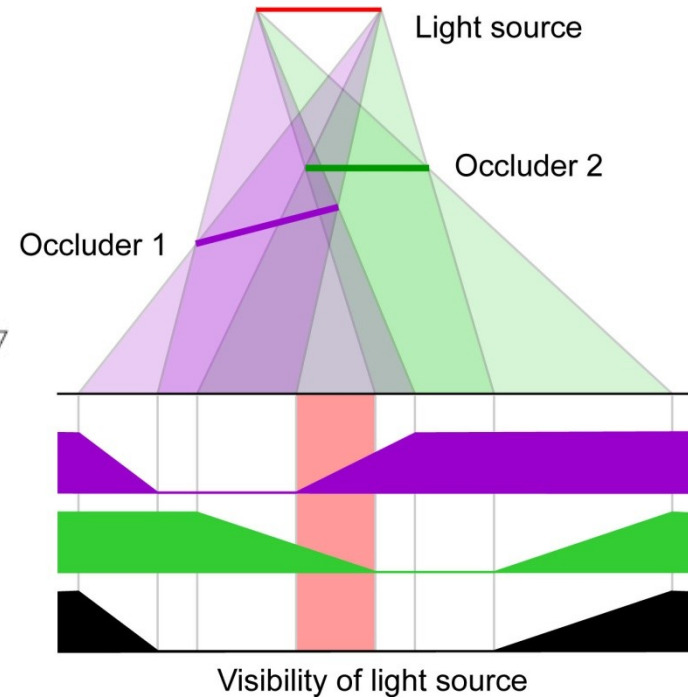
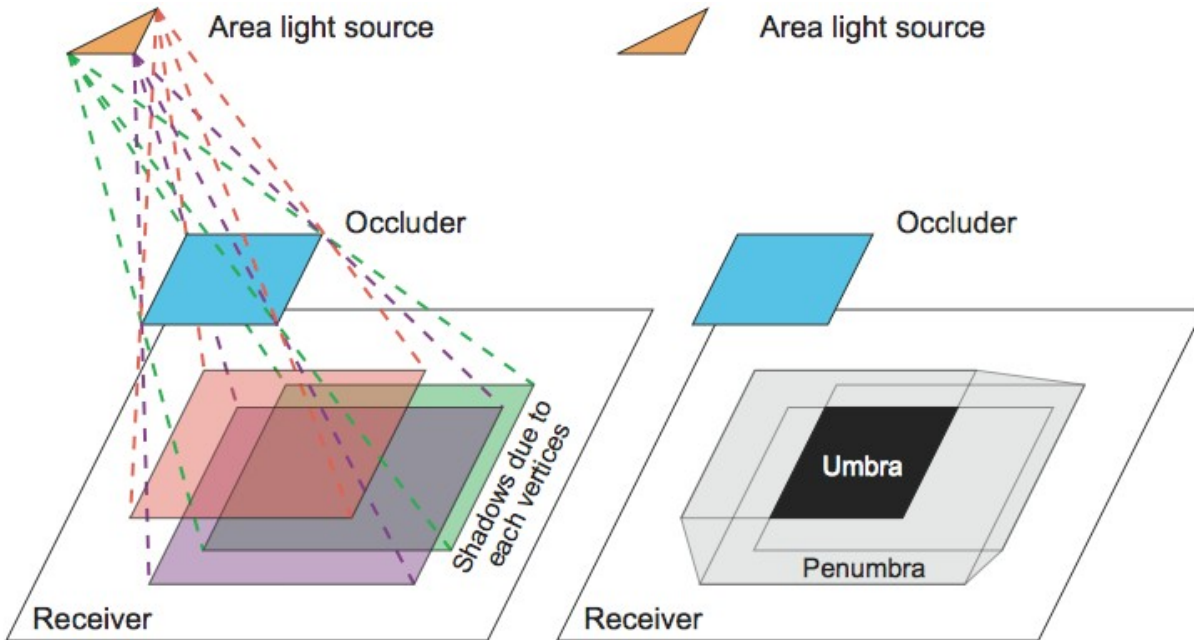


Calcul des ombres douces

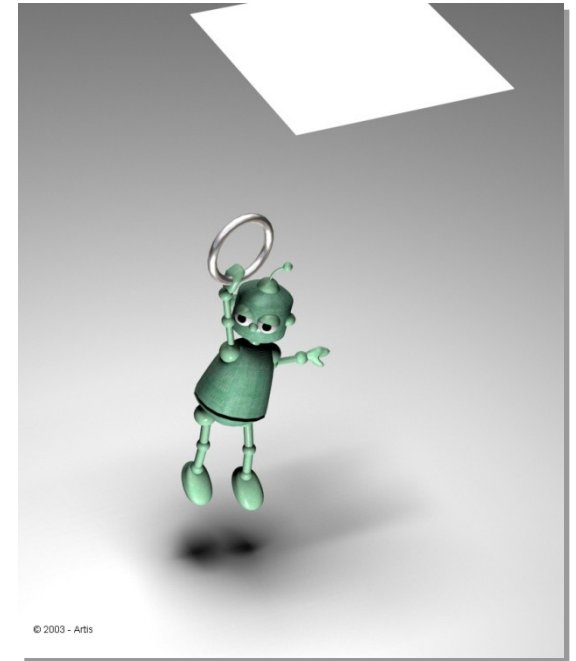
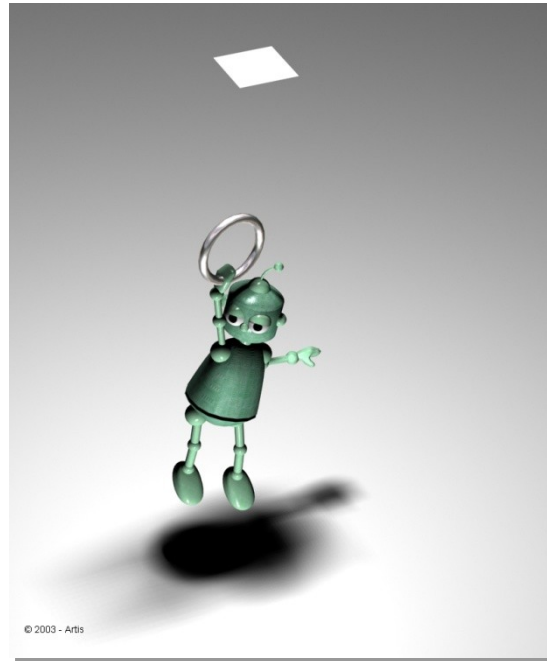
Ombres douces

- ▶ Algorithmiquement plus compliqué
 - problème de visibilité point–surface
 - au lieu de point–point
 - silhouette ?
 - ombre de la somme \neq somme des ombres
 - problème de la variation de normale
 - approximation par le % de visibilité
- ▶ Plusieurs algorithmes approximatifs
 - suffisants pour l'oeil humain
 - voir survey par Hasenfratz et al.

Ombres et pénombre

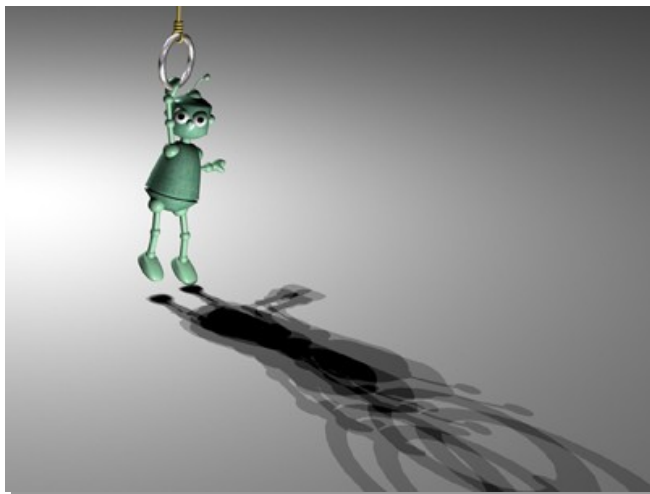


Problèmes de silhouette



Ombres douces par *sampling*

- ▶ Accumulation d'ombres :
 - calculer plusieurs ombres ponctuelles
 - additionner et moyennner les résultats
 - *accumulation buffer*
 - nombre d'échantillons élevés
 - temps de calcul multiplié par # échantillons



4 échantillons



1024 échantillons

Extension du shadow volume

Penumbra wedges

U. Assarson, T. Möller

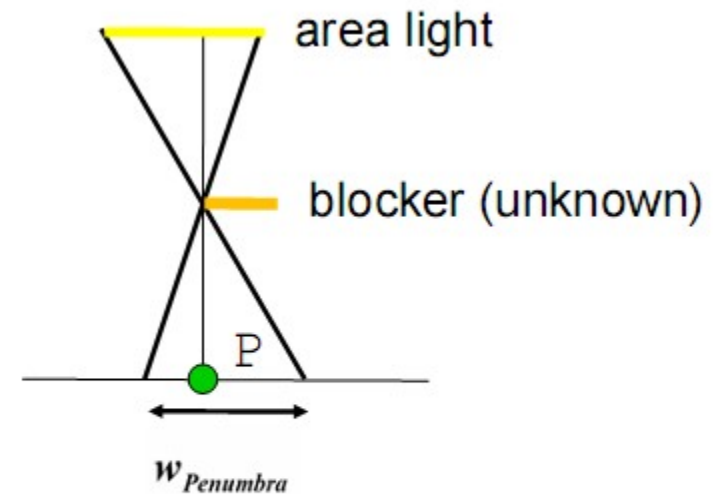
- ▶ Pour chaque arête de silhouette :
 - calculer volume englobant la pénombre
 - pour chaque pixel dans ce volume
 - calculer coefficient d'atténuation
- ▶ Beau, réaliste mais *fill-rate* multiplié par 2



Extension des shadow maps

Percentage-Closer Soft Shadows
Randima Fernando

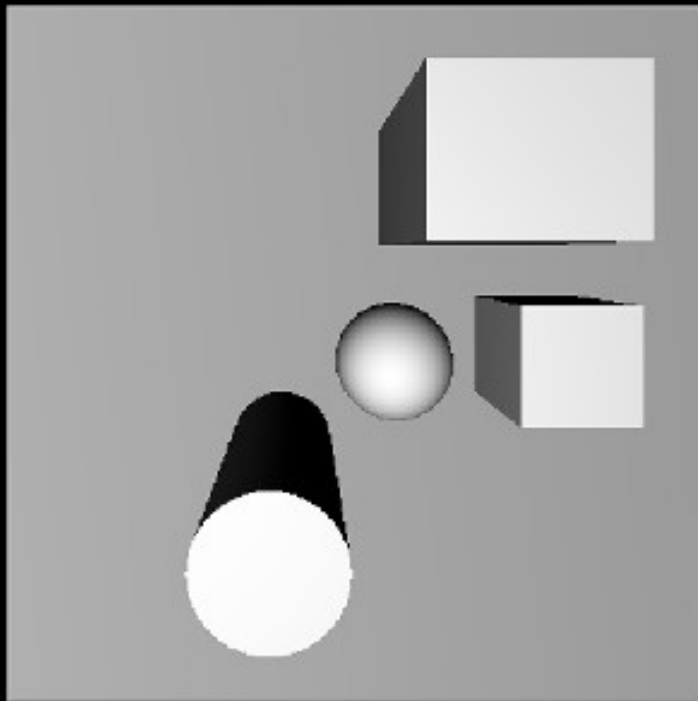
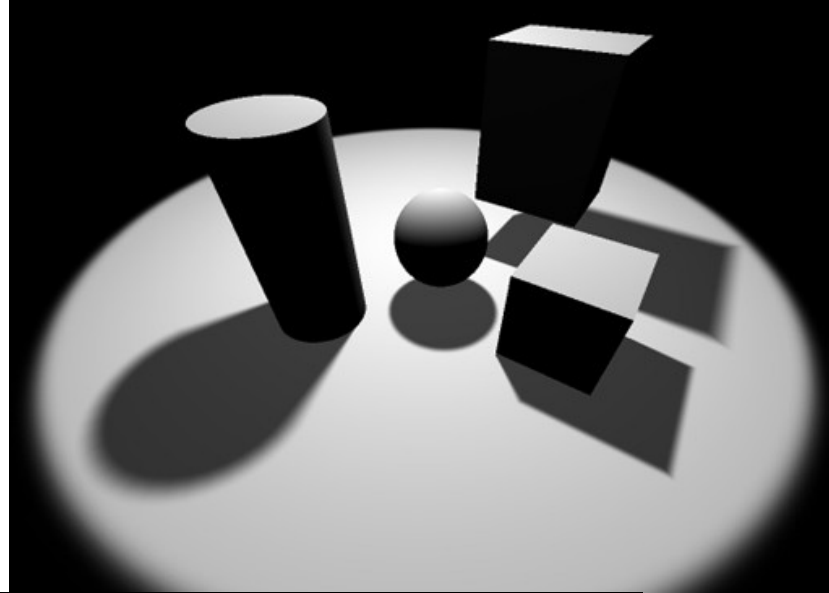
- ▶ Chercher les bloqueurs dans la shadow map
- ▶ En déduire la taille de la pénombre



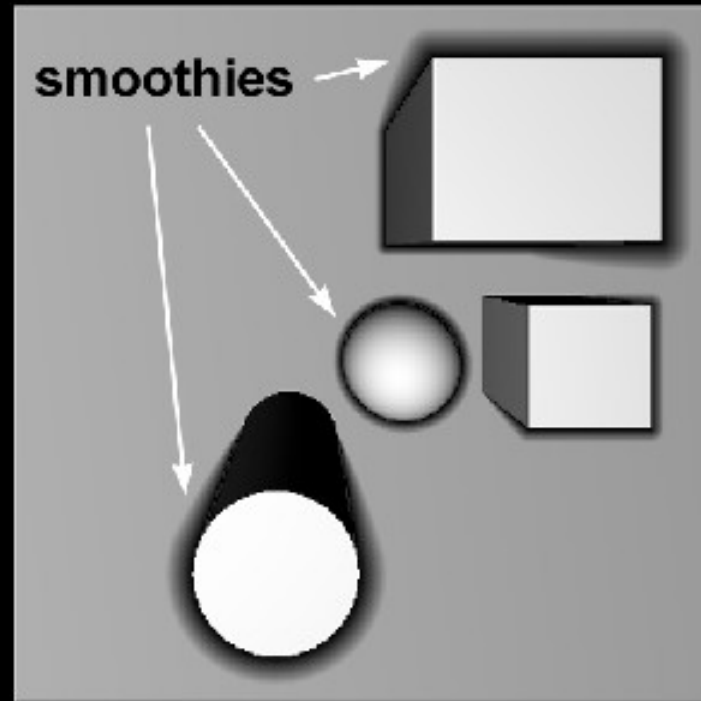
$$w_{Penumbra} = \frac{(d_{Receiver} - d_{Blocker}) \cdot w_{Light}}{d_{Blocker}}$$

Mix objet / image

Rendering Fake Soft Shadows with Smoothies
E. Chan, F. Durand



light's view (blockers only)



light's view (blockers + smoothies)

Résumé & conclusion

- ▶ Shadow maps :
 - Stable, robuste, facile, rapide, aliassage
- ▶ Shadow volumes :
 - Beau, difficile, complexité algorithmique
- ▶ Ombres douces
 - Complexe, lent, beau
- ▶ Beaucoup de papiers récents