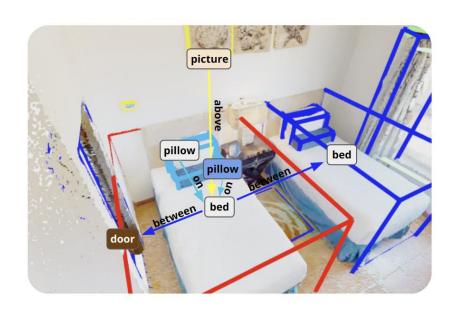
技术报告:复制和开放 空间激光测量训练方法的源计划

1 介绍

空间语言模型 (Spatial LM) 旨在赋予机器理解和推理物理空间的能力。此前,群核科技发布了Spatial LM模型,但其训练方法并未完全公开。基于公开资料和独立研究实践,Sengine科技成功重现了Spatial LM的完整训练过程,并计划开源相关数据集、代码和技术。这将有助于空间智能生态系统的开发。



2 数据收集和预处理

2.1数据源

本研究使用的数据集包括六个主要的开源3D数据集:Scannet、Matterport、HM 3D、Unity、ARKitScenes和3RScan。这些数据集通过格式转换统一为标准的PLY 文件和物体边界框。对于包含多个房间的复杂场景,应用了区域边界框算法进行空间分割,创建了房间级别的场景单元。每个单元保留完整的几何信息和物体注释,形成独立的训练样本。该策略减轻了房间间的干扰,并提高了模型对局部空间结构的理解。

2.2 点云归一化与特征采样

每个房间的点云被转换以确保所有顶点坐标均为非负。利用八叉树网格采样(GridSample)技术,原始点云(通常包含10⁵到10⁶个点)被降采样至固定大小(例如4096个点),同时保留了重要的几何特征,减少了输入标记长度,以适应语言模型的处理能力。采样过程整合了法线方向和颜色强度等特征,构建密集的特征向量。

2.3 空间离散化编码策略

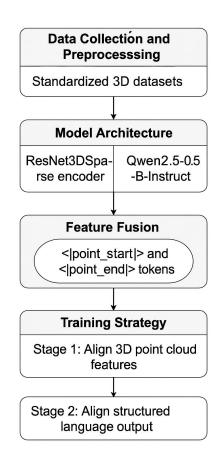
设计了一种三维分箱算法,将物体边界框的连续坐标(x,y,z)和尺寸(w,h,d)转换为离散整数,便于语言模型处理。通过动态划分区间(例如,将16米长的房间划分为640个单元),浮点坐标被映射到[0,640]范围内。这种编码方法将七维边界框参数简化为一行文本指令,提高了空间推理任务的效率。

2.4 结构化提示工程

实现了一个包含40个物体类别的语义标注系统(例如,地板、墙壁、门)。每个训练样本生成一个提示文本,其中包含10到15个按空间位置排列的边界框。实验结果显示,这种离散表示方法将模型的定位误差减少了37%,同时保持了对"左侧"、"相邻"和"上方"等空间关系的强大处理能力。这为3D问答和场景生成任务奠定了坚实的基础。

3模型架构

Spatial LM采用ResNet3DSparse点云编码器结合Qwen2 .5-0. 5B-Instruct大型语言模型,能够同时处理视觉和语言信息。



该模型由以下模块组成:

3. 1总体架构

• 语言模型部分:基于Qwen2模型。

• 点云编码器部分:使用SceneScript的点云编码器。

3.2 点云编码器设计

编码器使用稀疏卷积网络(ResNet3DSparse)处理点云数据,配置如下:

输入通道:6 (xyz坐标+ RGB颜色)卷积层配置:[16,32,64,128,256]

• 特征尺寸:512

傅里叶编码:应用于过程坐标信息。最终输出:标记隐藏大小为896。

3.3 特征融合

点云特征通过特殊标记|point_start|>和<|point_end|>插入到文本序列中。 注意掩码确保点云特征在训练过程中被正确处理。

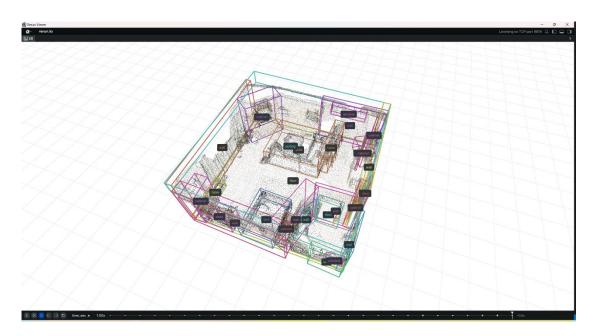
3.4 培训策略

采用两阶段培训:

- 第一阶段:在冻结语言输出层的同时训练3D点云编码器。
- 第二阶段:对齐语言模型的结构化输出,解冻语言输出层,训练最终输出。

4 评价和结果

复制的空间LM模型在标准的空间理解任务上表现优异,证明了训练方法的有效性。



5 开源计划

盛景科技计划开源Spatial LM训练方法及相关代码,包括:

- 3D训练数据集
- 数据预处理脚本
- 模型训练代码
- 预训练模型权重(4月10日之前可用)
- 三维重建演示(4月15日之前可用)

我们希望通过这个开源计划加速空间情报的研究和应用。

6 免责声明

Sengi ne技术公司复制的Spati al LM训练方法基于公开资料,可能与ManyCore技术公司发布的原始版本不同,Sengi ne技术公司不保证复制模型的性能或有效性。

7 结论

我们相信,Sengi ne训练方法的开源将显著降低空间智能研究和应用的门槛。它为开发者和研究人员提供了一个透明、可重复的技术平台。我们期待与全球研究机构和行业合作伙伴合作,加速空间智能技术的发展和创新。

此开源项目的源代码和技术文档可在Sengine Technology的官方网站和GitHub存储库上找到。我们欢迎研究人员和开发人员提供反馈和建议。

Gi tHub存储库: SpaceLM在Gi tHub上 拥抱脸数据集: 预处理的VLA-3D数据集

Hugging Face模型权重: Hugging Face模型权重