

煙シミュレーションのための部分空間法的高速化

須之内 俊樹

中央大学理工学研究科 情報工学専攻
形状情報処理研究室 23N8100018B

2025 年 2 月 21 日

概要

- 流体と接する製品の設計・製造
- 物理的に正確なシミュレーション

研究背景

流体シミュレーション

工業分野

- 流体と接する製品の設計・製造
- 物理的な正確さ

CG 分野

- 流体の映像の生成に利用
- 計算負荷の軽減，流体の挙動が制御しやすい
- 物理的な正確さよりも，それらしさ

流体シミュレーションの課題

- 希薄な流体や，水飛沫は手法によっては再現できない
- 近年は高品質な映像が求められ，計算負荷が大きい

研究背景

流体シミュレーションの数値モデル

ナビエ・ストークス方程式

$$\frac{\partial}{\partial t} \mathbf{u} = -(\mathbf{u} \cdot \nabla) \mathbf{u} - \frac{1}{\rho} \nabla p + \nu \nabla^2 \mathbf{u} + \mathbf{f}$$

$$\nabla \cdot \mathbf{u} = 0$$

- \mathbf{u} , \mathbf{f} : 流体の速度, 外力
- p , ρ , ν : 流体の圧力, 密度, 粘性
- $\nabla = (\frac{\partial}{\partial x}, \frac{\partial}{\partial y}, \frac{\partial}{\partial z})$

研究背景

流体シミュレーションの数値モデル

ナビエ・ストークス方程式の離散化

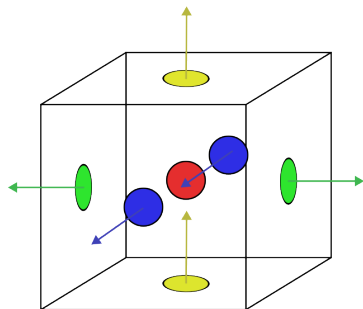
$$\frac{\partial}{\partial t} \mathbf{u} = -(\mathbf{u} \cdot \nabla) \mathbf{u} - \frac{1}{\rho} \nabla p + \nu \nabla^2 \mathbf{u} + \mathbf{f}$$

$$\text{前進差分 } \frac{\partial}{\partial t} \mathbf{u} = \frac{\mathbf{u}(t+\Delta t) - \mathbf{u}(t)}{\Delta t}$$

$$\mathbf{u}(t + \Delta t) = \mathbf{u}(t) - \Delta t((\mathbf{u} \cdot \nabla) \mathbf{u} - \frac{1}{\rho} \nabla p + \nu \nabla^2 \mathbf{u} + \mathbf{f})$$

スタッガード格子

- 速度と圧力の配置位置を工夫し，計算の安定性を向上
- 非直交格子への適用が困難



- x成分速度の位置
- y成分速度の位置
- z成分速度の位置
- 圧力の位置

研究背景

流体シミュレーションの数値モデル

部分段階法

$$\mathbf{u}(t + \Delta t) = \mathbf{u}(t) - \Delta t((\mathbf{u} \cdot \nabla)\mathbf{u} - \frac{1}{\rho}\nabla p + \nu\nabla^2\mathbf{u} + \mathbf{f})$$

中間子 \mathbf{u}_0 から \mathbf{u}_3 を用いて、以下のように各項ごとに分割して計算する

$$\mathbf{u}_0 = \mathbf{u}(t) - \Delta t\mathbf{f}$$

$$\mathbf{u}_1(\mathbf{x}) = \mathbf{u}_0(\mathbf{x}) - \Delta t(\mathbf{u}_0(\mathbf{x}) \cdot \nabla)\mathbf{u}_0(\mathbf{x})$$

$$\mathbf{u}_2 = \mathbf{u}_1 - \Delta t\nu\nabla^2\mathbf{u}_1$$

$$\mathbf{u}(t + \Delta t) = \mathbf{u}_3 = \mathbf{u}_2 - \Delta t\frac{1}{\rho}\nabla p$$

研究背景

流体シミュレーションの数値モデル

部分段階法

$$\mathbf{u}_0 = \mathbf{u}(t) - \Delta t \mathbf{f}$$

$$\mathbf{u}_1(\mathbf{x}) = \mathbf{u}_0(\mathbf{x} - \Delta t \mathbf{u}_0) \quad (1)$$

$$\mathbf{u}_2 = \mathbf{V} \mathbf{u}_1$$

$$\mathbf{b} = \mathbf{W} \mathbf{u}_2 \quad (2)$$

$$\mathbf{p} = \mathbf{A}^{-1} \mathbf{b} \quad (3)$$

$$\mathbf{u}(t + \Delta t) = \mathbf{u}_3 = \mathbf{u}_2 - \mathbf{Y} \mathbf{p}$$

- 式 1 は semi-Lagrangian 法 [3], 式 2, 3 はコリンの射影法 [1]
- \mathbf{V} , \mathbf{A} は離散ラプラシアン行列を用いて ∇^2 を離散化
- \mathbf{W} , \mathbf{Y} は勾配演算子 ∇ を離散化

研究背景

先行研究

Visual Simulaton of Smoke [4] [Fedkiw et al. 2001]

- CGにおいて広く用いられる煙のオフラインシミュレーション手法
- 密度を計算した後、ボリュームレンダリングを用いて描画
- 計算量は空間解像度に依存

計算機実験

- OS: Apple M4 pro, メモリ: 64GB
- 解像度 128^3 , 200 フレーム
- シミュレーション 1800ms/f
- レンダリング 240ms/f

研究背景

部分空間法

部分空間法 (subspace method)

- 部分空間に射影し，計算負荷を軽減する手法
- 空間解像度を保ったまま高速化可能
- 前処理の計算負荷が大きい

概要

- シミュレーションの前処理として， $\mathbf{A}^T \mathbf{A} = \mathbf{I}$ を満たし， $\mathbf{x} = \mathbf{A} \tilde{\mathbf{x}}$ が成り立つような， $n \times r$ 行列 \mathbf{A} を考える

$$\tilde{\mathbf{x}} = \mathbf{A} \mathbf{x}$$

- $\tilde{\mathbf{x}}$ を用いてシミュレーションを行い， $\mathbf{x} = \mathbf{A}^T \tilde{\mathbf{x}}$ を用いて \mathbf{x} を求める
- $\tilde{\mathbf{u}}$ は，流体の非圧縮条件 $\nabla \cdot \tilde{\mathbf{u}} = 0$ を満たしていなければならない

研究背景

部分空間法

特異値分解を用いた直交基底の計算

- 既存のシミュレーションの時系列データを T 個用いて、行列 A を作成する手法
- 空間解像度を n とする．一般に、 $n \gg T \gg r$
- 時刻 t における速度ベクトル u_t を用いて、 $3(n+1) \times m$ 行列 S を定義する

$$S = [u_0 \quad u_1 \quad \cdots \quad u_{m-1}]$$

- S を以下のように特異値分解して得られるユニタリ行列 U を A とする

$$S = U \Sigma V^T$$

- 先に QR 分解を適用し、サイズを小さくすることができる

研究背景

先行研究

線形項

中間子 u_i から得た基底を U_i , p から得られた基底を P とする．線形項計算を部分空間に射影する方法が存在する．[2][Treuille et al. 2006]

$$U_2^T u_2 = (U_2^T V U_1) U_1^T u_1$$

$$P^T b = (P^T W U_2) U_2^T u_2$$

$$P^T p = (P^T A^{-1} P) P^T b$$

$$U_3^T u_3 = U_2^T u_2 - (U_3^T Y P) P^T p$$

$$\tilde{u}_2 = \tilde{V} \tilde{u}_1$$

$$\tilde{b} = \tilde{W} \tilde{u}_2$$

$$\tilde{p} = \tilde{A} \tilde{b}$$

$$\tilde{u}_3 = \tilde{u}_2 - \tilde{Y} \tilde{p}$$

$n \times n$ 行列が $r \times r$ 行列に．各ステップが高速化．

研究背景

先行研究

非線形項

- 立体求積法 [5][Kim et al.2013] を用いる.

$$\tilde{\mathbf{u}}_2 = \sum_{p=1}^P w_p \tilde{\mathbf{f}}_p = \sum_{p=1}^P w_p (\mathbf{U}_1^p)^\top \mathcal{F}_p(\tilde{\mathbf{u}}_1)$$

部分空間法の課題

空間計算量

一般に,

$$64^3 \leq n \leq 1024^3$$

$$30 \leq r \leq 150$$

- $n = 256^3$, $r = 50$ のとき, 行列 A のために 10GB ほど必要
- 削減後の次元の数に制限. $r \leq T$
- GPU による高速化が不可能

計算時間

- $3(n+1) \times T$ 行列の特異値分解, QR 分解の計算量は $O(nT^2)$

提案手法

- [1] A. J. Chorin. Numerical solution of the navier-stokes equations. *Mathematics of Computation*, 22(104):745–762, 1968.
- [2] A. Treuille, A. Lewis, and Z. Popović. Model reduction for real-time fluids. *ACM Transactions on Graphics*, 25(3):826–834, 2006.
- [3] J. Stam. Stable fluids. In *SIGGRAPH 99 Conference Proceedings, Annual Conference Series*, pages 121–128, 1999.
- [4] R. Fedkiew, J. Stam, and H. Jensen. Visual simulation of smoke. In *Proceedings of SIGGRAPH 01*, 15–22, 2001.
- [5] T. Kim and J. Delaney. Subspace fluid re-simulation. *ACM Transactions on Graphics*, 32(4):62:1–62:9, 2013.